

**פוטנציאל ועבודה:**

עבודה בהזזת מטען:  $W = \Delta\phi \cdot q$

קשר בין שדה לפוטנציאל:  $\vec{E} = -\nabla\phi$

הפרש פוטנציאל:

$$\phi(r_2) - \phi(r_1) = -\int_{r_1}^{r_2} \vec{E} \cdot d\vec{l}$$

מתח בין לוחות:

$$V = \int d\phi = \int -\vec{E} \cdot d\vec{s}$$

פוטנציאל של מטען נק':  $\phi(\vec{r}) = \frac{q}{r}$

התפלגות

$$\phi(\vec{r}) = \sum_{i=1}^n \frac{q_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|}$$

דיסקרטיבית:

$$\phi(\vec{r}) = \int \frac{\rho(\vec{r}') dv}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$

התפלגות רציפה:

פוטנציאל עובד עפ"י עיקרון סופרפוזיציה.

פוטנציאל בכדור מוליך:

$$\phi(r) = \frac{Q}{r} \Rightarrow r > R$$

$$\phi(r) = \frac{Q}{R} \Rightarrow r < R$$

בכדור מלא:

$$\phi(r) = \frac{Q}{r} \Rightarrow r \geq R$$

$$\left( \frac{3Q}{2R} - \frac{Qr^2}{2R^3} \right) \Rightarrow r < R$$

$$\phi(r) = A_1 \ln(r) + A_2$$

פוטנציאל של חיל:

$$\phi(r_2) - \phi(r_1) = 2\lambda \ln\left(\frac{r_2}{r_1}\right)$$

הפרש פוטנציאל של לוח:

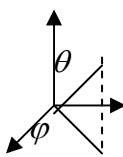
$$\Delta\phi(X_{21}) = 2\pi\sigma(x_2 - x_1)$$

פוטנציאל על מוליך קבוע.

$$\phi(z) = \frac{2\pi\sigma R}{\sqrt{z^2 + R^2}}$$

פוטנציאל של טבעת:

**קואורדינטות כדוריות:**



$$x = R \sin \theta \cos \phi$$

$$y = R \sin \theta \sin \phi$$

$$z = R \cos \theta$$

**יעקוביאן:**

$$dv = \overbrace{dr}^{\text{עב}} \cdot \overbrace{r d\theta}^{\text{קשת}} \cdot \overbrace{r \sin \theta d\phi}^{\text{קשת}}$$

$$ds = r \cdot d\phi \cdot dr$$

על מעטפת כדורית:

$$ds = r^2 \cdot \sin \theta d\theta \cdot d\phi$$

$$dv = r \cdot dr \cdot d\phi \cdot dl$$

גליל:

$$dv = r \cdot d\theta \cdot dr$$

**מימדים גיאומטריים:**

כדור: גליל:

$$V = \pi R^2 h \quad V = \frac{4}{3} \pi R^3$$

$$M = 2\pi R h \quad S = 4\pi R^2$$

**אינטגרל מסולני:**

$$\int \lambda dl = \int_{t_1}^{t_2} f(x(t), y(t)) \left( \frac{dl}{dt} \right) dt$$

**שדה השמלי:**

קווי שדה:

- מתחילים ב (+) לכוון ה (-)
- משיק לשדה הוא הכיוון עבור כל נק'
- השדה מכוון בכיוון מורד הפוטנציאל
- שדה ניצב למשטח שווה פוטנציאל

מטענים נק':

$$\vec{E}(\vec{r}) = \sum_{i=1}^n \frac{q_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|^3} (\vec{r} - \vec{r}_i) = \sum_{i=1}^n \frac{q_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|^2}$$

חוק גאוס: (יעקוביאן על הנפה)

$$\phi = \oint_s \vec{E} \cdot d\vec{a} = 4\pi(k) Q_{in} = 4\pi \int_v \rho(r) dv$$

$$E(r) = \int \frac{\rho(r)}{r^2} dv$$

פיוור מטען (מגאוס): (יעקוביאן)

$$\vec{E}(r) = \frac{Q}{r^2} \Rightarrow r > R$$

$$\vec{E}(r) = 0 \Rightarrow r < R$$

כדור מלא:

$$\vec{E}(r) = \frac{Q}{r^2} \Rightarrow r > R$$

$$\vec{E}(r) = Q \frac{r}{R^3} \Rightarrow r < R$$

$$\vec{E}(z) = \frac{2\pi\sigma R}{(z^2 + R^2)^{3/2}} \hat{z}$$

טבעת טעונה:

$$\vec{E}(r) = 2\pi\sigma \left( 1 - \frac{z}{\sqrt{z^2 + r^2}} \right) \hat{z}$$

