

www.engclubs.net

a site for all Engineers

یک تعریف بیاکوساده: "توزیع فیزیکی محلی است که تأثیر عوامل دیدیه حالت فیزیکی (به صورتی که تأثیر فیزیکی زمین) را بر مشاهدات بررسی می کند."

از جمله این عوامل عبارتند از: ۱- انتشار (دیدیه شکست نور) = تأثیر بار بار مشاهدات در روشن حالت ساز و اعمال آن بر زمین.

۲- میدان قضایی = تأثیر بار بار در دایره و توان آن صرف نظر کرد.

۳- نیروی گریز (نیروی انحرافی / ظاهر) = چون معادلات برای خاص و در در ابتدا احساس کردیم که برای اندازه گیری از اجزای آن جلوگیری می شود. اما مثلاً در مورد سطح سطحی که از اندازه گیری ما در platform معرک قرار دارد باید این نیرو را اعمال کرد.

۴- نیروی گریز (نیروی ظاهر) = f_c غایب از زمین شود. چرا ظاهر؟! حرکت قطار را در نظر بگیرید. شخص که درون قطار است، وقتی قطار در حرکت است، اصل می کند. نیروی او را به طرف بیرون می کشد اما با طرحی چنین نیرویی می بیند، معادله می بیند که خطای اخیر مسیر قطار، شخص عامل داشته به حرکت مستقیم الخط خود ادامه دهد.

۷- این نیرو را باید تمام در نظر بگیریم چون مشاهدات ما روی زمین انجام می شود. (مثل شخص که درون قطار است و اینها هم معادلات حرکت را بر این اساس می نویسم ما بر این نیرو را هم لحاظ کنیم.)

۵- نیروی جاذبه = f_g غایب از زمین شود. مثلاً اگر دستگاه را از زمین به بیرون بیاوریم که ناشی از جاذبه است که ما در نظر می گیریم اما میدان جاذبه واقعی ۷- این نیرو را هم باید در نظر بگیریم.

* نیروی ظاهر = نیروی است که در صورت خاص در دایره و معادلات را بر این اساس می نویسیم.

نقطه‌ای در مورد نیروی گرانشی: در یک سیستم انیشتینی قوانین $\vec{F} = m\vec{a}$ صحت ندارد اما در سیستم غیر انیشتینی خنثی و نیاز به یک نرم تصحیح دارد.

$$\vec{F} = m\vec{a} + \boxed{\text{تصحیح}}$$

این نیرو در صورت خارج شدن از دقت در یک برقرار است، نیروی گرانشی را با اضافه کردن شود.

در یک سیستم ما این استدلال در سبب اینکه نیروی مشاهدات ثابت نیست به یک سیستم انیشتین ثابت است، از آن عموماً می‌توانیم

در درون فضا به هر یک از نیروی گرانشی از مرکز و جانبی می‌توانیم

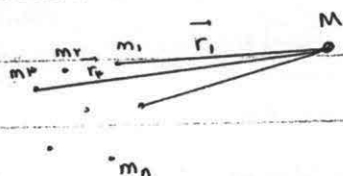
نیروی جانبی:



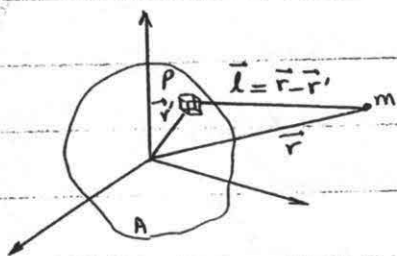
فرض کنیم زمین نقطه جاذبه سیستم می‌باشد.

$$\vec{F}_g = -\frac{GMm}{|\vec{r}|^2} \vec{r}$$

$$G = 6.674 \times 10^{-11} \text{ m}^3 \text{ s}^{-2} \text{ kg}^{-1}$$



$$\vec{F}_g = -G \sum_{i=1}^n \frac{M m_i}{|\vec{r}_i|^2} \vec{r}_i$$



در یک نقطه جاذبه A، دانسته می‌شود که:

$$\vec{F}_g = (-G \iiint_V \frac{\rho(\vec{r}')}{|\vec{r}|^2} \vec{l} dV) m$$

در حالتی که $\vec{F} = m\vec{a}$ ،

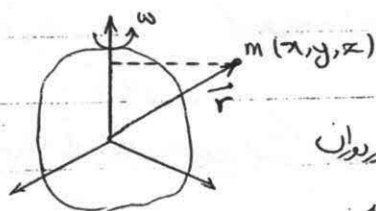
تکامل جانبی $\vec{a}_g =$

$$\vec{F}_c = m\omega^2 \vec{r}'$$

فاصله از محور دوران: \vec{r}'

نیروی گریز مرکز:

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$



$$\vec{r}' = x\vec{i} + y\vec{j} + 0\vec{k}$$

محور z باشد

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

$$\vec{F}_c = m\omega^2 \vec{r}'' = m\vec{a}_c$$

$\vec{a}_c \equiv$ شتاب مرکز دایره

$$\vec{F} = \vec{F}_g + \vec{F}_c$$

* هدف درس فیزیکال مطالعات نیروی ثقل و اشیران در

مشاهدات است

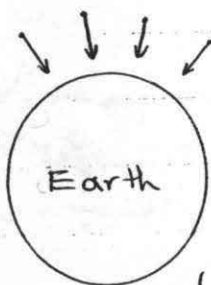
$$\vec{F} = (-G) \left(\int \frac{\rho(r')}{r^3} \vec{r} dr' \right) m + m\omega^2 \vec{r}''$$

$$= (-G) \left(\int \frac{\rho(r')}{r^3} \vec{r} dr' + \omega^2 \vec{r}'' \right) m$$

$$\vec{g} \equiv \text{شتاب ثقل} , \quad \vec{g} = \vec{a}_g + \vec{a}_c$$

ارتباط فوق یک مشکل اساسی دارد: طارفتی زمین را با تقریب و نسایم طارفتی زمین به صورت شعاع از مرکز زمین به سمت بویست کم و شود (از ۱۳،۵ به ۱۰ گرم بر سانتی متر مکعب) که البته در نزد لایه ها (مثلاً هسته درونی به بیرونی، هسته بیرونی و...) دچار شکستگی هم می شود. پس این تقریب برای کارژنودیک مناسب نیست و نمی توان از روابط فوق استفاده کرد.

اما به هر حال باید به محض از روابط فوق استفاده کرد به چنین مقدار است که آن را تقریب ساده می کنیم. در این میان بر این اساس است که به حقیقت از فضای دراز به سمت بعد و کار کردن با آن سخت است. پس سعی می کنیم یک میدان اسکالر نظیر (با ناظر یک یک) برای آن پیدا کنیم. البته تمام میدان ها در این و در آن ندارند. فقط میدان ها غیر دورانی این خاصیت را دارند که خوشبختانه میدان ثقل (که برای مرکز جاذبه) این نوعی دارند.



یک مشکل دیگر این است که، در حالت کلی، طارفتی زمین با زاویه تغییر می کند و به تبع آن میدان ثقل هم تغییر می کند. این تغییرات در شاخه های از علم ژئودزی به نام «ژئودینامیک» بررسی می شود. اما در شاخه های دیگر از علم ژئودزی به نام «ژئودزی استاتیکی» که ما با آن کار می کنیم ثابت در نظر گرفته می شود. (مستقل از زمان)

میدان غیردوارن = کار برای انتقال واحد هم به مسیر یکسان ندارد / انتقال آن به مسیر صفر است / $\text{curl } \vec{F}$ آن مساحت صفر است

$$\oint \vec{F} \cdot d\vec{r} = \iint \text{curl}(\vec{F}) \cdot d\vec{s} = 0$$

کارهای هم شده بر واحد سطح

وقتی چنین شرایطی داشته باشیم، می‌توانیم تابع اسکالر مانند V (تابع پتانسیل) به آن نسبت داده
رابطه بین میدان برداری و کارش مثل مشتق و انتگرال است

$$\begin{aligned} \vec{F} &= \vec{F}_g + \vec{F}_c &= \nabla V_g + \nabla V_c &= \nabla (V_g + V_c) \\ \downarrow & & & \\ \vec{r} &= \vec{r}_g + \vec{r}_c & & \\ & \text{پتانسیل نیروی مثل} & & \end{aligned}$$

$$V_g(\vec{r}) = \iiint \vec{F}_g(\vec{r}) \cdot d\vec{r} \quad ; \quad \vec{F}_g(\vec{r}) = \nabla V_g$$

پتانسیل گاه است از
جس کاه

$$V_c(\vec{r}) = \iiint \vec{F}_c(\vec{r}) \cdot d\vec{r} \quad ; \quad \vec{F}_c(\vec{r}) = \nabla V_c$$

$$\begin{aligned} \vec{g} &= \vec{a}_g + \vec{a}_c & \vec{w} &= \vec{w}_g + \vec{w}_c \\ \downarrow & & \downarrow & \\ \vec{w} &= \vec{w}_g + \vec{w}_c & & \end{aligned}$$

گرایان
شکل
W پتانسیل

$$\vec{w}_g = \iiint \vec{a}_g(\vec{r}) \cdot d\vec{r} \quad ; \quad \vec{a}_g = \nabla \vec{w}_g$$

$$\vec{w}_c = \iiint \vec{a}_c(\vec{r}) \cdot d\vec{r} \quad ; \quad \vec{a}_c = \nabla \vec{w}_c$$

$$\vec{g} = \nabla \vec{w}_g + \nabla \vec{w}_c = \nabla (\vec{w}_g + \vec{w}_c) = \nabla \vec{w}$$

پتانسیل مثل

از جنس کار
پتانسیل = جعبه کار لازم است تا نقطه را از مدار با نقطه دیگر در نظر خارج کنیم

$$w_g = - \int_{\infty}^r \frac{GM}{r^2} dr = - \frac{GM}{r} \Big|_{\infty}^r = - \frac{GM}{r}$$

میدان جاذبه است
مقدار آن در هر نقطه
مقدار آن در هر نقطه
مقدار آن در هر نقطه

چون اسکالر است، معادله آن را می‌توان به آسانی به دست آورد. اما اگر بخواهیم میدان را به دست آوریم، باید به کمک بردار عمل کنیم. پس به کمک بردار عمل می‌کنیم.

$$w_g = - \frac{GM}{r} \quad \vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \quad |\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\nabla w_g = \left(\frac{\partial w_g}{\partial x}, \frac{\partial w_g}{\partial y}, \frac{\partial w_g}{\partial z} \right) = \left(\frac{\partial}{\partial x} \left(-\frac{GM}{r} \right), \frac{\partial}{\partial y} \left(-\frac{GM}{r} \right), \frac{\partial}{\partial z} \left(-\frac{GM}{r} \right) \right)$$

$$= - \frac{GM}{r^3} \left(\frac{\partial r}{\partial x}, \frac{\partial r}{\partial y}, \frac{\partial r}{\partial z} \right) = - \frac{GM}{r^3} \left(\frac{x}{r}, \frac{y}{r}, \frac{z}{r} \right) = - \frac{GM}{r^3} \vec{r} = - \frac{GM}{r^2} \frac{\vec{r}}{r} = - \frac{GM}{r^2} \hat{r} = \vec{a}_g$$

پس میدان جاذبه در هر نقطه به سمت مرکز است.

$$\vec{a}_g = -G \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{l^3} \vec{l} dV$$

در مکان نشان دهنده بردار از جسم به نقطه P است.

$$w_g = -G \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{l} dV$$

* اگر بخواهیم از طریق مشتق میدان را به دست آوریم، باید به کمک مشتق عمل کنیم.

$$\nabla w_g = -G \int_V \rho(\vec{r}') \nabla \left(\frac{1}{l} \right) dV$$

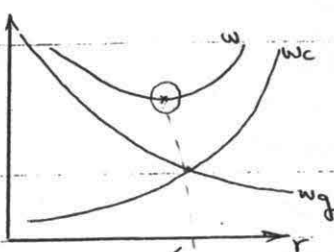
$$\vec{l} = \vec{r} - \vec{r}' = (x-x')\vec{i} + (y-y')\vec{j} + (z-z')\vec{k} \quad \nabla \left(\frac{1}{l} \right) = - \frac{\vec{l}}{l^3}$$

$$\nabla w_g = -G \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{l^3} \vec{l} dV = \vec{a}_g$$

$$w_c = \frac{1}{2} \omega^2 r^2 = \frac{1}{2} \omega^2 (x^2 + y^2) \quad \nabla w_c = \omega^2 \vec{r} = \vec{a}_c$$

$$w = G \int_r \frac{\rho(r')}{l} dr + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \quad \text{شکل}$$

$$\vec{g} = -G \int_r \frac{\rho(r')}{l^3} \vec{l} dr + \omega^2 \vec{r}$$



① در حالت مشخص از زمین قرار دارد. ماحولها توانستند از این قرار دهی

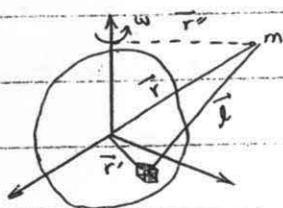
Geo-Stationary

حسابی: ۴۲، ۴، ۲۴

خلاصه حسابی:

حذف می‌نماید. = حاصلی سبب شل در زمین تا غیر آن رو مشاهدات

$$\begin{aligned} \vec{F} &= \vec{F}_g + \vec{F}_c = (-G \int_r \frac{\rho(r')}{l^3} \vec{l} dr) m + m \omega^2 \vec{r} \\ &= (-G \int_r \frac{\rho(r')}{l^3} \vec{l} dr + \omega^2 \vec{r}) m \\ &\quad \quad \quad \vec{g} \end{aligned}$$



$$\vec{g} = -G \int_r \frac{\rho(r')}{l^3} \vec{l} dr + \omega^2 \vec{r} \quad !$$

