

### FEH2G3 Elektromagnetika I

# **Analisis Vektor dan Sistem Koordinat**

Program Studi S1 Teknik Telekomunikasi Fakultas Teknik Elektro Universitas Telkom 2014

# Tujuan Pembelajaran

- Mahasiswa memahami berbagai operasi vektor beserta arti fisisnya
- Mahasiswa memahami sifat-sifat dari Sistem Koordinat Kartesius (SKK), Sisterm Koordinat Silinder (SKS) dan Sistem Koordinat Bola (SKB)
- Mahasiswa mampu melakukan transformasi representasi vektor antar sistem koordinat



# **Organisasi Materi**

- Analisis Vektor
- Sistem Koordinat
- Transformasi Koordinat



### **Analisis Vektor**

Skalar: Besaran yang hanya memiliki nilai.

Contoh: temperatur, laju, jarak, dll.

Vektor: Besaran yang memiliki nilai dan arah.

Contoh: medan listrik, medan magnet, dll.



### **Analisis Vektor**

Notasi vektor

$$\vec{A} = |\vec{A}|\hat{a}_A$$

dimana:

 $\left| ec{A} 
ight|$  menyatakan besar vektor A

 $\hat{a}_{\scriptscriptstyle A}$  menyatakan vektor satuan searah vektor A

Vektor satuan menyatakan arah vektor, besarnya satu.

$$\hat{a}_A = \frac{A}{|\vec{A}|}$$



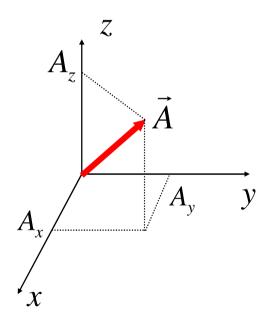
### **Sistem Koordinat**

- Lebih mudah menuangkan konsep vektor menggunakan sistem koordinat.
- Tiga macam sistem koordinat yang akan dibahas:
  - 1. Koordinat Cartesius
  - Koordinat Silinder
  - 3. Koordinat Bola



### **Sistem Koordinat**

#### 1. Koordinat Cartesius



Dalam koordinat Cartesius, sembarang vektor A ditulis:

$$\vec{A} = A_x \hat{a}_x + A_y \hat{a}_y + A_z \hat{a}_z$$

dimana:

 $A_x$ ,  $A_y$ , dan  $A_z$  adalah komponen vektor A dalam arah  $\hat{a}_x$ ,  $\hat{a}_y$  dan  $\hat{a}_z$ 



### **Sistem Koordinat**

#### 1. Koordinat Cartesius

Besar vektor A ditulis:

$$|\vec{A}| = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}$$

Vektor satuan searah A ditulis:

$$\hat{a}_{A} = \frac{\vec{A}}{|\vec{A}|} = \frac{A_{x}\hat{a}_{x} + A_{y}\hat{a}_{y} + A_{z}\hat{a}_{z}}{\sqrt{A_{x}^{2} + A_{y}^{2} + A_{z}^{2}}}$$



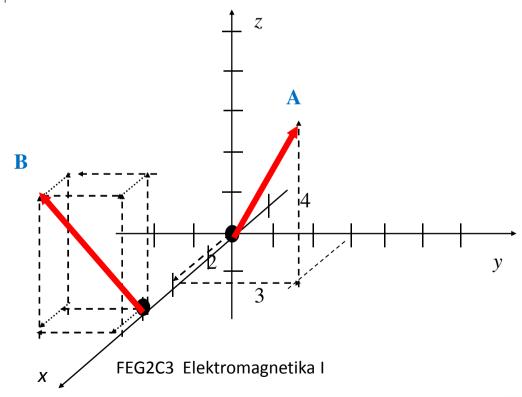
### **Sistem Koordinat**

### 1. Koordinat Cartesius

Gambarkan vektor berikut dalam koordinat Cartesius

$$\mathbf{A} = 2a_x + 3a_y + 4a_z$$
 berpangkal di titik (0,0,0)

$$\mathbf{B} = \mathbf{a}_{\rho} - 2\mathbf{a}_{\phi} + 4\mathbf{a}_{z}$$
 berpangkal di titik (3,0,0)





