

เอกสารอ้างอิง

1. International Telephone and Telegraph Corporation, Reference Data for Radio Engineers. New York : Howard W. Sams & Co., Inc., pp 1-2
2. Wait, J.R., 1974 IEEE Transactions on Communications. (Special Issue on ELF Communications) Now York : The IEEE Communications Society. pp 353-587
3. Dejnakarintara, M., 1974 A Theoretical Study of Electrical coupling between the Troposphere, Ionosphere, and Magnetosphere. California : Technical Report No. 3453-3, Radioscience Laboratory, Stanford Electronics Laboratories, Stanford University.
4. มงคล เดชนครินทร์ , 2521 การคำนวณค่าโดยประมาณของสนามแม่เหล็กไฟฟ้าในย่านความถี่ ULF-ELF ในตัวกลางแอนไอโซโทรปิก กรุงเทพฯ : บทความใน " ไฟฟ้าสื่อสาร " หนังสือประกอบการประชุมทางวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้า 8 สถาบันอุดมศึกษา ครั้งที่ 1 ณ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าวิทยาเขตเจ้าคุณทหาร ลาดกระบัง หน้า 2-1-1 ถึง 2-1-26
5. _____ 2523 การคำนวณค่าโดยวิธีที่ถูกต้องแน่นอนสำหรับสนามแม่เหล็กไฟฟ้าในย่านความถี่ ULF-ELF ในตัวกลางเอกพันธ์ชนิดแอนไอโซโทรปิก กรุงเทพฯ : บทความใน "ไฟฟ้าสื่อสาร" หนังสือประกอบการทางวิชาการวิศวกรรมไฟฟ้า 8 สถาบันอุดมศึกษา ครั้งที่ 3 ณ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์ บางเขน หน้า 45-59
6. Dejnakarintara, M., 1978 ULF-ELF Electromagnetic Fields in An Anisotropic Medium. Bangkok : Research report No. 20-EE-2520, Engineering Research Center, Faculty of Engineering, Chulalongkorn University.

7. Garabedian, P.R., 1963 Partial Differential Equation. New York :
John Wiley & Sons, Inc., pp 57-94
8. Hinchey, F.A., 1980 Introduction to Applicable Mathematics, part 1
Elementary Analysis. New Delhi : Wiley Eastern Limited
9. Spiegel, M.R., 1959 Vector Analysis and Introduction to Tensor
Analysis. Singapore : Schaum's Outline Series, McGraw-Hill
International Book Company. pp 166-217
10. Wylie, C.R., 1961 Advanced Engineering Mathematics. Tokyo : McGraw-
Hill International Book Company. pp 321-381, 388-440, 696-728
11. Ramo, Whinnery, and, Duzer, 1965 Fields and Waves in Communication
Electronics. New York : McGraw-Hill International Book Company.
pp 150-268, 322-366, 486-529
12. มงคล เดชนครินทร์ , 2522 เทคนิคการประมาณค่าทางวิศวกรรม กรุงเทพฯ ฯ : เอกสาร
ประกอบการสอนวิชา 162-501. Approximation Techniques in Engineering.
ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย
13. Einuadi, F. and Wait, J.R., 1971 Analysis of the Excitation of the
Earth Ionosphere wave guide by a Satellite-Borne Antenna.
Can.J.Phys., 49, 477
14. Fano, R.M.; Chu, L.J., and Adder, R.B., 1960 Electromagnetic Fields,
Energy, and Forces. New York : John Wiley & Sons, Inc., pp 234

ภาคผนวก

ภาคผนวก ก

การประมาณค่าสนามแม่เหล็กไฟฟ้าขนาดความถี่ ULF-ELF

ถ้าสมมติว่า สนามแม่เหล็กไฟฟ้าไม่มีการเปลี่ยนแปลงตามเวลา $e^{i\omega t}$ เราจะได้สมการของแมกซ์เวลล์ สำหรับสนามดังกล่าวนี้เป็น

$$\nabla \times \vec{E} = i\omega\vec{B} = -i\omega\mu\vec{H} \quad \dots\dots(1)$$

$$\nabla \times \vec{H} = \vec{J} + i\omega\vec{D} = \sigma\vec{E} + i\omega\epsilon\vec{E} \quad \dots\dots(2)$$

เมื่อ \vec{E} และ \vec{H} เป็นเวกเตอร์เฟสเซอร์ซึ่งแทนสนามไฟฟ้าและสนามแม่เหล็กตามลำดับ และเพื่อความสะดวกในการวิเคราะห์สมการ เราจะสมมติว่าตัวกลางที่เกี่ยวข้องเป็นแบบเชิงเส้น (linear) เอกพันธ์ (homogeneous) และเป็นแบบไอโซโทรปิก (isotropic)

ที่ $\omega = 0$ (กรณีสนามไฟฟ้าสถิตและสนามแม่เหล็กสถิต หรือ DC) เราจะทำให้ $\vec{E} = \vec{E}_0$ และ $\vec{H} = \vec{H}_0$ ดังนั้นจากสมการ (1) และ (2) จะได้

$$\nabla \times \vec{E}_0 = 0 \quad \dots\dots(3)$$

$$\nabla \times \vec{H}_0 = \sigma\vec{E}_0 \quad \dots\dots(4)$$

สมการ (3) และ (4) นี้ เมื่อเราใช้ร่วมกับสมการของแมกซ์เวลล์อีก 2 สมการ คือ

$$\nabla \cdot \vec{E}_0 = \rho/\epsilon \quad \text{หรือ} \quad \nabla \cdot \vec{D} = \rho \quad \dots\dots(5)$$

$$\text{และ} \quad \nabla \cdot \vec{H}_0 = 0 \quad \text{หรือ} \quad \nabla \cdot \vec{B}_0 = 0 \quad \dots\dots(6)$$

จะทำให้เราเอาค่าของ \vec{E}_0 และ \vec{H}_0 ออกมาได้

ที่ $\omega \approx 0$ (กรณีของคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้าความถี่ต่ำ หรือ ULF-ELF) เราสามารถใช้พจน์ $-i\omega\mu\vec{H}_0$ ทางขวามือของสมการ (1) และพจน์ $i\omega\epsilon\vec{E}_0$ ทางขวามือของสมการ (2) เป็นพจน์รบกวนในการ

สมการทั้งสอง และหาค่า \vec{E} กับ \vec{H} ตัวใหม่ออกมาได้โดยที่ \vec{E} และ \vec{H} ตัวใหม่มีค่าต่างจาก \vec{E}_0 และ \vec{H}_0 ที่หาได้จากสมการ (3) และ (4) ไม่มากนัก โดยสมมติให้สนามแม่เหล็กไฟฟ้าตัวใหญ่เป็น

$$\vec{E}_{(1)} = \vec{E}_0 + \vec{E}_1 \quad \dots\dots(7)$$

$$\vec{H}_{(1)} = \vec{H}_0 + \vec{H}_1 \quad \dots\dots(8)$$

เมื่อใช้นิพจน์ของ $\vec{E}_{(1)}$ และ $\vec{H}_{(1)}$ ในสมการ (7) และ (8) สำหรับพจน์ทางซ้ายมือของสมการ (1) และ (2) และพจน์อื่นที่ไม่มี ω เป็นตัวคูณ เราจะได้

$$\begin{aligned} \nabla \times \vec{E}_{(1)} &= (\nabla \times \vec{E}_0) + (\nabla \times \vec{E}_1) = i\omega\mu\vec{H}_0 \\ \nabla \times \vec{E}_1 &= i\omega\mu\vec{H}_0 \quad \dots\dots(9) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \nabla \times \vec{H}_{(1)} &= (\nabla \times \vec{H}_0) + (\nabla \times \vec{H}_1) = \sigma\vec{E}_0 + \sigma\vec{E}_1 + i\omega\epsilon\vec{E}_0 \\ \nabla \times \vec{H}_1 &= \sigma\vec{E}_1 + i\omega\epsilon\vec{E}_0 \quad \dots\dots(10) \end{aligned}$$

จากนี้ถ้าเราใช้ $\vec{E}_{(1)}$ และ $\vec{H}_{(1)}$ ในพจน์รบกวนในสมการ (1) และ (2) เราจะได้ค่าสนามใหม่เป็น

$$\vec{E}_{(2)} = \vec{E}_0 + \vec{E}_1 + \vec{E}_2 \quad \dots\dots(11)$$

$$\text{และ } \vec{H}_{(2)} = \vec{H}_0 + \vec{H}_1 + \vec{H}_2 \quad \dots\dots(12)$$

โดยที่

$$\nabla \times \vec{E}_2 = -i\omega\mu\vec{H}_1 \quad \dots\dots(13)$$

$$\nabla \times \vec{H}_2 = \sigma\vec{E}_2 + i\omega\epsilon\vec{E}_1 \quad \dots\dots(14)$$

ในกรณีทั่ว ๆ ไป ถ้าเราได้

$$\vec{E} = \vec{E}_0 + \vec{E}_1 + \vec{E}_2 + \dots\dots + \vec{E}_{n-1} + \vec{E}_n$$

$$\vec{H} = \vec{H}_0 + \vec{H}_1 + \vec{H}_2 + \dots + \vec{H}_{n-1} + \vec{H}_n \quad \dots(16)$$