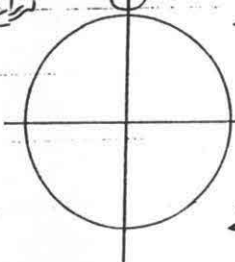
$$\text{تایید شل: } w = G \int_r \frac{\rho(r')}{l} dr + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

$$\vec{g} = \nabla w$$

$$\vec{F} = m \vec{g}$$

تایید کوزا و تایید حاد

تصویر در حالت حاد در آن محور دور (حداکثر شل) قرار می‌گیرد



مثل حرکت یکنواخت و وسطی شده
و بعد از آن در جهت حاد حرکت
خود را به دست دهد



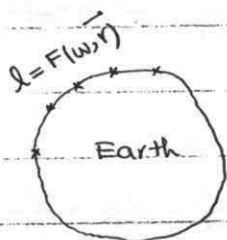
در حل مسأله دایره جیبیسم ؟

مشاهدات ژئودستیک بسیار تأثیر نبراز میدان ثقل است. از جمله این مشاهدات: Φ , Δ , α , g (با گران سنج اندازه گرفته می شود). چیزی که در نگاه اول غیر متعیه ما می دهد، اندازه بردار ثقل \vec{g} را به ما می دهد. $|\vec{g}| = 9.81$: $\vec{g} = -\nabla \Phi$ (اصطلاح بین دو سطح هم پتانسیل را اندازه می گیریم).

$$l = F(\omega, \vec{r})$$

در جهت هر نقطه (مختصات مرتبه)

مشاهدات l مشاهدات $\left\{ \begin{array}{l} \Phi \\ \Delta \\ \alpha \\ g \end{array} \right.$



مشاهدات ژئودستیک از مسائل پیش آاسفره داریم. این مشاهدات دارای خود دارند. از این ها استفاده می کنیم برای تعیین پتانسیل ثقل و بعد پتانسیل ثقل به دست آمده در مشاهدات آینده استفاده می کنیم.

$$\omega = G \int_V \frac{\rho(r)}{r} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

در ژئودستیک پتانسیل ثقل در خارج زمین مورد نیاز است چون تمام مشاهدات در خارج زمین انجام می شود. اما در ژئودستیک در کاهای آستان پتانسیل را درون زمین می خواهیم.

حیف تعیین پتانسیل ثقل در خارج زمین از مشاهداتی که تابع آن معیول در سطح زمین است \equiv مسائل مقدار مرزی

معیول و Δ

مرز و سطح زمین

در مسئله مقدار مرزی نیاز به یک معادله دیفرانسیل و داده مرزی داریم. داده مرزی و مشاهدات از معیول در مرز معادله دیفرانسیل. در معادله معیول را به ما نشان می دهد.

حال باید مسئله مقدار مرزی مورد نیاز را حل کنیم. در واقع نیاز به یک معادله دیفرانسیل داریم که باید از رابطه پتانسیل ثقل Φ را به دست آوریم.

کافی است از رابطه نیایش لایبسنین بگیریم. رابطه نیایش مورد نیاز به دست می آید.

$$w = G \int \frac{p(r)}{r} dr + k_r w^2 r^{2r}$$

$$\begin{cases} \Delta w = \dots & (2) \\ l = F(w, \vec{r}) \end{cases}$$

$$\Delta w = \Delta \left(G \int \frac{p(r)}{r} dr + k_r w^2 r^{2r} \right)$$

لایبسنین یک رابطه خطی است. پس داریم:

$$\Delta w = \Delta \left[G \int \frac{p(r)}{r} dr \right] + \Delta [k_r w^2 r^{2r}]$$

$$= G \int p(\vec{r}) \Delta \left(\frac{1}{r} \right) dV + k_r w^2 \Delta (r^{2r}) \quad ; \quad \Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

$$r^{2r} = x^r + y^r \rightarrow \Delta (r^{2r}) = 4 \rightarrow k_r w^2 (4) = 4w^2 > 0$$

میدان نیروی گرانش از میدان به صورت جبهه عمل می کند.

$$\Delta w = G \int p(\vec{r}) \Delta \left(\frac{1}{r} \right) dV + 4w^2$$

اگر $\Delta \left(\frac{1}{r} \right)$ را هم حساب کنیم حاصل صفر می شود که درست نیست چرا که جواب عبارت از توصیف نیروی لایبسنین به صاف است که یک صفر می شود و در واقع یک جواب دارد (به عنوان مثال حل شود).

$$\Delta = \text{div}(\text{grad}).$$

$$\Delta w = \Delta (w_g + w_c) = \Delta w_g + \underbrace{\Delta w_c}_{4w^2}$$

$$\Delta w_g = G \int p(\vec{r}) \Delta \left(\frac{1}{r} \right) dV \quad ; \quad \Delta w_g = \text{div}(\nabla w_g) = \text{div}(\vec{a}_g)$$

$$\text{div}(\vec{a}_g) = \lim_{V \rightarrow 0} \frac{\oint \vec{a}_g \cdot \vec{n} dS}{V}$$

نشان دهنده از یک سطح بسته S

* تعریف میزنی: max تعصبات میدان

* گرادیان: * میدان غیردوگانه است (خبر: $\text{curl } F = 0$: میدان غیردوگانه)

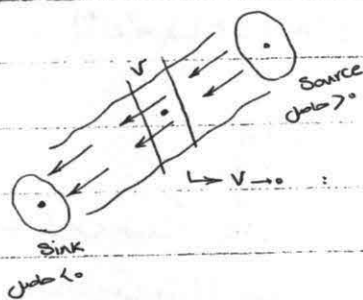
$$\text{div}(F) = \frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial y} + \frac{\partial F}{\partial z}$$

* دیوژانس: وضعیت یک نقطه در یک میدان

علامت منفی نشان دهنده چاه و علامت مثبت نشان دهنده منبع است.

Source

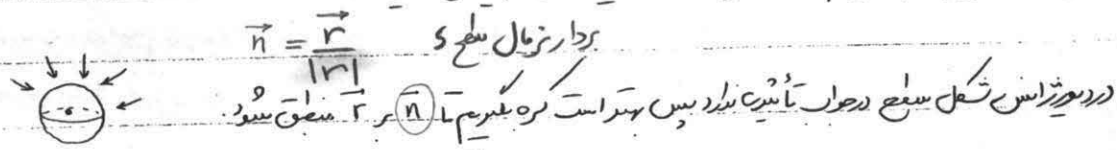
Sink



این نقطه در میدان هیچ تأثیر ندارد
این نقطه مولد میدان است
این نقطه از بین برده می‌باشد

مفهوم استرالی در سطح بسته = هر چیزی که از سطح عبور کند (در داخل شود یا خارج) را با هم جمع کنیم

در سطح و خواص بر روی سطح هر نقطه در میدان جاذبه یا تکیه بر این دارد



$$\vec{a}_g = -\frac{GM}{r^2} \vec{r} \quad ; \quad \vec{a}_g \cdot \vec{n} = -\frac{GM}{r^2} \vec{r} \cdot \vec{n} = -\frac{GM}{r^2}$$

$$\oint \vec{a}_g \cdot \vec{n} ds = \oint -\frac{GM}{r^2} ds = -\frac{GM}{r^2} \oint ds = -\frac{GM}{r^2} 4\pi r^2 = -4\pi GM$$

$$\lim_{r \rightarrow 0} \oint \vec{a}_g \cdot \vec{n} ds = \lim_{r \rightarrow 0} -\frac{4\pi GM}{r^2} r^2 = -4\pi GM$$

نقطه جاذبه است
چگالی به عنوان یک منبع جاذبه، یک چاه در میدان جاذبه است
شارک زنده از میدان به جرم مورد در سطح بسته بستگی دارد



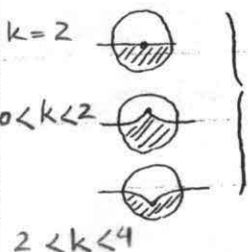
$$\text{div}(\vec{a}_g) = \begin{cases} -4\pi G \rho & \text{داخل زمین} \\ 0 & \text{خارج زمین} \end{cases}$$

دو برابر این گویان برابر لایه‌ها است

$$\Delta W_g = \text{div}(\vec{a}_g)$$

وضعیت سوم این است که نقطه در سطح زمین باشد حاصل $-4\pi G \rho$ و شود (از زمین مسطح باشد: نصف کره)
وضعیت دوم (درونی) $W_g = 0 \rightarrow$ یک تابع هارمونیک است

$$\text{div}(\vec{a}_g) = \begin{cases} -4\pi G \rho & \text{داخل زمین} \\ -4\pi G \rho & \text{در سطح زمین} \\ 0 & \text{خارج زمین} \end{cases}$$



این مسئله را می‌توان بدون اطلاع از چگالی (ρ) درونی زمین و تنها با معلوم بودن پتانسیل جاذبه (W_g) روی کره حل کرد (یک مسئله مقدار مرزی)

$$\Delta w = \Delta(w_g + w_c) = \Delta w_g + \Delta w_c = \Delta \left[G \int \frac{\rho(r')}{r} dr' \right] + \Delta \left[k w^2 r^2 \right]$$

$$= \begin{cases} -4\pi G \rho \\ -k\pi G \rho + 2w^2 \end{cases}$$

$$\Delta w = \begin{cases} -4\pi G \rho + 2w^2 \\ -k\pi G \rho + 2w^2 \\ 2w^2 \end{cases}$$

معادله پواسن (معادله پواسن)

$$\Delta w = \begin{cases} -4\pi G \rho + 2w^2 \\ -k\pi G \rho + 2w^2 \\ 2w^2 \end{cases}$$

مسئله معادله پواسن

معادله پواسن صورت دیگر استراکشن نیوتن است.
اصل معادله پواسن و قانون قانون جاذبه نیوتن است.
نتیجه گرفت عبارت $\frac{GM}{r^2}$ است.
پواسن است. پس راه دیگر برای یافتن میدان جاذبه
حل معادله پواسن است (اگر م معلوم باشد از استراکشن
نیوتن استفاده کنیم در میدان صورت از معادله پواسن)
حدس میدان فعلی

حلیم: ۱، ۷، ۹

در روابط حلیم قبل بنویسیم که Δw در معادله لاپلاس صفت و نه اندام داخل و سطح زمین در معادله پواسن صفت و نه اندام

خود Δw یک معادله پواسن است. از طرفی چون در فضای خارج زمین و جوامع، از روابط داخل و سطح زمین صرف نظر کنیم و مسئله تبدیل شود به حالت زیر:

$$\begin{cases} \Delta w = 2w^2 \\ l = F(w, \vec{r}) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \Delta w = 2w^2 \\ g = 17w^2 \end{cases}$$

مشاهده اندازه ثابت g توسط گران سنج و جوامع به دست می آید.

$g(w, \vec{r})$ یعنی نیروی یک سطح هم پتانسیل هم حرکت کنیم. پتانسیل ثابت است اما g تغییر می کند.

حدس میدان فعلی:

سطح هم پتانسیل: g ، اختلاف پتانسیل \rightarrow در سطح هم پتانسیل g فرد است.

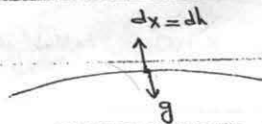
$$w(x, y, z) = cte$$

$$dw = \frac{\partial w}{\partial x} dx + \frac{\partial w}{\partial y} dy + \frac{\partial w}{\partial z} dz = \left(\frac{\partial w}{\partial x}, \frac{\partial w}{\partial y}, \frac{\partial w}{\partial z} \right) \cdot (dx, dy, dz) = 0$$

$\nabla w = g$

دیفرانسیل سطح هم پتانسیل

$$dw = 0 \rightarrow \vec{g} \cdot d\vec{x} = 0 \rightarrow g \perp dx$$



$$dw = \vec{g} \cdot d\vec{x} = |g| |dh| \cos 90^\circ = -g dh \rightarrow g = -\frac{\partial w}{\partial h} = -\frac{\partial w}{\partial z}$$

$$g = |\vec{g}| = |\nabla w|$$



اینجا سطح همبافتی

$$w(x, y, z(x, y)) = Cte$$

$$x \text{ ثابت} \Rightarrow \frac{dw}{dx} = \frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial w}{\partial z} \frac{dz}{dx}$$

$$\frac{dw}{dx} = \frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial w}{\partial x \partial z} \frac{dz}{dx} + \frac{\partial w}{\partial z} \left(\frac{dz}{dx} \right)^2 + \frac{\partial w}{\partial z} \frac{d^2 z}{dx^2}$$

در اینجا $\frac{dw}{dx} = 0$

$$\frac{dz}{dx} = 0 \Rightarrow 0$$

در این حالت $\frac{dw}{dx} = 0$

در این حالت $\frac{dw}{dx} = 0$

در این حالت $\frac{dw}{dx} = 0$

$$\begin{cases} -\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial w}{\partial z} \frac{d^2 z}{dx^2} = 0 \\ -g k_x + \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} = 0 \\ -g k_y + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} = 0 \end{cases}$$

$$\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} - g(k_x + k_y) = 0$$

$$\begin{cases} k_x = \frac{1}{g} \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \\ k_y = \frac{1}{g} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \end{cases}$$

$$J = -\frac{1}{g} (k_x + k_y)$$

کتاب (-) و این است

$$\rightarrow \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + gJ = 0$$

$$\Delta w = \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \rightarrow \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} = \Delta w - \frac{\partial^2 w}{\partial z^2}$$

$$\rightarrow \Delta w - \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} + gJ = 0 \rightarrow \Delta w + \frac{\partial g}{\partial z} + gJ = 0$$

$$g = -\frac{\partial w}{\partial z} \rightarrow \frac{\partial g}{\partial z} = -\frac{\partial^2 w}{\partial z^2}$$

$$\rightarrow \frac{\partial g}{\partial z} - \frac{\partial g}{\partial z} = -gJ - \Delta w = k \pi G \rho - w'' - gJ$$

$$\frac{\partial g}{\partial z} = k\pi G\rho - 2\omega^2 - 2gJ$$

لایه‌های هولوآزاد

در سطح زمین : $k=0 \rightarrow \frac{\partial g}{\partial h} = -2\omega^2 - 2gJ \approx 0.1407 \text{ mgal/m}$

