

שדות אלקטרומגנטיים 141035

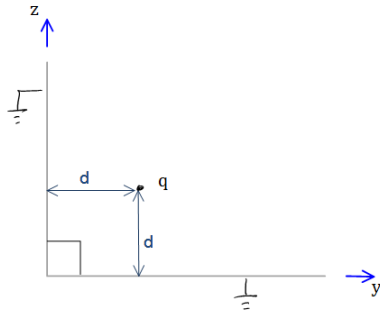
פרק 6 - שיטת הדמויות

תוכן העניינים

1. הרצאות ותרגילים.....1

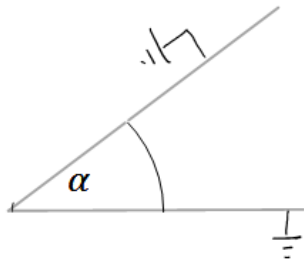
הרצאות ותרגילים:

שאלות:



(1) לוחות בזווית 90 מעלות

נתונים שני מישורים מוארכים המחוברים בזווית ישרה. במרחק d משני המישורים ממוקם חלקיק בעל מטען q כמתואר בשרטוט. מצא את מטעני הדמות שמהם ניתן להסיק את פונקציית הפוטנציאל במרחב.



(2) לוחות בזווית אלפה

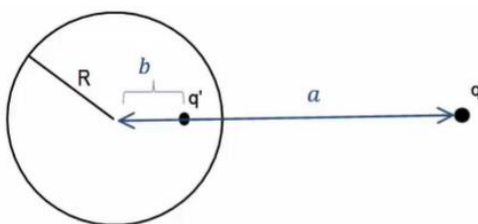
נתונים שני מישורים מוארכים המחוברים בזווית α . במרחק d משני המישורים ממוקם חלקיק בעל מטען q כמתואר בשרטוט. מצא את מטעני הדמות שמהם ניתן להסיק את פונקציית הפוטנציאל במרחב.

(3) מציאת התפלגות המטען על שפת המוליך

נתון מישור אינסופי מוארק. במרחק z מעל המישור נמצא חלקיק בעל מטען q . מצא את התפלגות המטען σ על שפת המישור.

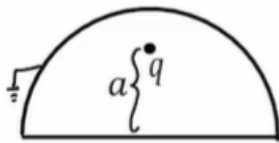
(4) כוח ואנרגיה במטעני דמות

נתון מישור אינסופי מוארק ובמרחק z מעליו נמצא חלקיק בעל מטען q . מהו הכוח שמרגיש החלקיק?

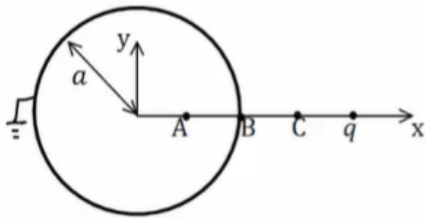


(5) מציאת התפלגות מטען עם ספירה

נתונה ספירה מוליכה ומוארכת ברדיוס R . מול הספירה ישנו מטען נקודתי q במרחק a ממרכז הספירה. מצא את התפלגות המטען על השפה של הספירה.

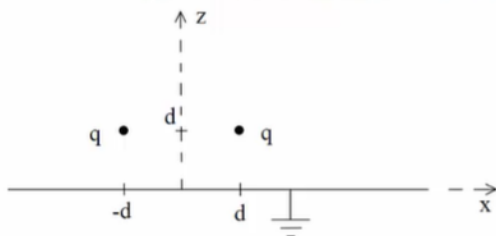
(6) מטען בתוך חצי ספירה

מטען נקודתי q נמצא בתוך חצי ספירה כדורית, מוארקת ברדיוס R . המטען נמצא בגובה a מעל מרכז הספירה. מצא את מטעני הדמות בעזרתם נוכל לחשב את הפוטנציאל בכל המרחב.