เราจะได้ความสัมพันธ์ระหว่างสนามอันดับ n และสนามอันดับ $n-1$ เป็น

$$\nabla \times \vec{E}_n = -i\omega\mu\vec{H}_{n-1} \quad \dots(17)$$

และ
$$\nabla \times \vec{H}_n = \vec{\sigma E}_n + i\omega\epsilon\vec{E}_{n-1} \quad \dots(18)$$

ถ้าตัวกลางเป็นแบบแอนไอโซโทรปิก (anisotropic) โดยที่สภาพนำไฟฟ้าเป็นแบบ เทนเซอร์ $\vec{\sigma}$ เราจะได้ผลเหมือนกับที่ได้ข้างบนนี้ทุกประการ ยกเว้นตัว σ เท่านั้นที่ต้องเปลี่ยนเป็น $\vec{\sigma}$

ภาคผนวก ข

การหาทิศทางของเทนเซอร์ของสภาพนำไฟฟ้า

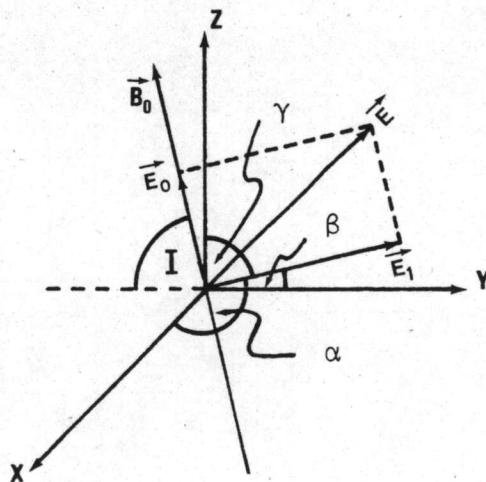
ค่าความหนาแน่นกระแส (current density) ในชั้นบรรยากาศที่มีคุณสมบัติของตัวกลางเป็นแอนไอโซโทรปิกจะมีความสัมพันธ์กับค่าสภาพนำไฟฟ้า σ_1 , σ_2 , และ σ_3 ⁽³⁾ ดังนี้

$$\vec{J} = \sigma_0 \vec{E}_0 + \sigma_1 \vec{E}_1 + \sigma_2 \frac{\vec{E}_1 \times \vec{B}_0}{|\vec{B}_0|} \dots\dots(1)$$

โดยที่ \vec{J} = ความหนาแน่นกระแส

\vec{E}_0 = สนามไฟฟ้าที่ขนานกับสนามแม่เหล็กโลก \vec{B}_0

\vec{E}_1 = สนามไฟฟ้าที่ตั้งฉากกับสนามแม่เหล็กโลก \vec{B}_0



รูปที่ ข.1 แสดงเส้นแรงสนามแม่เหล็กโลกกับมุมต่าง ๆ ที่จะใช้ในการคำนวณ

สนามแม่เหล็ก \vec{B}_0 อยู่ในแนวระนาบ yz เวกเตอร์หน่วยในแนว \vec{E}_0 กำหนดได้เป็น \vec{a}_N และเวกเตอร์หน่วยในแนว \vec{E}_1 กำหนดได้เป็น \vec{a}_T และเวกเตอร์หน่วยในระบบแกนประสานคาร์ทีเซียนเป็น \vec{a}_x , \vec{a}_y และ \vec{a}_z ในแกน x , y และ z ตามลำดับ

ดังนั้นเราจะได้ความสัมพันธ์ต่าง ๆ ดังนี้

$$\vec{E}_0 = |\vec{E}| \cos\theta \vec{a}_N \quad \dots\dots(2)$$

$$\vec{E}_1 = |\vec{E}| \sin\theta \vec{a}_T \quad \dots\dots(3)$$

$$\vec{B}_0 = |\vec{B}_0| \vec{a}_N \quad \dots\dots(4)$$

$$\vec{a}_N = \frac{\vec{E}_0}{|\vec{E}_0|} = \frac{-|\vec{E}_0| \cos I \vec{a}_y + |\vec{E}_0| \sin I \vec{a}_z}{|\vec{E}_0|}$$

$$= -\cos I \vec{a}_y + \sin I \vec{a}_z \quad \dots\dots(5)$$

$$\vec{a}_T = \frac{\vec{E}_1}{|\vec{E}_1|} = \frac{|\vec{E}_1| \cos\alpha \vec{a}_x + |\vec{E}_1| \cos\beta \vec{a}_y + |\vec{E}_1| \cos\gamma \vec{a}_z}{|\vec{E}_1|}$$

$$= \cos\alpha \vec{a}_x + \cos\beta \vec{a}_y + \cos\gamma \vec{a}_z \quad \dots\dots(6)$$

จากสมการ (6) เราจะได้ความสัมพันธ์ว่า

$$\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1 \quad \dots\dots(7)$$

$$\text{ดังนั้น } \vec{E} = \vec{E}_0 + \vec{E}_1 \quad \dots\dots(8)$$

$$\begin{aligned} \vec{E} &= |\vec{E}_1| \cos\alpha \vec{a}_x + (|\vec{E}_1| \cos\beta - |\vec{E}_0| \cos I) \vec{a}_y \\ &\quad + (|\vec{E}_1| \cos\gamma + |\vec{E}_0| \sin I) \vec{a}_z \dots\dots(9) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{หรือ } |\vec{E}| &= |\vec{E}_1|^2 \cos^2\alpha + |\vec{E}_1|^2 \cos^2\beta + |\vec{E}_0|^2 \cos^2 I - \\ &\quad 2 |\vec{E}_0| |\vec{E}_1| \cos I \cos\beta \\ &\quad + |\vec{E}_1|^2 \cos^2\gamma + |\vec{E}_0|^2 \sin^2 I + 2 |\vec{E}_0| |\vec{E}_1| \sin I \cos\gamma \end{aligned}$$

$$= |\vec{E}_1|^2 + |\vec{E}_0|^2 + 2|\vec{E}_0||\vec{E}_1|$$

$$(\sin I \cos \gamma - \cos I \cos \beta) \quad \dots\dots(10)$$

จากสมการ (9)

$$|\vec{E}|^2 = |\vec{E}_0|^2 + |\vec{E}_1|^2 \quad \dots\dots(11)$$

สมการ (10) = สมการ (11) เราจะได้ความสัมพันธ์อีกว่า

$$\sin I \cos \gamma = \cos I \cos \beta \quad \dots\dots(12)$$

$$\frac{\vec{E}_1 \times \vec{B}_0}{|\vec{B}_0|} = \begin{bmatrix} \vec{a}_x & \vec{a}_y & \vec{a}_z \\ |\vec{E}_1|_x & |\vec{E}_1|_y & |\vec{E}_1|_z \\ 0 & -|\vec{B}_0| \cos I & |\vec{B}_0| \sin I \end{bmatrix}$$

($|\vec{E}_1|_x$ คือ องค์ประกอบในแนวแกน x ของ \vec{E})

$$= \frac{1}{|\vec{B}_0|} (|\vec{E}_1| \cos \beta |\vec{B}_0| \sin I + |\vec{E}_1| \cos \gamma |\vec{B}_0| \cos I) \vec{a}_x -$$

$$(|\vec{E}_1| \cos \alpha |\vec{B}_0| \sin I) \vec{a}_y - (|\vec{E}_1| \cos \alpha |\vec{B}_0| \cos I) \vec{a}_z$$

$$= (|\vec{E}_1| \cos \beta \sin I + |\vec{E}_1| \cos \gamma \cos I) \vec{a}_x - (|\vec{E}_1| \cos \alpha \sin I) \vec{a}_y$$

$$- (|\vec{E}_1| \cos \alpha \cos I) \vec{a}_z \quad \dots\dots(13)$$

จากสมการ (9) เราจะได้องค์ประกอบในแนว x , y , และ z ดังนี้

$$E_x = |\vec{E}_1| \cos \alpha \quad \dots\dots(14)$$

$$E_y = |\vec{E}_1| \cos\beta - |\vec{E}_0| \cos I \quad \dots\dots(15)$$

$$E_z = |\vec{E}_1| \cos\beta + |\vec{E}_0| \sin I \quad \dots\dots(16)$$

จากสมการ (1) เราจะสามารถเขียนนิพจน์ของ \vec{J} ในเทอมต่าง ๆ ของ \vec{E} และ องค์ประกอบของ \vec{E} ได้ดังนี้

$$\begin{aligned} \vec{J} &= -\sigma_0 |\vec{E}_0| \cos I \vec{a}_y + \sigma_0 |\vec{E}_0| \sin I \vec{a}_z + \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\alpha \vec{a}_x + \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\beta \vec{a}_y \\ &\quad + \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\gamma \vec{a}_z + \sigma_2 \{ (|\vec{E}_1| \cos\beta \sin I + |\vec{E}_1| \cos\gamma \cos I) \vec{a}_x - \\ &\quad (|\vec{E}_1| \cos\alpha \sin I) \vec{a}_y - (|\vec{E}_1| \cos\alpha \cos I) \vec{a}_z \} \\ &= (\sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\alpha + \sigma_2 |\vec{E}_1| \cos\beta \sin I + \sigma_2 |\vec{E}_1| \cos\gamma \cos I) \vec{a}_x \\ &\quad + (-\sigma_0 |\vec{E}_0| \cos I + \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\beta - \sigma_2 |\vec{E}_1| \cos\alpha \sin I) \vec{a}_y \\ &\quad + (\sigma_0 |\vec{E}_0| \sin I + \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\gamma - \sigma_2 |\vec{E}_1| \cos\alpha \cos I) \vec{a}_z \dots\dots(17) \end{aligned}$$