$1 \text{ cm/s}^2 = 1 \text{ gal}$ واحد حساب

این را هم در خط و عرض زمین

برقرار است هر دو صد و شصت و سه

$g \approx 9.8 \text{ m/s}^2$

$$g = -\frac{\partial w}{\partial h} \xrightarrow{\omega \text{ و } \rho} \frac{m}{s^2}$$

در سطح زمین : $k=2 \rightarrow \frac{\partial g}{\partial h} = 2\pi G\rho - 2\omega^2 - 2gJ$

لایه‌های بومال

Bouguer

$\approx 0.1114 \text{ mgal/m}$

در داخل زمین : $k=2 \rightarrow \frac{\partial g}{\partial h} = 4\pi G\rho - 2\omega^2 - 2gJ$

فرمول اولی

$\approx 0.1048 \text{ mgal/m}$

(در سطح پوسته زمین)

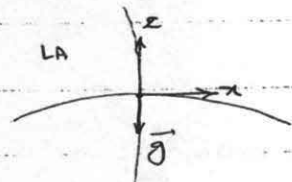
$1000 - 2000 \text{ m}$

داخل زمین

طبیعی همکار : $42 \text{ N, } 2$

انضام خط شاقولی

خط شاقولی : منحنی که در هر نقطه بر سطح هم تانژن عمود است. (عمود بر \vec{g} و در نقطه به آن مماس است)



$d\vec{x} = (dx, dy, dz)$

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

$z = R(x)$

خط شاقول ریاضی : \vec{g} در امتداد dx است

$\vec{g} \parallel d\vec{x}$

مکعب

$\frac{dx}{\frac{\partial w}{\partial x}} = \frac{dy}{\frac{\partial w}{\partial y}} = \frac{dz}{\frac{\partial w}{\partial z}}$

$k_1 = \frac{d^2x}{dz^2}$

$\vec{g} = \left(\frac{\partial w}{\partial x}, \frac{\partial w}{\partial y}, \frac{\partial w}{\partial z} \right)$

$\frac{dx}{dz} = \frac{\frac{\partial w}{\partial x}}{\frac{\partial w}{\partial z}} \rightarrow \frac{d^2x}{dz^2} = \frac{1}{\left(\frac{\partial w}{\partial z} \right)^2} \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \frac{dx}{dz} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial z} \right) + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} - \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial z} \left(\frac{\partial^2 w}{\partial z^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial x \partial z} \frac{dx}{dz} \right)$

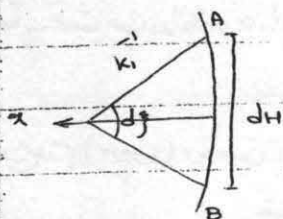
شیب خط شاقول

$$k_1 = \frac{\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial \psi}{\partial z} \right)}{\left(\frac{\partial \psi}{\partial z} \right)^2} = \frac{-\frac{\partial g}{\partial x}}{\frac{\partial g}{\partial z}} = -\frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial x} \leftarrow \text{معمولاً (عملی رابطه)}$$

خط شاقولی دارای یک
انحنای مقادیری است که

$$k_2 = \frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial y} \leftarrow \text{معمولاً}$$

در راستای محور مستقیم است



$$dH = \bar{k}_1 \cdot dg$$

$$dg = -k_1 dH$$

$$\Delta g = - \int_A^B \frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial x} dH$$

$$\Delta g = - \int_A^B \frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial y} dH$$

حل خارج بولسن و مسئله مقدار مرزی

$$W = G \int_r \frac{P(r)}{r} dr + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

$$\Delta W = \begin{cases} -4\pi G \rho + \omega^2 r^2 & \text{داخل} \\ -4\pi G \rho + \omega^2 r^2 & \text{روی سطح} \\ \omega^2 r^2 & \text{خارج} \end{cases}$$

$$l = F(\omega, \bar{r})$$

↓

$$\begin{cases} \Delta W = \omega^2 r^2 \rightarrow \text{این معادله تغییر یافته و نیاز به حل است} \\ l = F(\omega, \bar{r}) \rightarrow \Phi \\ \theta = |\bar{q}| = |\omega| \end{cases}$$

$$\begin{cases} \Delta W = \omega^2 r^2 \\ g = |\omega| \quad \frac{\partial \omega}{\partial n} \neq g \end{cases}$$

محسن در جهت عمود بر سطح نیست

$$\omega(x, y, z) = cte$$

وقتی که سطح هم پتانسیل حرکت می کنیم، پتانسیل ثابت است اما نه!
\$g\$ به موقعیت هم وابسته است (وابسته به دانسیته)

$$\Delta r = f$$

انواع مسائل مقدار مرزی

- نوع اول (دریبله): خود تابع را در مرز داریم (مشاهده ما همان معیول است)

$$\Delta r = f$$

$$v(\vec{r}) = h_1(\vec{r}) \quad \vec{r} \in S$$

* در یک جهت نیز دوله مرز داریم جواب بدین شد

- نوع دوم (نیومن): مشتق تابع را در جهت عمود بر سطح در مرز داریم

$$\Delta r = f$$

$$\frac{\partial v}{\partial n}(\vec{r}) = h_2(\vec{r}) \quad \vec{r} \in S$$

- نوع سوم (روبن): ترکیب هر دو تابع و مشتق آن را در جهت عمود بر سطح در مرز داریم

$$\Delta r = f$$

$$c_1 v(\vec{r}) + c_2 \frac{\partial v}{\partial n}(\vec{r}) = h_3(\vec{r}) \quad \vec{r} \in S$$

- نوع چهارم (°): دوجه مرز خود تابع و در جهت دیگر مشتق تابع را داریم

$$\Delta r = f$$

$$v(\vec{r}) = h_1(\vec{r}) \quad \vec{r} \in S_1$$

$$\frac{\partial v}{\partial n}(\vec{r}) = h_2(\vec{r}) \quad \vec{r} \in S_2$$

تفاوت اصل مسئله با مسائل بالا این است که در مسائل بالا، ارتباط بین معیول و مشاهده یک ارتباط خطی است در نوع اول رابطه خطی است. در نوع دوم، مشتق محلی خطی است و...

$$\hookrightarrow h = f(v) \quad f = I \rightarrow h_1 = v$$

$$\hookrightarrow h \neq f(v) \quad : f = \frac{\partial}{\partial n} \rightarrow h = \frac{\partial}{\partial n}(v_1 + v_2) = \frac{\partial v_1}{\partial n} + \frac{\partial v_2}{\partial n}$$

$$g = F(u)$$

$$F(1^*) = 1 \nabla \cdot 1$$

اما در مسئله ما

$$F(A+B) = |\nabla(A+B)| = |\nabla A + \nabla B| \neq |A| + |\nabla B|$$

رابطه خطی نیست

با در نظر گرفتن رابطه $l = f(x)$ بین l و x مقدار l را می توانیم به عنوان تابعی از x در نظر بگیریم.

$$\Delta w = w^2$$

$$|g = 1/w| = l = f(x) \quad : \quad l \rightarrow g$$

$$x \rightarrow w$$

$$x_0 \rightarrow u \quad : \quad \text{مقدار تقریبی } w$$

این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم. این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم.

$$l = f(x_0) + \frac{\partial f}{\partial x} \bigg|_{x=x_0} (x-x_0) + \frac{\partial^2 f}{2 \partial x^2} \bigg|_{x=x_0} (x-x_0)^2 + \dots$$

این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم.

استفاده از این خط مستقیم، به ما در محاسبه l کمک می کند.

$$l - f(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x} \bigg|_{x=x_0} \delta x \rightarrow \delta l = \frac{\partial f}{\partial x} \bigg|_{x=x_0} \delta x \rightarrow \delta l + x_0 = \hat{x}$$

$$l \quad g \quad g = F(w)$$

$$x \quad w$$

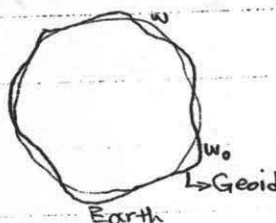
$$x_0 \quad u \quad \rightarrow g - 1/w = \frac{\partial F}{\partial w} \bigg|_{w=u} T$$

$$f(x_0) \quad |w|$$

$$\delta x \quad w - u = T \quad \rightarrow \quad T = w - u \quad \rightarrow \quad (T) + u = w$$

$$N = \frac{T}{|w|} \quad \leftarrow \text{ایجاد هم وزن برای } T$$

$w = w_g + w_c$: این عبارت نشان می دهد که w به دو بخش تقسیم می شود: w_g که مربوط به گرانش است و w_c که مربوط به چرخش زمین است.



این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم.

این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم.

این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم.

این خطی که $l = f(x)$ را به صورت یک خط مستقیم در نظر می گیریم، مقدار l را به عنوان تابعی از x در نظر می گیریم.

مسئله: اگر بخواهیم ثابت کنیم که پتانسیل گرانشی در یک نقطه از فضای بیرون یک کره یکنواخت، همانند پتانسیل یک جرم نقطه‌ای در همان نقطه است.

$$U_c = W_c \quad (\text{تقریب برابری})$$

۱- شکل آن خطی - شکل زمین باشد. (شکل یک کره یا بیضی)

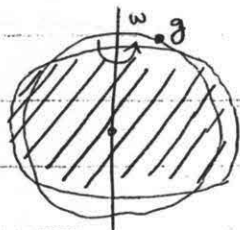
۲- جرم آن برابر جرم زمین باشد. (پتانسیل جاذبه را تقریب زد)

۳- پتانسیل در یک سطح آن برابر پتانسیل آن نقطه باشد.

$$U = U_g + U_c$$

توضیح: جرم آن برابر جرم زمین است

نقطه را در بیرون کره در نظر بگیرید



با توزیع جرم کثافت باشد در آن جسم فرض. که این تقریب را می‌توانیم

است

پتانسیل گرانشی در یک نقطه از فضای بیرون کره یکنواخت

$$\Delta W = r w^2$$

$$g = 1/r w^2 = F(w, \lambda, \theta, r) \rightarrow \text{محور ۲ و مشاهده}$$

فرض کنیم موقعیت مسطح از مشاهده معلوم است

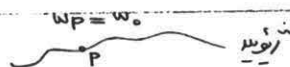
→ مشاهده ۲ محور ۲ → محور ۲ که λ کم شود

فرض کنیم که w, θ همان پتانسیل برآورد است که معلوم است همان پتانسیل

برآورد است

→ مشاهده و محور ۱

$$\Rightarrow \begin{cases} \Delta W = r w^2 \\ g = 1/r w^2 \\ w = w_0 \end{cases}$$



$$U_c = k w^2 r^2 = w_c \rightarrow U = U_g + \frac{1}{2} w^2 r^2$$

$$\vec{f} = \vec{f}_g + \vec{f}_c = \left[\left(-G \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{l^3} \vec{l} dV \right) + (\omega^2 \vec{r}'') \right] m$$

$$l = \begin{bmatrix} \Phi \\ \Lambda \\ g = |\vec{g}| \\ \Delta H \\ \vdots \end{bmatrix}$$

(روی سطح زمین)

تأثیر نیروی ثقل روی مشاهدات ژئودینامیک

هدف: بدست آوردن نیروی ثقل و بررسی تأثیر آن روی مشاهدات است.

در حقیقت بدست آوردن نیروی ثقل در فضای خارج زمین با استفاده از مشاهداتی که روی سطح زمین انجام شده است. بنابراین دلیل استفاده از مسایل مقدار مرزی، محاسبه‌ی مقدار نیروی ثقل در فضای خارج از زمین از طریق مشاهداتی است که روی مرز (سطح زمین) انجام شده است.

$$\vec{g} = G \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{l^3} \vec{l} dV + \omega^2 \vec{r}''$$

این شتاب از نظر هندسی با نیروی ثقل یکسان است
اگر جرم واحد باشد

$$W = W_g + W_c = G \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{l} dV + \frac{1}{2} \omega^2 r''^2$$

$$\vec{g} = -\nabla W, \quad g = |\nabla W|$$

$$\vec{W} \rightarrow \vec{g} \rightarrow \vec{f}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \Delta W = 2\omega^2 \\ g = |\vec{g}| = |\nabla W| \end{array} \right.$$

مربوط به سطح زمین

$$g = |\vec{g}| = |\nabla W|$$

تفاوت مسایل مقدار مرزی مربوط به مقدار روی مرز است.
مسایل مقدار مرزی خطی هستند.

$$l = f(x_0) + \frac{\partial f}{\partial x} \bigg|_{x=x_0} (x - x_0) + \dots$$

توان دوم

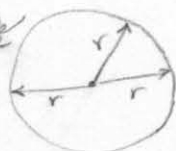
$$f(x_0), \quad \delta l = l - f(x_0), \quad \delta x, \quad \hat{x} = x_0 + \delta x$$

$$l = F(W, r)$$

مشاهدات تابعی از r و W هستند

وسن نیاز به در نظر گرفتن دو تقریب برای r و W می‌باشد. تقریب برای r این است که به شعاع کره‌ی زمین (6375 km) یک کره تقریب بزنیم.

$$\vec{r} = (\lambda, \theta, r)$$



$$\begin{array}{ccc} x & x_0 & \delta x \\ \downarrow & \downarrow & \downarrow \\ r & R & \delta r \end{array}$$

معلوم فرض می‌کنند

$$l = F(W, \lambda, \theta, r=R)$$

که پتانسیل سطح زمین

حل برای تقریب مقدار اولیه W ، به کره‌ی فوق جرم نسبت می‌دهیم (جرم برابر با جرم زمین) که این جرم دارای دورانی نیز می‌باشد. به این ترتیب ω (سرعت دورانی/سرعت زاویه‌ای) به وجود می‌آید.

