

物理学基礎II

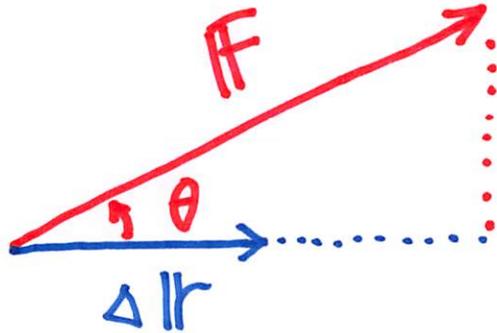
講義7の板書ノート

電位

谷村 省吾

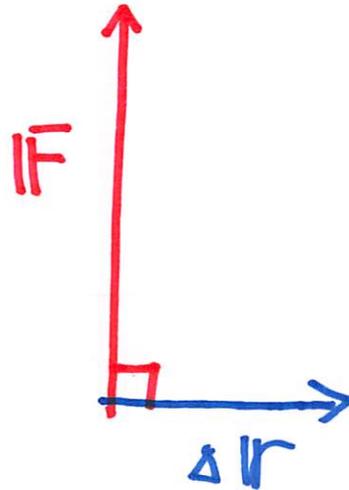
ベクトルの内積の符号 (正負) について

$$\Delta W = \mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{r} = (F_x, F_y, F_z) \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{pmatrix} = F_x \Delta x + F_y \Delta y + F_z \Delta z = \|\mathbf{F}\| \|\Delta \mathbf{r}\| \cos \theta$$



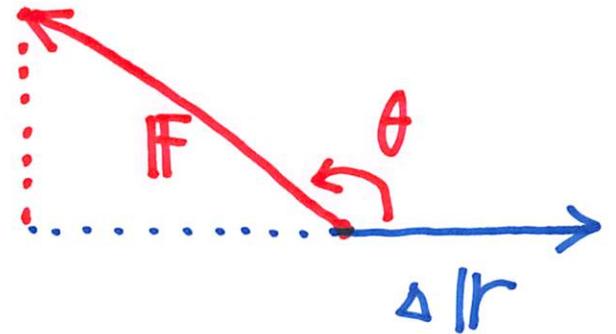
$\theta < 90^\circ = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$
の場合、

$$\mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{r} > 0$$



$\theta = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$
の場合、

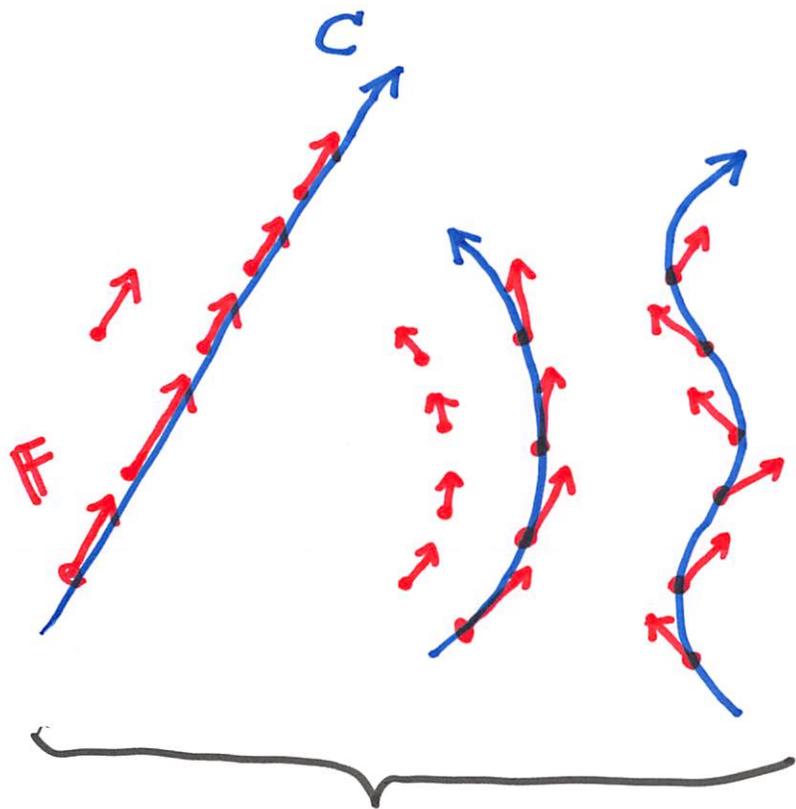
$$\mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{r} = 0$$



$\theta > \frac{\pi}{2} \text{ rad}$
の場合、

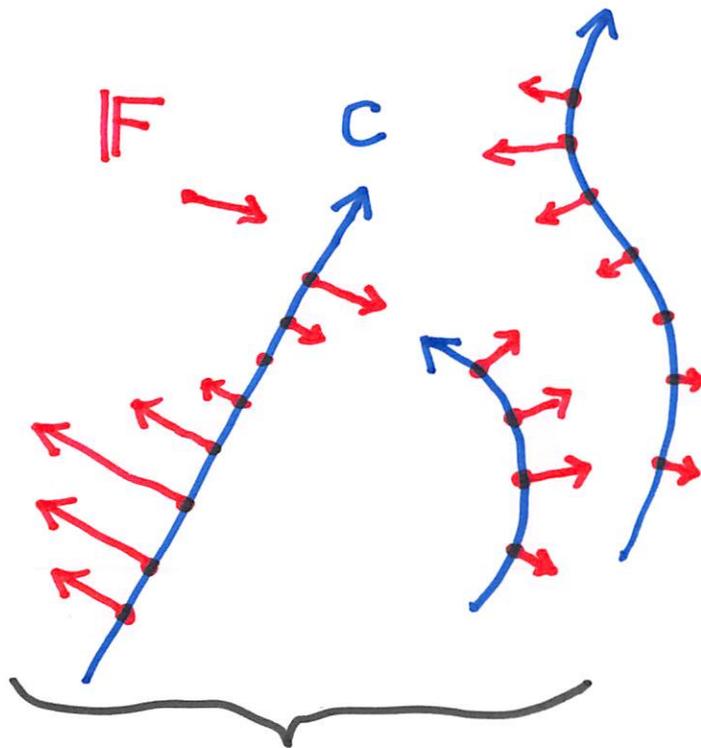
$$\mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{r} < 0$$

ベクトル場の線積分の符号(正負)



