

UNIT I (A)

① ①

સ્થાનશીલ પૃષ્ઠાઓ

FYBSC

(Semester I)

Franchisee

Q. સ્થાનશીલ વાણી : (1) સ્થાનશીલ વાણીનો ક્રમ સ્થાન વાણીના.

A. તમામ મુકારણી લોગિસ્ટિક વાણીનોં બે મુકારણ રૂપાંકિત છે જોણાય.

(1) સ્થાન વાણીનો : - જે લોગિસ્ટિક વાણીનોં આત્મ મુખ્ય (માન) હોય એવીવાળી વાણી તે લોગિસ્ટિક વાણીનો અદ્ધાર વાણીનો કરું છે.

ઉદાહરણ લાદીકે અંભાઈ, એન, સાંચાર, અંતર, ગર્ડન, દિવાન, કાચ, પાવર, લાપનાન, બ્રોફ, રિયલ સ્ટેટનાન મને વિષ્ટલાર. એડોર.

(2) સ્થાન વાણીનો : - જે લોગિસ્ટિક વાણીનો ઉત્ત્તીવા મુખ્ય આદે દિશાની પરિ વિસ્તર હોય તેવી લોગિસ્ટિક વાણીનો સ્થાન વાણીનો કરું છે.

ઉદાહરણ લાદીકે લ્યાનાંતર, લોડ, મુલોડ, એન, કેલીય વેગાનાન કોણીય વેગાનાન, વ્યંગાંડીય ધોંદા રોક, રિયલ ડાઇપાલ અંમેલ. સ્થાનને \vec{A} કરું ઉત્તીવાય છે. આદે સ્થાનનું મુખ્ય $A = |\vec{A}|$ એ ઉત્તીવાય એ.

કાર્યક્રમ વાં પદ્ધાતિમાં $\vec{A} = Ax\hat{i} + Ay\hat{j} + Az\hat{k}$ હોય એ

$$A = |\vec{A}| = \sqrt{Ax^2 + Ay^2 + Az^2}$$
 એનું

આને \vec{A} નું એકમ સ્થાન

$$\hat{U}_A = \frac{\vec{A}}{A} = \frac{Ax\hat{i} + Ay\hat{j} + Az\hat{k}}{\sqrt{Ax^2 + Ay^2 + Az^2}}$$

*Prof. J. M. Kulkarni
Franchisee*

એકમ સ્થાન દરાવણા સ્થાનનો એકમ સ્થાન હોય કાર્યક્રમ વાં પદ્ધાતિમાં એકમ સ્થાનનો હંગુકમે $\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}$ એ જે x, y, z દિશાનાં આવલો હો. આ ગ્રેન્ડ એકમ સ્થાન પરસ્પર GIG એ.

Q. સ્થાનની ગુણીલા વાં એ એ સ્થાનની ગુણીલા સામજાના.

A.

સ્થાનની ગુણીલા : જે સ્થાનનો \vec{A} આને \vec{B} નું એ મુકાર્ણ સંચોનનું હોય પરિણામ સ્થાન વાણી મને તો આ મુકારણની સંચોનનો સ્થાનની ગુણીલા હોય છે.

\vec{A} આને \vec{B} નો સ્થાન ગુણીલા એટલે

$$\vec{A} \bullet \vec{B} = AB \cos \theta \quad \text{એનું}$$

જેણી A એ \vec{A} નું મુખ્ય, B એ \vec{B} નું મુખ્ય આનું

એ એ \vec{A} આને \vec{B} દસ્યોનો કોણ હો.

(2)

(2)

(i) એ $\vec{A} \parallel \vec{B}$ હોય તો. $\theta = 0^\circ$ હૈય

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos 0^\circ = AB$$

(ii) એ $\vec{A} \perp \vec{B}$ હોય તો $\theta = 90^\circ$ હૈય

$$\therefore \vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos 90^\circ = 0 \text{ હૈય.}$$

(iii) એ $\vec{A} = Ax\hat{i} + Ay\hat{j} + Az\hat{k}$ હૈનું

$$\vec{B} = Bx\hat{i} + By\hat{j} + Bz\hat{k} \text{ હોય તો}$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = Ax Bx + Ay By + Az Bz \text{ હૈય.}$$

આર્ડી એપ્પોલ્ટર હોય તો આર્ડી એને \vec{B} નું એ પ્રક્રિયાં કરીને જોથી પરિવામ આર્ડી વાળી માણે તો એ પ્રક્રિયાં એચોજગાને આર્ડી ગુણાધ્યક ફેરાય.

\vec{A} એને \vec{B} નો આર્ડી ગુણાધ્યક એરેની એક સાર્વાધ્યક હોય.

$$\vec{A} \times \vec{B} = AB \sin \theta \hat{n}$$

~~A = \vec{A} નું મુલ્ય~~

A = \vec{A} નું મુલ્ય

B = \vec{B} નું મુલ્ય

$\theta = \vec{A}$ એને \vec{B} એચોજગાને કોણો

$\hat{n} = \vec{A}$ એને \vec{B} એ અને અભિવાલની લંબ રેખામાંની એક સાર્વાધ્યક.

(i) એ $\vec{A} \parallel \vec{B}$ હોય તો $\theta = 0^\circ$ હૈય

$$\therefore \vec{A} \times \vec{B} = AB \sin 0^\circ \hat{n} = 0 \hat{n} = શરૂઆતી.$$

આ શરૂઆતી એપ્પોલ્ટર એપ્પોલ્ટર છે.

(ii) એ $\vec{A} \perp \vec{B}$ હોય તો $\theta = 90^\circ$ હૈય

$$\therefore \vec{A} \times \vec{B} = AB \sin 90^\circ \hat{n} = AB \hat{n} \text{ હૈય.}$$

(iii) એ $\vec{A} = Ax\hat{i} + Ay\hat{j} + Az\hat{k}$ હૈનું

$$\vec{B} = Bx\hat{i} + By\hat{j} + Bz\hat{k} \text{ હોય તો}$$

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ Ax & Ay & Az \\ Bx & By & Bz \end{vmatrix} = (Ay Bz - Az By) \hat{i} + (Az Bx - Ax Bz) \hat{j} + (Ax By - Ay Bx) \hat{k} \text{ હૈય.}$$

(3)

CC: PHY+101

Vector Algebra & Vector Analysis.

From June, 2020 effective

PHYSICS SEMESTER-I (UNIT-1)* મુદ્રાવિનો :-

જીએ તે આમારું પદ્ધતિની પરિણતી કર્યાએ હોય તો પણ સારણી વાચી (Scalar quantity) ને ઉદ્ઘાટિતી આપું શક્યું સંખ્યાની જરૂર હોય એ, જીએ સારણી વાચીનો (Vector quantity) ઉદ્ઘાટિતી કર્યું સંખ્યાઓની જરૂર પડે એ.

આદ્યા રાખીને ત્રિપાદિત્તમાટીનું અવકાશમાં શૂન્ય બેંકનો ટેન્સોર (tensor) [i.e. $3^0 = 1$ દિશા (component)] પણ કહે એ, જ્યારે સારણી વાચી ત્રિપાદિત્તમાટીનું અવકાશમાં જોક રેન્ક નો ટેન્સોર [i.e. $3^1 = 3$ દિશાઓ] એ.

સામે જી બેંકનો ટેન્સોર 3^n દિશાઓ હશે એવું.

જોણી રેન્ક (Rank) 2 હોય તોવા ટેન્સોરને dyadic અથવા (dyad) ડાયડ કહે એ. જ્યારું તે $3^2 = 9$ દિશાઓ ત્રિપાદિત્તમાટીનું અવકાશમાં હોય.

* Dyadic અથવા ડાયડ (dyad) હોલ્યું હું? સાંકેસ્ટર માન્યુફ્લાયર.

Dyadic અથવા dyad હોલ્યું હું એ (અ) નો ટેન્સોર એ.

Dyadic (dyad) ને ઉદ્ઘાટિતી નો સારણીનો \vec{A} આને બેંકનો સ્થાની ગુણવાક્ય કરવામાં આવે એ જેમાં (-) સિંગલ કોઈ રૂપાન હોતું નથી.

બ્યાય જોયું તોમે dyadic (dyad) ત્રિપાદિત્તમાટીનું અવકાશમાં $3^2 = 9$ દિશાઓ હશે એ, જોણી જીથે ઉદ્ઘાટિતી એ.

$$\begin{aligned} \text{i.e. } \vec{A} \vec{B} &= (Ax \hat{i} + Ay \hat{j} + Az \hat{k})(Bx \hat{i} + By \hat{j} + Bz \hat{k}) \\ &= Ax Bx \hat{i}^2 + Ax By \hat{i} \hat{j} + Ax Bz \hat{i} \hat{k} \\ &\quad + Ay Bx \hat{j} \hat{i} + Ay By \hat{j}^2 + Ay Bz \hat{j} \hat{k} \\ &\quad + Az Bx \hat{k} \hat{i} + Az By \hat{k} \hat{j} + Az Bz \hat{k}^2 \end{aligned}$$

Dyadic (dyad)નો ગુણવાક્ય :-

(1) Dyadic (dyad)માં બેંકનો સારણીનો \vec{A} આને \vec{B} નો ગુણવાક્ય (product) બિન સમાનત્વ (non-commutative) એ,

$$\text{i.e. } \vec{A} \vec{B} \neq \vec{B} \vec{A}$$

(2) Dyadic (dyad) $\vec{A} \vec{B}$ ને ગીજા સારણીને સાચો સિગન (left) કે જમાણી (Right) ગીજુણી ડાયડ (-.) ગુણવાક્ય કરી શકાય એ, જોલે કે, અંદેલાં સિગન ગીજુણ અને,

$$\vec{C} \cdot (\vec{A} \vec{B}) = (\vec{C} \cdot \vec{A}) \vec{B} = (\vec{A} \cdot \vec{C}) \vec{B} \quad \dots \text{(1)}$$

(4)

અવક્ષ્ય — ① સાદરા \vec{A} ની રૂચામાંનો વ્યાદરા મુચબે છે,
આઈ વીતે, dyadic (dyad) $\vec{A}\vec{B}$ ને કીની સારણી રૂ
આધે જમાળી બાજુથી (\cdot) કૃત્તાદર કરતાં,

$$(\vec{A}\vec{B}) \cdot \vec{C} = \vec{A}(\vec{B} \cdot \vec{C}) = \vec{A}(\vec{C} \cdot \vec{B}) \dots \text{--- (2)}$$

કે સાદરા \vec{A} ની રૂચામાંનો સાદરા મુચબે છે,
આમ આપણું સમા. ① એને સમા. ② પરદી કોઈ રીત્યે હોયાં
કે

$$\vec{C} \cdot (\vec{A}\vec{B}) \neq (\vec{A}\vec{B}) \cdot \vec{C}$$

*Derivation
Prof. J. M. Kadlec*

હેઠાં (2) ના ટેસ્ટ એટલે કે dyadic (dyad)નો જાળીતા
ઉદાહરણ લરીકે નજર્તાની ચાકાઓનો ટેસ્ટ, માત્રાબાળ ટેસ્ટ,
ચાહુલી ટેસ્ટ, તૃજી ટેસ્ટ એને વેગમાન ટેસ્ટ એ.

જુના પુસ્તકો એને સાહિત્યમાં dyadic (dyad)નો ઉલેખ જોવા
મળે છે, પણ અત્યારે તે એપ્રસ્તુત એ.

(3)

(5)

* કાર્ય સરથોનો આર્થિક ગુણાત્મક (જી આર્થિક ગુણાત્મક)

જો કાર્ય વાં પદ્ધતિએ

$$\vec{A} = A_x \hat{i} + A_y \hat{j} + A_z \hat{k}; \vec{B} = B_x \hat{i} + B_y \hat{j} + B_z \hat{k}$$

$$\text{અને } \vec{C} = C_x \hat{i} + C_y \hat{j} + C_z \hat{k} \text{ હોય તો .}$$

તો જી આર્થિક ગુણાત્મક ને $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ એ દર્શાવાય છે.

$$\vec{B} \times \vec{C} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix}$$

$$\therefore \vec{B} \times \vec{C} = (B_y C_z - B_z C_y) \hat{i} + (B_z C_x - B_x C_z) \hat{j} + (B_x C_y - B_y C_x) \hat{k}$$

$$\therefore \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = (A_x \hat{i} + A_y \hat{j} + A_z \hat{k}) \cdot \left\{ \begin{array}{l} (B_y C_z - B_z C_y) \hat{i} \\ + (B_z C_x - B_x C_z) \hat{j} \\ + (B_x C_y - B_y C_x) \hat{k} \end{array} \right\}$$

$$\therefore \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = A_x (B_y C_z - B_z C_y) + A_y (B_z C_x - B_x C_z) + A_z (B_x C_y - B_y C_x) \text{ થાય}$$

$$\therefore \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = \begin{vmatrix} A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix} \text{ થાય .}$$

જી આર્થિક ગુણાત્મક $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ ને $[ABC]$ એ પણ દર્શાવાય છે.

* → જો જી આર્થિક ગુણાત્મક $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ અં બે સારથો

સમાન હોય (દાખો કે $\vec{A} = \vec{B}$ એ), એટલે કે $\vec{A} + \vec{B}$ એ
અને $A = B$ નથી એ.)

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{C} \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{C} \cdot (\vec{A} \times \vec{A}) = \vec{C} \cdot \vec{0}^{\hat{n}}$$

$$= 0 \text{ થાય}$$

→ જો જી આર્થિક ગુણાત્મક $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ અં બે સારથો

સમાંતર હોય (દાખો કે $\vec{A} \parallel \vec{B}$ એ), એટલે કે
 $\vec{B} = n \vec{A}$ થાય ન આર્થિક સંખ્યા એ.)

