

Основные вопросы на защиту заданий 1 и 2

Оглавление

| | |
|--|----|
| Уравнения Максвелла (дифф. или интегральная форма) | 2 |
| Дифференциальные операторы (ротор, дивергенция, градиент) . математическое определения, физический смысл..... | 3 |
| Уравнение Лапласа, уравнение Пуассона..... | 4 |
| Волноводы. Предназначение, преимущества и недостатки по сравнению с беспроводным способом передачей информации. | 4 |
| Как получается уравнения Д' Аламбера, Гельмгольца? | 5 |
| Как получить уравнение для плоской волны? | 9 |
| Фазовая скорость. Дисперсионные кривые..... | 10 |
| Как получают дисперсионное уравнение? Какие бывают граничные условия на границах раздела сред в волноводе? | 12 |
| Дисперсионные кривые в полой прямоугольной волноводе. Выбор рабочей частоты для передачи сигнала. | 13 |
| Типы мод в волноводах..... | 14 |
| Уравнение бегущей волны. Связь частоты скорости, длины волны и волнового числа. | 15 |
| Аналоговый и цифровой способы передачи информации с помощью электромагнитных волн | 16 |
| Классификация электромагнитных волн..... | 18 |
| Показатель преломления. Распространение светового луча в неоднородной среде | 18 |
| Численное решение уравнения Лапласа | 20 |
| Численное решение диф. уравнения с начальными условиями | 21 |
| Численное интегрирование, дифференцирование | 22 |
| Численное решение уравнений..... | 23 |

Уравнения Максвелла (дифф. или интегральная форма)

Интегральная форма

1 Закон Фарадея

$$\oint_{\Gamma} \vec{E}' \cdot d\vec{l} = - \frac{\partial}{\partial t} \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S}$$

напр. эл. поля инд. маг. поля

циркуляц. по замкнутой контуре с измен. магнит. потока

2 Закон полного тока.

Закон о циркуляции маг. поля.

$$\oint_{\Gamma} \vec{H} \cdot d\vec{l} = \int_S (\vec{j}_{\text{пр}} + \vec{j}_{\text{мсл}} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}) \cdot d\vec{S}$$

напр. маг. поля вектор маг. тока индукц. эл. поле

3 Теорема Гаусса.

$$\oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = \int_V \rho dV$$

4 Теорема Гаусса. Магнит. поле.

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

5 Связь индукции с напряем.

$$\vec{B} = \mu \mu_0 \vec{H} \quad \vec{D} = \epsilon \epsilon_0 \vec{E}$$

магнит. проницаем. электр. прониц.

$\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ Гн/м}$ $\epsilon_0 = 8,85 \cdot 10^{-12} \text{ Ф/м}$

Дифференциальная форма

$$\begin{cases} \nabla \times \vec{E}' = \text{rot } \vec{E}' = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \nabla \times \vec{H} = \text{rot } \vec{H} = \vec{j}_{\text{пр}} + \vec{j}_{\text{мсл}} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \\ \nabla \cdot \vec{D} = \text{div } \vec{D} = \rho \\ \nabla \cdot \vec{B} = \text{div } \vec{B} = 0 \\ \vec{B} = \mu \mu_0 \vec{H} \\ \vec{D} = \epsilon \epsilon_0 \vec{E} \end{cases}$$

диф. оператор ротор

Уравнения Максвелла в дифференциальной и интегральной формах

$$\begin{cases} \oint_{\Gamma} \vec{E}' \cdot d\vec{l} = - \frac{\partial}{\partial t} \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S}, \\ \oint_{\Gamma} \vec{H} \cdot d\vec{l} = \int_S \left(\vec{j}_{\text{пр}} + \vec{j}_{\text{мсл}} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \right) \cdot d\vec{S}, \\ \oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = \int_V \rho dV, \\ \oint_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0, \\ \vec{B} = \mu \mu_0 \vec{H}, \\ \vec{D} = \epsilon \epsilon_0 \vec{E}, \end{cases} \quad \begin{cases} \nabla \times \vec{E}' = \text{rot } \vec{E}' = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}, \\ \nabla \times \vec{H} = \text{rot } \vec{H} = \vec{j}_{\text{пр}} + \vec{j}_{\text{мсл}} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}, \\ \nabla \cdot \vec{D} = \text{div } \vec{D} = \rho, \\ \nabla \cdot \vec{B} = \text{div } \vec{B} = 0, \\ \vec{B} = \mu \mu_0 \vec{H}, \\ \vec{D} = \epsilon \epsilon_0 \vec{E}, \end{cases}$$

Дифференциальные операторы (ротор, дивергенция, градиент) . математическое определения, физический смысл.

• Градиент (∇ , grad)

def. (мат.) направление наибыстр. роста функции
Взятие производной по каждому аргументу.

$$\nabla f(x_1, \dots, x_n) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$$

def. (физ.) Определ. направления и σ изменения величины

~~$\vec{E} = -\text{grad} \varphi$~~ $\vec{E} = -\text{grad} \varphi$

• Дивергенция (∇ , div)

def. (мат.) показывает разницу (рас-с) между функциями.

$$\text{div} F = \nabla \cdot F = \frac{\partial F_x}{\partial x} + \frac{\partial F_y}{\partial y} + \frac{\partial F_z}{\partial z}$$

def. (физика). Если поле - поток вещ-ва, то div в точке (*) показывает, сколько вещ-ва "вход" / "исход" в эту (*).

$$\text{div } \vec{D}, \text{div } \vec{B}$$

• Ротор ($\nabla \otimes$, rot)

def. (мат.) измеряет, насколько "вектор" поле "заворачивается" или "крут-ся" в каждой (*).

$$\nabla \times F = i \left(\frac{\partial F_z}{\partial y} - \frac{\partial F_y}{\partial z} \right) + j \left(\frac{\partial F_x}{\partial z} - \frac{\partial F_z}{\partial x} \right) + k \left(\frac{\partial F_y}{\partial x} - \frac{\partial F_x}{\partial y} \right) \quad \text{матрица}$$

def. (физика) наличие вихревого поля.

$$\text{rot } \vec{E} \neq 0 \text{ вихр.}$$

$$= 0 \text{ не вихр.}$$

Уравнение Лапласа, уравнение Пуассона

• уравнение Лапласа.