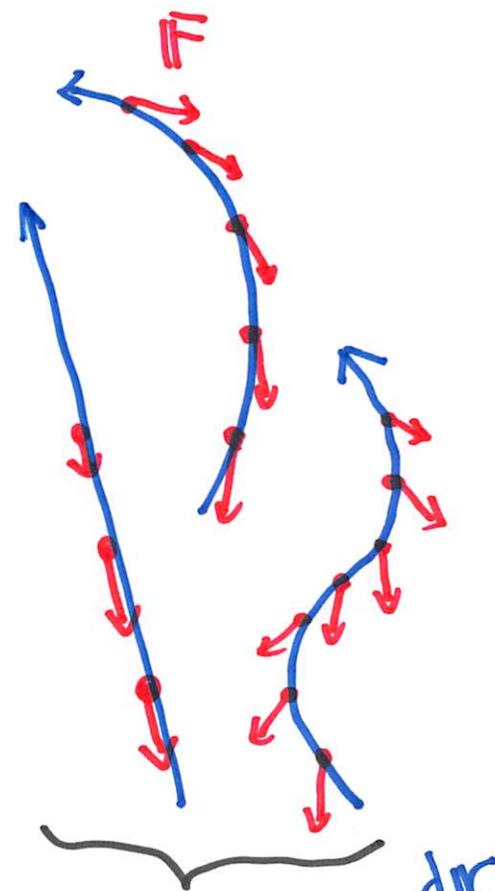
曲線Cの進行方向と
ベクトル場Fの方向が
直角よりも小さいとき、

$$\int_C \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} > 0$$



曲線Cの進行方向と
ベクトル場Fが
つねに直交しているとき

$$\int_C \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = 0$$



Cの進行方向と
Fの向きが直角
よりも大きいとき

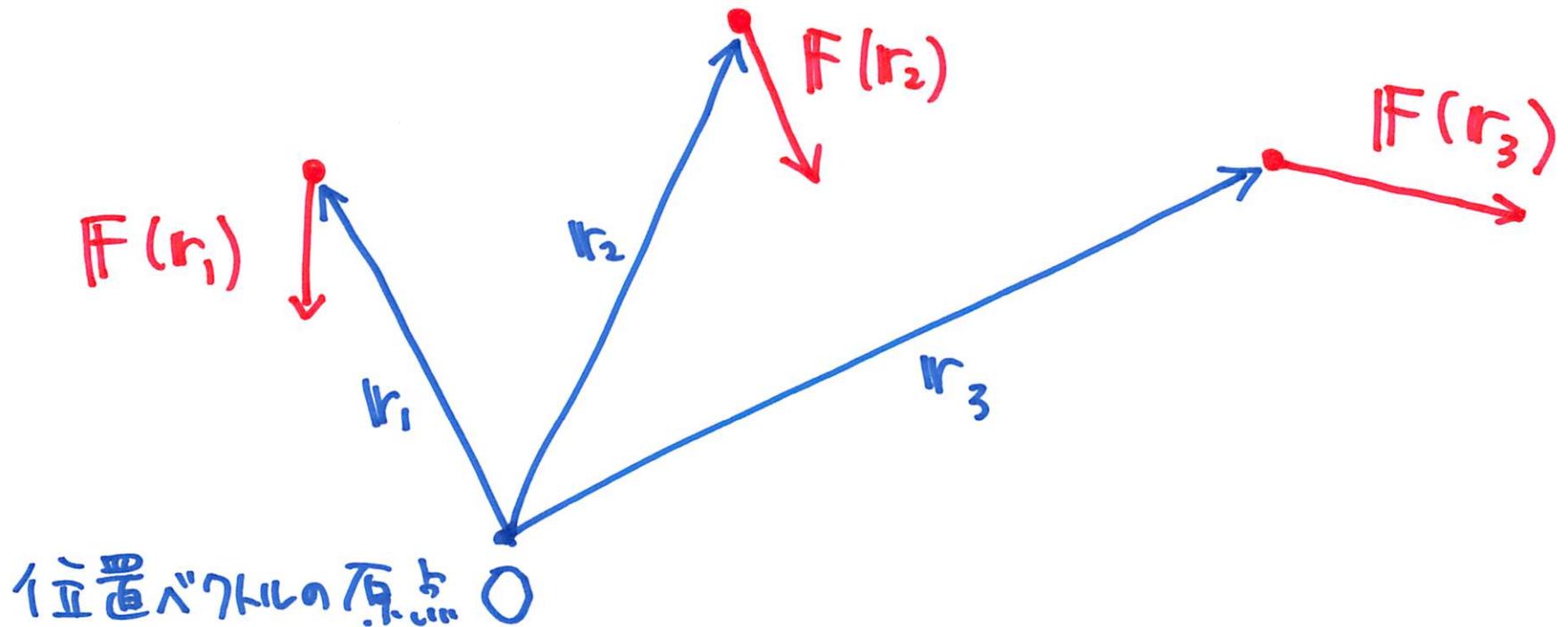
$$\int_C \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} < 0$$



力の場 (force field)

質量や電荷など一定の性質を持つ質点を位置 r に置いたとき、質点が受ける力 F が位置 r だけと決まる関数 $F(r)$ になっているならば、 $F(r)$ を力の場という。

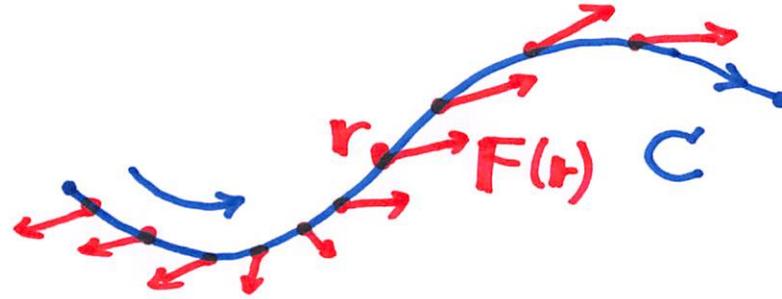
例. 重力場, 電場



力の場にしもらう仕事

曲線 C に沿って質点が動くとき、力の場 $F(r)$ から受ける仕事の総量は (もうエネルギー)

$$W = \int_C F \cdot dr$$



保存力の場 (conservative force field)

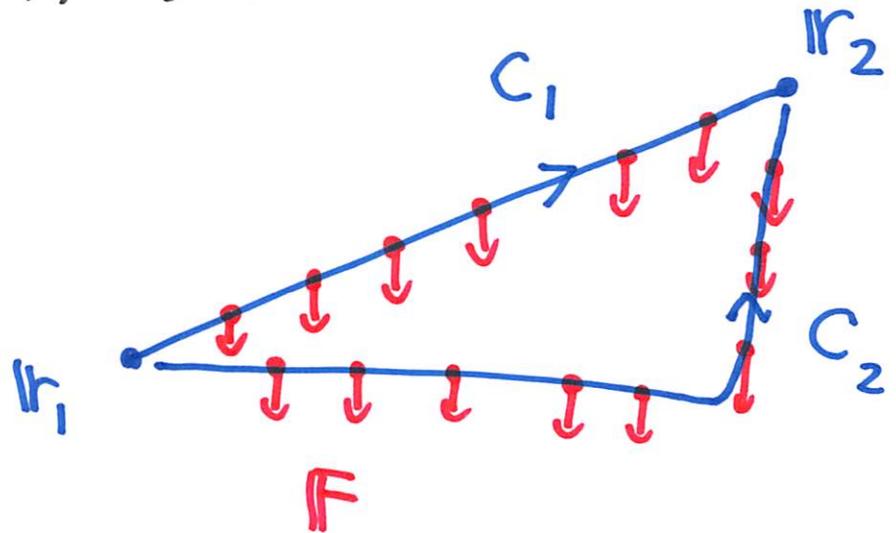
任意の2点 r_1, r_2 と、

r_1 を始点、 r_2 を終点とする任意の2曲線 C_1, C_2 について

$$\int_{C_1} F \cdot dr = \int_{C_2} F \cdot dr$$

が成り立つならば、

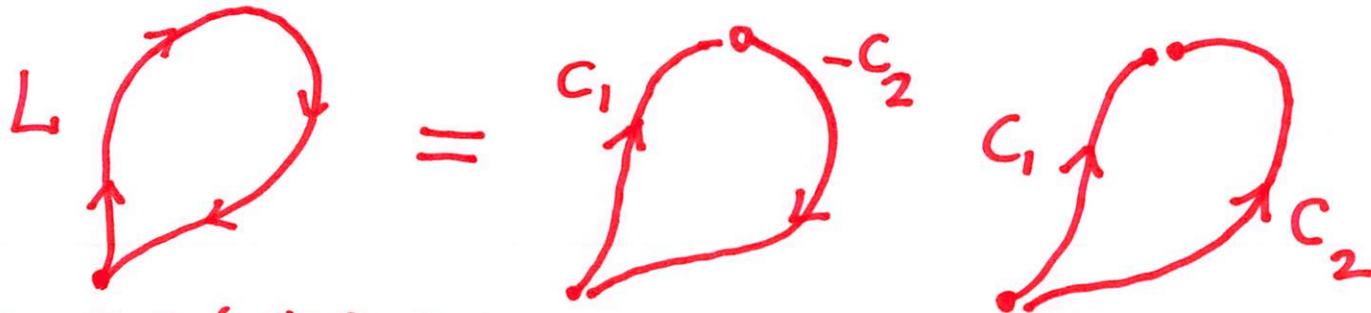
$F(r)$ を保存力という。



定理 $F(r)$ が保存力場である \iff 空間中の任意のループ (閉曲線) L に対し

$$\int_{C_1} F \cdot dr = \int_{C_2} F \cdot dr$$

$$\oint_L F \cdot dr = 0$$



ループを (適当に) 前半と後半の曲線に分ける.

