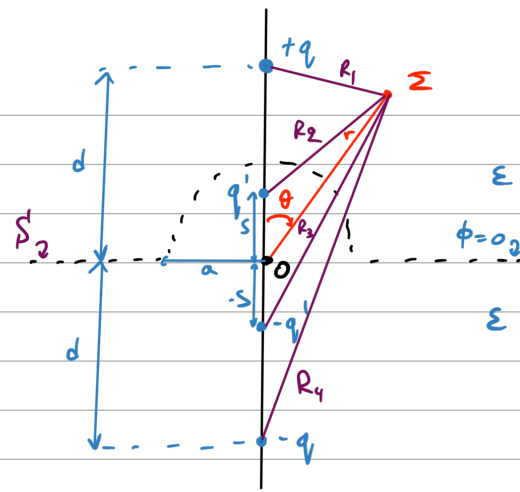
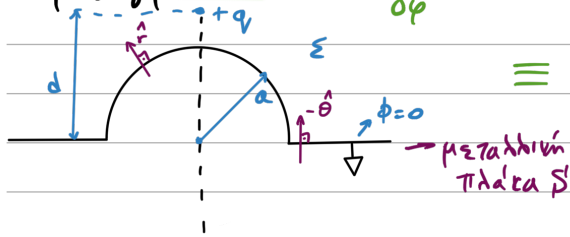


Παράδειγμα 1

$$\frac{\partial \phi}{\partial \varphi} = 0$$



$$\rightarrow q' = -q \frac{a}{d}, \text{ στο } z = \frac{a^2}{d} (=s)$$

$$\rightarrow -q, \text{ στο } z = -d$$

$$\rightarrow -q' = q \frac{a}{d}, \text{ στο } z = -\frac{a^2}{d} (= -s)$$

$$\rightarrow \Phi_z = \frac{q}{4\pi\epsilon} \left(\frac{1}{R_1} - \frac{a/d}{R_2} + \frac{a/d}{R_3} - \frac{1}{R_4} \right), \text{ με:}$$

$$R_1 = \sqrt{r^2 + d^2 - 2rd \cos \theta}$$

$$R_2 = \sqrt{r^2 + s^2 + 2rs \cos \theta}$$

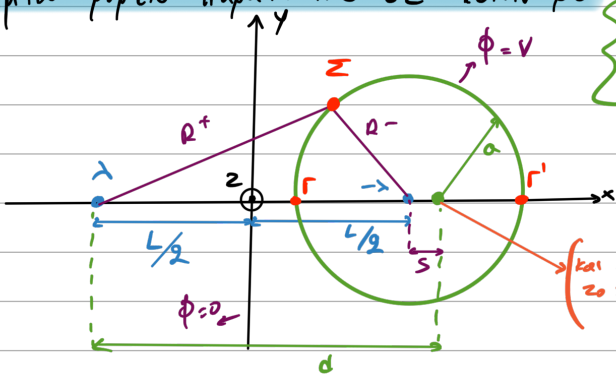
(R_3, R_4 ομοίως με N_4)
συμμετρικών

$$\rightarrow \sigma_s = -\epsilon \frac{\partial \phi}{\partial n} \Big|_{\vec{r} \in S}$$

$$\hookrightarrow \sigma_{\text{top}} = -\epsilon \frac{\partial \phi}{\partial r} \Big|_{r=a} = \sigma_{\text{top}}(\theta), \quad 0 \leq \theta \leq \pi/2, \quad \hookrightarrow \sigma_{\text{bot}} = \epsilon \frac{\partial \phi}{\partial r} \Big|_{r=a, \theta=\pi/2} = \sigma_{\text{bot}}(r), \quad r \geq a$$

$$\rightarrow Q_{\text{total}} = \int_{\theta=0}^{\pi} \int_{r=0}^a \sigma_{\text{top}} dS_{\text{top}} + \int_{r=a}^{\infty} \int_{\theta=0}^{\pi} \sigma_{\text{bot}} dS_{\text{bot}} = q' - q' - q = -q$$