(7) ספירה, מטען ושלוש נקודות

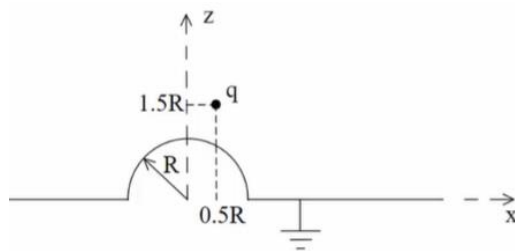
קליפה כדורית ברדיוס a מוארקת. מטען q נמצא במרחק $2a$ ממרכז הקליפה ועל ציר ה- x כך ש: $x_A = \frac{a}{2}$, $x_B = a$, $x_C = \frac{3a}{2}$.

- מצא את הפוטנציאל בנקודות: A, B, C .
- מהי התפלגות המטען המשטחית בנקודה B ?
- מה הכוח הפועל על המטען q ?
- מהי האנרגיה הדרושה לבניית המערכת?

(8) שני מטענים מעל מישור

נתונים שני מטענים q במיקומים $(d, 0, d)$ ו- $(-d, 0, d)$ מעל משטח אינסופי מוארק כבאיור.

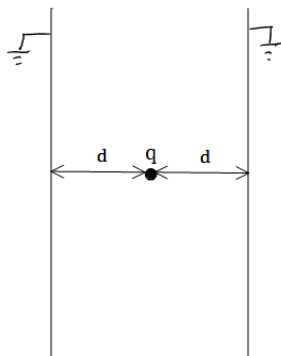
- אילו מטעני שיקוף דרושים כדי לבטא פוטנציאל ושדה ב- $z > 0$?
- איזה כוח ירגיש המטען הימני (גודל וכיוון)? יש לנרמל $\frac{q^2}{4\pi\epsilon_0 d^2} = 1$ ולהגיע לתשובה מספרית.
- מהי התפלגות המטען על המוליך? ומהו המטען הכולל על המוליך?
- מהי האנרגיה הדרושה לבניית המערכת?



9) מטען מעל חצי ספירה ולא במרכז

נתון חצי כדור מוליך מושלם בעל רדיוס R המונח על חצי מרחב מישור מוליך מושלם, כבאיור. מעל המוליך יש מטען q בקואורדינטה $(0.5R, 0, 1.5R)$.

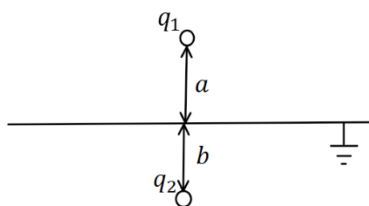
- מצא את גודל ומיקום מטעני השיקוף הדרושים בשביל לבטא את הפוטנציאל במרחב שמעל המבנה.
- מצא את הפוטנציאל בנקודות $(0, 0, 0.5R)$, $(0, 0, 1.5R)$.
- מהי צפיפות המטען המשטחית על שפת המוליך בנקודה $\left(\frac{\sqrt{3}R}{2}, 0, \frac{R}{2}\right)$?
- מה הכוח הפועל על המטען?
- מהי האנרגיה הדרושה לבניית המערכת?



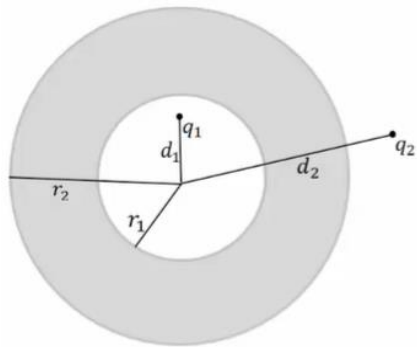
10) מטען בין שני לוחות אינסופיים

נתונים שני לוחות אינסופיים מוארקים במרחק $2d$ זה מזה. בדיוק באמצע ביניהם ממוקם חלקיק בעל מטען q כמתואר בשרטוט. א. מצא את פונקציית הפוטנציאל במרחב. ב. מצא את העבודה הדרושה לבניית המערכת.

