

תאריך הבחינה : 9.3.2022
שמות המרצים : ד"ר אבגני כץ, ד"ר אלעד שופן
שמות המתרגלים : שמעון חבר, מריאנה בלפרמן
שם הקורס : מבוא לשיטות מתמטיות בפיזיקה
מספר הקורס : 203.1.1141
שנה : 2022 סמסטר : א' מועד : ב'
משך הבחינה : 4 שעות

הנחיות כלליות

- יש לרשום את התשובות במחברת בלבד.
- פרט לתשובות הסופיות, יש להציג את דרך הפתרון באופן ברור ומפורט.
- יש לפשט את הביטויים המתקבלים בתשובות הסופיות.
- מומלץ לבדוק את פתרונותיכם – סעיפים בהם תקבל תשובה שגויה או יוצג פתרון חלקי יקבלו בדרך כלל לכל היותר 60% מהנקודות.
- לשימושכם דפי נוסחאות מצורפים.

בהצלחה מכל צוות הקורס!

1. [15 נק'] חשבו את האינטגרלים הבאים:

$$\int_0^{\infty} e^{-x^2/2} dx \quad (\text{א})$$

פתרון:

$$I = \int_0^{\infty} e^{-x^2/2} dx = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2/2} dx$$

$$\begin{aligned} 4I^2 &= \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2/2} dx \int_{-\infty}^{\infty} e^{-y^2/2} dy \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} dx \int_{-\infty}^{\infty} dy e^{-(x^2+y^2)/2} \\ &= \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\infty} dr r e^{-r^2/2} \\ &= 2\pi \int_0^{\infty} du e^{-u} \\ &= 2\pi (-e^{-u}) \Big|_0^{\infty} \\ &= 2\pi \end{aligned}$$

$$I = \sqrt{\frac{\pi}{2}}$$

$$\int_0^{\infty} x^3 e^{-x^2/2} dx \quad (\text{ב})$$

פתרון:

$$\begin{aligned} \int_0^{\infty} x^3 e^{-x^2/2} dx &= 2 \int_0^{\infty} u e^{-u} du \\ &= 2 \left(u(-e^{-u}) \Big|_0^{\infty} - \int_0^{\infty} (-e^{-u}) du \right) \\ &= 2 \left(0 + (-e^{-u}) \Big|_0^{\infty} \right) \\ &= 2 \end{aligned}$$

2. [15 נק'] קרבו את הפונקציה

$$f(x) = \arctan\left(\frac{x}{2}\right)$$

עבור $x \gg 1$ על ידי טור של חזקות של $\frac{1}{x}$ עד סדר $\frac{1}{x^3}$, כולל.

רמז: יכול להיות שימושי לעבוד עם המשתנה $u = \frac{2}{x}$.

פתרון:

נגדיר משתנה u כפי שמופיע ברמז. נשים לב שעבור $x \gg 1$ מתקיים $u \ll 1$. נרשום את הפונקציה במונחים של u ונעשה פיתוח טיילור סביב $u = 0$:

$$f(u) = \arctan\left(\frac{1}{u}\right) \qquad f(0) = \arctan(\infty) = \frac{\pi}{2}$$

$$f'(u) = \frac{1}{1 + \frac{1}{u^2}} \left(-\frac{1}{u^2}\right) = -\frac{1}{u^2 + 1} \qquad f'(0) = -1$$

$$f''(u) = \frac{2u}{(u^2 + 1)^2} \qquad f''(0) = 0$$

$$f'''(u) = \frac{2}{(u^2 + 1)^2} + \frac{2u(-2)2u}{(u^2 + 1)^3} \qquad f'''(0) = 2$$

$$\begin{aligned} f(u) &= f(0) + f'(0)u + \frac{1}{2}f''(0)u^2 + \frac{1}{6}f'''(0)u^3 + \dots \\ &= \frac{\pi}{2} - u + 0 + \frac{1}{3}u^3 + \dots \end{aligned}$$

$$f(x) = \frac{\pi}{2} - \frac{2}{x} + \frac{8}{3} \frac{1}{x^3} + \dots$$

3. [25 נק'] בדקו את משפט סטוקס

$$\iint_S (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \hat{n} dS = \oint_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

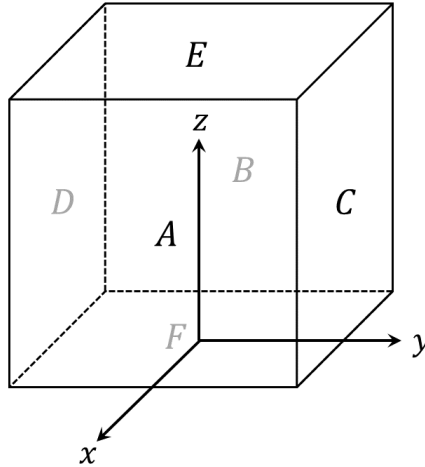
על ידי חישוב ישיר של כל אחד מאגפי המשוואה עבור השדה

$$\vec{F} = (x + y, -y - z, x + y)$$

כאשר S הוא שטח הפנים של קובייה, פרט לפאה התחתונה שלה (פאה F באיור) אשר מתוארת על ידי

$$-1 \leq x \leq 1, \quad -1 \leq y \leq 1, \quad z = 0$$

ומוגדרת לא להיות חלק מ- S .