(4)

(6)

$$\begin{aligned}\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) &= \vec{C} \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{C} \cdot (\vec{A} \times n\vec{A}) = \\ &= n \vec{C} \cdot (\vec{A} \times \vec{A}) \stackrel{\text{परस्पर समांतर होय थोड़ा के}}{=} \cancel{n \vec{C} \cdot \vec{0}} \\ &= n \vec{C} \cdot \vec{0}^n = 0 \text{ याइ।}\end{aligned}$$

\rightarrow तो $\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}$ परस्पर समांतर होय थोड़ा के तेजो अंकों समतलमां आवेदा हो (समतलरूपी) होय तो

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = 0 \text{ याइ।}$$

आ शिर्षने coplanarity शब्द के दृष्टि (समतलरूपी)

\rightarrow तो अंकों गुणाकारमें व्यक्तिगत नहीं हैं।

कि अंकों गुणाकारमें \vec{A}, \vec{B} अंकों \vec{C} का स्थान व्यक्तिगत होते लेताहारी जातियों तो, तो अंकों गुणाकारने मूल्यमां कोई फ्रैक्चर नहीं नहीं। आम तो अंकों गुणाकार की अंकों कोसना स्थानों की अवलंबन है। आम उपरोक्त व्यक्तिगत विलो तो अंकों गुणाकार की अंकों कोसना अवलंबन करता है। तो अंकों गुणाकारने मूल्यमां कोई फ्रैक्चर नहीं।

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{C} \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot (\vec{C} \times \vec{A}) \text{ याइ।}$$

अब

$$-\vec{A} \cdot (\vec{C} \times \vec{B}) = -\vec{C} \cdot (\vec{B} \times \vec{A}) = -\vec{B} \cdot (\vec{A} \times \vec{C}) \text{ याइ।}$$

ज्या व्यक्तिगत गुणाधर्मों नीचे मुख्य तात्पर्य 82 | 21814

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = \begin{vmatrix} A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} C_x & C_y & C_z \\ B_x & B_y & B_z \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} C_x & C_y & C_z \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$

$$= - \begin{vmatrix} B_x & B_y & B_z \\ A_x & A_y & A_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix} = - \begin{vmatrix} A_x & A_y & A_z \\ C_x & C_y & C_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$

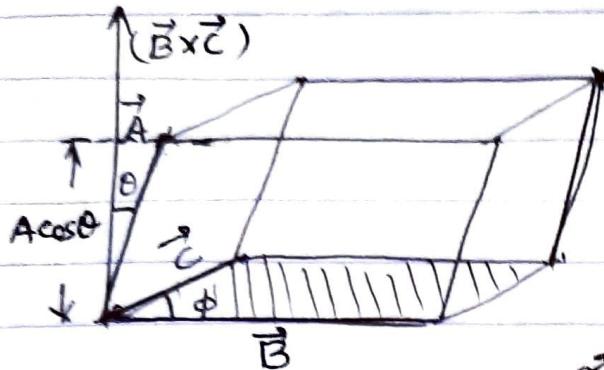
$$= \begin{vmatrix} A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix}$$

⑤

⑦

ક્રિયાપદો કોણ કે નિયમાનું હાર્દિકાની દ્વારા એવી વિધી નથી
જે લંબદિશાની નિયમાનું હાર્દિકાની મુલાખતમાં કોઈ ફેરફાર થતો નથી એ
તી આર્ડ્રો ગ્રાફિકારના વ્યક્તીય રૂપાંદરની સ્વાભાવિક છે.

→ નિયમાનું ગ્રાફિકારનું લાઈન મણદા



ધારો કે \vec{A} , \vec{B} અને \vec{C} આદ્યાત્માના દોષેલ લંબદિશાની ધારો એ,

$(\vec{B} \times \vec{C})$ આર્ડ્રો, સાર્ડ્રો \vec{B} અને \vec{C} દીના સમાનાની લંબ હોય એ.

આદ્યાત્માના પરંપરા જોઈ શકાય એ કે

દોષેલ લંબદિશાની નાચાનું છોગરાનું $|\vec{B} \times \vec{C}| = BC \sin \theta$ એ.

\vec{A} અને $(\vec{B} \times \vec{C})$ નો આર્ડ્રો ગ્રાફિકાર [$\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$]

દોષેલ લંબદિશાની નાચાનું છોગરાનું $|\vec{B} \times \vec{C}| = BC \sin \theta$

અને $(\vec{B} \times \vec{C})$ આદ્યાત્માની રૂશામાં \vec{A} ને પ્રદૂષી $A \cos \theta$

[એ લંબદિશાની ઉચ્ચાઈ એ.] ને ગ્રાફિકાર ગરાઓ થાય.

$$\text{સોટે કે } \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = A \cos \theta | \vec{B} \times \vec{C} | = A \cos \theta BC \sin \theta$$

$$= \vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = (\text{છોગરાનું} \times \text{ઉચ્ચાઈ}) = \text{ફરી થાય}$$

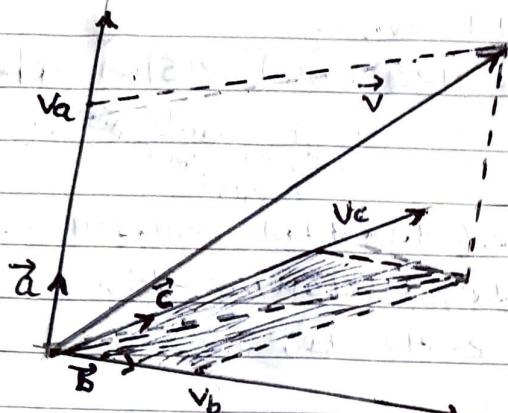
તી એ કષમાનું $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ આપેલ લંબદિશાનું ફરી (V)
થાય એ.

જો \vec{A}, \vec{B} અને \vec{C} સમાનાની લંબદિશાની હોય તો $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C}) = 0$ થાય,

(8)

* રોતાતી (Reciprocal) સ્થાની સમજાવા.

શરીર સાદ્ધાર્ણી રૂપી દિન વાવચાયા અનુભિક્ષાલક્ષે
(Solid state Physics)માં રોતાતી લોહિતીની સમજૂતી મળી
કુટુંબામાં આપી છે.



નિર્દિષ્ટ સાધાર્ણી (Oblique axes)
એ સાધારણ નિર્દિષ્ટ

આ કુટુંબી દર્શાવ્યા કુંભલ સાધારણ
ની ગાળી દર્શકો v_a, v_b એને
 v_c ને એક સમાનલભમાં ન હોય
(non-coplanar) તો તીવ્ચીકણ
અસ્થો ના દર્શાવ્યા છે.

આ કુટુંબી દર્શાવ્યા કુંભલ
સાધારણ સાધારણ (base vectors)
 \vec{a}, \vec{b} એને તે એ જી તીવ્ચીકણ
આ નીક સાધારણ રીત્યા છે. જીએ
સાધારણ સાધારણ \vec{a}, \vec{b} એને
નિર્દિષ્ટ લંબ નથી (Non-orthogonal)
તો જીએ નિર્ધારણી.

નિર્દિષ્ટ રીત્યા કે જી પરસ્પર લંગણિ
(Non-orthogonal) સાધારણ કુટુંબી \vec{a}, \vec{b} એને તે એ એકાદુંબિક
સાધારણ હાવા જરૂરી નથી. જીએ સાધારણનો ઉપયોગ
ક્રિસ્ટલોગ્ઝીફ્ટી (Crysallography) જ્યાં દિન યદાયારીની પ્રયોગ
પામાલ તરીકોનો સાલયાસ કુબાનો હોય તો ક્રિસ્ટલામાં
જોડા અનાલ હોય છે.

જોમાં, જો ક્રિસ્ટલામાં કોઈપણ સાધારણ \vec{v} ને ~~જોડુનું કરીનું~~
જોડુનું કરીનું કરીનું કરીનું

$$\vec{v} = v_a \vec{a} + v_b \vec{b} + v_c \vec{c} \quad \dots \text{①}$$

એ દર્શાવી રીત્યા.

સામાજ. ① આ સાધારણ ની દર્શકો v_a, v_b એને v_c ને
સંબૂધિતો સાધારણ સાધારણ \vec{a}, \vec{b} એને \vec{c} ની દર્શાવ્યાની
લોદામાં આપ્યી છે, જોકી રાજી અથી પરસ્પર
નિંબ લંબ (Non orthogonal) હોયની

$$\vec{v} \cdot \vec{v} = v^2 \neq v_a^2 + v_b^2 + v_c^2 \text{ એ.}$$

(9)

હવે આપણો જ્ઞાયો કીજુ સાદરીનો \vec{A}, \vec{B} અને \vec{C} નો વ્યાખ્યાત કીજું જો જ્ઞાદાન સાદરીનો \vec{a}, \vec{b} અને \vec{c} નો હોય ને શાળુકો વ્યસ્ત સાદરીનો હોય અને તેમને જીવો મળાયું દર્શાવાય છે.

$$\vec{A} = \frac{\vec{b} \times \vec{c}}{[\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})]}, \quad \vec{B} = \frac{\vec{c} \times \vec{a}}{[\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})]}, \quad \text{એવી } \vec{C} = \frac{\vec{a} \times \vec{b}}{[\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})]} \quad \dots (2)$$

નોંધણું - (2) પરદી દેખાય એ કે સાદરી \vec{A} એ કે \vec{b} અને \vec{c} નો જ્ઞાનની સ્થગિતલાને લંબ છે, જ્ઞાન નીતે સાદરી \vec{B} એ કે \vec{c} અને \vec{a} નો જ્ઞાનની સ્થગિતલાને લંબ છે અને સાદરી \vec{C} એ કે \vec{a} અને \vec{b} નો જ્ઞાનની સ્થગિતલાને લંબ છે, તે ઉપરાંત સાદરી \vec{A} નું આન (કુદ્દય) $A \propto \frac{1}{a}$ (અને વ્યસ્તાપમાટીમાં) છે, તેજ કીતે સાદરી \vec{B} નું આન $B \propto \frac{1}{b}$ અને જ્ઞાન સાદરી \vec{C} નું આન $C \propto \frac{1}{c}$ હોય છે.

આ વ્યાખ્યા પરદી,

$$\vec{a} \cdot \vec{A} = \vec{a} \cdot \frac{(\vec{b} \times \vec{c})}{[\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})]} = 1 \quad \text{ચાલુ}$$

તેજ કીતે

$$\vec{b} \cdot \vec{B} = \vec{b} \cdot \frac{(\vec{c} \times \vec{a})}{[\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})]} = \frac{\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})}{\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})} = 1 \quad \text{ચાલુ}$$

અને

$$\vec{c} \cdot \vec{C} = \frac{\vec{c} \cdot (\vec{a} \times \vec{b})}{[\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})]} = \frac{\vec{b} \cdot (\vec{c} \times \vec{a})}{\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})} = \frac{\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})}{\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})} = 1$$

આમ $\vec{a} \cdot \vec{A} = \vec{b} \cdot \vec{B} = \vec{c} \cdot \vec{C} = 1$ ચાલુ અને

$$\vec{A} \cdot \vec{b} = \vec{A} \cdot \vec{c} = \vec{B} \cdot \vec{a} = \vec{B} \cdot \vec{c} = \vec{C} \cdot \vec{a} = \vec{C} \cdot \vec{b} = 0$$

(પ્રસ્તૃત લંબ સાદરીનો હોવાયો આદરી શુદ્ધાર્થ ક્રૂઢ્યો અને છે.)

હવે જો કોઈ સાદરી \vec{P} નો વ્યસ્ત સાદરીના કંઈંગમાં દર્શાવાયાં આપે તો તેનું જ્ઞાન

$$\vec{P} = P_A \vec{A} + P_B \vec{B} + P_C \vec{C} \quad \text{ચાલુ} \quad \dots (3)$$

(10)

અગ્રા. (3) માં P_A, P_B અને P_C ખતુફાળો સાદેથી \vec{P} ની
સાદેથા \vec{A}, \vec{B} અને \vec{C} ની રેશામાંના દિક્કોની
સાદેથા \vec{V} અને \vec{P} ની આરેથા (sin) ક્રમાંક સર્વી,

$$\vec{V} \cdot \vec{P} = (V_a \vec{a} + V_b \vec{b} + V_c \vec{c}) \cdot (P_A \vec{A} + P_B \vec{B} + P_C \vec{C})$$

$$\vec{V} \cdot \vec{P} = V_a P_A \vec{a} \cdot \vec{A} + V_b P_B \vec{b} \cdot \vec{B} + V_c P_C \vec{c} \cdot \vec{C}$$

$$\text{નથી ક્રમાંક સાદેથાની માટે } \vec{a} \cdot \vec{A} = \vec{b} \cdot \vec{B} = \vec{c} \cdot \vec{C} = 1 \text{ રીતે}$$

$$\text{નથી } \vec{V} \cdot \vec{P} = V_a P_A + V_b P_B + V_c P_C \text{ રીતે - (4)}$$

ને $\vec{V} = \vec{P}$ (\vec{V} અને \vec{P} સમાન સાદેથી હોય) તો અગ્રા. (4)

*Preradula
Prof. J. M. Kadiya*

$$\vec{V} \cdot \vec{P} = \vec{V} \cdot \vec{V} = V^2 = V_a V_A + V_b V_B + V_c V_C \text{ રીતે - (5)}$$

અહીં \vec{V} અને \vec{P} ની દિક્કોને ગુણી ગુણી વામાંક પદ્ધતિમાં
લોચાં જાવેલે એ.

દ્વારા સાદેથાની રોજા પરબર નો અપ્પું ચાચ એ કે
પરબર લંબા શેડાની સાદેથાનો વાળું તે પોતાનો કે
દ્વારા સાદેથાનો વાળું હોય એ.

* ગુણાર્થી (ગુણ અર્થાતો નો અર્થી ગુણાર્થી) નું તાર્ફથૈ
યાં પદ્ધતિમાં કેવું.

ગુણ અર્થાતી \vec{A} , \vec{B} અને \vec{C} નો અર્થાતી ગુણાર્થી મેળે
 $\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$ યાય.

