

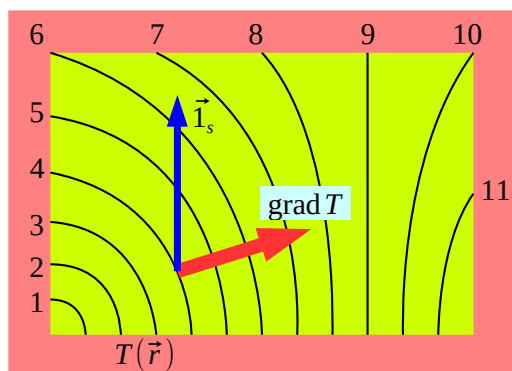
7. Odvajanje v prostoru

Reševanje fizikalnih nalog, kamor sodi tudi elektrodinamika, zahteva odvajanje oziroma integriranje različnih funkcij po koordinatah prostora. V tri-dimenzijskih nalogah nastopajo funkcije vseh treh koordinat, na primer (x, y, z) ali na kratko zapisano (\vec{r}) . Funkcije so lahko skalarji, na primer temperatura $T(\vec{r})$ ali pa vektorji, na primer sila $\vec{F}(\vec{r})$.

Zagrizeni matematiki na hitro zaključijo, da ima v treh dimenzijah skalarna funkcija tri med sabo neodvisne odvode po vseh treh različnih koordinatah. Vektorsko funkcijo lahko zapišemo po komponentah, torej tri komponente krat tri koordinate daje skupaj devet različnih odvodov. Opisano razmišljanje ima dve hudi pomanjkljivosti: rezultat mogoče nima nobenega fizikalnega pomena ter je odvisen od izbire koordinatnega sistema.

Bolj smiselno je opisati odvajanje skalarne funkcije treh koordinat $T(\vec{r})$ kot smerni odvod ali gradient. Smerni odvod $\text{grad } T$ je vektor, ki kaže v smeri največje spremembe vrednosti funkcije. Velikost $|\text{grad } T|$ ustreza velikosti odvoda skalarne funkcije po dolžinski enoti v tej smeri:

Smerni odvod (gradient)



$$\frac{\partial T}{\partial s} = \vec{1}_s \cdot (\text{grad } T) = \vec{1}_s \cdot (\vec{\nabla} T)$$

$$\text{grad } T = \vec{1}_{q1} \frac{\partial T}{\partial l_1} + \vec{1}_{q2} \frac{\partial T}{\partial l_2} + \vec{1}_{q3} \frac{\partial T}{\partial l_3}$$

$$dl_j = h_j dq_j$$

$$\text{grad } T = \vec{1}_{q1} \frac{1}{h_1} \frac{\partial T}{\partial q_1} + \vec{1}_{q2} \frac{1}{h_2} \frac{\partial T}{\partial q_2} + \vec{1}_{q3} \frac{1}{h_3} \frac{\partial T}{\partial q_3}$$

Kartezične koordinate $T(\vec{r}) = T(x, y, z)$

$$\text{grad } T = \vec{1}_x \frac{\partial T}{\partial x} + \vec{1}_y \frac{\partial T}{\partial y} + \vec{1}_z \frac{\partial T}{\partial z} = \vec{\nabla} T$$

$$\vec{\nabla} = \vec{1}_x \frac{\partial}{\partial x} + \vec{1}_y \frac{\partial}{\partial y} + \vec{1}_z \frac{\partial}{\partial z}$$

Valjne koordinate $T(\vec{r}) = T(\rho, \varphi, z)$

$$\text{grad } T = \vec{1}_\rho \frac{\partial T}{\partial \rho} + \vec{1}_\varphi \frac{1}{\rho} \frac{\partial T}{\partial \varphi} + \vec{1}_z \frac{\partial T}{\partial z}$$

Krogelne koordinate $T(\vec{r}) = T(r, \Theta, \Phi)$

$$\text{grad } T = \vec{1}_r \frac{\partial T}{\partial r} + \vec{1}_\Theta \frac{1}{r} \frac{\partial T}{\partial \Theta} + \vec{1}_\Phi \frac{1}{r \sin \Theta} \frac{\partial T}{\partial \Phi}$$

Odvod skalarne funkcije $T(\vec{r})$ v poljubni smeri \vec{s} izračunamo s skalarnim produktom med smernikom $\vec{1}_s$ in smernim odvodom $\text{grad } T$. Komponente smernega odvoda $\text{grad } T$ so preprosto odvodi po vseh treh dolžinskih elementih l_1 , l_2 in l_3 poljubnega koordinatnega sistema. Odvode po dolžinskih elementih l_1 , l_2 in l_3 izračunamo iz odvodov po vseh treh koordinatah q_1 , q_2 in q_3 s pomočjo Laméjevih koeficientov h_1 , h_2 in h_3 .