$$\nabla(\nabla \varphi) = \operatorname{div}(\operatorname{grad} \varphi) = \Delta \varphi$$

опер. Лапласа / втор. производн.

$$\Delta \varphi = \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial z^2}$$
$$\boxed{\Delta \varphi = 0}$$

• уравнение Пуассона.

$$\nabla \bar{D} = \operatorname{div} \bar{D} = \rho$$
$$\bar{D} = \varepsilon \varepsilon_0 \bar{E}' = \varepsilon \varepsilon_0 (-\operatorname{grad} \varphi)$$

↓

$$E = -\operatorname{grad} \varphi$$
$$\operatorname{div} \bar{D} = \operatorname{div}(\varepsilon \varepsilon_0 (-\operatorname{grad} \varphi)) \Rightarrow \operatorname{div} \bar{D} = -\varepsilon \varepsilon_0 \Delta \varphi$$
$$\boxed{-\varepsilon \varepsilon_0 \Delta \varphi = \rho}$$

Волноводы. Предназначение, преимущества и недостатки по сравнению с беспроводным способом передачи информации.

Волновод — канал искусственного или естественного происхождения, вдоль которого распространяются электромагнитные или звуковые волны. Основное назначение волновода — направлять и поддерживать распространяющиеся волны.

Волноводы играют важную роль в передаче и обработке сигналов, обеспечивая эффективное и управляемое распространение электромагнитных или звуковых волн в различных средах и условиях.

4.1 Преимущества (по сравнению с беспроводной передачей информации)

1. Защита от помех
2. Передача на большие расстояния

4.2 Недостатки (по сравнению с беспроводной передачей информации)

1. Частотная зависимость \Rightarrow ярко выраженная дисперсия (Дисперсия — Зависимость скорости волны от частоты).
2. Нужно физическое соединение
3. Отсутствие гибкости

Как получается уравнения Д'Аламбера, Гельмгольца?

5) Д'Аламбер Гельмгольц. $\nabla \cdot \mathbf{J} = \mathbf{J} = 0$

$$\begin{cases} (1) \operatorname{rot} \bar{\mathbf{E}} = -\frac{\partial \bar{\mathbf{B}}}{\partial t} \\ (2) \operatorname{rot} \bar{\mathbf{H}} = \frac{\partial \bar{\mathbf{D}}}{\partial t} \\ (3) \operatorname{div} \bar{\mathbf{D}} = \rho \\ (4) \operatorname{div} \bar{\mathbf{B}} = 0 \\ (5) \bar{\mathbf{B}} = \mu_0 \bar{\mathbf{H}} \\ (6) \bar{\mathbf{D}} = \epsilon_0 \bar{\mathbf{E}} \end{cases} \quad \text{I} \quad \begin{cases} \operatorname{div} \bar{\mathbf{H}} = 0 \\ \operatorname{rot} \bar{\mathbf{E}} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \bar{\mathbf{H}}}{\partial t} = 0 \end{cases}$$

• Д'Аламбер.

I. берем производ. 2 уравнения по времени

$$\operatorname{rot} \frac{\partial \bar{\mathbf{E}}}{\partial t} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{H}}}{\partial t^2} = 0$$

* 2 уравн. Максвелла $\operatorname{rot} \bar{\mathbf{H}} = \frac{\partial \bar{\mathbf{D}}}{\partial t} = \epsilon_0 \frac{\partial \bar{\mathbf{E}}}{\partial t}$ (II система 2 уравн.)

$$\frac{\partial \bar{\mathbf{E}}}{\partial t} = \frac{1}{\epsilon_0} \operatorname{rot} \bar{\mathbf{H}}$$

$$\frac{1}{\epsilon_0} \operatorname{rot}(\operatorname{rot} \bar{\mathbf{H}}) + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{H}}}{\partial t^2} = 0$$

математика

$$\operatorname{rot}(\operatorname{rot} \bar{\mathbf{A}}) = \operatorname{grad}(\operatorname{div} \bar{\mathbf{A}}) - \Delta \bar{\mathbf{A}}$$

$$\operatorname{rot}(\operatorname{rot} \bar{\mathbf{H}}) = \operatorname{grad}(\operatorname{div} \bar{\mathbf{H}}) - \Delta \bar{\mathbf{H}} \Rightarrow \operatorname{rot}(\operatorname{rot} \bar{\mathbf{H}}) = -\Delta \bar{\mathbf{H}}$$

в 1-м ур-е $\operatorname{div} \bar{\mathbf{H}} = 0$

$$-\frac{1}{\epsilon_0} \Delta \bar{\mathbf{H}} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{H}}}{\partial t^2} = 0 \quad | \cdot - \epsilon_0$$

$$\boxed{\Delta \bar{\mathbf{H}} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{H}}}{\partial t^2} = 0} \quad \text{1 ур-е Д'Аламбера}$$

Аналогично II система

$$\boxed{\Delta \bar{\mathbf{E}} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{E}}}{\partial t^2} = 0} \quad \text{2 ур-е Д'Аламбера}$$

Волновое уравнение.

$$\frac{1}{\epsilon_0 \mu_0} = c^2 \quad \text{квадрат скор. света} \quad \sqrt{\epsilon_0 \mu_0} = n \quad \text{показ. преломлен.}$$

$$v = \frac{c}{n} = \frac{1}{\sqrt{\epsilon_0 \mu_0}}$$

$$\Delta \bar{\mathbf{E}} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{E}}}{\partial t^2} = 0 \quad \Delta \bar{\mathbf{H}} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 \bar{\mathbf{H}}}{\partial t^2} = 0$$

Темплман

* плоскую волну $\frac{\partial}{\partial x} = 0, \frac{\partial}{\partial y} = 0$, z продольн. напр.
x, y поперечн. коэф.