עשו זאת בשלבים הבאים:

(א) [10 נק'] חשבו את

$$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

כאשר C היא השפה של S (כיוונית המסילה היא לבחירתכם).

פתרון:

השפה של S היא ההיקף של הפאה F . על כן נגדיר את מסלול האינטגרציה הבא במישור xy :

$$C: (-1, -1) \rightarrow (1, -1) \rightarrow (1, 1) \rightarrow (-1, 1) \rightarrow (-1, -1)$$

$$\begin{aligned} \oint_C \vec{F} \cdot d\vec{r} &= \int_{-1}^1 (x + (-1)) dx + \int_{-1}^1 (-y - 0) dy - \int_{-1}^1 (x + 1) dx - \int_{-1}^1 (-y - 0) dy \\ &= -2 \int_{-1}^1 dx \\ &= -4 \end{aligned}$$

(ב) [5 נק'] חשבו את $\vec{\nabla} \times \vec{F}$.

פתרון:

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ x+y & -y-z & x+y \end{vmatrix} = (2, -1, -1)$$

(ג) [10 נק'] חשבו את

$$\iint_S (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \hat{n} dS$$

כאשר הכיווניות של \hat{n} היא בהתאמה עם כיווניות המסילה שבחרתם לעיל.

פתרון:

נחשב את האינטגרנד $(\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \hat{n}$ עבור כל אחת מהפאות המרכיבות את S , כאשר \hat{n} פונה החוצה מהקובייה, בהתאמה עם כיוון המסילה שבחרנו בסעיף (א):

$$A: (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot (+\hat{x}) = 2$$

$$B: (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot (-\hat{x}) = -2$$

$$C: (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot (+\hat{y}) = -1$$

$$D: (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot (-\hat{y}) = 1$$

$$E: (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot (+\hat{z}) = -1$$

בכל המקרים האינטגרנד איננו תלוי במיקום על הפאה, לכן ניתן פשוט להכפילו בשטח הפאה, 4. סכימה על כל הפאות נותנת

$$\iint_S (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \hat{n} dS = -4$$

4. [15 נק'] מצאו את הפתרון הכללי $x(t)$ למשוואה

$$\ddot{x} - 5\dot{x} + 6x = \sinh t$$

רמז: כדאי לנסות פתרון פרטי מהצורה $x(t) = A \sinh t + B \cosh t$.

פתרון:

נתחיל מלפתור את המשוואה ההומוגנית

$$\ddot{x} - 5\dot{x} + 6x = 0$$

נחש פתרון מהצורה $x(t) = e^{rt}$, נציב אותו במשוואה ונקבל את המשוואה האופיינית

$$r^2 - 5r + 6 = 0$$

פתרונות המשוואה האופיינית הם

$$r_1 = 3, \quad r_2 = 2$$

כך שהפתרון הכללי של המשוואה ההומוגנית הוא

$$x(t) = a_1 e^{3t} + a_2 e^{2t}$$

עבור המשוואה הלא-הומוגנית, נחש פתרון פרטי מהצורה הנתונה ברמז ונציבו במשוואה:

$$A \sinh t + B \cosh t - 5(A \cosh t + B \sinh t) + 6(A \sinh t + B \cosh t) = \sinh t$$

מכיוון ש- $\sinh t$ מתאפס ב- $t = 0$, בעוד ש- $\cosh t$ לא, המקדמים של $\cosh t$ צריכים להתאפס בינם לבין עצמם. ואז שאר האיברים, כלומר אלה הפרופורציוניים ל- $\sinh t$, צריכים גם כן להתאפס בינם לבין עצמם. משני תנאים אלה מתקבלת מערכת המשוואות

$$\begin{cases} 7B - 5A = 0 \\ 7A - 5B = 1 \end{cases}$$

שהפתרון שלה הוא

$$A = \frac{7}{24}, \quad B = \frac{5}{24}$$

מכאן שהפתרון הכללי למשוואה הוא

$$x(t) = a_1 e^{3t} + a_2 e^{2t} + \frac{7}{24} \sinh t + \frac{5}{24} \cosh t$$

5. [15 נק'] חשבו או פשטו ככל האפשר את הביטויים הבאים (הרשומים בהסכם הסכימה), בלי שאינדקסים יופיעו בתשובות הסופיות:

$$\delta_{ij}\delta_{jk}\delta_{ki} \quad (\text{א})$$

פתרון:

$$\delta_{ij}\delta_{jk}\delta_{ki} = \delta_{ij}\delta_{ji} = \delta_{ii} = 3$$

(ב) $\epsilon_{ijk}A_iB_jA_k$ כאשר \vec{A} ו- \vec{B} הם וקטורים.