後半の曲線の向きを逆にしたものを C_2 と定める.

$$\oint_L F \cdot dr = \int_{C_1} F \cdot dr + \int_{-C_2} F \cdot dr = \int_{C_1} F \cdot dr - \int_{C_2} F \cdot dr$$

これがゼロ

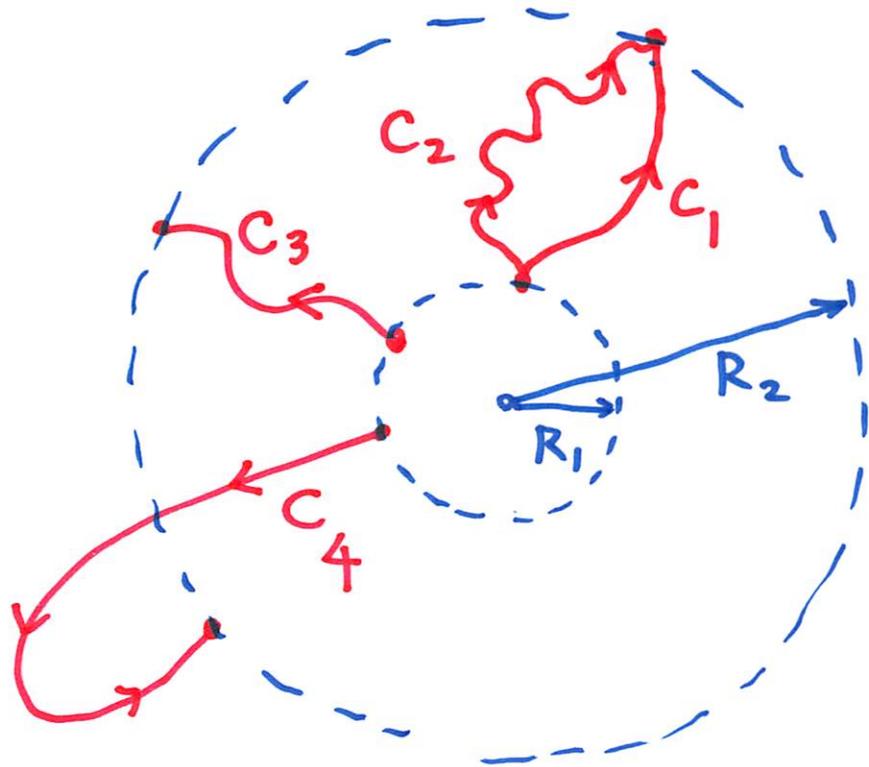
これがゼロ

必要十分条件

定理 $F(r)$ が "中心力場" $\xrightarrow{\text{ならば}}$ $F(r)$ は保存力場

なぜなら, 中心力場は $F(r) = f(r) \frac{r}{r}$ のような関数で表わされるベクトル場であり,

$$\int_C F \cdot dr = \int_C f(r) \frac{1}{r} r \cdot dr \stackrel{\substack{\uparrow \\ \text{公式 } r \cdot dr = r dr}}{=} \int_{R_1}^{R_2} f(r) \frac{1}{r} r dr = \int_{R_1}^{R_2} f(r) dr$$



となり, 線積分の値は, 曲線 C の始点, 終点の力の中心からの距離だけに依存して,

曲線 C の選び方に依存しない。
だから

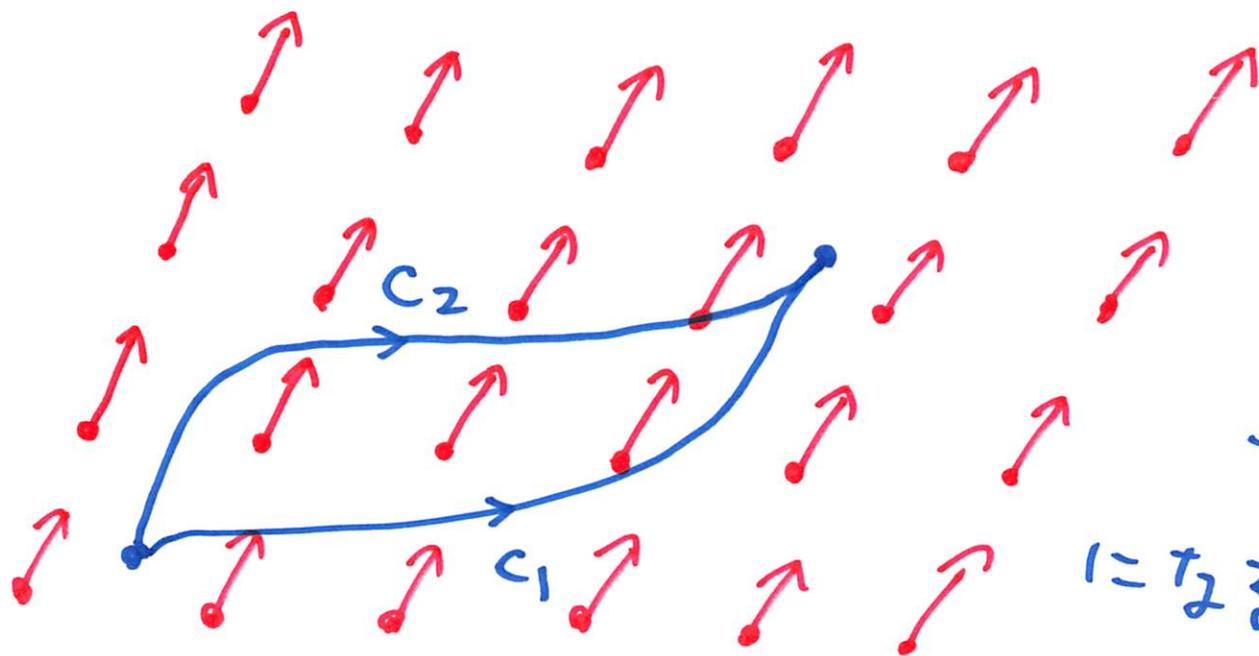
$$\int_{C_1} F \cdot dr = \int_{C_2} F \cdot dr$$

注意

「保存力場 ならば」 中心力場 である」

とは言えない!