* E_x, E_y, E_z H_x, H_y, H_z

$$\Delta \vec{E} = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 E_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} \\ \frac{\partial^2 E_y}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_y}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_y}{\partial z^2} \\ \frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial z^2} \end{bmatrix} \quad \text{для } \Delta \vec{H} \text{ аналогично}$$

из уравн. А' Амальберга

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_x}{\partial t^2} = 0 \\ \frac{\partial^2 E_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_y}{\partial t^2} = 0 \\ \frac{\partial^2 E_z}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_z}{\partial t^2} = 0 \end{cases} \quad \text{для } \vec{H} \text{ аналогично}$$

* ур-я Максвелла

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad \vec{B} = \mu_0 \vec{H} \quad \text{rot } \vec{H} = \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \quad \vec{D} = \epsilon_0 \vec{E}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\mu_0 \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} \quad \text{rot } \vec{H} = \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{E} = \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) \vec{i} + \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) \vec{j} + \left(\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} \right) \vec{k}$$

$$\begin{cases} \frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} = -\mu_0 \frac{\partial H_x}{\partial t} \\ \frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} = -\mu_0 \frac{\partial H_y}{\partial t} \\ \frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} = -\mu_0 \frac{\partial H_z}{\partial t} \end{cases} \Rightarrow H_z = 0$$

Аналогично
 $E_z = 0$

$$\begin{matrix} E_x \leftrightarrow H_y \\ E_y \leftrightarrow H_x \end{matrix} \quad | \Rightarrow \vec{E} \perp \vec{H}$$

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_x}{\partial t^2} = 0 \\ \frac{\partial^2 H_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_y}{\partial t^2} = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} E_y \\ H_y \end{cases} \text{ аналогично}$$

Это и есть ур-е Темплмана

Однородное уравнение Д'Аламбера (волновое уравнение)

Рассмотрим некоторую область пространства, в которой отсутствуют источники поля:

$$\vec{j} = 0 \quad \rho = 0$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \text{rot } \vec{H} = \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \\ \text{div } \vec{D} = 0 \\ \text{div } \vec{B} = 0 \\ \vec{B} = \mu \mu_0 \vec{H} \\ \vec{D} = \epsilon \epsilon_0 \vec{E} \end{array} \right. \xrightarrow{\text{blue arrow}} \left\{ \begin{array}{l} \text{div } \vec{H} = 0 \quad (1.1) \\ \text{rot } \vec{E} + \mu \mu_0 \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} = 0 \quad (1.2) \\ \text{div } \vec{E} = 0 \quad (2.1) \\ \text{rot } \vec{H} - \epsilon \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = 0 \quad (2.2) \end{array} \right.$$

$\frac{\partial}{\partial t}$

Уравнение Д'Аламбера (волновое уравнение)

Возьмем производную по времени от обеих частей второго уравнения системы (2)

$$\frac{\partial}{\partial t}$$

$$\text{rot} \left(\frac{\partial}{\partial t} \vec{H} - \epsilon \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} \right) = 0 \quad (2.2)$$

у. 1.2.

Воспользуемся вторым уравнением системы (1):

$$-\frac{\text{rot } \vec{E}}{\mu \mu_0} = \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}$$

$$-\text{rot} \left(\frac{1}{\mu \mu_0} \text{rot } \vec{E} \right) - \epsilon \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} = 0 \quad (2.2)$$

$\nabla^2 \vec{A} = \left[\begin{array}{l} \frac{\partial^2 A_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 A_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 A_x}{\partial z^2} \\ \frac{\partial^2 A_y}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 A_y}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 A_y}{\partial z^2} \\ \frac{\partial^2 A_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 A_z}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 A_z}{\partial z^2} \end{array} \right]$

Уравнение Д'Аламбера(волновое уравнение)

Из математики известно, что:

$$\text{rot}(\text{rot } \vec{A}) = \text{grad}(\text{div } \vec{A}) - \nabla^2 \vec{A}$$

где ∇^2 - оператор Лапласа

$$\nabla^2 = \nabla \cdot \nabla$$

$$\nabla \phi = \text{grad } \phi$$

т.к. $\text{div } \vec{E} = 0$, то в нашем случае $\text{rot}(\text{rot } \vec{E}) = -\nabla^2 \vec{E}$

тогда получаем

$$\frac{1}{\mu\mu_0} \nabla^2 \vec{E} - \epsilon\epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} = 0$$

μ μ₀

$$\nabla = \begin{bmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{bmatrix} \quad \nabla^2 \vec{E} - \mu\mu_0 \epsilon\epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} = 0$$

Handwritten notes:
 $\nabla \cdot \vec{A} = \text{div } \vec{A}$
 $\nabla \times \vec{A} = \text{rot } \vec{A}$
 $\nabla \cdot \nabla = \nabla^2$

Уравнение Д'Аламбера(волновое уравнение)

$$\square = \nabla^2 - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \quad \text{-оператор Д'Аламбера}$$

$$\square \vec{E} = 0 \quad \square \vec{H} = 0 \quad \text{-волновые уравнения}$$

Волновые уравнения в развернутом виде

$$\frac{\partial^2 E_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_x}{\partial t^2} = 0$$

$$\frac{\partial^2 E_y}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_y}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_y}{\partial t^2} = 0$$

$$\frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_z}{\partial t^2} = 0$$

$$\frac{\partial^2 H_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 H_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 H_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_x}{\partial t^2} = 0$$

$$\frac{\partial^2 H_y}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 H_y}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 H_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_y}{\partial t^2} = 0$$

$$\frac{\partial^2 H_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 H_z}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 H_z}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_z}{\partial t^2} = 0$$

Как получить уравнение для плоской волны?

Определение 6.1.

Плоская волна — это такая волна, у которой вектор колебаний в любой точке плоскости, перпендикулярной направлению распространения волны, имеет одинаковое значение в фиксированный момент времени.

На практике рассматривалась плоская волна вдоль оси z . Следовательно, частные производные по x, y всегда равны 0.

6.1 Уравнение для плоской волны:

$$E_y(x, t) = E_{0y} \cos(kx - \omega t + \varphi),$$

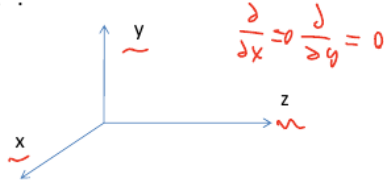
$$H_z(x, t) = H_{0z} \cos(kx - \omega t + \psi),$$

где:

- E_{0y} и H_{0z} - амплитуды электрического и магнитного полей соответственно,
- k - волновой вектор ($k = \frac{2\pi}{\lambda}$, где λ - длина волны),
- ω - круговая частота ($\omega = 2\pi f$, где f - частота),
- φ и ψ - начальные фазы для электрического и магнитного полей.

