

# 電磁學

沈威宇

2025 年 3 月 12 日

# 目錄

第一章 電磁學 (Electromagnetism)	1
第一節 符號約定	1
一、 常數	1
二、 時間純量	1
三、 能量相關純量	1
四、 位置向量空間相關	2
五、 力向量	2
六、 電磁場 (Electromagnetic field) 相關	2
(一) 與位置向量同維度的向量場	2
(二) 純量	2
七、 其他	2
(一) 實數	2
(二) 複數或二維向量	3
(三) 與位置向量同維度的向量	3
八、 波	4
(一) 向量	4
(二) 純量	4
九、 數學	5
第二節 詞彙定義	5
一、 自由空間 (Free space) / 真空 (Vacuum)	5
二、 疊加原理 (Principle of superposition)	5
三、 電荷 (Charge)	5
(一) 電荷量子化 (Charge quantization) 與電荷定義	5
(二) 電荷載子 (Charge carrier)	5
(三) 電荷守恆定律 (Law of conservation of charge, charge conservation law)	6

四、 勞侖茲力 (Lorentz force) / 電磁力 (Electromagnetic force)	6
(一) 勞侖茲力定律 (Lorentz force law)	6
(二) 勞侖茲力密度 (Lorentz force density)	6
五、 電通量 (Electric flux)	6
六、 磁通量 (Magnetic flux)	6
七、 電極化 (Polarization)	6
(一) 電偶極子 (Electric dipole)	6
(二) 電偶極矩 (Electric dipole moment)	6
(三) (電) 極化密度 (Polarization current density)	7
(四) 電位移 (場) (Electric displacement (field))	7
(五) 電磁化率/電極化率/電磁化係數/電極化係數 (Electric susceptibility)	7
(六) 相對電容率 (Relative permittivity) / 介電常數 (Dielectric constant)	7
(七) 電容率 (Permittivity)	7
八、 磁化 (Magnetization)	7
(一) 磁矩 (Magnetic moment) / 磁偶極矩 (Magnetic dipole moment)	7
(二) 磁極 (Magnetic pole)	7
(三) 磁化強度 (Magnetization)	8
(四) 磁場強度 (Magnetic field strength or Magnetic field intensity) / H 場 (H-field)	8
(五) 磁化率/磁化係數 (Magnetic susceptibility)	8
(六) 相對磁導率 (Relative magnetic permeability)	8
(七) 磁導率 (Magnetic permeability)	8
九、 電荷密度 (Charge density)	8
(一) (體積) (總) 電荷密度 ((Volume) (total) charge density)	8
(二) (體積) 束縛電荷密度 ((Volume) bound charge density)	8
(三) (體積) 自由電荷密度 ((Volume) free charge density)	8
(四) 表面 (總) 電荷密度 (Surface (total) charge density)	9
(五) 表面束縛電荷密度 (Surface bound charge density)	9
(六) 表面自由電荷密度 (Surface free charge density)	9
十、 電流 (Electric current)	9
(一) 電流 (Electric current)	9
十一、 漂移速度 (Drift velocity)	9

十二、 電流密度 (Current density)	9
(一) (體積) (總) 電流密度 ((Volume) (total) current density)	9
(二) (體積) 極化電流密度 ((Volume) polarization current density)	9
(三) (體積) 磁化電流密度 ((Volume) magnetization current density)	10
(四) (體積) 束縛電流密度 ((Volume) bound current density)	10
(五) (體積) 自由電流密度 ((Volume) free current density)	10
十三、 電位 (Electric potential) / 電純量勢 (Electric scalar potential) / 純量勢 (Scalar potential) 與磁向量勢 (Magnetic vector potential) / 向量勢 (Vector potential)	10
(一) 電純量勢與磁向量勢定義	10
(二) 規範固定 (Gauge fixing) / 規範選擇 (Choosing a gauge)	10
(三) 等位/等勢 (Equipotential/Isopotential)	11
(四) 電位能 (Electric potential energy)	11
(五) 電壓 (Voltage) / 電位差 (Electric potential difference)	11
(六) 電動勢 (Electromotive force, emf, EMF) / 開路電壓 (Open-circuit voltage)	11
十四、 馬克士威方程組 (Maxwell's equations) / 馬克士威-黑維塞方程組 (Maxwell-Heaviside equations)	11
第三節 場線 (Field line)	11
一、 定義	11
二、 電場線 (Line of electric field) / 電力線 (Line of electric force)	12
三、 磁場線 (Line of magnetic field) / 磁力線 (Line of magnet force)	12
四、 靜電場線 (Line of electrostatic field) / 靜電力線 (Line of electrostatic force)	12
第四節 電磁相關材料性質	12
一、 介電質 (Dielectric (medium)) 與相對電容率	12
二、 鐵電性 (Ferroelectricity)	12
三、 壓電性 (Piezoelectricity)	12
四、 撓曲電性 (Flexoelectricity)	12
五、 磁鐵 (Magnet)	13
六、 磁性 (magnetism)	13
(一) 硬磁鐵 (Hard magnet) / 永久磁鐵 (Permanent magnet)	13
(二) 軟磁鐵 (Soft magnet) / 暫時磁鐵 (Temporary magnet)	13
七、 磁性物質	13

八、 磁性原子本身的磁矩 . . . . .	13
(一) 電子自旋磁矩 (Spin Magnetic Moment) . . . . .	13
(二) 電子軌道磁矩 (Orbital Magnetic Moment) . . . . .	14
(三) 自旋-軌道耦合 (Spin-Orbit Coupling) . . . . .	14
(四) 原子核具有的磁矩 . . . . .	14
九、 磁性原子的電子之間的交換作用 (Exchange Interaction) . . . . .	14
(一) 反磁性/逆磁性/抗磁性 (Diamagnetism) . . . . .	15
(二) 順磁性 (Paramagnetism) . . . . .	15
(三) 鐵磁性 (Ferromagnetism) /強磁性 . . . . .	15
(四) 反鐵磁性 (Antiferromagnetism) /反強磁性 . . . . .	15
(五) 亞鐵磁性 (Ferrimagnetism) . . . . .	15
十、 居禮溫度 (Curie temperature) . . . . .	16
十一、 奈爾溫度 (Néel temperature) . . . . .	16
十二、 遲滯現象 (Hysteresis) /滯後現象 . . . . .	16
第五節 靜電學 (Electrostatics) . . . . .	16
一、 詞彙定義 . . . . .	16
(一) 靜電學 . . . . .	16
(二) 靜電平衡 (Electrostatic equilibrium) . . . . .	16
(三) 靜電場 (Electrostatic field) . . . . .	16
(四) 靜電力 (Electrostatic force) /庫侖力 (Coulomb force) . . . . .	16
二、 庫侖定律 (Coulomb's law) 與馬克士威第一方程 (Maxwell's first equation) – 高斯定律 (Gauss' law) . . . . .	16
(一) 庫侖扭秤 (Torsion balance) . . . . .	16
(二) 庫侖定律靜電力形式 . . . . .	17
(三) 庫侖定律靜電場形式 . . . . .	17
(四) 高斯定律-微分形式 . . . . .	17
(五) 庫侖定律證明高斯定律 . . . . .	17
(六) 高斯定律證明庫侖定律 . . . . .	18
(七) 高斯定律-積分形式 . . . . .	18
三、 靜電感應與起電 . . . . .	18
(一) 靜電感應 (Electrostatic induction) . . . . .	18
(二) 感應起電 (Charging by induction) . . . . .	19

(三) 接觸起電 (Charging by contact)	19
(四) 摩擦起電 (Charging by friction)	19
四、 電暈放電 (Corona discharge)	19
五、 靜電學電位能與電位	19
(一) 電位能	19
(二) 電位	19
(三) 單一靜電荷電位能與電位	20
六、 靜電平衡導體、靜電屏蔽 (Electrostatic shielding) 效應與法拉第籠 (Faraday cage)	20
(一) 接地 (Ground)	20
(二) 靜電平衡導體、靜電屏蔽效應與法拉第籠	20
(三) 靜電平衡導體圓球	22
七、 尖端放電效應	22
八、 絕緣體圓球靜電平衡	22
九、 均勻電場	23
(一) 帶電之無限大平板	23
(二) 帶電粒子在均勻電場中的運動	23
十、 電容器 (Capacitor) 與電容 ((Electric) capacitance)	24
(一) 平板電容器 (Parallel plate capacitor)	24
(二) 球形電容器 (Spherical capacitor)	24
十一、 實例	25
(一) 驗電器 (Electroscope)	25
(二) 避雷針/引雷針 (Lightning rod)	25
(三) 靜電除塵器 (Electrostatic precipitator, ESP)	25
(四) 凡德格拉夫起電機/范氏起電機 (Van de Graaff generator)	25
(五) 影印機	26
(六) 電容式觸控螢幕 (Capacitive touchscreen)	26
第六節 靜磁學 (Magnetostatics)	26
一、 靜磁學	26
二、 靜磁場 (Magnetostatic field)	26

三、 馬克士威第二方程 (Maxwell's second equation)–高斯磁定律 (Gauss's law for magnetism) /無磁單極 (Absence of free magnetic poles)	26
(一) 高斯磁定律–微分形式	26
(二) 高斯磁定律–積分形式	26
四、 磁偶極子產生的磁向量勢與磁場	27
五、 電流磁效應歷史	27
六、 安培 (Ampère) 右手定則 (Right-hand rule)	27
七、 必歐–沙伐定律 (Biot–Savart law)	28
(一) 必歐–沙伐定律 (Biot–Savart law)–微分形式	28
(二) 必歐–沙伐定律 (Biot–Savart law)–積分形式	28
八、 馬克士威第四方程 (Maxwell's fourth equation) -安培環路定律 (Ampère's circuital law) /安培定律 (Ampère's law) /安培–馬克士威方程 (Ampère–Maxwell equation)	28
(一) 安培–馬克士威方程–微分形式	28
(二) 安培–馬克士威方程–積分形式	28
九、 旋磁比/磁旋比 (Gyromagnetic ratio)	28
十、 載流導線產生磁場	28
(一) 長直載流導線	28
(二) 弧形載流導線	29
(三) 亥姆霍茲線圈 (Helmholtz coil)	30
(四) 載流螺線管 (Solenoid)	30
(五) 電磁鐵 (Electromagnet)	30
十一、 載流導線受磁力	30
(一) 右手開掌定則 (Right-hand rule)	30
(二) 載流導線受磁力	30
(三) 兩平行載流導線受磁力	31
(四) 載流導線在均勻磁場受磁力	31
十二、 封閉電流分布域受磁力矩	31
(一) 封閉載流迴路受磁力矩	31
(二) 封閉電流分布體積域受磁力矩	31
(三) 載流螺線管	31
(四) 均勻磁場中平面封閉載流迴路受磁力矩	31

十三、 封閉電流分布域的等效磁矩 . . . . .	31
(一) 封閉載流迴路的等效磁矩 . . . . .	31
(二) 封閉電流分布體積域的等效磁矩 . . . . .	32
(三) 載流螺線管 . . . . .	32
(四) 平面封閉載流迴路的等效磁矩 . . . . .	32
(五) 封閉自由電流分布域產生之遠場磁場 . . . . .	32
十四、 拉莫爾進動 (Larmor precession) . . . . .	32
十五、 轉動均勻帶電圓球 . . . . .	33
(一) 磁矩 . . . . .	33
(二) 角動量 . . . . .	33
(三) 旋磁比 . . . . .	33
十六、 帶電質點在磁場中的運動 . . . . .	33
(一) 速度選擇器 . . . . .	33
(二) 等速率螺旋運動 . . . . .	34
(三) 垂直電場與磁場中的擺線運動 . . . . .	34
十七、 實例 . . . . .	36
(一) 磁軌砲 (Railgun) . . . . .	36
(二) 質譜儀 (Mass spectrometry, MS) . . . . .	36
(三) 迴旋加速器 . . . . .	37
(四) 動圈式揚聲器 (Moving-coil loudspeaker) . . . . .	37
(五) 電流天平 (Current balance) . . . . .	37
(六) 電動機/馬達 ((Electric) motor) . . . . .	38
第七節 電路學 (Electric Circuit) . . . . .	38
一、 電路 (Electrical circuit) / (電流) 迴路 . . . . .	38
(一) 通路 (Closed circuit) / 電路 (Electrical circuit) / (電流) 迴路 . . . . .	38
(二) 斷路 (Open circuit) . . . . .	38
(三) 短路 (Short circuit) . . . . .	38
二、 電路圖 (Circuit diagram) . . . . .	38
(一) Wires . . . . .	38
(二) Power Sources . . . . .	39
(三) Switches . . . . .	39
(四) Resistors . . . . .	39



