

1 质点系

1.1 质心

质心位矢:

$$\mathbf{r}_c = \frac{1}{M} \sum_i m_i \mathbf{r}_i = \frac{1}{M} \int_Q \rho \mathbf{r} dV = \frac{1}{M} \int \mathbf{r} dm$$

质心速度:

$$\mathbf{v}_c = \frac{d\mathbf{r}_c}{dt} = \frac{1}{M} \sum_i m_i \mathbf{v}_i$$

质心加速度:

$$\mathbf{a}_c = \frac{d\mathbf{v}_c}{dt} = \frac{1}{M} \sum_i m_i \mathbf{a}_i$$

1.2 质点系

质点系动量:

$$\mathbf{p} = \sum_i m_i \mathbf{v}_i = M \mathbf{v}_c$$

质点系动量定理:

$$d\mathbf{p} = \mathbf{F}_{\text{ext}} dt$$
$$\Delta \mathbf{p} = \mathbf{I} = \int_T \mathbf{F}_{\text{ext}}(t) dt$$

角动量(\mathbf{L})与力矩(\mathbf{M}):

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p}$$

$$\mathbf{M} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}$$

$$d\mathbf{L} = \mathbf{M} dt$$

2 刚体定轴转动

转动可类比直线运动, 转动惯量(J)对应质量(m), 角速度对应速度, 角加速度对应加速度, 角动量(\mathbf{L})对应动量(\mathbf{p}), 力矩(\mathbf{M})对应力(\mathbf{F}). 则直线运动的公式和转动时的公式实质上是相同的, 如:

$$v_t^2 - v_0^2 = 2ax \Leftrightarrow \omega_t^2 - \omega_0^2 = 2\alpha\theta$$

$$d\mathbf{p} = \mathbf{F} dt \Leftrightarrow d\mathbf{L} = \mathbf{M} dt$$

转动惯量:

$$J = \sum_i m_i r_i^2 = \int_Q \rho r^2 dV = \int r^2 dm$$

角加速度: $\alpha = \frac{d\omega}{dt}$.

转动定律(z 为定轴):

$$\mathbf{L}_z = J\boldsymbol{\omega} \quad (p = mv)$$

$$\mathbf{M}_z = J\boldsymbol{\alpha} \quad (F = ma)$$

角动量定理及守恒:

$$dL_z = M_z dt$$

$$\Delta L_z = \int_T M_z(t) dt$$

动能定理:

$$E_k = \frac{1}{2}J\omega^2 \quad (E_k = \frac{1}{2}mv^2)$$

$$dW = M d\theta \quad (dW = F dx)$$

$$W = \int_{\theta_1}^{\theta_2} M d\theta$$

3 静电场

电场强度计算方法:

- 库仑定律/电场强度叠加原理: $\mathbf{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2} \hat{\mathbf{r}}$
- 高斯定律: $\Phi_E = \oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = \frac{Q}{\epsilon_0}$, 其中 Q 为 S 面内的电荷量
- 电势梯度: $\mathbf{E} = -\nabla\varphi$

电势计算方法:

- 点电荷电势/电势叠加原理: $\varphi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r}$
- 移动单位正电荷到零电势点做功: $W_{ab} = W_{a \rightarrow b} = \varphi_a - \varphi_b$

注意第二种定义计算, 对于单位正电荷 q : $W_{a0} = q(\varphi_a - \varphi_0) = \varphi_a = q \int_a^0 \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r}$. 时常有 \mathbf{E} 于 $d\mathbf{r}$ 共向, 此时 $\varphi_a = \int_a^0 E(r) dr$. 记 $E(r)$ 的原函数为 $\mathbb{E}(r)$, 则 $\varphi_a = \mathbb{E}(r)|_a^0$

3.1 静电场中的导体和电介质

3.1.1 静电平衡

- 导体内部没有净电荷, 电荷只分布在导体表面
- 导体表面附近场强大小为 $E = \sigma/\epsilon_0$, 方向垂直表面. 故表面为等势面

3.1.2 封闭导体空腔

当空腔内部无带电体:

- 内表面无电荷, 电荷分布在外表面
- 空腔内无电场, 腔内等势

空腔内有带电体:

- 空腔内表面和带电体电荷等值异号
- 空腔内电场分布仅由腔内带电体和空腔内表面感应电荷决定(空腔外电场不影响腔内)
- 空腔不接地, 内部带电体在空腔外也会激发电场; 接地, 则空腔外场强为 0.

3.1.3 极化

极化强度:

$$\mathbf{P} = \chi_e \epsilon_0 \mathbf{E}$$

其中: χ_e 为电介质的极化率, 是材料的固有性质, 与 \mathbf{E} 无关, 对于均匀各向同性的电介质, 极化率为常数.

