

Podstawy elektromagnetyzmu

Wykład 2

Równania Maxwella

Prawa Maxwella opisują pola

Pole elektryczne...

to zjawisko występujące w otoczeniu naładowanych elektrycznie obiektów lub jest skutkiem zmiennego w czasie pola magnetycznego. Pole elektryczne powoduje powstawanie siły działającej na naładowane obiekty.

Pole magnetyczne...

to zjawisko występujące w otoczeniu poruszających się naładowanych obiektów lub na powstające w wyniku zmian pola elektrycznego w czasie. Pole magnetyczne powoduje powstawanie siły działającej na poruszające się naładowane obiekty.

Koncepcje pól E i M zaproponował Michael Faraday.

Siła Lorenza:

$$\mathbf{F} = q \mathbf{E} + q(\mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

Ładunek elektryczny?

Ładunek elektryczny...

to fizyczna własność materii. Jest wielkością nieciągłą (skwantowaną) – elementarny ładunek oznaczamy jako e (uważa się, że kwarki mają ładunki będące wielokrotnościami $e/3$).

$$e \approx 1.602 \cdot 10^{-19} [C]$$

Ładunki mogą być “dodatnie” lub “ujemne”. Elektron ma ładunek $-e$, proton $+e$. Ładunki się przyciągają (jeśli mają różne znaki) lub odpychają (jeśli mają ten sam znak):

$$F = k_e \frac{q_1 q_2}{r^2}, \quad k_e = \frac{1}{4 \pi \epsilon_0}$$

$$\epsilon_0 \approx 1^{-9} / (36 \pi) \approx 8.85 \cdot 10^{-12} [F/m]$$

Zasada zachowania ładunku:

Całkowity ładunek elektryczny odizolowanego systemu nie zmienia się.

Prawo Lorentza

$$\mathbf{F} = q \mathbf{E} + q(\mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

- **PL** określa całkowitą siłę działającą na ładunek w obecności obu pól: elektrycznego \mathbf{E} i magnetycznego \mathbf{B} .
- Pole elektryczne to zjawisko fizyczne.
- Pole magnetyczne \mathbf{B} może być uważane za czysto matematyczną koncepcję umożliwiającą łatwe uwzględnienie efektów relatywistycznych (STW). Można pokazać, że “siłę magnetyczną” można wyznaczyć jedynie przy pomocy elektrostatyki i STW.
- Jednak powszechnie posługujemy się koncepcją pola magnetycznego \mathbf{B} , ponieważ upraszcza to rozważania i obliczenia.

Równania Maxwella (RM)

- Prawo Ampera (skorygowane przez Maxwella)
- Prawo indukcji Faraday'a
- Prawo Gaussa
- Prawo Gaussa dla pola magnetycznego

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

\mathbf{E} – pole elektryczne (natężenie PE)

\mathbf{D} – indukcja elektryczna

\mathbf{H} – natężenie pola magnetycznego

\mathbf{B} – pole magnetyczne (indukcja magnetyczna)

\mathbf{J} – gęstość prądu elektrycznego (wektor GPE)

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

Prawo Ampera

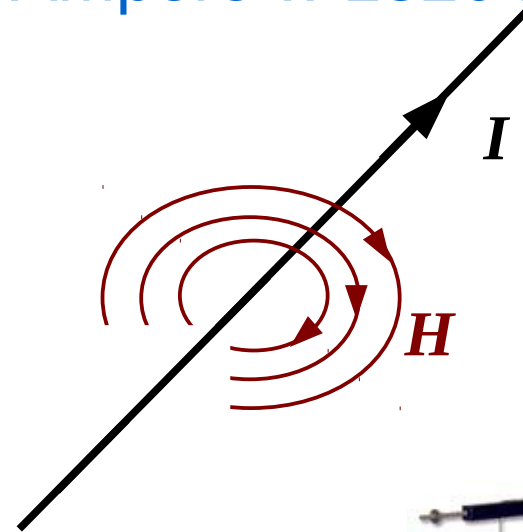
- Odkryte przez Andre-Marie Ampere w 1826 r.
 - Postać różniczkowa

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J}$$

- Postać całkowa

$$\oint_{\partial S} \mathbf{H} d\mathbf{l} = \iint_S \mathbf{J} d\mathbf{S}$$

$$\oint_{\partial S} \mathbf{H} d\mathbf{l} = I$$



<http://www.sparkmuseum.com>

Całka z natężenia pola magnetycznego wzdłuż zamkniętej krzywej jest równa całkowitemu prądowi przepływającemu przez powierzchnię, której brzegiem jest krzywa.