例えば、一定の力の場 $F = \begin{pmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \end{pmatrix}$ は、中心力場ではないが、
保存力場になる。



F が一定

$$\int_{C_1} F \cdot dr = \int_{C_2} F \cdot dr$$

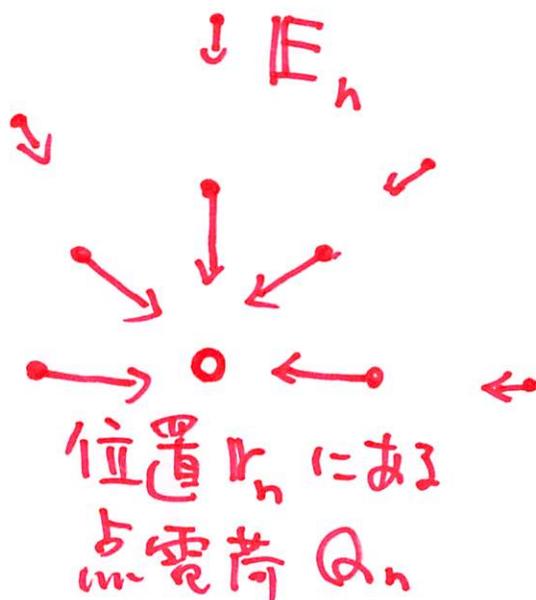
になる。だから。

物理的事実

静電場は クーロン電場 の重ね合わせである。
↳ 中心力場

合計の電場 $E(r) = \sum_{i=1}^n E_i(r)$

$$= \sum_{i=1}^n \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q_i}{\|r-r_i\|^2} \frac{r-r_i}{\|r-r_i\|}$$



定理 静電場 $E(r)$ は保存力場である。 中心力場のあのど

なぜなら、点電荷 Q_i が作る電場 $E_i(r)$ は保存力場であり、

$$\text{任意のループ } L \text{ に対し, } \oint_L E_i \cdot dr = 0.$$

重ね合わせの原理により $E = \sum_{i=1}^n E_i$ であり、

$$\oint_L E \cdot dr = \oint_L \left(\sum_{i=1}^n E_i \right) \cdot dr = \sum_{i=1}^n \oint_L E_i \cdot dr = 0$$

積分の線形性 $\int_a^b [f(x) + g(x)] dx$

$$= \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx.$$

これは $E(r)$ が保存力場であることを示している。

静電場の中で電荷 q を持つ粒子 (試験電荷といふ) も、「とろ」と動くのに
 要する仕事 W を求める。

「とろ」と動くとは、力のつりあいの状態を保ち、粒子が加速運動しないように
 するということ:

$$F_e + F_m = 0 \quad \therefore F_m = -F_e = -qE.$$

↑ 電気的な力 ↑ 機械的な力、人が引く・押す力と思ふ。よい。

$$F_e = qE$$

粒子を押す人がする仕事 $W(C) = \int_C F_m \cdot dr$

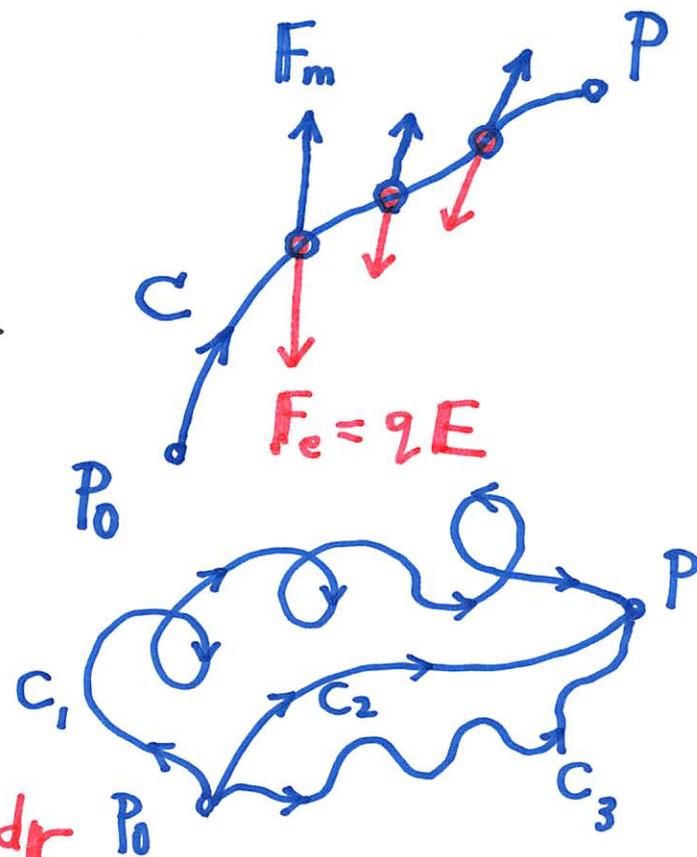
$$= -q \int_C E \cdot dr$$

E が保存力場の場なのぞ

W は始点と終点だけの関数 $W(P_0, P)$

始点 P_0 を固定してしまえば、 $W(P)$ と書いともよい。

点 P の電位 electric potential $\phi(P) := -\int_{P_0}^P E \cdot dr$



$$\text{点 } P \text{ の電位 } \phi(P) = \frac{W(P_0 \rightarrow P)}{q} = - \int_{P_0}^P E \cdot dr$$

電位の基準点 P_0 から点 P まで、単位電荷を、静電場 E に逆らって運ぶのに要する仕事。
(17-D)

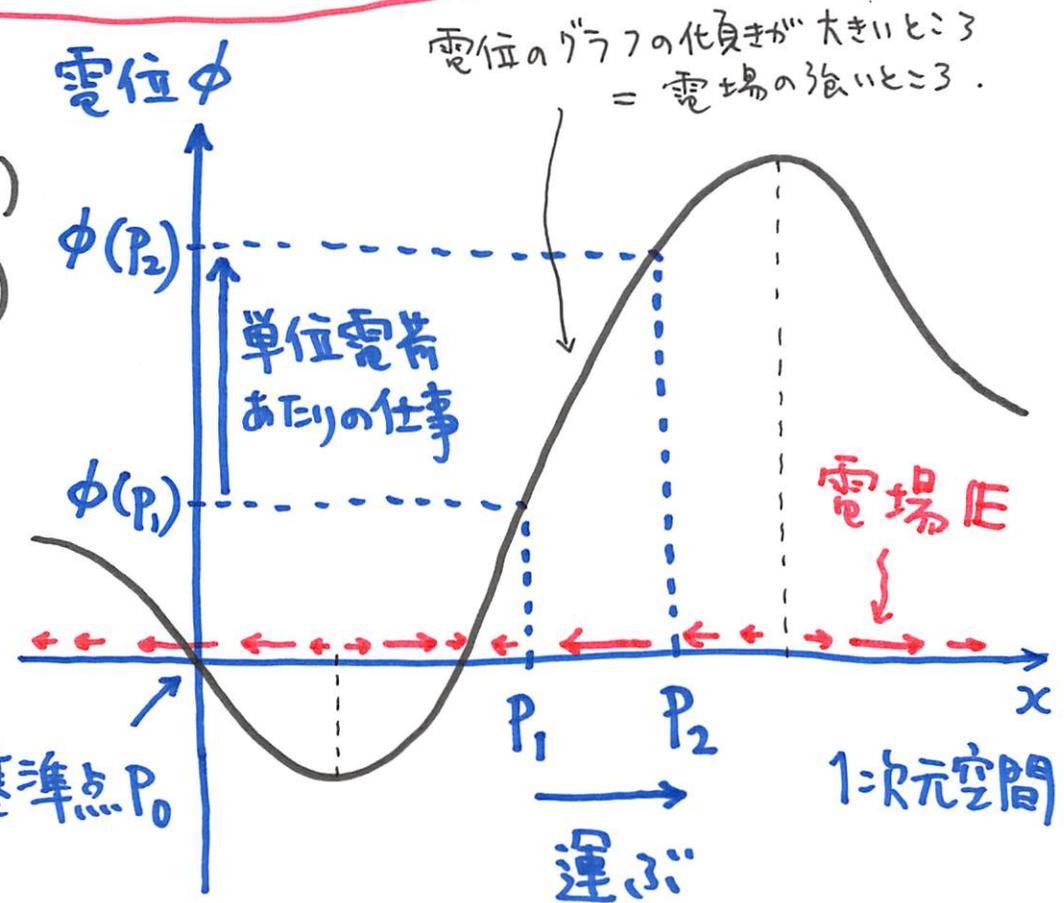
$$\text{電位の単位 } \text{V (ボルト)} = \frac{\text{J (ジュール)}}{\text{C (クーロン)}} = \text{J} \cdot \text{C}^{-1}$$

