

第七讲

上次课：

- $\vec{F} = -\oint_S d\vec{S} \cdot \vec{T}$ Maxwell 张量，电磁（光）力
 - $\vec{p} = m\vec{v} + q\vec{A}$ 附加动量——带电运动粒子与磁场的相互作用
 - $\vec{S}_p = (\vec{E} \times \vec{H})$, $u = \frac{1}{2}(\vec{E} \cdot \vec{D} + \vec{B} \cdot \vec{H})$ 电磁介质中的能流密度、能量密度
-

第三章 静电学 I – 导体静电学

第一二两章给出了电磁场的基本规律及守恒定律。从本章开始，我们将由简入深介绍这些电磁规律在不同的具体情况下的应用。第三、四两章将介绍最简单的情况 – 静电学。我们将分成两个部分来介绍静电学，本章主要研究与导体相关的静电学，而下一章主要关注与介质相关的静电问题。但是这种划分并不是严格的，其实两类问题满足相同的方程，只不过解决问题的方法和侧重点有所不同而已。

§ 3.1 静电问题

1. 静电基本方程

静电现象（electrostatics）研究的是电磁学中这样的一类问题：

$$\frac{\partial}{\partial t}(\text{物理量})=0 \quad \text{和} \quad \vec{j}=0$$

即所有物理量都不随时间改变（指“静”），且电荷静止不动（指“电”）。把静电条件代入麦克斯韦方程中，显然空间不会激发磁场（即没有电流，也没有变化电场），故只有静电场，满足

$$\begin{cases} \nabla \cdot \vec{D} = \rho \\ \nabla \times \vec{E} = 0 \end{cases} \quad (3.1.1)$$

根据 $\nabla \times \vec{E} = 0$ ，可以引入标势 $\vec{E} = -\nabla\varphi$ ，进一步带入（3.1.1）中第一式，有

$$\nabla \cdot (\varepsilon(\vec{r}) \nabla \varphi(\vec{r})) = -\rho(\vec{r}) \quad (3.1.2)$$

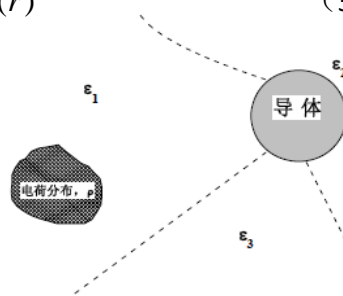
一个标准的静电问题如右下图所示。

在一块均匀介质的内部有 $\varepsilon(\vec{r}) = \varepsilon$ ，

则上式转化成标准的 Poisson 方程

$$\nabla^2 \varphi(\vec{r}) = -\rho(\vec{r}) / \varepsilon \quad (3.1.3)$$

在不同物质交界面上场及势要满足相应的边界条件。本章主要研究不用求解



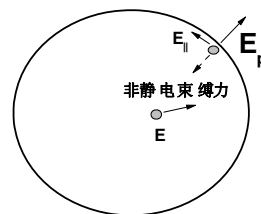
Poisson 方程的前提下，有关导体的静电状态我们到底能知道多少。要解微分方程，必须知道边界条件。下面我们将讲述导体与介质的交界面上的边界条件。

2. 静电条件下导体的边界条件

所谓导体即是能导电的介质，当它内部存在电场时就会引起传导电流。在导体中有关系式 $\vec{j} = \sigma_c \vec{E}$ ，可见在静电学(即 $\vec{j} = 0$)的前提下，**导体内的电场强度必须处处为零**，否则必定引起电流。根据 $\vec{D} = \epsilon \vec{E} = 0$ 的关系知 $\nabla \cdot \vec{D} = \rho = 0$ ，**即导体内部不可能有电荷分布**。所以对导体来讲，**电荷只能分布在表面上**。进一步分析导体表面的电荷是如何分布的：若导体表面上切向电场不为 0，则表面电荷必然在电场的作用下在表面上运动，引起表面电流，这与静电条件不符。因此，**静电条件下导体表面的电场的切向分量为 0，亦即，导体表面的标势处处相等**。导体表面电场的**法向分量可以不为 0**，这与切向电场很不相同 --- 导体电荷在表面处受到非静电来源的束缚能-即“功函数”，自由电荷受到垂直电场的作用不会飞出导体。**根据 Gauss 定理，垂直电场与此处的表面电荷面密度成正比** ($D_{\perp} = \sigma \Rightarrow E_{\perp} = \sigma / \epsilon$)。总结下来，