דיסקה טעונה:

$$\vec{E}(r) = \frac{2\lambda}{r}$$

$$\vec{E} = 2\pi\sigma$$

שדה של לוח:

קפיצה בשדה:

$$\Delta\vec{E}_\perp = \vec{E}_{out} - \vec{E}_{in} = 4\pi\sigma = \frac{I}{A} \left( \frac{1}{\sigma_2} - \frac{1}{\sigma_1} \right)$$

$$\vec{E} = 4\pi\sigma = \frac{V_0}{d}$$

שדה בין לוחות קבל:

$$\vec{E}_\perp = 4\pi\sigma \cdot \hat{n}$$

שדה על שפת מוליך (בפנים): (0) גליל איסופי:

$$\vec{E}(r) = \frac{2\pi\rho R^2}{r} \Rightarrow r > R$$

$$\vec{E}(r) = 2\pi\rho r \Rightarrow r < R$$

שדה של טבלה:

$$\vec{E}(x) = 2\pi\sigma_{in} \frac{\vec{x}}{x} \Rightarrow |x| > \frac{d}{2}$$

$$\vec{E}(x) = 4\pi\rho x \hat{x} \Rightarrow |x| < \frac{d}{2}$$

**כוחות:**

$$\vec{F} = \vec{E}q \quad \vec{F} = -\nabla U(x)$$

$$\vec{F} = \frac{q_1 q_2}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^3} (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \Rightarrow |\vec{F}| = \frac{q_1 q_2}{|r|^2}$$

חוק קולון:

$$\nabla \times \vec{F} = 0 \Leftrightarrow \oint \vec{F} \cdot d\vec{l} = 0$$

$$W = -\int \vec{F} \cdot dx$$

**כללי למעגלים:**

$$P = VI = I^2 R = \frac{V^2}{R}$$

חיבור הספק:

$$I = I_i, R = \sum_{i=1}^n R_i, V = \sum_{i=1}^n V_i$$

נגדים בטור:

$$I = \sum_{i=1}^n I_i, \frac{1}{R_T} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{R_i}, V = V_i$$

חיבור נגדים במקביל:

$$V = \sum_{i=1}^n V_i, \frac{1}{C_T} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{C_i}, Q = Q_i$$

חיבור קבלים בטור:

חיבור קבלים במקביל:

$$V = V_i, C_T = \sum_{i=1}^n C_i, Q = \sum_{i=1}^n Q_i$$

$$E = W = \int p \cdot dt = q(\phi_1 - \phi_2)$$

עבודה:

$$\sum IR = \sum \mathcal{E}$$

**אלקטרונימיקה:**

$$\nabla \cdot \left( \vec{J} + \frac{\partial E}{\partial t} \frac{1}{4\pi(k)} \right) = 0$$

חוק אוהם:

$$E = cnst \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{J} = 0$$

$$\nabla E(x) = 4\pi\rho(x)$$

$$\vec{J} = \frac{I}{A} = \sigma \vec{E} = \rho \vec{v} = \sum n_i q_i \vec{V}_i$$

$$I = \int_a \vec{J} \cdot d\vec{a} = \int_a \sigma \vec{E} \cdot d\vec{a} = \frac{dQ}{dt}$$

זרם בתיל:

$$\partial q = Anq \cdot \partial l, \vec{J} = nq\vec{V}, \vec{I} = nqA\vec{V} = \lambda\vec{V}$$

$$\left( \frac{d\rho}{dt} + \nabla \cdot \vec{J} \right) = 0$$

$$\Delta\phi = \left( \frac{d}{\sigma A} \right) I$$

במוליך גלילי:

$$\sigma = \frac{1}{\rho}$$

קשר בין מוליכות ( $\sigma$ ) להתנגדות ( $\rho$ ) סגולית:

$$R = \int_{r_2}^{r_1} \frac{d\vec{r}}{\sigma(\vec{r}) \cdot A(\vec{r})}$$

התנגדות:

$$R = \rho \frac{L}{S} = \frac{L}{\sigma \cdot S}$$

התנגדות של מוליך:

**טריגונום:**

$$\sin(\alpha + \beta) = \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta$$

$$\cos(\alpha + \beta) = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta$$

$$tg(\alpha + \beta) = (tg \alpha + tg \beta) / (1 - tg \alpha tg \beta)$$

$$\arcsin \alpha + \arccos \alpha = \pi/2$$

$$\sin \alpha + \sin \beta = 2 \sin(\alpha/2 + \beta/2) \cos(\alpha/2 - \beta/2)$$

$$\cos \alpha + \cos \beta = 2 \cos(\alpha/2 + \beta/2) \cos(\alpha/2 - \beta/2)$$

$$\sin \alpha \sin \beta = \frac{1}{2} (\cos(\alpha - \beta) - \cos(\alpha + \beta))$$

$$\sin \alpha \cos \beta = \frac{1}{2} (\sin(\alpha + \beta) + \sin(\alpha - \beta))$$

$$\cos \alpha \cos \beta = \frac{1}{2} (\cos(\alpha + \beta) + \cos(\alpha - \beta))$$

dyne	F כח
cm	X מרחק
dyne/dyne	שדה השמלי E
esu	Q מטען
erg	עבודה W אנרגיה U
Statvolt	פוט' $\phi$
erg/sec	הספק P
cm	קיבול C
esu/sec <sup>2</sup>	צפיפות זרם J
esu/sec	זרם I
1/sec	מוליכות $\sigma$
sec/cm	התנגדות R

$e = 1.6 \cdot 10^{-19} [C]$   
 $m_e = 9.11 \cdot 10^{-31} [kg]$   
 $m_p = 1.67 \cdot 10^{-27} [kg]$   
 $k = 9 \cdot 10^9 Nm^2 / C^2$   
 $\epsilon_0 = 1 / 4\pi k$

**קבול:**

כללי:  $Q = c\Delta\phi = CV$ , קבל לוחות:  $C = \frac{A}{4\pi d}$

$V = Ed$

$U_p = \frac{QV}{2} = \frac{Q^2}{2C} = \frac{CV^2}{2}$

קבל כדורי:  $C = R$

שתי קליפות:  $C = \frac{R_1 R_2}{R_1 - R_2} \Rightarrow (R_1 > R_2)$

קבל גלילי:  $C = \frac{1}{2 \ln(b/a)} \Rightarrow (b > a)$

$\tau = \frac{1}{4\pi\sigma R} = RC$ , של הגד המחובר בטור לקבל

**מטעני דמות:**

$Q' = \frac{-QR}{L}$ ,  $r = \frac{R^2}{L}$

עבור מטען Q מול לוח, נשים באותו מרחק מצידו השני של הלוח מטען -Q

**אנרגיה:**

v-כל המרחב (יעקוביון):  $U = \frac{1}{8\pi} \int E^2 dv$

כדור מלא:  $U = \frac{3Q^2}{5R}$

קליפה כדורית:  $U = \frac{Q^2}{2R}$

אנרגיה האצורה בנפח עם מטען:  $U = \frac{1}{2} \int \rho(\vec{r}) \cdot \phi(\vec{r}) dv$

פואסון:  $\nabla^2 \phi = -4\pi\rho$

צפיפות שטף:  $\nabla \cdot \vec{E} = 4\pi\rho$

לפלס:  $\nabla \times \vec{E} = 0$

$\nabla^2 \phi = 0 \Leftrightarrow \rho = 0$

סטוקס (הפיכת אינטגרל קווי למשטחי):  $\int \vec{E} \cdot d\vec{l} = \iint_S (\nabla \times \vec{F}) \cdot d\vec{s}$

