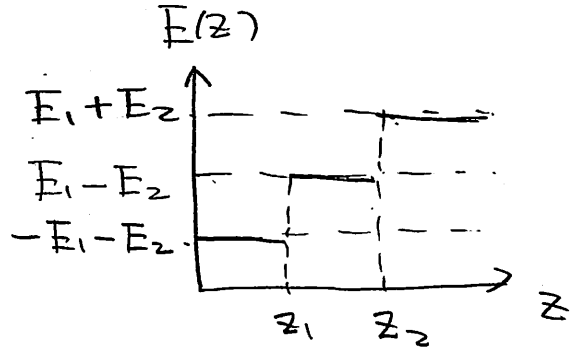


No4 略解

0. (a)



対称性より $\mathbb{E} = E(z) \hat{z}$ (No3-0の結果より)

$$E_1 = \sigma_1 / 2\epsilon_0 \quad E_2 = \sigma_2 / 2\epsilon_0$$

より $E(z)$ は左図のようになる。

(b) 電場が z 軸方向のみである Maxwell の方程式より $\nabla \cdot \mathbb{E} = 0$ であるから

$$T_{xx} = T_{yy} = -\frac{\epsilon_0}{2} E(z)^2 \quad T_{zz} = \frac{\epsilon_0}{2} E(z)^2$$

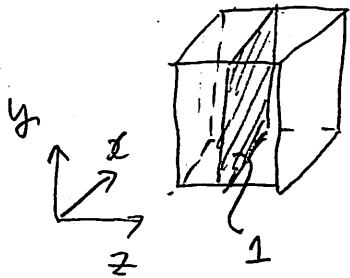
(c) 1 が受ける力 F_1 は、 $F_1 = \underbrace{S \sigma_1}_{\text{1の電荷}} E_2 (-\hat{z}) \rightarrow$ 単位面積あたり

$$F_1 / S = -\sigma_1 E_2 \hat{z} = -\frac{\sigma_1 \sigma_2}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

同様に

$$F_2 / S = \sigma_2 E_1 \hat{z} = \frac{\sigma_1 \sigma_2}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

(d) 力の平衡を考慮する。



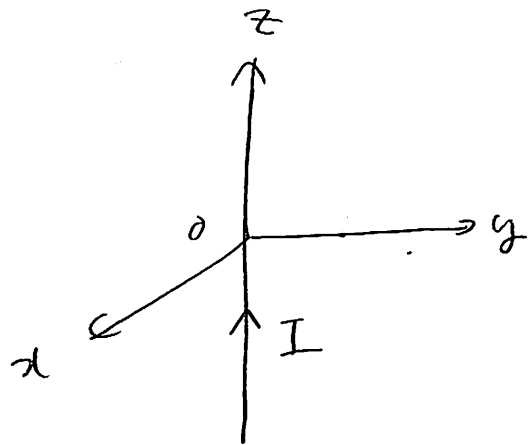
図の様に 1 を含む領域を考慮し、その表面に働く Maxwell の力の総和を求めたい。x 軸に垂直な 2 つの面に働く力はキャンセルされる。y 軸についても同様。z 軸に垂直な 2 つの面に働く力はキャンセルされない。

$$F_1 / S = \hat{z} \frac{\epsilon_0}{2} [-(-E_1 - E_2)^2 + (E_1 - E_2)^2] = -\frac{\sigma_1 \sigma_2}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