电位移矢量 (ϵ_0 : 真空电容率):

$$\mathbf{D} = \epsilon_0 \mathbf{E} + \mathbf{P}$$

对于各向同性的电介质:

$$\mathbf{D} = \epsilon_0 \mathbf{E} + \mathbf{P} = \epsilon_0 \mathbf{E}(1 + \chi_e)$$

令 $\epsilon_r = 1 + \chi_e$, ϵ_r 为电介质的**相对电容率**, 真空时, $\epsilon_r = 1$; $\epsilon = \epsilon_r \epsilon_0$, 称为电介质的电容率. 所以有:

$$\mathbf{D} = \epsilon_0 \epsilon_r \mathbf{E} = \epsilon \mathbf{E}$$

电位移 \mathbf{D} 的高斯定理 (Q 为闭合曲面 S 内的自由电荷总电荷量):

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

3.2 电容

$$C = \frac{Q}{V}$$

平行板电容器能量:

$$E = \frac{1}{2} CV^2$$

3.3 静电能

$$E_i = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n q_i \varphi_i \quad E_i = \frac{1}{2} \int_Q \rho \varphi dV = \frac{1}{2} \int_Q \varphi dq$$

电场能量密度:

$$w_e = \frac{1}{2} \epsilon E^2 = \frac{1}{2} \mathbf{D} \cdot \mathbf{E}$$

$$E_i = \int_V w_e dV$$

4 恒定电流

4.1 电流密度

通过横截面 $d\mathbf{S}$ 的电流:

$$dI = nq\mathbf{u} \cdot d\mathbf{S} = \mathbf{j} \cdot d\mathbf{S}$$

电流密度 $\mathbf{j} = nq\mathbf{u}$.

4.2 欧姆定律

微分形式 (γ 为电导率, 为电阻率的倒数, $\gamma = 1/\rho$):

$$\mathbf{j} = \gamma \mathbf{E}$$

电阻:

$$R = \int_L \frac{\rho dl}{S}$$

4.3 位移电流

位移电流密度:

$$\mathbf{j}_d = \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} = \varepsilon_0 \varepsilon_r \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t}$$

5 磁场

5.1 磁感应强度

磁感应强度计算:

- 毕奥-萨伐尔定律/叠加原理: $d\mathbf{B} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{d\boldsymbol{\ell} \times \mathbf{r}}{r^3}$
- 安培环路定律: $\oint_C \mathbf{B} \cdot d\boldsymbol{\ell} = \mu_0 I_{\text{enc}}$

μ_0 为真空磁导率, 与真空电容率存在倒数关系.

磁通量:

$$\Phi = \iint_S \mathbf{B} \cdot d\mathbf{S}$$

磁场高斯定理 ($\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$, 无源场):

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

5.1.1 单个电荷圆周运动

电荷量为 q 的点电荷做半径为 r , 速度 v 的匀速圆周运动, 产生电流和圆心处的磁感应强度大小:

$$I = \frac{qv}{2\pi r}$$
$$B = \frac{\mu_0 I}{2r} = \frac{\mu_0 qv}{4\pi r^2}$$

5.2 安培力/洛伦兹力

5.2.1 安培定律

$$d\mathbf{F} = I d\boldsymbol{\ell} \times \mathbf{B}$$

$$\mathbf{F}_A = \int_L I d\boldsymbol{\ell} \times \mathbf{B}$$

对于匀强磁场中的任意形状导线:

$$F_A = \int_L I d\boldsymbol{\ell} \times \mathbf{B} = I \left(\int_{L'} d\boldsymbol{\ell} \right) \times \mathbf{B} = I \mathbf{L}' \times \mathbf{B}$$

其中: L' 为由起点指向终点的有向线段. 即可将任意形状的载流导线, 看作直导线.

5.2.2 磁场对载流线圈的作用

载流线圈的磁矩 (N : 匝数):

$$\mathbf{m} = N I \mathbf{S}$$

匀强磁场对载流线圈的力矩:

$$\mathbf{M} = \mathbf{m} \times \mathbf{B}$$

此力矩总是试图使 \mathbf{m} 转向与 \mathbf{B} 平行的方向.

5.3 平行电流间的作用力

$$F = \frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi d}$$

电流方向相同两导线吸引, 相反则导线排斥.

5.4 洛伦兹力

$$\mathbf{F}_L = q \mathbf{v} \times \mathbf{B}$$

5.5 磁场强度

$$\mathbf{H} = \frac{\mathbf{B}}{\mu_0 \mu_r} = \frac{\mathbf{B}}{\mu}$$

其中: μ_0 为真空磁导率, μ_r 为相对磁导率, 真空中为 1, $\mu = \mu_0 \mu_r$ 为磁介质的磁导率.