จากสมการ (17) เราสามารถหาความสัมพันธ์ได้ว่า

$$\sigma_1 |\vec{E}_1| \cos\alpha = \sigma_1 E_x \quad \dots\dots(18)$$

$$\begin{aligned} \sigma_2 |\vec{E}_1| \cos\beta \sin I + \sigma_2 |\vec{E}_1| \cos\gamma \cos I &= \sigma_2 \sin I |\vec{E}_1| \cos\beta - \sigma_2 \sin I |\vec{E}_0| \cos I + \\ &\quad \sigma_2 \sin I |\vec{E}_0| \cos I + \sigma_2 \cos I |\vec{E}_1| \cos\gamma \\ &= \sigma_2 \sin I (|\vec{E}_1| \cos\beta - |\vec{E}_0| \cos I) + \sigma_2 \cos I \\ &\quad (|\vec{E}_1| \cos\gamma + |\vec{E}_0| \sin I) \\ &= \sigma_2 \sin I E_y + \sigma_2 \cos I E_z \quad \dots\dots(19) \end{aligned}$$

$$-\sigma_2 \sin I |\vec{E}_1| \cos\alpha = -\sigma_2 \sin I E_x \quad \dots\dots(20)$$

$$\begin{aligned}
-\sigma_0 |\vec{E}_0| \cos I &= -\sigma_0 |\vec{E}_0| \cos I (\sin^2 I + \cos^2 I) \\
&= -\sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \cos I - \sigma_0 \cos I \sin I |\vec{E}_0| \sin I \\
&= -\sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \cos I + \sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}| \\
&\quad \cos \beta - \sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}| \cos \beta - \sigma_0 \cos I \sin I \\
&\quad |\vec{E}| \sin I \\
&= -\sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \cos I + \sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}_1| \cos \beta \\
&\quad \sigma_0 \cos I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma - \sigma_0 \cos I \sin I |\vec{E}_0| \sin I \\
&\hspace{15em} (\text{จากสมการ (12)})
\end{aligned}$$

$$= \sigma_0 \cos I \cos I E_y - \sigma_0 \cos I \sin I E_z \quad \dots (21)$$

$$\begin{aligned}
\sigma_1 |\vec{E}_1| \cos \beta &= \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos \beta (\sin^2 I + \cos^2 I) \\
&= \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \beta + \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_1| \cos \beta \\
&= \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \beta - \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_0| \cos I + \\
&\quad \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_0| \cos I + \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_1| \\
&= \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \beta - \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_0| \cos I + \\
&\quad \sigma_1 \sin I \cos I |\vec{E}_0| \sin I + \sigma_1 \cos I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma
\end{aligned}$$

(จากสมการ(12))

$$= \sigma_1 \sin I \sin I E_y + \sigma_1 \cos I \sin I E_z \quad \dots\dots(22)$$

$$-\sigma_2 |\vec{E}_1| \cos \alpha \cos I = -\sigma_2 \cos I E_x \quad \dots\dots(23)$$

$$\begin{aligned} \sigma_0 |\vec{E}_0| \sin I &= \sigma_0 |\vec{E}_0| \sin I (\sin^2 I + \cos^2 I) \\ &= \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_0| \sin I + \sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \sin I \\ &= \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_0| \sin I + \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma - \\ &\quad \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma + \sigma_0 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \sin I \\ &= \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_0| \sin I + \sigma_0 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma - \\ &\quad \sigma_0 \sin I \cos I |\vec{E}_1| \cos \beta + \sigma_0 \sin I \cos I |\vec{E}_0| \cos I \end{aligned}$$

(จากสมการ (12))

$$= -\sigma_0 \cos I \sin I E_y + \sigma_0 \sin I \sin I E_z \quad \dots\dots(24)$$

$$\begin{aligned} \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos \gamma &= \sigma_1 |\vec{E}_1| \cos \gamma (\sin^2 I + \cos^2 I) \\ &= \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma + \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_1| \cos \gamma \\ &= \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_1| \cos \gamma + \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \sin I - \\ &\quad \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \sin I + \sigma_1 \sin I \sin I |\vec{E}_1| \cos \gamma \\ &= \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_1| \cos \gamma + \sigma_1 \cos I \cos I |\vec{E}_0| \sin I - \\ &\quad \sigma_1 \sin I \cos I |\vec{E}_0| \cos I + \sigma_1 \sin I \cos I |\vec{E}_1| \cos \beta \end{aligned}$$

(จากสมการ (12))

$$= \sigma_1 \cos I \sin I E_y + \sigma_1 \cos I \cos I E_z \quad \dots\dots(25)$$

จากสมการ (12) ถึงสมการ (25) และให้ความสัมพันธ์ที่ว่า

$$S = \sin I \text{ และ } C = \cos I \quad \dots\dots (26)$$

แทนลงในสมการ (17) เราจะได้ว่า

$$\begin{aligned} \vec{J} = & \left\{ \sigma_1 E_x + \sigma_2 S E_y + \sigma_2 C E_z \right\} \vec{a}_x + \left\{ -\sigma_2 S E_x + (\sigma_1 S^2 + \sigma_0 C^2) E_y + \right. \\ & \left. (\sigma_1 - \sigma_0) C S E_z \right\} \vec{a}_y + \left\{ -\sigma_2 C E_x + (\sigma_1 - \sigma_0) C S E_y + \right. \\ & \left. (\sigma_1 C^2 + \sigma_0 S^2) E_z \right\} \vec{a}_z \quad \dots\dots (27) \end{aligned}$$

และถ้าให้ $\vec{\sigma}$ เป็นค่าสภาพนำไฟฟ้าแบบเทนเซอร์ โดยที่

$$\vec{\sigma} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & \sigma_2 S & \sigma_2 C \\ -\sigma_2 S & \sigma_1 S^2 + \sigma_0 C^2 & (\sigma_1 - \sigma_0) C S \\ -\sigma_2 C & (\sigma_1 - \sigma_0) C S & \sigma_1 C^2 + \sigma_0 S^2 \end{bmatrix} \quad \dots\dots (28)$$

ดังนั้น เราจะสามารถเขียนความสัมพันธ์ของ \vec{J} กับ \vec{E} ได้ใหม่เป็น

$$\vec{J} = \vec{\sigma} \vec{E} \quad \dots\dots (29)$$

ในกรณีที่ตัวกลางที่จะพิจารณาถึงนี้เป็นตัวกลางเป็นแอนไอโซโทรปิก

ภาคผนวก ค

การแก้สมการของศักย์ไฟฟ้าสถิต

เราสามารถหาคำตอบของสมการ (9) โดยวิธี Classification of partial differential equation ได้จากสมการ (9)

$$\frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \left(S + \frac{\sigma_0}{\sigma_1} C \right) \frac{\partial^2 V}{\partial y^2} + 2 \left(1 - \frac{\sigma_0}{\sigma_1} \right) SC \frac{\partial^2 V}{\partial y \partial z} + \left(\frac{\sigma_0}{\sigma_1} S^2 + C^2 \right) \frac{\partial^2 V}{\partial z^2} = 0 \quad \dots (1)$$

ถ้าให้ $a^2 = \frac{\sigma_0}{\sigma_1}$, $b^2 = S^2 + a^2 C^2$, $c = (1 - a^2) SC / (S^2 + a^2 C^2)$ (2)

เราจะใช้สัญลักษณ์เพื่อความสะดวกในการหาคำตอบของสมการ (1) ดังนี้

$$V_{xx} + LV_{yy} + MV_{yz} + NV_{zz} = 0 \quad \dots (3)$$

โดยที่ $L = S^2 + \frac{\sigma_0}{\sigma_1} C^2 = S^2 + a^2 C^2$ (4)

$$M = 2 \left(1 - \frac{\sigma_0}{\sigma_1} \right) SC = 2(1 - a^2) SC \quad \dots (5)$$

$$N = \frac{\sigma_0}{\sigma_1} S^2 + C^2 = a^2 S^2 + C^2 \quad \dots (6)$$

เราจะทดสอบสมการ (3) ดังนี้

$$\begin{aligned} M^2 - 4LN &= [2(1 - a^2)SC]^2 - 4(S^2 + a^2 C^2)(a^2 S^2 + C^2) \\ &= 4(1 - a^2)^2 S^2 C^2 - 4(a^2 S^2 + a^2 C^4 + a^2 S^2 C^2 + S^2 C^2) \\ &= 4(1 - a^2)^2 S^2 C^2 - 4[a^2(S^2 + C^2)^2 - 2a^2 S^2 C^2 + \\ &\quad (1 + a^4)S^2 C^2] \\ &= 4(1 - a^2)^2 S^2 C^2 - 4[a^2 - 2a^2 S^2 C^2 + (1 + a^4)S^2 C^2] \\ &= 4(1 - a^2)^2 S^2 C^2 - 4[(1 - 2a^2 + a^4)S^2 C^2 + a^2] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= 4(1 - a^2)^2 S^2 C^2 - 4(1 - a^2)^2 S^2 C^2 - 4a^2 \\
 &= -4a^2 \qquad \dots\dots (7)
 \end{aligned}$$