2/ برای بدست آوردن مقدار W (یک مقدار اولیه که به پتانسیل زمین نزدیک باشد) مشروط زیر در نظر بگیریم:

① جرم آن برابر جرم زمین

② سرعت دوران آن برابر سرعت دوران زمین

③ پتانسیل روی این سطح تقریبی، برابر با پتانسیل روی زمین است یعنی $U(\lambda, \theta, r=R) = W_0$

U تقریبی است برای W در خارج از زمین
 δr : فاصله زمین از سطح زمین

$$W = W_g + W_c = G \int_v \frac{\rho(r')}{r} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r'^2$$

$$U = U_g + U_c = G \int_v \frac{\rho^0(r')}{r} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r'^2$$

توزیع چگالی متوسط: ρ^0

Map3D.ir

برای U یک مسئله‌ی مقدار مرزی ساخته می‌شود با توجه به اینکه مقدار U روی کره معلوم است:

$$\Delta U = \begin{cases} -4\pi G \rho^c & \text{داخل کره} \\ -2\pi G \rho^c & \text{روی کره} \\ 0 & \text{خارج کره} \end{cases} + \underbrace{2\omega^2}_{\Delta U_c}$$

ΔU_g

ما به دنبال حل این معادله در خارج از کره هستیم:

$$\begin{cases} \Delta U_g = 0 \rightarrow U \text{ یک تابع هارمونیک است} \\ U(\lambda, \theta, r=R) = W_0 \end{cases}$$

که این یک مسئله‌ی نوع اول (درختله) است
 (با توجه به معلوم بودن مقدار U روی مرز)

$$\text{داریم: } U_g(\lambda, \theta, r=R) = W_0 - \frac{1}{2} \omega^2 r'^2 \Big|_{r=R}$$

$$\text{در نهایت داریم: } U = U_g + \frac{1}{2} \omega^2 r'^2 = W_0$$

بنابراین باید معادله‌ی دیفرانسیلی را حل کنیم که دارای یک مقدار ثابت و ضرایبی مجهول می‌باشد که با استفاده از مقدار مرزی آن‌ها را می‌یابیم.

حل معادله دیفرانسیل به روش تفکیک متغیرها
(روش ۸ بلاس در سیستم مختصات کارترین)

$$\Delta U_g(x, y, z) = 0 \quad \text{ایلم لاپلاس}$$

$$U_g(x, y, z) = X(x) \cdot Y(y) \cdot Z(z) = \Phi(x, y) \cdot Z(z)$$

$$\Delta U_g = \frac{\partial^2 U_g}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 U_g}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 U_g}{\partial z^2} = Z \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + Z \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} + \Phi \frac{\partial^2 Z}{\partial z^2} = 0$$

$$\frac{1}{\Phi Z} \left(\frac{1}{\Phi} \left(\frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} \right) + \frac{1}{Z} \cdot \frac{\partial^2 Z}{\partial z^2} \right) = 0$$

$$\frac{1}{\Phi} \left(\frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} \right) = -\frac{1}{Z} \frac{\partial^2 Z}{\partial z^2} = c_1$$

$$\left\{ \frac{1}{Z} \cdot \frac{\partial^2 Z}{\partial z^2} = -c_1 \Rightarrow \frac{\partial^2 Z}{\partial z^2} + c_1 Z = 0 \right.$$

$$\left\{ \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2} - c_1 \Phi = 0 \Rightarrow Y'' - (c_1 - c_2) Y = 0 \right.$$

$$X'' Y + X Y'' - c_1 X Y = 0 \xrightarrow{\frac{1}{XY}} \frac{X''}{X} = -\left(\frac{Y''}{Y} - c_1\right) = c_2$$

$$\frac{Y''}{Y} - c_1 = -c_2$$

$$X'' - c_2 X = 0$$

معادله دیفرانسیل $\Delta U = 0$ تبدیل به سه معادله دیفرانسیل شده توسط ثابتهای c_1 و c_2 به هم مرتبطند.

این حالت خاص از معادله استووم - لیوویل است. بدست آوردن ثابتهای c_1 و c_2 از طریق شرایط خاص امکانپذیر است.

معادله استووم - لیوویل $x \in [a, b]$
یک معادله دیفرانسیل مرتبه دو

$$[P(x) U'(x)]' + q(x) U(x) + \lambda P(x) U(x) = 0$$

$$P(x) = 1$$

$$q(x) = 0$$

$$P(x)$$

$$q(x) \geq 0$$

$$U(x)$$

$$\int (x) = 1$$

$$\lambda = c_2$$

$$P(x) > 0$$

$$\lambda \text{ عدد حقیقی}$$

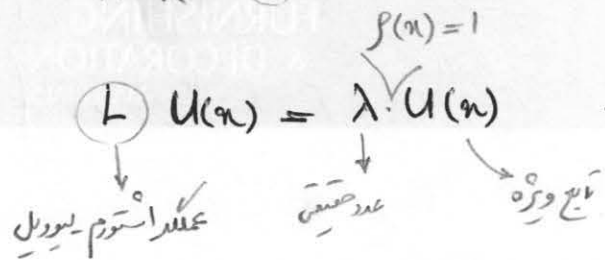
(توابع حقیقی)

(یک تابع حقیقی وابسته به λ) تابع ویژه

(یک تابع نامنفی) تابع وزن

(یک دامنه ثابت) مقدار ویژه

$U(x) = X(x)$
 $Ax = \lambda x$



$U(x) \rightarrow$ تابع ویژه (تابع حقیقی وابسته به λ)
 جواب معادله استووم-لیوویل به ازای یک λ خاص

① مقدار ویژه همواره یک عدد حقیقی است.



② جوابهای معادله استووم-لیوویل دوبه دو برهم عمودند (با وزن واحد)

$$\langle U_a(x), U_b(x) \rangle = \int_a^b U_i(x) U_j(x) f(x) dx = \begin{cases} N \delta_{ij} & i=j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$$

$N = \int_a^b U_i^2(x) f(x) dx$

$\delta_{ij} = \begin{cases} 0 & i \neq j \\ 1 & i=j \end{cases}$
 دلتای کرونکر

③ جوابهای معادله استووم-لیوویل تشکیل یک سیستم پایه میدهند. یعنی هر تابعی که در این بازه تعریف شده باشد یک ترکیب خطی از این جوابها خواهد بود.

$f(x) = \sum c_i U_i(x)$

$$\begin{cases} X'' - c_2 X = 0 \\ Y'' - (c_1 - c_2) Y = 0 \\ Z'' + c_1 Z = 0 \end{cases}$$

دادههای مرزی

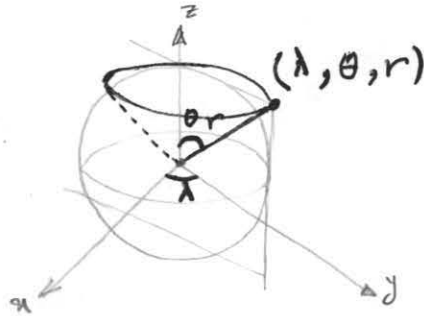
①، ②، ③ ← عملگر ۱، یک عملگر هرمیتی است.

$$\Delta U_g = 0$$

$$U_g(\lambda, \theta, r=R) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R} = \bar{W}_0$$

با تقریب یک کره در نظر گرفته می شود و بعد سیستم مختصات بیضوی

سیستم مختصات کروی (لامای کره و مخروط و صفحه)



$$\begin{cases} x = r \sin \theta \cos \lambda \\ y = r \sin \theta \sin \lambda \\ z = r \cos \theta \end{cases}$$

رابطه سیستم مختصات کروی و کارترین

برای کره: (λ, θ, r)

برای بیضی: (λ, θ, a, b)

بیضی توپ جبهه برای زمین است.

در سیستم مختصات بیضوی چون a و b مقادیر است، یعنی بیضی:

بنابراین یک خانواده خاص از بیضی ها در نظر گرفته می شود تا در صورت تغییر a ، b هم تغییر نمایند.

$$\left\{ \begin{array}{l} f = \frac{a-b}{a} \\ e^2 = \frac{a^2 - b^2}{a^2} \\ e'^2 = \frac{a^2 - b^2}{b^2} \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{شماره} \\ \text{خروج از مرکزیت اولیه} \\ \text{خروج از مرکزیت ثانویه} \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{مثلاً خانواده بیضی ها با} \end{array} \right.$$

مسئله انتخاب شود.

$$E^2 = a^2 - b^2$$

خروج از مرکزیت خطی

اما به دلیل دشواری وابسته نمودن a و b در فرمول های فوق از رابطه دیگری استفاده می شود:

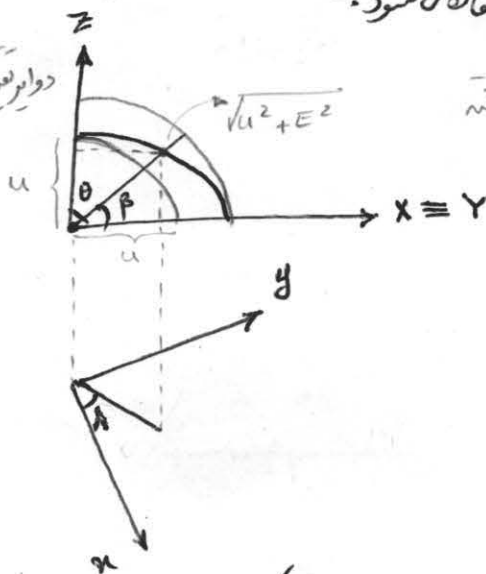
خانواده ای از بیضی ها

مختصات بیضی زاویه (λ, β, u)

مختصات بیضی گوسی (λ, φ, h)

GPS به همین رابطه

β : عرض تبدیل یافته



رابطه سیستم مختصات زاویه
با کارترین

$$\begin{cases} x = \sqrt{u^2 + E^2} \cos \beta \cos \lambda \\ y = \sqrt{u^2 + E^2} \cos \beta \sin \lambda \\ z = u \sin \beta \end{cases}$$

برای حل معادله لاپلاس فوق از روش جداسازی متغیرها استفاده می شود چون فوق در سیستم مختصات زاویه جداسازی متغیرها

$$\begin{cases} \Delta U_g = 0 \\ U_g(\lambda, \theta, r=R) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R} = \bar{W}_0 \end{cases}$$

امکان پذیر است.

$$(u_1, u_2, u_3)$$

لاپلاسین در سیستم مختصات خاص هر سیستم مختصات با متغیر (u_1, u_2, u_3)

$$\Delta = \frac{1}{\sqrt{g}} \left[\frac{\partial}{\partial u_1} \left(\frac{\sqrt{g}}{g_{11}} \cdot \frac{\partial}{\partial u_1} \right) + \frac{\partial}{\partial u_2} \left(\frac{\sqrt{g}}{g_{22}} \cdot \frac{\partial}{\partial u_2} \right) + \frac{\partial}{\partial u_3} \left(\frac{\sqrt{g}}{g_{33}} \cdot \frac{\partial}{\partial u_3} \right) \right]$$

تفسیر مختصات اصلی: (g_{11}, g_{22}, g_{33})

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

$$y = r \sin \theta \sin \phi$$

$$z = r \cos \theta$$

$$\begin{bmatrix} r^2 \sin^2 \theta & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

تفسیر مختصات برای سیستم مختصات کروی

ماتریس تانسور که متریک است

عناصر خارج قطر اصلی وابستگی دو سیستم مختصات (انسان من بعد) (کرونی)

تفسیر مختصات است که با آن سیستم مختصات تعریف می شود. (ارتباط مختصات با هم)

$$I = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

کودریایر مختصات

عناصر خارج از قطر اصلی

کودریایر بین عناصر متغیر

برای سیستم مختصات کارترین تانسور متریک I است.