જો $\vec{A} = A_x \hat{i} + A_y \hat{j} + A_z \hat{k}$

$\vec{B} = B_x \hat{i} + B_y \hat{j} + B_z \hat{k}$ અને

$\vec{C} = C_x \hat{i} + C_y \hat{j} + C_z \hat{k}$ હોય તો

~~જેવાદુલી
Prof. J. K. Patel~~

$$\vec{B} \times \vec{C} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ B_x & B_y & B_z \\ C_x & C_y & C_z \end{vmatrix}$$

$$\vec{B} \times \vec{C} = (B_y C_z - B_z C_y) \hat{i} + (B_z C_x - B_x C_z) \hat{j} + (B_x C_y - B_y C_x) \hat{k}$$

(12)

જો $(\vec{B} \times \vec{C})$ ને $\vec{V} = V_x \hat{i} + V_y \hat{j} + V_z \hat{k}$ એટાં
દર્શાવી જોઈએ તો

$$V_x = (B_y C_z - B_z C_y)$$

$$V_y = (B_z C_x - B_x C_z)$$

$$V_z = (B_x C_y - B_y C_x) \text{ એટાં}$$

$$\therefore \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{A} \times \vec{V} \text{ એટાં}$$

$$\vec{A} \times \vec{V} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ V_x & V_y & V_z \end{vmatrix}$$

$$\therefore \vec{A} \times \vec{V} = (A_y V_z - A_z V_y) \hat{i} + (A_z V_x - A_x V_z) \hat{j} + (A_x V_y - A_y V_x) \hat{k} \quad \text{---(1)}$$

સમી. (1) ને આગામી પણ એટાં દર્શાવી જોઈએ

$$(\vec{A} \times \vec{V})_x = (A_y V_z - A_z V_y) \hat{i}$$

કૃપા કરી એટાં વિસ્તાર કરી એટાં V_z એટાં V_y એટાં મુલ્યો મુદ્દાં,

$$(\vec{A} \times \vec{V})_x = [A_y (B_x C_y - B_y C_x) - A_z (B_z C_x - B_x C_z)] \hat{i}$$

$$(\vec{A} \times \vec{V})_x = A_y B_x C_y \hat{i} + A_z B_x C_z \hat{i} - A_y B_y C_x \hat{i} - A_z B_z C_x \hat{i}$$

કૃપા કરી એટાં વિસ્તાર કરી એટાં $A_x B_x C_x \hat{i}$ કરી એટાં ગુણ કરતાં,

$$(\vec{A} \times \vec{V})_x = A_x B_x C_x \hat{i} + A_y B_x C_y \hat{i} + A_z B_x C_z \hat{i} - A_x B_x C_x \hat{i} - A_y B_y C_x \hat{i} - A_z B_z C_x \hat{i}$$

$$= (A_x C_x + A_y C_y + A_z C_z) B_x \hat{i}$$

$$- (A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z) C_x \hat{i}$$

$$(\vec{A} \times \vec{V})_x = \vec{B} (\vec{A} \cdot \vec{C}) - (\vec{A} \cdot \vec{B}) \vec{C} \text{ એટાં,}$$

$$\therefore \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{B} (\vec{A} \cdot \vec{C}) - (\vec{A} \cdot \vec{B}) \vec{C} \text{ એટાં } \quad \text{---(2)}$$

જો $\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$ નો ધર્ય મેળે $A_y B_y C_y \hat{j}$ કરી એટાં
ગુણ કરતાં, તેમાં લોાં ધર્ય મેળે $A_z B_z C_z \hat{k}$

(V)

असंबोधित वेक्टरों के बीच सम्बन्ध, जिनमें अन्तर्गत एक प्रमुख सम्बन्ध है।

→ यह सम्बन्ध विवरणीय सम्बन्ध है। यह (B × C) × A का विवरण (Associative law) के लिए उपयोगी है।

$$\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) \neq \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) \times \vec{A}$$

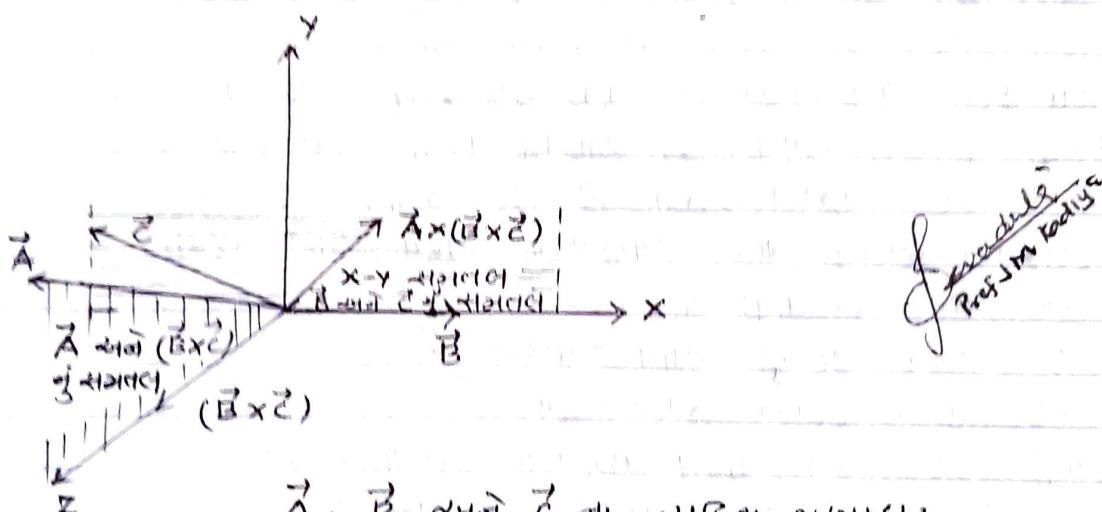
$$\text{लाइनर्स } \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = -(\vec{B} \times \vec{C}) \times \vec{A} \text{ होता है,}$$

$$= -[(\vec{B} \cdot \vec{A}) \vec{C} - \vec{B}(\vec{C} \cdot \vec{A})]$$

$$= \vec{B}(\vec{C} \cdot \vec{A}) - (\vec{B} \cdot \vec{A}) \vec{C} \text{ होता है,}$$

$$= \vec{B}(\vec{A} \cdot \vec{C}) - (\vec{A} \cdot \vec{B}) \vec{C} \text{ होता है,}$$

→ इसी सम्बन्ध का अन्तर्गत असंबोधित वेक्टरों का विवरण होता है।



(विसंबोधित वेक्टरों) के

$\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$ के दर्शनीय हैं।

उपरना विवरणीय है। $(\vec{B} \times \vec{C})$ को \vec{B} वेक्टरों के बीच अविश्वसनीय होता है, क्योंकि $\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C})$ को \vec{A} अवों $(\vec{B} \times \vec{C})$ के बीच अविश्वसनीय होता है। यह अविश्वसनीयता अविश्वसनीयता के बीच अविश्वसनीयता के बीच अविश्वसनीयता के बीच होती है।

आप यहाँ $\vec{B} \times (\vec{A} \times \vec{C})$ को \vec{A} वेक्टरों के बीच अविश्वसनीय होता है।

अविश्वसनीय होता है। अवों

$\vec{C} \times (\vec{A} \times \vec{B})$ को \vec{A} अवों \vec{B} के बीच अविश्वसनीय होता है। अवों

⑥

શાખ બિ સાર્વદી ગુપ્તાભાઈની સાર્વદીની રૂપાણી જીદેખાડી
તેણી મુદ્દામાં હોક્કાર દીન એ.

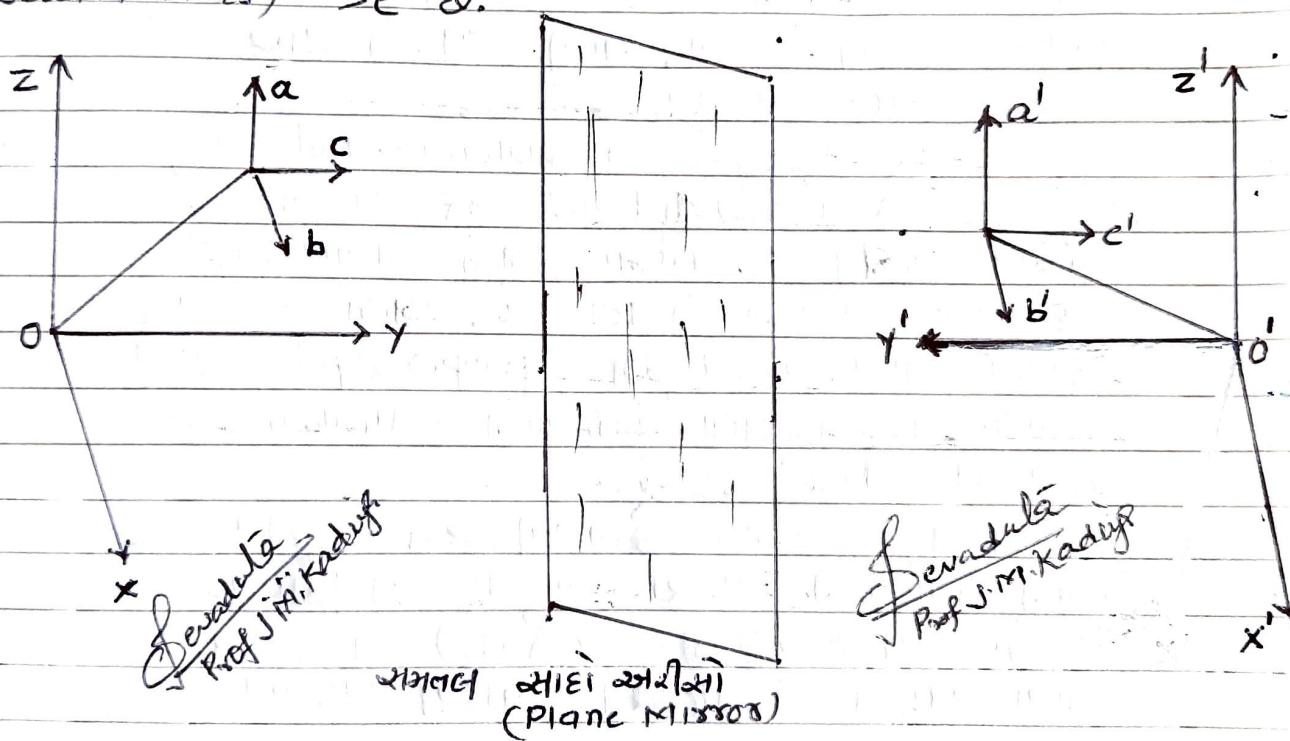
શાખ બિ કાર્ય સાર્વદી ગુપ્તાભાઈની કોણાળું રૂપાણી ખુગોલ
જીદેખાડું એ, રૂપાણી કે ઘરદીન તેણી રૂપાણી બીજાદું જીદેખાડું એ.

14

* Pseudovectors (આનોકી સાંદરી) હવે Pseudoscalars (આનોકી વાણી)ની સમજુદ્ધી હાપા.

સાંદરી રાખિયાં જોણ કે અનુભાવી એવી અનુભાવી એવી અનુભાવી પોતાનું વિના (Sign) હોયને એ, આથી જો સિંદ્રાલ દ્વારા અનુભાવી (Polar vectors) કહે એ.

સાંદરી રાખિયાં જોણ કે દોયોધ્ય વર્ગ (Pw) અને $\vec{r} f(\vec{r})$ અનુભાવી (Sign) અનુભાવી પોતાનું વિના (Sign) હોયને એ, આથી સાંદરી રાખિયાંની અનુભાવી સાંદરી (Axial vectors) અથવા આનોકી સાંદરી (Pseudovectors) કહે એ.



જ્યાક્ટિયાં હશેયા કુંજળ ગતાની આજાણી પ્રદૂતિયાં (right handed coordinate system) x-z સમાંગમની આવલે y - અંદી પરાવર્તિની પાચી sign આજાણી આજાણી પ્રદૂતિ પાછી એ, આથી અનોંદી અભિવૃત્તિ (improper rotation) ને અબીસા પરાવર્તિન (ઝાંકણું reflection) કહે એ. આથી પ્રદૂતિયાં y અંદીને અભિવૃત્તિનું સાંદરી પોતાનું વિના હોયને એ, ત્યારે x અને z અંદીને અભિવૃત્તિનું સાંદરી પોતાનું વિના હોયને એની.

दारो हे जबाबा हायने स्फुने जियम (Right handed screw rule) मुळ ते $\vec{r} = \vec{a} \times \vec{b}$ लोगामी आवे तो, तरीके तेवुं असीसा परावर्तन (ांतरिक रेफलेक्शन) मानीया करवामां आपूर्वी तो \vec{a} आणे \vec{b} आणे चाहेण शक्ति दृष्टी, तरीके आवश्यक ग्रीहे $\vec{c}' = \vec{a}' \times \vec{b}'$ असीसा परावर्तनमा शक्ति दृष्टी.

आपूर्वी काखाच्या असीसा परावर्तनमां कोणीचे लोगामात्र ते $\vec{r} = \vec{r} \times \vec{p}$ तरीके तोक ते $\vec{r} = \vec{r} \times \vec{F}$ अस्ति दृष्टी ते पोतावूं विही अदेलां नाही. आपां ले दुविचे आउशी नो आउशी गुणाकार (Cross product) आणे आपांची आउशी (Pseudovectors) आपूर्वी दृष्टी.

प्राप्तीकरण
प्राप्तीकरण

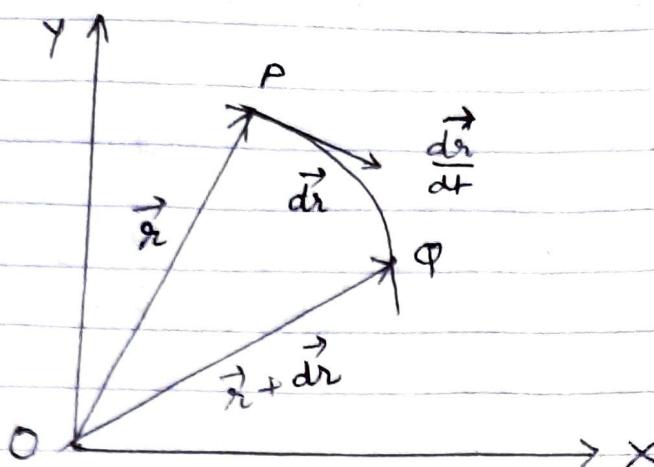
जो \vec{A} आणे \vec{B} दुविचे (आपांची असीसा) आउशी होय तो, तरीको आउशी गुणाकार $S = \vec{A} \cdot \vec{B}$ असीसा परावर्तन प्रक्षिप्तामां अस्ति दृष्टी, आणी आउशी आउशी S नो आपां आउशी (true scalar) कहूं दृष्टी.

जो $\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}$ यो समांतरांभानी आपूर्वी होय तो तेवुं ई $\vec{A} \cdot (\vec{B} \times \vec{C})$ आय ने योकु आउशी दृष्टी, तरीके ते आपेक्षे अक्षीय गुणाकर्भाना फक्तीने जागवे नाही तो ते ते गुणाकरण द्वारा दृष्टी. आपूर्वी आउशी गुणाकरणांमधील योग्य अक्षीय क्रम (number cyclic order) पर आपांचिल होय तरी आउशी नो आपांची आउशी (Pseudoscalars) कहूं दृष्टी.

ते उपरांत, \vec{A} आणे \vec{B} आंदो यो दुविचे आउशी आपूर्वी अनेक जाऊलासी आउशी होय तो असीसा परावर्तनमा तरीको आउशी गुणाकार ($\vec{A} \cdot \vec{B}$) विही अदेले दृष्टी. आपां आउशी आपांची आउशी (Pseudoscalars) कहूं दृष्टी.

(17)

ક્રાઇલોનું વિકલા : -



આનેખમાં દર્શાવ્યું મુજબ દર્શાવે કે ત સમય ક્રમાં
સ્થાન સાંદર્ભ હૈ એ. તીત જોલા મુજબ સમય બીજે
સ્થાન સાંદર્ભ હૈ એ. અને હીને જોલા સ્થાનાંતર કરી
લેણું પર આવે એ. આહુતિ પરથી અપણે એ એ
બધું. કરી વિચારકર ગાળ કરે એ. આચા, તેની ગાળ
દરમિયાન સાંચય સ્થાનાંતરનું મુજબ આવે રૂઢી
ગિને અતિલ અંદરાથી કરે એ.

ત સમય ક્રમાંથી સ્થાન સાંદર્ભ હૈ એ.
t+δt સમય ક્રમાંથી સ્થાનસાંદર્ભ હૈ + δt એ.