与导体相关的电场行为满足

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{E}_{in} = 0, \rho_{in} = 0 \\ \vec{E}_{\parallel}^{surface} = 0 \\ \vec{E}_{\perp}^{surface} = \sigma / \epsilon, \text{ both are unknowns!!!} \end{array} \right. \quad (3.1.4)$$



需要强调指出的是：导体表面上的电荷分布和表面垂直电场均是未知量！进一步将上面关于场的边界条件转化成对势的边界条件，有

$$\left\{ \begin{array}{l} \varphi|_{\text{Boundary}} = \text{Constant}; \\ \left. \frac{\partial \varphi}{\partial n} \right|_{\text{Boundary}} = -\frac{\sigma}{\epsilon}, Q = -\epsilon \oint \frac{\partial \varphi}{\partial n} dS. \end{array} \right. \quad (3.1.5)$$

所有这些条件都是因为导体内部有自由电荷这个性质决定的！

原则上，导体相关的静电问题就是在边界条件 (3.1.5) 下求解 (3.1.3)。这里可能有两类问题，

- (1) **等势问题** - 假设考虑的导体与外界大的带电导体相连并达到静电平衡， $\varphi = \text{const.}$ (注意：此时导体上的总电荷不能预先设定)
- (2) **孤立导体问题** - 假设导体孤立，则 Q 已知，但此时 φ 不能预先设定。

某种意义上讲， Q, φ 是一对共轭量，不可能同时预先设定。

§ 3.2 格林互易定理

在讨论具体问题之前，先介绍一个一般的定理 - 格林互易定理，其在导体静电学中相当有用。它的表述如下：

“当 m 个导体上的电荷为 q_1, q_2, \dots, q_m 时，它们的电势等于 $\phi_1, \phi_2, \dots, \phi_m$ ；当导体上的电荷为 q'_1, q'_2, \dots, q'_m 时，它们的电势等于 $\phi'_1, \phi'_2, \dots, \phi'_m$ ，那么有关系式

$$\sum_{i=1}^m q_i \phi'_i = \sum_{i=1}^m q'_i \phi_i \quad (3.2.1)$$

证明:

证明 Green 互易定理之前,我们先证明一个**数学恒等式**。取任意的一个闭合曲面 S , 假设 Φ, Ψ 是 S 包围的体积 V 内的 2 个连续可微的函数, 则由高斯定理可得

$$\int_V \nabla \cdot (\Phi \nabla \Psi) d\tau = \oint_S \Phi \nabla \Psi \cdot d\vec{S}$$

将 Φ, Ψ 位置互换, 有

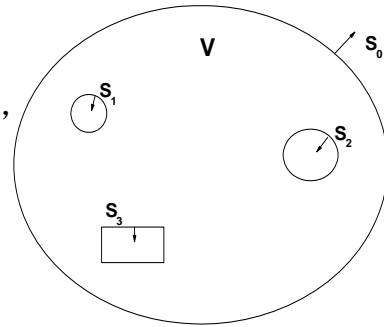
$$\int_V \nabla \cdot (\Psi \nabla \Phi) d\tau = \oint_S \Psi \nabla \Phi \cdot d\vec{S}$$

两式相减, 我们就得到

$$\left[\int_V (\Psi \nabla^2 \Phi - \Phi \nabla^2 \Psi) d\tau = \oint_S (\Psi \nabla \Phi - \Phi \nabla \Psi) \cdot d\vec{S} \right] \quad (3.2.2)$$

此式即是格林定理, 它的重要性是 **将任意两个标量函数的空间的性质转化为边界处的行为**。下面我们进一步利用格林定理证明格林互易定理。

对包含 m 个导体的空间, 取无限远处为封闭曲面 \vec{S}_0 , 然后再在其中挖掉所有 m 个导体, 因此产生 m 个封闭曲面 \vec{S}_i 。剩余的空间, 体积为 V , 是一个多连通的闭合区域, 其边界由 \vec{S}_0 及 \vec{S}_i 共同确定, 记为 S 。