ماتریس وزن یک تانسور متریک است

چند پارامتر با ویژگی های مختصات (درج دار و ضار)

همچنین رابطه خاص با هم ندارند

مثلاً مثل مختصات با هم می شود:

ماتریس متریک P

$$P = \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P_{21} & P_{22} \end{bmatrix}$$

ماتریس رانوبی

$$(u_1, u_2, u_3) \longleftrightarrow (x, y, z)$$

$$x = x(u_1, u_2, u_3)$$

$$y = y(u_1, u_2, u_3)$$

$$z = z(u_1, u_2, u_3)$$

فاصله ی طول کوتاه در سیستم مختصات کارترین

$$ds^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2 = dx^T dx$$

$$(\lambda, \theta, r) \longleftrightarrow (x, y, z)$$

$$ds^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2$$

$$ds^2 \neq d\lambda^2 + d\theta^2 + dr^2$$

$$dx = \frac{\partial x}{\partial u_1} du_1 + \frac{\partial x}{\partial u_2} du_2 + \frac{\partial x}{\partial u_3} du_3$$

$$dy = \frac{\partial y}{\partial u_1} du_1 + \frac{\partial y}{\partial u_2} du_2 + \frac{\partial y}{\partial u_3} du_3$$

$$dz = \frac{\partial z}{\partial u_1} du_1 + \frac{\partial z}{\partial u_2} du_2 + \frac{\partial z}{\partial u_3} du_3$$

$$\begin{bmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial u_1} & \frac{\partial x}{\partial u_2} & \frac{\partial x}{\partial u_3} \\ \frac{\partial y}{\partial u_1} & \frac{\partial y}{\partial u_2} & \frac{\partial y}{\partial u_3} \\ \frac{\partial z}{\partial u_1} & \frac{\partial z}{\partial u_2} & \frac{\partial z}{\partial u_3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} du_1 \\ du_2 \\ du_3 \end{bmatrix}$$

dx

ماتریس رانوبی (J)

پل ارتباطی دو طول

$$dx = J du$$

$$dx^T = du^T J^T$$

ماتریس تانسور متریک G

$$\Rightarrow ds^2 = dx^T dx = du^T J^T J du$$

$$\Delta U_g = \underbrace{\frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial U_g}{\partial r}}_{\text{بخش شعاعی}} + \underbrace{\frac{1}{r^2} \Delta^* U_g}_{\text{بخش زاویه‌ای}} \quad \Delta^* = \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \lambda^2}$$

کلیتر لاپلاس - بلیراس

$$\Delta U_g = \frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial U_g}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \left\{ \frac{\partial^2 U_g}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial U_g}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 U_g}{\partial \lambda^2} \right\} = 0$$

بخش شعاعی بخش زاویه‌ای تصحیح لاپلاس روی کره

Map3D.ir

روشن‌سازی برای حل معادله دیفرانسیل
(روشن‌سازی لاپلاس در سیستم مختصات کروی)

$$\begin{cases} U_g(\lambda, \theta, r) = \Lambda(\lambda) T(\theta) H(r) = Y(\lambda, \theta) H(r) \end{cases}$$

$$\Delta U_g = H'' Y + \frac{2}{r} H' Y + \frac{1}{r^2} \left\{ \frac{\partial^2 Y}{\partial \theta^2} H + \cot \theta \frac{\partial Y}{\partial \theta} H + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 Y}{\partial \lambda^2} H \right\} = 0$$

$$\times \left(\frac{r^2}{HY} \right) \rightarrow r^2 \frac{H''}{H} + 2r \frac{H'}{H} = - \frac{1}{Y} \left\{ \frac{\partial^2 Y}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial Y}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 Y}{\partial \lambda^2} \right\} = C_1$$

$$r^2 \frac{H''}{H} + 2r \frac{H'}{H} = C_1 \Rightarrow \boxed{r^2 H'' + 2r H' - C_1 H = 0} \quad \textcircled{I}$$

$$\frac{\partial^2 Y}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial Y}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 Y}{\partial \lambda^2} + C_1 Y = 0$$

$$Y(\lambda, \theta) = \Lambda(\lambda) \cdot T(\theta)$$

$$\Lambda T'' + \cot \theta \Lambda T' + \frac{1}{\sin^2 \theta} T \Lambda'' + C_1 T \Lambda = 0 \xrightarrow{\times \left(\frac{\sin^2 \theta}{\Lambda T} \right)} \sin^2 \theta \frac{T''}{T} + \sin \theta \cos \theta \frac{T'}{T} + \frac{\Lambda''}{\Lambda} + C_1 = 0$$

$$\sin^2 \theta \cdot \frac{T''}{T} + \sin \theta \cos \theta \cdot \frac{T'}{T} + C_1 \sin^2 \theta = - \frac{\Lambda''}{\Lambda} = C_2$$

$$C_1 \sin^2 \theta = 0$$

$$\boxed{\sin^2 \theta T'' + \sin \theta \cos \theta T' + (C_1 \sin^2 \theta - C_2) T = 0} \quad \textcircled{II}$$

$$\boxed{\Lambda'' + C_2 \Lambda = 0} \quad \textcircled{III}$$

$$\Delta U_g = 0$$

$$\Lambda'' + C_2 \Lambda = 0$$

$$\sin^2 \theta T'' + \sin \theta \cos \theta T' + (C_1 \sin^2 \theta - C_2) T = 0$$

$$r^2 H'' + 2r H' - C_1 H = 0$$

این روابط از طریق نامبری C_1 و C_2 به هم مرتبط هستند. برای تعیین نامبری C_1 و C_2 باید اطلاعاتی درباره رفتار U داشته باشیم.

مراجعاتی معادله لاپلاس در بخش خاصی از مضا:
تابع پتانسیل جاذبه یک تابع هارمونیک است.

$$\begin{cases} \Delta U_g = 0 \\ U_g(\lambda, \theta, r=R) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R} = W_0 \end{cases}$$

$$U_g(\lambda, \theta, r) = U_g(\lambda + 2\pi, \theta, r)$$

دوره ای

برای بدست آوردن تابعهای c_1 و c_2

$$|U_g(\lambda, \theta, r)| < \infty$$

کراندار

از شرایط خاص مسئله استفاده می‌کنیم:

$$\lim_{r \rightarrow \infty} U_g(\lambda, \theta, r) = 0$$

پتانسیل جاذبه در بی‌نهایت به سمت صفر میل می‌کند

Eigen Condition
شرط

$$\begin{cases} \Delta U_g = 0 \rightarrow U_g(\lambda, \theta, r) = \Lambda(\lambda) \cdot T(\theta) \cdot H(r) \\ U_g(\lambda, \theta, r=R) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R} = W_0 \end{cases}$$

Map3D.ir

$$\begin{cases} \Lambda(\lambda + 2\pi) = \Lambda(\lambda) \\ |\Lambda(\lambda)| < \infty \\ |T(\theta)| < \infty \\ |H(r)| < \infty \\ \lim_{r \rightarrow \infty} H(r) = 0 \end{cases}$$

Eigen Condition

شرط باطل به بیان دیگر

فقط برای H تعریف می‌شود

$$\Lambda'' + c_2 \Lambda = 0$$

یک معادله دیفرانسیل یکم

که جواب یک تابع هارمونیک است

حل معادله اولی:
معادله حرکت هارمونیک

$$\begin{cases} c_2 = 0 \rightarrow \Lambda(\lambda) = a + b\lambda \\ c_2 = m^2 \rightarrow \cos m\lambda, \sin m\lambda \\ c_2 = -m^2 \rightarrow \cosh m\lambda, \sinh m\lambda \end{cases}$$

ترکیب خطی از اینها نیز جواب می‌دهد

$$a \cos m\lambda + b \sin m\lambda$$

$$\Lambda(\lambda) = \sum_{m=0}^{\infty} [a_m \cos m\lambda + b_m \sin m\lambda]$$

$$m=0 \rightarrow a$$

$$\lambda \in [0, 2\pi]$$

شرط

$$\int_0^{2\pi} |f(\lambda)|^2 d\lambda < \infty$$

شرط

جوابی $\cos m\lambda$ و $\sin m\lambda$ دو به دو هم عمودند

حتماس که تابع در بازه‌ی تعریف شده باشد و شرط هم برقرار باشد و سیستم پایه را تشکیل می‌دهد:

$$f(\lambda) = \sum_{m=0}^{\infty} [(a_m \cos m\lambda + b_m \sin m\lambda)]$$

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

سیستم پایه

$$\int_0^{2\pi} \cos m\lambda \sin k\lambda d\lambda = 0 \rightarrow \text{چون دو به دو هم عمودند}$$

$$\int_0^{2\pi} \cos m\lambda \cos k\lambda d\lambda = \begin{cases} 1 & m=k \\ 0 & m \neq k \end{cases}$$

$$m=k \rightarrow \begin{cases} 2\pi & m=0 \\ \pi & m \neq 0 \end{cases}$$

حاصل انتگرال

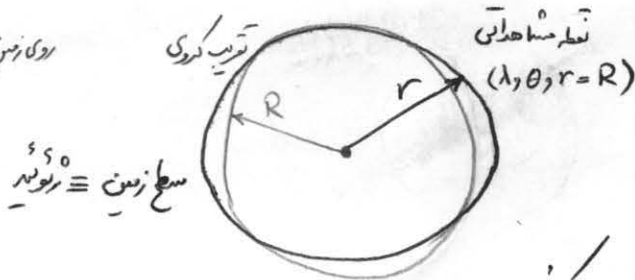
مسئله از نوع مقدار زیر است.

Map3D.ir

$$\begin{cases} \Delta W = 2\omega^2 r \\ l = F(W, \vec{r}) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \Delta W = 2\omega^2 r \\ g = |\nabla W| \\ = F(W, \vec{r}) \end{cases}$$

تابع از پتانسیل و موقعیت نقطه
 پتانسیل (Φ, Λ, \dots) \rightarrow موقعیت
 روی زمین اندازه گیری می شود $g = |\nabla W|$

$(\lambda, \theta, r) \rightarrow$ شکل زمین (مختصات)



$$|\nabla(A+B)| = |\nabla A + \nabla B| \neq |\nabla A| + |\nabla B|$$

برابر خطی محوری از سطح به سری بتوان استفاده می کنیم:

$$l = f(x, y) = f(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial x} \bigg|_{x=x_0, y=y_0} (x-x_0) + \frac{\partial f}{\partial y} \bigg|_{x=x_0, y=y_0} (y-y_0) + \dots$$

به دلیل کوچک بودن مقادیر $\delta x, \delta y$ از سایر جملات صرف نظر شد.



ارتفاع از سطح زمین

$$\begin{cases} r = R \\ N = r - R \end{cases} \quad \begin{cases} W = U \\ W - U = T \end{cases}$$

از حد سطح بتغییر فوق به دنبال $\delta x, \delta y$ آنزای پتانسیل

$$\begin{aligned} \hat{x} &= x_0 + \delta x \\ \hat{y} &= y_0 + \delta y \end{aligned}$$

تقریب کروی

پتانسیل شمال

$$U = U_g + U_c$$

و برای پتانسیل نظیر نیز باید دو مقدار را در نظر بگیریم که هم جاذبه و هم گزین از مرکز را تقریب بزنند.

۱) سرعت دوران این شکل برابر سرعت دوران زمین باشد.

$$W = W_g + W_c = G \int \frac{\rho}{r} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

$$U = U_g + U_c = G \int \frac{\rho^c}{r} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

$$\Delta W = \Delta(W_g + W_c) = \begin{cases} -4\pi G \rho \\ -k \pi G \rho \\ 0 \end{cases} + 2\omega^2$$

$$\Delta U = \Delta(U_g + U_c) = \begin{cases} -4\pi G \rho^c \\ -2\pi G \rho^c \\ 0 \end{cases} + 2\omega^2$$

$$\Delta U_g = \begin{cases} -4\pi G \rho^c \\ -2\pi G \rho^c \\ 0 \end{cases}$$

$$\Delta U_g = 0$$

در مختصات خارج زمین

$$U(\lambda, \theta, r=R) = W_0$$

$$U_g(\lambda, \theta, r=R) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R} = W_0$$

$$U_g(\lambda, \theta, r=R) = W_0 - \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R}$$

معلوم معلوم

(3) پتانسیل در روی سطح کره مرجع برابر W_0

$$\Delta U_g = 0$$

$$U_g(\lambda, \theta, r=R) = W_0 - \frac{1}{2} \omega^2 r^2 \Big|_{r=R}$$

مسئله‌ی مقدار مرزی در نقطه که مقدار λ و θ در مرکز (رئوس) معلوم است.

پتانسیل جاذبه (مرجعی) در خارج از کره در معادله اعتبار ندارد.

$$\Delta U_g = \frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial U_g}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 U_g}{\partial \theta^2} + \frac{\cot \theta}{r^2} \frac{\partial U_g}{\partial \theta} + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 U_g}{\partial \lambda^2} = 0$$

ادامه جلسه قبل

$$\Delta U_g = \frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial U_g}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \left\{ \frac{\partial^2 U_g}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial U_g}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 U_g}{\partial \lambda^2} \right\} = 0$$

$$= \frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial U_g}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \Delta U_g = 0$$

* بخش زیادی از آن که وقتی r را ثابت نگذاریم، اعداد در حال چرخش روی کره هستیم.