เราจะพบว่าค่า $M^2 - 4LN$ น้อยกว่าศูนย์เสมอ ดังนั้นสมการ (3) เป็นสมการ elliptic partial differential equation เราจะแปลงตัวแปร y และ z ⁽⁷⁾ ดังนี้

$$\tau = z - \frac{M}{2L} y \qquad \dots\dots (8)$$

$$\mu = \frac{\sqrt{4LN - M^2}}{2L} y \qquad \dots\dots (9)$$

$$\begin{aligned}
 \text{ดังนั้น} \quad \tau &= z - \frac{2(1 - a^2)SC}{2(S^2 + a^2C^2)} y \\
 &= z - \frac{(1 - a^2)SC}{(S^2 + a^2C^2)} y \\
 &= z - cy \qquad \dots\dots (10)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mu &= \frac{\sqrt{a^2}}{2(S^2 + a^2C^2)} y \\
 &= \frac{a}{S^2 + a^2C^2} y \\
 &= \frac{a}{b^2} y \qquad \dots\dots (11)
 \end{aligned}$$

เมื่อเราหาค่าอนุพันธ์บางส่วน เราจะได้ค่าต่าง ๆ ดังนี้

$$\tau_y = -c, \quad \tau_z = 1; \quad \tau_{yy} = \tau_{yz} = \tau_{zz} = 0 \dots (12)$$

$$\tau_y = \frac{a}{b^2}, \quad \tau_z = 0; \quad \mu_{yy} = \mu_{yz} = \mu_{zz} = 0 \dots (13)$$

เราจะพบว่า

$$\begin{aligned}
V_{YY} &= \frac{\partial}{\partial Y} \left(\frac{\partial V}{\partial Y} \right) \\
&= \frac{\partial}{\partial Y} \left[\frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial \mu}{\partial Y} \right] \\
&= \frac{\partial}{\partial Y} \left(\frac{\partial V}{\partial \tau} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial^2 \tau}{\partial Y^2} + \frac{\partial}{\partial Y} \left(\frac{\partial V}{\partial \mu} \right) \frac{\partial \mu}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial^2 \mu}{\partial Y^2} \\
&= \left[\frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{\partial V}{\partial \tau} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial}{\partial \mu} \left(\frac{\partial V}{\partial \tau} \right) \frac{\partial \mu}{\partial Y} \right] \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial^2 \tau}{\partial Y^2} + \left[\frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{\partial V}{\partial \mu} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Y} \right. \\
&\quad \left. + \frac{\partial}{\partial \mu} \left(\frac{\partial V}{\partial \mu} \right) \frac{\partial \mu}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial^2 \mu}{\partial Y^2} \right] \\
&= \frac{\partial^2 V}{\partial \tau^2} \left(\frac{\partial \tau}{\partial Y} \right)^2 + \frac{\partial^2 V}{\partial \tau \partial \mu} \frac{\partial \tau}{\partial Y} \frac{\partial \mu}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial^2 \tau}{\partial Y^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial \tau \partial \mu} \frac{\partial \tau}{\partial Y} \frac{\partial \mu}{\partial Y} \\
&\quad + \frac{\partial^2 V}{\partial \mu^2} \left(\frac{\partial \mu}{\partial Y} \right)^2 + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial^2 \mu}{\partial Y^2}
\end{aligned}$$

$$V_{YY} = V_{\tau\tau} (\tau_Y)^2 + 2V_{\tau\mu} (\tau_Y \mu_Y) + V_{\mu\mu} (\mu_Y)^2 + V_{\tau} \tau_{YY} + V_{\mu} \mu_{YY} \dots (14)$$

$$\begin{aligned}
V_{YZ} &= \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial V}{\partial Y} \right) \\
&= \frac{\partial}{\partial Z} \left[\frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial \mu}{\partial Y} \right] \\
&= \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial V}{\partial \tau} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial \tau}{\partial Y} \right) + \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial V}{\partial \mu} \right) \frac{\partial \mu}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial \mu}{\partial Y} \right) \\
&= \left\{ \frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{\partial V}{\partial \tau} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Z} + \frac{\partial}{\partial \mu} \left(\frac{\partial V}{\partial \tau} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Z} \right\} \frac{\partial \tau}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \tau} \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial \tau}{\partial Y} \right) + \left\{ \frac{\partial}{\partial \tau} \left(\frac{\partial V}{\partial \mu} \right) \frac{\partial \tau}{\partial Z} \right. \\
&\quad \left. + \frac{\partial}{\partial \mu} \left(\frac{\partial V}{\partial \mu} \right) \frac{\partial \mu}{\partial Z} \right\} \frac{\partial \mu}{\partial Y} + \frac{\partial V}{\partial \mu} \frac{\partial}{\partial Z} \left(\frac{\partial \mu}{\partial Y} \right)
\end{aligned}$$

$$= \frac{\partial^2 v}{\partial \tau^2} \frac{\partial \tau}{\partial y} \frac{\partial \tau}{\partial z} + \frac{\partial^2 v}{\partial \tau \partial \mu} \frac{\partial \mu}{\partial z} \frac{\partial \tau}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial \tau} \frac{\partial^2 \tau}{\partial y \partial z} + \frac{\partial^2 v}{\partial \tau \partial \mu} \frac{\partial \tau}{\partial z} \frac{\partial \mu}{\partial y} + \frac{\partial^2 v}{\partial \mu^2} \frac{\partial \mu}{\partial z} \frac{\partial \mu}{\partial y} \\ + \frac{\partial v}{\partial \mu} \frac{\partial^2 \mu}{\partial y \partial z}$$

$$v_{yz} = v_{\tau\tau} \tau_y \tau_z + v_{\tau\mu} (\tau_y \mu_z + \tau_z \mu_y) + v_{\mu\mu} \mu_y \mu_z + v_{\tau} \mu_{yz} + v_{\mu} v_{yz} \quad (15)$$

ในทำนองเดียวกัน

$$v_{zz} = v_{\tau\tau} (\tau_z)^2 + 2v_{\tau\mu} (\tau_z \mu_z) + v_{\mu\mu} (\mu_z)^2 + v_{\tau} \tau_{zz} + v_{\mu} \mu_{yy} \quad \dots (16)$$

พิจารณา

$$(s^2 + a^2 c^2) v_{yy} = (s^2 + a^2 c^2) \left[-\frac{(1-a^2)sc}{s^2 + a^2 c^2} \right]^2 v_{\tau\tau} + 2(s^2 + a^2 c^2) \left[-\frac{(1-a^2)sc}{s^2 + a^2 c^2} \right] \\ \left[\frac{a}{s^2 + a^2 c^2} \right] v_{\tau\mu} + (s^2 + a^2 c^2) \left[\frac{a}{s^2 + a^2 c^2} \right] v_{\mu\mu} \quad \dots (17)$$

$$2(1-a^2)sc v_{yz} = 2(1-a^2)sc \left[-\frac{(1-a^2)sc}{s^2 + a^2 c^2} \right] v_{\tau\tau} + 2a(1-a^2)sc \left[0 + \right.$$

$$\left. \frac{a}{s^2 + a^2 c^2} \right] v_{\tau\mu} \quad \dots (18)$$

$$= -\frac{2(1-a^2)sc^2}{s^2 + a^2 c^2} v_{\tau\tau} + \frac{2a(1-a^2)sc}{s^2 + a^2 c^2} v_{\tau\mu}$$

$$(a^2 s^2 + c^2) v_{zz} = (a^2 s^2 + c^2) v_{\tau\tau} \quad \dots (19)$$

จากสมการ (3) , (17) , (18) , และ (19) เราจะได้ชุดของสมการดังนี้

$$V_{xx} + LV_{yy} + M_{yz} + NV_{zz} = 0$$

$$V_{xx} + (s^2 + a^2c^2) V_{yy} + 2(1 - a^2)sc V_{yz} + (a^2s^2 + c^2)V_{zz} = 0$$

$$V_{xx} + \frac{(1 - a^2)sc}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\tau} - \frac{2a(1 - a^2)s^2c^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\mu} + \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} \\ - \frac{2a(1 - a^2)sc}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\tau} + \frac{2a(1 - a^2)sc}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\mu} + (a^2s^2 + c^2)V_{\tau\tau} = 0$$

$$V_{xx} + \left[\frac{(1 - a^2)sc}{s^2 + a^2c^2} - \frac{2(1 - a^2)sc}{s^2 + a^2c^2} + a^2s^2 + c^2 \right] V_{\tau\tau} + \\ \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} = 0$$

$$V_{xx} + \frac{1}{s^2 + a^2c^2} \left[- (1 - a^2)sc^2 + (a^2s^2 + c^2) \right] V_{\tau\tau} +$$

$$\frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} = 0$$

$$V_{xx} + \frac{1}{s^2 + a^2c^2} \left[a^2s^4 + a^2c^4 + a^4s^2c^2 + s^2c^2 - s^2c^2 + \right.$$