考虑两个状态, 其中导体上分别带有电荷

$\{q_i\}$ 和 $\{q'_i\}$, 此时对应的电势分布分别为 $\varphi(\vec{r}), \varphi'(\vec{r})$ 。由于电荷都分布在导体表面上, 所以在体积 V 内 $\nabla^2 \varphi = 0, \nabla^2 \varphi' = 0$ 。我们现在令 $\psi = \varphi, \Phi = \varphi'$, 代入 (3.2.2) 式, 则 (3.2.2) 左边=0。取 \vec{S}_0 在无限远处, 因 (3.2.2) 中右边项以 r^{-3} 在无穷远处趋向于 0, 则易知其对 \vec{S}_0 的积分=0。故有

$$\sum_{i=1}^m \oint_{S_i} (\varphi \nabla \varphi' - \varphi' \nabla \varphi) \cdot d\vec{S}_i = 0 = \sum_{i=1}^m \oint_{S_i} \left(\varphi \frac{\partial \varphi'}{\partial n} - \varphi' \frac{\partial \varphi}{\partial n} \right) \cdot dS_i \quad (3.2.3)$$

对每个导体表面的积分, 注意导体表面的电荷分布是

$$\sigma_i = \epsilon \frac{\partial \varphi}{\partial n} \Big|_{S_i}, \quad \sigma'_i = \epsilon \frac{\partial \varphi'}{\partial n} \Big|_{S_i}$$

(这里取+号是因为 \vec{S}_i 的方向定义为垂直表面向导体内部), 以及导体表面是等势体

$$\phi_i = \varphi \Big|_{S_i}, \quad \phi'_i = \varphi' \Big|_{S_i}$$

将他们代入 (3.2.3) 式得

$$\sum_i \left[\oint_{S_i} \phi_i \sigma'_i dS_i - \oint_{S_i} \phi'_i \sigma_i dS_i \right] = 0$$

积分可得格林互易定理:

$$\sum_{i=1}^m q'_i \phi_i = \sum_{i=1}^m q_i \phi'_i$$

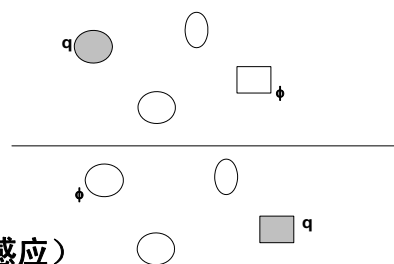
由格林互易定理, 我们可以马上得到一个重要的结果。令 $q'_1 = q'_3 = q'_4 = \dots = q'_n = 0$, $q_2 = q_3 = \dots = q_n = 0$, 则有

$$q'_2 \phi_2 = q_1 \phi'_1$$

再令 $q_1 = q'_2$, 则得

$$\phi'_1 = \phi_2.$$

这就是说, 带电 q 的导体 B 在不带电的导体 A 上 (感应) 产生的电势等于带电 q 的导体 A 在不带电的导体 B 上 (感应) 产生的电势。

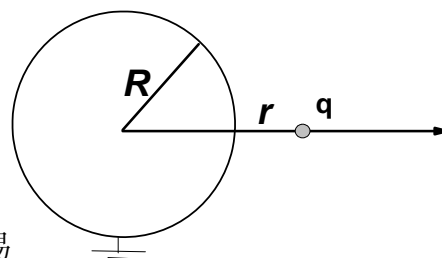


注: 你可能 Argue 说这没什么啊, 比如一个点电荷产生的势为 $\phi = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 r}$, 只与观察点与

源的距离相关, 显然有上述互易性质。但注意上面的定理显示这种互易关系在任意导体形状下、任意的其他导体分布情况下均成立。这并不显然, 因为场会引发导体上的电荷的再分布 (即使总体不带电), 使得问题变得非常复杂。格林互易定理在处理导体相关问题上很有优势。格林互易定理从本质上讲述的是源-观察点之间的对称关系。