$$W(P_0 \rightarrow P_1) + W(P_1 \rightarrow P_2) = W(P_0 \rightarrow P_2)$$

$$\begin{aligned} W(P_1 \rightarrow P_2) &= W(P_0 \rightarrow P_2) - W(P_0 \rightarrow P_1) \\ &= q \cdot \phi(P_2) - q \cdot \phi(P_1) \\ &= q \{ \phi(P_2) - \phi(P_1) \} \end{aligned}$$

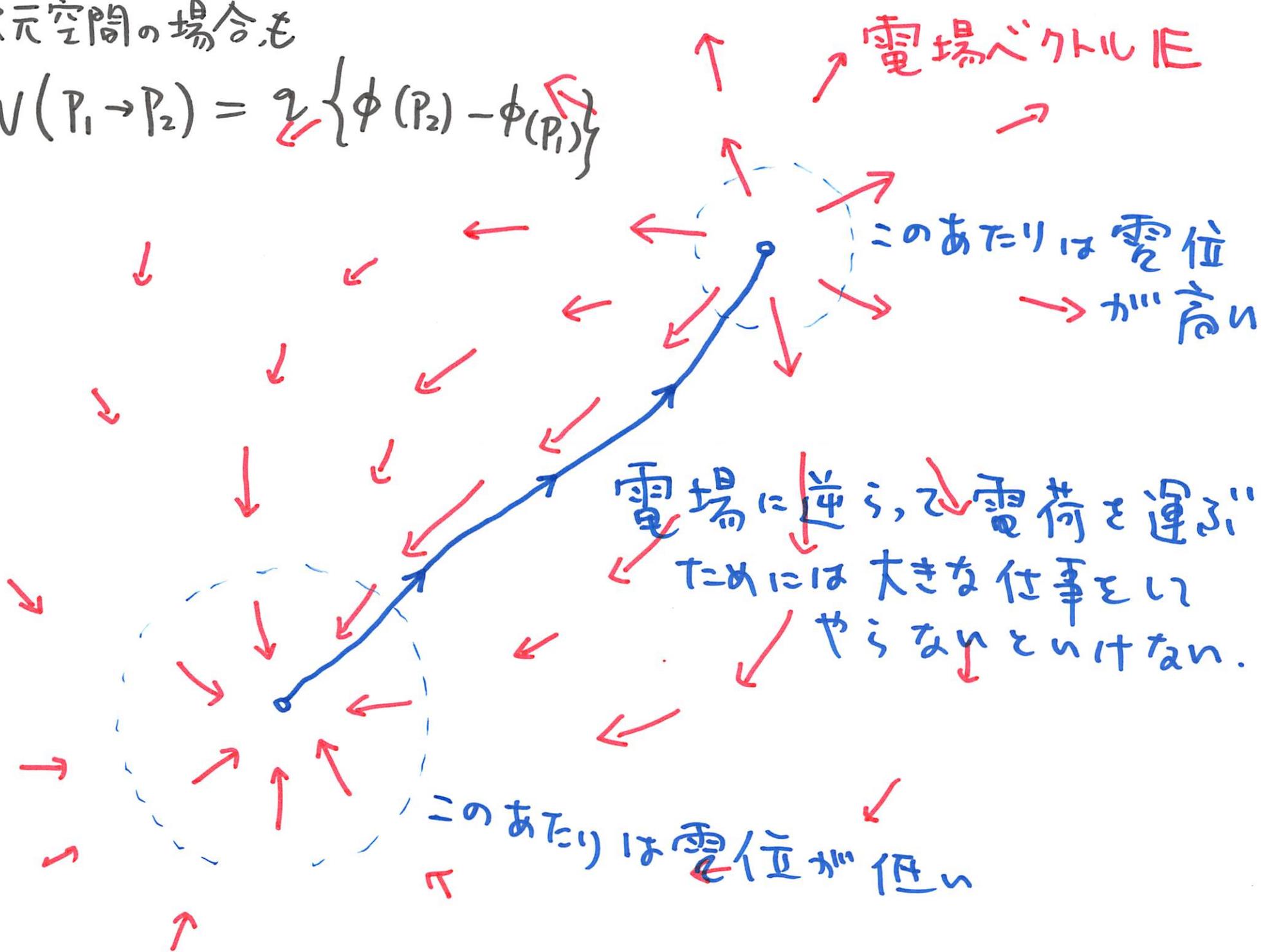
電位の低いところ (P_1) から高いところ (P_2) へ正の電荷 q を運ぶためには、正の仕事といやらないといけない。

電位の基準点 P_0



3次元空間の場合も

$$W(P_1 \rightarrow P_2) = q \{ \phi(P_2) - \phi(P_1) \}$$



注意

電位の基準点 P_0 は恣意的・便宜的に選ばれ得るものあり、
取り換え可能である。

基準点を P_0 としたときの点 P の電位を $\phi_0(P)$

〃 P_1 〃 P 〃 $\phi_1(P)$ とすると、

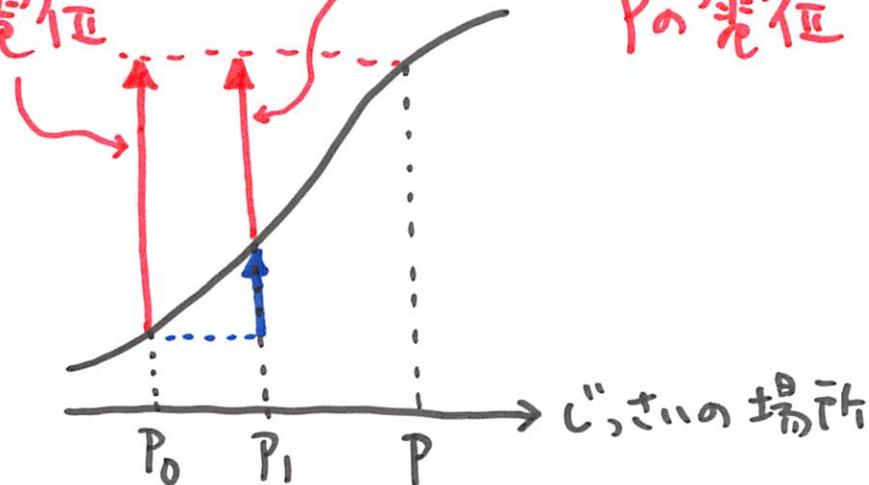
$$W(P_0 \rightarrow P) = W(P_0 \rightarrow P_1) + W(P_1 \rightarrow P) \text{ より}$$