同様に

$$F_2 / S = \frac{\sigma_1 \sigma_2}{2\epsilon_0} \hat{z}$$

1. (a)



$$\vec{j} = I \delta(x) \delta(y)$$

$$\nabla \cdot \vec{B} = 0 \quad \text{--- ①}$$

$$\nabla \times \vec{B} = \mu_0 I \delta(x) \delta(y) \quad \text{--- ②}$$

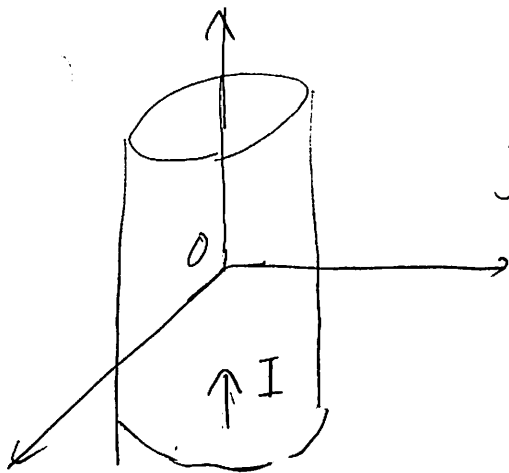
軸対称なので $\vec{B}(r) = B_r(r) \hat{r} + B_\phi(r) \hat{\phi}$ と仮定

① → 両辺を z 軸を中心とする円柱内の体積分し、ガウスの定理を用いる → $B_r(r) = 0$ となる。

② → 両辺を z 軸を中心とする円筒の面積分し、ストークスの定理を用いる

$$\rightarrow B_\phi(r) = \frac{\mu_0 I}{2\pi r}$$

(b)

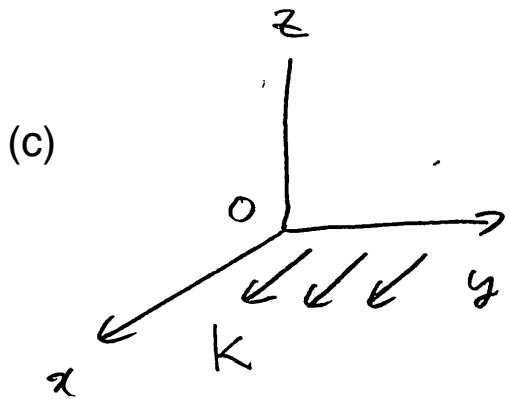


$$\vec{j}(r) = \begin{cases} \frac{I}{\pi a^2} \hat{z} & (0 < r < a) \\ 0 & r > a \end{cases}$$

1. と同様にして

$$B_r(r) = 0$$

$$B_\phi(r) = \begin{cases} \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \left(\frac{r}{a}\right)^2 & (0 < r < a) \\ \frac{\mu_0 I}{2\pi r} & (r > a) \end{cases}$$



電流の流れる面は $z=0$ とある。

(電流密度は $\mathbf{j} = k \delta(z) \hat{z}$)

$z=0$ 面上に対称性 (反転対称性) と, $x-y$ 面内での並進対称性 (並進対称性) がある。

$B = B(z)$ $B(z) = -B(-z)$ (並進対称性)

$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \rightarrow \int_V dS \hat{n} \cdot \mathbf{B} = 0$ (ガウスの定理)

つまり V として $z=0$ を含む任意の領域を考えると、①が成り立たない。

$B_z(z) = 0$ が必要である。

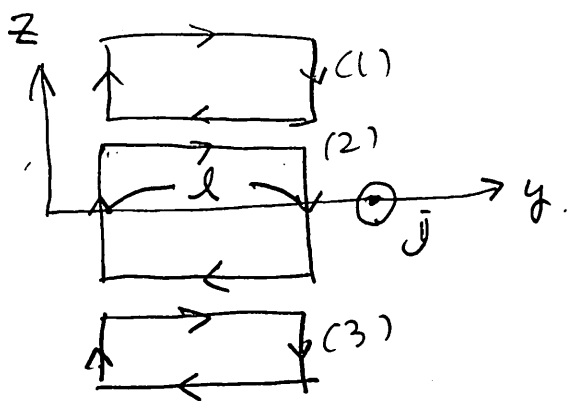
$\nabla \times \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{j} \rightarrow \oint_C d\mathbf{l} \hat{t} \cdot \mathbf{B} = \mu_0 \int_S dS \hat{n} \cdot \mathbf{j}$ (②)