例1, 在一个接地导体球 (半径为 R) 外距球心距离为 r 的地方放置一个带电量为 q 的点电荷, 求在导体球上的感应电荷。

解: 对这个由两个导体组成的导体系统, 对应电荷分布 $\{q, q_R\}$, 电势分布为 $\{\phi_q, 0\}$, 其中 q_R 为导体球上的感应电荷, ϕ_q 为点电荷所在地的电势, 均未知。现制备另外一个电荷分布 $\{0, q'_R\}$, 则非常容易



求出空间的电场为 $\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r^2} \hat{r}$, 故, 两个导体上的电势分别为 $\frac{q'_R}{4\pi\epsilon_0} \left\{ \frac{1}{r}, \frac{1}{R} \right\}$, 因

此, 根据格林互易定理, 可得

$$q \frac{1}{r} + q_R \frac{1}{R} = 0 \Rightarrow q_R = -\frac{R}{r} q$$

因此导体球上的感应电荷为 $-\frac{R}{r} q$ 。

Tips: 有同学会被“导体球接地”这个条件所迷惑, 当设计第二个状态时仍然把导体球接地, 这样就无法改变球的电势状态从而达到利用格林定理的目的。“接地”只是把导体球的电势设为0而已, 并不意味着我需要一直连一根导线到地。

§ 3.3 导体系的能量、固有能和相互作用能

1. 利用静电标势来表示静电能量

静电场能量可以用电势 φ 来表述。假设一系列导体放置在介电常数为 ϵ 的线性电介质背景中, 则体系的静电总能量为

$$W = \frac{1}{2} \int (\vec{E} \cdot \vec{D}) d\tau \quad (3.3.1)$$

利用 $\vec{E} = -\nabla\varphi$, 上式可写成

$$\begin{aligned} W &= -\frac{1}{2} \int (\nabla\varphi) \cdot \vec{D} d\tau = -\frac{1}{2} \int \nabla \cdot (\varphi \vec{D}) d\tau + \frac{1}{2} \int \varphi \nabla \cdot \vec{D} d\tau \\ &= -\frac{1}{2} \oint \varphi \vec{D} \cdot d\vec{S} + \frac{1}{2} \int \varphi \rho d\tau \end{aligned}$$

其中用到了 $\nabla \cdot \vec{D} = \rho$ 。若我们考察的是体系的总能量, 则(3.3.1)式的体积分是对全空间进行的, 因此上述等式右边的面积分是对无穷大的面进行。对电荷体系分布在有限区域内的情况, $\varphi \vec{D}$ 以 r^{-3} 形式在无穷远处趋向 0, 因此面积分的值为零。另一方面, 导体上的电荷分布全部集中在导体的表面, 而导体表面上的势为常数。因此, 能量的表达式变为

$$W = \frac{1}{2} \int \varphi \rho d\tau = \frac{1}{2} \sum_i \phi_i Q_i \quad (3.3.2)$$

其中 ϕ_i, Q_i 为第 i 个导体的势和总电荷。

注:

(1) 上式虽然只与自由电荷相关, 却是包含了极化能的电磁总能量。从物理上讲, 静电总能可以被理解成建立这样一个导体体系, 外界做的总功。因此 (3.3.2) 也可这样推出: 假设电荷从处于无限远处一点点搬来的, 将这些电荷一点点搬来做的功的总和即是 (3.3.2)。试着推导一下, 并解释为什么有 $1/2$ 因子?

(2) 从上面的分析我们看到静电能量有两种表达式, 一种是 $W = \frac{1}{2} \int \vec{E} \cdot \vec{D} d\tau$, 这表示

静电能量是以密度 $u = \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D}$ 的形式在介质空间连续分布, 场强的地方能量也大。

另一种表达式是 $W = \frac{1}{2} \int \varphi \rho d\tau$, 它表示能量只与存在着电荷分布的空间有关。以上两种表达式只有在求静电场的总能量时才等效, 而当讨论空间某一有限范围内的

电磁能量时两者不再等效，因为面积分在有限范围内的值一般不会为零，我们只能应用第一种表达式。第二种表达式并不意味着 $\frac{1}{2}\rho\phi$ 是电场的能量密度-没有电荷就没有能量的看法是错误的！