עיקומה:  $\nabla \cdot (\nabla \times \vec{F}) = 0$

$\nabla \times (\nabla \phi) = 0$

**אינטגרלים:**

$\int \frac{dx}{x^2 + a^2} = \frac{1}{a} \arctan \frac{x}{a}$

$\int \frac{dx}{x^2 - a^2} = \frac{1}{2a} \ln \left| \frac{x-a}{x+a} \right|$

$\int \frac{dx}{a^2 - x^2} = \frac{1}{2a} \ln \left| \frac{a+x}{a-x} \right|$

$\int \frac{dx}{\sqrt{x^2 + a^2}} = \ln \left| x + \sqrt{x^2 + a^2} \right|$

$\int \frac{dx}{\sqrt{a^2 - x^2}} = \arcsin \frac{x}{a}$

$\int \frac{-dx}{\sqrt{a^2 - x^2}} = \arccos \frac{x}{a}$

$\int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a}$

$\int \ln x = x \ln x - x$

$\int \frac{-dx}{1+x^2} = \arctan(x)$

$\int \frac{dx}{\cos^2 x} = \tan x$

$\int \frac{dx}{\sin^2 x} = -\cot x$

$\int \frac{dx}{\sin x} = \ln \left| \tan \frac{x}{2} \right|$

$\int \frac{dx}{\cos x} = \ln \left| \tan \left( \frac{x}{2} + \frac{\pi}{4} \right) \right|$

**שאלת משוואת הרציפות מהתרגול:** נתון: שטח לוח A, מרחק בין הלוחות S, פוט' קבוע V<sub>0</sub>, זרם קבוע I, מצב סטציונרי  $\partial\rho/\partial t = 0$ , מהי צפיפות המטען כפ' של x

$J = \rho v, \nabla J = 0 \Rightarrow \nabla J = (\partial\rho/\partial x)v + \rho(\partial v/\partial x) = 0$

$\Delta E_K = F \cdot x \Rightarrow \frac{1}{2} m_e v^2 = q_e E \cdot x \Rightarrow v = \sqrt{2q_e E x / m_e}$

$E = V_0 / S \Rightarrow v = \sqrt{2q_e V_0 x / sm_e}$

נציב את מה שקיבלו במשוואה למעלה ונקבל מד"ר פרידה שפתרונה:  $\rho = C / \sqrt{x}$

$J = I / A = \rho v \Rightarrow C = \sqrt{m_e s / 2q_e V_0}$



**המשך שאלת משוואת הרציפות מהתרגול:**

מטען הכולל:  $Q = \int_{x=0}^{x=S} \rho \cdot dv = -AC2\sqrt{S}$

מספר אלקטרונים:  $Q/q_e$

כדוריות	גליליות	קרטזיות	
$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial r} \hat{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \hat{\theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f}{\partial \phi} \hat{\phi}$	$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial r} \hat{r} + \frac{\partial f}{\partial \theta} \hat{\theta} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{z}$	$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial f}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{z}$	גרדיאנט
$\nabla \cdot f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 \cdot f_r)}{\partial r} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial(\sin \theta f_\theta)}{\partial \theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f_\phi}{\partial \phi}$	$\nabla \cdot f = \frac{1}{r} \frac{\partial(r \cdot f_r)}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial f_z}{\partial z}$	$\nabla \cdot f = \frac{\partial f_x}{\partial x} + \frac{\partial f_y}{\partial y} + \frac{\partial f_z}{\partial z}$	דיברגנץ
$\nabla \times f = \frac{1}{r \sin \theta} \left( \frac{\partial \sin \theta f_\phi}{\partial \theta} - \frac{\partial f_\theta}{\partial \phi} \right) \hat{r} + \left( \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f_r}{\partial \phi} - \frac{1}{r} \frac{\partial(r f_\phi)}{\partial r} \right) \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(r \cdot f_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial f_r}{\partial \theta} \right) \hat{\phi}$	$\nabla \times f = \left( \frac{1}{r} \frac{\partial f_z}{\partial \theta} - \frac{\partial f_\theta}{\partial z} \right) \hat{r} + \left( \frac{\partial f_r}{\partial z} - \frac{\partial f_z}{\partial r} \right) \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(r \cdot f_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial f_r}{\partial \theta} \right) \hat{z}$	$\nabla \times f = \left( \frac{\partial f_z}{\partial y} - \frac{\partial f_y}{\partial z} \right) \hat{x} + \left( \frac{\partial f_x}{\partial z} - \frac{\partial f_z}{\partial x} \right) \hat{y} + \left( \frac{\partial f_y}{\partial x} - \frac{\partial f_x}{\partial y} \right) \hat{z}$	רוטור
$\nabla^2 f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial f}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial f}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 f}{\partial \phi^2}$	$\nabla^2 f = \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left( r \frac{\partial f}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$	$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$	לפלאסיאן

\*  $f_x \Leftarrow$  הכוונה לרכיב x של הפונ' f