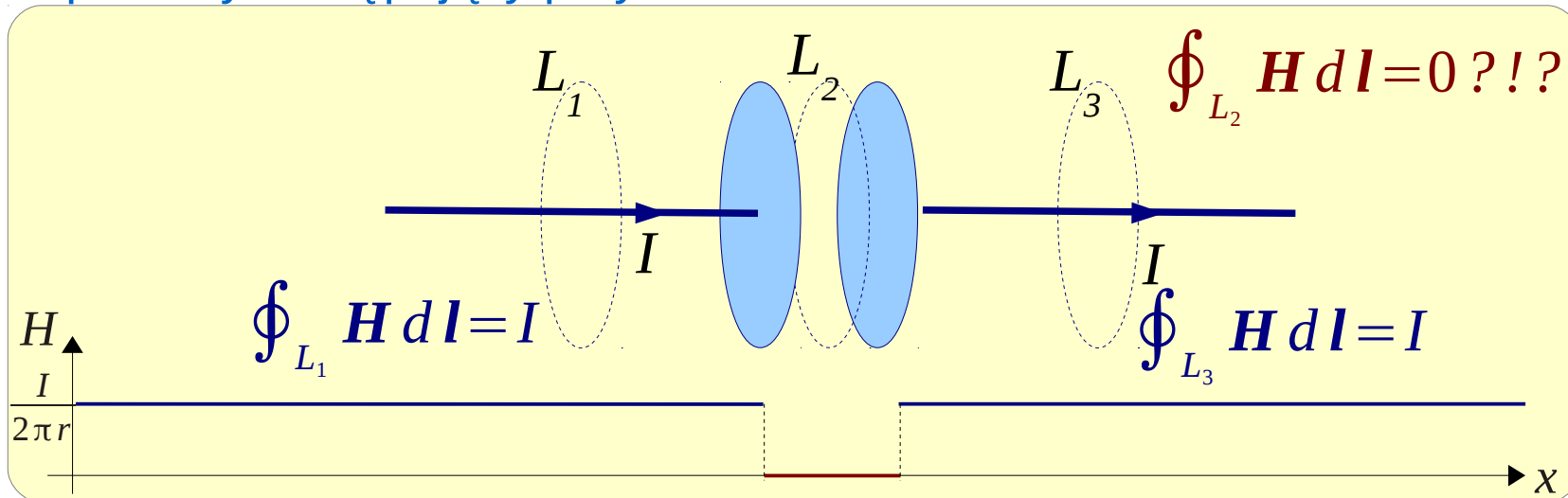
Prawo Maxwella-Ampera

Prawo ampera sugeruje, że w próżni, gdzie $J=0$

$$\nabla \times \mathbf{H} = 0$$

$$\oint_{\partial S} \mathbf{H} d\mathbf{l} = 0$$

Rozpatrzmy następujący przykład:



J.C Maxwell zasugerował skorygowanie prawa Ampera

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

$$\oint_{\partial S} \mathbf{H} d\mathbf{l} = \iint_S \left(\mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} \right) d\mathbf{S}$$

(On Physical Lines of Force, 1861)