حل معادله در پتانسیل جاذبه (زمانی که معادله‌ها قابل جداسازی باشند از این روش استفاده می‌کنیم):

$$U_g(\lambda, \theta, r) = \Lambda(\lambda) \cdot T(\theta) \cdot H(r) = Y(\lambda, \theta) \cdot H(r)$$

$$\textcircled{1} \Lambda'' + c_2 \Lambda = 0$$

$$\textcircled{2} \sin^2 \theta \cdot T'' + \sin \theta \cos \theta \cdot T' + (c_1 \sin^2 \theta - c_2) \cdot T = 0$$

$$\textcircled{3} r^2 H'' + 2rH' - c_1 H = 0$$

با در نظر گرفتن شرایط خاص گفته شده:

حل معادله بنویسیم:

$$\begin{cases} c_2 = 0 \\ c_2 = m^2 \\ c_2 = -m^2 \end{cases} \rightarrow a + b\lambda \rightarrow \Lambda(\lambda) = a$$

$$\Lambda'' + m^2 \Lambda = 0$$

$$\cos m\lambda \quad \sin m\lambda$$

توابع هارمونیک می‌شوند که دوره‌ای نیستند

برای هر دو حالت $\begin{cases} c_2 = 0 \\ c_2 = m^2 \end{cases}$

$$\Lambda(m) = a_m \cos m\lambda + b_m \sin m\lambda \xrightarrow{\text{هر یک خطی}} \Lambda(\lambda) = \sum_{m=0}^{\infty} [a_m \cos m\lambda + b_m \sin m\lambda]$$

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

این جواب‌ها می‌توانند تشکیل سیستم پایه بدهند؛ $\cos m\lambda$ و $\sin m\lambda$ نفس خود را می‌خورند.

$$\int_0^{2\pi} |f(\lambda)|^2 d\lambda \quad \lambda \in [0, 2\pi] \rightarrow f(\lambda) = \sum_{m=0}^{\infty} (c_m \cos m\lambda + d_m \sin m\lambda)$$

$$\sin^2 \theta T'' + \sin \theta \cos \theta T' + (c_1 \sin^2 \theta - m^2) T = 0$$

حل معادله دوم $m=0$ با فرض

$$\tau = \cos \theta$$

Map3D.ir

به دست آورده معادلات لژاندر
مسئله اصلی

$$T' = \frac{dT}{d\theta} = \frac{dT}{d\tau} \frac{d\tau}{d\theta} = -\sin \theta \cdot T'_\tau$$

$$T'' = \frac{d}{d\theta} \left(\frac{dT}{d\theta} \right) = \frac{d}{d\theta} \left(\frac{dT}{d\tau} \cdot \frac{d\tau}{d\theta} \right) = T''_{\tau\tau} \left(\frac{d\tau}{d\theta} \right)^2 + T'_\tau \left(\frac{d^2\tau}{d\theta^2} \right) = \sin^2 \theta T''_{\tau\tau} - \cos \theta T'_\tau$$

$$\sin^2 \theta \left[\sin^2 \theta T''_{\tau\tau} - \cos \theta T'_\tau \right] + \sin \theta \cos \theta (-\sin \theta T'_\tau) + (c_1 \sin^2 \theta - m^2) T = 0$$

$$\xrightarrow{\div \sin^2 \theta} \sin^2 \theta T''_{\tau\tau} - \cos \theta T'_\tau - \cos \theta T'_\tau + \left(c_1 - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right) T = 0$$

$$\begin{cases} \theta \in [0, \pi] \\ \tau \in [-1, 1] \end{cases}$$

$$\xrightarrow{\sin^2 \theta = 1 - \tau^2} (1 - \tau^2) T''_{\tau\tau} - 2\tau T'_\tau + \left(c_1 - \frac{m^2}{1 - \tau^2} \right) T = 0$$

در قطب

$$m=0; (1 - \tau^2) T''_{\tau\tau} - 2\tau T'_\tau + c_1 T = 0$$

معادله فقط به ازای این مقدار دارای جواب است (به معادلات دیفرانسیل مراجعه شود)

$$[(1 - \tau^2) T'_\tau]' + c_1 T = 0 \rightarrow \boxed{c_1 = n(n+1)} \quad n = 0, 1, \dots$$

چند جمله ای لژاندر نوع اول
 $P_n(\tau)$

چند جمله ای لژاندر نوع دوم
 $Q_n(\tau)$

جواب معادله لژاندر با فرض $m=0$

رود ریلر

$$P_n(\tau) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{d\tau^n} (\tau^2 - 1)^n$$

اگر معادله لژاندر را به روش فروبندوس حل کنیم به این می‌رسیم

$$Q_n(\tau) = \frac{1}{2} P_n(\tau) \ln \left(\frac{1+\tau}{1-\tau} \right) - \sum_{k=1}^n \frac{1}{k} P_{k-1}(\tau) P_{n-k}(\tau)$$

$\tau \in [-1, 1]$ چون در قطبین $\tau = 1$ و $\tau = -1$ مخرج صفر می‌شود.

به اتکای شرایط خاص گفته شده فقط یکی از جوابها برای ما قابل قبول است.

میتوانست بوداد P_n هادویه دوم بهم محدودند و تشکیل یک سیستم پایه می‌دهند.

چون جواب نیست چون غیر متناهی می‌شود (در قطبین)

$$T_n(\tau) = C_n P_n(\tau) + d_n Q_n(\tau)$$

$$\int_{-1}^1 |f(\tau)|^2 d\tau < \infty$$

$$T(\tau) = \sum_{n=0}^{\infty} C_n P_n(\tau)$$

صورت کند :

$$\int_{-1}^1 |f(u)|^2 du; u \in [-1, 1]$$

جواب : $f(u) = \sum_{n=0}^{\infty} k_n P_n(u)$

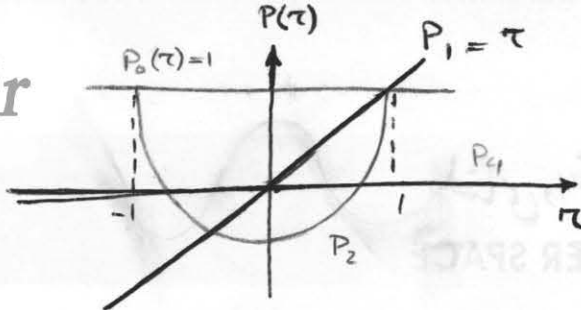
$$f(\tau) = \sum_{n=0}^{\infty} k_n P_n(\tau)$$

$$P_0(\tau) = 1$$

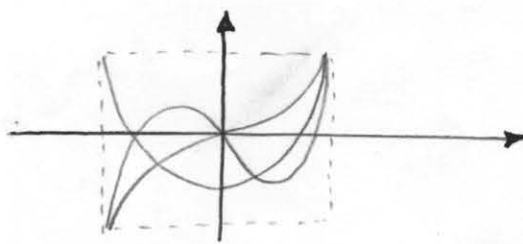
$$P_1(\tau) = \tau$$

$$P_2(\tau) = \frac{3}{2}\tau^2 - \frac{1}{2}$$

$$P_3(\tau)$$



$$P_n(\tau)$$



$$Q_n(\tau)$$

$$(1-\tau^2) \cdot T''_{\tau\tau} - 2\tau \cdot T'_{\tau}$$

$$\left[(1-\tau^2) T'_{\tau} \right]' + \left[C_1 - \frac{m^2}{1-\tau^2} \right] T = 0$$

معادله استوارم - لیوویل
 تاکنون معادله لژاندر به ازای $m=0$ محاسبه گردید. حال آنکه $m \neq 0$ همواره برابر صفر نیست. در صورتی که $m \neq 0$ باشد معادله لژاندر وابسته به m است می آید:

$$m \neq 0 ; \left[(1-\tau^2) T'_{\tau} \right]' + \left[C_1 - \frac{m^2}{1-\tau^2} \right] T = 0$$

معادله لژاندر وابسته

که معادله فوق از m بار مشتق لیری از معادله روبرو می آید: $(1-\tau^2) T'' - 2\tau T' + C_1 T = 0$

چند جمله ای نوع اول
 $P_n(\tau)$
 چند جمله ای وابسته نوع اول
 $P_{nm}(\tau)$

چند جمله ای نوع دوم
 $Q_n(\tau)$
 چند جمله ای وابسته نوع دوم
 $Q_{nm}(\tau)$

معادله لژاندر دو نوع جواب دارد (موابسته باشد و غیر وابسته):

تابع از درجه n
 از تابع m بار مشتق می گیریم

$$m \neq 0$$

$$P_{nm}(\tau) = (1-\tau^2)^{m/2} \frac{d^m}{d\tau^m} P_n(\tau) \rightarrow P_{n0}(\tau) = P_n(\tau)$$

$$Q_{nm}(\tau) = (1-\tau^2)^{m/2} \frac{d^m}{d\tau^m} Q_n(\tau) \rightarrow Q_{n0}(\tau) = Q_n(\tau)$$

ترکیب خطی روابط فوق هم فرد جوابهاست:

$$T_{nm}(\theta) = C_{nm} P_{nm}(\tau) + d_{nm} Q_{nm}(\tau)$$

$$T(\theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left[C_{nm} P_{nm}(\tau) + d_{nm} Q_{nm}(\tau) \right]$$

اگر $m > n$ باشد، $P_{nm}(\tau)$ برابر صفر می گردد. چون مرتبه مشتق بیشتر از درجه چند جمله خواهد بود.

دو به دو با وزن واحد یک هموزید
 $\cos m\lambda$ $\sin m\lambda$

① معادله: $\Lambda'' + C_2 \Lambda = 0$

$C_2 = m^2$

② معادله: $\sin^2 \theta \cdot T'' + \sin \theta \cdot \cos \theta \cdot T' + (C_1 \sin^2 \theta - C_2) T = 0$
 $C_1 = n(n+1)$
 $n = 0, 1, \dots$
 $P_{nm}(\cos \theta)$

نیمه اولی

$\int_{-1}^1 P_n(\tau) P_k(\tau) d\tau = \int_0^\pi P_n(\cos \theta) \cdot P_k(\cos \theta) \sin \theta d\theta = \boxed{\frac{2}{2n+1}} \delta_{nk} < \infty$

دستای کروی $\delta_{nk} = \begin{cases} 1 & n=k \\ 0 & n \neq k \end{cases}$

$\int_{-1}^1 P_n^2(\tau) d\tau = \frac{2}{2n+1}$ سوال استانی



$\int_{-1}^1 P_{nm}(\tau) P_{km}(\tau) d\tau = \boxed{\frac{(n+m)!}{(n-m)!} \cdot \frac{2}{2n+1}} \delta_{nk}$

$r^2 H'' + 2rH' - c_1 H = 0$

$r^2 H'' + 2rH' - n(n+1)H = 0$

حل معادله سوم
 (بعضی سگای)

تغییر متغیر $r = e^t$ $t = \ln r$

$\left\{ \begin{aligned} \frac{dH}{dr} &= \frac{dH}{dt} \cdot \frac{dt}{dr} = \frac{1}{r} H'_t \\ \frac{d^2 H}{dr^2} &= \frac{d}{dr} \left(\frac{dH}{dt} \cdot \frac{dt}{dr} \right) = H''_{tt} \cdot \frac{1}{r^2} - \frac{1}{r^2} H'_t \end{aligned} \right.$

$r^2 \left[H''_{tt} \cdot \frac{1}{r^2} - \frac{1}{r^2} H'_t \right] + 2r \left[\frac{1}{r} H'_t \right] - n(n+1)H = 0$

$H''_{tt} + H'_t - n(n+1)H = 0$

$\alpha^2 + \alpha - n(n+1) = 0 \Rightarrow \alpha \begin{cases} n \\ -(n+1) \end{cases}$

مقدار این حد اولی است
 $H(r) \begin{cases} r^n \\ r^{-(n+1)} \end{cases} \lim_{r \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{r^{n+1}} \right) = 0$

معادله دوم قابل قبول است.

$\lim_{r \rightarrow \infty} H(r) = 0$

با توجه به شرط

جواب $r^2 H'' + 2r H' - n(n+1) H = 0 \rightarrow (r^{-(n+1)})$

$$\begin{cases} r^{-(n+1)} P_{nm}(\cos\theta) \cos m\lambda \\ r^{-(n+1)} P_{nm}(\cos\theta) \sin m\lambda \end{cases}$$

Solid Spherical Harmonics

این معادله خطی چون خارج از کره در معادله لاپلاس صدق می کند. هارمونیک ها هستند و به آنها هارمونیک های کره ای گفته می شود. ضمناً هر ترکیب خطی از آنها نیز جواب است.

Surface Spherical Harmonics \rightarrow اگر r را ثابت در نظر بگیریم، بقیه ی رابطه مربوط به بخش زاویه ای است که روی سطح قرار دارد.

جواب در خارج از کره به شعاع واحد:

$$U_g(\lambda, \theta, r) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} [a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos\theta)$$

به عنوان نوع ساده در نقطه (مجموعه)

روی کره تعریف می شود اینها به ظاهر آید بر این است آوردن این ضرایب.

$$U = U_g + U_c = U_g + \frac{1}{2} \omega^2 r^2 = \oint_V \frac{\rho^2}{l} dV + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

دخارج کره: $\Delta U_g = 0$

Map3D.ir

اثبات سوال امتحانی (مجموعه)

جواب در خارج از کره به شعاع R:

$$U_g(\lambda, \theta, r) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} [a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos\theta)$$

$$U = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} [a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos\theta) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

با این رابطه می توان میدان فعل زمین را تقریب زد و با استفاده از آن به تقریب مناسبی از پتانسیل زمین رسید.