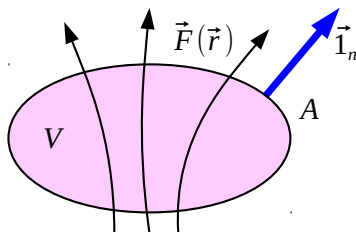
Izračun $\text{grad } T$ je najpreprostejši v kartezičnem koordinatnem sistemu (x, y, z) . Operator odvajanja lahko v kartezičnih koordinatah zapišemo kot simbolični vektor $\vec{\nabla}$ imenovan »Nabla«, ki deluje na skalarno funkcijo $T(\vec{r})$. Smerni odvod $\text{grad } T$ je sicer neodvisen od izbranega koordinatnega sistema in se rezultat njegovega izračuna prav nič ne spremeni ne glede na uporabljeni koordinatni sistem. Le vektorja $\vec{\nabla}$ ne znamo zapisati v drugih koordinatnih sistemih. Bolj točno, $\vec{\nabla}$ nima preprostega zapisa povsod tam, kjer smerniki niso konstantni vektorji.

Kot primera sta prikazana izračuna smernih odvodov v valjnih (ρ, φ, z) in krogelnih (r, Θ, Φ) koordinatah. Laméjevi koeficienti tu ne poskrbijo samo za pravilnost številskega izračuna, pač pa poskrbijo tudi za pravilne merske enote! Odvajanje po dolžini pomeni, da morajo imeti vse komponente smernega odvoda $\text{grad } T$ iste merske enote, ki imajo dodaten meter v imenovalcu [m] glede na prvotno funkcijo $T(\vec{r})$. Če je temperatura $T(\vec{r})$ izražena v Kelvinih [K], ima smerni odvod $\text{grad } T$ merske enote [K/m].

Vektorska funkcija treh koordinat $\vec{F}(\vec{r})$ ima v fizikalnih nalogah dva zanimiva odvoda: izvornost (divergenca) in vrtinčenje (rotor). Izvornost vektorske funkcije $\text{div } \vec{F}$ opisuje Gaussov izrek. Če v izbrani prostornini V seštejemo vse izvore $\text{div } \vec{F}$, bo vsota izvorov enaka pretoku $\vec{F}(\vec{r})$ skozi sklenjeno ploskev A , ki oklepa izbrano prostornino.

Izvornost $\text{div } \vec{F}$ je skalarna veličina, ki opisuje gostoto izvorov v enoti prostornine. Izvornost $\text{div } \vec{F}$ izračunamo tako, da zapišemo Gaussov izrek za diferencialno majhno prostornino $dV \rightarrow 0$. Hkrati s prostornino se krči proti nič tudi sklenjena ploskev $A \rightarrow 0$. V poljubnem koordinatnem sistemu (q_1, q_2, q_3) zapišemo Gaussov izrek za diferencialno majhno kocko prostornine $dV = dl_1 dl_2 dl_3$:

Izvornost (divergenca)



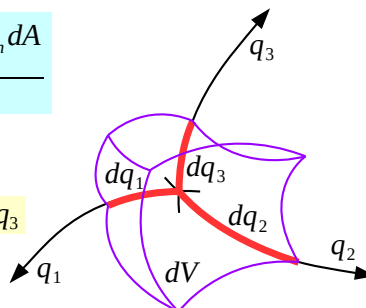
Gaussov izrek

$$\iiint_V \operatorname{div} \vec{F} dV = \oint_A \vec{F} \cdot \vec{n} dA$$

$$\operatorname{div} \vec{F} = \lim_{dV \rightarrow 0} \frac{\oint_{A \rightarrow 0} \vec{F} \cdot \vec{n} dA}{dV}$$

