

· 物质中的静电场基本规律同真空

· 物质中的微观电场不均匀

· 真空中电磁学中指平均值.

· 物质的导电性质.

· 由电荷P、电荷密度 ρ 、

· 2. 导体、绝缘体、半导体.

· 等离子体：部分/完全电离的气体.

· 真空中近似电中性.

· 物质聚集状态：固、液、气、离子、

· 绝缘体.

二、静电场中的导体.

① 处于静电平衡的导体.

· 自由电子：但不脱离金属.

· 难以逸出.

· 静电平衡中的导体

① 导体已含大量可自由移动的电荷.

· 大量：无害多载流子.

· 可自由移动：宏观定向运动.

· 远向速度速率 $V = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{1}{m} \vec{F}$.

② 静电平衡条件

· 带电物体在平衡.

· 导体内部场强为零，导体是等势体.

· 静电平衡时的电场分布

· 导体内部场强为0: $E = E_{in} = 0$.

· 导体外的电场强度表达式.

1. 在导体表面，内部厚度方向：

2. 表面电荷分布类型.

· 与内源和导体的形状有关.

· 形状对电场影响电荷分布.

③ 静电平衡时的电荷分布.

· 1. 在导体表面，内部厚度方向：

2. 表面电荷分布类型.

· 与内源和导体的形状有关.

· 形状对电场影响电荷分布.

④ 外部电荷影响.

· 从一极向另一极 $E < 0$.

3. 表面的电场

· $E = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 r^2}$ 表示垂直于表面.

· 4. 导体一稳恒电场(非零)

· 1. 静电屏蔽：导体空腔.

· 2. 腔内无电荷，腔外不带电的腔内.

· 3. 腔内有电荷，对称而对外.

· 内表面感应出- q .

· 外表面带正电.

· 对外电场变形影响.

· 接地空腔 \Rightarrow 不影响腔外.

⑤ 静电场强度、电荷分布.

· 1. 导体一稳恒电场(非零)

· 2. 腔内无电荷，对称而对外.

· 3. 腔内有电荷，对称而对外.

· 4. 接地空腔 \Rightarrow 不影响腔外.

⑥ 外部电荷影响.

· 从一极向另一极 $E > 0$.

⑦ 表面的电场

· $E = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 r^2}$ 表示垂直于表面.

· 4. 导体一稳恒电场(非零)

· 1. 静电屏蔽：导体空腔.

· 2. 腔内无电荷，对称而对外.

· 3. 腔内有电荷，对称而对外.

· 4. 接地空腔 \Rightarrow 不影响腔外.

⑧ 洗涤

· 例：洗涤的电荷半径 R_1, R_2, R_3 .

· 将1和3用导线连接.

· 通过洗涤后的电荷

· 差使电荷带负电，洗涤后电荷带正电.

· 逆洗涤情况： $C_1 + C_2 - C_3$ 带正电.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = \frac{q}{C_1 + C_2 + C_3}$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = \frac{q}{C_1 + C_2 + C_3}$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_2^3}{3}$, $C_3 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_3^3}{3}$.· 平衡： $V_1 = V_2 = V_3 = 0$.· 平衡： $P_1 = P_2 = P_3 = 0$.· 例： $C_1 = \frac{4\pi\epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{R_1^3}{3}$, $C_2 =$