અને તીત જોલા મુજબ સાંચયાં ક્રમાંને અનુભાવમાં થાયા
~~ક્રમાંનું સાંદર્ભ~~ અ ફેરફારના દરમાં સર્વેચાણ

$$\left\langle \frac{\vec{dr}}{\delta t} \right\rangle = \frac{(\vec{r} + \delta \vec{r}) - \vec{r}}{(t + \delta t) - t} \quad \text{થાય} \quad \text{--- (1)}$$

સાંચ. (1) સ્થાનસાંદર્ભ હૈના ફેરફારના સાંચયદરમાં મુજબ એ,
જો $\delta t \rightarrow 0$ થાય લાય

$$\lim_{\delta t \rightarrow 0} \left\langle \frac{\vec{dr}}{\delta t} \right\rangle = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad \text{થાય} \quad \text{--- (2)}$$

અને. (2) સ્થાન સાંદર્ભ હૈ એ નું સમય રસાયન એ એ
એ જોલી થાજ્યા આપે એ.

i.e. $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$

(9)

18

કોંચીય ચાર પ્રદાનિતાઓ એવી એવી રૂપે $\vec{r} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}$ (જીવન).

અધ્યાત્માદ્વારાની ફૈરસ્ટાની આવાય એ (e) એ

$$\vec{v} = \frac{\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt}\hat{i} + \frac{dy}{dt}\hat{j} + \frac{dz}{dt}\hat{k} = v_x\hat{i} + v_y\hat{j} + v_z\hat{k}$$

અને

એગાની ફૈરસ્ટાની સામાન્ય (y) એ

$$\vec{a} = \frac{\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\vec{r}}{dt} \right) = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \frac{d^2x}{dt^2}\hat{i} + \frac{d^2y}{dt^2}\hat{j} + \frac{d^2z}{dt^2}\hat{k}$$

$$= \frac{dv_x}{dt}\hat{i} + \frac{dv_y}{dt}\hat{j} + \frac{dv_z}{dt}\hat{k}$$

$$\therefore \vec{a} = ax\hat{i} + ay\hat{j} + az\hat{k}$$

ઓ નેથેજુ એ મળેય છે એ અધ્યાત્મા ગતિના ગ્રાફ મિયામિ માર્ગ

$$\vec{F} = m\vec{a} = m a_x\hat{i} + m a_y\hat{j} + m a_z\hat{k} = m \frac{d\vec{r}}{dt^2} \pm m \frac{d\vec{v}}{dt}$$

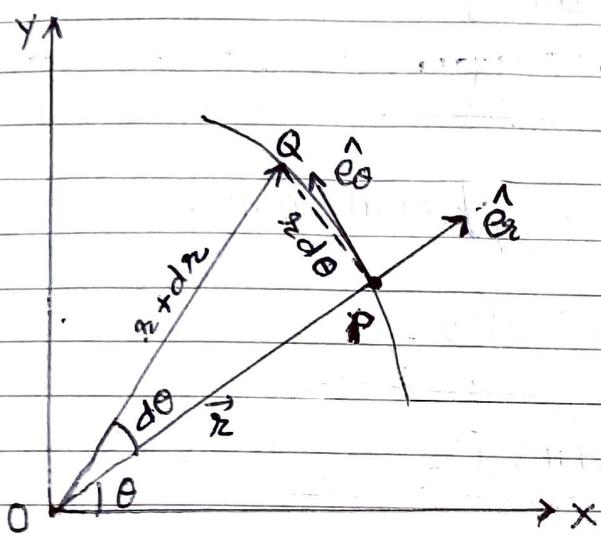
$$F = F_x\hat{i} + F_y\hat{j} + F_z\hat{k}$$

ફાડાલે કાઢાય

(19)

* ક્રિયા બાળકમાં ગતિ હતી કરતી રહી રહેતી હતી અને દુલીય સોકમાં સાચાની વિશેની પ્રાપ્તિ હતી, એવાની જગતાવતી લગ્નું અનુગ્રહ દ્વારા, જીને પ્રયોગની વિજયાવતી હતી અને અનુગ્રહ દ્વારાની હલ્ડું મેળવા.

ક્રિયા બાળકમાં ગતિ હતી કરતી રહી રહેતી હતી અને જગતાવતી દુલીય વિશેની પ્રાપ્તિ હતી અને ઉદ્ઘાટની તરફ લગ્નું હોય એ. સમાના દુલીય વાં તંત્ત્રમાં ગતિ હતી કરતી રહેતી હતી અને અનુગ્રહ હતી દુલીય વાં (2,0) નો પ્રયોગ દ્વારા એ.



$$\text{આનુભૂતિક રૂપે } x = r \cos \theta \text{ અને}$$

$$y = r \sin \theta$$

$\therefore \vec{r} = r \hat{e}_r$

$$\therefore \vec{r} = r \cos \theta \hat{i} + r \sin \theta \hat{j} \quad \text{(1)}$$

Derivative of unit vector
Prof. Jitendra K. Patel

સમાના દુલીય વાં પ્રદાનીના અનુગ્રહ સાચાની.

$$(1) \hat{e}_r = \lim_{\Delta r \rightarrow 0} \frac{\vec{r}_2}{\Delta r} = \frac{\vec{r}_2}{\Delta r} \quad (\because \theta = \text{અનિન્દ્ય એ.})$$

\therefore સાધ. (1) રૂપી

$$\hat{e}_r = \frac{\partial \vec{r}}{\partial r} = \cos \theta \hat{i} + \sin \theta \hat{j} \quad \text{--- (2)}$$

$$(2) \hat{e}_\theta = \lim_{\Delta \theta \rightarrow 0} \frac{1}{\Delta \theta} \frac{\vec{r}_2}{\Delta \theta} = -\sin \theta \hat{i} + \cos \theta \hat{j} \quad (\text{સાધ. 1 રૂપી})$$

--- (3)

રીટ રાખો. દુલીય વાં પ્રદાનીના અનુગ્રહ સાચાની એ અને \hat{e}_r અનુગ્રહ સાચાની નથી પ્રાપ્ત જોકિ કરી રહી રહેતી હતી કરે તો એ અનુગ્રહ સાચાની એ અને એ ની જગતાંની અનુદાની વાં એ. તે ઉપરાંત એ અને એ અંતે એ અનુગ્રહ દુલીય વાં થી રાયદોચો એ. તે ઉપરાંત એ અને એ અંતે એ અનુગ્રહ દુલીય વાં થી રાયદોચો એ.

$\hat{e}_r \neq 0$ તોઓ $e_r \neq 0$ એ. પરિએ એ અને એ અંતે એ અનુગ્રહ દુલીય વાં

$\hat{e}_r \cdot \hat{e}_\theta = 0$ યાય એ જે દર્શાવે છે કે \hat{e}_r અને \hat{e}_θ લંગું પરસ્પર લંગું હોય એ.

શેફામ સાંચા એ ત્રિજયાબાટી રૂખામાં હાને શેફામ પરસ્પર એ અણી રૂખામાં હોય એ.

આમ સમાલોચન દ્વારા યાં Orthogonal રીતની જાતી હોય એ.

સમાન. ① મુજબ સાંચા રૂખા

$$\vec{r} = r (\cos \theta \hat{i} + \sin \theta \hat{j})$$

$$\therefore \vec{r} = r \hat{e}_r \text{ યાય } \dots \text{ ④}$$

$$\text{એ } \frac{d\hat{e}_r}{d\theta} = -\sin \theta \hat{i} + \cos \theta \hat{j} \quad [\text{સમાન. ② ની ઓસા પણ રૂખાની}]$$

$$\therefore \frac{d\hat{e}_r}{d\theta} = -\hat{e}_\theta \quad \dots \text{ ⑤}$$

$$\text{એ } \frac{d\hat{e}_\theta}{d\theta} = -\cos \theta \hat{i} - \sin \theta \hat{j} = -[\cos \theta \hat{i} + \sin \theta \hat{j}]$$

$$\therefore \frac{d\hat{e}_\theta}{d\theta} = -\hat{e}_r \quad \dots \text{ ⑥}$$

*સરાધુદી
Prof. J. M. Pandya*

તથા સમાન. ④ ની સમાચાર એ પણ રૂખાની,

$$\text{લોગ } \vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d}{dt}(r \hat{e}_r) = \frac{dr}{dt} \hat{e}_r + r \frac{d\hat{e}_r}{dt}$$

$$\therefore \vec{v} = r \hat{e}_r + r \frac{d\hat{e}_r}{d\theta} \frac{d\theta}{dt}$$

$$\therefore \vec{v} = r \hat{e}_r + r \dot{\theta} \hat{e}_\theta$$

સમાન. ⑤ ની ઉચ્ચારો નુંની

$$\text{લોગ } \vec{v} = r \hat{e}_r + r \dot{\theta} \hat{e}_\theta \quad \dots \text{ ⑦}$$

સમાન. ⑦ ની $r = V_r$ એ લોગની ગ્રાજયાબાટી રીતે એ

એ $r \dot{\theta} = V_\theta$ એ લોગની સ્પર્શી રીતે એ,

(21)

સમાન-7 જી સમય ત સાથે રાતળાનું ફર્દી,

$$\text{હવે } \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt} (r \hat{e}_r + r\dot{\theta} \hat{e}_\theta)$$

$$\therefore \vec{a} = \frac{d}{dt} (r) \hat{e}_r + r \frac{d\hat{e}_r}{dt} + \frac{d}{dt} (r\dot{\theta}) \hat{e}_\theta + r \frac{d}{dt} (\dot{\theta}) \hat{e}_\theta$$

$$+ r\ddot{\theta} \frac{\hat{e}_\theta}{dt}$$

$$\therefore \vec{a} = \ddot{r} \hat{e}_r + r \frac{d\hat{e}_r}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} + \dot{r}\dot{\theta} \hat{e}_\theta + r\ddot{\theta} \hat{e}_\theta + r\dot{\theta} \frac{d\hat{e}_\theta}{d\theta} \frac{d\theta}{dt}$$

$$\therefore \vec{a} = \ddot{r} \hat{e}_r + r \dot{\theta} \frac{d\hat{e}_r}{d\theta} + \dot{r}\dot{\theta} \hat{e}_\theta + r\ddot{\theta} \hat{e}_\theta + r\dot{\theta} \frac{d\hat{e}_\theta}{d\theta}$$

$$\therefore \vec{a} = \ddot{r} \hat{e}_r + r \dot{\theta} \frac{d\hat{e}_r}{d\theta} + \dot{r}\dot{\theta} \hat{e}_\theta + r\ddot{\theta} \hat{e}_\theta + r\dot{\theta}^2 \frac{d\hat{e}_\theta}{d\theta}$$

ટિપ્પણી $\frac{d\hat{e}_r}{d\theta} = \hat{e}_\theta$ એટાં અને $\frac{d\hat{e}_\theta}{d\theta} = -\hat{e}_r$ એટાં

અને બાબુનું સમી.

Circular motion

$$\vec{a} = \ddot{r} \hat{e}_r + r \dot{\theta} \hat{e}_\theta + \dot{r}\dot{\theta} \hat{e}_\theta + r\ddot{\theta} \hat{e}_\theta - r\dot{\theta}^2 \hat{e}_r$$

$$\therefore \vec{a} = \ddot{r} \hat{e}_r - r\dot{\theta}^2 \hat{e}_r + r\dot{\theta} \hat{e}_\theta + 2r\dot{\theta} \hat{e}_\theta$$

$$\therefore \vec{a} = (r - r\dot{\theta}^2) \hat{e}_r + (2r\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \hat{e}_\theta \quad \text{--- (8)}$$

સમાન-8 આં $(r - r\dot{\theta}^2) = a_r$ અને હવેનો ગ્રહણાત્મક એટસ એ

સમાન-8 આં પ્રવેચા ગ્રિયાવતી એટસ એટસ આં $r\dot{\theta}^2 = \frac{r^2\dot{\theta}^2}{r} = (r\dot{\theta})^2 = \frac{v^2}{r}$

ક્રિંગાલી પ્રવેચા (centripetal acceleration) એટસી એટસી

જેની વાતર નીચે કરી સાંચી વાતળાની વાત્તે

(Uniform circular motion) કરે એટસી, એટસી વાત્તેએં

22

(i) $\theta = 90^\circ \Rightarrow \dot{\theta} = 0$ આને $\ddot{\theta} = 0$ એટા

\therefore ભ્રમણાબદી પ્રવેગ $a_r = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)$ એટિ $\dot{\theta} = 0$ લોતા,

$$\text{ભ્રમણાબદી પ્રવેગ } a_r = -r\dot{\theta}^2 = -\frac{r\dot{\theta}^2}{r} = -\frac{(r\dot{\theta})^2}{r} = -\frac{v^2}{r}$$

\Rightarrow નિયમિત વર્તણમય ગતિ કરતા રહેણાં હોયાજાકી પ્રવેગ
(Centripetal acceleration) એ.

~~Centrifugal force~~
Prof. J. N. Kadiya

(ii) નિયમિત વર્તણમય ગતિમાં $\dot{\theta} = 90^\circ$ છે, $\therefore \theta = 0$
આણી આવી ગતિમાં રહેણાં મળેણો સ્પર્શિય દર્શકમાં $\dot{\theta} = 0, \ddot{\theta} = 0$

ધ્વાયી $a_\theta = (r\ddot{\theta} + 2r\dot{\theta}^2) = 0$ ધ્વાય. આમ નિયમિત (સમાંગ)

વર્તણમય ગતિમાં પ્રવેગાં સ્પર્શિય દર્શક હુણ્ય છે.

* સ્કોર, આદશ સ્કોર માંથી આદશ સ્કોર કોમળાયા.

જ્યારે કોઈ નોટિફિકેશન કોઈ આવકાશમાં આવલે જુદાનું અંદુષ્ણોએ બદલાતી હોય જોલો કે નોટિફિકેશન આવકાશના અંદુષ્ણાનું વધેય હોય તો આવા આવકાશની સ્કોર કરું છે. સ્કોર બે માનવના હોય છે.

(1) આદશ સ્કોર-

આવકાશના જો વિસ્તારમાં આદશ રાખીએ ગતરીત ઘણેલી હોય તે વિસ્તારને આદશ સ્કોર કરું છે. આદશ સ્કોરમાં હોડ અંદુષ્ણ લેને વળકતાને અંદુષ્ણ તરફ જાનું આદશ રાખીના મુખ્યમાં કોઈ ખાસ ફેરસાર ઘણો નથી.

દા.ત. દાપમાળનું ગતરાણ, અંદુષ્ણીય લેમજ વિશ્વાસ્યદુલ વિશ્વાસનોનું ગતરાણ વડોરેલા વિસ્તારને આદશ સ્કોર કરું છે. આદશ સ્કોરમાં આદશ રાખીનું સમાન મુખ્ય ધ્રાવલા પૂર્ણો હોય શકાય છે. આવા પૂર્ણોને લેયલ પૂર્ણો કરું છે.