$$dV = dl_1 dl_2 dl_3$$

$$dV = h_1 h_2 h_3 dq_1 dq_2 dq_3$$



$$\operatorname{div} \vec{F} = \frac{1}{dV} [-F_1(q_1) dA_{23}(q_1) + F_1(q_1 + dq_1) dA_{23}(q_1 + dq_1) - F_2(q_2) dA_{13}(q_2) + F_2(q_2 + dq_2) dA_{13}(q_2 + dq_2) - F_3(q_3) dA_{12}(q_3) + F_3(q_3 + dq_3) dA_{12}(q_3 + dq_3)]$$

$$\operatorname{div} \vec{F} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial (h_2 h_3 F_1)}{\partial q_1} + \frac{\partial (h_1 h_3 F_2)}{\partial q_2} + \frac{\partial (h_1 h_2 F_3)}{\partial q_3} \right]$$

$$dA_{ij} = h_i(q_1, q_2, q_3) h_j(q_1, q_2, q_3) dq_i dq_j$$

Kartezične koordinate $\vec{F}(x, y, z) \rightarrow \operatorname{div} \vec{F} = \frac{\partial F_x}{\partial x} + \frac{\partial F_y}{\partial y} + \frac{\partial F_z}{\partial z} = \vec{\nabla} \cdot \vec{F}$

Valjne koordinate $\vec{F}(\rho, \varphi, z) \rightarrow \operatorname{div} \vec{F} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial (\rho F_\rho)}{\partial \rho} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial F_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial F_z}{\partial z}$

Krogelne koordinate $\vec{F}(r, \Theta, \Phi) \rightarrow \operatorname{div} \vec{F} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial (r^2 F_r)}{\partial r} + \frac{1}{r \sin \Theta} \frac{\partial (\sin \Theta F_\Theta)}{\partial \Theta} + \frac{1}{r \sin \Theta} \frac{\partial F_\Phi}{\partial \Phi}$

V krivočrtnem koordinatnem sistemu (q_1, q_2, q_3) so ploskve diferencialno majhne kocke $dV = dl_1 dl_2 dl_3$ sicer sekajo pod pravim kotom, vendar ploskve niso ravne niti niso enako velike med sabo. Ker so Laméjevi koeficienti $h_1(q_1, q_2, q_3)$, $h_2(q_1, q_2, q_3)$ in $h_3(q_1, q_2, q_3)$ funkcije koordinat, niti nasprotiležne ploskve krivočrtne kocke niso enako velike med sabo! Pri krčenju diferencialno majhne kocke $dV \rightarrow 0$ dobimo poleg odvodov komponent vektorske funkcije F_1 , F_2 in F_3 tudi odvode Laméjevih koeficientov h_1 , h_2 in h_3 povsod tam, kjer nastopajo v površinah dA_{ij} ploskev krivočrtne kocke.

Izračun izvornosti $\operatorname{div} \vec{F}$ je najpreprostejši v kartezičnem koordinatnem sistemu. V slednjem je diferencialno majhna prostornina $dV \rightarrow 0$ res prava kocka z ravnimi in med sabo enakimi ploskvami. Izvornost $\operatorname{div} \vec{F} = \vec{\nabla} \cdot \vec{F}$ zapišemo kot skalarni produkt vektorja »Nabla« in vektorske funkcije treh koordinat $\vec{F}(\vec{r})$.

Kot primera sta prikazana izračuna izvornosti $\operatorname{div} \vec{F}$ v valjnih (ρ, φ, z) in krogelnih (r, Θ, Φ) koordinatah. Laméjevi koeficienti tu ne poskrbijo samo za pravilnost številskega izračuna, pač pa poskrbijo tudi za

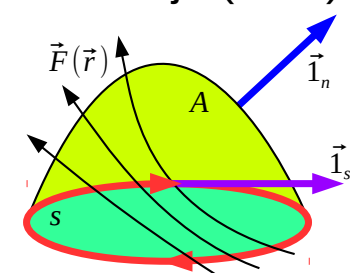
pravilne merske enote! Tudi izračun izvornosti $\operatorname{div} \vec{F} = \vec{\nabla} \cdot \vec{F}$ pomeni odvajanje po dolžini, čeprav vektorja »Nabla« običajno ne znamo zapisati v krivočrtnih koordinatah. Izvornost $\operatorname{div} \vec{F}$ mora imeti merske enote, ki imajo dodaten meter v imenovalcu [m] glede na komponente vektorske funkcije $\vec{F}(\vec{r})$.