(五) Capacitors and Inductor . . . . .	39
(六) Diodes . . . . .	39
(七) Transistors . . . . .	39
(八) Operational Amplifiers . . . . .	39
(九) Measuring Instruments . . . . .	40
(十) Transformers . . . . .	40
三、 電阻 ((Electric) resistance) . . . . .	40
(一) 電阻 ((Electric) resistance) . . . . .	40
(二) 電阻率 (Resistivity) 與電導率 (Conductivity) . . . . .	40
(三) 歐姆定律 (Ohm's law) 與歐姆 (式) (Ohmic) /線性導體/物質 . . . . .	40
(四) 電阻率的溫度係數 (Temperature coefficient of resistance) . . . . .	41
(五) 線 (熱) 膨脹係數 (Linear coefficient of thermal expansion) . . . . .	41
(六) 電阻的溫度效應 . . . . .	41
(七) 電阻式觸控螢幕 (Resistive touchscreen) . . . . .	41
四、 電池 (Battery) . . . . .	41
(一) 端電壓 (Terminal voltage) . . . . .	42
(二) 內電阻 (Internal resistance) . . . . .	42
五、 串聯與並聯 (Series connection and parallel connection) . . . . .	42
(一) 串聯 (Series connection) . . . . .	42
(二) 並聯 (Parallel connection) . . . . .	42
六、 克希荷夫電路定律 (Kirchhoff's Circuit Laws) /克希荷夫定則 (Kirchhoff's Rules) 42	
(一) 克希荷夫電流定律 (Kirchhoff's current law) /克希荷夫第一定律 (Kirchhoff's first law) /克希荷夫節/結點定則 (Kirchhoff's junction rule) . . . . .	42
(二) 克希荷夫電壓定律 (Kirchhoff's voltage law) /克希荷夫第二定律 (Kirchhoff's first law) /克希荷夫環路定則 (Kirchhoff's loop rule) . . . . .	42
七、 電感 ((Electric) inductance) . . . . .	43
八、 電功率 (Electric power) . . . . .	43
(一) 電 (阻) 器耗電的電功率 . . . . .	43
(二) 電池供電的電功率 . . . . .	43
(三) 電流熱效應、焦耳熱 (Joule heating) /歐姆熱 (Ohmic heating) /電阻熱 (Resistive heating or resistance heating) 與焦耳第一定律 (Joule's first law) /焦耳定律 (Joule's law) /焦耳-冷次定律 (Joule-Lenz law) . . . . .	43
(四) 輸電 (Electric power transmission) . . . . .	43

九、	(電) 阻抗 ((Electric) impedance)	43
(一)	容抗 ((Electric) capacitive reactance)	43
(二)	感抗 ((Electric) inductive reactance)	44
(三)	電抗 ((Electric) reactance)	44
(四)	(電) 阻抗 ((Electric) impedance)	44
十、	直流電 (Direct current, DC) 與交流電 (Alternating current, AC)	44
(一)	電池提供的直流電	44
(二)	直流發電機提供的直流電	44
(三)	交流電	44
十一、	用電安全	45
十二、	滿標偏轉 (Full-Scale Deflection)	45
十三、	檢流計 (Galvanometer)	46
(一)	結構	46
(二)	工作原理	46
(三)	使用須知	46
十四、	(微) 電流計/安培計 (Amperemeter)	46
(一)	結構	46
(二)	使用須知	47
十五、	電壓計/伏特計 (Voltmeter)	47
(一)	結構	47
(二)	使用須知	47
十六、	伏安法測電阻	47
(一)	高電阻法/內接安培計	47
(二)	低電阻法/外接安培計	47
(三)	以高與低電阻法準確測量	48
(四)	相對誤差	48
十七、	惠司同電橋 (Wheatstone Bridge)	48
十八、	三用電表 (Multimeter)	49
(一)	直流電流	49
(二)	直流電壓	49
(三)	交流電壓	49
(四)	電阻	49

(五) 使用須知 . . . . .	49
第八節 電磁感應 (Electromagnetic Induction) . . . . .	50
一、 迴路的磁通量 . . . . .	50
二、 法拉第 (Faraday) 發現電磁感應 . . . . .	50
三、 冷次定律 (Lenz's law) . . . . .	50
四、 馬克士威第三方程 (Maxwell's third equation)–法拉第電磁感應定律 (Faraday's law of electromagnetic induction) . . . . .	50
(一) 法拉第電磁感應定律–微分形式 . . . . .	50
(二) 法拉第電磁感應定律–積分形式 . . . . .	50
五、 動生電動勢 (Motional electromotive force) . . . . .	51
(一) 動生電動勢 (Motional electromotive force) . . . . .	51
(二) 弗萊明右手法則 (Fleming's right-hand rule) . . . . .	51
(三) 感應電場 (Induced electric field) . . . . .	51
六、 霍爾效應 (Hall effect) . . . . .	51
(一) 感應電場 . . . . .	51
(二) 霍爾電壓 (Hall voltage) . . . . .	52
(三) 金屬 . . . . .	52
(四) 半導體 . . . . .	52
七、 實例 . . . . .	52
(一) 電磁感應拋射實驗 . . . . .	52
(二) 法拉第弔詭 (Faraday paradox) . . . . .	52
(三) 法拉第圓盤單極發電機 (Faraday disk homopolar generator) . . . . .	52
(四) 發電機 (Electric generator) . . . . .	52
(五) 變壓器 (Transformer) . . . . .	53
(六) 電磁爐 (Induction cooker) . . . . .	53
(七) 電吉他 . . . . .	54
(八) 基布爾秤 (Kibble balance) /瓦特天平 (Watt balance) . . . . .	54
第九節 電磁波 (Electromagnetic waves) . . . . .	54
一、 歷史 . . . . .	54
二、 非齊次電磁波方程 (Inhomogeneous electromagnetic wave equation) . . . . .	55
三、 齊次電磁波方程 (Homogeneous electromagnetic wave equation) . . . . .	55
四、 光速 (Speed of light) . . . . .	55

五、 平面波 (Plane wave) 解 . . . . .	56
六、 波參數關係 . . . . .	56
七、 電磁波的能量密度 . . . . .	56
八、 拉莫爾公式 (Larmor formula) . . . . .	56
九、 電磁波頻譜 (Electromagnetic spectrum) . . . . .	57
十、 各波段電磁波的應用 . . . . .	57
十一、 無線射頻辨識系統 (Radio frequency identification, RFID) . . . . .	58
十二、 偏振 (Polarization) . . . . .	58
(一) s 偏振(s polarization)/垂直(German: senkrecht)偏振與 p 偏振(p polarization) /平行 (parallel) 偏振 . . . . .	58
(二) 偏振片/偏振器 (Polarizer) . . . . .	58
(三) 太陽眼鏡 . . . . .	59
(四) 立體電影 . . . . .	59
第十節 地磁 . . . . .	59
一、 地磁 (場) (Earth's magnetic field/Geomagnetic field) . . . . .	59
(一) 可能成因 . . . . .	59
(二) 自然存磁性/天然剩餘磁性/天然剩磁 (Natural remanent magnetization) . . . . .	59
(三) 地磁極 . . . . .	59
(四) 磁偏角 (Magnetic declination/variation) . . . . .	59
(五) 磁傾角 (Magnetic dip/inclination) . . . . .	59
二、 磁層 (Magnetosphere) . . . . .	59
(一) 磁層頂 (Magnetopause) . . . . .	60
(二) 船震波/弓形震波/弓形衝擊波 (Bow shock) . . . . .	60
(三) 磁鞘 (Magnetosheath) . . . . .	60
三、 范艾倫輻射帶 (Van Allen radiation belt) . . . . .	60
四、 極光 (Aurora) . . . . .	60
五、 帶電粒子受地磁運動 . . . . .	60
第十一節 非侵入式的神經影像技術 . . . . .	60
一、 腦波 (Brain wave) . . . . .	60
二、 腦電圖/腦電波儀 (Electroencephalography, EEG) . . . . .	61
三、 腦磁圖/腦磁波儀 (Magnetoencephalography, MEG) . . . . .	61
四、 磁振造影 (Magnetic Resonance Imaging, MRI) . . . . .	61

# 第一章 電磁學 (Electromagnetism)

## 第一節 符號約定

此處使用 SI 制。

### 一、 常數

- 真空光速 (Speed of light in vacuum) :  $c = 299792458 \text{ m s}^{-1}$  , 不確定度為零, 用於定義 m
- 基本電荷 (Elementary charge) :  $e = 1.602176634 \times 10^{-19} \text{ C}$  , 不確定度為零, 用於定義 A
- 普朗克常數 (Planck constant) :  $h = 6.62607015 \times 10^{-34} \text{ J s}$  , 不確定度為零, 用於定義 kg
- 約化普朗克常數 :  $\hbar = \frac{h}{2\pi}$
- 真空磁導率 (Vacuum magnetic permeability) / 磁常數 (Magnetic constant) :  $\mu_0 = \frac{2\alpha h}{e^2 c}$  , 有  $1.6 \times 10^{-10}$  的相對不確定度, 其中  $\alpha$  為精確結構常數 (Fine-structure constant) , 等於  $0.0072973525643(11)$  , 有  $1.6 \times 10^{-10}$  的相對不確定度。  $\mu_0 \approx 1.25663706212(19) \times 10^{-6} \text{ H m}^{-1} \approx 4\pi \times 10^{-7} \text{ H m}^{-1} = 4\pi \times 10^{-7} \text{ N A}^{-2} = 4\pi \times 10^{-7} \text{ V s A}^{-1} \text{ m}^{-1} = 4\pi \times 10^{-7} \text{ kg m s}^{-2} \text{ A}^{-2}$
- 真空電容率 (Vacuum permittivity) / 電常數 (Electric constant) :  $\epsilon_0 = \frac{1}{c^2 \mu_0} \approx 8.854187817 \times 10^{-12} \text{ F m}^{-1} = 8.854187817 \times 10^{-12} \text{ A}^2 \text{ s}^4 \text{ kg}^{-1} \text{ m}^{-3}$  , 有  $1.6 \times 10^{-10}$  的相對不確定度
- 靜電力常數/庫侖常數 (Coulomb's constant) :  $k_e = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \text{ N m}^2 \text{ C}^{-2} \approx 8.9875517873681764 \times 10^9 \text{ N m}^2 \text{ C}^{-2}$

### 二、 時間純量

- 時間 :  $t \text{ (s)}$

### 三、 能量相關純量

- 能量 :  $E \text{ (J = m}^2 \text{ kg s}^{-2})$  , 1 度 = 1 瓩 小時 =  $1 \text{ kW h} = 3.6 \times 10^6 \text{ J}$
- 功 (Work) :  $W \text{ (J)}$
- 功率 (Power) :  $P \text{ (W = Watt = 瓦特 = J/s)}$
- 絕對溫度 (Absolute temperature) :  $\mathcal{T} \text{ (K)}$

## 四、 位置向量空間相關

- 位置向量： $\mathbf{r}$  (m)
- 微分定向長度元： $d\mathbf{l}$  (m)
- 微分定向面積元： $d\mathbf{S}$  ( $\text{m}^2$ )
- 微分體積元： $dV$  ( $\text{m}^3$ )
- 長度/曲線： $l$  (m)
- 面積/曲面： $S$  ( $\text{m}^2$ )
- 體積/三維流形： $V$  ( $\text{m}^3$ )

## 五、 力向量

- 力 (Force)： $\mathbf{F}$  ( $\text{N} = \text{kg m s}^{-2}$ )
- 力密度 (Force density)： $\mathbf{f}$  ( $\text{N m}^{-3} = \text{kg m}^{-2} \text{s}^{-2}$ )
- 力矩 (Torque)： $\boldsymbol{\tau}$  ( $\text{N m} = \text{kg m}^2 \text{s}^{-2}$ )