### **Sistem Koordinat**

#### 1. Koordinat Cartesius

Elemen panjang

$$d\vec{l} = dx \,\hat{a}_x + dy \,\hat{a}_y + dz \,\hat{a}_z$$

Elemen luas

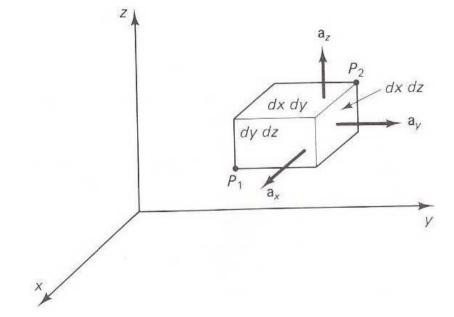
$$d\vec{S} = dydz \,\hat{a}_x$$

$$d\vec{S} = dxdz\,\hat{a}_{y}$$

$$dS = dxdy \,\hat{a}_z$$

Elemen volume

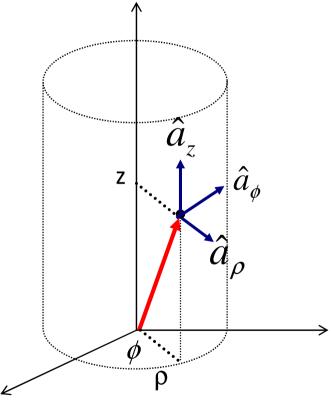
$$dv = dxdydz$$





### **Sistem Koordinat**

#### 2. Koordinat Silinder



Dalam koordinat Silinder sembarang vektor A ditulis

$$\vec{A} = A_{\rho}\hat{a}_{\rho} + A_{\phi}\hat{a}_{\phi} + A_{z}\hat{a}_{z}$$

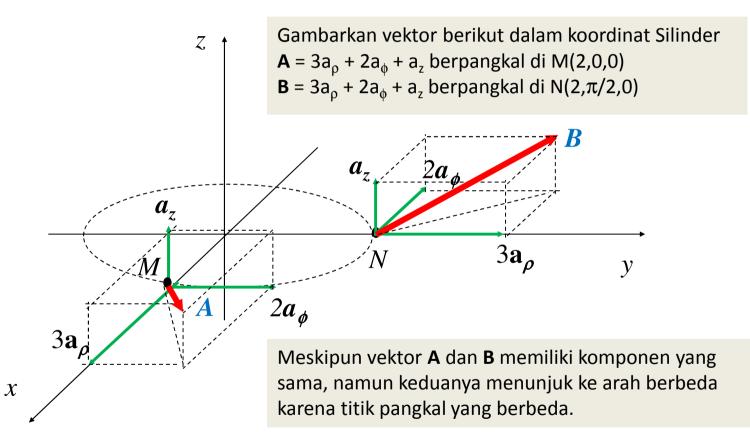
dimana:

 $A_{\rho}$  ,  $A_{\phi}$  ,  $A_z$  adalah komponen vektor A dalam arah  $\hat{a}_{\rho}$  ,  $\hat{a}_{\phi}$  dan  $\hat{a}_z$ 



### **Sistem Koordinat**

#### 2. Koordinat Silinder



### **Sistem Koordinat**

#### 2. Koordinat Silinder

Elemen panjang

$$d\vec{l} = d\rho \,\hat{a}_{\rho} + \rho d\phi \,\hat{a}_{\phi} + dz \,\hat{a}_{z}$$

