

## Örnek Soru Çözümleri

Soru 1:  $y=0$ 'da  $x > 0$  yarı düzlemine yerleştirilmiş bir metalin elektrostatik potansiyel  $V_0$  ise (sonsuzdaki elektrostatik potansiyel sıfır olarak tanımlanmıştır) uzayın herhangi bir yerindeki potansiyeli bulun.

Çözüm Problemin  $\mathbb{R}^2$ -yönünde öteleme simetrisi vardır ve dolayısıyla elektrostatik potansiyel  $y$ 'ye bağlı olmaz:

$$\phi = \phi(x, y)$$

ve

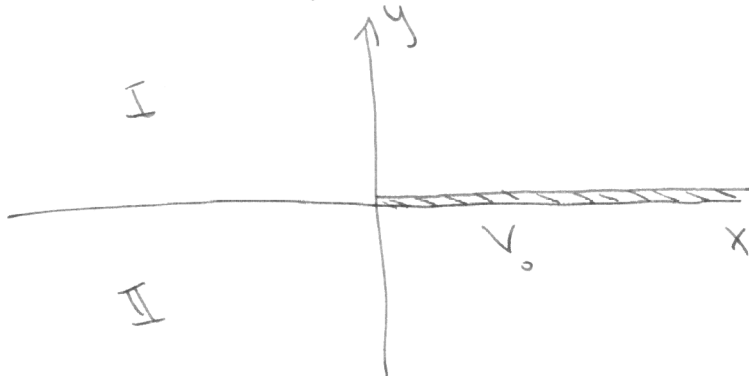
$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} = 0$$

denklemini sağlamalıdır. Sınır koşulları:

$$\phi = 0 \quad \text{sonsuzda}$$

$$\phi = V_0 \quad y=0 \text{ ve } x > 0 \text{ ise}$$

olarak yazılabilir.



~~uzay, şekilli gibi iki parçaya bölerseniz, her parçanın elektrostatik potansiyeli bulup,  $y=0$ 'da süreklilik ve sınır koşullarını seçebilirsiniz~~

Problemin çözümünü basitleştirmek için, öncelikle değişken değiştirelim:

$$\begin{aligned} x &= R_0 e^{i\nu} \cos v & (R_0 \text{ herhangi bir uzunluk } (*)) \\ y &= R_0 e^{i\nu} \sin v & \text{olmak üzere)} \end{aligned}$$

Yeni değişkenler cinsinden, sınır koşulları

$$\phi = 0 \quad u \rightarrow \infty \text{ iken } (v \neq 0 \text{ ise})$$

$$\phi = V_0 \quad v = 0, -\infty < u < \infty \text{ iken.}$$

Yeni değişkenler cinsinden sınır koşulları basit bir hal alır. Yeni değişkenler cinsinden,  $\Delta$ 'nin sağlanması gereken denklemi yazalım:

$$\frac{\partial}{\partial u} = \frac{\partial x}{\partial u} \frac{\partial}{\partial x} + \frac{\partial y}{\partial u} \frac{\partial}{\partial y} = x \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial y}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2}{\partial u^2} &= \left( x \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial y} \right) \left( x \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial y} \right) \\ &= x^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} + y^2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} + 2xy \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} + x \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial y} \end{aligned}$$

$$\frac{\partial}{\partial v} = \frac{\partial x}{\partial v} \frac{\partial}{\partial x} + \frac{\partial y}{\partial v} \frac{\partial}{\partial y} = -y \frac{\partial}{\partial x} + x \frac{\partial}{\partial y}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2}{\partial v^2} &= \left( -y \frac{\partial}{\partial x} + x \frac{\partial}{\partial y} \right) \left( -y \frac{\partial}{\partial x} + x \frac{\partial}{\partial y} \right) \\ &= y^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} + x^2 \frac{\partial^2}{\partial y^2} - 2xy \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial y} - x \frac{\partial}{\partial x} \end{aligned}$$

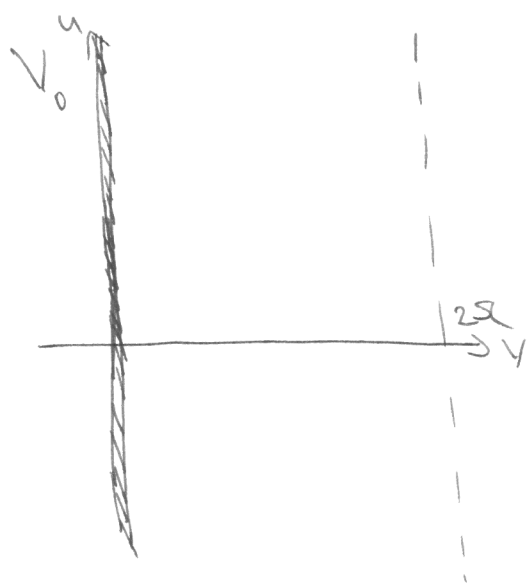
$$\Rightarrow \frac{\partial^2}{\partial u^2} + \frac{\partial^2}{\partial v^2} = (x^2 + y^2) \left( \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right)$$