Vrtinčenje vektorske funkcije $\operatorname{rot} \vec{F}$ opisuje Stokesov izrek. Če na izbrani ploskvi A seštejemo vse vrtince $\operatorname{rot} \vec{F}$, bo vsota enaka integralu funkcije $\vec{F}(\vec{r})$ po sklenjeni krivulji s , na katero je vpeta ploskev A .

Vrtinci $\operatorname{rot} \vec{F}$ (angleško: $\operatorname{curl} \vec{F}$) so vektorska veličina, ki kaže v smeri osi vrtenja po pravilu desnega vijaka. V poljubnem koordinatnem sistemu (q_1, q_2, q_3) izračunamo eno komponento vrtinčenja $\vec{1}_{q_3} \cdot (\operatorname{rot} \vec{F})$ tako, da zapišemo Stokesov izrek za diferencialno majhno ploskev

$dA = dl_1 dl_2 \rightarrow 0$ v drugih dveh koordinatah. Hkrati s ploskvijo se krči proti nič tudi sklenjena krivulja $s \rightarrow 0$:

Vrtinčenje (rotor)



Stokesov izrek

$$\iint_A (\operatorname{rot} \vec{F}) \cdot \vec{1}_n dA = \oint_s \vec{F} \cdot \vec{1}_s ds$$

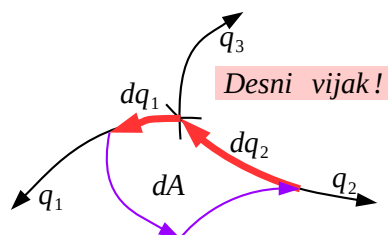
$$\vec{1}_{q_3} \cdot (\operatorname{rot} \vec{F}) = \lim_{dA \rightarrow 0} \frac{\oint \vec{F} \cdot \vec{1}_s ds}{dA}$$

$$dA = dl_1 dl_2 = h_1 h_2 dq_1 dq_2$$

$$dl_j = h_j(q_1, q_2, q_3) dq_j$$

$$\vec{1}_{q_3} \cdot (\operatorname{rot} \vec{F}) = \frac{1}{dA} [F_1(q_2) h_1(q_2) dq_1 + F_2(q_1 + dq_1) h_2(q_1 + dq_1) dq_2 - F_1(q_2 + dq_2) h_1(q_2 + dq_2) dq_1 - F_2(q_1) h_2(q_1) dq_2]$$

$$\vec{1}_{q_3} \cdot (\operatorname{rot} \vec{F}) = \frac{1}{h_1 h_2} \left[\frac{\partial(F_2 h_2)}{\partial q_1} - \frac{\partial(F_1 h_1)}{\partial q_2} \right]$$



Desni vijak!

$$\operatorname{rot} \vec{F} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} h_1 \vec{1}_{q_1} & h_2 \vec{1}_{q_2} & h_3 \vec{1}_{q_3} \\ \frac{\partial}{\partial q_1} & \frac{\partial}{\partial q_2} & \frac{\partial}{\partial q_3} \\ h_1 F_1 & h_2 F_2 & h_3 F_3 \end{vmatrix}$$

$$\operatorname{rot} \vec{F}(x, y, z) = \begin{vmatrix} \vec{1}_x & \vec{1}_y & \vec{1}_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix} = \vec{\nabla} \times \vec{F} = \operatorname{curl} \vec{F}$$

$$\operatorname{rot} \vec{F}(\rho, \varphi, z) = \frac{1}{\rho} \begin{vmatrix} \vec{1}_{q_1} & \rho \vec{1}_{q_2} & \vec{1}_z \\ \frac{\partial}{\partial \rho} & \frac{\partial}{\partial \varphi} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_\rho & \rho F_\varphi & F_3 \end{vmatrix}$$

$$\operatorname{rot} \vec{F}(r, \Theta, \Phi) = \frac{1}{r^2 \sin \Theta} \begin{vmatrix} \vec{1}_r & r \vec{1}_\Theta & r \sin \Theta \vec{1}_\Phi \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \Theta} & \frac{\partial}{\partial \Phi} \\ F_r & r F_\Theta & r \sin \Theta F_\Phi \end{vmatrix}$$