દા.ત. સમતાપીય પૂર્ણ, સમરિધતિગાળપૂર્ણ વડોરે લેયલ પૂર્ણો છે. ઉર્ફે લેયલ પૂર્ણ પર આપલે આદશ રાખીનું મુખ્ય ઘોસસમાન હોય છે. આદશ સ્કોરમાં બે લેયલ પૂર્ણો

(10)

24

એકલાજને દરેં શક્તા બધી કરવા કે લોપન પુરુષને
છોડન આંદું પણ જાણું વાખીના લે મુખ્યો મંત્ર જે
શક્તા બધી.

જાણું હોગાને જાણું રિયેચ $\phi(x, y, z)$ જોકાસુધ્ય
(Single valued) તેમનું દરેં આંદુંને જમાન રીતે
પાત્રાત રિયેચ હોય છે.

જાણું હોય :-

જે રિયેચમાં જાણું હોય રિયેચ વિશે રિયેચ હોય
તે રિયેચને જાણું હોય કર્તે છુટ્ટે છુટ્ટે. જાણું હોગાને દરેં
આંદુંને જીતાનું જાણું હોય રીતે રિયેચને હોય હોય
જે જાણું હોયમાં વ્યાજ્યાયિત જાણું રિયેચ $\vec{F}(x, y, z)$
હોય તો, જાણું હોગાને દરેં આંદુંને જાણું હોય જે જાણું
નું મુખ્ય અને રેખાની જાણું હોય રીતે રિયેચને હોય છુટ્ટે.

દા.ત. રેખામાં વેગનું રિયેચ, રિયેચ કે મુંલકીય કોઈની
નિષ્ઠાત્મું રિયેચ, જાણું હોય કોઈ રિયેચ નાથી કરી
કરી જાણું હોય કોઈ રિયેચ નાનુકતાનું આંદું
નાનું જાણું હોય કોઈ રિયેચ નાનું હોય. જો વિનું કોઈ
જાણું હોય (vector line) જાણું હોય અનુભૂતિ વિનું હોય
જાણું હોય રેખા કર્તે છુટ્ટે. જો જાણું રેખાની કોઈ
આંદું પણ દોરેલ અપાર્ટ્ફ, તો જાણું રાખીની રેખા
નાનું હોય.

જો જાણું રેખાની કોઈ આંદું પણ કર્તે રિયેચને લંબ
સુદ્ધાર પુછ દોરવામાં આવો તો, જો પુછને જોકેમ
કોઈ કોઈ રિયેચની સંખ્યા જાપો જાણું રાખીનું
મુખ્ય દર્શાવી છુટ્ટે. જોઓ દરેં રિયેચમાંની સુદ્ધાર રેખા
દોરી શક્તા. જોથી જાણું હોગાની રાગીના સુદ્ધાર
રેખાઓથી વચ્ચાય છુટ્ટે.

* જાણું રિયેચ $\phi(x, y, z)$ નું અંશાતઃ રિયેચન :

જાણું રિયેચ $\phi(x, y, z)$ નું અંશાતઃ રિયેચન

$$d\phi = \left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right) dx + \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\right) dy + \left(\frac{\partial \phi}{\partial z}\right) dz \quad (1)$$

સમી. ① માં મુશ્કેને જ જાણું હોય રીતે $\frac{\partial \phi}{\partial x}$ એ
જાણું જાપો રિયેચ ફની ફેરફારનો હશે છુટ્ટે.

જોઓ વિનું x જાણું જ જાણું હોય રીતે $\frac{\partial \phi}{\partial y}$ એ y એ

(11)

25

આપેણે ત્રયોદશ ફળા ફેસ્ટિવનો એ છુ' અને જે અને ય
અથવા હોય ત્યારે $\frac{\partial \phi}{\partial z}$ એ કોઈ આપેણે રિયોદશ ફળા

ફેસ્ટિવનો એ એ.

સમા. (1) ને નીચે કુજાં નાના દર્શાવી શકતું

$$d\phi = \left(\frac{\partial \phi}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial \phi}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \hat{k} \right) \cdot (dx \hat{i} + dy \hat{j} + dz \hat{k})$$

$$\therefore d\phi = \left(\frac{\partial \phi}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial \phi}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \hat{k} \right) \phi \cdot (dx \hat{i} + dy \hat{j} + dz \hat{k})$$

$$\Rightarrow d\phi = \vec{\nabla} \phi \cdot \vec{dr} \quad - (2)$$

સમા. (2) ન્યાયી જોઈ કોઈ કોઈ વિષય અનુભૂતિ રિયોદશ $\phi(x, y, z)$ નું
અંશાત્મક રિયોદશ $\vec{\nabla} \phi$ અને dr નું અનુભૂતિ ગ્રાડિયુન્ક (ડિરેક્ટરી
ગ્રાડિયુન્ક) અનુભવ હોય એ.

$\vec{\nabla} \phi$ ને અનુભૂતિ રિયોદશ $\phi(x, y, z)$ નો ડિરેક્ટરી ને એ.

$$\text{i.e. } \text{Grad } \phi = \vec{\nabla} \phi \text{ લાય}$$

સાચે

$$\vec{\nabla} \phi = \text{grad } \phi = \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k} \right) \phi \text{ લાય} - (3)$$

ચાલ રહ્યો $\phi(x, y, z)$ અનુભૂતિ રિયોદશ એ ગ્રાડ

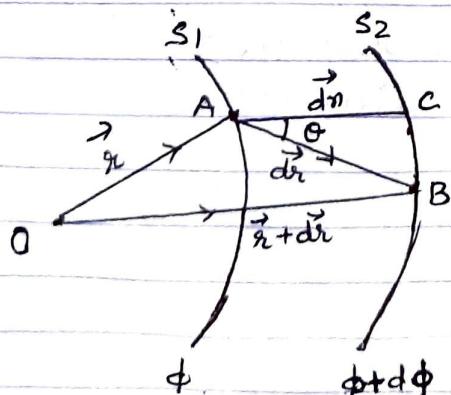
$$\text{grad } \phi = \vec{\nabla} \phi \text{ અનુભૂતિ એ.}$$

સમા. (3) માં $\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k} \right)$ અનુભૂતિ રિયોદશ

સ્ક્રેટ (vector differential operator) એ.

*Chennadu
Prof. M.K. Kadry*

* અનુભૂતિ રિયોદશનો ડિરેક્ટરી નીચે અધ્યયન



આનુભૂતિક દર્શાવી કુજાં એનું કે
ફળા અને $\phi + d\phi$ અનુભૂતિ રિયોદશ
દર્શાવતા એ લોલ પુસ્તકો સ્લિન્સ નું અને s_1 અને s_2
અંકોરેજિન્ગની વળ્યું અધ્યાત્મે એ.

આનુભૂતિક દર્શાવી કુજાં લોલ
પુસ્તકો સ્લિન્સ નાને રિસિડ અનો ડેઝિન્યુની
આપેણે ક્રોનોસ્ટ્રેચરી રે એ.

(12)

$$\vec{OA} = \vec{r} \text{ असारदशी दूरी},$$

$$\vec{OB} = \vec{r} + d\hat{r}$$

$$\vec{AB} = d\hat{r} \text{ दूरी}$$

(36)

आकृति परम्परा जोड़ वाला है कि इसे लेयल पृष्ठी

इसके द्वारा विशेषज्ञ लघुतम व्यंतर \vec{r}_{AC} A वे दोलन लंबनी है। \vec{AC} आंतर में है।

\therefore सारदशी $\vec{AC} = \vec{r}_n = \vec{n} \cdot \vec{dr} = dr \cos \theta$ वाली — (1)

जब तक ये सारदशी \vec{AC} की दृश्यामानी को भी भासा है।

लेयल पृष्ठ D, परना लिंग A पासे सारदशी विधेय करा।
विधाना दर्शन मूल्य \vec{AB} दृश्यामां $\frac{\delta \phi}{\delta n}$ जोड़ने अगे।

आरदशी विधेय करने का विधाना है दर महतम वाली ते
माटे द्वारा लघुतम व्युत्पन्न जोड़ना। आम करना विधाना है
दर \vec{AC} दृश्यामां महतम वाली (जोड़ने के बाहरी दृश्यामां)

अतः सारदशी विधेय करना विधाना है दर्शन महतम मूल्य
 \vec{n} की दृश्यामां $\frac{\delta \phi}{\delta n}$ वाली

$$\therefore d\phi = \frac{\delta \phi}{\delta n} \vec{dr} = \frac{\delta \phi}{\delta n} \vec{n} \cdot \vec{dr} \quad \text{— (2)}$$

परम्परा

$$d\phi = \vec{\nabla} \phi \cdot \vec{dr} \text{ वाली है।} \quad \text{— (3)}$$

सभी (2) और (3) परम्परा,

~~$$\vec{\nabla} \phi \cdot \vec{dr} = \frac{\delta \phi}{\delta n} \vec{n} \cdot \vec{dr}$$~~

$$\therefore \vec{\nabla} \phi = \frac{\delta \phi}{\delta n} \vec{n} = \text{Grad } \phi \text{ वाली} \quad \text{— (4)}$$

सभी (4) दृश्यों हैं कि सारदशी विधेय ϕ को ग्रेड कर
जोड़ सारदशी होने हैं जोड़ को लिंग लिंग के मूल्य ते वे लिंग के
सारदशी विधेयना विधाना है दरना महतम मूल्य जबाबर
होय है, जोने लेनी है। ते लिंग दोलन लंबनी
दृश्यामां होय है।

(13)

(27)

ચૈપ શાખા પણ

① $\vec{\nabla}$ એ સારથી રિસલ કોર્સ (vector differential operator) એ લેનું અધ્યાત્મ કરું છે કાર્યક્રમ વિના પદ્ધતિઓ,

$$\vec{\nabla} = \frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k}$$

② જો $\phi(x, y, z)$ સારથી રિસોય હોય તો

$$\text{Grad } \phi = \nabla \phi = \frac{\partial \phi}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial \phi}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \hat{k}$$

સારથી રિસી

③ જો $\vec{A}(x, y, z)$ સારથી રિસોય હોય તો $\vec{\nabla}$ એને \vec{A} એ સારથી ગુણાકાર (scalar multiplication) ને સારથી રિસોય \vec{A} એ કરી દઈએન્ડેજન્સ (Divergence) કરે એ.

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \text{div } \vec{A}$$

સારથી રિસી

④ જો $\vec{A}(x, y, z)$ સારથી રિસોય હોય તો $\vec{\nabla}$ એને \vec{A} એ સારથી ગુણાકાર (scalar multiplication) ને સારથી રિસોય \vec{A} એ curl (curl) કરે એ.

$$\vec{\nabla} \times \vec{A} = \text{curl } \vec{A}$$

સારથી રિસી

*Cross product
of two vectors*

* સારથી રિસોય ની ડાયવિન્ડેજનું કાર્યક્રમ કરીનું :-

જો સારથી રિસોય $\vec{F} = F_x \hat{i} + F_y \hat{j} + F_z \hat{k}$ હોય તો

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{F} = \text{div } \vec{F} = \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k} \right) \cdot (F_x \hat{i} + F_y \hat{j} + F_z \hat{k})$$

$$\therefore \vec{\nabla} \cdot \vec{F} = \text{div } \vec{F} = \frac{\partial F_x}{\partial x} + \frac{\partial F_y}{\partial y} + \frac{\partial F_z}{\partial z}$$

રિસી

ચૈપ શાખાને $\vec{\nabla}$ એને \vec{F} ગિને સારથી એ નાના

$\vec{\nabla} \cdot \vec{F}$ સારથી રિસી.

(14)

(28)

* સારથી રાધેયને કોઈ કાર્યક્રમ અવસ્થા.

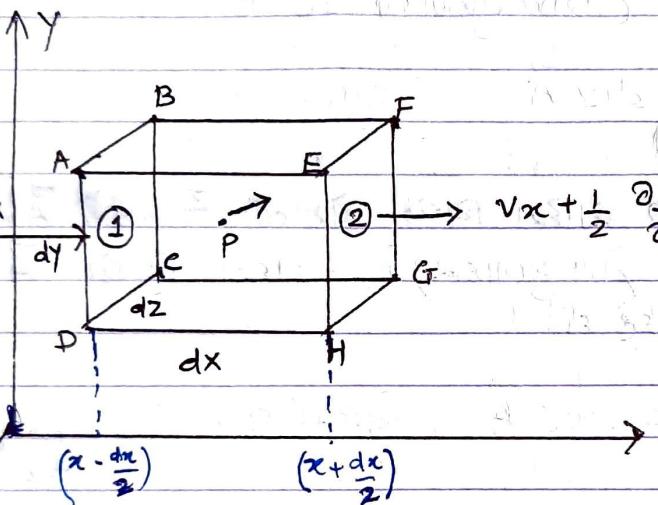
$$\text{ઓ } \text{સારથી } \text{ રાધેય } \vec{F} = F_x \hat{i} + F_y \hat{j} + F_z \hat{k} \text{ હોય } \text{ એટા } \quad (1)$$

$$\text{curl } \vec{F} = \vec{\nabla} \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix} \text{ બિલ્ડ}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \left(\frac{\partial F_z}{\partial y} - \frac{\partial F_y}{\partial z} \right) \hat{i} + \left(\frac{\partial F_x}{\partial z} - \frac{\partial F_z}{\partial x} \right) \hat{j} + \left(\frac{\partial F_y}{\partial x} - \frac{\partial F_x}{\partial y} \right) \hat{k} \quad (1)$$

આદ રાખો ($\vec{\nabla} \times \vec{F}$) સારથી એ.

* સારથી કોતની કાર્યક્રમનું જો તત્ત્વ અહેયો-



આકાશમાં એફેલા મુજલું dx , dy અને dz

એકો દરારાને નાને લંબદિનાને અદ્યારાંદું પ નું કે
તરલની વેગાની સ્વાચ્છ સારથી કોણ $\vec{v}(x, y, z)$ એ.

લંબદિનાની ABCD ફોળને અદ્યારાંદું $(x - \frac{dx}{2})$ પાસે
સારથી રાધેય \vec{v} ની x -દિશા

$$v_x - \frac{1}{2} \frac{\partial v_x}{\partial x} dx \quad \text{એ.} \quad (1)$$

નાને લંબદિનાની આગુણ્યાની અત્યંત નાની હોયાની લંબદિનાની
આગુણ્યા સામાજિક રાસ્તારમાં ઉપર મુજલું ગુણ્ય અનુસરણું જ
રહ્યો.