$$\left. 2a^2s^2c^2 - a^4s^2c^2 \right] V_{\tau\tau} + \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} = 0$$

$$V_{xx} + \frac{a^2(s^2 + 2s^2c^2 + c^4)}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\tau} + \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} = 0$$

$$V_{xx} + \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} + \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\tau} = 0 \dots (20)$$

$$\text{ถ้าให้ } \zeta = x \quad \dots\dots (21)$$

$$\eta = \frac{(s^2 + a^2c^2)^{\frac{1}{2}}}{a} \mu \quad \dots\dots (22)$$

$$\xi = \frac{(s^2 + a^2c^2)^{\frac{1}{2}}}{a} \tau \quad \dots\dots (23)$$

เมื่อเราหาอนุพันธ์บางส่วน เราจะได้ค่าต่าง ๆ ดังนี้

$$\eta_{\mu} = \frac{(s^2 + a^2c^2)^{\frac{1}{2}}}{a}, \eta_{\tau} = 0 \quad ; \quad \eta_{\mu\mu} = \eta_{\mu\tau} = \eta_{\tau\tau} = 0 \quad \dots\dots (24)$$

$$\xi_{\mu} = 0, \xi_{\tau} = \frac{(s^2 + a^2c^2)^{\frac{1}{2}}}{a}; \quad \xi_{\mu\mu} = \xi_{\mu\tau} = \xi_{\tau\tau} = 0 \quad \dots\dots (25)$$

ในทำนองเดียวกันกับสมการ (14) และ (16) เราจะได้

$$V_{\mu\mu} = V_{\eta\eta} (\eta_{\mu})^2 + 2V_{\eta\xi} (\eta_{\mu} \xi_{\mu}) + V_{\xi\xi} (\xi_{\mu})^2 + V_{\eta\mu\mu} + V_{\xi\mu\mu} \quad \dots\dots (26)$$

$$V_{\tau\tau} = V_{\eta\eta} (\eta_{\tau})^2 + 2V_{\eta\xi} (\eta_{\tau} \xi_{\tau}) + V_{\xi\xi} (\xi_{\tau})^2 + V_{\eta\tau\tau} + V_{\xi\tau\tau} \quad \dots\dots (27)$$

และเราจะพบว่า

$$\frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\mu\mu} = \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} \cdot \frac{s^2 + a^2c^2}{a^2} V_{\eta\eta} = V_{\eta\eta} \quad \dots\dots (28)$$

$$\frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} V_{\tau\tau} = \frac{a^2}{s^2 + a^2c^2} \cdot \frac{s^2 + a^2c^2}{a^2} V_{\xi\xi} = V_{\xi\xi} \quad \dots\dots (29)$$

จากสมการ (20) , (21) , (22) , (23) , (28) , และ (29) เราจะได้ว่า

$$V_{\zeta\zeta} + V_{\eta\eta} + V_{\xi\xi} = 0 \quad \dots\dots (30)$$

สมการ (30) เป็นสมการลาปลาซในระบบแกนประสานคาร์ทีเซียน ζ , η , และ ξ และตัวแปร ζ , η , และ ξ มีความสัมพันธ์กับตัวแปร x , y , และ z ดังนี้

$$\zeta = x \quad \dots\dots (31)$$

$$\eta = y \quad \dots\dots (32)$$

$$\xi = -\frac{b}{a} (cy - z) \quad \dots\dots (33)$$

จะเห็นได้ว่าสมการ(32)มีการเปลี่ยนสเกลจากแกน y ไปในแกน η และสมการ (33) มีการเปลี่ยนสเกลจากแกน z ไปเป็นแกน ξ นั่นก็คือจากสมการ (1) ซึ่งมีรูปแบบสมการเป็นแบบวงรี มีการเปลี่ยนตัวแปรจากแกน x , y , z ไปเป็น ζ , η , และ ξ ตามลำดับ ซึ่งมีผลออกเป็นสมการแบบวงกลม (หรือสมการลาปลาซ)

ภาคผนวก ง

การประยุกต์วิธีวิเคราะห์เทนเซอร์

เราจะหาค่าต่าง ๆ ที่ใช้ในการวิเคราะห์สมการโดยใช้วิธีวิเคราะห์เทนเซอร์ (Tensor analysis)

ง.1 เวกเตอร์คอนทราวาเรียนต์และโควาเรียนต์ (Contravariant and Covariant Vector)

เราจะแปลงระบบแกนประสาน x, y, z เป็น ζ, η, ξ และเปลี่ยนองค์ประกอบ $\bar{A}^1, \bar{A}^2, \bar{A}^3$ ในระบบแกนประสาน x, y, z เป็น A^1, A^2, A^3

ในระบบแกนประสาน ζ, η, ξ ได้โดยให้

$$\begin{bmatrix} A^1 \\ A^2 \\ A^3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \partial\zeta/\partial x & \partial\zeta/\partial y & \partial\zeta/\partial z \\ \partial\eta/\partial x & \partial\eta/\partial y & \partial\eta/\partial z \\ \partial\xi/\partial x & \partial\xi/\partial y & \partial\xi/\partial z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{A}^1 \\ \bar{A}^2 \\ \bar{A}^3 \end{bmatrix} \quad \dots\dots(1)$$

ซึ่งเราเรียกว่า เทนเซอร์คอนทราวาเรียนต์ (Contravariant tensor)

นอกจากนี้เราจะแปลงระบบแกนประสาน x, y, z เป็น ζ, η, ξ โดยเปลี่ยนองค์ประกอบ $\bar{A}_1, \bar{A}_2, \bar{A}_3$ ในระบบแกนประสาน x, y, z เป็น A_1, A_2, A_3 ในระบบแกนประสาน ζ, η, ξ ได้โดย

$$\begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \\ A_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \partial x/\partial\zeta & \partial x/\partial\eta & \partial x/\partial\xi \\ \partial y/\partial\zeta & \partial y/\partial\eta & \partial y/\partial\xi \\ \partial z/\partial\zeta & \partial z/\partial\eta & \partial z/\partial\xi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{A}_1 \\ \bar{A}_2 \\ \bar{A}_3 \end{bmatrix} \quad \dots\dots(2)$$

ซึ่งเราเรียกว่า เทนเซอร์โควาเรียนต์ (Covariant tensor)

เราจะสังเกตได้ว่า ในกรณีที่เป็นระบบแกนประสานคาร์ทีเซียนแล้ว เทนเซอร์คอนทรา-
วาเรียนต์ก็คือ เทนเซอร์โควาเรียนต์นั่นเอง และมีค่าเท่ากับเทนเซอร์หน่วย (unit tensor)

ง.2 เทนเซอร์เมตริกซ์ (Metric tensor)

เราจะกำหนดให้ส่วนย่อยของเส้นโค้ง (line element) ds ในระบบแกนประสาน
คาร์ทีเซียนมีค่าเท่ากับ

$$(ds)^2 = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 g_{ij} (dx)^i (dx)^j \quad \dots (3)$$

เราจะเรียกว่า g_{ij} ว่า เทนเซอร์เมตริกซ์ ส่วน g^{ij} ก็คือ เทนเซอร์คอนจูเกตของ g_{ij} ทั้งสอง
มีความสัมพันธ์ต่อกันตามสมการ

$$g^{ij} = \text{cofactor ของ } g_{ij} / g \quad \dots (4)$$

เมื่อ g คือ ค่ามิเทอร์มิแนนต์ของ g^{ij}

ตัวเลขที่อยู่เหนือตัวอักษร A มิใช่แสดงถึงตัวเลขยกกำลัง แต่หมายถึงครรชนับ

เราสามารถให้ความสัมพันธ์ระหว่างองค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์และองค์ประกอบ

โควาเรียนต์ดังนี้

$$A_i = \sum_{j=1}^3 g_{ij} A^j \quad i = 1, 2, 3 \quad \dots (5a)$$

$$A^i = \sum_{j=1}^3 g^{ij} A_j \quad i = 1, 2, 3 \quad \dots (5b)$$

เราสามารถให้ค่าองค์ประกอบทางกายภาพ (physical component) มีความสัมพันธ์กับองค์
ประกอบคอนทราวาเรียนต์และองค์ประกอบโควาเรียนต์ได้ดังนี้

$$a_i = \sqrt{g_{ii}} A^i \quad \dots (6a)$$

และ
$$a_i = \frac{1}{\sqrt{g_{ii}}} A_i \quad \dots (6b)$$

เมื่อ a_i คือ องค์ประกอบทางกายภาพ

A^i คือ องค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์

A_i คือ องค์ประกอบโควาเรียนต์

ง.3 เกรเดียนต์ , ไตเวอร์เจนซ์ , และเคิร์ล ของเทนเซอร์ (Tensor form of gradient , divergence , and curl)

ง.3.1 เกรเดียนต์ (gradient)

ถ้า V คือ ปริมาณสเกลาร์แล้ว

$$\nabla V = \text{grad } V = \begin{bmatrix} g^{11} & g^{12} & g^{13} \\ g^{21} & g^{22} & g^{23} \\ g^{31} & g^{32} & g^{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial V}{\partial \zeta} \\ \frac{\partial V}{\partial \eta} \\ \frac{\partial V}{\partial \xi} \end{bmatrix} \quad \dots\dots (7a)$$