## 六、 電磁場 (Electromagnetic field) 相關

### (一) 與位置向量同維度的向量場

- 電場 (Electric field) /E 場 (E-field)： $\mathbf{E}$  ( $\text{V m}^{-1} = \text{N C}^{-1} = \text{kg m s}^{-3} \text{A}^{-1}$ )
- 磁通量密度/磁感應強度 (場) (Magnetic flux density (field)) /B 場 (B-field) /磁場 (Magnetic field)： $\mathbf{B}$  (特斯拉 = Tesla = T =  $\text{N A}^{-1} \text{m}^{-1} = \text{kg s}^{-2} \text{A}^{-1}$ )， $1 \text{ T} = 10^4 \text{ G} = 10^4 \text{ 高斯} = 10^4 \text{ Gauss}$
- 磁向量勢 (Magnetic vector potential) /向量勢 (Vector potential)： $\mathbf{A}$  ( $\text{A m}$ )
- 電位移 (場) (Electric displacement (field))： $\mathbf{D}$  ( $\text{C m}^{-2} = \text{A s m}^{-2}$ )
- 磁場強度 (Magnetic field strength or Magnetic field intensity) /H 場 (H-field)： $\mathbf{H}$  ( $\text{A m}^{-1}$ )

### (二) 純量

- 電位能 (Electric potential energy)： $U_e$  ( $\text{J} = \text{N m} = \text{kg m}^2 \text{s}^{-2}$ )
- 電位 (Electric potential) /電純量勢 (Electric scalar potential) /純量勢 (Scalar potential)： $\phi$  ( $\text{V} = \text{J/C} = \text{N m C}^{-1} = \text{kg m}^2 \text{s}^{-3} \text{A}^{-1}$ )
- 電通量 (Electric flux)： $\Phi_E$  ( $\text{V m} = \text{kg m}^3 \text{s}^{-3} \text{A}^{-1}$ )
- 磁通量 (Magnetic flux)： $\Phi_B$  (韋伯 = Weber = Wb =  $\text{T m}^2 = \text{kg m}^2 \text{s}^{-2} \text{A}^{-1}$ )

## 七、 其他

### (一) 實數

- 電荷 (Charge)： $q$  (庫侖 = Coulomb = C)

- 電磁化率/電極化率/電磁化係數/電極化係數 (Electric susceptibility) :  $\chi_e$
- (絕對) 電容率 (Permittivity) :  $\epsilon$  ( $\text{F m}^{-1} = \text{A}^2 \text{s}^4 \text{kg}^{-1} \text{m}^{-3}$ )
- 相對電容率 (Relative permittivity) /介電常數 (Dielectric constant) :  $\epsilon_r$
- 磁化率/磁化係數 (Magnetic susceptibility) :  $\chi_v$
- (絕對) 磁導率 ((Magnetic) permeability) :  $\mu$  ( $\text{H m}^{-1} = \text{kg m s}^{-2} \text{A}^{-2}$ ) , 有時為二階張量
- 相對磁導率 (Relative (magnetic) permeability) :  $\mu_r$  , 有時為二階張量
- 電阻率 (Resistivity) :  $\psi$  ( $\Omega\text{m} = \text{kg}^1 \text{m}^3 \text{s}^{-3} \text{A}^{-2}$ )
- 電阻率的溫度係數 (Temperature coefficient of resistance) :  $\alpha_R$  ( $\text{K}^{-1}$ )
- 線 (熱) 膨脹係數 (Linear coefficient of thermal expansion) :  $\alpha_L$  ( $\text{K}^{-1}$ )
- 電導率 (Conductivity) :  $\kappa$  ( $\text{S m}^{-1} = \text{siemen m}^{-1} = \text{西門子 m}^{-1} = \text{kg}^{-1} \text{m}^{-3} \text{s}^3 \text{A}^2$ )
- 旋磁比/磁旋比 (Gyromagnetic ratio) :  $\gamma$  ( $\text{C kg}^{-1}$ )
- (體積) (總) 電荷密度 ((Volume) (total) charge density) :  $\rho$  ( $\text{C m}^{-3} = \text{A s m}^{-3}$ )
- (體積) 束縛電荷密度 ((Volume) bound charge density) :  $\rho_b$  ( $\text{C m}^{-3} = \text{A s m}^{-3}$ )
- (體積) 自由電荷密度 ((Volume) free charge density) :  $\rho_f$  ( $\text{C m}^{-3} = \text{A s m}^{-3}$ )
- 表面 (總) 電荷密度 (Surface (total) charge density) :  $\rho$  ( $\text{C m}^{-2} = \text{A s m}^{-2}$ )
- 表面束縛電荷密度 (Surface bound charge density) :  $\rho_b$  ( $\text{C m}^{-2} = \text{A s m}^{-2}$ )
- 表面自由電荷密度 (Surface free charge density) :  $\rho_f$  ( $\text{C m}^{-2} = \text{A s m}^{-2}$ )
- 電流強度 (Current intensity) :  $I$  (A)
- 電壓 (Voltage) /電位差 (Electric potential difference) :  $V$  (Volt = V)
- 電容 ((Electric) capacitance) :  $C$  (法拉 = Farad = F =  $\text{C V}^{-1} = \text{kg}^{-1} \text{m}^{-2} \text{s}^4 \text{A}^2$ )
- 電感 ((Electric) inductance) :  $L$  (亨利 = Henry = H =  $\text{kg m}^2 \text{s}^{-2} \text{A}^{-2}$ )
- 電阻 ((Electric) resistance) :  $R$  ( $\Omega = \text{V A}^{-1}$ )
- 容抗 ((Electric) capacitive reactance) :  $X_C$  ( $\Omega$ )
- 感抗 ((Electric) inductive reactance) :  $X_L$  ( $\Omega$ )
- 電抗 ((Electric) reactance) :  $X$  ( $\Omega$ )

## (二) 複數或二維向量

- (電) 阻抗 ((Electric) impedance) :  $Z$  ( $\Omega$ )

## (三) 與位置向量同維度的向量

- 速度 :  $\mathbf{v}$  (m/s)
- 加速度 :  $\mathbf{a}$  ( $\text{m/s}^2$ )

- 角速度： $\omega$  ( $\text{s}^{-1} = \text{Hz}$ )
- 角動量： $\mathbf{L}$  ( $\text{kg m}^2 \text{s}^{-1}$ )
- 電動勢 (Electromotive force, emf, EMF)： $\mathcal{E}$  (V)
- 動量： $\mathbf{p}$  ( $\text{kg m/s}$ )
- (電) 極化密度 (Polarization density)： $\mathbf{P}$  ( $\text{C m}^{-2} = \text{A s m}^{-2}$ )
- 磁矩 (Magnetic moment) / 磁偶極矩 (Magnetic dipole moment)： $\mathbf{m}$  ( $\text{A m}^2$ )
- 電偶極矩 (Electric dipole moment)： $\mathbf{e}$  ( $\text{C m} = \text{A s m}$ )
- 磁化強度 (Magnetization) / M 場 (M-field)： $\mathbf{M}$  ( $\text{A m}^{-1}$ )
- 電流 ((Electric) current)： $\mathbf{I}$  ( $\text{A} = \text{C/s}$ )
- (體積) (總) 電流密度 ((Volume) (total) current density)： $\mathbf{J}$  ( $\text{A m}^{-2}$ )
- (體積) 極化電流密度 ((Volume) polarization current density)： $\mathbf{J}_p$  ( $\text{A m}^{-2}$ )
- (體積) 磁化電流密度 ((Volume) magnetization current density)： $\mathbf{J}_m$  ( $\text{A m}^{-2}$ )
- (體積) 束縛電流密度 ((Volume) bound current density)： $\mathbf{J}_b$  ( $\text{A m}^{-2}$ )
- (體積) 自由電流密度 ((Volume) free current density)： $\mathbf{J}_f$  ( $\text{A m}^{-2}$ )

## 八、 波

### (一) 向量

- 角波向量 (Angular wave vector)： $\mathbf{k}$  ( $\text{m}^{-1}$ )
- 相速度方向單位向量： $\hat{\mathbf{v}}$
- 相速度 (Phase velocity)： $\mathbf{v}$  ( $\text{m/s}$ )
- 群速度 (Group velocity)： $\mathbf{v}_g$  ( $\text{m/s}$ )

### (二) 純量

- 角頻率 (一維)： $\omega$  ( $\text{s}^{-1} = \text{Hz}$ )
- 頻率： $\nu$  ( $\text{s}^{-1}$ )
- 波長 (Wavelength)： $\lambda$  (m)
- 波數 (Wave number)： $k$  ( $\text{m}^{-1}$ )
- 折射率： $n$
- 能量密度： $u$  ( $\text{J/m}^3$ )
- 相位角 (Phase angle)： $\phi$
- 相速率 (Phase speed)： $v$



## 九、 數學

- 二維中封閉曲線積分參數化方向依格林定理 (Green's Theorem)。
- 三維中封閉曲線積分參數化方向依斯托克定理 (Stokes' Theorem)。
- 三維中封閉曲面積分參數化方向依高斯定理 (Gauss's Theorem)。
- 對於向量  $\mathbf{v}$ ， $|\mathbf{v}|$  表示其歐幾里得距離。
- 單位法向量： $\hat{n}$
- 零向量、零矩陣： $0$  或  $\mathbf{0}$
- 單位方陣： $\mathbf{I}$
- 任意純量  $A$  與非零向量  $\mathbf{B}$ ，向量  $\mathbf{C} = \frac{A}{|\mathbf{B}|} \mathbf{B}$  表示  $\mathbf{C}$  使得  $\mathbf{B} \cdot \mathbf{C} = A$  且  $|\mathbf{C}| = |\mathbf{B}|$ ，即  $\mathbf{B} \cdot \mathbf{C} = A$  且  $\mathbf{B} \parallel \mathbf{C}$ 。
- 任意向量  $\mathbf{a}$ ， $\hat{\mathbf{a}}$  指與  $\mathbf{a}$  同向的單位向量。
- $\text{closure}(A)$  指  $A$  的閉包。
- 拓撲空間  $(X, \tau)$  中，集合  $C \subseteq X$  被稱為不連通的，如果

$$\exists A, B \in \tau \text{ s.t. } A \cap B = \emptyset \wedge C \cap A \neq \emptyset \wedge C \cap B \neq \emptyset \wedge C \subseteq A \cup B.$$

否則它被稱為連通的。

## 第二節 詞彙定義

### 一、 自由空間 (Free space) / 真空 (Vacuum)

電磁學中的自由空間或真空指沒有具有靜止質量的物質、光的相速度為真空光速、磁常數為真空磁常數的空間。

### 二、 疊加原理 (Principle of superposition)

對於所有線性系統，如電場、磁場等，兩個或多個刺激引起的淨響應是由每個刺激單獨引起的響應總和。

### 三、 電荷 (Charge)

#### (一) 電荷量子化 (Charge quantization) 與電荷定義

定義電子的電荷為負基本電荷 (Elementary charge)，由 1909 年密立坎 (Millikan) 油滴實驗首測量。定義基本電荷為  $1.602176620810^{-19}$  庫倫 (Coulomb, C)。次核子物質外，所有物質所帶的電荷皆為基本電荷  $e$  的整數倍。

#### (二) 電荷載子 (Charge carrier)

指在電場作用下可自由運動的電荷，如金屬中的自由電子、半導體中的自由電子與電洞、電解質溶液與熔融態離子化合物的陰陽離子。

### (三) 電荷守恆定律 (Law of conservation of charge, charge conservation law)

一個系統如與外界無電荷交換，則該系統的總電荷維持定值。可從高斯磁定律與安培-馬可士威定律得出。

## 四、 勞倫茲力 (Lorentz force) / 電磁力 (Electromagnetic force)

### (一) 勞倫茲力定律 (Lorentz force law)

$$\mathbf{F} = q(\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

- 電場  $\mathbf{E}$  與磁場  $\mathbf{B}$  以之定義。
- $q\mathbf{E}$  稱勞倫茲力電力項或電力； $q\mathbf{v} \times \mathbf{B}$  稱勞倫茲力磁力項或磁力。