Dolayısıyla

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial u^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial v^2} = (x^2 + y^2) \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right) = 0$$

\* Bu ve benzeri dönüşümler için Kompleks Analiz dersinizi tekrar edin.

Yani,  $\Phi$ , yeni koordinatlar da da Laplace denklemini sağlar. Yeni koordinatlar den  $v$ 'nin sadece belirli bir aralıkta değer alabildiğine dikkat edin. Bu aralığı  $0 \leq v < 2a$  olarak seçersek



Laplace den  $(u, v)$  uzayında problemin  $u$ 'ya göre öteleme simetrisi vardır. Dolayısıyla  $\Phi$ ,  $u$ 'ya bağlı olamaz. Bu durumda  $\Phi$ 'nin sağlanması gereken denklem

$$\frac{d^2 \Phi}{dv^2} = 0 \Rightarrow \Phi = \alpha v + \beta$$

olarak yazılabilir.  $v=0$ , ve  $v \rightarrow 2a$  limiti aynı noktaya karşılık geldikleri için,  $\Phi$ 'nin sürekliliği  $\Phi(0) = \Phi(v \rightarrow 2a)$  olmasını gerektirir. Ancak ~~lineer~~ ~~bir~~ doğrusal bir fonksiyon bu özelliği sağlayamaz.

Buradaki problem, tek bir koordinat dönüşümüyle bütün  $(x,y)$  uzayını sürekli olarak tanımlayamamamızdan kaynaklanır. Bu yüzden  $(x,y)$  uzayını şekilde görüldüğü gösterildiği gibi iki kısma böleceğiz.

1. bölge  $y > 0$  yarı uzayı. Bu uzayda  $-\infty < u < \infty$   $0 \leq v \leq a$

2. bölge  $y < 0$  yarı uzayı. Bu uzayda  $-\infty < u < \infty$   $a \leq v \leq 2a$

1. bölgedeki çözüm:

$$\Phi_1(v) = \alpha_1 v + V_0$$

2. bölgedeki çözüm:

$$\Phi_2(v) = \alpha_2 (v - 2a) + V_0$$

Bu iki çözümü yazarken, 1. bölgede  $\Phi(v=0) = V_0$  ve 2. bölgede  $\Phi(v=2a) = V_0$  olduğunu kullandık. Bu iki çözüm,  $v = a$ 'de sürekli olmalıdır. Dolayısıyla

$$\alpha_1 a + V_0 = \alpha_2 (-a) + V_0$$

$$\Rightarrow \alpha_1 = -\alpha_2$$

$$\Rightarrow \Phi_1(v) = \alpha_1 v + V_0 = \alpha_1 (v - a) + \alpha_1 a + V_0$$

$$\Phi_2(v) = -\alpha_1 (v - 2a) + V_0 = -\alpha_1 (v - a) + \alpha_1 a + V_0$$

İki çözümü de genel olarak

$$\Phi(v) = -\alpha_1 |v - a| + \alpha_1 a + V_0$$

olarak yazabiliriz. Bu çözüm  $0 \leq v \leq 2a$  bölgesinde geçerlidir ve  $\Phi(0) = \Phi(2a)$  süreklilik koşulunu sağlar,

Bu çözüm  $-x$  ekseninde ( $v = \pi$ )

$$\Phi(v) = \alpha_1 s + V_0$$

değerini alır.

(Bu problemde konformal değişmezlik vardır, yani ~~potansiyel~~ eğer bütün uzunlukları ölçeklendirirse hiç birşey değişmez. Dolayısıyla potansiyelin de bu özelliği olması gerekir. Bu değişmezliğe konformal değişmezlik denir. Elektrostatik potansiyelin bu özelliğe sahip olabilmesi için, sadece yöne bağlı olması gerekir.

Yönü belirleyen  $v$  olduğu için, potansiyelin sadece  $v$ 'ye bağlı olması konformal simetri denen bu simetriden kaynaklanır.)