$$\underbrace{\phi_0(P)} = \underbrace{\phi_0(P_1)} + \underbrace{\phi_1(P)}$$

P_0 基準で見た P の電位

P_0 と P_1 の電位差

P_1 基準で見た P の電位



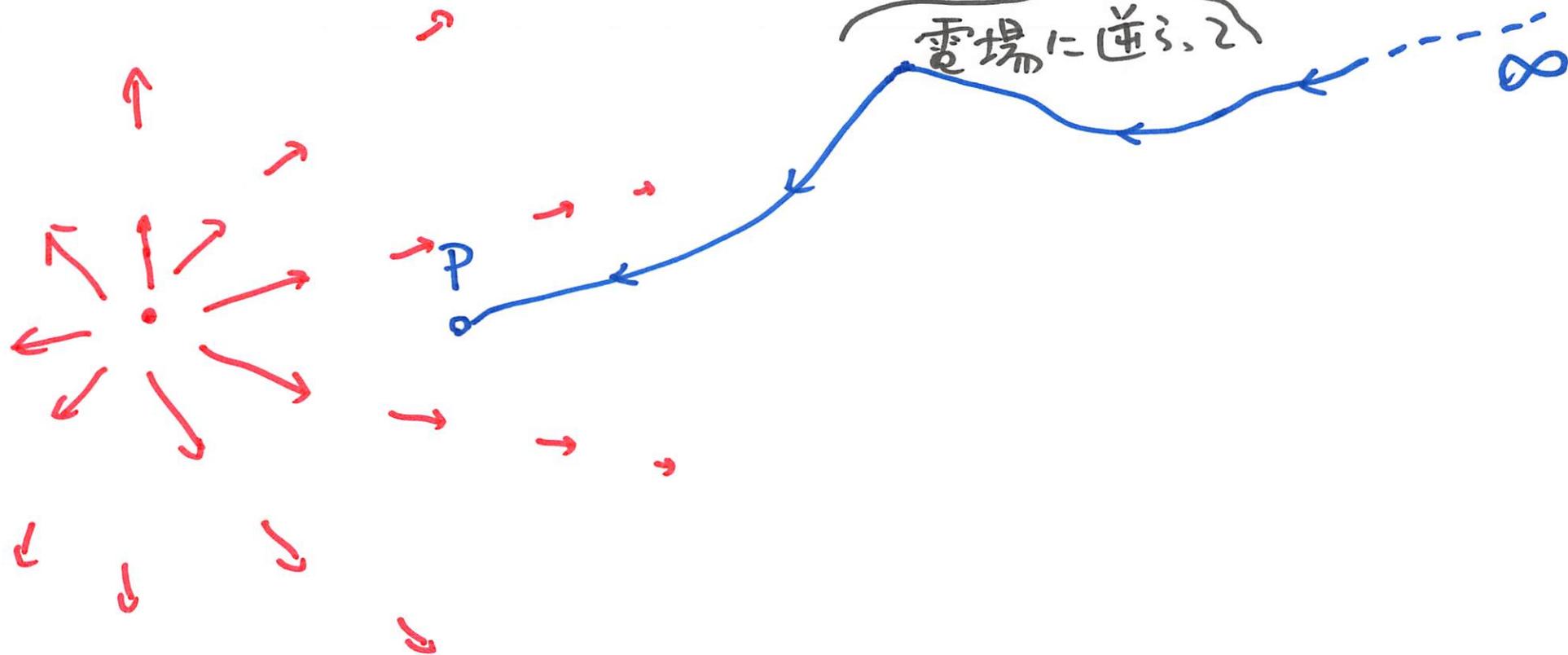
無限遠方 (誤解を招きやすい言い方だが、無限遠点とでもいおう) ∞

電位の基準点を“無限遠方”に選ぶ。

$$\phi(P) = - \int_{P_0}^P \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r} \quad \text{と書いていたものを}$$

$$\phi(P) = - \int_{\infty}^P \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r} = + \int_P^{\infty} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r}$$

無限のかなたから、点Pのところまで単位電荷(1クーロン)を運ぶのに要する仕事



点電荷 Q に向か、無限遠方から距離 r まで単位電荷を運ぶのに要する仕事

$$\phi(P) = \int_P^{\infty} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r}'$$

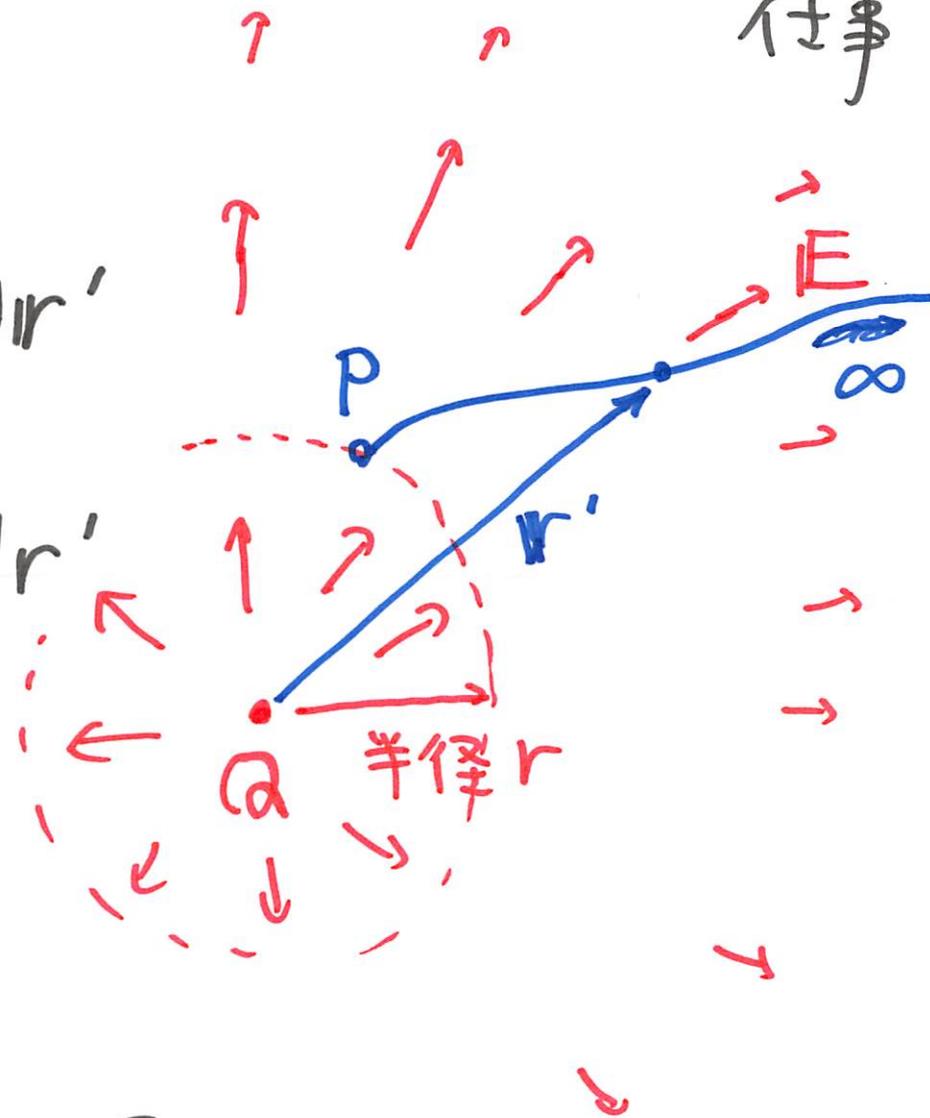
$$= \int_P^{\infty} \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 (r')^2} \frac{r'}{r'} \cdot dr'$$

$$= \int_r^{\infty} \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 (r')^2} \frac{r'}{r'} dr'$$