### (二) 勞倫茲力密度 (Lorentz force density)

$$\mathbf{f} = \rho(\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B}) = \rho\mathbf{E} + \mathbf{J}_f \times \mathbf{B}.$$

討論電路受磁力時，電流  $I$  指自由電流，電流密度  $\mathbf{J}$  指自由電流密度，並常令無束縛電流。

## 五、 電通量 (Electric flux)

曲面  $S$  上的電通量  $\Phi_E$  定義為：

$$\Phi_E = \iint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S}.$$

## 六、 磁通量 (Magnetic flux)

曲面  $S$  上的磁通量  $\Phi_B$  定義為：

$$\Phi_B = \iint_S \mathbf{B} \cdot d\mathbf{S}.$$

對於均勻磁場  $\mathbf{B}$  通過定向 (Oriented) 平面  $\mathbf{S}$ ，其磁通量可簡化為：

$$\Phi_B = \mathbf{B} \cdot \mathbf{S}.$$

## 七、 電極化 (Polarization)

### (一) 電偶極子 (Electric dipole)

兩點電荷電荷  $+q$ 、 $-q$ ，自電荷  $-q$  指向電荷  $q$  的向量為  $\mathbf{d}$ ，二者稱電偶極子，具有電偶極矩

$$\mathbf{e} = q\mathbf{d}.$$

### (二) 電偶極矩 (Electric dipole moment)

定義為：

$$\boldsymbol{\tau} = \mathbf{e} \times \mathbf{E}.$$

### (三) (電) 極化密度 (Polarization current density)

定義為：

$$\mathbf{P} = \frac{d\mathbf{e}}{dV}.$$

### (四) 電位移 (場) (Electric displacement (field))

定義為：

$$\mathbf{D} = \varepsilon_0 \mathbf{E} + \mathbf{P}.$$

### (五) 電磁化率/電極化率/電磁化係數/電極化係數 (Electric susceptibility)

對於線性材料，定義為：

$$\mathbf{P} = \mathbf{P}_0 + \chi_e \mathbf{E}.$$

對於非線性材料，定義為：

$$\mathbf{P} = \mathbf{P}_0 + \sum_{i=1}^{\infty} \chi_i \mathbf{E},$$

其中  $\chi_i$  稱第  $i$  電磁化率。此處定義：

$$\chi_e \mathbf{E} = \mathbf{P} - \mathbf{P}_0.$$

對於不具有鐵電性的材料， $\mathbf{P}_0 = 0$ 。

### (六) 相對電容率 (Relative permittivity) /介電常數 (Dielectric constant)

定義為：

$$\varepsilon_r = (1 + \chi_e).$$

### (七) 電容率 (Permittivity)

定義為：

$$\varepsilon = \varepsilon_r \varepsilon_0,$$

即：

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}.$$

## 八、 磁化 (Magnetization)

### (一) 磁矩 (Magnetic moment) /磁偶極矩 (Magnetic dipole moment)

一點的磁偶極矩根據其在磁場  $\mathbf{B}$  中所受磁力矩  $\boldsymbol{\tau}$  定義為：

$$\boldsymbol{\tau} = \mathbf{m} \times \mathbf{B}.$$

### (二) 磁極 (Magnetic pole)

定義  $\mathbf{m}$  自 S 極指向 N 極。

### (三) 磁化強度 (Magnetization)

定義為：

$$\mathbf{M} = \frac{d\mathbf{m}}{dV}.$$

### (四) 磁場強度 (Magnetic field strength or Magnetic field intensity) /H 場 (H-field)

定義為：

$$\mathbf{H} = \frac{\mathbf{B}}{\mu_0} - \mathbf{M}.$$

### (五) 磁化率/磁化係數 (Magnetic susceptibility)

定義為：

$$\mathbf{M} = \chi_v \mathbf{H}.$$

磁化率  $>0$  者具有順磁性；磁化率  $<0$  者具有逆磁性。

### (六) 相對磁導率 (Relative magnetic permeability)

定義為：

$$\mu_r = (1 + \chi_v).$$

### (七) 磁導率 (Magnetic permeability)

定義為：

$$\mu = \mu_r \mu_0,$$

即：

$$\mu \mathbf{H} = \mathbf{B}.$$

## 九、 電荷密度 (Charge density)

### (一) (體積) (總) 電荷密度 ((Volume) (total) charge density)

定義為：

$$\rho = \frac{dq}{dV}.$$

### (二) (體積) 束縛電荷密度 ((Volume) bound charge density)

定義為：

$$\rho_b = -\nabla \cdot \mathbf{P}.$$

### (三) (體積) 自由電荷密度 ((Volume) free charge density)

定義為：

$$\rho_f = \rho + \rho_b.$$

#### (四) 表面（總）電荷密度 (Surface (total) charge density)

定義為：

$$\sigma = \frac{dq}{dS}.$$

#### (五) 表面束縛電荷密度 (Surface bound charge density)

定義為：

$$\sigma_b = \mathbf{P} \cdot \hat{n}.$$

#### (六) 表面自由電荷密度 (Surface free charge density)

定義為：

$$\sigma_f = \sigma + \sigma_b.$$

### 十、 電流 (Electric current)

#### (一) 電流 (Electric current)

指通過一截面的電荷的平均定向移動。表示成向量  $\mathbf{I}$  時，其方向定義為正電荷移動的方向；其量值，稱電流強度 (Current intensity)  $I$ ，定義為單位時間內通過某一截面的電荷淨轉移量  $\frac{dq}{dt}$ 。表示成純量時，即電流強度，或可對於某點之電流加符號表示，流入為正，流出為負；或可將電路元表示成  $I d\mathbf{l}$ ，其中  $I$  為電流強度（正值）、 $d\mathbf{l}$  之方向為該電路元的電流方向，對於一段直電路  $\mathbf{l}$  即  $I\mathbf{l}$ ， $\mathbf{l}$  方向為該段電路的電流方向。

### 十一、 漂移速度 (Drift velocity)

電荷載子進行著無序的鋸齒狀熱運動，其平均速度稱漂移速度  $\mathbf{v}_d$ ，不受勞侖茲力時為零，受勞侖茲力時不為零，自由電流密度為  $\rho \mathbf{v}_d$ 。由於電子質量甚小，自由電子熱運動速率甚大。以截面積 3 平方毫米的銅線為例，電荷密度  $\rho$  約  $8.5 \times 10^{28} \text{ m}^{-3}$ ，電子熱運動速率室溫下約 2 百千公尺每秒，當載流 10 安培，電子漂移速度約 0.24 毫米每秒。

### 十二、 電流密度 (Current density)

#### (一) (體積) (總) 電流密度 ((Volume) (total) current density)

流經面積  $S \rightarrow 0$  的有向電流為  $I_S$ ，則  $S$  的電流密度定義為：

$$\mathbf{J} = \lim_{S \rightarrow 0} \frac{I_S}{S}.$$

#### (二) (體積) 極化電流密度 ((Volume) polarization current density)

定義為：

$$\mathbf{J}_p = \frac{\partial \mathbf{P}}{\partial t}.$$

### (三) (體積) 磁化電流密度 ((Volume) magnetization current density)

定義為：

$$\mathbf{J}_m = \nabla \times \mathbf{M}.$$

### (四) (體積) 束縛電流密度 ((Volume) bound current density)

定義為：

$$\mathbf{J}_b = \mathbf{J}_p + \mathbf{J}_m.$$

### (五) (體積) 自由電流密度 ((Volume) free current density)

若  $S \rightarrow 0$  處電荷密度  $\rho$ ，該處電荷的平均漂移速度 (Drift velocity) 為  $\mathbf{v}$ ：

$$\mathbf{J}_f = \rho \mathbf{v}.$$

服從：

$$\mathbf{J}_f = \mathbf{J} - \mathbf{J}_b.$$

對於長度  $l$  上的均勻電流  $I$ ，令其上電荷載質子總電荷  $q$ 、漂移速度均為  $\mathbf{v}$ ：

$$I = \frac{q \mathbf{v} \cdot \hat{l}}{||l||}.$$

## 十三、 電位 (Electric potential) / 電純量勢 (Electric scalar potential) / 純量勢 (Scalar potential) 與磁向量勢 (Magnetic vector potential) / 向量勢 (Vector potential)

### (一) 電純量勢與磁向量勢定義

電純量勢  $\phi$  與磁向量勢  $\mathbf{A}$  服從：

$$\begin{aligned}\nabla \times \mathbf{A} &= \mathbf{B} \\ \mathbf{E} &= -\nabla \phi - \frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t}.\end{aligned}$$

### (二) 規範固定 (Gauge fixing) / 規範選擇 (Choosing a gauge)

規範固定，或稱規範選擇，表示處理場變數中冗餘自由度的數學過程。

- 庫倫規範 (Coulomb gauge) / Transverse gauge

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = 0$$

- 勞倫茲規範 (Lorenz gauge)

$$\nabla \cdot \mathbf{A} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \phi}{\partial t} = 0$$

### (三) 等位/等勢 (Equipotential/Isopotential)

指空間點集的一個子集，其中每個點都處於相同的電位（或有時用於其他勢（Potential））。 $n$  維中  $\leq (n-1)$  維等位面/線/流形兩兩恆不相交或相切。當  $\frac{d\mathbf{A}}{dt} = 0$  時，等位面恆與電場垂直，即在等位面上移動的電荷不受勞倫茲力作功。

*Proof.*

將一等位線參數化為  $\mathbf{r}(t)$ ，則

$$\frac{df(\mathbf{r}(t))}{dt} = 0.$$

根據鏈式法則：

$$\nabla f \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt} = 0,$$

其中  $\frac{d\mathbf{r}}{dt}$  是曲線的切向量。 □

### (四) 電位能 (Electric potential energy)

一電荷  $q$  的電位能  $U_e$  為：

$$U_e = q\phi$$

電力對電荷做功等於電位能變化乘以負一；磁力對電荷不做功。

### (五) 電壓 (Voltage) / 電位差 (Electric potential difference)

電壓或電位差  $V$  指兩點間之電位之差。

### (六) 電動勢 (Electromotive force, emf, EMF) / 開路電壓 (Open-circuit voltage)

某電動勢源，令為定向曲線  $l$ ，其電動勢  $\mathcal{E}$  定義為每單位電荷沿  $l$  移動受外電場  $\mathbf{E}$  之勞倫茲力電力項所做的功，即無電流時末端電位減去始端電位，即：

$$\mathcal{E} = \int_l \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l}.$$

## 十四、 馬克士威方程組 (Maxwell's equations) / 馬克士威-黑維塞方程組 (Maxwell-Heaviside equations)

是一組偏微分方程，由馬克士威於 1862 年提出，提出時包含勞倫茲力定律，現在則一般寫作四個方程，與勞倫茲力定律一起構成了古典電磁學的基礎，並適用於任意非相對論性情況。

## 第三節 場線 (Field line)

場線於 1851 年由法拉第 (Faraday) 提出，用於表示向量場。

### 一、 定義

- 場線在該點的切線方向表示向量場在該點的方向。
- 場線在該點的疏密程度正比於向量場在該點的模長。

- 場線若非封閉，則起點/源頭點在一個散度為正的點或無限遠處，終點/匯聚點在一個散度為負的點或無限遠處。除起點與終點（如有）外，其餘點散度為零，即場線不在該點相交。

## 二、 電場線 (Line of electric field) / 電力線 (Line of electric force)

電場線密度定義為電場，通過一曲面的電場線數目定義為其電通量。電荷密度為正的點，電場散度大於零，為電場線源頭；電荷密度為負的點，電場散度小於零，為電場線匯聚點；電荷密度為零的點，電場散度等於零，場線不可在電荷密度為零的點相交。