Плоская электромагнитная волна

Допустим, что существует зависимость компонент поля только вдоль одного направления "z":



Так как в данном случае производные по поперечным координатам равны 0, то волновые уравнения можно переписать в виде

| | |
|---|---|
| $\frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_x}{\partial t^2} = 0$ | $\frac{\partial^2 H_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_x}{\partial t^2} = 0$ |
| $\frac{\partial^2 E_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_y}{\partial t^2} = 0$ | $\frac{\partial^2 H_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_y}{\partial t^2} = 0$ |
| $\frac{\partial^2 E_z}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_z}{\partial t^2} = 0$ | $\frac{\partial^2 H_z}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_z}{\partial t^2} = 0$ |

$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$ $\text{rot } \vec{H} = \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$

Плоская электромагнитная волна

Уравнения Максвелла, записанные в развернутом виде, можно упростить:

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} = -\mu\mu_0 \frac{\partial H_x}{\partial t} \\ \frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} = -\mu\mu_0 \frac{\partial H_y}{\partial t} \\ \frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} = -\mu\mu_0 \frac{\partial H_z}{\partial t} \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial H_z}{\partial y} - \frac{\partial H_y}{\partial z} = \epsilon\epsilon_0 \frac{\partial E_x}{\partial t} \\ \frac{\partial H_x}{\partial z} - \frac{\partial H_z}{\partial x} = \epsilon\epsilon_0 \frac{\partial E_y}{\partial t} \\ \frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y} = \epsilon\epsilon_0 \frac{\partial E_z}{\partial t} \end{array} \right.$$

Продольные компоненты электромагнитного E_z и H_z поля равны 0:

$E_z, H_z = 0$

Плоская электромагнитная волна

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial E_y}{\partial z} = -\mu\mu_0 \frac{\partial H_x}{\partial t} \\ \frac{\partial H_x}{\partial z} = \varepsilon\varepsilon_0 \frac{\partial E_y}{\partial t} \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial H_y}{\partial z} = \varepsilon\varepsilon_0 \frac{\partial E_x}{\partial t} \\ \frac{\partial E_x}{\partial z} = -\mu\mu_0 \frac{\partial H_y}{\partial t} \end{array} \right.$$

Электромагнитное поле складывается из двух независимых пар $\begin{matrix} H_x, E_y \\ H_y, E_x \end{matrix}$

Если возникает переменная во времени компонента H_x , то она порождает только E_y

Вектора \vec{E} и \vec{H} ортогональны $\vec{E} \perp \vec{H}$

Плоская электромагнитная волна. Линейно поляризованная волна

$$\frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 E_x}{\partial t^2} = 0$$

H_y подразумевается

$$E_x = E_0 \sin(\omega t - k_z z) + E_{01} \sin(\omega t + k_z z)$$

$$E_x = E_0 \sin(\omega t - k_z z)$$

$\omega t - k_z z$

$$\frac{\partial^2 H_y}{\partial z^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 H_y}{\partial t^2} = 0$$

E_x подразумевается

$$H_y = H_0 \sin(\omega t - k_z z) + H_{01} \sin(\omega t + k_z z)$$

$$H_y = H_0 \sin(\omega t - k_z z)$$

Фазовая скорость. Дисперсионные кривые

Фазовая скорость — скорость перемещения точки, обладающей постоянной фазой колебательного движения в пространстве, вдоль заданного направления.

Фазовая скорость может быть от бесконечности до ограниченной скорости света с показателем преломления среды.

7.1 Алгоритм Построения Дисперсионных кривых

1. Задаем диапазон частот:

$$\omega_i = \omega_0 + \Delta\omega \cdot i$$

Алгоритм построения дисперсионной кривой

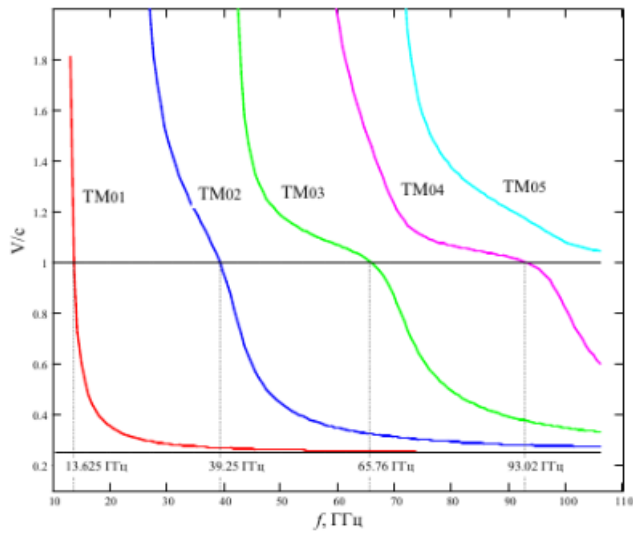
$$\begin{array}{c} \omega \\ \downarrow \\ \text{Disp}(k_z, v) = \det \begin{pmatrix} m_{11}(k_z, v) & m_{12}(k_z, v) \\ m_{21}(k_z, v) & m_{22}(k_z, v) \end{pmatrix} = 0 \\ \downarrow \\ V \end{array}$$