Toplarsak, herhangi bir  $(x, y)$  noktasındaki potansiyel

$$\Phi(x, y) = -\alpha_1 |v - \pi| + \alpha_1 s + V_0$$

$$\cos v = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} ; \sin v = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \quad 0 \leq v \leq 2\pi$$

olarak verilir. Potansiyel sadece yöne bağlı olduğu için sonsuzda sifıra gidemez. Dolayısıyla yeterli sınır koşulu verilmediği için  $\alpha_1$  belirtenemez. Eğer

$$\Phi(x < 0, y \neq 0) = 0 \text{ seçerseniz,}$$

$$\Phi(v = \pi) = \alpha_1 \pi + V_0 = 0 \Rightarrow \alpha_1 = -\frac{V_0}{\pi} \text{ olur}$$

$$\Rightarrow \Phi(x, y) = \frac{V_0}{\pi} |v - \pi| \text{ olarak buluruz.}$$

$y > 0$  bölgesinde ( $0 \leq v \leq sr$ )  
elektrik alanı bulmak istersek

$$\Phi(x, y > 0) = \frac{V_0}{sr} (sr - v)$$

$$\Phi(x, y > 0) = \frac{V_0}{sr} \left( sr - \tan^{-1} \frac{y}{x} \right) \quad 0 \leq \tan^{-1} \frac{y}{x} \leq sr$$

potansiyelin gradyanını almamız lazım.

$$\begin{aligned} E_x &= -\frac{\partial \Phi}{\partial x} = -\frac{V_0}{sr} \frac{+1}{1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2} \left(\frac{-y}{x^2}\right) \\ &= -\frac{V_0}{sr} \frac{y}{x^2 + y^2} = -\frac{V_0}{sr} \frac{y}{\rho^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} E_y &= -\frac{\partial \Phi}{\partial y} = +\frac{V_0}{sr} \frac{+1}{1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2} \frac{1}{x} \\ &= \frac{V_0}{sr} \frac{x}{\rho^2} \end{aligned}$$

$$\vec{E} = \frac{V_0}{sr} \frac{1}{\rho^2} (-y \hat{x} + x \hat{y}) = \frac{V_0}{sr} \frac{1}{\rho} \hat{\theta}$$

olarak yazabiliriz.  $\rho \rightarrow 0$ 'a giderken (düzlemin  
sivri ucuna yaklaşıırken) Elektrik alanının  
siddetlendiğine dikkat ediniz.

Soru

$$\frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|} = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l \frac{4\pi}{2l+1} \frac{r^l}{r'^l} Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi)$$

olduğunu gösterin.

Gözüm:  $\frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|}$ ,  $\vec{r}'$ 'nin bir fonksiyonu olarak düşünürsek,

$$\nabla^2 \frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|} = -4\pi \delta^3(\vec{r}-\vec{r}') \quad (*)$$

denklemini sağlar. Aynı zamanda  $|\vec{r}| \rightarrow \infty$  giderken

$$\frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|} \xrightarrow{|\vec{r}| \rightarrow \infty} 0$$

sınır koşulunu da sağlar.  $\frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|}$

$\vec{r}'$  noktasındaki birim yükün  $\vec{r}$ 'de yarattığı elektrostatik potansiyeldir, ve sınır koşul olarak  $|\vec{r}| \rightarrow \infty$  giderken, sıfıra gider.

Teklik koşulundan dolayı, aynı denklemi ve aynı sınır koşulunu sağlayan başka

ifade bulursak, bu ifade  $\frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|}$  ile aynı olmalıdır. eşitliğin sağ  $|\vec{r}| \rightarrow \infty$ ,  $r_2 = |\vec{r}| \rightarrow \infty$

ve dolayısıyla sağ taraf  ~~$\frac{1}{|\vec{r}-\vec{r}'|}$~~  ile aynı

sınır koşulunu sağlar. Eğer (\*) denklemine yerleştirirsek, (\*) denklemini sağladığını da gösterebiliriz. Ancak bazı teknikleri göstermek amacıyla, burada farklı bir yöntemle çözeceğiz.