V krivočrtnem koordinatnem sistemu (q_1, q_2, q_3) se stranice diferencialno majhnega kvadrata $dA = dl_1 dl_2$ sicer sekajo pod pravim kotom, vendar stranice niso ravne niti niso enako velike med sabo. Ker sta

Laméjeva koeficienta $h_1(q_1, q_2, q_3)$ in $h_2(q_1, q_2, q_3)$ funkciji koordinat, niti nasprotiležne stranice krivočrtnega kvadrata kocke niso enako velike med sabo! Pri krčenju diferencialno majhnega kvadrata $dA \rightarrow 0$ dobimo poleg odvodov komponent vektorske funkcije F_1 in F_2 tudi odvode Laméjevih koeficientov h_1 in h_2 povsod tam, kjer nastopajo v dolžinah dl_j stranic krivočrtnega kvadrata.

Na podoben način kot komponento $\vec{1}_{q_3} \cdot (\text{rot } \vec{F})$ izračunamo še ostali dve komponenti vrtnčenja $\vec{1}_{q_1} \cdot (\text{rot } \vec{F})$ in $\vec{1}_{q_2} \cdot (\text{rot } \vec{F})$. Celoten izračun vrtnčenja $\text{rot } \vec{F}$ lahko lepo uredimo v determinanto 3×3 , ki spominja na vektorski produkt z dodatki Laméjevih koeficientov pred samo determinanto, v gornjo vrstico determinante s smerniki in v spodnjo vrstico determinante s komponentami vektorske funkcije $\vec{F}(\vec{r})$.

Izračun vrtnčenja $\text{rot } \vec{F}$ je najpreprostejši v kartezičnem koordinatnem sistemu. V slednjem so diferencialno majhne ploskve $dA_{ij} \rightarrow 0$ res pravi kvadrati z ravnimi in med sabo enakimi stranicami. Vrtnčenje $\text{rot } \vec{F} = \vec{\nabla} \times \vec{F}$ zapišemo kot vektorski produkt vektorja »Nabla« in vektorske funkcije treh koordinat $\vec{F}(\vec{r})$.

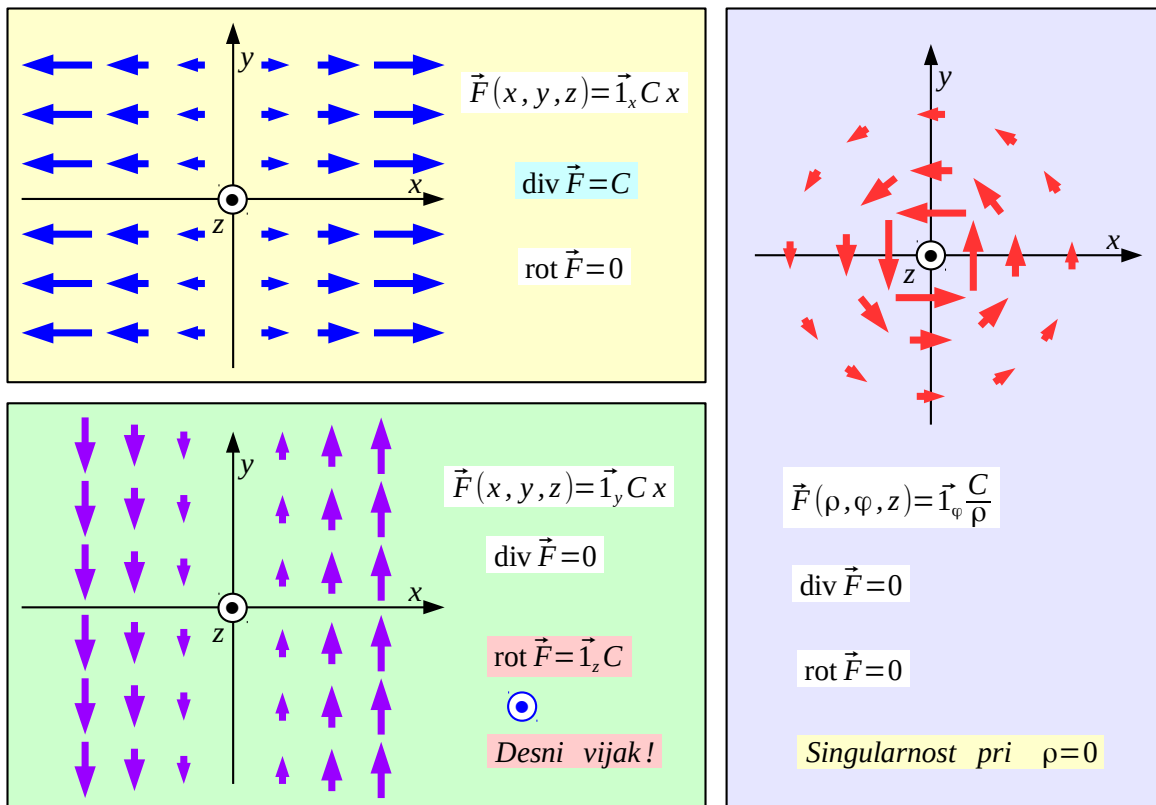
Kot primera sta prikazana izračuna vrtnčenja $\text{rot } \vec{F}$ v valjnih (ρ, φ, z) in krogelnih (r, Θ, Φ) koordinatah. Laméjevi koeficienti tu ne poskrbijo samo za pravilnost številskega izračuna, pač pa poskrbijo tudi za pravilne merske enote! Vektor vrtnčenja $\text{rot } \vec{F}$ mora imeti merske enote, ki imajo dodaten meter v imenovalcu [m] glede na vektorsko funkcijo $\vec{F}(\vec{r})$.