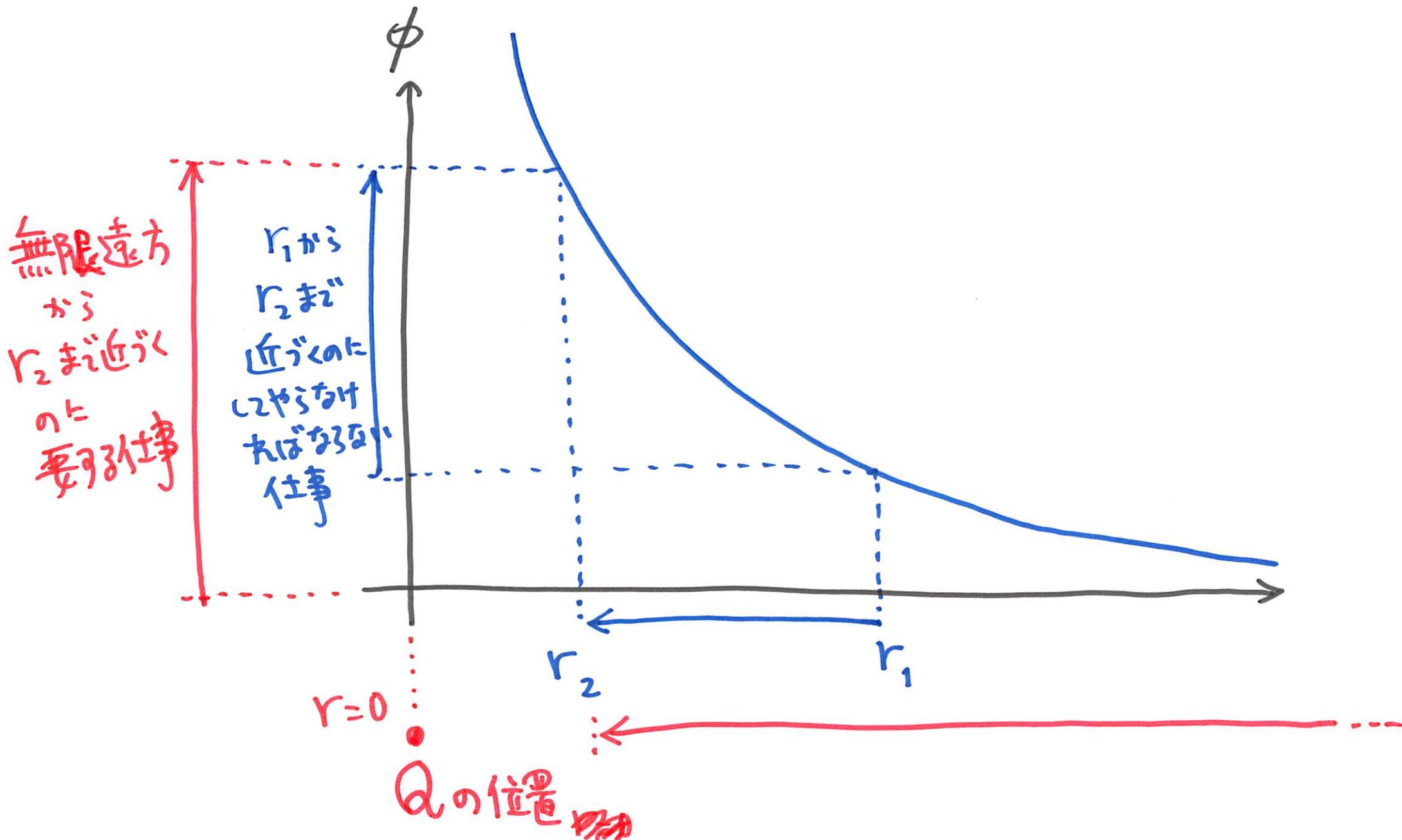
$$= \int_r^{\infty} \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 (r')^2} dr'$$

$$= \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \left[-\frac{1}{r'} \right]_{r'=r}^{r'=\infty}$$

$$= \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \left(-\frac{1}{\infty} + \frac{1}{r} \right) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r}$$

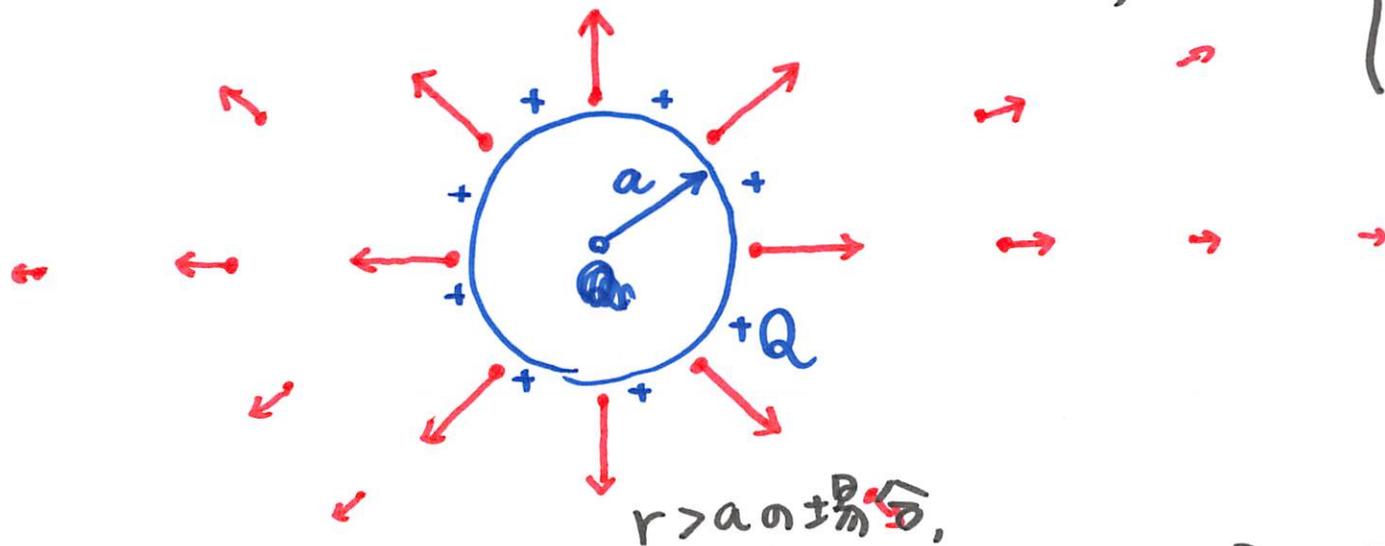


電位 $\phi(r) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r}$ の意味



半径 a の球殻の表面に電荷 Q が一様に分布しているときの電位を求めよ。

電場は中心力場になる: $E(r) = E(r) \frac{r}{r}$, $E(r) = \begin{cases} \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r^2} & (r > a) \\ 0 & (r < a) \end{cases}$