ในสมการ (7a) $\text{grad } V$ จะมีองค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์

$$\nabla V = \text{grad } V = \begin{bmatrix} \frac{\partial V}{\partial \zeta} \\ \frac{\partial V}{\partial \eta} \\ \frac{\partial V}{\partial \xi} \end{bmatrix} \quad \dots\dots (7b)$$

ในสมการ (7b) $\text{grad } V$ จะมีองค์ประกอบโควาเรียนต์

ง.3.2 ไตเวอร์เจนซ์ (divergence)

ถ้า \vec{A} เป็นปริมาณเวกเตอร์แล้ว

$$\text{div } \vec{A} = \frac{1}{\sqrt{g}} \left[\frac{\partial}{\partial \zeta} (\sqrt{g} A^1) + \frac{\partial}{\partial \eta} (\sqrt{g} A^2) + \frac{\partial}{\partial \xi} (\sqrt{g} A^3) \right] \dots (8a)$$

สมการ (8a) ใช้กับกรณีที่ \vec{A} มีองค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์

$$\begin{aligned} \text{div } \vec{A} &= \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{j=1}^3 \left[\frac{\partial}{\partial \zeta} (\sqrt{g} g^{1j} a_j) \right. \\ &\quad \left. + \frac{\partial}{\partial \eta} (\sqrt{g} g^{2j} a_j) + \frac{\partial}{\partial \xi} (\sqrt{g} g^{3j} a_j) \right] \quad \dots\dots (8b) \end{aligned}$$

สมการ (8b) ใช้กับกรณีที่มี \vec{A} มีองค์ประกอบโควาเรียนต์

ง.3.3 เคิร์ล (curl)

$$\text{curl } \vec{A} = \frac{1}{\sqrt{g}} \begin{bmatrix} \vec{a}_\zeta & \vec{a}_\eta & \vec{a}_\xi \\ \frac{\partial}{\partial \zeta} & \frac{\partial}{\partial \eta} & \frac{\partial}{\partial \xi} \\ A_1 & A_2 & A_3 \end{bmatrix} \quad \dots\dots (9a)$$

สมการ (9a) จะพิจารณาเมื่อ \vec{A} มีองค์ประกอบโควาเรียนต์และ $\text{curl } \vec{A}$ มีองค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์ สำหรับกรณีเมื่อ \vec{A} มีองค์ประกอบโควาเรียนต์ก็ให้ใช้สมการ (9a) พร้อมกับสมการ (5b) ด้วยกัน

ง.4 ค่าต่าง ๆ ที่นำมาใช้วิเคราะห์

เราจะแปลงตัวแปร x , y , และ z ให้เป็นฟังก์ชันของตัวแปรใหม่ ζ , η , และ ξ ได้

โดยให้

$$\zeta = x \quad \dots\dots (10a)$$

$$\eta = y/b \quad \dots\dots (10b)$$

$$\xi = -\frac{b}{a}(cy - z) \quad \dots\dots (10c)$$

ง.4.1 เทนเซอร์คอนทราวาเรียนต์

$$\frac{\partial \zeta}{\partial x} = 1 \quad \frac{\partial \zeta}{\partial y} = 0 \quad \frac{\partial \zeta}{\partial z} = 0$$

$$\frac{\partial \eta}{\partial x} = 0 \quad \frac{\partial \eta}{\partial y} = 1/b \quad \frac{\partial \eta}{\partial z} = 0 \quad \dots\dots (11)$$

$$\frac{\partial \xi}{\partial x} = 0 \quad \frac{\partial \xi}{\partial y} = -bc/a \quad \frac{\partial \xi}{\partial z} = b/a$$

ง.4.2 เทนเซอร์โควาเรียนต์

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial x}{\partial \zeta} &= 1 & \frac{\partial x}{\partial \eta} &= 0 & \frac{\partial x}{\partial \xi} &= 0 \\
 \frac{\partial y}{\partial \zeta} &= 0 & \frac{\partial y}{\partial \eta} &= b & \frac{\partial y}{\partial \xi} &= 0 \quad \dots\dots (12) \\
 \frac{\partial z}{\partial \zeta} &= 0 & \frac{\partial z}{\partial \eta} &= bc & \frac{\partial z}{\partial \xi} &= a/b
 \end{aligned}$$

จากสมการ (10) เราจะได้ว่า

$$dx = d\zeta \quad \dots\dots (13a)$$

$$dy = b d\eta \quad \dots\dots (13b)$$

$$dz = \frac{a}{b} d\xi + b c d\eta \quad \dots\dots (13c)$$

ในระบบแกนประสานคาร์ทีเซียน x , y , และ z แล้ว เมื่อ ds คือส่วนย่อยของเส้นโค้ง

$$(ds)^2 = (dx)^2 + (dy)^2 + (dz)^2 \quad \dots\dots (14)$$

เมื่อแทนค่าสมการ (13) ลงในสมการ (14) แล้ว เราจะได้

$$(ds)^2 = (d\zeta)^2 + [b^2 (1 + c^2)] (d\eta)^2 + \frac{a^2}{b^2} (d\xi)^2 + 2ac d\eta d\xi \dots (15)$$

จากสมการ (3) และสมการ (15) เราจะได้เทนเซอร์เมตริกซ์และเทนเซอร์คอนจูเกตดังนี้

ง.4.2 เทนเซอร์เมตริกซ์

$$g_{ij} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & b^2(1 + c^2) & ac \\ 0 & ac & a^2/b^2 \end{bmatrix} \quad \dots\dots (16)$$

ง.4.3 เทนเซอร์คอนจูเกต

$$g^{ij} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/b^2 & -c/a \\ 0 & -c/a & b^2/a^2(1 + c^2) \end{bmatrix} \quad \dots\dots(17)$$

ง.4.4 ดีเทอร์มิแนนต์ของ g .

$$g = \det g_{ij} \quad \dots\dots(18a)$$

$$g = a^2 \quad \dots\dots(18b)$$

ภาคผนวก จ

การหาโพเทนเชียลของ \vec{H}_0 จาก \vec{E}_0

เราจะหาค่าสนามแม่เหล็ก \vec{H}_0 โดยวิธีวิเคราะห์แบบเทนเซอร์ซึ่งเราจะนำสมการ (26a)

และ (26b) มาแก้สมการ

$$\nabla \times \vec{H}_0 = \vec{J}_0 = \vec{\sigma} \vec{E}_0 \quad \dots (1)$$

$$\nabla \cdot \vec{H}_0 = 0 \quad \dots (2)$$

เมื่อเรากระจายสมการ (1) และ (2) ในระบบแกนประสานการที่เขียน ζ, η , และ ξ และโดยหลักของการวิเคราะห์แบบเทนเซอร์ (ภาคผนวกง) จากสมการ (1) เราจะได้

$$\begin{aligned} \frac{\partial(H_0)_3}{\partial\eta} - \frac{\partial(H_0)_2}{\partial\xi} &= \sigma_{1a}(E_0)^1 + \frac{\sigma_{2as}}{b}(E_0)^2 \\ &+ \frac{\sigma_{2a^2c}}{b}(E_0)^3 \quad \dots (3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial(H_0)_1}{\partial\xi} - \frac{\partial(H_0)_3}{\partial\zeta} &= -\frac{\sigma_{2as}}{b}(E_0)^1 + \sigma_{1ab^2}(1+c^2)(E_0)^2 \\ &+ \sigma_{1a^3c}(E_0)^3 \quad \dots (4) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial(H_0)_2}{\partial\zeta} - \frac{\partial(H_0)_1}{\partial\eta} &= -\frac{\sigma_{2ca^2}}{b}(E_0)^1 + \sigma_{1a^2c}(E_0)^2 \\ &+ \frac{\sigma_{1a^3}}{b^2}(E_0)^3 \quad \dots (5) \end{aligned}$$

จากสมการ (2) เราจะได้

$$\frac{\partial(H_0)_1}{\partial\zeta} + \frac{\partial(H_0)_2}{\partial\eta} + \frac{\partial(H_0)_3}{\partial\xi} = 0 \quad \dots (6)$$

ถ้าเราเปลี่ยนองค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์เป็นองค์ประกอบโควาเรียนต์ เราจะได้

$$\frac{\partial(H_0)_1}{\partial\zeta} + \frac{1}{b^2} \frac{\partial(H_0)_2}{\partial\eta} - \frac{c}{a} \frac{\partial(H_0)_3}{\partial\eta} - \frac{c}{a} \frac{\partial(H_0)_2}{\partial\xi} + \frac{b^2(1+c^2)}{a^2} \frac{\partial(H_0)_3}{\partial\xi} = 0 \dots (7)$$

จากสมการ (3) , (4) , (5) , และ (7) เมื่อเราหาอนุพันธ์บางส่วนที่สอดคล้องกัน เราจะได้ชุดสมการดิฟเฟอเรนเชียลของฟังก์ชัน $(H_0)_1$, $(H_0)_2$, และ $(H_0)_3$ ล้วน ๆ เช่น

ถ้าเราหาอนุพันธ์บางส่วนเทียบกับ ζ , η , และ ξ กับสมการ (7) , (5) , และ (4)