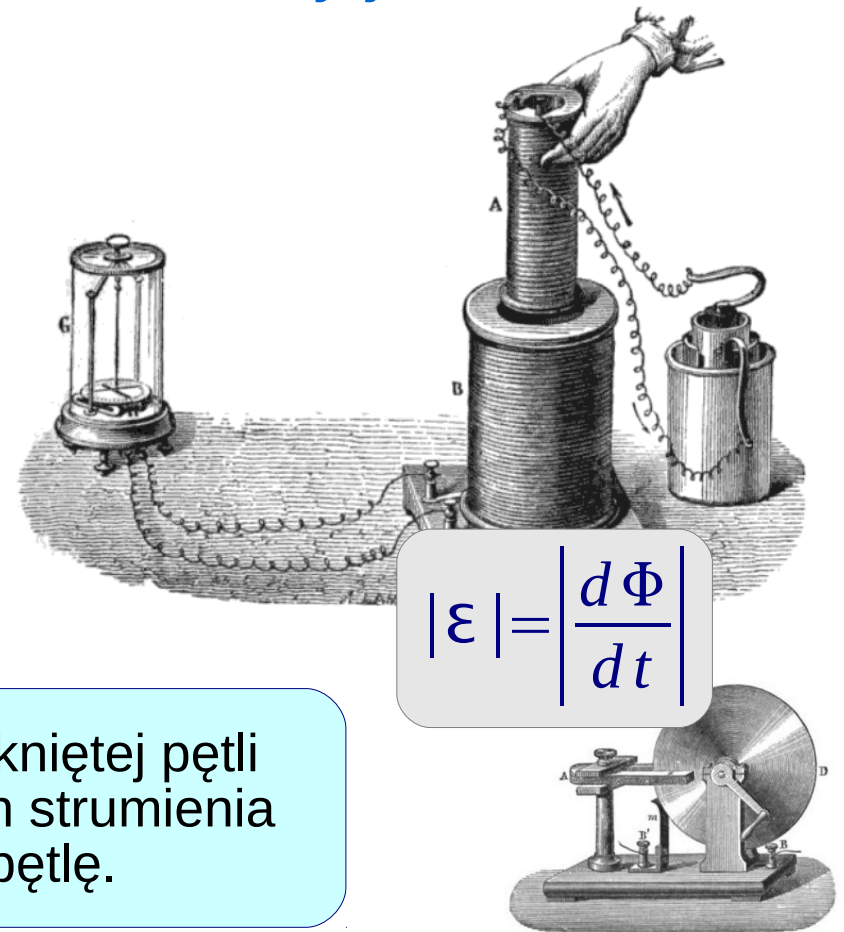
Prawo indukcji Faraday'a

- Odkryte niezależnie przez Michaela Faraday'a i Josepha Henry'ego in 1831 r. (M. Faraday jako pierwszy opublikował pracę)
 - Postać różniczkowa

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

- Postać całkowa

$$\oint_{\partial S} \mathbf{E} d\mathbf{l} = -\frac{d}{dt} \left(\iint_S \mathbf{B} d\mathbf{S} \right)$$



$$|\varepsilon| = \left| \frac{d\Phi}{dt} \right|$$

Siła elektromotoryczna indukująca się w zamkniętej pętli jest wprost proporcjonalna do szybkości zmian strumienia magnetycznego obejmowanego przez pętlę.

Prawo Gaussa

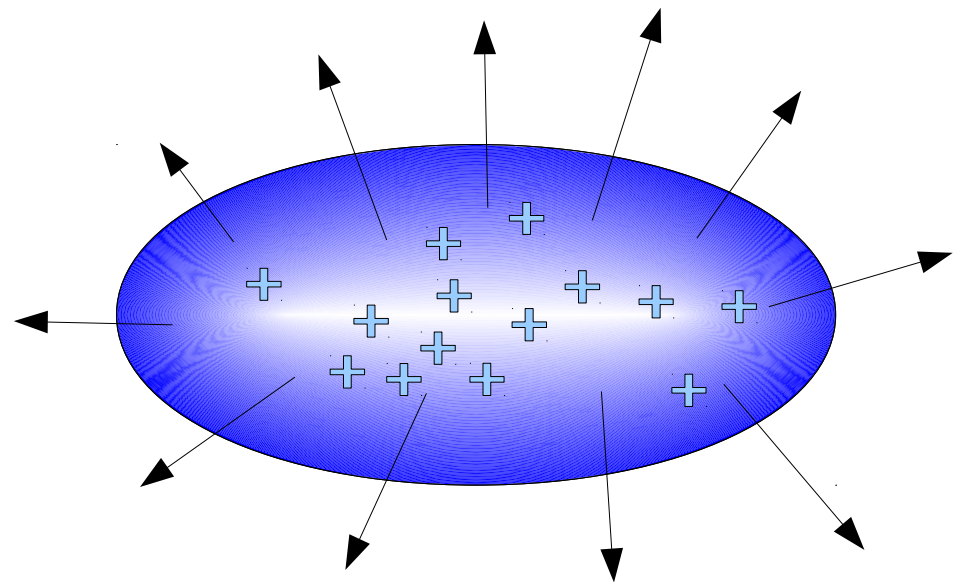
- Odkryte przez Carla Friedricha Gaussa w 1835 r (opublikowane w 1867 r.)