2. 电容

一个有多个导体组成的体系，每个导体都是等势体，其电势为 $\{\phi_i\}$ ，同时每个导体上带有不同的电量 $\{Q_i\}$ 。这个导体体系的状态既可以用 $\{\phi_i\}$ 来刻画，也可以用 $\{Q_i\}$ 来刻画。那么， $\{\phi_i\}$ 与 $\{Q_i\}$ 之间是什么关系呢？

利用线性叠加原理可以证明：任意一个导体上的电势 ϕ_i 是各个导体上的电量的线性函数。用数学表述为： $\{\phi_i\}$ 一定可以表示为 $\{Q_i\}$ 的线性函数

$$\phi_i = \sum_j C_{ij}^{-1} Q_j \quad (3.3.3)$$

式中的比例系数 C_{ij}^{-1} 与导体的形状和相对位置有关，其量纲是长度量纲的负一次方。反之亦然：

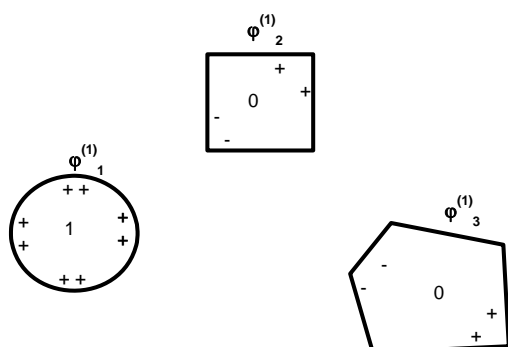
$$Q_i = \sum_j C_{ij} \phi_j \quad (3.3.4)$$

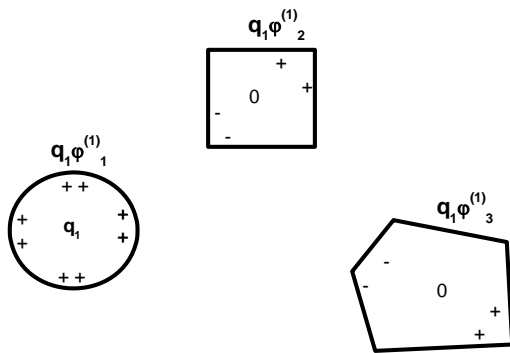
这里的 C_{ij} 是 C_{ij}^{-1} 的逆阵元素。

证明上式并不容易，因为所有的带电体均可呈现任意形状，任何一个带电体上的电荷增减都会影响到其它带电体上的电荷分布，从而影响到整个体系的电势分布！但仔细考虑静电平衡和线性叠加原理发现问题可以得到证明。

分3步考虑

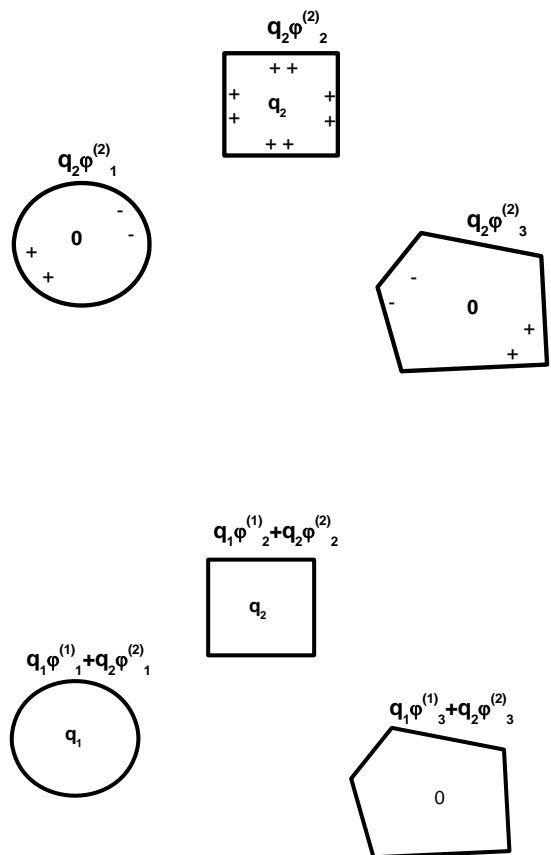
(1) 如左下图所示，只第1个导体上放置单位电量的电荷，其它所有导体上不放置电荷，即电荷分布为 $\{1, \dots, 0, \dots\}$ 。当此体系达到静电平衡时，对应的电势分布为 $\{\phi_1^{(1)}, \phi_2^{(1)}, \dots, \phi_j^{(1)}, \dots\}$ ，同时记下所有导体上的面电荷分布 $\{\sigma_1, \dots, \sigma_j, \dots\}$ ，注意此时其它导体上虽不带净电荷，电荷分布却未必为0！