$$\kappa = \sqrt{k^2 - k_z^2}$$

$$k = \omega\sqrt{\varepsilon}/c$$

$$k_z = \omega/V$$

Дисперсионные кривые



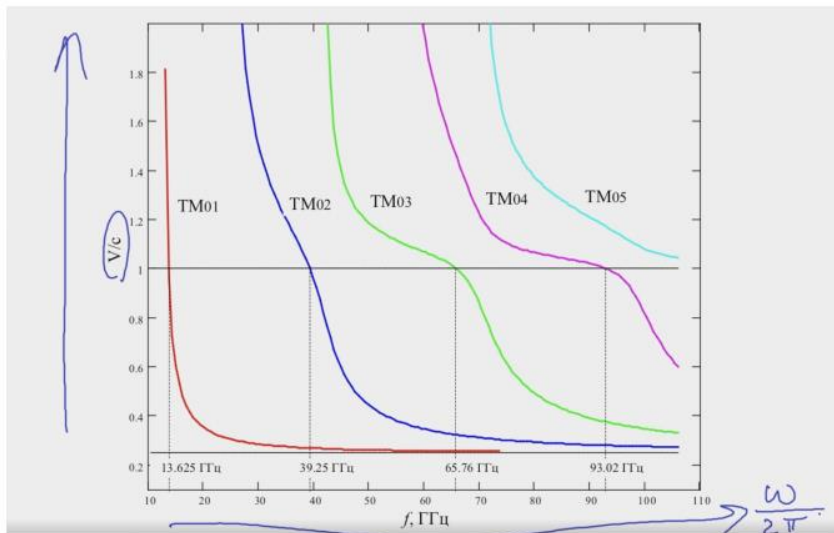
2. Все найденные частоты подставляем в матрицу Дисперсионного Уравнения:

$$\text{Disp}(k_z, v) = \begin{vmatrix} m_{11}(k_z, v) & m_{12}(k_z, v) \\ m_{21}(k_z, v) & m_{22}(k_z, v) \end{vmatrix} = 0$$

3. По формуле, находим фазовую скорость (V):

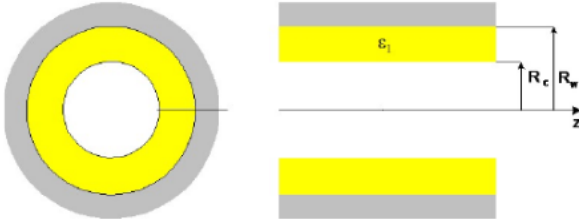
$$k_z = \frac{\omega_i}{V}$$

То есть, каждой ω_i находим *Фазовую Скорость* V_i



Как получают дисперсионное уравнение? Какие бывают граничные условия на границах раздела сред в волноводе?

Дисперсионное уравнение



$$\text{Disp}(k_z, \nu) = \det \begin{pmatrix} m_{11}(k_z, \nu) & m_{12}(k_z, \nu) \\ m_{21}(k_z, \nu) & m_{22}(k_z, \nu) \end{pmatrix} = 0$$

Граничные условия

$$\begin{cases} \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial E_z}{\partial r} \right) + \left(\kappa^2 - \frac{\nu^2}{r^2} \right) E_z = 0, \\ \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial H_z}{\partial r} \right) + \left(\kappa^2 - \frac{\nu^2}{r^2} \right) H_z = 0, \end{cases} \quad \kappa = \sqrt{k^2 - k_z^2} \quad k = \omega \sqrt{\epsilon} / c \quad k_z = \omega / V$$

$$\begin{cases} E_z = 0 \\ \frac{\partial H_z}{\partial r} = 0 \end{cases} \quad \text{на границе диэлектрик-металл} \quad \begin{array}{c} \text{металл} \\ \text{диэлектрик} \end{array}$$

$$\begin{cases} E_z = \text{const} \\ H_z = \text{const} \\ E_r \epsilon = \text{const} \\ H_r \mu = \text{const} \end{cases} \quad \text{на границе диэлектрик-диэлектрик} \quad \begin{array}{c} \text{диэлектрик} \\ \text{диэлектрик} \end{array}$$

Дисперсионное уравнение

$$\text{Disp}(k_z, \nu) = \det \begin{pmatrix} m_{11}(k_z, \nu) & m_{12}(k_z, \nu) \\ m_{21}(k_z, \nu) & m_{22}(k_z, \nu) \end{pmatrix} = 0$$

$$\begin{aligned} m_{11}(k, \nu) &= j \left(\frac{I'_\nu(\chi_0 k R_c)}{\chi_0 I_\nu(\chi_0 k R_c)} + \frac{\epsilon \Delta_{21}(R_c, k, \nu)}{\chi_1 \Delta_{22}(R_c, k, \nu)} \right) & m_{12}(k, \nu) &= \frac{\nu k \beta (\epsilon - 1)}{R_c \beta \epsilon - 1} \\ m_{21}(k, \nu) &= \frac{\nu k \beta (\epsilon - 1)}{R_c \beta \epsilon - 1} & m_{22}(k, \nu) &= -j \left(\frac{I'_\nu(\chi_0 k R_c)}{\chi_0 I_\nu(\chi_0 k R_c)} + \frac{\Delta_{11}(R_c, k, \nu)}{\chi_1 \Delta_{12}(R_c, k, \nu)} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Delta_{11}(r, k, \nu) &= J'_\nu(\chi_1 k r) N'_\nu(\chi_1 k R_w) - J'_\nu(\chi_1 k R_w) N'_\nu(\chi_1 k r) \\ \Delta_{12}(r, k, \nu) &= J_\nu(\chi_1 k r) N'_\nu(\chi_1 k R_w) - J'_\nu(\chi_1 k R_w) N_\nu(\chi_1 k r) \\ \Delta_{21}(r, k, \nu) &= J'_\nu(\chi_1 k r) N_\nu(\chi_1 k R_w) - J_\nu(\chi_1 k R_w) N'_\nu(\chi_1 k r) \\ \Delta_{22}(r, k, \nu) &= J_\nu(\chi_1 k r) N_\nu(\chi_1 k R_w) - J_\nu(\chi_1 k R_w) N_\nu(\chi_1 k r) \end{aligned} \quad \begin{aligned} \chi_1 &= \sqrt{\beta^2 \epsilon - 1} / \beta \\ \chi_0 &= \sqrt{1 - \beta^2} / \beta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} J_\nu(z) \quad N_\nu(z) & \quad \text{функции Бесселя первого и второго рода} \\ I_\nu(z) \quad K_\nu(z) & \quad \text{модифицированные функции Бесселя первого и второго рода} \end{aligned}$$

Дисперсионные кривые в полном прямоугольном волноводе. Выбор рабочей частоты для передачи сигнала

1. Записываем уравнения для каждой из областей:

$$\text{В области вакуума:} \quad \frac{d^2 E}{dz^2} + k_0^2 E = 0,$$

$$\text{В области диэлектрика:} \quad \frac{d^2 E}{dz^2} + k_1^2 E = 0,$$

$$\text{В области металла:} \quad \frac{d^2 E}{dz^2} + k_2^2 E = 0,$$

где E - электрическое поле, k_0, k_1, k_2 - соответствующие волновые числа.