11) מטענים משני צידי מישור מוארק



מטען q_1 נמצא במרחק a מעל מישור אינסופי מוארק. מטען q_2 נמצא במרחק b מתחת למישור. א. מצא את השדה והפוטנציאל בכל המרחב. ב. מהי התפלגות המטען על המישור? ומהו המטען הכולל על המישור?

**12 קליפה עבה עם מטען בפנים ובחוץ**

נתונה קליפה כדורית עבה ומוליכה בעלת רדיוס

פנימי r_1 ורדיוס חיצוני r_2 .

מטען q_1 נמצא במרחק d_1 ממרכז הקליפה כך

ש- $d_1 < r_1$.

מטען q_2 נמצא במרחק d_2 ממרכז הקליפה כך

ש- $d_2 > r_2$.

המטענים לא נמצאים על אותו רדיוס.

א. מצא את הפוטנציאל בו נמצאת הקליפה.

ב. מצא את הכוח הפועל על המטען q_2 .

ג. מהי האנרגיה הדרושה לבניית המערכת?

13 דיפול מעל מישור

דיפול מונח במרחק z_0 מלוח אינסופי מוארק.

מומנט הדיפול הוא: $\vec{p} = (0, 0, p)$.

א. מצא את השדה בכל המרחב.

ב. מצא את צפיפות המטען על המישור.

ג. מצא את סך המטען על המישור.

$\vec{p} \uparrow$

$\frac{1}{\epsilon_0}$

14 ספירה נייטרלית

מטען נקודתי q מונח במרחק a מספירה

מוליכה ברדיוס R .

הספירה אינה מוארקת ואינה מחוברת

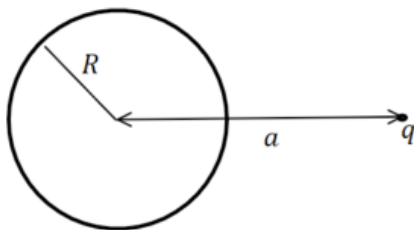
לפוטנציאל כלשהו.

ניתן להניח כי הספירה נייטרלית.

מהו הפוטנציאל על הספירה?

ומהם מטעני הדמות המתאימים לפתרון הבעיה?

רמז: השתמש בחוק שימור המטען.



תשובות סופיות:

$$\varphi = \frac{kq}{r_1} - \frac{kq}{r_2} \quad (1)$$

$$\text{ראה סרטון} \quad (2)$$

$$\sigma = -kq\epsilon_0 \frac{2d}{(r^2 + d^2)^{\frac{3}{2}}} \quad (3)$$

$$F = -\frac{q^2}{(2d)^2} \quad (4)$$

$$E(r, \theta) = \frac{kq(r - a \cos \theta)}{(r^2 + a^2 - 2ra \cos \theta)^{\frac{3}{2}}} + \frac{-kq \left(r \left(\frac{a}{R} \right)^2 - a \cos \theta \right)}{\left(R^2 + \left(\frac{ra}{R} \right)^2 - 2ra \cos \theta \right)^{\frac{3}{2}}} \quad (5)$$

$$\text{ראה סרטון} \quad (6)$$

$$\vec{F} = \frac{2kq^2}{qa^2}(-\hat{x}) \quad \text{ג.} \quad \sigma_B = \epsilon_0 \left(-\frac{3kq}{a^2} \right) \quad \text{ב.} \quad \varphi_A = \varphi_B = 0, \quad \varphi_C = \frac{3kq}{2a} \quad \text{א.} \quad (7)$$

$$U = \frac{-kq^2}{6a} \quad \text{ד.}$$

$$-0.338\hat{z} + 0.162\hat{x} \quad \text{ב.} \quad (-d, 0, d), (d, 0, -d) \quad \text{א.} \quad (8)$$