(2) 当第 1 个导体上的电荷线性增加 q_1 倍时 (如右上图), 即分布为 $\{q_1, 0, \dots, \dots\}$ 时, 达到静电平衡时的导体面电荷分布一定为 $\{q_1\sigma_1, \dots, q_1\sigma_j, \dots\}$, 根据线性叠加原理, 对应的电势分布一定为 $\{q_1\phi_1^{(1)}, q_1\phi_2^{(1)}, \dots, q_1\phi_j^{(1)}, \dots\}$ 。

(3) 换第二个带电体, 在其上充电 q_2 (其它带电体上不充电), 则得到电势分布 $\{q_2\phi_1^{(2)}, q_2\phi_2^{(2)}, \dots, q_2\phi_j^{(2)}, \dots\}$, 如左上图所示。将这个状态与 (2) 中的状态线性叠加, 得到的电荷分布状态一定也是静电平衡态, 其对应电荷分布为 $\{q_1, q_2, \dots, \dots\}$ 的状态。将这样的过程循环往复, 我们发现对应于 $\{q_1, q_2, \dots, q_j, \dots\}$ 的状态, 第 i 个带电体上的电势为 $\phi_i = \sum_j q_j \phi_i^{(j)}$, 对比



(3.3.3) 发现问题得证, 而 $C^{-1}_{ij} = \phi_i^{(j)}$, 物理意义为: 只在第 j 个带电体上充单位电量时在第 i 的带电体上诱导的电势。

将导体体系能量的用电势或电荷表示:

$$W = \frac{1}{2} \sum_{ij} C_{ij} \phi_i \phi_j = \frac{1}{2} \sum_{ij} C^{-1}_{ij} Q_i Q_j \quad (3.3.7)$$

为了看清 C_{ij} 的物理含义, 设只有一个导体, 则

$$Q_1 = C_{11} \phi_1$$

注意到对一个半径为 R 的金属球, $Q = 4\pi\epsilon_0 R \phi$ 。显然, 这里的 $C_{11} = 4\pi\epsilon_0 R$ 是导体的电容, 几何的意义就是电荷之间的“有效距离”, 物理上具有长度量纲 (除去不重要的常数 ϵ_0)。这个距离越大, 当然体系就可以“装下”更多的电荷, 因

此电容也就越大.

这里电容完全是个经典的概念。在量子力学世界中，电荷不再是经典的粒子，而是由一个几率函数描述的物质波。这里有许多有趣的新问题值得研究

1) 此时电容如何定义？如何计算？（加拿大 McGill 大学的郭鸿教授做了许多这方面的研究）；

2) 电容能的本质是“库仑相互作用”，对一个量子点，其静电能可写成 $U = \frac{1}{2} \frac{Q^2}{C}$ 。设量子点内部只有一个电子填充时的能级为 E_n ；当量子点中已有一个电子填充的时候，此时在向里面填充一个电子就要付出 $\frac{1}{2C}$ 的能量，因此此时电子的能级为 $E_n + \frac{1}{2C}$ 。

考虑如图所示的隧穿机制，设

外部环境中的电子能级与 E_n 匹配的时候，电子可以通过跃迁到量子点中的此能级而穿过量子点；然而当量子点中已有一个电子存在的时候，能级发生了改变，电子不能进行共振隧穿。这种现象叫做

