

Елементи теорії поля

Потенціал та градієнт

Функцію $\Phi(x, y, z)$ називаємо **потенціалом** векторного поля $\vec{F} = [P, Q, R]$, якщо:

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x} = P, \quad \frac{\partial \Phi}{\partial y} = Q, \quad \frac{\partial \Phi}{\partial z} = R$$

Векторне поле \vec{F} називаємо **градієнтом** функції Φ , якщо:

$$\vec{F} = \left[\frac{\partial \Phi}{\partial x}, \frac{\partial \Phi}{\partial y}, \frac{\partial \Phi}{\partial z} \right] \quad (\text{grad} \Phi = \nabla \Phi)$$

Векторне поле, яке має потенціал називаємо **потенціальним**.

Рівняння поверхні $\Phi(x, y, z) = C$ називаємо **еквіпотенціальним** (або: **рівнопотенціальним**).

Існування потенціалу

Векторне поле $\vec{F} = [P, Q, R]$ є полем потенціальним, якщо:

$$\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}, \quad \frac{\partial Q}{\partial z} = \frac{\partial R}{\partial y}, \quad \frac{\partial R}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial z}$$

Дивергенція („розбіжність“)

Дивергенцією називаємо функцію розраховану з векторного поля:

$$\text{div} \vec{F} [P, Q, R] = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$

Лапландем ($\Delta \Phi$) називаємо дивергент з градієнту функції Φ :

$$\text{div}(\text{grad} \Phi) = \text{div} \left[\frac{\partial \Phi}{\partial x}, \frac{\partial \Phi}{\partial y}, \frac{\partial \Phi}{\partial z} \right] = \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial z^2}$$

Якщо дивергенція поля в кожній його точці дорівнює 0, поле називаємо **бездивергентним** або **соленоїдальним**.

Ротація („віхур”)

Ротацією називаємо векторне поле, розраховане з іншого векторного поля:

$$\text{Rot}\vec{F} = \left[\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z}, \frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x}, \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right]$$

Поле, ротація якого в кожній точці є вектором нульовим називаємо **полем безвіхуровим**.

Дивергенція розрахована з ротації завжди дорівнює 0 ($\text{div}(\text{rot}\vec{F}) = 0$), тобто ротація є полем бездивергентним.

Градiєнт завжди є полем безвіхуровим.

Ротацію, також можна записати як: $\text{rot}\vec{F} = \nabla \times \vec{F}$