ストークスの定理

経路 C 上の接線方向の単位ベクトル

つまり S として y 軸に垂直な「任意」の面を考えると、 \mathbf{j} は y 成分を持たないため ②の右辺は 0。

一方、右辺の線積分は、 \mathbf{B} の x 成分と z 成分のみ関係がある。したがって $B_x(z) = 0$ も必要である。



最後に、 x 軸に垂直な面での ② を考える。

(1) (3) のように $z=0$ 面をまたがらない場合は ②の右辺は 0

(2) のように $z=0$ 面をまたがる場合は

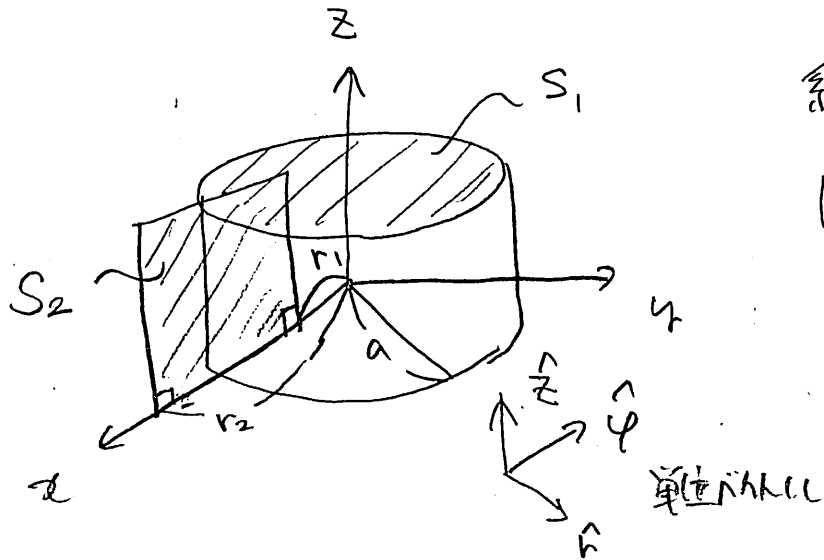
②の右辺 = $-\mu_0 k l$

したがって (並進対称性) を考慮して

(これは右図参照)

$B_y(z) = \begin{cases} -\frac{\mu_0 k}{2} & (z > 0) \\ +\frac{\mu_0 k}{2} & (z < 0) \end{cases}$ $B_x = B_z = 0$

(d)



系が z 軸を中心として回転対称であるので

$$B(r) = B_r(r) \hat{r} + B_\phi(r) \hat{\phi} + B_z(r) \hat{z} \quad \text{と仮定}$$

$$\nabla \cdot B = 0 \rightarrow \int_V dS \hat{n} \cdot B = 0 \quad \dots \textcircled{1}$$

ガウスの定理

V を z 軸を中心とする円柱をとる
 二枚の板を反対側に置く (半径は任意)

$$\underline{B_r = 0 \text{ が必要}}$$

$$\nabla \times B = \mu_0 J \rightarrow \oint_C dl \hat{t} \cdot B = \mu_0 \int_S dS \hat{n} \cdot J \quad \dots \textcircled{2}$$

ストークスの定理

• 二枚の板 S を z 軸を中心とする円板と考えると、C 上の接線方向 \hat{t} は $\hat{\phi}$ 方向になる。電流 J は z 成分を持つので $\textcircled{2}$ の右辺 = 0 (したがって $\underline{B_\phi = 0}$ も必要)

• 次に S を z 軸を中心とする円環 S2 のように $\hat{\phi}$ 方向に垂直な面を考える。これは、問題直前のように電流の流れる面を含む場合 / 含まない場合で分けて考える。(詳細は別各)
 また無限遠で $B = 0$ と要請すると

$$B_z(r) = \begin{cases} \mu_0 K & (0 < r < a) \\ 0 & (r > a) \end{cases}$$

とわかる。