Öncelikle

$\nabla^2 F(\vec{r}) = 0$  denkleminin, küresel koordinatlarda en genel çözümünü ~~yaz~~ bulalım. Bunun için, değişkenleri ayırma yöntemini kullanacağız.

$$F(\vec{r}) = R(r) \Theta(\theta) \Phi(\phi)$$

olacak şekilde bir çözüm arayalım. Küresel koordinatlarda Laplace denklemini

$$\frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial F(\vec{r})}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial F(\vec{r})}{\partial \theta} \right)$$

$$\downarrow \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 F(\vec{r})}{\partial \phi^2} = 0$$

şeklinde yazabiliriz.  $F(\vec{r})$ 'nin yukarıdaki asılımını yerleştirip  $\frac{r^2 \sin^2 \theta}{F(\vec{r})}$  ile çarparsak

$$\frac{\sin^2 \theta}{R} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR}{dr} \right) + \frac{\sin \theta}{\Theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) + \frac{1}{\Phi} \frac{d^2 \Phi}{d\phi^2} = 0$$

elde ederiz. Son terim, sadece  $\Phi$  değişkenine bağlıdır. Herhangi bir  $(r, \theta)$  değeri için bu denklemin bütün  $\phi$ 'lerde sağlanması için, bu son terimin sabit olması gerekir.

$$\frac{1}{\Phi} \frac{d^2 \Phi}{d\phi^2} = -m^2$$

olarak seçersek  $\Phi(\phi) = A e^{im\phi} + B e^{-im\phi}$

olarak bulunur.  $\phi$  ve  $\phi + 2\pi$  koordinatları aynı noktaya karşılık geldiği için,  $\Phi(\phi + 2\pi) = \Phi(\phi)$  olması gerekir, ki bu bize  $m$ 'nin tam sayı olması gerektiğini söyler.



minin negatif değer almasına izin verinsek

$$\Phi(\varphi) = Ae^{im\varphi}$$

olarak seçebiliriz. Yenine yerleştirip, denkleminin  $\sin^2\theta$  ile bölersek

$$\frac{1}{R} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR}{dr} \right) + \frac{1}{\sin^2\theta} \frac{1}{\Theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin^2\theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) - \frac{m^2}{\sin^2\theta} = 0$$

Buluruz. Son iki terim, sadece  $\theta$ 'ya bağlıdır, ilk terim ise sadece  $r$ 'ye bağlıdır.

Bu durumda ilk terim ve son iki terimin toplamının sabit olması gerekir.

$$\frac{1}{\sin^2\theta} \frac{1}{\Theta} \frac{d}{d\theta} \left( \sin^2\theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) - \frac{m^2}{\sin^2\theta} = -l(l+1)$$

olarak seçersek,  $0 \leq \theta \leq \pi$  aralığında sonlu olan çözümleri Legendre polinomlarıdır, ve

$$\Theta = P_l^m(\cos\theta)$$

ile gösterilebilir. Burada  $l = 0, 1, \dots$  ve  $-l \leq m \leq l$  olmalıdır (aksi takdirde

bütün  $0 \leq \theta \leq \pi$  aralığında sonsuz olmaz.

Dolayısıyla

$\Theta(\theta)\Phi(\varphi)$  çarpımı  $Y_{lm}(\theta, \varphi)$  ile orantılıdır.

$R$ 'nin sağladığı denklem

$$\frac{1}{R} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR}{dr} \right) - l(l+1) = 0$$

denklemini sağlar.  $R(r) = r^2$  gibi bir çözüm denerseniz

$$2(2+1) - l(l+1) = 0$$

$$(2-l)(2+l+1) = 0$$

$$\Rightarrow 2 = l \text{ veya } 2 = -l - 1$$

Bu durumda

$$\vec{F}(\vec{r}) = \left( a_{lm} r^l + b_{lm} \frac{1}{r^{l+1}} \right) Y_{lm}(\theta, \phi)$$

olarak yazulabilir. Bütün olası  $l$  ve  $m$  değerleri için Laplace denklemini sağlayacağı için, en genel çözüm bütün olası değerlerin toplamı olacaktır:

$$\vec{F}(\vec{r}) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l \left( a_{lm} r^l + b_{lm} \frac{1}{r^{l+1}} \right) Y_{lm}(\theta, \phi)$$

Şimdi, bu sonucu

$$\nabla^2 \vec{F}(\vec{r}) = -4\pi \delta(\vec{r} - \vec{r}')$$

denkleminin çözümü için kullanalım. Öncelikle  $r < r'$  ve  $r > r'$  olmak üzere iki bölgeye ayıralım. Her iki bölgede

$$\nabla^2 F(\vec{r}) = 0$$

olmalıdır, dolayısıyla her iki bölgede de  $F(\vec{r})$ , Laplace denkleminin genel çözümünü şeklinde olmalıdır.  $F(\vec{r})$ 'nin  $r=0$  ~~da~~ ~~ve~~  ~~$r=r'$~~  ~~da~~ sonlu olması koşulunu ~~da~~ kullanırsak,

$$F_{<}(\vec{r}) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l a_{lm} r^l Y_{lm}(\theta, \phi)$$

olur.  $r \rightarrow \infty$  iker  $F(\vec{r}) = 0$  olması koşulunu sağlayan en genel çözüm ise

$$F_{>}(\vec{r}) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l b_{lm} \frac{Y_{lm}(\theta, \phi)}{r^{l+1}}$$

olarak yazılır.