## 三、 磁場線 (Line of magnetic field) / 磁力線 (Line of magnet force)

磁場線密度定義為磁場，通過一曲面的磁場線數目定義為其磁通量。磁感應強度場散度為零，即場線不可相交，即場線為封閉曲線。

## 四、 靜電場線 (Line of electrostatic field) / 靜電力線 (Line of electrostatic force)

為保守場，即其場線是張緊的 (Taut)，即其旋度為零。

# 第四節 電磁相關材料性質

## 一、 介電質 (Dielectric (medium)) 與相對電容率

介電質指的是可以被外加電場極化但不導電的物質。所有物質（真空除外）均具有大於 1 的相對電容率。

## 二、 鐵電性 (Ferroelectricity)

指的是某些材料在無外加電場時具有自發極化 (spontaneous polarization)，且該極化方向在施加足夠強的外加電場時可以翻轉 (switchability)。鐵不具有鐵電性， $\text{BaTiO}_3$ 、 $\text{LiTaO}_3$  具有鐵電性。具有鐵電性的物質較少。

## 三、 壓電性 (Piezoelectricity)

- 正壓電效應：施加物理壓力，使壓電材料機械變形，沿壓力方向縮短，並發生晶格變形，導致電偶極矩變化，使材料在相對的表面上產生電位差。
- 負壓電效應：在表面施加電位差，壓電材料的晶格變形以使電偶極矩改變以響應電位差，導致材料機械變形，沿電場方向伸長。

同一壓電材料，電位差與伸縮量的比值在正壓電效應與負壓電效應中相同。

## 四、 撓曲電性 (Flexoelectricity)

- 正撓曲電效應：施加應變梯度 (strain gradient)，即不同處的物理壓力不均勻，使撓曲電材料機械變形，導致晶格變形與電偶極矩變化，使材料在相對的表面上產生電位差。



- 負撓曲電效應：在表面施加電位差，撓曲電材料的晶格變形以使電偶極矩改變以響應電位差，導致材料發生不均勻機械變形。

同一撓曲電材料，電位差與變形梯度的比值在正撓曲電效應與負撓曲電效應中相同。撓曲電效應主要在奈米尺度下較為顯著。

## 五、 磁鐵 (Magnet)

指能夠產生持久磁場的材料。

## 六、 磁性 (magnetism)

指物質對外加磁場的響應。

### (一) 硬磁鐵 (Hard magnet) / 永久磁鐵 (Permanent magnet)

當無外加磁場時仍具有磁性的磁鐵。

### (二) 軟磁鐵 (Soft magnet) / 暫時磁鐵 (Temporary magnet)

當無外加磁場時不具有磁性的磁鐵。

## 七、 磁性物質

存在特定條件使其具有磁性的物質，即具有非零磁化率。具有非零磁化率的物質較少。物質的磁性來自於磁性原子本身的磁矩與磁性原子的電子之間的交換作用。

## 八、 磁性原子本身的磁矩

### (一) 電子自旋磁矩 (Spin Magnetic Moment)

電子自旋 (spin) 的角動量產生的磁矩  $\mu_S$ ：

$$\mu_S = g_s \frac{-e}{2m_e} S = -g_s S \mu_B$$

其中：

- 自旋 g 因子 (spin g-factor)： $g_s \approx 2$
- 基本電荷： $e$
- 電子質量： $m_e$
- 電子自旋角動量： $S$ ， $|S| = \frac{\hbar}{2}$
- 自旋量子數 (spin quantum number)： $s = \frac{S}{\hbar} = \pm \frac{1}{2}$
- 玻爾磁子 (Bohr magneton)： $\mu_B = \frac{e\hbar}{2m_e}$

## (二) 電子軌道磁矩 (Orbital Magnetic Moment)

電子在原子核周圍繞行運動產生的磁矩  $\mu_L$ ：

$$\mu_L = -g_L \frac{e}{2m_e} L = -g_L \sqrt{l(l+1)} \mu_B.$$

其在  $z$  軸的分量為：

$$\mu_{Lz} = -g_L m_L \mu_B.$$

其中：

- 軌道  $g$  因子 (orbital g-factor)： $g_L = 1$
- 電子軌道運動角動量： $L = \sqrt{l(l+1)}\hbar$
- 電子軌道運動角動量  $z$  軸分量： $L_z$
- 角量子數 (azimuthal quantum number)： $l$ ，為小於主量子數 (main quantum number) 的正整數
- 磁量子數 (magnetic quantum number)： $m_L = \frac{L_z}{\hbar}$ ，為絕對值小於等於角量子數的整數

## (三) 自旋-軌道耦合 (Spin-Orbit Coupling)

電子自旋與其軌道運動磁矩的疊加，其總磁矩的  $\mu$  為：

$$\mu = -g_J \frac{e}{2m} J = -g_J \mu_B j.$$

其中：

- 朗德  $g$  因子 (Landé g-factor)： $g_J$

$$g_J = g_L \frac{j(j+1) - s(s+1) + l(l+1)}{2j(j+1)} + g_s \frac{j(j+1) + s(s+1) - l(l+1)}{2j(j+1)}.$$

當  $g_L = 1$ 、 $g_s = 2$ ：

$$g_J = 1 + \frac{j(j+1) + s(s+1) - l(l+1)}{2j(j+1)}.$$

- 電子總角動量： $J$
- 總角動量量子數 (total angular momentum)： $j = s + l$

## (四) 原子核具有的磁矩

極小，通常可忽略。

## 九、 磁性原子的電子之間的交換作用 (Exchange Interaction)

部分物質的電子之間的量子力學交換作用會使自旋排列有特定規則，產生磁性。

## (一) 反磁性/逆磁性/抗磁性 (Diamagnetism)

指的是某些材料在無外加磁場時有零磁矩；在有外加磁場時呈現磁矩，且該磁矩方向與外磁場之點積為負，即磁化率為負，由拉莫爾反磁效應 (Larmor Diamagnetism) 產生。拉莫爾反磁效應指當施加外磁場時電子的軌道磁矩會產生抵抗外磁場的微小變化。所有物質都具有反磁性效應，但反磁性通常極小，一般磁化係數量值在  $10^{-5}$  量級，故若同時具有順磁性則反磁性通常被掩蓋。

## (二) 順磁性 (Paramagnetism)

指的是某些材料在無外加磁場時有零磁矩；在有外加磁場時呈現磁矩，且該磁矩方向與外磁場之點積為正，即磁化率為正，一般磁化係數量值在  $10^{-5} \sim 10^{-3}$  量級。其成因有：

- 未成對電子的磁矩：當施加非零外加磁場時，未成對電子的磁矩會趨向與磁場方向對齊（部分電子沿磁場方向，部分電子反向，但沿磁場方向的數量略多），導致淨磁化。
- 玻爾-范佛磁性 (Bohr-Van Vleck Paramagnetism)：在某些分子中，即使沒有未成對電子，外磁場仍可能影響電子軌道，使其自旋與磁場產生相互作用。主要發生在具有填充電子殼層但可透過量子躍遷產生磁矩的材料中。

順磁性物質可用於超低溫冷凍技術，通過外加磁場使其粒子排列有序而降低熵，再於絕熱下移去磁場，系統熵不變。

## (三) 鐵磁性 (Ferromagnetism) /強磁性

指的是某些材料相鄰電子自旋呈相同方向排列，使其在無外加磁場時可以具有自發磁化 (spontaneous magnetization)，且該磁化方向在施加足夠強的外加磁場時可以翻轉 (switchability)，且翻轉後的磁矩方向與外磁場之點積為正。

磁域/磁田 (Magnetic domain) 指鐵磁性物質的一小區域的磁原子經交換作用成群向同一方向排列，其邊界稱磁田壁 (domain wall)。未經磁化時各磁田磁矩方向散亂分布，無淨巨觀磁矩；磁化過程中，發生磁田壁移動，與外加磁場同向的磁田變大，其餘方向的磁田變小；足夠強的外加磁場可以產生磁田旋轉，直到所有磁田轉到與外加磁場同向，稱磁化飽和狀態；磁化過的鐵磁性物質即使外加磁場移除仍保有磁矩，稱自發磁矩；若欲去除自發磁矩，可使用反向弱磁場使其淨磁矩變弱。

Fe、Co、Ni 具有鐵磁性。具有鐵磁性的物質較具有鐵電性的物質多。

## (四) 反鐵磁性 (Antiferromagnetism) /反強磁性

指的是某些材料的相鄰電子自旋呈相反方向排列且大小相等，使其始終具有零或小磁矩。Mn、NiO 具有反鐵磁性。

## (五) 亞鐵磁性 (Ferrimagnetism)

指的是某些材料的相鄰電子自旋呈相反方向排列且大小不同，使其在無外加磁場時可以具有自發磁化 (spontaneous magnetization)，且該磁化方向在施加足夠強的外加磁場時可以翻轉 (switchability)，且翻轉後的磁矩方向與外磁場之點積為正。其表現類似於鐵磁性，但磁化係數較小。 $\text{Fe}_3\text{O}_4$  具有亞鐵磁性。

## 十、 居禮溫度 (Curie temperature)

指的是某些材料在一定溫度以下呈現鐵磁性或亞鐵磁性，在該溫度以上則否，該溫度稱居禮溫度。

## 十一、 奈爾溫度 (Néel temperature)

指的是某些材料在一定溫度以下呈現反鐵磁性，在該溫度以上則否，該溫度稱奈爾溫度。

## 十二、 遲滯現象 (Hysteresis) / 滯後現象

指的是具有鐵電性、壓電性、撓曲電性、鐵磁性、反鐵磁性、亞鐵磁性、鐵彈性 (Ferroelasticity) 等的材料的狀態對其歷史具有依賴性，在外在改變時具有對原先狀態的記憶性。

# 第五節 靜電學 (Electrostatics)

## 一、 詞彙定義

### (一) 靜電學

靜電學研究電場不隨時間改變下的電磁學。

### (二) 靜電平衡 (Electrostatic equilibrium)

當電荷分布不隨時間改變，則稱其處於靜電平衡。

### (三) 靜電場 (Electrostatic field)

指不隨時間改變的電場，為保守場，即旋度為零，即不產生電動勢：

$$\forall l: - \oint_l \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = 0.$$

隨時間改變的電場亦可分為靜電場與動電場，其中靜電場是電場無旋度的成分，可以表示成電位的散度，動電場是電場減去靜電場，滿足法拉第電磁感應定律。

### (四) 靜電力 (Electrostatic force) / 庫侖力 (Coulomb force)

靜電場造成的勞侖茲力電力項，為保守力。

## 二、 庫侖定律 (Coulomb's law) 與馬克士威第一方程 (Maxwell's first equation) – 高斯定律 (Gauss' law)

### (一) 庫侖扭秤 (Torsion balance)

- 1777 年庫侖發明庫侖扭秤，類似卡文迪西扭秤實驗 (Cavendish experiment)。
- 1785 年庫侖提出庫侖定律並以扭秤實驗支持之。

## (二) 庫侖定律靜電力形式

原點上電荷  $q$ ，其與  $\mathbf{r}$  的電荷  $q_1$  互相之靜電力/庫侖力  $\mathbf{F}$  服從：

$$\mathbf{F} = \frac{k_e q q_1 \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} = \frac{q q_1 \hat{\mathbf{r}}}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|^2}.$$

## (三) 庫侖定律靜電場形式

原點上電荷  $q$ ，其在  $\mathbf{r}$  產生的靜電場  $\mathbf{E}$  為：

$$\mathbf{E} = \frac{k_e q \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} = \frac{q \hat{\mathbf{r}}}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|^2}.$$

## (四) 高斯定律-微分形式

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho_f,$$

即：

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

## (五) 庫侖定律證明高斯定律

*Statement.* 設已知電場疊加原理，且符合庫侖定律適用條件，則高斯定律微分形式為庫侖定律靜電場形式的必要條件。

*Proof.*

庫侖定律闡明，原點上電荷  $q$ ，其在  $\mathbf{r}$  產生的電場  $\mathbf{E}$  為：

$$\mathbf{E} = \frac{k_e q \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} = \frac{q \hat{\mathbf{r}}}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|^2}.$$

令體積域  $V$  內電荷密度  $\rho$ ：

$$\mathbf{E} = \frac{\rho}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V \frac{\hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} d^3\mathbf{r}.$$

取方程兩邊對於  $\mathbf{r}$  的散度：

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V \nabla \cdot \frac{\hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} d^3\mathbf{r}.$$

注意到：

$$\nabla \cdot \frac{\hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} = 4\pi\delta(\mathbf{r}),$$