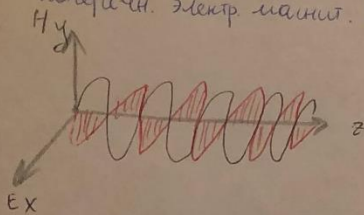
2. Сшиваем уравнения с помощью граничных условий:

- На границе вакуум-диэлектрик: непрерывны все касательные составляющие.
- На границе металл-диэлектрик: касательная напряженности электрического поля равна нулю, производная касательной напряженности магнитного поля не равна нулю.

Типы мод в волноводах.

1. TEM

transverse electric magnetic
поперечн. электр. магнит. волны



$$E_z = 0$$
$$H_z = 0$$

x, y поперечн. коорд.
 z продольн. коорд.

2. TM

поперечн. магнит. волны

$$H_z = 0$$

3. TE

поперечная электр. волна

$$E_z = 0$$

4. HEM

hybrid electric magnetic

(гибридные волн.)

$$H_z \neq 0 \quad E_z \neq 0$$

def. Мода — элем. волна, соответ. коэфф-ты m и n .

Классификация мод в волноводе

Цилиндрич. диэлектрич. волновод

E моды TM моды (transv. mag) $H_z = 0$

H моды TE моды (transv. electr.) $E_z = 0$

HEM моды (hybrid electric mag) $E_z \neq 0 \quad H_z \neq 0$

Коаксиальный кабель

TEM (transv. electr. mag) $E_z = 0 \quad H_z = 0$

Прямоугольные диэлектрические волноводы

LSM моды (longitudinal section mag) $H_y = 0$

LSE моды (longitudinal section electr.) $E_y = 0$

Классификация мод в волноводе

Цилиндрические диэлектрические волноводы

Е-моды, ТМ - моды (Transverse Magnetic) $H_z = 0$

Н-моды, ТЕ - моды (Transverse Electric) $E_z = 0$

HEM - моды (Hybrid Electric Magnetic) $E_z \neq 0, H_z \neq 0$

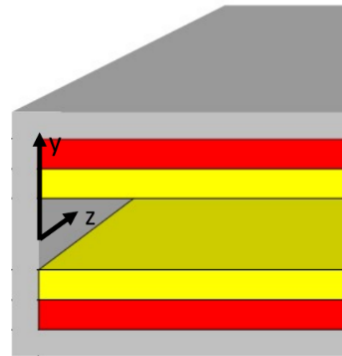
Коаксиальный кабель

TEM - моды (Transverse Electric Magnetic) $E_z = 0, H_z = 0$

Прямоугольные диэлектрические волноводы

LSM – моды (Longitudinal Section Magnetic) $H_y = 0$

LSE – моды (Longitudinal Section Electric) $E_y = 0$



Уравнение бегущей волны. Связь частоты скорости, длины волны и волнового числа.

$$\vec{E} \perp \vec{H}$$

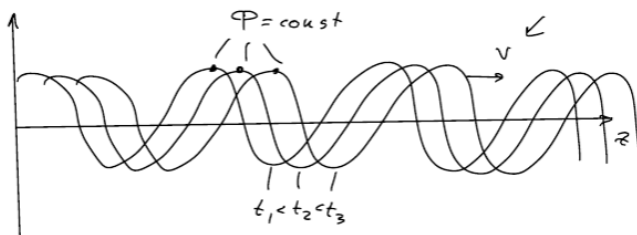
$$E_x \text{ и } H_y$$

$$E_x = E_{o1} \cos(\omega t - k_z z) + E_{o2} \cos(\omega t + k_z z)$$

$$\omega = 2\pi f, \quad f = \frac{1}{T}$$

$$k_z = \frac{2\pi}{\lambda}$$

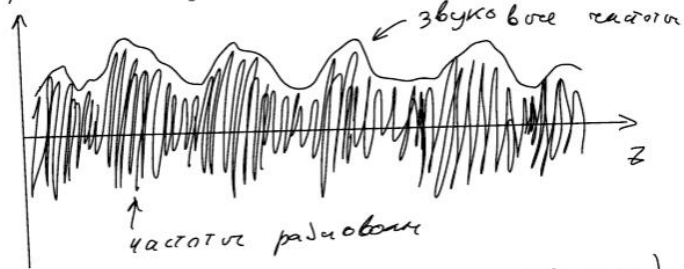
↑
волн число



Аналоговый и цифровой способы передачи информации с помощью электромагнитных волн

Способы передачи информации

1) Амплитудная модуляция



Звук модулирует (изменяет ампл.)

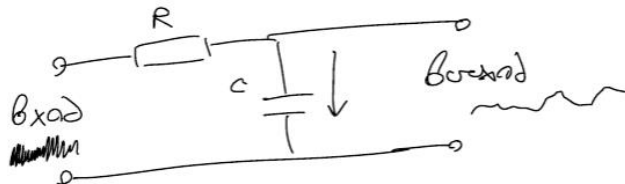
$$E = E_0(t) \cos(\omega t - k_z z)$$

↑
звук.

АМ

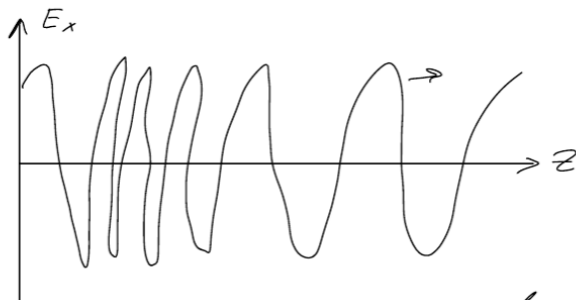
ИТ при звуке:

Усилитель → ФАПЧ → звуковая частота → детектор



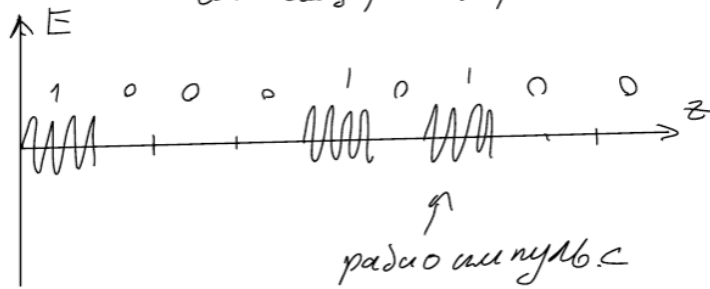
2) FM (frequency modulation)

$$E_x = E_0 \cos(\omega(t) + - k_z z)$$



1) и 2) - аналоговые
методы
передачи информации

3) Цифровая передача сигнала
сиг. свч, wifi, bluetooth.



