

Kugelkoordinaten

Kugelkoordinaten (sphärische Polarkoordinaten) eignen sich besonders für kugelsymmetrische Aufgaben mit Zentralymmetrie (keine Richtungsabhängigkeit)!

Die orthonormierten Basisvektoren zu den Koordinaten $\{r, \vartheta, \varphi\}$, also $\vec{e}_r, \vec{e}_\vartheta, \vec{e}_\varphi$ bilden ein Rechtssystem. Aus ihrer Projektion auf die kartesischen Achsen folgt:

$$\vec{e}_r(\vartheta, \varphi) = \vec{e}_x \sin \vartheta \cos \varphi + \vec{e}_y \sin \vartheta \sin \varphi + \vec{e}_z \cos \vartheta$$

$$\vec{e}_\vartheta(\vartheta, \varphi) = \vec{e}_x \cos \vartheta \cos \varphi + \vec{e}_y \cos \vartheta \sin \varphi - \vec{e}_z \sin \vartheta$$

$$\vec{e}_\varphi(\varphi) = -\vec{e}_x \sin \varphi + \vec{e}_y \cos \varphi$$

mit den konstanten Basisvektoren des kartesischen Systems $\vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z$!

Die Basisvektoren sind alle nicht mehr konstant sondern von ϑ und φ (\vec{e}_φ nur von φ) abhängig und ändern sich entsprechend $d\vec{e}_r = \vec{e}_\vartheta d\vartheta + \vec{e}_\varphi \sin \vartheta d\varphi$, $d\vec{e}_\vartheta = -\vec{e}_r d\vartheta + \vec{e}_\varphi \cos \vartheta d\varphi$ bzw. $d\vec{e}_\varphi = -(\vec{e}_r \sin \vartheta + \vec{e}_\vartheta \cos \vartheta) d\varphi$.

Für die Vektoren des Ortes, der Geschwindigkeit und der Beschleunigung erhält man damit:

$$\vec{r}(t) = r(t) \vec{e}_r \quad \vec{v}(t) = \dot{\vec{r}}(t) = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\vartheta} \vec{e}_\vartheta + r \sin \vartheta \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi$$

$$\vec{a}(t) = \ddot{\vec{r}}(t) = (\ddot{r} - r\dot{\vartheta}^2 - r\sin^2 \vartheta \dot{\varphi}^2) \vec{e}_r + (r\ddot{\vartheta} + 2\dot{r}\dot{\vartheta} - r\sin \vartheta \cos \vartheta \dot{\varphi}^2) \vec{e}_\vartheta + (r\sin \vartheta \ddot{\varphi} + 2\sin \vartheta \dot{r} \dot{\varphi} + 2r\cos \vartheta \dot{\vartheta} \dot{\varphi}) \vec{e}_\varphi$$

Das Volumenelement in Kugelkoordinaten bestimmt sich mit den Längenelementen entlang der Achsen dr , $r d\vartheta$ und $r \sin \vartheta d\varphi$ zu $dV = r^2 dr \sin \vartheta d\vartheta d\varphi$, die Vektordifferentialoperatoren und der Laplace-Operator zu:

$$\text{grad } U(r, \vartheta, \varphi) = \frac{\partial U}{\partial r} \vec{e}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial U}{\partial \vartheta} \vec{e}_\vartheta + \frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial U}{\partial \varphi} \vec{e}_\varphi$$

$$\text{div } \vec{A}(r, \vartheta, \varphi) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 A_r)}{\partial r} + \frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial(\sin \vartheta A_\vartheta)}{\partial \vartheta} + \frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial A_\varphi}{\partial \varphi}$$

$$\text{rot } \vec{A}(r, \vartheta, \varphi) = \frac{1}{r \sin \vartheta} \left(\frac{\partial(\sin \vartheta A_\varphi)}{\partial \vartheta} - \frac{\partial A_\vartheta}{\partial \varphi} \right) \vec{e}_r + \left(\frac{1}{r \sin \vartheta} \frac{\partial A_r}{\partial \varphi} - \frac{1}{r} \frac{\partial(r A_\varphi)}{\partial r} \right) \vec{e}_\vartheta + \frac{1}{r} \left(\frac{\partial(r A_\vartheta)}{\partial r} - \frac{\partial A_r}{\partial \vartheta} \right) \vec{e}_\varphi$$

$$\Delta U(r, \vartheta, \varphi) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial U}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} \left(\sin \vartheta \frac{\partial U}{\partial \vartheta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \vartheta} \frac{\partial^2 U}{\partial \varphi^2}$$