- Postać różniczkowa

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

- Postać całkowa

$$\oiint_S \mathbf{D} d\mathbf{S} = Q$$



Źródłem pola elektrycznego jest ładunek.

Strumień wektora indukcji magnetycznej przez zamkniętą powierzchnię jest równy całkowitemu ładunkowi obejmowanemu przez tę powierzchnię.

Prawo Gaussa dla pola magnetycznego

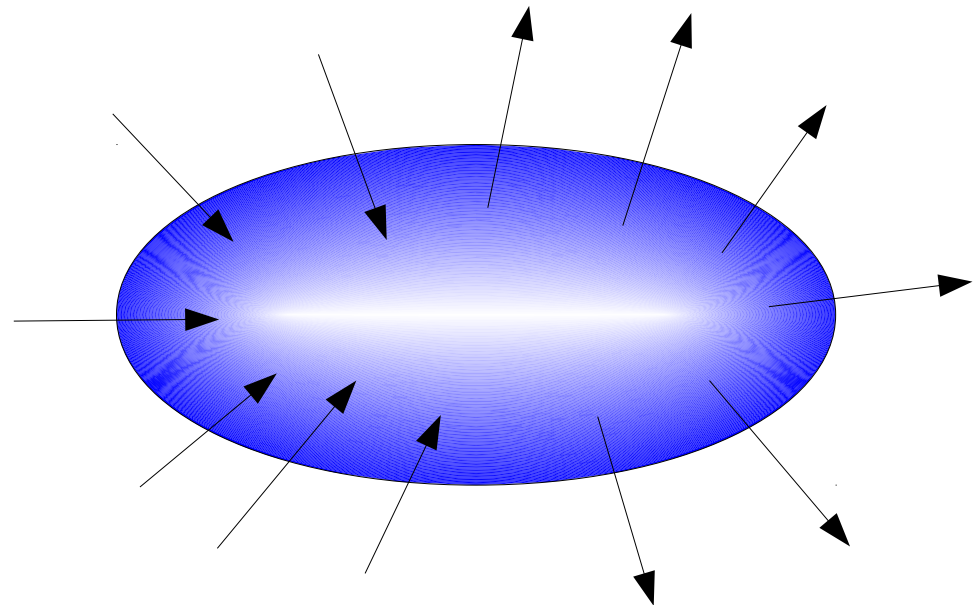
- Analogia prawa Gaussa dla pola magnetycznego

- Postać różniczkowa

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

- Postać całkowa

$$\oiint_S \mathbf{B} d\mathbf{S} = 0$$



Nie istnieją ładunki magnetyczne.
(To jest oczywiste, jeśli pamiętamy, że \mathbf{B} to zabieg matematyczny.)

Całkowity strumień wektora indukcji magnetycznej przez dowolną zamkniętą powierzchnię jest równy zero.

RM i materia – związki konstytutywne

W próżni

$$\mathbf{D} = \varepsilon_0 \mathbf{E}, \quad \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{H}, \quad \mathbf{J} = 0 \quad \mathbf{E} = 0$$

Jednorodne, anizotropowe, niedispersywne materiały

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}, \quad \mathbf{B} = \mu \mathbf{H}, \quad \mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

W rzeczywistości

$$\mathbf{D} = \varepsilon(\mathbf{E}, f) \mathbf{E}, \quad \mathbf{B} = \mu(\mathbf{H}, f) \mathbf{H}, \quad \mathbf{J} = \sigma(T(\mathbf{J})) \mathbf{E}$$

Co więcej, ε, μ i σ są w ogólności tensorami, których elementy
Zależą od natężenia pola, jego kierunku i innych czynników,
Takich jak temperatura, naprężenia mechaniczne, historia, ...