જ્ઞાન વીલે નાને લંબદિનાની બોત EF ફોળની અદ્યારાંદું
 $(x + \frac{dx}{2})$ પાસે સારથી રાધેય ની ની x -દિશા

$$v_x + \frac{1}{2} \frac{\partial v_x}{\partial x} dx \quad \text{એ.} \quad (2)$$

(15)

(29)

ફુલક્સની વ્યાખ્યા મુજબ

$$\text{ફુલક્સ} = (\text{ગ્રાવ્ય પર વારણાનો લાંબા ધરણ}) \times (\text{એ ગ્રાવ્યની દ્વારા પાઠી})$$

જ્ઞાની વ્યા વ્યાખ્યા મુજબ એને લંબાઈની ABCD ક્રમાંશની એ સોટોને દ્વારા થાણું ફુલક્સ = $(V_x - \frac{1}{2} \frac{\partial V_x}{\partial x} dx) dy dz$ — (3)

અને EFGH ગ્રાવ્યાંથી એ સોટોને અણાર આવતું

$$\text{ફુલક્સ} = (V_x + \frac{1}{2} \frac{\partial V_x}{\partial x} dx) dy dz \quad \text{થાણું} \quad — (4)$$

અણી $dy dz$ = બાળદ્વારા ABCD અને EFGHના ક્રોન્કાંસો એટિફિલ્ડ.

આથી x રેશામાંથી એ સોટોને અણાર આવતું વધારાનું

ફુલક્સ

$$= (V_x + \frac{1}{2} \frac{\partial V_x}{\partial x} dx) dy dz - (V_x - \frac{1}{2} \frac{\partial V_x}{\partial x} dx) dy dz$$



$$= \frac{\partial V_x}{\partial x} dx dy dz \quad \text{થાણું} \quad — (5)$$

આજ એટો y રેશામાંથી એ સોટોને અણાર આવતું વધારાનું

$$\text{ફુલક્સ} = \frac{\partial V_y}{\partial y} dx dy dz \quad \text{થાણું} \quad \text{અને},$$

z રેશામાંથી એ સોટોને અણાર આવતું વધારાનું

$$\text{ફુલક્સ} = \frac{\partial V_z}{\partial z} dx dy dz \quad \text{થાણું} \quad — (6)$$

આમ $dx dy dz = dV$ કરેને એને લંબાઈમાંથી એ સોટોને

$$\text{ફુલક્સ} = \left(\frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z} \right) dx dy dz$$

$$\therefore \text{ફુલક્સ} = \left(\frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z} \right) dV$$

~~જેવનું હાજર કરીનું~~
પણ જાણકારી

$$\therefore \text{ફુલક્સ} = (\vec{V} \cdot \vec{dV}) dV \quad \text{થાણું} \quad — (7)$$

સમી. (7) પરથી આજી રાધેનું \vec{V} એ ડાઇવર્જન્સનું લાભનું મેળવ્ય જાયો મુજબ આપી જાઓ.

કોઈ આજી રાધેનું ડાઇવર્જન્સ એટલો કે જોકાં કે એટલો કે ફુલક્સ થાણું.

(30)

$\text{Div } \vec{V} = \nabla \cdot \vec{V}$ નો સીઝલન કરાડુછે એવી વજ્ઞ હોઈ રહેયું હૈ કે દળો કે પ્રાણી ફોર્મેશન $d\vec{s} = \hat{n} ds$ એ, એને ફેન્ક્રૂફ્ટ બાબત નીકાળું હોયશે. $\vec{V} \cdot \hat{n} ds$ એવી, તો સીઝલન ઘણ્ણાંથી અને નીકાળું હોયશે, સીઝલન કરાડુછે.

$$\int_{S} \vec{V} \cdot \hat{n} ds$$

આ ફોર્માલ (સીઝલ રીતું) જીએવી પ્રાણી વજ્ઞ હોઈ રહેયું હૈ કે તેમાંથી બેદર નીકાળું હોયાછે તે $\nabla \cdot \vec{V} d\tau$ હોયશે હીવું કોઈને.

$$\therefore \nabla \cdot \vec{V} d\tau = \int_S \vec{V} \cdot \hat{n} ds$$

$$\therefore \nabla \cdot \vec{V} = \frac{\int_S \vec{V} \cdot \hat{n} ds}{d\tau}$$

& Continuity Equation

* સીઝલની સમીક્ષા (Continuity Equation) સમજાવો.

લરલના વિધન આંદો સમીક્ષા ના. $\vec{V} = \nabla \cdot (S V) = 0$

દર્શાવે છે કે કરેણું $d\tau$ માં લરલનો જગ્યા જીએવાળું હોય એ. જો ક્રીસામાં દાનાના (S) જીએવાં હોય એ હોય તે લરલ જીએવું સંબંધિત એવી એ.

પણ જીએવે લરલ બેનાની ટર્ફ વિદી જાતું હોય એને સીઝલની સાચી લરલની દાનાના (S) જીએવેલા કરેણું હોય એડાની જીએ એ. જીએવી કુલ એ (m = S V એવી) એ લરલની દાનાના જીએ V લરલનું હોય એ. (જો હોય એનું હોય એનું હોય)

$$\nabla \cdot (S V) d\tau = - \frac{dP}{dt} d\tau \quad \text{--- (1)}$$

સામાન્ય (1) એ સાચી જીએવું હોય એવી. \therefore બિલ્ડ વિદી જગ્યું હોવાથી તેની એજારી થાતી દાનાનો જીએવી એ જગ્યારે જીએવાળી બોલ્ડનું હોય ગાળની જીએવાં એવી એ હોય એવી એ કે કે લરલ બેની વિદી જગ્યું હોવાના કરેણું એવાં એંદું d\tau માંનું હોય એ કેંદ્રોને

(31)

દ્વારા પ્રદાન કરેલી વિશેષતા એવી હશે કે આપણું પ્રાણી રીતે વિશેષતા નથી.

∴ સામાન્ય. (1) ખરૂણ

$$\nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) + \frac{dp}{dt} = 0 \quad \text{આચાર} \quad (2)$$

અને, (2) ને સાતાંચા સાંતુર્યાની (Continuity equation) કરી છો, તો દરલગ્ના એવી વિશેષતા હોય કે સાંતુર્યાની વિશેષતા એવી હોય કે અનેવાની વિશેષતા એવી હોય.

હવે જો $\psi(x, y, z)$ એ ઉદ્ઘાસણી શોટાળ (net) દાનતા હોય
[અહીં ψ એ વેક્ટર કે એ હી એ એન્ટોડ્યુલ ડાનતા દરલગ્ન એવી હોય.] અહીં જ્ઞાનગતી અને દાનતા કરીને ધીરો કે અનુભૂતિ દરલગ્ના વેક્ટર કે જ્ઞાન કરીને દાનતા કરીને બિનાની જ્ઞાનગતી હોય તો, તે એ એ એવી હોય
અને જીસાં દાનતા કરીને એ - બિનાની જ્ઞાનગતી દરલગ્ના એ
= દરલગ્ના વિશેષતા એવી હોય.

$$\therefore \nabla \cdot \vec{v} dt - \psi dt = - \frac{d\psi}{dt} dt$$

$$\therefore \nabla \cdot \vec{v} + \frac{d\psi}{dt} = \psi \quad \text{આચાર} \quad (3)$$

જો $\psi = 0$ લોગોમાં આવે તો સામાન્ય - (2) ને સાતાંચા સાંતુર્યાની એવી વિશેષતા હોય.

*Generalization
of Bernoulli's principle*

(16)

નોંધું-

① જો $\vec{A} \cdot \vec{B} > 0$ અથવે કે દાન હોય તો તરફ

યદ્વારા ઘણું હોય રેની દાનતા એટી રહ્યી છે.

અથવા સારણી ક્ષેત્રમાં આવેલે તે ત્યાં તરફના

ક્રિકેટ વર્તે છે.

② જો $\vec{A} \cdot \vec{B} < 0$ અથવે કે ક્રિકેટ હોય તો તરફ સંક્રમિત
રહ્યું હોય રેની દાનતા વિદ્ય રહ્યી છે. અથવા સારણી ક્ષેત્રમાં
આવેલે તે ત્યાં તરફના ~~ક્રિકેટ~~ સંગ્રહકારીની લરીકો વર્તે છે.

③ જો $\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$ હોય તો તે દાનમાં દાખલ રહ્યું
અને બદાર આવતા ફલકમાં કોઈ કોરેફી થતો
નથી. આથ તરફથી દાનતા પણ આવત રહ્યે છે,
અને તરફ સાંદળનીય છે.

* $\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$ (જ્યાં \vec{B} = ચુંબકીય દોગા છે.) ક્રિકેટ
દર્શાવ્યે છે?

$\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$ દર્શાવ્યે છે કે ચુંબકીય દોગામાં ક્ષેત્રફોન્ડોનું
કોઈ ક્રિકેટ નથી, તેમાં બંધ રહ્યો રહ્યો છે.

તે ઉપરાંત એરોજ ~~ક્રિકેટ~~ ચુંબકીય દુર્ભાગ્ય કોઈજ અસ્તિત્વ નથી.

આદુ). ~~ક્રિકેટ~~ ચુંબકીય દોગા સારણી તે કે
 $\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$ દીવાનું પાલન કરો એવો આથ આવા
ચુંબકીય દોગા સારણાને સોલેનોઇડલ સારણી
કર્યો છે.

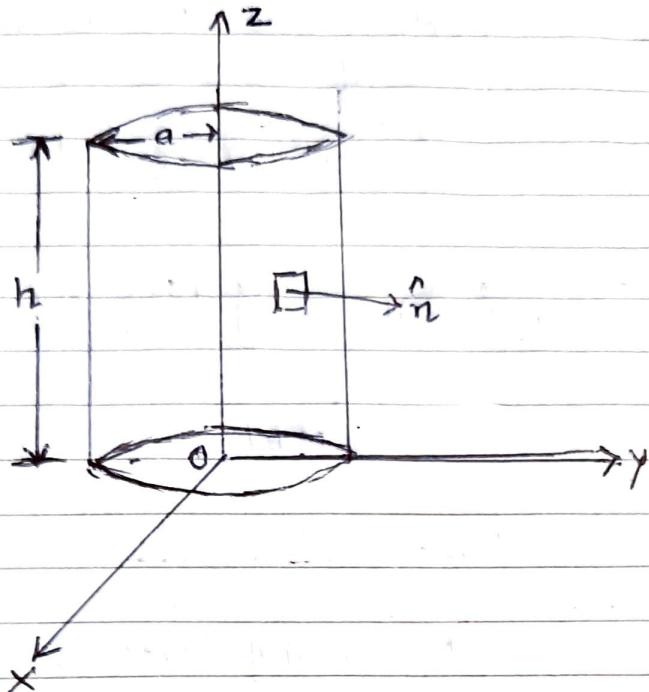
* $\vec{A} \cdot \vec{E} \neq 0$ ક્રિકેટ દર્શાવ્યે છે. (\vec{E} = યદૃત દોગા સારણી છે.)

$\vec{A} \cdot \vec{E} \neq 0$ અથવે કે યદૃત દોગાની ક્ષેત્રફોન્ડો
કોઈ ક્રિકેટ (યદૃતાળ) આંથી ક્રિકેટ એવી નથી.

(33)

દ્વારા - સ્પેલ વિજાતારાએ સરચાય નું એટા $\int \vec{V} \cdot d\sigma$
થાણો.

$$x^2 + y^2 = a^2 \text{ અને } z = h \text{ અને } \vec{V} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k} \quad (5)2)$$



એટ નું કે જે પ્રશ્ન આપે છે તો સરચાય ની નું પ્રાણી ઉદ્દેશ્ય

$$\hat{n} = \frac{x\hat{i} + y\hat{j}}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

Prof. J. M. Kadiga
Chennai Institute of Technology

$$\therefore \vec{V} \cdot \hat{n} = (x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}) \cdot \left(\frac{x\hat{i} + y\hat{j}}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) = \frac{x^2 + y^2}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$$\therefore \vec{V} \cdot \hat{n} = \sqrt{x^2 + y^2} = a \quad \left[\text{અને એ ફેલી } x^2 + y^2 = a^2 \text{ એ.} \right]$$

એ માટે એટાનું કરાયું કરું જોઈએ.

$$\int_{\sigma} \vec{V} \cdot d\sigma = \int_{\sigma} \vec{V} \cdot \hat{n} d\sigma = a \int_{\sigma} d\sigma = a \times 2\pi ah = 2\pi a^2 h$$

એનું અનેક રીતે કરી શકાયાની નું એટા એ કે $\hat{k} = -\hat{k}$ એ.

અને $z=0$ એ, તો એ નું એટા એટાનું કરું જોઈએ

$$\int_{\sigma} \vec{V} \cdot d\sigma = \int_{\sigma} \vec{V} \cdot \hat{k} d\sigma = - \int_{\sigma} (x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}) \cdot \hat{k} d\sigma$$

(34)

નવી સેટ્ટીંગ જે છે તો કરીએ

$$\int_{\sigma} \vec{V} \cdot d\sigma = - \int_{\sigma} (\hat{x}\hat{i} + \hat{y}\hat{j}) \cdot \hat{k} d\sigma = 0 \quad \text{અને પુછ માટે.}$$

આખ રીતે અનાક્ષણી બૃદ્ધિ (top)ની પુછ માટે $\hat{n} = \hat{k}$ અને $z = h$
એ. એ અનાયાસ બૃદ્ધિની પુછ માટે પુછ સિદ્ધાંત

$$\int_{\sigma} \vec{V} \cdot d\sigma = \int_{\sigma} \vec{V} \cdot \hat{n} d\sigma = \int_{\sigma} (\hat{x}\hat{i} + \hat{y}\hat{j} + h\hat{k}) \cdot \hat{k} d\sigma$$

$$\therefore \int_{\sigma} \vec{V} \cdot d\sigma = h \int_{\sigma} \hat{k} \cdot \hat{k} d\sigma = h \int_{\sigma} d\sigma = h(\pi a^2) = \pi a^2 h$$

હો આજી અનાયાસની પુછ નું હું સિદ્ધાંત

~~Devadule
Prof. J.M. Kadiga~~

$$\int_{\sigma} \vec{V} \cdot d\sigma = \int_{\sigma} \hat{V} \cdot \hat{n} d\sigma = 2\pi a^2 h + \pi a^2 h = 3\pi a^2 h$$

હો આજી અનાયાસ નું કોઈ પુછ સિદ્ધાંતનું ન રહેશે એ.

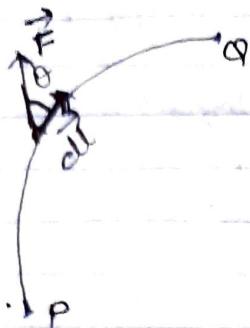
(17)

(34)

(35)

સાઇલિન્ગ અંકલાન હી-

રેખા અંકલાન (Line Integral) :-



આઉટિન્ફિનિટીયા મુજબ સાઇલિન્ગ કોણ
 \vec{F} આં જોડી કરા એ થી તો એ રિંગ લર્ડ
 વ્યાનાંટર મુજબની વહ્યો એ.
 જો સાઇલિન્ગ વ્યાનાંટર \vec{PQ} ને એને
 મુજબ રેખા એંડી $d\vec{l}_1, d\vec{l}_2, \dots, d\vec{l}_n$ આં
 રિંગ કરી થયોલો કરી શકાય
 રાં વાખો આહી રેખા એંડી સાઇલિન્ગ એ.