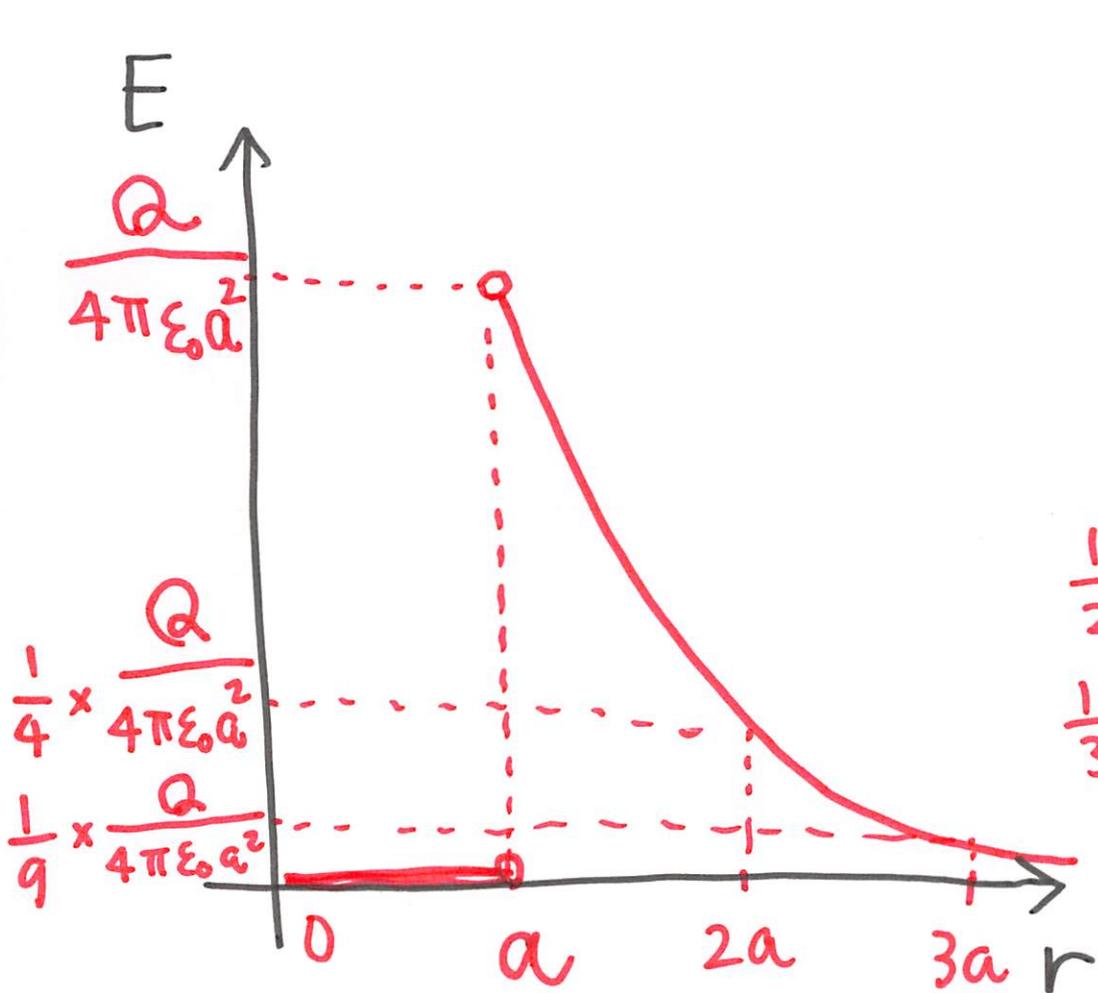


電位は $\phi(r) = \int_r^\infty E(r') dr'$ $r > a$ の場合,

$$= \int_r^\infty \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 (r')^2} dr' = \left[-\frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r'} \right]_{r'=r}^{r'=\infty} = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r}$$

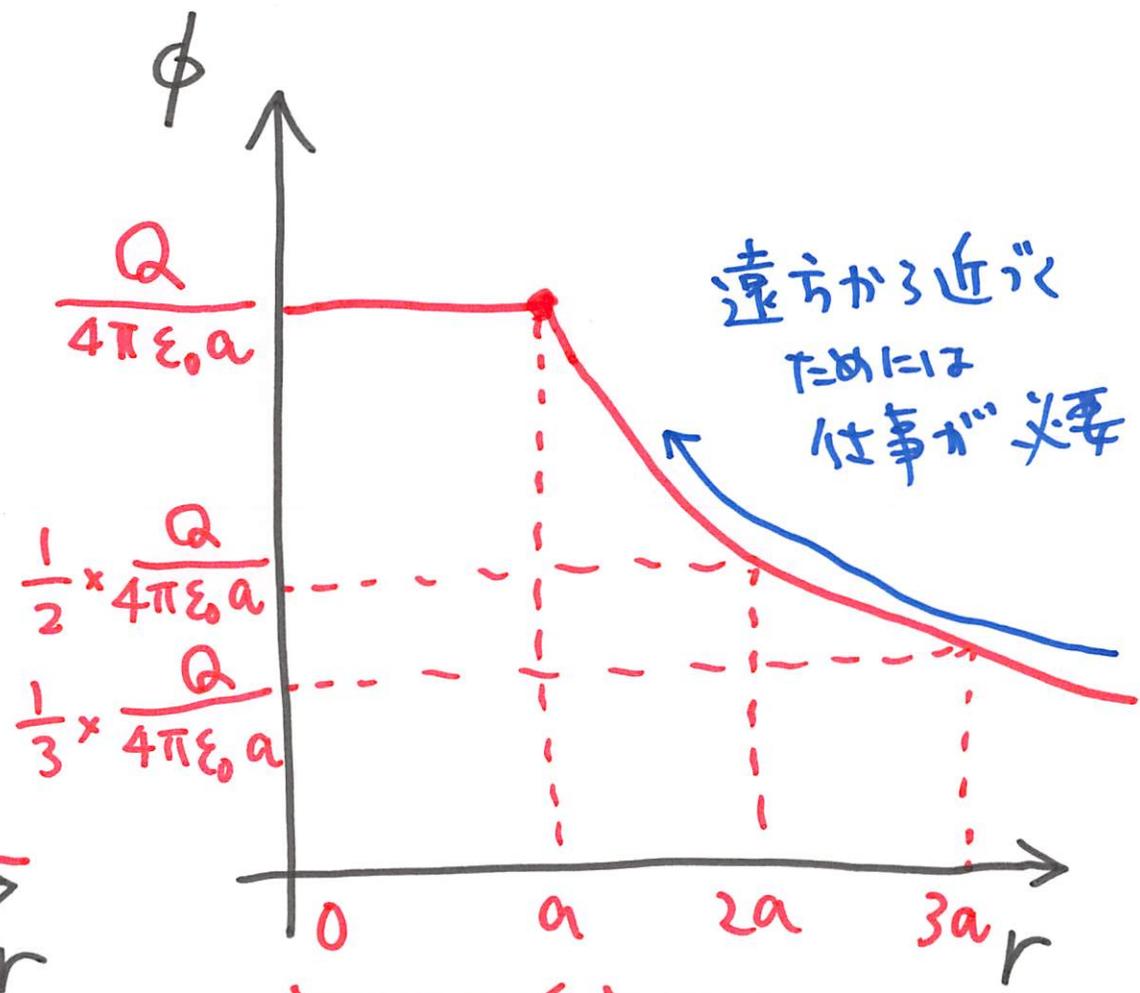
$0 < r < a$ の場合, $\phi(r) = \int_r^a E(r') dr' + \int_a^\infty E(r') dr' = 0 + \int_a^\infty \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 (r')^2} dr' = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 a}$

半径 a , 全電荷 Q の球殻電荷が作る電場 $E(r)$ と電位 $\phi(r)$



$0 \leq r < a$
 の範囲では
 $E = 0$

$r > a$ では
 r^2 に反比例。



$0 \leq r \leq a$
 の範囲では
 $\phi = \text{一定}$

$r > a$ では
 r に反比例。