در این معادله a_{nm} و b_{nm} و R مجهول هستند. باید به گونه ای تعیین شود که بهترین تطبیق را داشته باشند.

$$\underbrace{H(r)}_{\left(\frac{1}{r}\right)^{n+1}} \underbrace{T(\theta)}_{P_{nm}(\cos\theta)} \underbrace{\Lambda(\lambda)}_{\cos m\lambda}$$

جوابهای معادله لاپلاس:

$$\underbrace{\left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} P_{nm}(\cos\theta) \sin m\lambda}_{Y_{nm}(\lambda, \theta)} \rightarrow \left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

$$r^{-n-1} Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

$$\begin{cases} \frac{\partial U_g}{\partial r} = -(n+1) r^{-(n+2)} Y_{nm}(\lambda, \theta) \\ \frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} = (n+1)(n+2) Y_{nm}(\lambda, \theta) \cdot r^{-(n+3)} \end{cases}$$

در معادله صغیر بعد جایگذاری می کنیم:

$$\Delta U_g = \frac{\partial^2 U_g}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial U_g}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \Delta^* U_g = 0$$

$$(n+1)(n+2) \cdot r^{-(n+3)} Y_{nm}(\lambda, \theta) - \frac{2}{r} [n+1] r^{-(n+2)} Y_{nm}(\lambda, \theta) + \frac{1}{r^2} \Delta^* [r^{-(n+1)} Y_{nm}(\lambda, \theta)] = 0$$

$$(n+1)(n+2) \cdot r^{-(n+3)} Y_{nm}(\lambda, \theta) - 2(n+1) \cdot r^{-(n+3)} Y_{nm}(\lambda, \theta) + r^{-(n+3)} \Delta^* Y_{nm}(\lambda, \theta) = 0$$

این ها مربوط به های کروی $Y_{nm}(\lambda, \theta)$ توابع ویژه معادله لاپلاس
بر روی کره یا توابع ویژه معادله لاپلاس - بلترامی هستند. (*)

$$\Delta^* Y_{nm}(\lambda, \theta) + n(n+1) Y_{nm}(\lambda, \theta) = 0$$

$$\Delta^* Y_{nm}(\lambda, \theta) = -n(n+1) Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

معادله استوارم - لیوویل

چون از ترکیب دو معادله
استوارم - لیوویل بدست آمده

$$\int_{\lambda=0}^{2\pi} \int_{\theta=0}^{\pi} Y_{nm}(\lambda, \theta) Y_{kl}(\lambda, \theta) \sin \theta d\theta d\lambda = \int_{\lambda=0}^{2\pi} \int_{\theta=0}^{\pi} \Phi_m(\lambda) P_{nm}(\cos \theta) \cdot \Phi_l(\lambda) P_{kl}(\cos \theta) \sin \theta d\theta d\lambda$$

$$= \int_0^{2\pi} \Phi_m(\lambda) \Phi_l(\lambda) d\lambda \int_0^{\pi} P_{nm}(\cos \theta) P_{kl}(\cos \theta) \sin \theta d\theta$$

دویم در دو طرف هم

$$\square \delta_{ml}$$

$$\square \delta_{nk}$$

$$\begin{cases} 2\pi & m=l=0 \\ \pi & m=l \neq 0 \\ 0 & m \neq l \end{cases} \begin{cases} \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \cdot \frac{2}{2n+1} & n=k \\ \frac{2\pi (n+m)!}{(n-m)!} \cdot \frac{2}{2n+1} \delta_{ml} \delta_{nk} & n \neq k \\ 0 & n \neq k \end{cases}$$

$$Y_{nm}(\lambda, \theta) = \begin{cases} \cos m\lambda P_{nm}(\cos \theta) \\ \sin m\lambda P_{nm}(\cos \theta) \end{cases}$$

$$\Delta^* Y(\lambda, \theta) = -n(n+1) Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

$$\text{مربع دو} = [0, 2\pi] \times [0, \pi]$$

$$\int_0^{2\pi} \int_0^{\pi} |f(\lambda, \theta)|^2 ds < \infty \rightarrow \text{انرژی متناهی}$$

(*)
① این ها مربوط به های کروی هم سیستم پایه تشکیل می دهند:

$$f(\lambda, \theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n [a'_{nm} \cos m\lambda + b'_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos \theta)$$

② دویم دو با وزن واحد بر روی کره معامند.

$$C_2 = m^2$$

$$C_1 = n(n+1)$$

$$\cos m\lambda$$

$$\sin m\lambda$$

$$P_{nm}(\cos\theta)$$

$$r^{-(n+1)}$$

$Y_{nm}(\lambda, \theta)$: surface Spherical Harmonics

Solid Spherical Harmonics

$$Y_{nm}(\lambda, \theta) = \begin{cases} \left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} P_{nm}(\cos\theta) \cos m\lambda \\ \left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} P_{nm}(\cos\theta) \sin m\lambda \end{cases}$$

$$U_g(\lambda, \theta, r) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} [a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda] \frac{R}{r} P_{nm}(\cos\theta)$$

$$U(\lambda, \theta, r) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} [a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos\theta) + \frac{1}{2} \omega^2 r^2$$

$$U(\lambda, \theta, r=R) = W_0$$

$$\left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} Y_{nm}(\lambda, \theta) \quad \Delta u = \lambda u$$

$$\Delta^* Y_{nm}(\lambda, \theta) = -n(n+1) Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

$$Y_{nm}(\lambda, \theta) = \begin{cases} \cos m\lambda \cdot P_{nm}(\cos\theta) \\ \sin m\lambda \cdot P_{nm}(\sin\theta) \end{cases}$$

$$\int_0^{2\pi} \cos m\lambda \cdot \cos l\lambda d\lambda = \begin{cases} 2\pi & m=l=0 \\ \pi & m=l \neq 0 \\ 0 & m \neq l \end{cases}$$

معادله استوار - لیوویل :
 جوابها دو به دو هم عمودند .
 تشکیل سیستم پایه می دهند .

$$\int_0^{2\pi} \sin m\lambda \cdot \sin l\lambda d\lambda = \begin{cases} \pi & m=l \\ 0 & m \neq l \end{cases}$$

$$\int_0^{2\pi} \cos m\lambda \cdot \sin l\lambda d\lambda = 0$$

$$\lambda \in [0, 2\pi] : \int_0^{2\pi} |f(\lambda)|^2 d\lambda < \infty$$

$$f(\lambda) = \sum_{k=0}^{\infty} [a_k \cos k\lambda + b_k \sin k\lambda]$$

آنها از سری متناهی باشند و بتوانیم به سری زیر بسط دهیم :

$$\langle f(\lambda), \cos l\lambda \rangle = \langle \sum_{k=0}^{\infty} [a_k \cos k\lambda + b_k \sin k\lambda], \cos l\lambda \rangle =$$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} [a_k \langle \cos k\lambda, \cos l\lambda \rangle + b_k \langle \cos l\lambda, \sin k\lambda \rangle] =$$

$$17/ = a_0 \langle 1, \cos \lambda \rangle + \sum_{k=1}^{\infty} a_k \langle \cos k\lambda, \cos \lambda \rangle$$

$$\begin{cases} a_0 = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(\lambda) d\lambda \\ a_l = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} f(\lambda) \cos l\lambda d\lambda \end{cases}$$

$$b_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} f(\lambda) \sin l\lambda d\lambda$$

$$P_{nm}(\cos \theta) \quad \theta \in [0, \pi]$$

$$P_{nm}(\tau) \quad \tau = \cos \theta$$

$$\int_0^{\pi} P_n(\cos \theta) P_l(\cos \theta) \sin \theta d\theta = \frac{2}{2n+1} \delta_{nl} \rightarrow \begin{cases} \frac{2}{2n+1} & n=l \\ 0 & n \neq l \end{cases}$$

$$\int_0^{\pi} P_{nm}(\cos \theta) P_{lm}(\cos \theta) \sin \theta d\theta = \frac{2}{2n+1} \cdot \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \delta_{nl}$$

$$\int_0^{\pi} |f(\theta)|^2 \sin \theta d\theta < \infty \rightarrow \int_{-1}^1 |f(\tau)|^2 d\tau < \infty$$

$$f(\theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n C_{nm} P_{nm}(\cos \theta)$$

سری فوریه لژاندر

$$\langle f(\theta), P_{km}(\cos \theta) \rangle = \langle \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n C_{nm} P_{nm}(\cos \theta), P_{km}(\cos \theta) \rangle$$

ضرب داخلی روی کره

$$\int_0^{\pi} f(\theta) P_{km}(\cos \theta) \sin \theta d\theta = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n C_{nm} \int_0^{\pi} P_{nm}(\cos \theta) P_{km}(\cos \theta) \sin \theta d\theta$$

یادآوری: ضرب داخلی توابع
 $u \in [a, b]$

$$\langle f(u), g(u) \rangle = \int_a^b f(u) g(u) du$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \frac{2}{2n+1} \cdot \frac{(n+m)!}{(n-m)!} C_{nm} \delta_{nk}$$

$$C_{km} = \frac{2n+1}{2} \cdot \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_0^{\pi} f(\theta) P_{nm}(\cos \theta) \sin \theta d\theta$$

$$\left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

$$\Delta^* Y_{nm}(\lambda, \theta) = -n(n+1) \cdot Y_{nm}(\lambda, \theta)$$

$\lambda \in [0, 2\pi] \times [0, \pi]$: تعریف کره

$$Y_{nm}(\lambda, \theta) = \begin{cases} \cos m\lambda \cdot P_{nm}(\cos \theta) \\ \sin m\lambda \cdot P_{nm}(\cos \theta) \end{cases}$$

$$\int_0^{2\pi} \int_0^{\pi} Y_{nm}(\lambda, \theta) \cdot Y_{kl}(\lambda, \theta) \sin \theta d\theta d\lambda = \begin{cases} \frac{2}{2n+1} \cdot \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \cdot 2\pi \cdot \delta_{nk} \delta_{ml} & m=0 \\ \frac{2}{2n+1} \cdot \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \cdot \pi \cdot \delta_{nk} \delta_{ml} & m \neq 0 \end{cases}$$

$$G = \begin{bmatrix} g_{11} & 0 & 0 \\ 0 & g_{22} & 0 \\ 0 & 0 & g_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r^2 \sin^2 \theta & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

دلیل $\sin \theta$ در روابط جنبه قبل

$$dV = \sqrt{g_{11}} dg_1 \cdot \sqrt{g_{22}} dg_2 \cdot \sqrt{g_{33}} dg_3$$

$$ds = \sqrt{g_{11}} dg_1 \cdot \sqrt{g_{22}} dg_2$$

$$\text{چون } dV = dx dy dz : \text{ جعبه}$$

$$\text{سطحی } ds = dx dy : \text{ کائزین}$$

$$\text{یک شعاعی } ds = dr$$

$$ds = r^2 \sin \theta$$

$$\langle f, g \rangle = \iint f \cdot g ds \xrightarrow{\text{اگر}} r=1, ds = \sin \theta d\theta$$

Map3D.ir

$$\int_0^{2\pi} \int_0^\pi |f(\lambda, \theta)|^2 \sin \theta d\theta d\lambda < \infty$$

$$\iint_S |f(\lambda, \theta)|^2 ds < \infty$$

$$f(\lambda, \theta) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n [a'_{nm} \cos m\lambda + b'_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos \theta) \rightarrow \text{سری فورييه دوقطبي}$$

$$\langle f(\lambda, \theta), \cos l\lambda P_{kl}(\cos \theta) \rangle = \left\langle \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n [a'_{nm} \cos m\lambda P_{nm}(\cos \theta) + \dots + b'_{nm} \sin m\lambda P_{nm}(\cos \theta)] \dots \cos l\lambda P_{kl}(\cos \theta) \right\rangle$$

$$\begin{cases} a'_{n0} = \frac{2n+1}{2} \cdot \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \int_0^\pi f(\lambda, \theta) P_{n0}(\cos \theta) \sin \theta d\theta d\lambda \\ \begin{pmatrix} a'_{nm} \\ b'_{nm} \end{pmatrix} = \frac{2n+1}{2\pi} \cdot \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_0^{2\pi} \int_0^\pi f(\lambda, \theta) \begin{pmatrix} \cos m\lambda \\ \sin m\lambda \end{pmatrix} P_{nm}(\cos \theta) \sin \theta d\theta d\lambda \end{cases}$$

تابعی که روی دایره یا کره تعریف می شود را می توان به سری فورييه بسط داد.

$$C_{nm}(\lambda, \theta) = \cos m\lambda P_{nm}(\cos \theta)$$

$$S_{nm}(\lambda, \theta) = \sin m\lambda P_{nm}(\cos \theta)$$

انواع هارمونیک های کروی سطحی
(با توجه به مقادیر n و m)

دسته ی یکم - هارمونیک های زونال :

$$m=0 \quad ; \quad C_{n0}(\lambda, \theta) = P_{n0}(\cos \theta) = P_n(\cos \theta)$$

$$S_{n0}(\lambda, \theta) = 0$$

(Zonal)

$$\theta = [0, \pi]$$

$$\lambda = [0, 2\pi]$$

$$P_n(\tau) = \frac{1}{2^n n!} \cdot \frac{d^n}{d\tau^n} (\tau^2 - 1)^n \quad \tau = \cos \theta$$

P_n یک چندجمله ای درجه n می باشد، لذا
 n ریشه خواهیم داشت. یعنی بر روی کره n بار
تغییر علامت و $(n+1)$ ناحیه داریم.

وابسته به λ نمی باشد و فقط تابعی از θ است.
الگوریتم روی کره تصویر شود (مثبت و منفی می شود)



هارمونیک های زونال (Zonal)

بر اساس درجه ی مختلف θ و نیز λ مختلف وجود خواهد داشت
مفروض است که به λ وابسته نبوده و فقط در راستای مدار تغییر می کند
مدار $[0, \pi]$ معادل $[0, 1]$ است.

دسته ی دوم - هارمونیک های بخش (Sectorial)

$$n=m \quad ; \quad C_{nm}(\lambda, \theta) = \cos m\lambda P_{nm}(\cos \theta)$$

(sectorial)

$$\theta = [0, \pi]$$

$$\lambda = [0, 2\pi]$$

$$\begin{cases} \cos m\lambda P_{mm}(\cos \theta) \\ \sin m\lambda P_{mm}(\cos \theta) \end{cases}$$

اگر از یک چندجمله ای درجه m
 m بار مشتق بگیریم - عدد ثابت

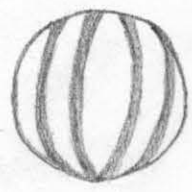
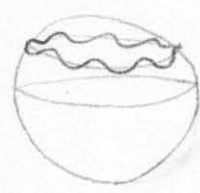
$$P_{mm}(\tau) = (1 - \tau^2)^{m/2} \frac{d^m}{d\tau^m} P_m(\tau) = (1 - \tau^2)^{m/2} \cdot k$$

$$\begin{cases} \cos m\lambda (1 - \tau^2)^{m/2} \cdot k = \cos m\lambda [1 - (\cos \theta)^2]^{m/2} \cdot k \\ \sin m\lambda (1 - \tau^2)^{m/2} \cdot k = \sin m\lambda [1 - (\cos \theta)^2]^{m/2} \cdot k \end{cases}$$

$$\cos \lambda : \frac{\pi}{2} \rightarrow \cos m\lambda : \frac{\pi}{2}, 2m$$

وقتی روی یک مدار حرکت می کنیم بخش II ثابت است

در مدار نزدیکتر فاصله ی بین ریشه ها کمتر می شود،
ولی تعداد ریشه ها در هر مدار یکسان است.