Elemen luas

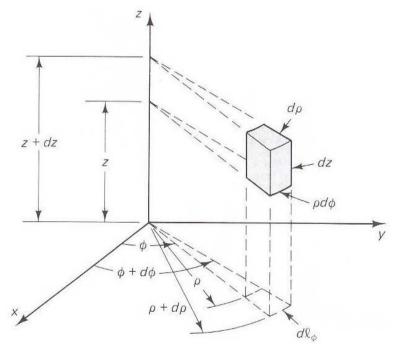
$$d\vec{S} = \rho d\phi dz \,\hat{a}_{\rho}$$

$$d\vec{S} = d\rho dz \,\hat{a}_{\phi}$$

$$d\vec{S} = \rho d\rho d\phi \hat{a}_z$$

Elemen volume

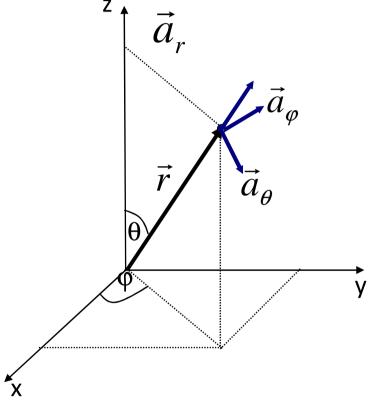
$$dv = \rho d\rho d\phi dz$$





### **Sistem Koordinat**

#### 3. Koordinat Bola



Dalam koordinat Bola, sembarang Vektor A ditulis :

$$\vec{A} = A_r \hat{a}_r + A_\theta \hat{a}_\theta + A_\phi \hat{a}_\phi$$

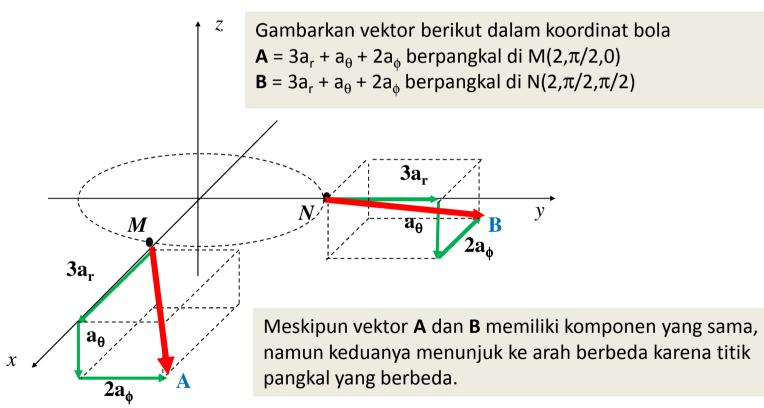
dimana:

 ${\it A_r}$  ,  ${\it A_\phi}$  ,  ${\it A_\theta}$  adalah komponen vektor A dalam arah  $\hat{a}_r$  ,  $\hat{a}_\theta$  dan  $\hat{a}_\phi$ 



### **Sistem Koordinat**

#### 3. Koordinat Bola



### **Sistem Koordinat**

#### 3. Koordinat Bola

Elemen panjang

$$d\vec{l} = dr \,\hat{a}_r + rd\theta \,\hat{a}_\theta + r\sin\theta d \,\hat{a}_\phi$$

Elemen luas

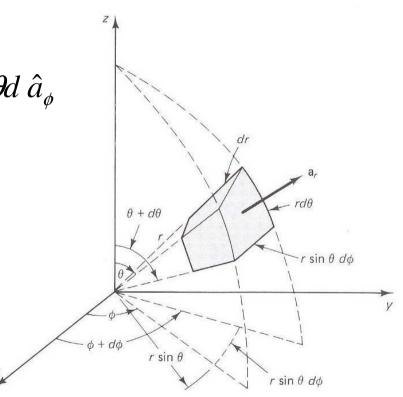
$$d\vec{S} = r^2 \sin\theta d\theta d\phi \,\hat{a}_r$$

