

一、概念题

1 (1) 腔内不是等势空间；腔体内壁有电荷；高斯定理可证

1 (2) 腔内是等势空间；腔体内壁无电荷；证明参看书P80

1 (3) 腔内是等势空间；腔体内壁无电荷

2

若 Q 不变:

$C = \frac{Q}{U} = \frac{\epsilon_r S}{d}$, 于是

$$Q = \text{const} = \frac{\epsilon_r S U}{d}$$

相对介电常量: $1 \rightarrow \epsilon_r$, $\epsilon_r > 1$, 于是 U 减小, $U = Ed$, 于是 E 减小;

利用电介质中的高斯公式, $D = \sigma_{e0}$ 不变

$w_e = \frac{1}{2} DE$ 减小, 于是极板间电场总能量减小

若 U 不变:

$$U = \text{const} = \frac{Qd}{\epsilon_r S}$$

相对介电常量: $1 \rightarrow \epsilon_r$, $\epsilon_r > 1$, 于是 Q 增大, $U = Ed$, E 不变, $D = \sigma_{e0}$ 增大, $w_e = \frac{1}{2} DE$ 增大

3

电流连续性方程:

$$\oiint_S \vec{j} \cdot d\vec{S} = -\frac{dq}{dt}$$

物理意义: 单位时间内流出 S 面的电荷量等于单位时间内 S 面内电荷量的减少量

稳恒电流条件:

$$\oiint_S \vec{j} \cdot d\vec{S} = 0$$

焦耳定律的微分形式:

$$p = \frac{j^2}{\sigma} = \sigma E^2$$

4

基尔霍夫定律的表达形式:

基尔霍夫第一方程组: 汇于节点的各支路电流的代数为 0; 物理规律: 电流的恒定条件

基尔霍夫第二方程组: 沿回路环绕一周, 电势降落的代数和为 0; 其中, 电阻上的电势降落的正负号要看绕行方向与电流方向的关系: 沿电流方向看去, 电势降落为正, 逆电流方向看去, 电势降落为负; 电源上电势降落的正负号要看绕行方向与电源极性的关系, 从正极向负极看去电势降落为正, 从负极向正极看去, 电势降落为负; 物理规律: 静电场的环路定理

5不会

6

抗磁性、顺磁性、铁磁性、亚铁磁性、反铁磁性

7

$$\oiint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = q_0$$

$$\oint_L \vec{E} \cdot d\vec{l} = - \iint \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$$

$$\oiint_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0$$

$$\oint_L \vec{H} \cdot d\vec{l} = \iint (\vec{j}_0 + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}) \cdot d\vec{S}$$

8

(1) 电磁波是横波

(2) $\vec{E} \perp \vec{H}$

(3) \vec{E} 和 \vec{H} 同相位, $\vec{E} \times \vec{H}$ 的方向总是沿着传播方向 \vec{k}

(4) \vec{E} 与 \vec{H} 的幅值成比例:

$$\sqrt{\varepsilon\varepsilon_0}E_0 = \sqrt{\mu\mu_0}H_0$$

(5) 电磁波的传播速度:

$$v = \frac{1}{\sqrt{\varepsilon\varepsilon_0\mu\mu_0}}$$

二、计算题

1

答案: $\vec{E} = -\frac{\lambda_0}{4\varepsilon_0 R}\vec{i}$

解:

为方便起见, 把题目中的 ϕ 替换成 θ

$$dq = R(d\theta)\lambda_0 \cos \theta = \lambda_0 R \cos \theta d\theta$$

$$dE = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{dq}{R^2} = \frac{\lambda_0 \cos \theta d\theta}{4\pi\varepsilon_0 R}$$

$$dE_x = (dE) \cos \theta = \frac{\lambda_0 \cos^2 \theta d\theta}{4\pi\varepsilon_0 R}$$

$$E = \int dE_x = \frac{\lambda_0}{4\pi\varepsilon_0 R} \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \cos^2 \theta d\theta = \frac{\lambda_0}{4\varepsilon_0 R}$$