$$Q_T = -2q, \quad \sigma = -\frac{1}{2\pi} qd \left(\frac{1}{((x-d)^2 + y^2 + d^2)^{\frac{3}{2}}} + \frac{1}{((x+d)^2 + y^2 + d^2)^{\frac{3}{2}}} \right) \quad \text{ג.}$$

$$U = \frac{-kq^2}{\sqrt{2} \cdot 2d} \quad \text{ד.}$$

$$q_3 = \sqrt{\frac{2}{5}}q, \quad \vec{r}_3 = \left(\frac{R}{5}, 0, -\frac{3}{5}R \right), \quad q_4 = -q, \quad \vec{r}_4 = (0.5R, 0, -1.5R) \quad \text{א.} \quad (9)$$

$$\frac{kq}{R^2} 1.04\epsilon_0 \quad \text{ג.} \quad 0 : (0, 0, 0.5R), \quad \varphi \approx 0.71 \frac{kq}{R} : (0, 0, 1.5R) \quad \text{ב.}$$

$$U = \frac{kq^2}{2R}(-0.7) \quad \text{ה.} \quad \vec{F} = \frac{kq^2}{R^2}(-0.2, 0, -0.64) \quad \text{ד.}$$

$$\frac{kq^2}{2d}(-\ln(2)) \quad \text{ב.} \quad V_T = \frac{k(-1)^n q}{((x-2dn)^2 + y^2 + z^2)^{\frac{1}{2}}} \quad \text{א.} \quad (10)$$

$$\sigma_T = \frac{-1}{2\pi} \left(\frac{q_1 a}{(r^2 + a^2)^{\frac{3}{2}}} + \frac{q_2 b}{(r^2 + a^2)^{\frac{3}{2}}} \right) \quad \text{ב.} \quad (11) \quad E_{up} = \frac{kq_1}{|r_+|^2} \hat{r}_+ + \frac{-kq_1}{|r_-|^2} \hat{r}_-$$

$$\vec{F} = \frac{-k \frac{r_2}{d_2} q_2^2 \hat{r}}{\left(d_2 - \frac{r_2^2}{d_2}\right)^2} + \frac{k \left(q_1 + \frac{r_2 q_2}{d_2}\right) q_2 \hat{r}}{d_2^2} \quad \text{ב.} \quad (12) \quad \varphi_2(r_2) = \frac{kq_1}{r_2} + \frac{kq_2}{d_2}$$

$$U = \frac{1}{2} \left[\frac{-k \frac{r_2}{d_2} q_2^2}{\left(d_2 - \frac{r_2^2}{d_2}\right)} + \frac{k \left(q_1 + \frac{r_2 q_2}{d_2}\right) q_2}{d_2} - \frac{kq_1^2 \cdot \frac{r_1}{d_1}}{\left(\frac{r_1^2}{d_1} - d_1\right)} + \frac{kq_1^2}{r_2} + \frac{kq_1 q_2}{d_2} \right] \quad \text{ג.} \quad (13) \quad \vec{E}_T = \frac{k \left(3p(z-z_0)r, 0, -pr^2 + 2p(z-z_0)^2\right)}{\left(r^2 + (z-z_0)^2\right)^{\frac{5}{2}}} + \frac{k \left(3p(z+z_0)r, 0, -pr^2 + 2p(z+z_0)^2\right)}{\left(r^2 + (z+z_0)^2\right)^{\frac{5}{2}}}$$

$$\sigma(r) = \frac{(-2pr^2 + 4pz_0^2)}{4\pi \left(r^2 + z_0^2\right)^{\frac{5}{2}}} \quad \text{ב.} \quad \text{ג. } 0$$

$$(14) \quad \varphi = \frac{kq}{a} \quad \text{פוטנציאל על הספירה:}$$

$$\text{מטעני הדמות הם: } q' = -q \frac{R}{a} \quad \text{במיקום } q' = q \frac{R}{a}, b = \frac{R^2}{a} \quad \text{במרכז}$$