其中  $\delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}_0)$  為狄拉克  $\delta$  函數。

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V 4\pi\delta(\mathbf{r}) d^3\mathbf{r} = \frac{\rho}{\epsilon_0}.$$

□

## (六) 高斯定律證明庫侖定律

*Statement.* 設已知電場疊加原理，且符合庫侖定律適用條件，則高斯定律微分形式為庫侖定律靜電場形式的充分條件。

*Proof.*

高斯定律闡明：

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}.$$

定義球座標系，以庫侖定律欲討論之電荷之位置為原點，徑向距離  $r$ 、極角  $\theta$  與方位角  $\phi$ 。由於  $\mathbf{E}$  只依賴  $r$ ：

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} (r^2 \mathbf{E}).$$

在球坐標系中，積分體積域  $V$  的微分體積元素  $dV$  為：

$$dV = r^2 \sin(\theta) dr d\theta d\phi.$$

故對於點電荷  $q$ ，電荷密度  $\rho$  可以表示為：

$$\rho = \frac{q\delta(\mathbf{r})}{4\pi|\mathbf{r}|^2},$$

其中  $\delta(\mathbf{r})$  為狄拉克  $\delta$  函數。

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{q\delta(\mathbf{r})}{4\pi\epsilon_0|\mathbf{r}|^2}.$$

又， $\nabla \times \mathbf{E} = 0$ ，得：

$$\mathbf{E} = \frac{q\hat{\mathbf{r}}}{4\pi\epsilon_0|\mathbf{r}|^2}.$$

□

## (七) 高斯定律-積分形式

對於封閉三維流形  $V$  與  $S = \partial V$ ，令  $V$  中總電荷  $q$ ：

$$\oint_S \mathbf{D} \cdot d\mathbf{S} = \iiint_V \rho_f dV,$$

即：

$$\oint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = \frac{1}{\epsilon_0} \iiint_V \rho dV = \frac{q}{\epsilon_0}.$$

## 三、靜電感應與起電

### (一) 靜電感應 (Electrostatic induction)

當一帶電體靠近電中性的物體時，該物體的近端（靠近帶電體的區域）感應出異性電，遠端感應出等量同性電，此種電荷稱感應電荷，此種暫時性的電荷分離現象，稱為靜電感應。因靜電感應使異性電較同性電更近帶電體，故兩物相吸。當帶電體移走時，物體又會恢復成原來的狀態。

導體 (Conductor) 至絕緣體 (Insulator) 皆可，惟金屬乃自由電子移動，故感應電荷較強；絕緣體電子無真正分離出，僅產生感應偶極，感應電荷輕微，亦稱極化現象。

## (二) 感應起電 (Charging by induction)

若在靜電感應時將電中性體的接地（指用一導體將帶電體與大地相連，從而將電荷經之導入大地），使其帶與帶電體異性之電，稱感應起電。

## (三) 接觸起電 (Charging by contact)

將電位不同之物體與導體接觸，藉自由電子的轉移使兩者電位相等，稱為接觸起電。

## (四) 摩擦起電 (Charging by friction)

通過摩擦的方式，使物體之間的電子轉移，使兩物體帶上等量異性電荷，稱摩擦起電。

導體至絕緣體皆可。

電子轉移的原因是兩者電子親和力 (Electron affinity,  $EA$ ) 不同。令電子親和力定義為「一原子之第  $i$  電子親和力  $EA_i$  為該原子的負  $i$  價離子放出一個電子變成負  $i - 1$  價離子所須吸收的能量， $EA_i$  即  $IE_{-i+1}$ ，並使給定義延伸至  $i \leq 0$ ，即將第  $i$  電子親和力  $EA_i$  與第  $-i + 1$  游離能 (Ionization energy,  $IE$ )  $IE_{-i+1}$  視為等價。」例如：由於玻璃棒的電子親和力比絲綢小，所以絲綢摩擦過的玻璃棒帶正電荷，毛皮摩擦過的橡膠棒則帶負電荷。

## 四、 電暈放電 (Corona discharge)

導體表面電場足夠高時，附近的流體被電解成正負離子，與導體異性者會被導體吸引中和，同性者被導體排開，相當於導體放出自身電荷，稱電暈放電。空氣中欲電暈放電約需 3 百萬伏特每公尺的電場。

## 五、 靜電學電位能與電位

### (一) 電位能

電荷  $q$  在位置  $\mathbf{r}_1$  相對於參考點  $\mathbf{r}_{ref}$  的電位能  $U_e(\mathbf{r}_1)$ ：

$$\begin{aligned} U_e(\mathbf{r}_1) &= -W_{\mathbf{r}_{ref} \rightarrow \mathbf{r}_1} \\ &= - \int_{\mathbf{r}_{ref}}^{\mathbf{r}_1} \mathbf{F}(\mathbf{r}) \cdot d\mathbf{r} \\ &= - \int_{\mathbf{r}_{ref}}^{\mathbf{r}_1} q\mathbf{E}(\mathbf{r}) \cdot d\mathbf{r} \end{aligned}$$

其應僅對  $\nabla \times \mathbf{E} = 0$  定義，此時其可視為與時間和速度無關的僅與位置相關的位能而仍服從力學能守恒與歐拉-拉格朗日方程 (Euler-Lagrange equation)。

當系統中所有電荷之位置的集合是有界集 (Bounded set) 時，常以無限遠處為零位面。

### (二) 電位

某處的電位  $\phi$  定義為單位某非零測試電荷  $q$  在該處的電位能  $U_e$  除以其電荷  $q$ 。令參考點  $\mathbf{r}_{ref}$ ，即：

$$\phi = - \int_{\mathbf{r}_{ref}}^{\mathbf{r}_1} \mathbf{E}(\mathbf{r}) \cdot d\mathbf{r}$$

其應僅對  $\nabla \times \mathbf{E} = 0$  定義。

當系統中所有電荷之位置的集合是有界集時，常以無限遠處為零位面。

### (三) 單一靜電荷電位能與電位

以單一靜電荷為例，以無限遠處為電位能與電位零位面，對於原點上單一靜電荷  $q_0$  場源， $\mathbf{r}$  的電位  $\phi(\mathbf{r})$  為

$$\phi(\mathbf{r}) = \frac{k_e q_0}{|\mathbf{r}|}$$

電荷  $q$  在位置  $\mathbf{r}$  的電位能  $U_e(\mathbf{r})$  為

$$U_e(\mathbf{r}) = \frac{k_e q_0 q}{|\mathbf{r}|}$$

## 六、靜電平衡導體、靜電屏蔽 (Electrostatic shielding) 效應與法拉第籠 (Faraday cage)

### (一) 接地 (Ground)

地球定義為一電位與帶電量恆為零巨大導體，接地指將一物體與地球以導體相接。

### (二) 靜電平衡導體、靜電屏蔽效應與法拉第籠

令導體指電阻始終為零、其內（不含表面）電場始終為零、無外電場時電極化密度為零的物體。令有某導體  $C$  為連通閉集，且  $C$  不含表面為開集  $D$  使得  $\text{closure}(D) = C$ ，且  $C$  所有狀態函數不隨時間變化。設某開集  $O$  使得  $C \subseteq O$ ，且  $\text{closure}(O)$  為熱力學孤立系統。令  $S$  為  $O$  的開子集的集合，使得

$$\forall A \neq B \in S : (A \cap B = \emptyset) \wedge \left( C \cup \bigcup_{A \in S} \text{closure}(A) = \text{closure}(O) \right).$$

則：

- $D$  中任意點電場為零。

*Proof.*

歸謬證之。假設  $D$  中一點有一非零電場  $\mathbf{E}$ ，則該處自由電子受力  $\mathbf{F} = -e\mathbf{E}$ ，故自由電子會移動，違反靜電平衡 □

- $C$  中任兩點電位相同，為等電位體。

*Proof.*

歸謬證之。若  $C$  中存在兩點之電位差  $V \neq 0$ ，令兩點間有路徑  $l \subseteq C$ ，依據梯度定理：

$$\int_l \nabla \phi \cdot d\mathbf{l} = V$$

則該路徑中存在一些部分使得：

$$\nabla \phi \cdot d\mathbf{l} = -\mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} \neq 0$$

表示自由電子會移動，違反靜電平衡。 □

- $D$  不帶電荷，即  $C$  之淨電荷分布於其表面。



*Proof.*

歸謬證之。若  $D$  中封閉三維流形  $V$  帶電荷  $q$ ，依據馬克士威第一方程，令  $S = \partial V$ ，有：

$$\epsilon_0 \iint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = q$$

違反  $D$  中任意點電場為零。 □

- 表面  $C$ 、 $D$  若有非零電場則垂直於該表面。

*Proof.*

歸謬證之。若  $C$ 、 $D$  存在不垂直該表面之電場，則違反  $C$  為等電位體。 □

- 若導體  $C$  接地，則  $\forall A \in S$ ：closure( $A$ ) 的電場與電荷分布不受 closure( $O$ )、closure( $A$ ) 影響，即為  $A$  之函數。

*Proof.*

先證明 closure( $A$ ) 的電荷分布不受 closure( $O$ )、closure( $A$ ) 影響。考慮包含 closure( $A$ ) 的封閉三維流形  $V$  與  $S = \partial V$  使得  $S \subseteq (D \cup \text{closure}(A)) \cap C$ 。因為  $D$  中任意點電場為零且表面  $C$ 、 $D$  若有非零電場則垂直於該表面：

$$\epsilon_0 \iint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = 0.$$

依據高斯定律可知  $V$  之淨電荷為零，可知 closure( $A$ ) 的電荷分布不受 closure( $O$ )、closure( $A$ ) 影響。

接著證明 closure( $A$ ) 的電場不受 closure( $O$ )、closure( $A$ ) 影響。歸謬證之。若命題為非，則 closure( $A$ )  $\cap C$  上的自由電子分布受 closure( $O$ )、closure( $A$ ) 影響，違反 closure( $A$ ) 的電荷分布不受 closure( $O$ )、closure( $A$ ) 影響。

又  $V$ 、 $D$  之電荷乃  $A$  中電荷造成之感應電荷，故 closure( $A$ ) 的電荷分布為  $A$  之函數。

由高斯定律可知 closure( $A$ ) 之電場為其中電荷分布之函數，又其中電荷分布為  $A$  之函數，故 closure( $A$ ) 之電場亦為  $A$  之函數。 □

- 若導體  $C$  接地，則  $\forall A \in S$  使得  $A$  之電荷密度為 0，closure( $A$ ) 的電場為零，且 closure( $A$ )  $\cup C$  中任兩點電位相同。

*Proof.*

令  $S$  中某元素  $A$  使得  $A$  之電荷密度為 0，則 closure( $A$ ) 的電場為零：因 closure( $A$ )  $\cap C$  中之電荷為  $A$  之感應電荷，故  $A$  之電荷密度為 0  $\implies$  closure( $A$ ) 之電荷密度為 0。由高斯定律得證。

令  $S$  中某元素  $A$  使得  $A$  之電荷密度為 0，則 closure( $A$ )  $\cup C$  中任兩點電位相同：由上可知 closure( $A$ ) 為等電位體，又  $C$  為等電位體，因 closure( $A$ )  $\cap C \neq \emptyset$ ，得證。 □

- 靜電屏蔽效應指靜電平衡導體對 closure( $A$ ) 中無電荷之  $A \in S$  的效應，包含接地導體對任意  $A$ ，與未接地但 closure( $A$ )、 $A$  上之電荷發出之電場和在 closure( $A$ ) 為零的特殊情況（例如  $S \setminus \{A\}$  中無電荷且  $A$  為開球，或 closure( $O$ ) 中無電荷），此時 closure( $A$ )  $\cup C$  為等電位體。
- 任一  $A \in S$  稱一法拉第籠。一些交通工具艙、實驗裝置、監獄、電子元件容器、電纜、通訊屏蔽容器、電梯、RFID 竊取 (RFID skimming) 容器等為法拉第籠，使其中物件免受外部電擊與電磁傳輸等。