ตามลำดับ และหาอนุพันธ์บางส่วนเทียบกับ η และ ξ กับสมการ (4) และ (5) ตามลำดับอีกครั้งหนึ่ง เราจะได้

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial\zeta^2} + \frac{1}{b} \frac{\partial^2(H_0)_2}{\partial\zeta\partial\eta} - \frac{c}{a} \frac{\partial^2(H_0)_3}{\partial\zeta\partial\eta} - \frac{c}{a} \frac{\partial^2(H_0)_2}{\partial\zeta\partial\xi} + \\ \frac{b^2(1+c^2)}{a^2} \frac{\partial^2(H_0)_3}{\partial\zeta\partial\xi} = 0 \dots (8) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial^2(H_0)_2}{\partial\zeta\partial\eta} - \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial\eta^2} = -\frac{\sigma_2 c a^2}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial\eta} + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^2}{\partial\eta} + \frac{\sigma_1 a^3 \partial(E_0)^3}{b^2 \partial\eta} \dots (9)$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial\xi^2} - \frac{\partial^2(H_0)_3}{\partial\zeta\partial\xi} = \frac{\sigma_2 a^2}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial\xi} + \sigma_1 a b^2 (1+c^2) \frac{\partial(E_0)^2}{\partial\xi} \\ + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^3}{\partial\xi} \dots (10) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial\eta\partial\xi} - \frac{\partial^2(H_0)_3}{\partial\zeta\partial\eta} = \frac{\sigma_1 a^2}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial\eta} + \sigma_1 a b^2 (1+c^2) \frac{\partial(E_0)^2}{\partial\eta} \\ + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^3}{\partial\eta} \dots (11) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial^2(H_0)_2}{\partial \zeta \partial \xi} - \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \eta \partial \xi} = -\frac{\sigma_2 Ca^2}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial \xi} + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^2}{\partial \xi} + \frac{\sigma_1 a^3}{b^2} \frac{\partial(E_0)^3}{\partial \xi} \dots (12)$$

จากสมการ (8) - (12) เมื่อนำมาคูณด้วยตัวของมันและบวกกลับนิพจน์ที่สอดคล้องกัน เราจะได้

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \zeta^2} + \frac{1}{b^2} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \eta^2} - \frac{2c}{a} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \eta \partial \xi} + \frac{b^2(1+c^2)}{a^2} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \xi^2} = \\ -\frac{1}{b^2} \left\{ -\frac{\sigma_2 Ca^2}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial \eta} + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^2}{\partial \eta} + \frac{\sigma_1 a^3}{b^2} \frac{\partial(E_0)^3}{\partial \eta} \right\} \\ -\frac{c}{a} \left\{ -\frac{\sigma_2 aS}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial \eta} + \sigma_1 ab^2(1+c^2) \frac{\partial(E_0)^2}{\partial \eta} + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^3}{\partial \eta} \right\} \\ +\frac{c}{a} \left\{ -\frac{\sigma_2 Ca^2}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial \xi} + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^2}{\partial \xi} + \frac{\sigma_1 a^3}{b^2} \frac{\partial(E_0)^3}{\partial \xi} \right\} \\ +\frac{b^2}{a^2} (1+c^2) \left\{ -\frac{\sigma_2 aS}{b} \frac{\partial(E_0)^1}{\partial \xi} + \sigma_1 ab^2(1+c^2) \frac{\partial(E_0)^2}{\partial \xi} + \sigma_1 a^2 c \frac{\partial(E_0)^3}{\partial \xi} \right\} \dots (13) \end{aligned}$$

เมื่อแทนค่าต่าง ๆ ลงในสมการ (13) เราจะได้

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \zeta^2} + \frac{1}{b^2} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \eta^2} - \frac{2c}{a} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \eta \partial \xi} + \frac{b^2(1+c^2)}{a^2} \frac{\partial^2(H_0)_1}{\partial \xi^2} = \\ -\frac{\sigma_2 Ck}{b} k_\zeta k_\eta [\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} e(-) \\ e(+) \end{bmatrix} + \frac{\sigma_2 S}{ab} k_\zeta k_\xi [\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} e(-) \\ -e(+) \end{bmatrix} \\ +\sigma_1 \left[\frac{a}{b^2} - \frac{b^2(1+c^2)}{a} \right] k_\eta k_\xi [\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} e(-) \\ -e(+) \end{bmatrix} - \sigma_1 c (k_\eta^2 + k_\xi^2) \cdot [\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} e(-) \\ e(+) \end{bmatrix} \end{aligned} \dots (14)$$

จากสมการ (14) ถ้าเราให้ค่าเฉลยของ $(H_0)_1$ มีค่าดังนี้

$$(H_0)_{1,1} = A_1 [\zeta (-)] [\eta (-)] e(-) + A_2 [\zeta (-)] [\eta (+)] e(-) \\ + A_3 [\zeta (+)] [\eta (-)] e(-) + A_4 [\zeta (+)] [\eta (+)] e(-) \dots (15a)$$

$$(H_0)_{1,2} = B_1 [\zeta (-)] [\eta (-)] e(+) + B_2 [\zeta (-)] [\eta (+)] e(+) + \\ B_3 [\zeta (+)] [\eta (-)] e(+) + B_4 [\zeta (+)] [\eta (+)] e(+) \dots (15b)$$

เมื่อเราหาอนุพันธ์ของ $(H_0)_{1,1}$ และ $(H_0)_{1,2}$ เทียบกับตัวแปรที่สอดคล้องกัน เราจะได้ว่า

$$\frac{\partial^2 (H_0)_{1,1}}{\partial \zeta^2} + \frac{1}{b^2} \frac{\partial^2 (H_0)_{1,1}}{\partial \eta^2} - \frac{2c}{a} \frac{\partial^2 (H_0)_{1,1}}{\partial \eta \partial \xi} + \frac{b^2}{a^2} (1+c^2) \frac{\partial^2 (H_0)_{1,1}}{\partial \xi^2} =$$

$$(\alpha_0 A_1 - \beta_0 A_2) [\zeta (-)] [\eta (-)] e(-) + (\beta_0 A_1 + \alpha_0 A_2) [\zeta (-)] [\eta (+)] e(-) \\ + (\alpha_0 A_3 - \beta_0 A_4) [\zeta (+)] [\eta (-)] e(-) + (\beta_0 A_3 + \alpha_0 A_4) [\zeta (+)] [\eta (+)] e(-) \dots (16a)$$

$$\frac{\partial^2 (H_0)_{1,2}}{\partial \zeta^2} + \frac{1}{b^2} \frac{\partial^2 (H_0)_{1,2}}{\partial \eta^2} - \frac{2c}{a} \frac{\partial^2 (H_0)_{1,2}}{\partial \eta \partial \xi} + \frac{b^2}{a^2} (1+c^2) \frac{\partial^2 (H_0)_{1,2}}{\partial \xi^2} =$$

$$(\alpha_0 B_1 + \beta_0 B_2) [\zeta (-)] [\eta (-)] e(+) + (-\beta_0 B_1 + \alpha_0 B_2) [\zeta (-)] [\eta (+)] e(+) \\ + (\alpha_0 B_3 + \beta_0 B_4) [\zeta (+)] [\eta (-)] e(+) + (-\beta_0 B_3 + \alpha_0 B_4) [\zeta (+)] [\eta (+)] e(+) \dots (16b)$$

เมื่อใช้หลักการของการเทียบสัมประสิทธิ์ (Undetermined coefficient) เราจะได้ค่าของ A_n

และ B_n เมื่อ $n = 1$ ถึง 4

สำหรับกรณีของ $(H_0)_2$ และ $(H_0)_3$ เราก็มจะใช้วิธีเดียวกันนี้หาค่าเฉลยของ $(H_0)_2$ และ $(H_0)_3$ ออกมา

ภาคผนวก ฉ

การหาพจน์ของ \vec{E}_1 จาก \vec{H}_0 และ \vec{E}_0

เราจะหาค่าสนามไฟฟ้า E_1 โดยวิธีวิเคราะห์แบบเทนเซอร์ ซึ่งเราจะนำสมการ (27a)

และ (27b) มาแก้สมการ

$$\nabla \times \vec{E}_1 = -i\omega\mu_0\vec{H}_0 \quad \dots\dots(1)$$

$$\nabla \cdot (\sigma \vec{E}_1) = -i\omega\epsilon_0(\nabla \cdot \vec{E}_0) \quad \dots\dots(2)$$

เมื่อเรากระจายสมการ (1) และ (2) ในระบบแกนประสานคาร์ทีเซียน ζ , η , และ ξ และโดยหลักของการวิเคราะห์แบบเทนเซอร์ จากสมการ (1) เราจะได้

$$\frac{\partial(E_1)_3}{\partial\eta} - \frac{\partial(E_1)_2}{\partial\xi} = -ai\omega\mu_0(H_0)^1 \quad \dots\dots(3)$$

$$\frac{\partial(E_1)_1}{\partial\xi} - \frac{\partial(E_1)_3}{\partial\zeta} = -ai\omega\mu_0(H_0)^2 \quad \dots\dots(4)$$

$$\frac{\partial(E_1)_2}{\partial\zeta} - \frac{\partial(E_1)_1}{\partial\eta} = -ai\omega\mu_0(H_0)^3 \quad \dots\dots(5)$$