$$d\vec{S} = r \sin \theta dr d\phi \,\hat{a}_{\theta}$$

$$d\vec{S} = rdrd\theta \,\hat{a}_{\phi}$$

Elemen volume

$$dv = r^2 \sin\theta \, dr \, d\theta \, d\phi$$





### **Transformasi Koordinat**

#### 1. Koordinat Cartesius ⇒ Koordinat Silinder

$$(x, y, z) \Rightarrow (\rho, \phi, z)$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\phi = \tan^{-1} \left( \frac{y}{x} \right)$$

$$z = z$$

$$\vec{A} = A_x \hat{a}_x + A_y \hat{a}_y + A_z \hat{a}_z$$

$$\downarrow \downarrow$$

$$\vec{A} = A_{\rho}\hat{a}_{\rho} + A_{\phi}\hat{a}_{\phi} + A_{z}\hat{a}_{z}$$
$$A_{\rho} = A_{x}\cos\phi + A_{y}\sin\phi$$

$$A_{\rho} = A_{x} \cos \phi + A_{y} \sin \phi$$

$$A_{\phi} = -A_{x} \sin \phi + A_{y} \cos \phi$$

$$A_z = A_z$$



### **Transformasi Koordinat**

#### 2. Koordinat Silinder ⇒ Koordinat Cartesius

$$(\rho, \phi, z) \Rightarrow (x, y, z)$$

$$x = \rho \cos \phi$$

$$y = \rho \sin \phi$$

$$z = z$$

$$\vec{A} = A_{\rho}\hat{a}_{\rho} + A_{\phi}\hat{a}_{\phi} + A_{z}\hat{a}_{z}$$

$$\downarrow \downarrow$$

$$\vec{A} = A_x \hat{a}_x + A_y \hat{a}_y + A_z \hat{a}_z$$

$$A_x = -A_\rho \cos \phi - A_\phi \sin \phi$$

$$A_{y} = A_{\rho} \sin \phi + A_{\phi} \cos \phi$$

$$A_z = A_z$$



#### **Transformasi Koordinat**

#### 3. Koordinat Cartesius ⇒ Koordinat Bola

$$(x, y, z) \Rightarrow (r, \theta, \phi)$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left( \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z} \right)$$

$$\phi = \tan^{-1} \left( \frac{y}{x} \right)$$

$$\vec{A} = A_x \hat{a}_x + A_y \hat{a}_y + A_z \hat{a}_z$$

$$\downarrow \downarrow$$

$$\vec{A} = A_r \hat{a}_r + A_\theta \hat{a}_\theta + A_\phi \hat{a}_\phi$$

$$A_{r} = A_{x} \cos \phi \sin \theta + A_{y} \sin \phi \sin \theta + A_{z} \cos \theta$$

$$A_{\theta} = A_{x} \cos \phi \cos \theta + A_{y} \sin \phi \cos \theta - A_{z} \sin \theta$$

$$A_{\varphi} = -A_{x} \sin \varphi + A_{y} \cos \varphi$$



### **Transformasi Koordinat**

#### 4. Koordinat Bola ⇒ Koordinat Cartesius

$$(r,\theta,\phi) \Rightarrow (x,y,z)$$

$$x = r \sin \theta \cos \phi$$
$$y = r \sin \theta \sin \phi$$
$$z = r \cos \theta$$

$$\vec{A} = A_r \hat{a}_r + A_\theta \hat{a}_\theta + A_\phi \hat{a}_\phi$$

$$\downarrow \downarrow$$

$$\vec{A} = A_x \hat{a}_x + A_y \hat{a}_y + A_z \hat{a}_z$$

$$\begin{split} A_x &= A_r \sin \theta \cos \phi + A_\theta \cos \theta \cos \phi - A_\phi \sin \phi \\ A_y &= A_r \sin \theta \sin \phi + A_\theta \cos \theta \sin \phi + A_\phi \cos \phi \\ A_z &= A_r \cos \theta - A_\theta \sin \theta \end{split}$$