આઉટિન્ફિનિટીયા મુજબ મુજબ રેખા એંડ કોણ આથી
 સાઇલિન્ગ કોણ \vec{F} એ એ કોળ એંડ એ.
 આં જ્ઞાન કરા P થી એ રિંગ લર્ડ જો તેમ લેન
 આપણે સાઇલિન્ગ રિંગ એંડ \vec{F} નું મુજબ એને રિંગ સાતત
 ઉદ્દેશ્ય કર્યા.

સાઇલિન્ગ કોણ \vec{F} એને મુજબ રેખા એંડ $d\vec{l}$ નો સાઇલિન્ગ
 ગુણાકાર (રિંગ ગુણાકાર) કરતાં $\vec{F} \cdot d\vec{l} = F dl \cos \theta$ — (1)
 એથી

આથી કરાના P રિંગ થી એ રિંગ મુજબના વ્યાનાંટર
 માટે θ θ

$$\int_{P}^{\vec{Q}} \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int_P^Q F dl \cos \theta \quad \text{એથી}$$

$$\int_{P}^{\vec{Q}} \vec{F} \cdot d\vec{l} \quad \text{ને સાઇલિન્ગ રિંગ એંડ } \vec{F} \textrm{ રેખા અંકલાન કરી એ. \quad \checkmark$$

રેખા અંકલાનનું મહત્વ અથવા હંગામી કોણ

(Conservative field) ની જાણાં :-

કોઈ સાઇલિન્ગ રિંગ એને સાઇલિન્ગ રિંગ ફાના રૂપીયાં રાખી
 શકાય એથી i.e. $\vec{F} = \vec{\nabla} \phi$

$$\int_{P}^{\vec{Q}} \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int_{P}^{\vec{Q}} \vec{\nabla} \phi \cdot d\vec{l} = \int_P^Q \frac{d\phi}{dl} \cdot dl = \int_P^Q d\phi$$

∴

$$= \phi(Q) - \phi(P) \quad (1)$$

(18)

અહીં $\phi(Q) = Q$ બંધુઓ સાચા હોય

$\phi(P) = P$ બંધુઓ સાચા હોય છે.

સમી. ① પરથી જોઈ શકાય છે કે સાચા વિદેય ફળું

મુલ્ય વાંતિમ બંધુ (Q) અને પ્રાગ્રાહિત બંધુ (P)

પાસેના મુલ્યો પર જ્ઞાનાર વાએ છે, પરિ

બંધુ. P અને Q ને જોડતા આર્જ પર જ્ઞાનાર

વાખ્યાન નથી. આ પરથી ક્રમી શક્યા કે સાચા

વિદેય (E) નું રેખા સર્કલન સાચા હોગામાં જ્ઞાનેસા

નું બંધુઓના જ્ઞાનો પર જ્ઞાનાર વાખ્ય છે પરિ

આ લો બંધુઓનો જોડતા આર્જ પર જ્ઞાનાર વાખ્યાન

નથી. આવા સાચા હોયને સર્કલી હોય કર્યું છે.

રિશ્ટ રિધુલ હોય વુલકીય હોય અને મુકૃત્વાક્ષરી હોય
આવા વાર્ષકીય હોય એ

(1) જો કોઈ કાળ પર લાલ \vec{F} લાગાય હોય અને લો

આ લોની જસર નીચે હો જોઈયું રચાનાંતર

કરે લો એ રચાનાંતર દરમિયાન કાળ પર થયેલું

કાય

$$\text{કાય} = k_1 = \int_{P}^{\vec{F}} \vec{F} \cdot d\vec{l} = \text{રેખા સર્કલન છે}.$$

(2) જો કોઈ રિધુલાર નું રિધુલ હોય \vec{E} આ

બંધુ P એ એ કરે રચાનાંતર અનુલાવે તુલા

આ રિધુલાર નું પર થયેલ કુલ કાય

$$\text{કુલ કાય } W = \int_{P}^{\vec{E}} \vec{E} \cdot d\vec{l} \text{ રાય}$$

P

આચા કોઈ રિધુલાર થર થયેલ કુલ કાય

$$W = \int_{P}^{\vec{E}} \vec{E} \cdot d\vec{l} = [V]_{P}^{\vec{E}} = V(\vec{E}) - V(P)$$

જો બંધુ P અને બંધુ Q વાચ્યે રિધુલ રિયાળજાનાં

લક્ષ્યાન જ્ઞાને છે. રિધુલ રિધુલ રિયાળજાનાં લક્ષ્યાન

માત્ર બંધુ P અને બંધુ Q ના જ્ઞાન પર જ્ઞાનાર વાખ્ય દે

પરિ P અને Q વાચ્યેના આર્જ પર જ્ઞાનાર સખતો નથી.

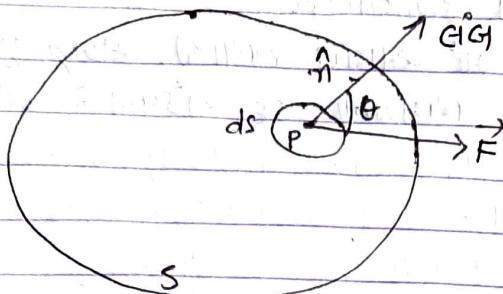
19

(37)

କେବେ ଆମ୍ବାରୀଙ୍କ କାହିଁମୁଁ ଦେଇଲୁ

$$\int_P^Q \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int_P^Q (F_x dx + F_y dy + F_z dz) . \vec{el},$$

* 4장 표면적분 (Surface Integral)



$\vec{F} \cdot \hat{n} = F \cos \theta$ એ

ફોર્માની રોજ્યે કુદળ થાં જીવની પૂર્ણ હોય અને
 ગેડીર નોકાળ ફોર્મા = $(\vec{F}_{\text{નો}}) \times G_F \times F_{\text{સુ}}$ \times પૂર્ણ હોય કેન્દ્ર

$$\therefore f(\theta) = \vec{F} \cdot \hat{n} ds = \vec{F} \cdot d\vec{s} = F \cos \theta ds. \quad (1)$$

ତୋ କିମ୍ବା ପରି 5 ମୀଟ୍ କିମ୍ବା 10 ମୀଟ୍ ଦେଖିବା ଏହାରେ ଆଜିଦାମ
ମାତ୍ର କିମ୍ବା 10 ମୀଟ୍ କିମ୍ବା 15 ମୀଟ୍ ଦେଖିବା ଏହାରେ ଆଜିଦାମ

$$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{s} = \iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} ds = \iint_S F \cos \theta ds$$

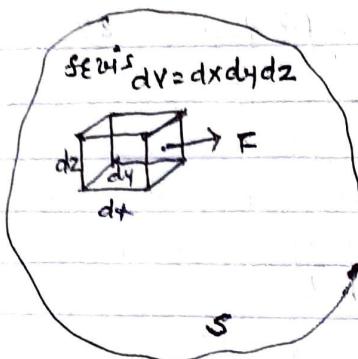
અમે. ② ને સાંદર્ભા રીતોને \vec{F} નું સમજી નૂંચ કરી જોઈએ
નૂંચ બિનાર કરી શકતું હૈ!

સાહેબની રાત્રે નદ્યાતીમાં પુષ્પ અસ્તોત્રાય શૈક્ષણ

$$\int \int_S \vec{F} \cdot \hat{n} ds = \int \int_S (F_x ds_x + F_y ds_y + F_z ds_z) - (3)$$

$$2481 \cdot \hat{n} \, ds = \vec{ds} = \hat{i} \, ds_x + \hat{j} \, ds_y + \hat{k} \, ds_z \quad \text{eq.}$$

* SE আলগো (Volume Integral)



આફલમાર્ગ V કરું શકો હૈ ક
 દર્શાવ્યું છે. એણ અત્યરે પૂર્ણ ક
 બેને બેને ખોટો નાથે પાત્ર
 સાતાં કોઓદીયાલે શુદ્ધ કરું જોઈએ
 અનેથી એણ દર્શાવ્યું હૈ. આફલમાર્ગ
 એણ વિશ્વાસ પૂર્ણ ભયાદી કરું જોઈએ
 કે દર્શાવ્યો એ.

આ પુણ્ય સારદી હોય કે માં આવાલે હાયાએ, સરાજ પુણ્યની
ગાયારેમાં લેતો, સારદી રિધોચાને કરે કર્ણથીએ નીચે
મુજલ દર્શાવી ૨૧૮૧૨.

$$\text{ফেজ স্টিলার} = \iiint \vec{F} \cdot d\vec{v}$$

કાર્યક્રમ દાખ પદાલિમાં છે, તે માંનાનું અધ્યક્ષ

$$\iiint_V \vec{F} \cdot d\vec{v} = \iiint_{x,y,z} \cancel{\text{Vector}} (F_x \hat{i} + F_y \hat{j} + F_z \hat{k}) \cdot dx \hat{i} dy \hat{j} dz$$

$$275) \int g \sin \theta dV = dx dy dz \text{ eq!}$$

* ਜਿਸ ਵਿਦੇਵੀ ਨੂੰ ਪ੍ਰਮਾਣੇ :-

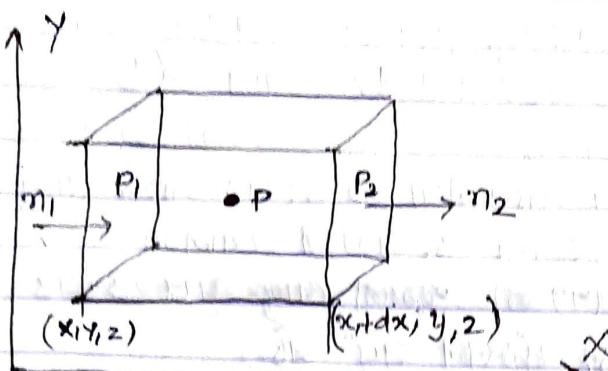
ବ୍ୟାଙ୍କ : ଫୋର୍ମିଳା ଆଇଶା ହୋଗାନୀ ଡାଇପିର୍ଫେଲ୍ସ୍ ଏବଂ ଏମୁକ୍ତ କେ ବୁଲ୍‌
ଲୋଡ୍ସ କେ ସିଂକଲାର ଲେ କୁଣି ଦେଖିବା ପ୍ରଦ୍ୱନ୍ଦ୍ଵାରା ଆବଶ୍ୟକ କରାଯାଇଥାଏ।
ପ୍ରଦ୍ୱନ୍ଦ୍ଵାରା ଅରାଜିକ ହୋଇ ଥିଲା ଏବଂ କେବଳା କିମ୍ବା

$$\iiint_V \vec{\nabla} \cdot \vec{F} \, dv = \iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} \, ds = \iint_S \vec{F} \cdot \vec{ds}$$

આલિં: ફોર્મ પુષ્ટ સ કરે દોશાત્મક કે V નો ઉચાનમાં લો.
 આ પુષ્ટ કરે દોશાત્મક કે V નો અનેક સુધમ નાને
 પણે પણે કલાક વીતે ઓફલાઇને। જીવ કરેલા
 કદખંડોમાં રાજાકિલ થયેલ ગાળી શક્ય, આદ્ય
 એવાં dx, dy, dz આજુથાપુ સુધમ લંબાદીની કદખંડ
 પરિનિધિ અધ્યક્ષ આલિંમાં ઉત્તેષ્ય દ્વારા

(21)

(39)



આથી જ્ઞાત નૂંસ કરવાની હાજરી \vec{F} એ જ્ઞાત કરો
સાંદ્રા રૂપેની \vec{F} એ x, y અને z રૂપામાં ઉત્તે જ્ઞાત કરો
 $F_x, F_y, \text{ અને } F_z$ એ.

એની સેનિને P_1 રાંગ નાની સેનિને સિગ બાજુની પૂછો
જેણાની રૂપામાં $= (-F_x(P_1)) dy dz$ ચાલુ. — (1)

અને સેનિની જગતી બાજુ P_2 રાંગ પાસે x રૂપામાં ફલક્ષણ
 $\text{ફલક્ષણ} = F_x(P_2) dy dz$ ચાલુ. — (2)

ઓ x રૂપામાં રૂપેની \vec{F} એ ફેફારનો રૂપ $\frac{\partial F_x}{\partial x}$ હોય તો

$$F_x(P_2) = F_x(P_1) + \frac{\partial F_x}{\partial x} dx \text{ ચાલુ} — (3)$$

આથી અમા. (2) મુજબ સેનિની જગતી ચાલુ P_2 રાંગ પાસે
 x રૂપામાં ફલક્ષણ

$$F_x(P_2) dy dz = \left(F_x(P_1) + \frac{\partial F_x}{\partial x} dx \right) dy dz \text{ ચાલુ} — (4)$$

આથી x રૂપામાં સેનિની સિગ અને જગતી બાજુમાંથી નીકળ્યું
દેખાયું ફલક્ષણ

$$= \left(F_x(P_1) + \frac{\partial F_x}{\partial x} dx \right) dy dz - F_x(P_1) dy dz$$

$$= \frac{\partial F_x}{\partial x} dx dy dz \text{ ચાલુ} — (5)$$

આંગ રીતે y રૂપામાં સેનિની બાજુની અને જગતીની બાજુનીની
સીધાની દેખાયું ફલક્ષણ = $\frac{\partial F_y}{\partial y} dx dy dz$ ચાલુ — (6)

અને z રૂપામાં સેનિનીની બાજુની દેખાયું ફલક્ષણ = $\frac{\partial F_z}{\partial z} dx dy dz$
ચાલુ — (7)

આથી અમારી સે નીંસ $dv = dx dy dz$ માટે સીધાની સીધાની ફલક્ષણ

$$\iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} ds = \iint_S \vec{F} \cdot \vec{ds} = \left(\frac{\partial F_x}{\partial x} + \frac{\partial F_y}{\partial y} + \frac{\partial F_z}{\partial z} \right) dx dy dz \text{ ચાલુ} — (8)$$

(40)

22

$$\therefore \iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} ds = \iint_S \vec{F} \cdot \vec{ds} = (\vec{\nabla} \cdot \vec{F}) dv \text{ या य.} - (9)$$

सभी. (9) मात्र अहीं इकायिले पूलिनीदा ते कुण्डां आडावे आयुं दि. को समांग घुळ वर्ते दोराता अधार कुण्डांनी उपानमां लेयामां व्यावे ली, यामी. (9) नी जवाबी आजु घुळ ते वर्ते दोराता समांग कुण्ड पैर कुण्ड संकलन लेयुं पर्त.

$$\text{i.e. } \iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} ds = \iiint_V (\vec{\nabla} \cdot \vec{F}) dv - (10)$$

सभी. (10) गर्भी दाउद्यांनी पूमेयनी आलाल दि. सभी. (10) पूर्ण कोई शाकाच दि के गर्भी दाउद्यांनी पूमेय घुळ संकलन आने कुण्ड संकलन आव्यावो अंदांद इकायिले दि, आ पूमेयनुं प्रत्यायावे धारा आलाल करी शाकाय.