Bu iki gözüm,  $(\vec{r}) = |\vec{r}'|$  iken süreklili olmalıdır. Dolayısıyla

$$\sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l a_{lm} r'^l Y_{lm}(\theta, \phi) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l b_{lm} \frac{1}{r'^{l+1}} Y_{lm}(\theta, \phi)$$

olması gerekir. İki tarafı  $Y_{l'm'}^*(\theta, \phi)$  ile çarpıp,  $\theta$  ve  $\phi$  üzerinden integrallerini alıp

$$\int d\Omega Y_{l'm'}^*(\theta, \phi) Y_{lm}(\theta, \phi) = \delta_{l'l'} \delta_{m'm}$$

sonucunu kullanırsak

$$a_{lm} r'^l = b_{lm} \frac{1}{r'^{l+1}}$$

buluruz.

Elektrostatik potansiyel  $|\vec{r}| = |\vec{r}'|$  küresinin üzerinde, küresinin süreksizliği yüzey yük dağılımı ile orantılıdır. Yüzey yük dağılımını

$$\sigma(\theta, \phi) = \frac{1}{r'^2} \delta(\phi - \phi') \delta(\cos\theta - \cos\theta')$$

ön çarpan,  $\int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\pi} d(\cos\theta) \sigma(\theta, \phi) = 1$

olacak şekilde seçilmiştir (birim yük olduğu için) yüzeye dik yön, radyal yöndür. Dolayısıyla

$$\left( -\frac{\partial \phi}{\partial r} \right)_{r=r'} - \left( -\frac{\partial \phi}{\partial r} \right)_{r=r'} = \frac{4\pi}{r'^2} \delta(\phi - \phi') \delta(\cos\theta - \cos\theta')$$

( $\phi = \phi'$ )

$\phi_>$  ve  $\phi_<$  çözümlerini yerleştirirsek,

$$\sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l Y_{lm}(\theta, \phi) \left( + \frac{b_{lm}(l+1)}{r^{l+2}} + l a_{lm} r^{l-1} \right)$$

$$= \delta(\phi - \phi') \delta(\cos\theta - \cos\theta') \frac{4\pi}{r^2}$$

İki tarafı da  $Y_{lm}^*(\theta, \phi)$  ile çarpıp,  $Y_{lm}$ 'lerin dikliklerini kullanırsak

$$\frac{+ b_{lm}(l+1)}{r^{l+2}} + l a_{lm} r^{l-1} = \frac{4\pi}{r^2} Y_{lm}^*(\theta', \phi')$$

Daha önce bulduğumuz

$$a_{lm} = b_{lm} \frac{1}{r^{2l+1}} \text{ çözümünü kullanırsak}$$

$$\frac{+ b_{lm}(l+1)}{r^{l+2}} + l \frac{b_{lm}}{r^{2l+2}} = \frac{4\pi}{r^2} Y_{lm}^*(\theta', \phi')$$

$$\Rightarrow \boxed{b_{lm} = + \frac{r^{l+2} 4\pi}{2l+2} Y_{lm}^*(\theta', \phi')}$$

$$\text{ve } a_{lm} = + \frac{4\pi}{2l+2} \frac{1}{r^{2l+1}} Y_{lm}^*(\theta', \phi')$$

Yerlerine yerleştirirsek

$$\phi_< = + \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l \frac{4\pi}{2l+2} \frac{r^l}{r^{2l+1}} Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi)$$

$$\phi_> = + \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l \frac{4\pi}{2l+2} \frac{r^{l+1}}{r^{2l+1}} Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi)$$

$$r_> = \max(r, r')$$

$$r_< = \min(r, r')$$

olarak tanımlarsak,

$$Q(r, \theta, \phi) = \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|} = \sum_{lm} \frac{4\pi}{2l+1} \frac{r_<^l}{r_>^{l+1}} Y_{lm}^*(\theta', \phi') Y_{lm}(\theta, \phi)$$

olarak bulunur (burada ikinci eşitliği  
yazarken, gözümün teklifi kullanılmıştır.)