Na szczęście w ramach tego kursu będziemy świat idealizować ☺

Historia (1)

J.C. Maxwell, *A Dynamical Theory of the Electromagnetic Field*,
1864

(1) Całkowity prąd

$$\mathbf{J}_{tot} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

(2) Siła magnetyczna

$$\mu \mathbf{H} = \nabla \times \mathbf{A}$$

(3) Prawo Ampere'a

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J}_{tot}$$

(4) Siła elektromotoryczna

$$\mathbf{E} = \mu \mathbf{v} \times \mathbf{H} - \frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t} - \nabla \varphi$$

(5) Elektryczne równanie elastyczności $\mathbf{E} = \frac{1}{\epsilon} \mathbf{D}$

(6) Prawo Ohma

$$\mathbf{E} = \frac{1}{\sigma} \mathbf{J}$$

(7) Prawo Gaussa

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

(8) Zasada zachowania ładunku

$$\nabla \cdot \mathbf{J} = -\frac{\partial \rho}{\partial t} \quad \text{lub} \quad \nabla \cdot \mathbf{J}_{tot} = 0$$

J.C. Maxwell podał 6 skalarnych równań we Współrzędnych kartezjańskich, co doprowadziło go do 20 równań z 20 niewiadomymi. Obok zapisano odpowiednie równania we współczesnej notacji wykorzystującej wektory.

Historia (2)

J.C. Maxwell, *A Treatise on Electricity and Magnetism*, 1873

$$\mathbf{E} = -\nabla\varphi - \frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t}$$

$$\mathbf{B} = \nabla \times \mathbf{A}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

$$\nabla \times \mathbf{H} - \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} = \mathbf{J}$$

Potencjały

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{B} = \nabla \times \mathbf{A}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\nabla \times \left(\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t} \right)$$

$$\nabla \times \left(\mathbf{E} + \frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t} \right) = 0$$

$$\mathbf{E} + \frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t} = -\nabla \varphi$$

Zastosowanie praktyczne

- RM umożliwiają określenie (przewidzenie) zasad obowiązujących w PEM
- Praktyczne problemy wymagają ograniczenia czasu i przestrzeni
- Warunki brzegowe pozwalają zawęzić przestrzeń analizy
- Warunki początkowe pozwalają zawęzić przedział czasowy

Warunki? Po co?

RM to cząstkowe równania różniczkowe – określają pochodne opisujące po.

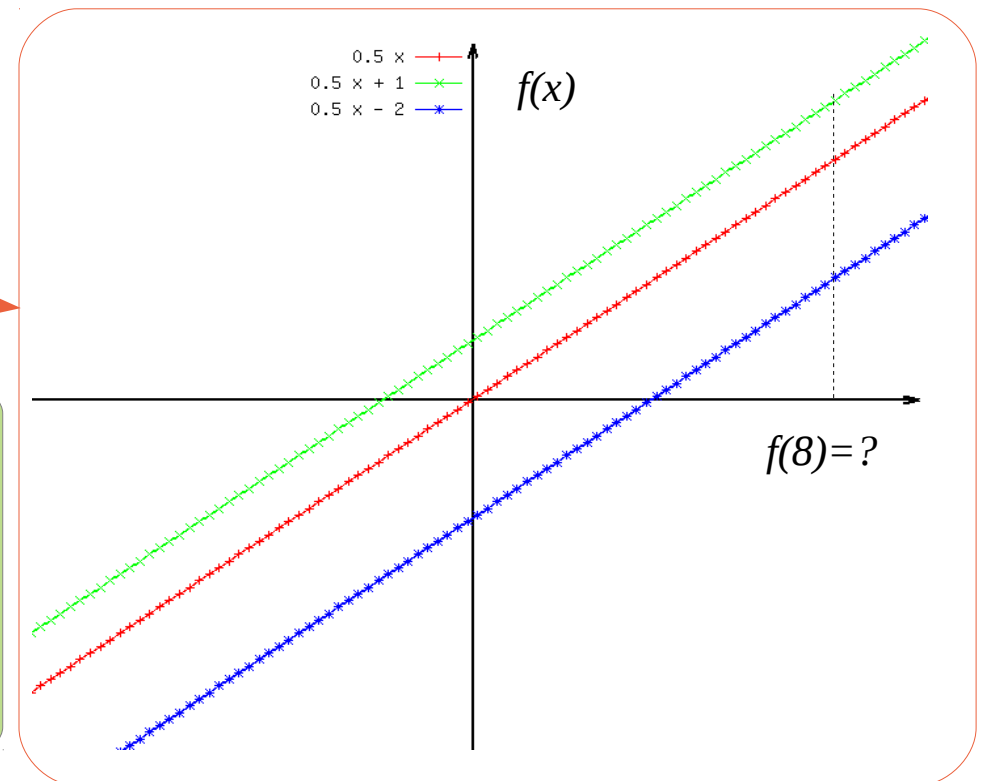
Rozważmy dla przykładu zwyczajne RR:

$$\frac{df(x)}{dx} = 0.5$$

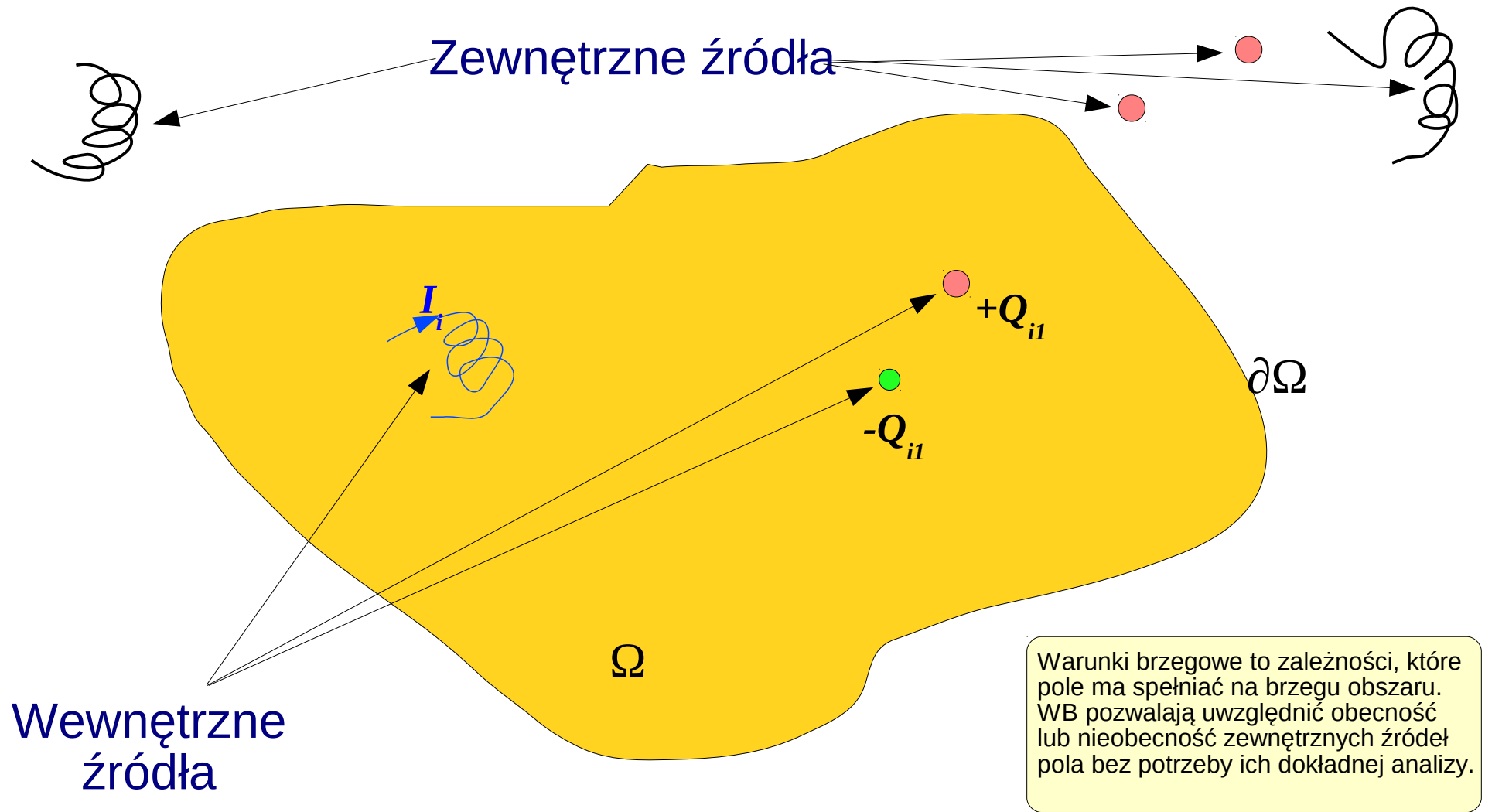
$$f(x) = 0.5x + c$$

$c=?$

Jak widać, ogólne rozwiązanie RR pozwala przewidzieć rodzaj funkcji ale nie