Γραμμικό φορτίο παράλληλο σε κύλινδρο



$$\left\{ \phi = -\frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln r + \hat{C}, \text{ με: } \hat{C} = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln r_{\text{αν}} \right\}$$

$$\hookrightarrow \phi_z = -\frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln \frac{R^+}{R^-} + C$$

πρέπει ∞
και ∞ !

$$\rightarrow \text{Αν } z \text{ είναι στο } x=0: R^+ = R^- \Rightarrow \phi = C = 0. \text{ Άρα: } \phi_z = -\frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln \frac{R^+}{R^-}.$$

$$\rightarrow \text{Ο λόγος } \frac{R^+}{R^-} = \text{σταθ. περιγράφει κυλινδρική επιφάνεια με } \varphi = \text{σταθ.}$$

$$\text{Προκύπτει: } \frac{R^+}{R^-} = e^{\frac{-2\pi\epsilon V}{\lambda}} \geq 0$$

$$\text{στο } \Gamma: \frac{R^+}{R^-} = \frac{d-a}{a-s}$$

$$\text{στο } \Gamma': \frac{R^+}{R^-} = \frac{d+a}{a+s}$$

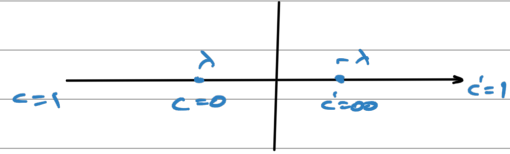
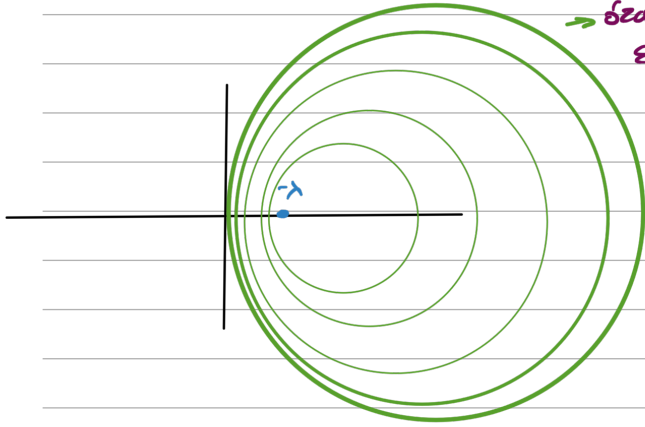
$$s = \frac{a^2}{d}, \quad d = L + s,$$

$$a = \frac{L}{\dots} = \dots$$

$$c' = \frac{R^+}{R^-} - 1$$

→ Ο κύκλος ακτίνας a : $\left[x - \left(\frac{L}{2} + s \right) \right]^2 + y^2 = a^2$, $a = \frac{c' L}{|c'^2 - 1|}$

→ όταν $c' \rightarrow \infty$, ο κύκλος εφάπτεται του γ'γ



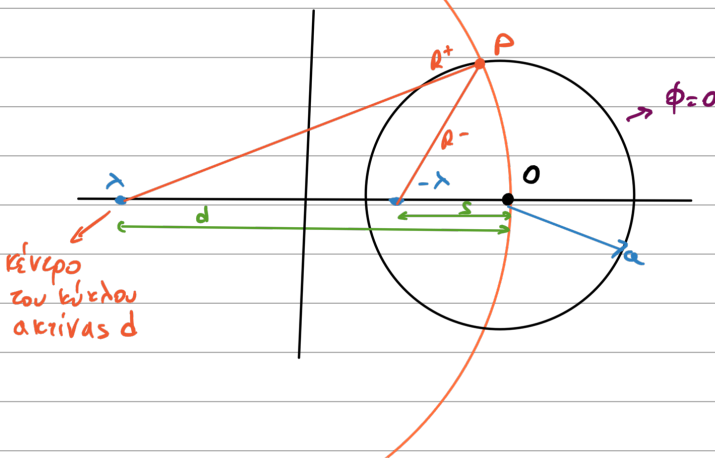
Αγωγιμότητα κύλινδρου

→ $\phi_z = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln \frac{R^+}{R^-} + \hat{c}$, με:

$$\frac{R^+}{R^-} = c' = \frac{R^+ - d}{R^- - a} = \frac{d}{a}$$

→ $\phi = 0$ στην περιφέρεια:

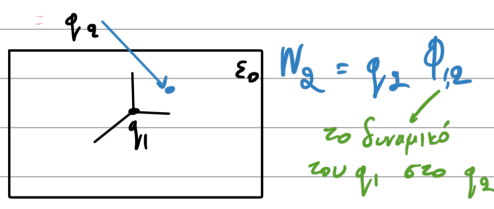
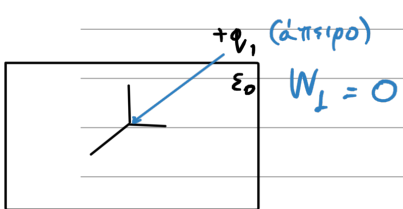
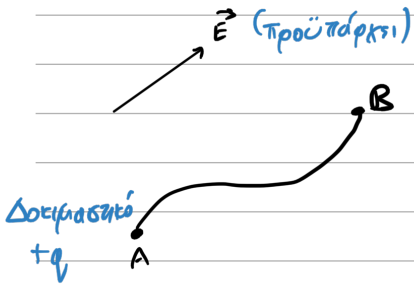
$$-\frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln \frac{d}{a} + \hat{c} = 0 \Rightarrow \hat{c} = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon} \ln \frac{d}{a}$$



1.9 Ενέργεια στο ΗΣ πεδίο

→ Θέλουμε το q να πάει $A \rightarrow B$. Η δύναμη που απαιτείται:

$$\vec{F} = q\vec{E}, \quad W_{AB} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{L} = q \int_A^B \vec{E} \cdot d\vec{L} = q\phi$$



Για το q_n :

$$W_n = q_1 \cdot 0 + q_2 \phi_{12} + q_3 (\phi_{13} + \phi_{23}) + \dots + q_n (\phi_{1n} + \dots + \phi_{n-1,n})$$

Τελικά: $W_e = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n q_i \phi_i$, με $\phi_i = \sum_{j=1, j \neq i}^n \phi_{ji}$

⇒ Ορίζουμε τον πίνακα $\tilde{\Phi}$:

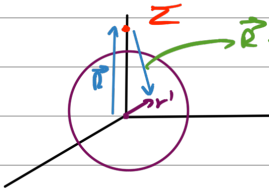
$$\tilde{\Phi} = \begin{bmatrix} 0 & \phi_{12} & \phi_{13} & \dots & \phi_{1n} \\ \phi_{21} & 0 & \phi_{23} & \dots & \phi_{2n} \\ \phi_{31} & \phi_{32} & 0 & \dots & \phi_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \phi_{n1} & \phi_{ne} & \phi_{n3} & \dots & 0 \end{bmatrix}, \quad \tilde{\Phi} = (\phi_{ji})$$

$$\Rightarrow W_e = \frac{1}{2} \int_{\Sigma_{OT\Phi}} \Phi \, dq', \quad dq' = \rho \, dV$$

$$\Rightarrow W_e = \frac{1}{2} \epsilon \int_V |\vec{E}|^2 dV$$

Διευκρίνιση στην Άσκηση 1 (γ)

Θα πρέπει να πάρουμε σημείο παρατήρησης πάνω στον z'z:



$$\phi = \int \frac{\rho}{R} dV'$$

$R = |\vec{R} - \vec{r}'|$
Αλλαγή μεταβλητών:
 $\cos \theta d\theta \rightarrow dR$