↑ радио импульс

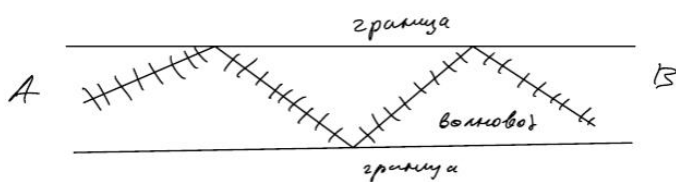
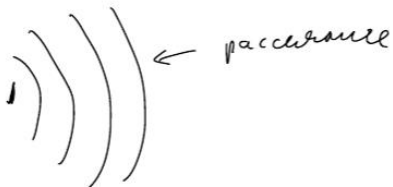
$$E_x = (\varphi(t) - \varphi(t-\tau)) \cos(\omega t - k_z z)$$

$$\varphi(t) = \begin{cases} 1 & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

Хевисайда

$\varphi(t) - \varphi(t-\tau)$ - импульс

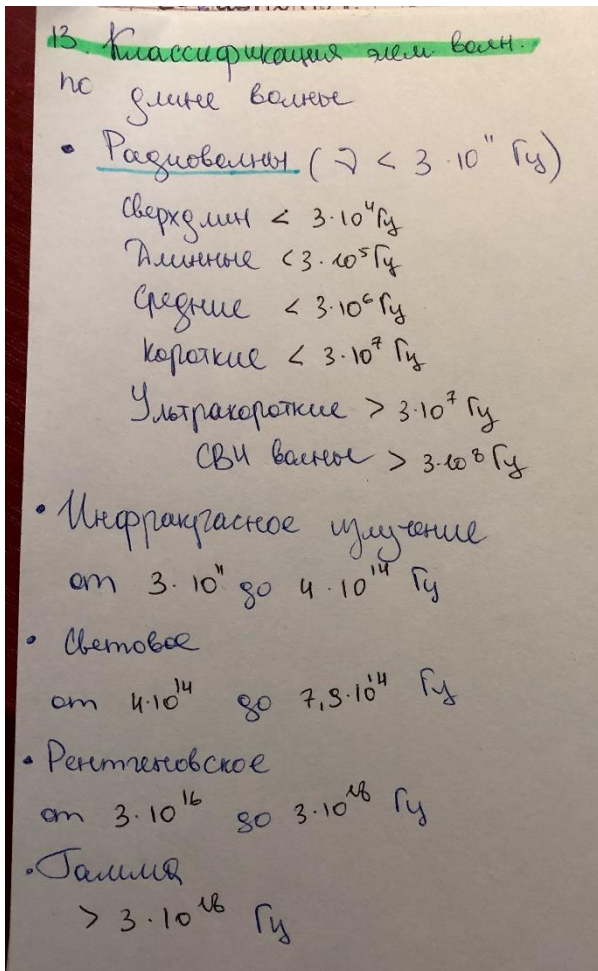
4) Волновод



Удобно статок: частотная зависимость
↓
Дисперсия.

Дисперсия - зависимость скорости
волны от частоты.

Классификация электромагнитных волн



Показатель преломления. Распространение светового луча в неоднородной среде

Определение 13.1.

Среда называется **оптически неоднородной**, если показатель преломления в ней изменяется.

Определение 13.2.

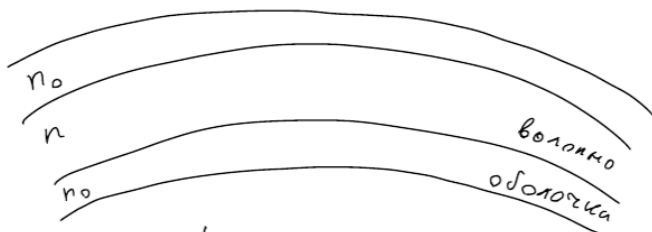
Абсолютный показатель преломления – величина, которая показывает, во сколько раз скорость света в среде меньше скорости света в вакууме:

$$n = \frac{c}{v}$$

Возьмём две точки, в которых показатели преломления разные. Тогда

$$n = \frac{n_2}{n_1} = \frac{v_1}{v_2} = \frac{\sin(a)}{\sin(b)}$$

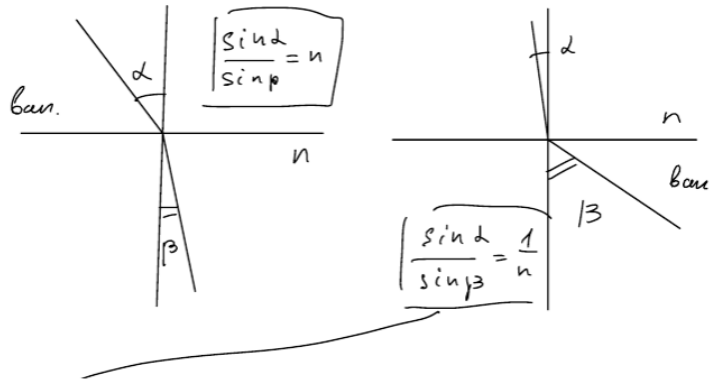
Оптическое волокно



$$n > n_0$$

$$n = \sqrt{\epsilon \mu}$$

$$n = \frac{c}{v}$$



$$\sin \beta = \frac{n \sin \alpha}{1} \quad n > 1$$

$$\alpha \uparrow \Rightarrow n \sin \alpha = 1$$

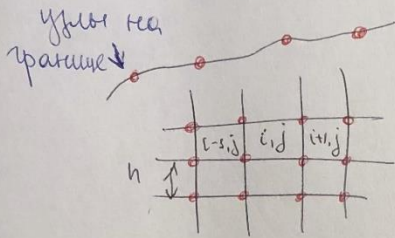
β - не существ.