Glede na različne izraze za vrtnčenje se uporablja oznaka $\text{rot } \vec{F}$ v osrednji Evropi oziroma $\text{curl } \vec{F}$ v angleško govorečih deželah. V izogibanje zmešnjavi pogosto pišemo vrtnčenje kar kot $\vec{\nabla} \times \vec{F}$ ne glede na uporabljeni koordinatni sistem, čeprav vektorja »Nabla« običajno ne znamo zapisati v krivočrtnih koordinatah.

Izvornost (divergenca) in vrtnčenje (rotor) skupno uporabljata vseh devet med sabo neodvisnih odvodov vektorske funkcije $\vec{F}(\vec{r})$ v treh dimenzijah. Od teh uporablja izvornost tri odvode komponent po pripadajočih koordinatah, vrtnčenje pa šest odvodov komponent po preostalih koordinatah. Izvornost $\text{div } \vec{F}$ in vrtnčenje $\text{rot } \vec{F}$ sta torej dve med sabo popolnoma neodvisni funkciji. Z drugimi besedami, vektorsko funkcijo

$\vec{F}(\vec{r})$ poznamo do konstante natančno, če poznamo vse njene odvode, torej izvornost $\text{div } \vec{F}$ in vrtničenje $\text{rot } \vec{F}$.

Nekaj preprostih zgledov izvornosti $\text{div } \vec{F}$ in vrtničenja $\text{rot } \vec{F}$ je prikazanih na spodnji sliki. Levo zgoraj je primer vektorske funkcije $\vec{F}(\vec{r})$, ki ima izvore. Jakost vektorjev narašča v isti smeri, kamor kažejo vektorji. Naraščajoči pretok zahteva prisotnost izvorov:



Levo spodaj je primer vektorske funkcije $\vec{F}(\vec{r})$, ki ima vrtince. Velikost vektorjev se v isti smeri ne spreminja, torej izvorov ni. Kakršnakoli sklenjena pot v ravnini xy daje rezultat različen od nič, torej obstajajo vrtinci. Vrtinci imajo vektorski značaj. Vektor vrtničenja kaže v smeri osi vrtenja, torej v smeri \vec{i}_z po pravilu desnega vijaka.

Zgled na desni zagotovo namiguje na vrtenje. Kljub temu funkcija $\vec{F}(\vec{r})$ nima niti izvorov niti vrtincev? Kakršnakoli sklenjena pot v ravnini xy daje rezultat nič pod pogojem, da pot ne zajame singularnosti v osi z oziroma pri $\rho = 0$. Zgled na desni je torej strogo opozorilo: kakršnokoli odvajanje ne deluje pravilno v singularnostih. Singularnosti moramo v naših računih upoštevati na drugačen način, saj tam ne smemo računati odvodov.