考虑方向, 有:

$$\vec{E} = -\frac{\lambda_0}{4\varepsilon_0 R}\vec{i}$$

2

答案: $\frac{\mu_0 I_1 I_2 R}{2}$; 最终位置: 线圈平面与 x 轴垂直

解:

极坐标变换: $\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases}$

在极坐标变换下, 圆的方程为: $r = 2R \sin \theta$, 于是圆上任意一点 (x, y) 满足: $\begin{cases} x = 2R \sin \theta \cos \theta \\ y = 2R \sin^2 \theta \end{cases}$, 取微分得:

$$\begin{cases} dx = 2R(\cos^2 \theta - \sin^2 \theta) d\theta \\ dy = 2R(2 \sin \theta \cos \theta) d\theta \end{cases}, \text{ 于是圆上的一段微弧长:}$$

$$dl = \sqrt{(dx)^2 + (dy)^2} = 2R d\theta$$

由 $\oint_L \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 \sum I$, 在这段电流元所处位置的磁感应强度:

$$B = \frac{\mu_0 I_2}{2\pi r} = \frac{\mu_0 I_2}{4\pi R \sin \theta}$$

这段电流元所受元力为:

$$dF = I_1(dl)B \sin < d\vec{l}, \vec{B} > = I_1 \cdot 2R d\theta \cdot \frac{\mu_0 I_2}{4\pi R \sin \theta} \cdot \sin(\frac{\pi}{2} - \theta) = \frac{\mu_0 I_1 I_2 \cos \theta}{2\pi \sin \theta} d\theta$$

这段电流元相对 y 轴所受的元力矩为:

$$dL = r \cos \theta \cdot dF = 2R \sin \theta \cdot \cos \theta \cdot \frac{\mu_0 I_1 I_2 \cos \theta}{2\pi \sin \theta} d\theta = \frac{\mu_0 I_1 I_2 R}{\pi} \cos^2 \theta d\theta$$

积分得:

$$L = \int dL = \frac{\mu_0 I_1 I_2 R}{\pi} \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} \cos^2 \theta d\theta = \frac{\mu_0 I_1 I_2 R}{\pi} \cdot 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{\pi}{2} = \frac{\mu_0 I_1 I_2 R}{2}$$

3

答案: 总阻抗为: $Z = \frac{5\sqrt{34}}{17} \Omega$; 电感性

解:

R_1, L 串联的总复阻抗 \tilde{Z}_1 :

$$\tilde{Z}_1 = \tilde{Z}_{R_1} + \tilde{Z}_L = R_1 + j\omega L$$

R_2, C 串联的总复阻抗 \tilde{Z}_2 :

$$\tilde{Z}_2 = \tilde{Z}_{R_2} + \tilde{Z}_C = R_2 + \frac{1}{j\omega C}$$

两条支路并联的总复阻抗 \tilde{Z} :

$$\begin{aligned} \tilde{Z} &= \frac{1}{\frac{1}{\tilde{Z}_1} + \frac{1}{\tilde{Z}_2}} \\ &= \frac{1}{\frac{1}{R_1 + j\omega L} + \frac{1}{R_2 + \frac{1}{j\omega C}}} \\ &= \frac{1}{\frac{1}{R_1 + j\omega L} + \frac{j\omega C}{jR_2\omega C + 1}} \\ &= \frac{(R_1 + j\omega L)(jR_2\omega C + 1)}{jR_2\omega C + 1 + j\omega C(R_1 + j\omega L)} \end{aligned}$$

注意到:

$$\omega L = 2\pi fL = 2\pi \times 1000 \text{ Hz} \times \frac{1}{\pi} \text{ mH} = 2 \text{ H/s}$$

$$\omega C = 2\pi fC = 2\pi \times 1000 \text{ Hz} \times \frac{500}{\pi} \mu\text{F} = 1 \text{ F/s}$$