“库仑阻塞”—— 由于库仑力阻塞了电子的运动

外部环境中的电子能级与 E_n 匹配

的时候，电子可以通过跃迁到量子点中的此能级而穿过量子点；然

而当量子点中已有一个电子存在的时候，能级发生了改变，电子不能

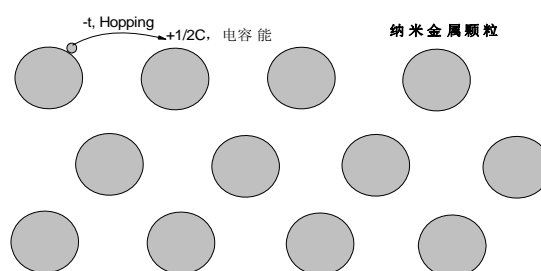
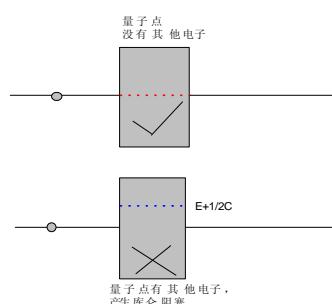
进行共振隧穿。这种现象叫做

“库仑阻塞”—— 由于库仑力阻塞了电子的运动

“库仑阻塞”—— 由于库仑力阻塞了电子的运动

3) “Mott 相变”等问题的研究根据量子的能带理论，当能带没有被填满时，固体中的电子可以自由流动从而固体表现为金属。然而在 50-60 年代，英国物理学家 Mott 指出对半填充的固体存在一种新的绝缘体-金属相变机制。固体中的电子在两个原子之间跃迁时，能量上可以降低 t (hopping 常数)。然而当能带半满时，每个原子上已经存在一个电子，此时当电子从一个原子跳到一个原子上时，会和那上面的电子有静电相互作用，使得能量上升。这两个因素 (t 以及静电相互作用能 U) 互相制约。当原子之间远离时， t 很小因此电子不喜欢跳跃，此时体系表现为绝缘体。当给晶格施加压力使得原子之间的间距变短提高 t 的时候，有可能使得 t 大到可以克服 U 将绝缘体

变成一个导体。然而自然的 Mott 相变得例子极少。随着科技的发展，人们可以人工合成一些由纳米金属颗粒排成的人工晶格，利用这种体系来研究 Mott 相变。此时作为最低级近似，对体系的静电能部分的描述就是经典的电容能 $U = Q^2 / 2C$ 。定量描述这个问题就需要知道体系的电容系数。



[例 2] 《电磁学》中，两个带 $\pm Q$ 电荷的导体的互电容定义为 $C = \frac{Q}{\phi_2 - \phi_1}$ 。在《电

动力学》中，我们更多地会使用电容系数，试用电容系数表示互电容。

解：这个两导体的体系当电荷分布为 $\{Q_1 = -Q, Q_2 = +Q\}$ 时，电势分布为 $\{\varphi_1, \varphi_2\}$ 。

根据电容系数的定义，

$$\begin{aligned}\varphi_1 &= C^{-1}_{11}Q_1 + C^{-1}_{12}Q_2 = C^{-1}_{11}(-Q) + C^{-1}_{12}(+Q) \\ \varphi_2 &= C^{-1}_{22}Q_2 + C^{-1}_{21}Q_1 = C^{-1}_{22}(+Q) + C^{-1}_{21}(-Q)\end{aligned}$$

因此

$$\varphi_2 - \varphi_1 = Q \left[C^{-1}_{11} - 2C^{-1}_{12} + C^{-1}_{22} \right]$$

与互电容的定义 $\varphi_2 - \varphi_1 = C^{-1}Q$ 比较可知

$$\frac{1}{C} = C^{-1}_{11} - 2C^{-1}_{12} + C^{-1}_{22}$$

习题

P. 84, 3.3, 3.4, 3.6

数值计算 Project

假设半径为 R 的金属球排成一个晶格常数为 a 的 2 维三角晶格，计算中心一个金属球对其它金属球的电容系数。你可以利用 **COMSOL** 计算不同的 $\{Q_i\}$ 对应的 $\{\phi_i\}$ ，或者相反，这样就可以得到电容系数。