Fizikalne naloge pogosto privedejo do diferencialnih enačb druge stopnje. Vsi opisani postopki odvajanja: smerni odvod $\text{grad } T$, izvornost $\text{div } \vec{F}$ in vrtnčenje $\text{rot } \vec{F}$ pomenijo odvajanje prvega reda. Odvode drugega reda dobimo tako, da sestavimo dva postopka odvajanja.

V fizikalnih nalogah je najbolj pogost Laplacejev operator odvajanja drugega reda. Skalarni Laplacejev operator zapišemo z veliko črko »Delta«, ki iz skalarne funkcije $T(\vec{r})$ naredi novo skalarno funkcijo ΔT :

$$\text{div}(\text{grad } T) = \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} T) = \Delta T = \frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial z^2}$$

Smerni odvod $\text{grad } T$ je vektorska funkcija, torej smemo izračunati njeno vrtnčenje, ki je vedno enako nič. Zapis odvajanja z vektorjem »Nabla« takoj razloži, zakaj. Vektorski produkt dveh enakih vektorjev je vedno enak nič, torej smerni odvod nima vrtincev:

$$\text{rot}(\text{grad } T) = \vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} T) = 0$$

Ko bi smerni odvod $\text{grad } T$ imel vrtince, bi pri integriranju dobili različne vrednosti izvorne skalarne funkcije $T(\vec{r})$ odvisno od izbrane integracijske poti, kar zagotovo ni smiselno. Omejitve obstajajo tudi za vrtince, ki ne smejo imeti izvorov:

$$\text{div}(\text{rot } \vec{F}) = \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{F}) = 0$$

Matematična razlaga pravi, da je notranji vektorski produkt (vrtnčenje) vedno pravokoten na oba vektorja. Torej deluje zunanji skalarni produkt (izvornost) med dvema vektorjema, ki sta med sabo pravokotna. Ko bi vrtinci imeli izvore, bi bila rezultata integracije vrtincev po dveh različnih ploskvah A_1 in A_2 , vpetih na isto sklenjeno krivuljo s , med sabo različna, kar nasprotuje opisu vrtnčenja s Stokesovim izrekom.

Izvornost sicer pogosto potrebujemo za Gaussov izrek, da zahtevno integracijo po prostornini V prevedemo na manj zahtevo oziroma zanimivejšo integracijo po sklenjeni ploskvi A . Izvornost lahko razvijemo tako za skalarni funkciji $U(\vec{r})$ in $W(\vec{r})$ kot za vektorski funkciji $\vec{A}(\vec{r})$ in $\vec{B}(\vec{r})$:

$$\text{div}(U \text{ grad } W - W \text{ grad } U) = \vec{\nabla} \cdot (U \vec{\nabla} W - W \vec{\nabla} U) = U \Delta W - W \Delta U$$

$$\operatorname{div}(\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{\nabla} \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{A}) - \vec{A} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \vec{B} \cdot \operatorname{rot} \vec{A} - \vec{A} \cdot \operatorname{rot} \vec{B}$$

Končno se nam pri reševanju enačb v elektrodinamiki pogosto pojavi vrtnčenje vrtnčenja oziroma izraz $\operatorname{rot}(\operatorname{rot} \vec{F}) = \vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{F})$. Izraz skušamo prevesti v vektorski Laplace, ki je definiran kot:

$$\Delta \vec{F} = \operatorname{grad}(\operatorname{div} \vec{F}) - \operatorname{rot}(\operatorname{rot} \vec{F}) = \vec{1}_x \Delta F_x + \vec{1}_y \Delta F_y + \vec{1}_z \Delta F_z$$

Vektorski Laplace ima eno samo dobro lastnost. V kartezičnih koordinatah ga lahko razvijemo v vsoto treh skalarnih Laplace na posameznih komponentah vektorske funkcije. Skalarni Laplace je nazadnje tisto, kar dejansko znamo rešiti. Poleg kartezičnih koordinat je razvoj v skalarni Laplace možen povsod tam, kjer so smerni vektorji konstantni. V valjnih in valjno-eliptičnih koordinatah je smernik $\vec{1}_z$ konstanten, torej smemo komponento z vektorskega Laplace $\vec{1}_z \cdot \Delta \vec{F} = \Delta F_z$ zapisati s skalarnim Laplace pripadajoče komponente F_z .

* * * * *