6 电磁感应

6.1 楞次定律

$$\mathcal{E} = - \frac{d\Phi}{dt}$$

若线圈多匝, 式中的 Φ 应代以各匝线圈磁通之和: $\Psi = \sum_i \Phi_i$, 称为全磁通. 即:

$$\mathcal{E} = - \frac{d\Psi}{dt}$$

若 N 匝线圈磁通量相同, 则:

$$\mathcal{E} = -N \frac{d\Phi}{dt}$$

6.2 电磁感应

动生电动势:

$$\mathcal{E}_k = \int_L (\mathbf{v} \times \mathbf{B}) \cdot d\boldsymbol{\ell}$$

感生电动势:

$$\mathcal{E}_i = \oint_L \mathbf{E}_{\text{旋}} \cdot d\boldsymbol{\ell} = - \oint_L \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \cdot d\mathbf{S}$$

6.3 自感

全磁通 Ψ 与线圈电流 I 成正比:

$$\Psi = LI$$

自感电动势:

$$\mathcal{E}_L = -L \frac{dI}{dt}$$

7 常见模型 I

模型	场强(E)	电势(φ)	磁感应强度(B)
点/电流元	$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2}$	$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r}$	$\frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{d\ell \times \mathbf{r}}{r^3}$
无限长直线 ¹	$\frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 \cdot r}$	$\varphi = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{r_0}{r}$	$\frac{\mu_0 I}{2\pi r}$
无限大平面	$\frac{\sigma}{2\epsilon_0}$	$-\frac{\sigma}{2\epsilon_0} r $	$\frac{\mu_0 j}{2}$
圆环轴 ²	$-\nabla\varphi$	$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{\sqrt{R^2 + x^2}}$	$\frac{\mu_0 I R^2}{2(R^2 + x^2)^{3/2}}$
球壳(点)	$\begin{cases} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2} & , \text{球壳外} \\ 0 & , \text{球壳内} \end{cases}$	$\begin{cases} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r} & , \text{球壳外} \\ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{R} & , \text{球壳内} \end{cases}$	
无限长圆柱面(长直线)	$\begin{cases} \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 \cdot r} & , \text{柱面外} \\ 0 & , \text{柱面内} \end{cases}$		$\begin{cases} \frac{\mu_0 I}{2\pi r} & , \text{柱面外} \\ 0 & , \text{柱面内} \end{cases}$
无限长圆柱体 ³	$\begin{cases} \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 \cdot r} & , \text{柱体外} \\ \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 r} \frac{r^2}{R^2} & , \text{柱体内} \end{cases}$		$\begin{cases} \frac{\mu_0 I}{2\pi r} & , \text{柱体外} \\ \frac{\mu_0 I r}{2\pi R^2} & , \text{柱体内} \end{cases}$
球体 ⁴	$\begin{cases} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2} & , \text{球体外} \\ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2} \frac{r^3}{R^3} & , \text{球体内} \end{cases}$		
电偶极子	$\frac{p}{4\pi\epsilon_0 \cdot r^3} (2 \cos \theta \hat{\mathbf{r}} + \sin \theta \hat{\boldsymbol{\theta}})$	$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{\mathbf{p} \cdot \mathbf{r}}{r^3}$	

注:

1. $\varphi(r_0) = 0$, 即 r_0 处定义为零电势点
2. 由此可得, 环状电流圆心处 $B = \frac{\mu_0 I}{2R}$
3. 柱体内即看作是柱体在半径为 r 的柱面内部分产生的场强, 由比例: λ 变为原来的 r^2/R^2 , 将柱体外公式乘以 r^2/R^2 . 磁感应强度同理
4. 球体内即看作是带电球体在半径为 r 球面内的部分产生的场强, 由比例: q 变为原来的 r^3/R^3 , 将球体外公式乘以 r^3/R^3 .

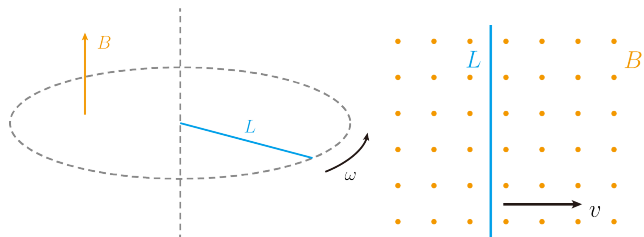
8 常见模型 II

模型	磁感应强度(B)
无限长密绕直螺线管 ¹	$\begin{cases} \mu_0 n I & , \text{管内} \\ 0 & , \text{管外} \end{cases}$
密绕螺环绕内部 ²	$\begin{cases} \frac{\mu_0 N I}{2\pi r} \text{ 或 } \mu_0 n I & , \text{内部} \\ 0 & , \text{外部} \end{cases}$

注:

1. n 为单位长度匝数
2. N 为密绕总匝数. 当螺绕环大而细, 平均周长为 $l = 2\pi r$, 此时 $\frac{\mu_0 N I}{2\pi r} = \mu_0 \left(\frac{N}{2\pi r}\right) I = \mu_0 \left(\frac{N}{l}\right) I = \mu_0 n I$, 即“无限长密绕直螺线管”模型

9 电磁感应



$$\mathcal{E} = \frac{1}{2} \omega B L^2$$

$$\mathcal{E} = L v B$$

10 电容器

模型	平行板电容器	孤立导体球	球形 ¹	柱形 ¹	两根长直导线 ²
电容(C)	$\frac{\varepsilon S}{d}$	$4\pi\varepsilon R$	$\frac{4\pi\varepsilon R_1 R_2}{R_2 - R_1}$	$2\pi\varepsilon L \ln \frac{R_1}{R_2}$	$\pi\varepsilon \ln \frac{R}{d}$

注:

1. R_1 : 内径, R_2 : 外径, $R_2 > R_1$
2. R : 导线半径, d : 两导线距离