### (三) 靜電平衡導體圓球

令有一半徑  $R$  的導體圓球或薄球殼，帶淨電荷  $q$ ，以球心為原點，無外電場，若為薄球殼則其內空間無電荷，則：

- 其外（含表面）之電場與電位均同一位於原點的點電荷  $q$  產生者。
- 其內（不含表面）之電場為零，電位與表面同。
- 其表面之電荷平均分布。

即，圓球表面任一點之表面電荷密度  $\sigma$ 、位置  $\mathbf{r}$  處，電場  $\mathbf{E}(\mathbf{r})$ 、相對於無限遠處的電位  $\phi_i(\mathbf{r})$ 、相對於球心的電位  $\phi_c(\mathbf{r})$  為：

$$\begin{aligned}\sigma &= \frac{q}{4\pi R^2} \\ \mathbf{E}(\mathbf{r}) &= \begin{cases} \frac{k_e q \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} = \frac{q \hat{\mathbf{r}}}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|^2}, & |\mathbf{r}| \geq R \\ 0, & |\mathbf{r}| < R \end{cases} \\ \phi_i(\mathbf{r}) &= \begin{cases} -\hat{\mathbf{r}} \int_{\infty}^{|\mathbf{r}|} k_e q x^{-2} dx = -\hat{\mathbf{r}} (-k_e q x^{-1}) \Big|_{\infty}^{|\mathbf{r}|} = \frac{k_e q}{|\mathbf{r}|} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|}, & |\mathbf{r}| \geq R \\ \frac{k_e q}{R} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 R}, & |\mathbf{r}| < R \end{cases} \\ \phi_c(\mathbf{r}) &= \begin{cases} k_e q \left( \frac{1}{|\mathbf{r}|} - \frac{1}{R} \right) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{1}{|\mathbf{r}|} - \frac{1}{R} \right), & |\mathbf{r}| \geq R \\ 0, & |\mathbf{r}| < R \end{cases}\end{aligned}$$

### 七、 尖端放電效應

尖端放電效應指曲率較大處通常更可能電暈放電。

設兩圓球或薄球殼之電位相同，則其上總電荷正比於其半徑，則其表面電荷密度反比於其半徑。這不嚴謹地暗示無外電場下靜電平衡的帶電導體上曲率較大處的電荷密度和電場通常均較高，此即尖端放電效應的原因。

### 八、 絕緣體圓球靜電平衡

令絕緣體指電荷恆平均分布之物體。令有一半徑  $R$  的絕緣體圓球  $B$ ，帶淨電荷  $q$ ，以球心為原點，無外電場，則：

圓球任一點之（體積）電荷密度  $\rho$  為：

$$\rho = \frac{3q}{4\pi R^3}$$

位置  $\mathbf{r}$  處，電場  $\mathbf{E}(\mathbf{r})$ 、相對於無限遠處的電位  $\phi_i(\mathbf{r})$ 、相對於球心的電位  $\phi_c(\mathbf{r})$  為：

$$\mathbf{E}(\mathbf{r}) = \begin{cases} \frac{k_e q \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2} = \frac{q \hat{\mathbf{r}}}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|^2}, & |\mathbf{r}| \geq R \\ \frac{k_e q \mathbf{r}}{R^3} = \frac{q \mathbf{r}}{4\pi\epsilon_0 R^3}, & |\mathbf{r}| < R \end{cases}$$

$$\phi_i(\mathbf{r}) = \begin{cases} \frac{k_e q}{|\mathbf{r}|} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 |\mathbf{r}|}, & |\mathbf{r}| \geq R \\ \frac{k_e q}{R} - \int_R^{|\mathbf{r}|} \frac{k_e q x}{R^3} dx = \frac{k_e q}{R} - \frac{k_e q |\mathbf{r}|^2}{2R^3} + \frac{k_e q}{2R} = \frac{3k_e q}{2R} - \frac{k_e q}{2R^3} |\mathbf{r}|^2 = \frac{3q}{8\pi\epsilon_0 R} - \frac{q}{8\pi\epsilon_0 R^3} |\mathbf{r}|^2, & |\mathbf{r}| < R \end{cases}$$

$$\phi_c(\mathbf{r}) = \begin{cases} k_e q \left( \frac{1}{|\mathbf{r}|} - \frac{1}{2R} \right) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{1}{|\mathbf{r}|} - \frac{1}{2R} \right), & |\mathbf{r}| \geq R \\ -\frac{k_e q}{2R^3} |\mathbf{r}|^2 = -\frac{q}{8\pi\epsilon_0 R^3} |\mathbf{r}|^2, & |\mathbf{r}| < R \end{cases}$$

## 九、 均勻電場

### (一) 帶電之無限大平板

令有一無限大平板表面電荷密度  $\sigma$ ，平板厚度相對於  $r$  忽略，電荷可分離於兩表面或僅在一表面。則距離平板  $r$  之電場（正表遠板向，負表近板向）為：

$$\begin{aligned} \mathbf{E}(r) &= k_e \sigma r \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} (r^2 + x^2 + y^2)^{-\frac{3}{2}} dx dy \\ &= k_e \sigma r \int_0^{2\pi} \int_0^{\infty} (r^2 + t^2)^{-\frac{3}{2}} t dt d\theta \\ &= k_e \sigma r \frac{2\pi}{2} \\ &= 2\pi k_e \sigma \\ &= \frac{\sigma}{2\epsilon_0} \end{aligned}$$

若兩平板平行而置，帶均勻異號電，帶正電板相對於帶負電板電位差  $V$ ，相距  $d$ ，則兩板表面電荷密度量值均為  $\sigma$ ，且整個空間的電場均為自帶正電板指向帶負電板方向量值  $E$ ：

$$V = Ed = \frac{\sigma d}{\epsilon_0} = 4\pi k_e \sigma d.$$

### (二) 帶電粒子在均勻電場中的運動

令有一均勻電場  $\mathbf{E}$ ，一質量  $m$ 、電荷  $q$  的帶電質點以初速度  $\mathbf{v}_0$  自  $\mathbf{r}_0$  釋放，假設其僅受勞倫茲力，其所在地磁場為  $\mathbf{B}$  且為時間的函數， $t$  為時間，則其位置  $\mathbf{r}(t)$ 、速度  $\mathbf{v}(t)$ 、加速度  $\mathbf{a}(t)$ 、速率  $v(t)$ 、動能  $E_K(t)$  為：

$$\begin{aligned} \mathbf{r}(t) &= \mathbf{r}_0 + \mathbf{v}_0 t + \frac{q}{2m} \mathbf{E} t^2 + \frac{q}{m} \int_0^t \left( \int_0^s \mathbf{v}(u) \times \mathbf{B} du \right) ds. \\ \mathbf{v}(t) &= \mathbf{v}_0 + \frac{q}{m} \mathbf{E} t + \frac{q}{m} \int_0^t \mathbf{v}(u) \times \mathbf{B} du. \\ \mathbf{a}(t) &= \frac{q}{m} (\mathbf{E} + \mathbf{v}(t) \times \mathbf{B}). \end{aligned}$$

$$v(t) = |\mathbf{v}_0 + \frac{q}{m}\mathbf{E}t|.$$

$$E_K(t) = q\mathbf{E} \cdot (\mathbf{r}(t) - \mathbf{r}_0) + \frac{m}{2}\mathbf{v}_0^2.$$

## 十、 電容器 (Capacitor) 與電容 ((Electric) capacitance)

電容器一般由兩片導電金屬板構成，中間用絕緣的電介質隔開，可一者接地或均不接地，儲等量異性電。電容器以直流電充電，放電亦為直流電。通交流電則電容器不斷充放電，因此能夠導通之，並具備一定的阻抗。以直流電充電，充滿後形成斷路。電容器存有的電荷  $q$  指其在給定輸出電壓下可以放出的電荷，令電容體積域  $V$ 、自由電荷密度  $\rho_f$ ， $q$  定義為：

$$q = \iiint_V \rho_f dV.$$

額定電壓內，電容器可儲存的最大電量與外直流電源電壓成正比，令當外直流電源電壓  $V$  時，某電容器可儲存的最大電量為  $q$ ，則稱此系統之電容  $C$  為：

$$C = \frac{q}{V},$$

表示其存儲電荷的能力。

### (一) 平板電容器 (Parallel plate capacitor)

平板電容器由兩片可儲等量異性電的平行導電金屬平板構成，中間用絕緣的電介質隔開。

令有平板電容器，其兩金屬板面積均為  $S$ ，內表面相距  $d$ ，忽略邊緣場效應，電介質電容率  $\epsilon$ ，此系統存有電荷  $q$ ，則：

- 此平板電容器兩金屬板間的電場量值（忽視邊緣效應） $|\mathbf{E}|$  為：

$$|\mathbf{E}| = \frac{q}{S\epsilon}$$

- 故兩金屬電位差  $V$  為：

$$V = \int_0^d \frac{q}{S\epsilon} dr = \frac{qd}{S\epsilon}$$

- 故電容  $C$  為：

$$C = \frac{q}{V} = \frac{\epsilon S}{d}$$

### (二) 球形電容器 (Spherical capacitor)

球形電容器由兩同心平行導電金屬球殼構成，中間用絕緣的電介質隔開，兩者儲等量有異性電，其中內球不接地，外球接地或否。

令有球形電容器，其內金屬球殼外表面半徑  $R_1$ ，外金屬球殼內表面半徑  $R_2$ ，電介質電容率  $\epsilon$ ，此系統存有電荷  $q$ ，則：

- 此球形電容器距球心  $r$  ( $r_1 \leq r \leq r_2$ ) 的電場量值  $|\mathbf{E}(r)|$  為：

$$|\mathbf{E}(r)| = \frac{q}{4\pi\epsilon r^2}$$

- 故兩金屬電位差  $V$  為：

$$V = \int_{r_1}^{r_2} \frac{q}{4\pi\epsilon r^2} dr = \left( -\frac{q}{4\pi\epsilon r} \right) \Big|_{r_1}^{r_2} = \frac{q}{4\pi\epsilon} \left( \frac{1}{r_1} - \frac{1}{r_2} \right)$$

- 故電容  $C$  為：

$$C = \frac{q}{V} = \frac{4\pi\epsilon r_1 r_2}{r_2 - r_1}$$

若將外球移除，變成單獨帶電球，則電容  $C$  為：

$$C = \lim_{r_2 \rightarrow \infty} \frac{4\pi\epsilon r_1 r_2}{r_2 - r_1} = 4\pi\epsilon r_1$$

## 十一、 實例

### (一) 驗電器 (Electroscope)

一瓶，一金屬細桿穿過瓶口絕緣塞，桿上瓶內端連接兩金屬箔片（一般為金箔），瓶外端連接金屬球。金屬箔片不帶電時因自身重量閉合，帶電時則因兩金屬箔片帶同性電之勞倫茲力而張開，張角與電量正相關。

- 欲檢測一物體是否帶電：使驗電器不帶電，以物接觸之，若驗電器張開則物帶電，否則否。
- 欲檢測一物體是否為導體：使驗電器帶電，以不帶電物接觸之，若驗電器保持張開則物為絕緣體，否則為導體。
- 欲檢測一物的電性：使驗電器帶已知電，以物接觸之，若驗電器張角變大則物帶與驗電器帶電同性之電，若張角變小則物不帶與驗電器帶電同性之電（若為絕緣體則必帶與驗電器帶電異性之電），若張角先變小至閉合而後張開則物帶量值較驗電器所帶電更多的與驗電器帶電異性之電。

### (二) 避雷針/引雷針 (Lightning rod)

避雷針是尖端氣體電暈放電效應的應用。當帶電雲層接近，避雷針尖端感應異性電，與空氣接觸放電使建築物的與雲層異性之電減少，而免遭雷擊。

### (三) 靜電除塵器 (Electrostatic precipitator, ESP)

靜電除塵器是尖端氣體電暈放電效應的應用。在排煙管的中心軸與外壁間施以高電壓，外壁接地，中心軸相對外壁為負電位且電場量值甚大使進入排煙管的氣體游離，其中負電者向管壁移動時撞擊煙塵使帶負電而累積在外壁上。