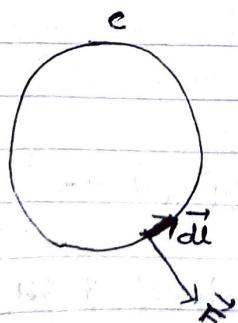
* स्टोक्सनी पूमेय दि

प्रधान :- कोई साहित्य क्षेत्रना कर्ल (curl)नुं कोई घुळ परनुं पूर्ण संकलन ले साहित्यना ले घुळनी शीमा पर लीद्येला ऐसा संकलन जरालर होय दि.

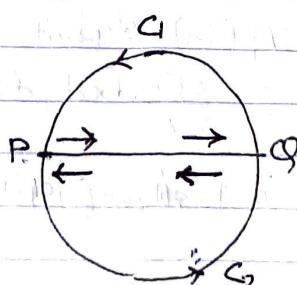
$$\iint_S (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \vec{ds} = \oint_C \vec{F} \cdot \vec{dl}$$

आलती :- दारां के साहित्य यदोये \vec{F} रुद्याननुं यदोये दि. आथी या साहित्य यदोये \vec{F} नुं अंद वर्ते परनुं ऐसा संकलन

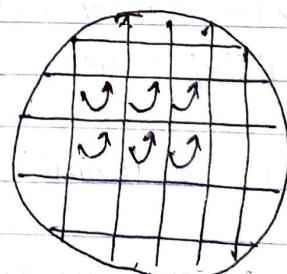
$$L = \oint_C \vec{F} \cdot \vec{dl} \text{ या य.} - (11)$$



आकृति ①



आकृति ②



आकृति ③

23

294

આપું તો આં ગલાયે મુજબ અંદી વિન્દુ C ને C₁ અને C₂ અંદી વિન્દુઓ નાને લો બાંતે Cે જાગ કરવા રહેખા PQ ટોંકો એ કે C₁ અંદી વિન્દુ આં રહેખા અંસુન L₁ = $\oint \vec{F} \cdot d\vec{l}$ અને

ग्रिंडर C_2 अंदर एवा असेहा $L_2 = \oint \vec{F} \cdot d\vec{l}$ होणे ली

$$\oint \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int_C \vec{F} \cdot d\vec{l} + \int_S \vec{F} \cdot d\vec{u} \text{ আবৃত্তি.}$$

*Procedural
2.09.3.m. testig
Sensitiva*

આહુલિ ② માં દર્શાવેય મુજબ ચિક એ માં પદ્ધતિ રેખા અ તરફ જાય એ.
એને વિસ્તૃત વિભાગ પદ્ધતિ રેખા એ. એ કોઈ કોઈ વિભાગની હાથમાં
નાખું કરે એ.

$$\oint_{C} \vec{F} \cdot d\vec{l} = \sum_{cn} \oint_{Cn} \vec{F} \cdot d\vec{l} - (2)$$

0° 212n. (2)

$$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \sum_{cn} \oint_F \vec{F} \cdot d\vec{r} = \sum (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \vec{ds}_n \text{ 214 - 3}$$

અંદી વિધ કે દોસ્તી બદાયું પૂર્ણ બિંડો શેરોળોનું કોણે જોડાયોલો અને
કીટોન હોયાથી ઈ એ ઘગ્યાસે શકા. (૩) એ જમાણી આપું ફસ્ટોના
શોદ્યોદ્દા. એની સ્થિરતાની ફસ્ટોના પૂર્ણ રંગ પર લેવામાં વાંદું દા.

$$\oint \vec{F} \cdot d\vec{l} = \iint_S (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot d\vec{s} \quad - (4)$$

સામા. (૪) રૂપરાષ્ટ્ર પ્રમેણની આદાલત એ,

દ્વારા પૂર્વે હોય કેની સિંહાલ અને પૂર્વ સિંહાલ વિશેની સિંહાલ એજન્સી એવી રૂપી રૂપે છે.

નિરૂ

(24)

* ગાંધી ડાઈવર્જિનસ પ્રમેય પરણ શીખનો પ્રમેય

ગાંધી ડાઈવર્જિનસ પ્રમેય મુજબ

$$\iint_S \vec{F} \cdot d\vec{s} = \iiint_V (\nabla \cdot \vec{F}) dV - ①$$

ϕ, ψ અને વિદેશી ઘણનો

અને $\vec{F} = \phi \vec{i} + \psi \vec{j}$ લયાયાં થાપે છે). - ②

$$\nabla \cdot \vec{F} = \frac{\partial F_x}{\partial x} + \frac{\partial F_y}{\partial y} + \frac{\partial F_z}{\partial z}$$

$$= \frac{\partial}{\partial x} \left(\phi \frac{\partial \psi}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(\phi \frac{\partial \psi}{\partial y} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\phi \frac{\partial \psi}{\partial z} \right)$$

$$= \left(\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial z^2} \right) \phi + \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{\partial \psi}{\partial x} + \frac{\partial \phi}{\partial y} \frac{\partial \psi}{\partial y} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \frac{\partial \psi}{\partial z}$$

$$\Rightarrow \nabla \cdot \vec{F} = \phi \nabla^2 \psi + \nabla \phi \cdot \nabla \psi - ③$$

સમ. ② અને સમ. ③ સમ. ⑦ માં મુક્તા,

$$\iiint_V (\phi \nabla^2 \psi + \nabla \phi \cdot \nabla \psi) dV = \iint_S (\phi \vec{\nabla} \psi) \cdot d\vec{s} - ③$$

સમ. ③ માં ϕ અને ψ ની વિદેશી જદુલી કરતા,

$$\iiint_V (\psi \nabla^2 \phi + \nabla \phi \cdot \nabla \psi) dV = \iint_S (\psi \vec{\nabla} \phi) \cdot d\vec{s} - ④$$

સમ. ④ માં કરતા,

$$\iiint_V (\phi \nabla^2 \psi - \psi \nabla^2 \phi) dV = \iint_S (\phi \vec{\nabla} \psi - \psi \vec{\nabla} \phi) \cdot d\vec{s} - ⑤$$

ટાય.

સમ. ⑤ શીખનો પ્રમેય છે.

Dr. Devadutt
Prof. Vinay Kadiya

(43)

* DEL OPERATIONS

$$(a) \nabla \cdot \nabla \phi := \nabla^2 \phi = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}$$

$$(b) \nabla \times \nabla \phi = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \frac{\partial \phi}{\partial x} & \frac{\partial \phi}{\partial y} & \frac{\partial \phi}{\partial z} \end{vmatrix}$$

$$= \left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial y \partial z} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial z \partial y} \right) \hat{i} + \left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial z \partial x} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial x \partial z} \right) \hat{j}$$

$$+ \left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial x \partial z} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial y \partial x} \right) \hat{k}$$

$$= \nabla \times \nabla \phi = 0$$

~~ज्ञानदाता
Prof. J.M. Kadiga~~

आपणे आणीव्या असेही के $\nabla \times \vec{V} = 0$ होय तर
आपणे वै तिचा अभिभावाचा असेहा कहिलेयचा असेहा.

आपणे $\nabla \phi$ असावा तिचा अभिभावाचा (irrotational)

असेहा असेहा आपणे असेहा असेहा असेहा असेहा
स्केलर पॉटेंशियल (Scalar potential) कहिले असेहा.

नुस्खाताकडी होत्या आपणे असेहा असेहा अभिभावाचा
(irrotational) होत्या असेहा.

$$(c) \nabla(\nabla \cdot \vec{V}) = \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k} \right) \left(\frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z} \right)$$

$$= \left(\frac{\partial^2 V_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 V_y}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 V_z}{\partial x \partial z} \right) \hat{i}$$

$$+ \left(\frac{\partial^2 V_x}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 V_y}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 V_z}{\partial y \partial z} \right) \hat{j}$$

$$+ \left(\frac{\partial^2 V_x}{\partial z \partial x} + \frac{\partial^2 V_y}{\partial z \partial y} + \frac{\partial^2 V_z}{\partial z^2} \right) \hat{k}$$

44

$$\begin{aligned}
 (d) \nabla \cdot \nabla \times V &= \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ V_x & V_y & V_z \end{vmatrix} \\
 &= \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial V_z}{\partial y} - \frac{\partial V_y}{\partial z} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial V_x}{\partial z} - \frac{\partial V_z}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \right) \\
 &= \frac{\partial^2 V_z}{\partial x \partial y} - \frac{\partial^2 V_y}{\partial x \partial z} + \frac{\partial^2 V_x}{\partial y \partial z} - \frac{\partial^2 V_z}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 V_y}{\partial z \partial x} - \frac{\partial^2 V_x}{\partial z \partial y} \\
 \therefore \nabla \cdot \nabla \times V &= 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (e) \nabla \times (\nabla \times \vec{V}) &= \nabla (\nabla \cdot \vec{V}) - (\nabla \cdot \nabla) \vec{V} \quad \left[\begin{array}{l} \text{Triple vector product} \\ \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \end{array} \right] \\
 &= \nabla (\nabla \cdot \vec{V}) - \nabla^2 \vec{V}
 \end{aligned}$$

$$(f) \nabla^2 = \nabla \cdot \nabla = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \text{ अंतर्वर्ती करें।}$$

गणितीय फलान्वयन करके इसका लागतारा अधिकारी

आंतरिकशास्त्रीय Laplacian operator दर्शाया गया।
यहाँ इसका अधिकारी

(i) Laplacian $\nabla^2 \phi = 0$

*Prof. J.M. Kadish
J. Mandel*

(ii) Poisson's eqn $\nabla^2 \phi = \rho / \epsilon_0$

(iii) Wave equation $\nabla^2 \phi = \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2}$ तरंग समी. इ.

(iv) Equation of conduction of heat $\nabla^2 \phi = \frac{1}{h^2} \frac{\partial \phi}{\partial t}$
उष्णाधारण समी. इ.

(v) Schrödinger's wave equation $\nabla^2 \phi = \frac{2m}{\hbar^2} (V - E) \phi$

श्रोडिंगर तरंग समी. इ. एवं कोणत्याही विकल्पसमां आवृत्ति इ.

(45)

* સારથાને curl લોગ્ફ મહત્વ કીમાળી.

સર્વોચ્ચાના અંગેયાં રૂપચારોં કુદી કોઈ સારથાને curl નો હોય નથી તો પણ પૂર્ણ વાયા રીતે આપા રીતે

દ્વારા કે $\vec{d}\sigma = \hat{n} d\sigma$ કોઈકું દરરાજાને પૂર્ણાંગી પરિષીળી
પર લાંઘેલે સારથા રીતું કેબે સંસ્કરણ

$$\oint \vec{V} \cdot d\vec{l} = (\nabla \times \vec{V}) \cdot d\sigma \quad \text{Circulation} \\ \text{Prof. J.M. Kadiga}$$

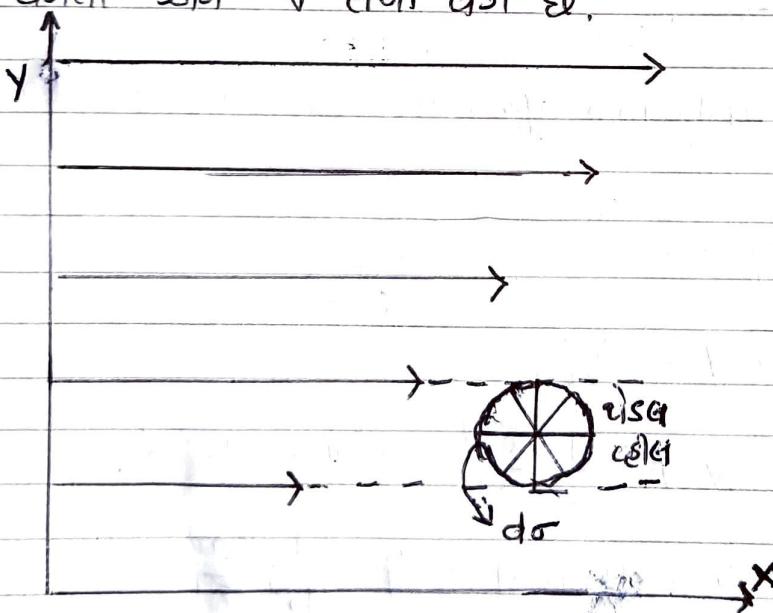
$$\text{અધ્યાત્મ} \quad \oint \vec{V} \cdot d\vec{l} = (\nabla \times \vec{V}) \cdot \hat{n} d\sigma - (1) \quad \text{આરી}$$

ખાલી અંકુભાં સારથા ગેજી રેશામાં $\nabla \times \vec{V}$ નો ટાઈફ

$$(\nabla \times \vec{V}) \cdot \hat{n} = \lim_{d\sigma \rightarrow 0} \frac{1}{d\sigma} \oint \vec{V} \cdot d\vec{l} - (2)$$

એથે સંકલન $\oint \vec{V} \cdot d\vec{l}$ સમતલાય બંધ વિનિ પર લાંઘેલે હોય તો, તેને
સારથા \vec{V} નું બંધ વિનિ દોરાના કોર્ટેક્ટમાંનું અભાવ (circulation) કરે શકે.

દ્વારા કે સારથા કોઈ $\vec{V} = \varphi \vec{V}$ બાયા જયા કે પૂર્ણાંગી
દિનાં અને V તેનો વેગ દશ.



Circulation
Prof. J.M. Kadiga

અનુભાવી દર્શાવી મુજબ દ્વારા પેડલ છીલ જેણું કોર્ટેક્ટમાં કર
નેને પૂર્ણાંગી કોર્ટેક્ટમાં જેણું દશ. આ પેડલ છીલની આદ્ય
ને અન્યાને સમાંતર દશ. જો ને પેડલ છીલની જુદા જુદા
તરફન્યો માર્ગ અન્યાને ને હોય તો પેડલ છીલ જુમાણું

46

करें। परन्तु ये अवधि होय (इसके बावजूद भूमध्य और हिमालय) तो पेट्रल ग्रीन भूमध्य नहीं करे। जोकि शास्त्रोंमें पृष्ठ अंडे दर ने अस्थापास रखा संकेतन $\int \vec{v} \cdot d\vec{l}$ अधिका ये तुम्हारी धूमध्य दर।

आपकी कही शक्तिय के लिए इसे $d\sigma \rightarrow 0$ जैसा माँच करना हो। या लिए आपके साथ ही कोई अन्य साइरस क्षेत्री आपेक्षितमाँ पृष्ठ अंडे जैसा भूमध्य नहीं पृष्ठता पर आधारित हो। ज्याके पृष्ठ क्षेत्री $d\sigma = k d\sigma$ याके लिए अतिरिक्त भूमध्य दर अन्य x के y अक्षाने समीकरण में भिन्न हो जाएँगे भूमध्य दरों नहीं।

*Pravatika Kadish
Prof. J.M. Kadish*