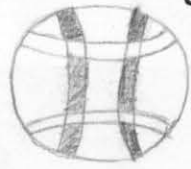


هارمونیک های بخشی (Sectorial)

$2m$ ریشه بر حسب λ ، $2m$ تغییر علامت در جهت مدار، $2m$ ناحیه روی کره

$n \neq m, m \neq 0$

حارمونیکی های سطحی (Tesseral)



دسته سوم - حارمونیکی های سطحی (Tesseral)

$2m$ به ازای 1 و $(n-m)$ به ازای θ دارد. لذا $2m(n-m)$ تغییر علامت و $2m(n-m+1)$ ناصیه می باشد.

$U = U_g + U_c$

بعث جلیسم بعد

$U = G \int \frac{\rho^c}{l} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r'^2$

$\Delta U_g = 0$

جواب معادله لاپلاس

در نیوتون ρ^c محمول است
(توزیع جرم یا چگالی)

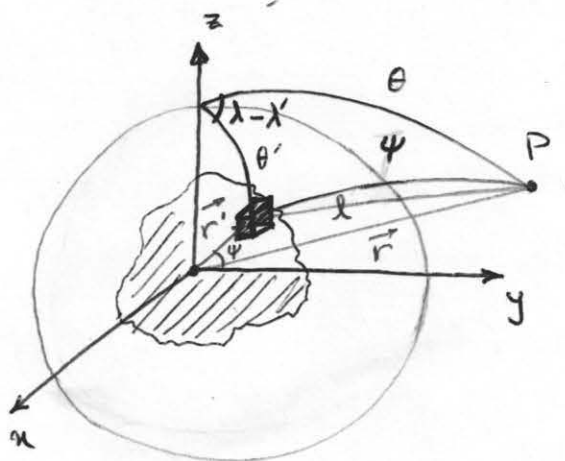


$\Delta U_g = 0 \rightarrow U_g(\lambda, \theta, r) = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} (a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda) P_{nm}$

$U = G \int \frac{\rho^c}{l} dv + \frac{1}{2} \omega^2 r'^2$ چون توزیع جرم یا چگالی موجود نیست از رابطه نیوتون استفاده کرد

$U = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} (a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda) P_{nm}(\cos \theta) + \frac{1}{2} \omega^2 r'^2$
پواسن (λ, θ, r) ρ^c \rightarrow توزیع چگالی درون کره

شرط مرزی $U(\lambda, \theta, r=R) = W_0$ از این شرط مرزی برای بدست آوردن رابطه بین ضرایب و ρ^c استفاده می شود.
حسن رابطه پواسن نسبت به رابطه نیوتون این است که به ازای مقادیر مختلف n و m در مرز می توانیم مقدار رابطه بدست آوریم.



ارتباط ضرایب حارمونیکی های کروی و جسم جاذب :
با توجه به اینکه در رابطه ی فوق پتانسیل یک کمت فیزیکی است و سمت راست رابطه به صورت ریاضی بیان شده ، باید ضرایب حارمونیکی های کروی معنای فیزیکی داشته باشند. برای رسیدن به این مفاهیم رابطه پتانسیل را به سبب کروی به دو هم :

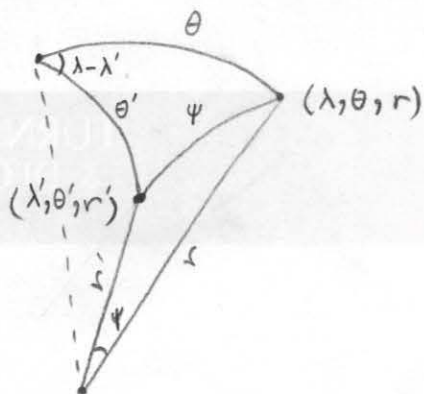
$U_g(P) = G \int \frac{\rho^c}{l} dv$

$\vec{l} = \vec{r} - \vec{r}'$ $l^2 = r^2 + r'^2 - 2rr' \cos \psi$

$l = [r^2 + r'^2 - 2rr' \cos \psi]^{1/2} = r [1 + (\frac{r'}{r})^2 - 2 \frac{r'}{r} \cos \psi]^{1/2}$

$\frac{1}{l} = \frac{1}{r} [1 + (\frac{r'}{r})^2 - 2 \frac{r'}{r} \cos \psi]^{-1/2}$ $\frac{r'}{r} < 1$ $|\cos \psi| \leq 1$

$\frac{1}{l} = \frac{1}{r} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{r'}{r}\right)^n P_n(\cos \psi) = \sum_{n=0}^{\infty} r'^n \left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} P_n(\cos \psi)$



$$\cos \psi = \cos \theta \cos \theta' + \sin \theta \sin \theta' \cos(\lambda - \lambda')$$

سوال اضافی - با استفاده از مقصدی جمع (ثبات کنید):

$$P_n(\cos \psi) = P_{n0}(\cos \theta) P_{n0}(\cos \theta') + 2 \sum_{m=1}^n \frac{(n-m)!}{(n+m)!} P_{nm}(\cos \theta) P_{nm}(\cos \theta') \dots$$

$$\dots (\cos m \lambda \cos m \lambda' + \sin m \lambda \sin m \lambda')$$

از این رابطه بدست می آید:

$$\frac{1}{r} = \sum_{n=0}^{\infty} r'^n \left(\frac{1}{r}\right)^{n+1} \left[P_{n0}(\cos \theta) P_{n0}(\cos \theta') + 2 \sum_{m=1}^n \frac{(n-m)!}{(n+m)!} P_{nm}(\cos \theta) P_{nm}(\cos \theta') \right]$$

$$(\cos m \lambda \cos m \lambda' + \sin m \lambda \sin m \lambda')$$

که این مقدار را در رابطه U قرار می دهیم:

$$U_g(P) = \frac{G}{R} \int_V \rho^c \left\{ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{r'^n}{R^n} \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} \left[P_{n0}(\cos \theta) P_{n0}(\cos \theta') + 2 \sum_{m=1}^n \frac{(n-m)!}{(n+m)!} P_{nm}(\cos \theta) \dots \right. \right.$$

$$\left. \left. \dots P_{nm}(\cos \theta') (\cos m \lambda \cos m \lambda' + \sin m \lambda \sin m \lambda') \right] \right\} dv$$

با توجه به اینکه سری همگرای یکنواخت می باشد می توانیم جای اشتغال و سری را جابجا کنیم. توجه شود در این رابطه r ثابت فرض شده:



$$U_g = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} \left\{ \left(\frac{G}{R^{n+1}} \int_V \rho^c r'^n P_{n0}(\cos \theta') dv\right) P_{n0}(\cos \theta) \dots \right.$$

$$\dots + \left(\frac{2G}{R^{n+1}} \sum_{m=1}^n \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_V \rho^c r' P_{nm}(\cos \theta') \cos m \lambda' dv\right) P_{nm}(\cos \theta) \cos m \lambda \dots$$

$$\dots + \left(\frac{2G}{R^{n+1}} \sum_{m=1}^n \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_V \rho^c r' P_{nm}(\cos \theta') \sin m \lambda' dv\right) P_{nm}(\cos \theta) \sin m \lambda \}$$

رابطه را ساده می کنیم:

$$U_g = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} \left\{ \underbrace{\left(\frac{G}{R^{n+1}} \int_V \rho^c r'^n P_{n0}(\cos\theta') dv \right)}_{a_{n0}} P_{n0}(\cos\theta) \dots \right. \\
\left. \dots + \sum_{m=1}^n \left[\underbrace{\left(\frac{2G}{R^{n+1}} \cdot \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_V \rho^c r'^n P_{nm}(\cos\theta') \cos m\lambda' dv \right)}_{a_{nm}} P_{nm}(\cos\theta) \cos m\lambda \dots \right. \right. \\
\left. \left. \dots + \underbrace{\left(\frac{2G}{R^{n+1}} \cdot \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_V \rho^c r'^n P_{nm}(\cos\theta') \sin m\lambda' dv \right)}_{b_{nm}} P_{nm}(\cos\theta) \sin m\lambda \right] \right\}$$

$$U_g = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{m=0}^n \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} [a_{nm} \cos m\lambda + b_{nm} \sin m\lambda] P_{nm}(\cos\theta) \\
= \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{R}{r}\right)^{n+1} \left[a_{n0} P_{n0}(\cos\theta) + \sum_{m=1}^n [a_{nm} \cos m\lambda P_{nm}(\cos\theta) + b_{nm} \sin m\lambda P_{nm}(\cos\theta)] \right]$$

$$\begin{cases} a_{n0} = \frac{G}{R} \int_V \left(\frac{r'}{R}\right)^n P_{n0}(\cos\theta') dv \\ \begin{pmatrix} a_{nm} \\ b_{nm} \end{pmatrix} = \frac{2G}{R} \cdot \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_V \left(\frac{r'}{R}\right)^n P_{nm}(\cos\theta') \begin{pmatrix} \cos m\lambda' \\ \sin m\lambda' \end{pmatrix} dv \end{cases}$$

این ضرایب معنای فیزیکی دارند چون وابسته به چگالی هستند. البته 12 تای اول برای ما مهم هستند.

a_{00}	a_{10}	a_{11}	a_{20}	a_{21}	a_{22}
b_{00}	b_{10}	b_{11}	b_{20}	b_{21}	b_{22}

$$P_0(t) = 1$$

$$P_1(t) = t$$

$$P_2(t) = \frac{3}{2}t^2 - \frac{1}{2}$$

$$P_{00}(\cos\theta) = 1$$

$$P_{10} = \cos\theta$$

$$P_{11} = \sin\theta$$

$$P_{20} = \frac{3}{2}\cos^2\theta - \frac{1}{2}$$

$$P_{21}(\cos\theta) = 3\sin\theta\cos\theta$$

$$P_{22}(\cos\theta) = 3\sin^2\theta$$

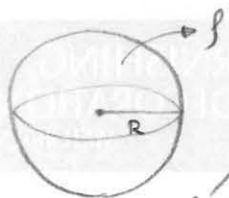
$$(t = \cos\theta) \quad \text{رابطه رودرگیری}$$

$$P_n(t) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dt^n} (t^2 - 1)^n$$

$$P_{nm}(t) = (1-t^2)^{m/2} \frac{d^m}{dt^m} P_n(t)$$

$$P_{11}(t) = (1-t^2)^{1/2} \quad \text{مثال}$$

۱۰۰ قسمت مجهری میدان پتانسیل است (۹۷ درصد)
 تمام محاسبات برای به دست آوردن ۳۰۰۰۰ مقدار با مقیاس ۱۰۰ متر است.
 زیرا حداکثر جاذبه زمین از سطح زمین ۱۰۰ متر است.
 (با توجه به سطح ۶۴۰۰ کیلومتری زمین)



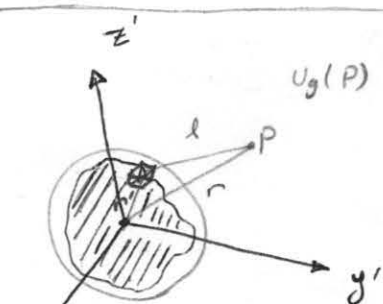
برای یک کره با توزیع یکنواخت مقدار پتانسیل را حساب کنید.

$$a_{00} = \frac{G}{R} \int_V \rho^c dv = \frac{GM}{R}$$

نیم دوم روابط معین به صورت کارترین بیان می شود

$$a_{10} = \frac{G}{R^2} \int_V \rho^c r' \cos \theta' dv = \frac{G}{R^2} \int_V \rho^c z' dv = \frac{GM}{R^2} z'_c$$

$$a_{11} = \frac{G}{R^2} \int_V \rho^c r' \cos \theta' \sin \theta' dv = \frac{GM}{R^2} x'_c$$



$$x' = r' \sin \theta' \cos \lambda'$$

$$y' = r' \sin \theta' \sin \lambda'$$

$$z' = r' \cos \theta'$$

تعریف مختصات مرکز ثقل

$$\begin{pmatrix} x'_c \\ y'_c \\ z'_c \end{pmatrix} = \frac{1}{M} \int_V \rho^c \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} dv$$

مثال:

$$r'^2 \left(\frac{3}{2} \cos^2 \theta' - \frac{1}{2} \right) = \frac{3}{2} r'^2 \cos^2 \theta' - \frac{1}{2} r'^2 =$$

$$\frac{3}{2} z'^2 - \frac{1}{2} (x'^2 + y'^2 + z'^2) =$$

$$z'^2 - \frac{1}{2} (x'^2 + y'^2)$$

$$a_{20} = \frac{G}{R^3} \int_V \rho^c r'^2 \left(\frac{3}{2} \cos^2 \theta' - \frac{1}{2} \right) dv = \frac{G}{R^3} \int_V \rho^c \left(z'^2 - \frac{1}{2} (x'^2 + y'^2) \right) dv$$

$$a_{21} = \frac{G}{R^3} \int_V \rho^c r'^2 \sin \theta' \cos \theta' \cos \lambda' dv = \frac{G}{R^3} \int_V \rho^c x' z' dv$$

$$a_{22} = \frac{G}{4R^3} \int_V \rho^c r'^2 \cos 2\lambda' \sin^2 \theta' dv = \frac{G}{4R^3} \int_V \rho^c (x'^2 - y'^2) dv$$

چون در روابط a و b مقدار Sin ml وجود دارد، در صورتی که m=0 باشد، رابطه صفر می شود. لذا:

$$b_{00} = 0$$

$$b_{10} = 0$$

$$b_{11} = \frac{G}{R^2} \int_V \rho^c r' \sin \theta' \sin \lambda' dv = \frac{GM}{R^2} y'_c$$

$$b_{20} = 0$$