จากสมการ (2) เราจะได้

$$\begin{aligned} & \sigma_1 \frac{\partial(E_1)^1}{\partial\zeta} + \frac{\sigma_2 S}{b} \frac{\partial(E_1)^2}{\partial\zeta} + \frac{\sigma_2 Ca}{b} \frac{\partial(E_1)^3}{\partial\zeta} + \frac{\sigma_2 S}{b} \frac{\partial(E_1)^1}{\partial\eta} + \sigma_1 b^2 (1+c^2) \frac{\partial(E_1)^2}{\partial\eta} \\ & + \sigma_1 ac \frac{\partial(E_1)^3}{\partial\eta} - \frac{\sigma_2 Ca}{b} \frac{\partial(E_1)^1}{\partial\xi} + \sigma_1 ac \frac{\partial(E_1)^2}{\partial\xi} + \frac{\sigma_1 a^2}{b^2} \frac{\partial(E_1)^3}{\partial\xi} \\ & = -i\omega\epsilon_0 \left[\frac{\partial(E_0)^1}{\partial\zeta} + \frac{\partial(E_0)^2}{\partial\eta} + \frac{\partial(E_0)^3}{\partial\xi} \right] \end{aligned} \quad \dots\dots(6)$$

ถ้าเราเปลี่ยนองค์ประกอบคอนทราวาเรียนต์เป็นองค์ประกอบโควาเรียนต์ เราจะได้ว่า

$$\begin{aligned} \frac{\partial(E_1)_1}{\partial\zeta} + \frac{\partial(E_1)_2}{\partial\eta} + \frac{\partial(E_1)_3}{\partial\xi} &= \frac{1}{\sigma_1} \left\{ -i\omega\epsilon_0 \left[\frac{\partial(E_0)^1}{\partial\zeta} + \frac{\partial(E_0)^2}{\partial\eta} + \frac{\partial(E_0)^3}{\partial\xi} \right] \right. \\ &\quad \left. + \sigma_2 \frac{aSi\omega\mu_0(H_0)^3}{b} - \sigma_2 \frac{a^2 Ci\omega\mu_0(H_0)^2}{b} \right\} \\ &\dots\dots(7) \end{aligned}$$

ทำนองเดียวกันกับวิธีการในภาคผนวก จ เราจะได้

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(E_1)_1}{\partial\zeta^2} + \frac{\partial^2(E_1)_1}{\partial\eta^2} + \frac{\partial^2(E_1)_1}{\partial\xi^2} &= -i\omega\epsilon_0 \frac{k_\zeta}{\sigma_1} \left[-\beta_0 [\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} e(-) \\ e(+) \end{bmatrix} \right. \\ &\quad \left. + \alpha_0 [\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} e(-) \\ e(+) \end{bmatrix} \right] \\ &\quad - i\omega\mu_0 \left[\frac{\sigma_2 c}{\sigma_1 b} k_\zeta \left\{ [\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} M_2 e(-) \\ M_2' e(+) \end{bmatrix} \right. \right. \\ &\quad \left. + [\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} N_2 e(-) \\ N_2' e(+) \end{bmatrix} - [\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} K_2 e(-) \\ K_2' e(+) \end{bmatrix} \right. \\ &\quad \left. \left. - [\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} L_2 e(-) \\ L_2' e(+) \end{bmatrix} \right\} \right. \\ &\quad \left. + \frac{\sigma_2 S}{\sigma_1 ab} k_\zeta \left\{ -[\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} M_3 e(-) \\ M_3' e(+) \end{bmatrix} \right. \right. \\ &\quad \left. - [\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} N_3 e(-) \\ N_3' e(+) \end{bmatrix} + [\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} K_3 e(-) \\ K_3' e(+) \end{bmatrix} \right. \\ &\quad \left. \left. + [\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} L_3 e(-) \\ L_3' e(+) \end{bmatrix} \right\} \right. \\ &\quad \left. + ck_\eta \left\{ -[\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} L_2 e(-) \\ L_2' e(+) \end{bmatrix} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + [\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} K_2 e(-) \\ K_2' e(+) \end{bmatrix} \right. \right. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& -[\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} N_2 e(-) \\ N_2' e(+) \end{bmatrix} + [\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} M_2 e(-) \\ M_2' e(+) \end{bmatrix} \Bigg\} \\
& + \frac{b^2}{a} (1+c^2) k_\eta \left\{ +[\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} L_3 e(-) \\ L_3' e(+) \end{bmatrix} \right. \\
& -[\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} K_3 e(-) \\ K_3' e(+) \end{bmatrix} + [\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} N_3 e(-) \\ N_3' e(+) \end{bmatrix} \\
& \left. -[\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} M_3 e(-) \\ M_3' e(+) \end{bmatrix} \right\} \\
& + \frac{a}{b^2} k_\xi \left\{ -[\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} K_2 e(-) \\ -K_2' e(+) \end{bmatrix} \right. \\
& -[\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} L_2 e(-) \\ -L_2' e(+) \end{bmatrix} - [\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} M_2 e(-) \\ -M_2' e(+) \end{bmatrix} \\
& \left. -[\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} N_2 e(-) \\ -N_2' e(+) \end{bmatrix} \right\} \\
& + ck_\xi \left\{ +[\zeta(-)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} K_3 e(-) \\ -K_3' e(+) \end{bmatrix} \right. \\
& + [\zeta(-)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} L_3 e(-) \\ -L_3' e(+) \end{bmatrix} + [\zeta(+)] [\eta(-)] \begin{bmatrix} M_3 e(-) \\ -M_3' e(+) \end{bmatrix} \\
& \left. + [\zeta(+)] [\eta(+)] \begin{bmatrix} N_3 e(-) \\ -N_3' e(+) \end{bmatrix} \right\} \dots\dots (8)
\end{aligned}$$

จากสมการ (8) ถ้าเราให้ค่าเฉลี่ยของ $(E_1)_{1,1}$ มีค่าดังนี้

$$\begin{aligned}
(E_1)_{1,1} &= A_1 [\zeta(-)] [\eta(-)] \xi e(-) + A_2 [\zeta(-)] [\eta(+)] \xi e(-) \\
&+ A_3 [\zeta(+)] [\eta(-)] \xi e(-) + A_4 [\zeta(+)] [\eta(+)] \xi e(-)
\end{aligned}$$

\dots\dots (9a)

$$\begin{aligned}
 (E_1)_{1,2} &= B_1 [\zeta(-)] [\eta(-)] \xi e(+) + B_2 [\zeta(-)] [\eta(+)] \xi e(+) \\
 &+ B_3 [\zeta(+)] [\eta(-)] \xi e(+) + B_4 [\zeta(+)] [\eta(+)] \xi e(+) \\
 &\dots (9b)
 \end{aligned}$$

เมื่อเราหาอนุพันธ์ของ $(E_1)_{1,1}$ และ $(E_1)_{1,2}$ เทียบกับตัวแปรที่สอดคล้องกัน เราจะได้ว่า

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial^2 (E_1)_{1,1}}{\partial \zeta^2} + \frac{\partial^2 (E_1)_{1,1}}{\partial \eta^2} + \frac{\partial^2 (E_1)_{1,1}}{\partial \xi^2} &= -2A_1 k_\xi [\zeta(-)] [\eta(-)] e(-) \\
 &- 2A_2 k_\xi [\zeta(-)] [\eta(+)] e(-) \\
 &- 2A_3 k_\xi [\zeta(+)] [\eta(-)] e(-) \\
 &- 2A_4 k_\xi [\zeta(+)] [\eta(+)] e(-) \dots (10a)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial^2 (E_1)_{1,2}}{\partial \zeta^2} + \frac{\partial^2 (E_1)_{1,2}}{\partial \eta^2} + \frac{\partial^2 (E_1)_{1,2}}{\partial \xi^2} &= 2B_1 k_\xi [\zeta(-)] [\eta(-)] e(+) \\
 &+ 2B_2 k_\xi [\zeta(-)] [\eta(+)] e(+) \\
 &+ 2B_3 k_\xi [\zeta(+)] [\eta(-)] e(+) \\
 &+ 2B_4 k_\xi [\zeta(+)] [\eta(+)] e(+) \dots (10b)
 \end{aligned}$$

เมื่อใช้หลักของการเทียบสัมประสิทธิ์ (Undetermined coefficient) เราจะหาค่าของ A_n

และ B_n เมื่อ $n = 1$ ถึง 4

สำหรับกรณีของ $(E_1)_2$ และ $(E_1)_3$ เรายังจะใช้วิธีเดียวกันหาค่าเฉลยของ $(E_1)_2$ และ $(E_1)_3$ ได้

ประวัติผู้เขียน

นายคมสันต์ สิริวัฒนาพาท เกิดที่กรุงเทพฯ เมื่อวันที่ 23 สิงหาคม พ.ศ. 2499 ได้รับปริญญา
วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิศวกรรมไฟฟ้า จาก จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย เมื่อ พ.ศ. 2519
ปัจจุบันทำงานอยู่ที่ บริษัท ไฟฟ้าฟิลิปส์แห่งประเทศไทย จำกัด ตำแหน่ง วิศวกรฝ่ายขาย อุปกรณ์ระบบ
เสียงและภาพ