konkretną funkcję. Potrzebujemy dodatkowych ograniczeń, aby wybrać rozwiązanie konkretne.

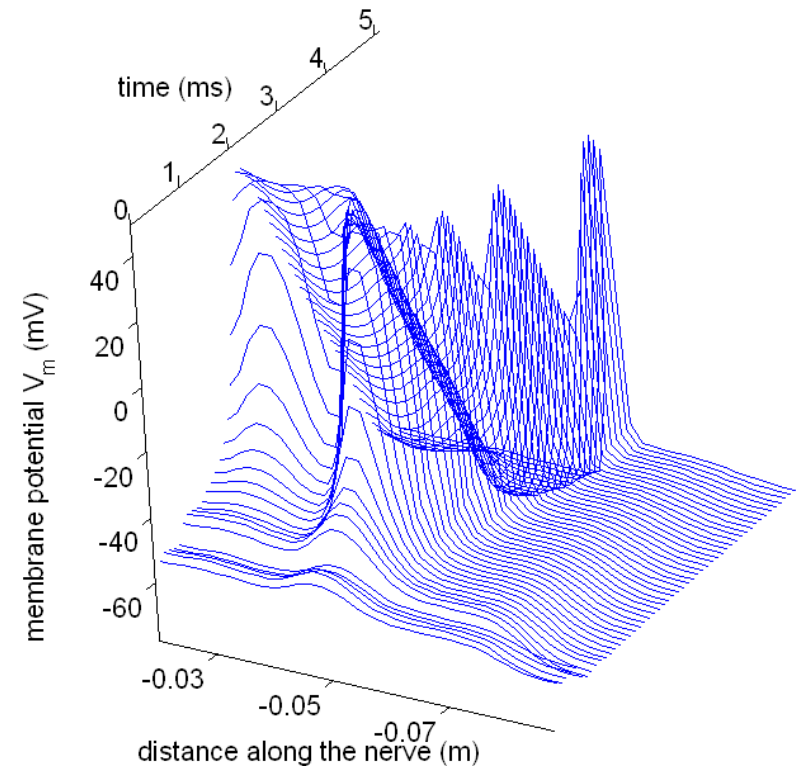
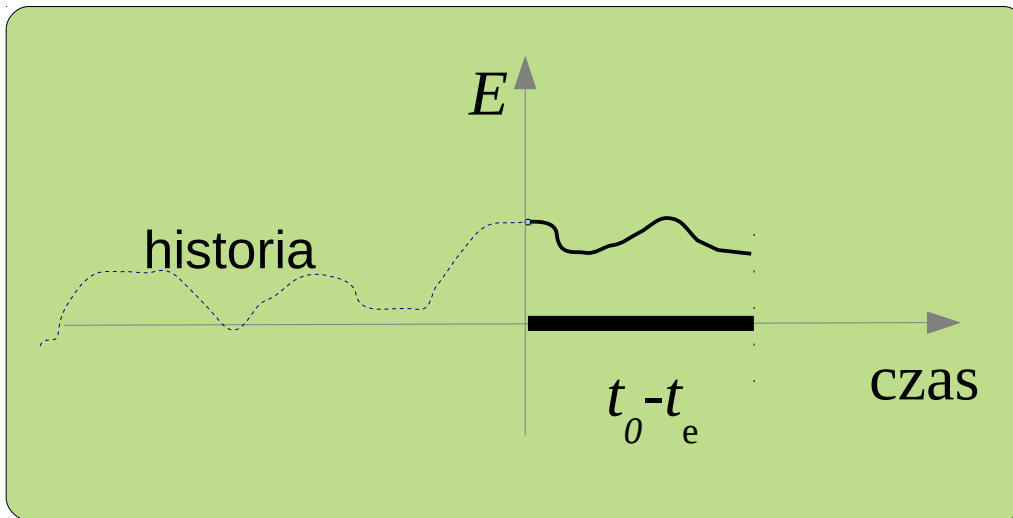