פתרון:

מכיוון ש- ϵ_{ijk} אנטי-סימטרי תחת החלפת i ו- k , בעוד שהמכפלה A_iA_k סימטרית, אחרי הסכימה על i ו- k מקבלים 0.

לחלופין, ניתן לרשום

$$\epsilon_{ijk}A_iB_jA_k = \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{A}) = 0$$

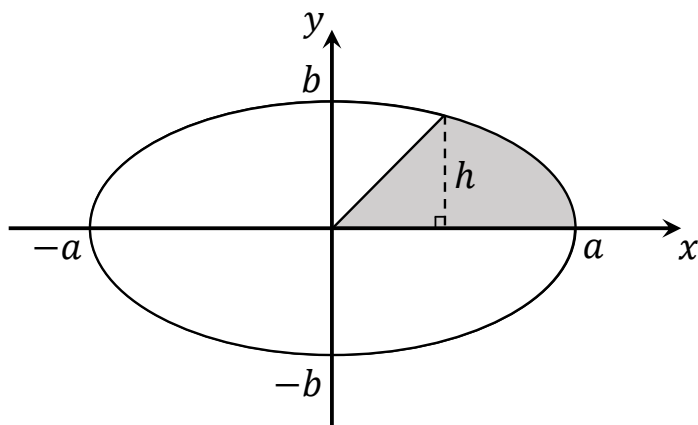
כאשר בשלב האחרון השתמשנו בכך ש- $\vec{B} \times \vec{A}$ מאונך ל- \vec{A} ולכן מכפלתו הסקלרית עם \vec{A} מתאפסת.

(ג) $\epsilon_{ijk}\partial_k(\epsilon_{jil}\partial_l\phi)$ כאשר ϕ הוא שדה סקלרי.

פתרון:

$$\begin{aligned} \epsilon_{ijk}\partial_k(\epsilon_{jil}\partial_l\phi) &= -\epsilon_{ijk}\epsilon_{ijl}\partial_k\partial_l\phi \\ &= -(\delta_{jj}\delta_{kl} - \delta_{jl}\delta_{kj})\partial_k\partial_l\phi \\ &= -(3\delta_{kl} - \delta_{kl})\partial_k\partial_l\phi \\ &= -2\delta_{kl}\partial_k\partial_l\phi \\ &= -2\vec{\nabla}^2\phi \end{aligned}$$

6. [15 נק'] בטאו את שטחה של גזרת האליפסה המוצגת באיור (התחום האפור) במונחים של a , b ו- h .



רמז: משוואת האליפסה היא

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$$

יכול להיות שימושי לעבור לקואורדינטות בהן האליפסה תהפוך למעגל.

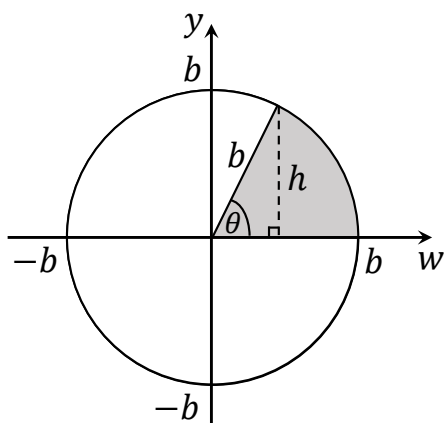
פתרון:

נכווץ את האליפסה בכיוון האופקי על ידי החלפת המשתנה x ב- w לפי

$$w = \frac{b}{a}x$$

כך שבמונחים של w ו- y היא הופכת למעגל עם רדיוס b :

$$w^2 + y^2 = b^2$$



שטח העיגול הוא πb^2 , כך ששטח גזרת העיגול שלנו הוא

$$S_0 = \frac{\theta}{2\pi} \pi b^2 = \frac{\theta}{2} b^2 = \frac{b^2}{2} \arcsin\left(\frac{h}{b}\right)$$

ומכיוון ש-

$$dx dy = \frac{a}{b} dw dy$$

שטח גזרת האליפסה הוא

$$S = \frac{a}{b} S_0 = \frac{ab}{2} \arcsin\left(\frac{h}{b}\right)$$