于是:

$$\begin{aligned}
 \tilde{Z} &= \frac{(R_1 + \mathrm{j}\omega L)(\mathrm{j}R_2\omega C + 1)}{\mathrm{j}R_2\omega C + 1 + \mathrm{j}\omega C(R_1 + \mathrm{j}\omega L)} \\
 &= \frac{(1 + 2\mathrm{j})(1 + 3\mathrm{j})}{1 + 3\mathrm{j} + \mathrm{j}(1 + 2\mathrm{j})} \\
 &= \frac{-5 + 5\mathrm{j}}{-1 + 4\mathrm{j}} \\
 &= 5 \frac{(-1 + \mathrm{j})(-1 - 4\mathrm{j})}{(-1 + 4\mathrm{j})(-1 - 4\mathrm{j})} \\
 &= 5 \times \frac{5 + 3\mathrm{j}}{17} \\
 &= \frac{25}{17} + \frac{15}{17}\mathrm{j}
 \end{aligned}$$

$$Z = |\tilde{Z}| = \frac{5\sqrt{34}}{17} \Omega$$

$$\tan \varphi = \frac{15}{17} \bigg/ \frac{25}{17} > 0$$

于是：

$$\varphi > 0$$

所以电路是电感性。

4

答案： (1) QN, PM 边的感应电动势为 0, PQ 边的感应电动势大小为 $\mathcal{E}_1 = \frac{\sqrt{3}aR^2}{4}$, NM 边的感应电动势大小为 $\mathcal{E}_2 = \frac{\sqrt{3}aR^2}{16}$; (2)
 $\mathcal{E} = \mathcal{E}_1 - \mathcal{E}_2 = \frac{3\sqrt{3}aR^2}{16}$

解：

$$\oint_L \vec{E} \cdot \mathrm{d}\vec{l} = - \iint \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot \mathrm{d}\vec{S}$$

于是：

$$E = \frac{1}{2}ar$$

先算 \mathcal{E}_1 ：

在 $\text{Rt}\triangle$ 中, 有：

$$\begin{aligned}
 x &= \frac{\frac{\sqrt{3}}{2}R}{\cos \theta} \\
 l &= \frac{R}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}R \tan \theta
 \end{aligned}$$

两边取微分：

$$\mathrm{d}l = \frac{\sqrt{3}}{2}R \mathrm{d}(\tan \theta)$$

于是：

$$\begin{aligned}
\mathcal{E}_1 &= \int_P^Q \vec{E}_1 \cdot d\vec{l} \\
&= \int_{l=0}^{l=R} \frac{1}{2} ax \cos \theta dl \\
&= \int_{\theta=-\pi/6}^{\theta=\pi/6} \frac{1}{2} a \cdot \frac{\frac{\sqrt{3}}{2} R}{\cos \theta} \cdot \cos \theta \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} R d(\tan \theta) \\
&= \frac{3aR^2}{8} \int_{\tan \theta = -\sqrt{3}/3}^{\tan \theta = \sqrt{3}/3} d(\tan \theta) \\
&= \frac{3aR^2}{8} \frac{2\sqrt{3}}{3} \\
&= \frac{\sqrt{3}aR^2}{4}
\end{aligned}$$

求 \mathcal{E}_2 的过程和上面完全一样。与上面相比，只需要替换：

$$R \rightarrow \frac{R}{2}$$

得到：

$$\begin{aligned}
\mathcal{E}_2 &= \frac{\sqrt{3}a(\frac{R}{2})^2}{4} \\
&= \frac{\sqrt{3}aR^2}{16}
\end{aligned}$$

两个感应电动势的方向相反，总感应电动势 \mathcal{E} 应是二者之差：

$$\mathcal{E} = \mathcal{E}_1 - \mathcal{E}_2 = \frac{3\sqrt{3}aR^2}{16}$$