Warunki brzegowe



Warunki początkowe

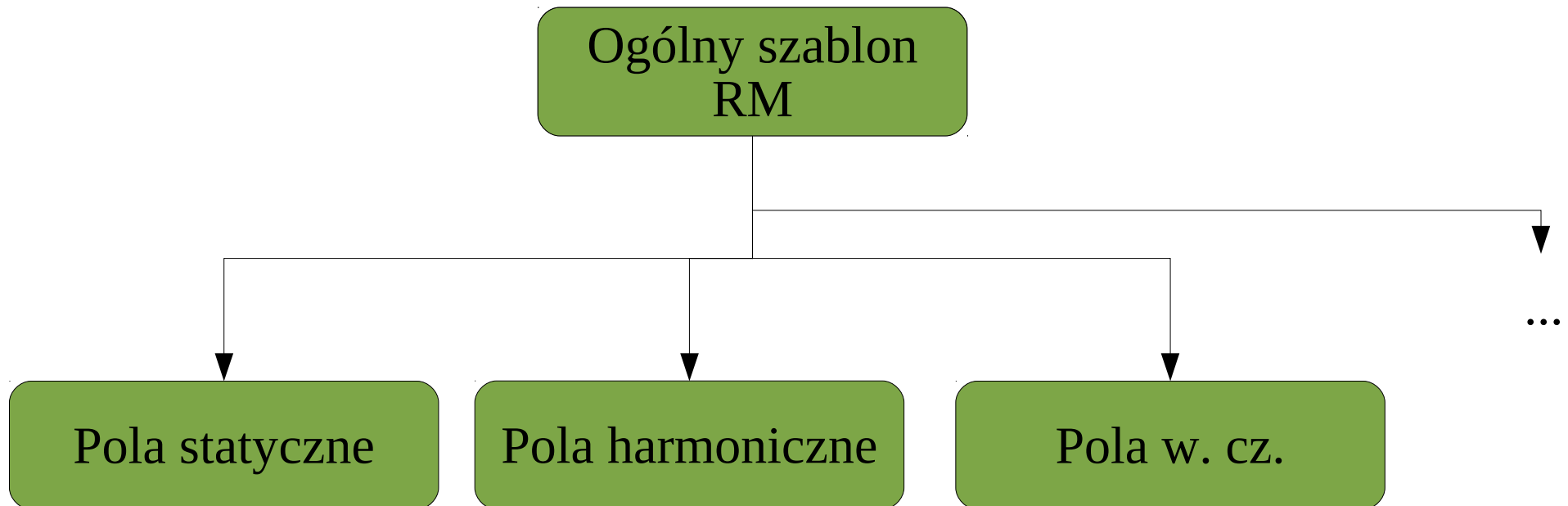
Warunki początkowe to zależności, które pole musi spełniać w pewnym momencie ($t=0$). Pozwalają uwzględnić historię zmian pola.



Uproszczenia

RM są bardzo ogólne i dość skomplikowane. Na szczęście w wielu zagadnieniach możemy je uprościć.

Robimy to przez pominięcie pewnych składników, które są małe, Przez wykorzystanie symetrii lub specjalny opis matematyczny.,



Uproszczenia: electrostatyka

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

$$\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0, \quad \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} = 0$$

Interesuje nas tylko pole elektryczne, stałe w czasie.

Interesują nas zjawiska w stałych lub wolno zmieniających się polach.

Używamy opisu funkcją skalarną.

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = 0$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

$$\mathbf{E} = \nabla \varphi$$

Uproszczenia: magnetostatyka

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

$$\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0, \quad \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} = 0$$

Tylko pole magnetyczne, stałe w czasie.

Interesuje nas pole magnetyczne od stałych lub wolnozmiennych prądów.

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = 0$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

$$\mathbf{B} = \nabla \times \mathbf{A}$$