

ラプラシアンの極座標表示の求め方 (力技) ベクトル演算子 (grad や div) を忘れても, 偏微分だけでできれば OK.

$$(x,y,z) \text{ と } (r,\theta,\phi) \text{ の関係は, } \begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ \cos \theta = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \\ \tan \phi = \frac{y}{x} \end{cases} \quad \text{--- ①, または } \begin{cases} x = r \sin \theta \cos \phi \\ y = r \sin \theta \sin \phi \\ z = r \cos \theta \end{cases} \text{ である.}$$

まず偏微分の公式を用いると, x, y, z の偏微分は r, θ, ϕ の関数として次のように書ける.

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x} &= \frac{\partial r}{\partial x} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\partial \theta}{\partial x} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{\partial}{\partial \phi} \\ \frac{\partial}{\partial y} &= \frac{\partial r}{\partial y} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\partial \theta}{\partial y} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\partial \phi}{\partial y} \frac{\partial}{\partial \phi} \quad \text{--- ②} \\ \frac{\partial}{\partial z} &= \frac{\partial r}{\partial z} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\partial \theta}{\partial z} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \frac{\partial}{\partial \phi} \end{aligned}$$

②の係数 ($\frac{\partial r}{\partial x}$ など) は定義式①を両辺 x, y, z で偏微分し, r, θ, ϕ で表して求める. 例えば x の場合,

$$\frac{\partial r}{\partial x} = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \sin \theta \cos \phi, \quad -\sin \theta \frac{\partial \theta}{\partial x} = -\frac{xz}{(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2})^3} \Rightarrow \frac{\partial \theta}{\partial x} = \frac{\cos \theta \cos \phi}{r}$$

$\frac{1}{\cos^2 \phi} \frac{\partial \phi}{\partial x} = -\frac{y}{x^2} \Rightarrow \frac{\partial \phi}{\partial x} = -\frac{\sin \phi}{r \sin \theta}$ などとなる. y, z についても計算して, それらを②に代入すると

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x} &= \sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \\ \frac{\partial}{\partial y} &= \sin \theta \sin \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \sin \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\cos \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \quad \text{--- ③} \\ \frac{\partial}{\partial z} &= \cos \theta \frac{\partial}{\partial r} - \frac{\sin \theta}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \end{aligned}$$

となる. 次に, 2次偏微分を求める. 例えば $\frac{\partial^2}{\partial x^2}$ の場合, $\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial}{\partial x} \right)$ を計算すればよいので, ③の第一式から

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2}{\partial x^2} &= \sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} \left(\sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \right) + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \\ &\quad - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \left(\sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \end{aligned}$$

ここで, 例えば第一項は r による偏微分なので, r の関数とそうでないものを分ければよい. すると,

$$\text{右辺第一項} = \sin \theta \cos \phi \left(\sin \theta \cos \phi \frac{\partial^2}{\partial r^2} - \frac{\cos \theta \cos \phi}{r^2} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial^2}{\partial r \partial \theta} + \frac{\sin \phi}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial^2}{\partial r \partial \phi} \right)$$

などとなる. 計算はかなり大変 (そういう意味でベクトル演算子を勉強した方が楽かも) であるが, 丁寧に

順番に計算する. 同じように $\frac{\partial^2}{\partial y^2}$, $\frac{\partial^2}{\partial z^2}$ も計算する. そうしてそれらを全て加えればラプラシアン (Δ) が求

められる. 多くの項が打ち消し合ったり, $\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$ などで簡単になるのが分かるはず. 結局,

$$\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \left(\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \quad \text{--- ④}$$

となる (はず). 各自で確認すること!! ④式はテキスト III(6.28)式を展開した形と同じであることが分かる.