То самое внутр. отражение

Метод сеток.

- Сетка:
- прямоугол. (просто) \square
 - триангл. (прав-но, обратн-но) Δ

1) Разбиваем прост-во на прямоугол.



- узлы сетки
- h - шаг сетки
- узлы на границе не меняя в течен. всего алгоритма
- φ в этих узлах известен
- потенц. для узлов в прост-ве неизвестно (но лучше φ_1 и φ_2)

2d.

$$\Delta \varphi = 0$$

$$\Delta \varphi = \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} = 0$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x} = \frac{\varphi_{i+1,j} - \varphi_{i,j}}{h} \quad x = ih$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial y} = \frac{\varphi_{i,j+1} - \varphi_{i,j}}{h} \quad y = jh$$

$$\frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} = \frac{\varphi_{i+1,j} - \varphi_{i,j}}{h} - \frac{\varphi_{i,j} - \varphi_{i-1,j}}{h} \quad (1)$$

$$\frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} = \frac{\varphi_{i,j+1} - \varphi_{i,j}}{h} - \frac{\varphi_{i,j} - \varphi_{i,j-1}}{h} \quad (2)$$

$$\Delta \varphi = (1) + (2) = 0$$

$$\varphi_{i,j} = \frac{\varphi_{i-1,j} + \varphi_{i+1,j} + \varphi_{i,j-1} + \varphi_{i,j+1}}{4}$$

Алгоритм:

- генерация нач. значений
- в прост-ве между элм-ми для кандидата вычисляем потенциал по формуле, для известных граничных условий
- повтор пункта 1 многократно, пока

$$|\varphi_{i,j}^{s-1} - \varphi_{i,j}^s| \leq \varepsilon$$

↑
чисел итераций
↑ задан точн

$$y'' + \omega_0^2 \sin y = 0$$

Нач. условия

$$y_0 = y(t=0)$$

$$y_0' = y'(t=0)$$

Δt интервал поиска ответа

N киво (°), разбив-х интервал

Цель - числен. решение диф-а уравн :

$$y_i \quad i = 0 \dots N, t_0 = 0, t_N = \Delta t$$

Решение.

$$1) y_1 = y_0 + y_0' dt$$

$$y_0' = \frac{y_1 - y_0}{dt}$$

$$2) y_0'' = \frac{y_1' - y_0'}{dt} \quad y_0'' = -\omega_0^2 \sin y_0$$

$$y_1' = y_0' + y_0'' dt$$

Общий случай $y_n'' = -\omega_0^2 \sin(y_n)$

$$y_2 = y_1 + y_1' dt = y_0 + y_0' dt + \int_0^t (y_0' + y_0'' dt) dt$$

$$y_2' = y_1' + y_1'' dt = y_0' + y_0'' dt + y_1'' dt$$

$$3) y_3 = y_2 + y_2' dt = y_0 + y_0' dt + (y_0' + y_0'' dt) dt + (y_0' + y_0'' dt + y_1'' dt) dt$$

$$y_3' = y_2' + y_2'' dt = y_0' + y_0'' dt + y_1'' dt + y_2'' dt$$

$$4) y_4 = y_3 + y_3' dt$$

$$y_4' = y_3' + y_3'' dt$$

Аналитика

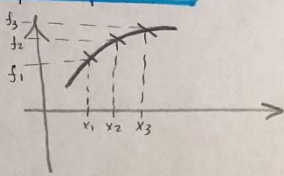
$$\sin(y) \approx y \quad y = A \cos \omega_0 t + \alpha_0$$

Численное интегрирование, дифференцирование

Численное интегрирование и дифференцирование.

Дифференцирование

первая.



$$\frac{df}{dx} = \frac{f_2 - f_1}{x_2 - x_1}$$

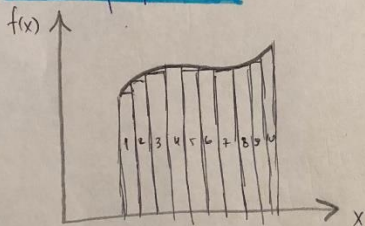
$$f_2 = f(x + dx)$$

$$f_1 = f(x)$$

вторая.

$$\frac{d^2f}{dx^2} = \frac{\frac{f_3 - f_2}{x_3 - x_2} - \frac{f_2 - f_1}{x_2 - x_1}}{x_2 - x_1}$$

Интегрирование



a, b, N заданы

$$i = 0, \dots, N$$

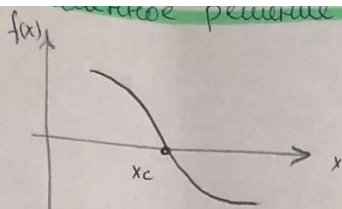
$$x_i = a + \frac{i}{N} (b - a)$$

$$\Delta x = \frac{b - a}{N}$$

$$\int_a^b f(x) dx \approx \sum_{i=0}^N f(x_i) \Delta x$$

Численное решение уравнений

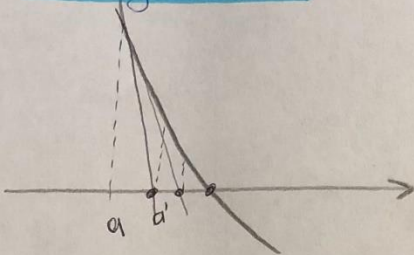
Численное решение уравнений.



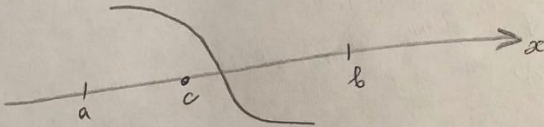
- ① Быстрая сход-ть. Высокая точность
- ② Медлен. сходимость. Маленьк. точность.

$$f(x) = c$$

① Метод Ньютона.



② Метод Половинного деления.



$$N = \frac{b-a}{\varepsilon}$$

$$① \quad c = \frac{a+b}{2}$$

$$a := c \quad \text{if} \quad f(a)f(c) > 0$$

$$b := c \quad \text{if} \quad f(b)f(c) > 0$$

Земли до тех пор, пока x_c не станет равно c .