### (四) 凡德格拉夫起電機/范氏起電機 (Van de Graaff generator)

凡德格拉夫起電機是一種高壓靜電起電裝置，可產生高達數百萬伏特的靜電電壓。對底部的梳狀針通高壓電，針尖因尖端電暈放電效應而放電，電荷經由滾輪驅動的絕緣體運輸帶運輸到上方的空心金屬球上，分布到球的外表面並逐漸累積。常見演示包含：未接地的人觸碰金屬球，靜電使頭髮帶相同電荷，相互排斥；金屬球產生高壓電擊穿空氣，產生藍白色電光。

## (五) 影印機

影印機的原理基於靜電成像技術 (electrostatic imaging)。

- 光電導材料 (Photoconductive Material)：感光鼓 (photoreceptor drum) 是覆有光電導材料的圓筒。該材料在黑暗中絕緣，但受光照後會導電。
- 曝光 (Exposure)：文件被光源 (如氙氣燈或雷射束) 照亮，空白處光透射而過，將文件的影像投射到感光鼓上。鼓上未被光照的部分保持靜電荷，而被光照的部分靜電荷被中和。
- 顯影劑/碳粉 (Toner)：感光鼓表面的靜電影像吸引帶相反電荷的碳粉，使碳粉附著在感光鼓的圖像區域上。碳粉通常由樹脂、顏料和帶電材料組成。
- 轉印：一張紙被輸送到感光鼓附近，並通過轉印電極產生與感光鼓同性的靜電場。靜電場將碳粉圖像從感光鼓轉移到紙張上。
- 熱壓裝置 (Fuser unit)：紙張通過熱壓定影。高溫將碳粉融化並壓附到紙上，形成永久圖像。

## (六) 電容式觸控螢幕 (Capacitive touchscreen)

螢幕表面覆蓋一層透明的導電材料 (如氧化銦錫, ITO)，當手指、摻入石墨的手套或其他導體接觸螢幕時，會改變該點附近的電場分布，感應器陣列檢測到電場變化，透過運算轉換為觸控位置。電容式觸控是現今智慧型手機和平板電腦最常用者。

# 第六節 靜磁學 (Magnetostatics)

## 一、 靜磁學

靜磁學研究磁場不隨時間改變下的電磁學。

## 二、 靜磁場 (Magnetostatic field)

指不隨時間改變的磁場，其旋度等於電流密度。

## 三、 馬克士威第二方程 (Maxwell's second equation) – 高斯磁定律 (Gauss's law for magnetism) / 無磁單極 (Absence of free magnetic poles)

### (一) 高斯磁定律-微分形式

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0.$$

### (二) 高斯磁定律-積分形式

對於封閉曲面  $S$ ：

$$\oint_S \mathbf{B} \cdot d\mathbf{S} = 0.$$

## 四、 磁偶極子產生的磁向量勢與磁場

位於原點磁矩  $\mathbf{m}$  的磁偶極子在  $\mathbf{r}$  產生的磁向量勢  $\mathbf{A}$  (庫侖規範) 為：

$$\mathbf{A} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\mathbf{m} \times \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2},$$

磁場  $\mathbf{B}$  為：

$$\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{3\hat{\mathbf{r}}(\hat{\mathbf{r}} \cdot \mathbf{m}) - \mathbf{m}}{|\mathbf{r}|^3}.$$

*Proof.*

$$\begin{aligned}\mathbf{B} &= \nabla \times \mathbf{A} \\ &= \frac{\mu_0}{4\pi} \nabla \times \frac{\mathbf{m} \times \mathbf{r}}{|\mathbf{r}|^3} \\ &= \frac{\mu_0}{4\pi} \left( \frac{\nabla \times (\mathbf{m} \times \mathbf{r})}{|\mathbf{r}|^3} - \frac{(\nabla |\mathbf{r}|^3) \times (\mathbf{m} \times \mathbf{r})}{|\mathbf{r}|^6} \right) \\ &= \frac{\mu_0}{4\pi} \left( \frac{2\mathbf{m}}{|\mathbf{r}|^3} - \frac{3\mathbf{r} \times (\mathbf{m} \times \mathbf{r})}{|\mathbf{r}|^5} \right) \\ &= \frac{\mu_0}{4\pi} \left( \frac{2\mathbf{m}}{|\mathbf{r}|^3} - \frac{3(|\mathbf{r}|^2 \mathbf{m} - (\mathbf{r} \cdot \mathbf{m})\mathbf{r})}{|\mathbf{r}|^5} \right) \\ &= \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{3\hat{\mathbf{r}}(\hat{\mathbf{r}} \cdot \mathbf{m}) - \mathbf{m}}{|\mathbf{r}|^3}\end{aligned}$$

□

## 五、 電流磁效應歷史

1. 1750 年，米歇爾 (John Michell) 提出磁極間的作用力與其距離之平方成反比，後稱靜磁的庫侖定律。
2. 1785 年，庫侖以扭秤實驗證實了靜磁的庫侖定律。
3. 1820 年，厄斯特 (Ørsted) 發現載流導線的電流對鄰近的磁針會產生作用力，使磁針偏轉，從而得知電流磁效應，發現了電學與磁學的關聯。
4. 同年，安培提出安培右手定則。
5. 同年，必歐與沙伐提出必歐-沙伐定律 (Biot-Savart law)。
6. 同年，安培建立兩小段電流交互作用力的定律。

## 六、 安培 (Ampère) 右手定則 (Right-hand rule)

- 用右手握住長直載流導線，大拇指的指向為電流的方向，則其餘四指彎曲所指的方向為磁場方向，即磁力線方向。
- 用右手握住圓形載流導線或載流螺線管 (solenoid)，四指彎曲所指的方向為其電流方向，則大拇指的指向為磁場方向，即磁力線方向。

## 七、 必歐-沙伐定律 (Biot-Savart law)

### (一) 必歐-沙伐定律 (Biot-Savart law) – 微分形式

一電流元長度  $dl$  (定向為電流方向)、載有電流強度  $I$ ，在  $\mathbf{r}$  產生磁場  $d\mathbf{B}$ ：

$$d\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{I d\mathbf{l} \times \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2}.$$

### (二) 必歐-沙伐定律 (Biot-Savart law) – 積分形式

電路  $l$  (定向為電流方向) 上載有電流強度  $I$  (可不均勻)，在  $\mathbf{r}$  產生磁場  $\mathbf{B}$ ：

$$\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_l \frac{I d\mathbf{l} \times \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2}.$$

## 八、 馬克士威第四方程 (Maxwell's fourth equation) - 安培環路定律 (Ampère's circuital law) / 安培定律 (Ampère's law) / 安培-馬克士威方程 (Ampère-Maxwell equation)

變動電場產生磁場/電動生磁/電流磁效應。

### (一) 安培-馬克士威方程-微分形式

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J}_f + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}.$$

即：

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{J} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{d\mathbf{E}}{dt}.$$

### (二) 安培-馬克士威方程-積分形式

對於封閉路徑  $l = \partial S$  圍成的曲面  $S$ ：

$$\oint_l \mathbf{H} \cdot d\mathbf{l} = \iint_S \mathbf{J}_f \cdot d\mathbf{S} + \frac{d}{dt} \iint_S \mathbf{D} \cdot d\mathbf{S}.$$

即令  $S$  電通量  $\Phi_E$ 、逆時針繞  $l$  電流  $I$ ：

$$\oint_l \mathbf{B} \cdot d\mathbf{l} = \mu_0 \iint_S \mathbf{J} \cdot d\mathbf{S} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{d}{dt} \iint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = \mu_0 I + \mu_0 \epsilon_0 \frac{d\Phi_E}{dt}.$$

其中  $\oint_l \mathbf{B} \cdot d\mathbf{l}$  稱磁環場積、當  $l$  為線圈稱安培環 (Ampèrian loop)。

## 九、 旋磁比/磁旋比 (Gyromagnetic ratio)

旋磁比指磁偶極子的磁矩與角動量之比值。

## 十、 載流導線產生磁場

### (一) 長直載流導線

長直載流導線上載有電流強度  $I$ ，在徑向距離  $r$  產生磁場量值  $B$ ：

$$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi r}.$$



## (二) 弧形載流導線

平面  $S$  上半徑  $R$  弧形載流導線  $l$  (定向為電流方向, 長度  $l$  等於弧角  $\theta$  乘以  $R$ ) 上載有電流強度  $I$  (均勻), 在  $\mathbf{r}$  產生磁場  $\mathbf{B}$  :

$$\mathbf{B} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \int_l \frac{d\mathbf{l} \times \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2}.$$

過其圓心且垂直平面  $S$  的直線上, 距離圓心  $a$  處的磁場量值  $B$  為:

$$B = \frac{\mu_0 I R^2}{2(a^2 + R^2)^{\frac{3}{2}}} \frac{\theta}{2\pi}.$$

*Proof.*

必歐-沙伐定律闡明:

$$d\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{I d\mathbf{l} \times \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2}.$$

令圓心為原點,  $S$  在  $xy$  平面上, 觀測點笛卡爾座標  $(0, 0, a)$ , 其中  $a > 0$ , 在  $xy$  平面上以過原點與導線一端 (圓形導線則任取圓周上一點) 的直線為極軸在  $xy$  平面上定義極角  $\varphi$  使得導線另一端 (圓形導線則同一點) 有極角  $\theta$  且電流流向極角增大方向。

$$\begin{aligned} d\mathbf{l} \times \mathbf{r} &= \hat{\mathbf{z}} \times (R \cos \varphi, R \sin \varphi, 0) \times \mathbf{r} \\ &= (-R \sin \varphi, R \cos \varphi, 0) \times (-R \cos \varphi, -R \sin \varphi, a) \\ &= (aR \cos \varphi, aR \sin \varphi, R^2). \end{aligned}$$

代入得:

$$\begin{aligned} &\int_l d\mathbf{l} \times \hat{\mathbf{r}} \\ &= \int_0^\theta \frac{aR \cos \varphi, aR \sin \varphi, R^2}{\sqrt{a^2 + R^2} R} d\varphi \\ &= \theta \frac{0, 0, R}{\sqrt{a^2 + R^2}}. \\ \mathbf{B} &= \frac{\mu_0 I}{4\pi} \theta \frac{0, 0, R}{\sqrt{a^2 + R^2}} \frac{1}{|\mathbf{r}|^2} \\ &= \hat{\mathbf{z}} \frac{\mu_0 I R^2}{2(a^2 + R^2)^{\frac{3}{2}}} \frac{\theta}{2\pi}. \end{aligned}$$

□

當  $a = 0$ , 即圓心處:

$$B = \frac{\mu_0 I}{2R} \frac{\theta}{2\pi}.$$

當  $a \gg R$ :

$$B = \frac{\mu_0 I R^2}{2a^3} \frac{\theta}{2\pi}.$$

### (三) 亥姆霍茲線圈 (Helmholtz coil)

由一對相同的半徑為  $R$  的圓形線圈平行且共軸而置，相距  $R$ ，電流方向一致，每一線圈匝數令為  $N$ ，則中心軸上距兩線圈同距離處磁場量值  $B$  為：

$$B = \frac{\mu_0 N I R^2}{2} \frac{2}{\left(\left(\frac{R}{2}\right)^2 + R^2\right)^{\frac{3}{2}}} = \frac{8\mu_0 N I}{\sqrt{125} R}.$$

該處附近磁場近似為均勻，常用於物理實驗，如質譜儀實驗。

### (四) 載流螺線管 (Solenoid)

無限長的直載流螺線管或無限大的載流圓形螺線管/螺線環 (Toroid)，令管半徑  $R$ ，電流強度  $I$  (均勻)，線圈線密度  $n$ ，管內中心軸處磁場量值  $B$  為：

$$B = \mu_0 I \int_{-\infty}^{\infty} \frac{n R^2}{2(a^2 + R^2)^{\frac{3}{2}}} da.$$

若線圈線密度均勻，則線圈線密度  $n = \frac{N}{l}$ ，其中  $N$  為螺線管上線圈匝數， $l$  為螺線管長度，磁場為

$$B = \mu_0 n I.$$

- 管截面所在平面上，愈靠近管壁磁場量值愈小。
- 靠近中心軸處磁場量值接近管口小於遠離管口。
- 靠近管壁處磁場量值接近管口大於遠離管口。
- 管內遠離管口處可近似為無限長的載流螺線管。

### (五) 電磁鐵 (Electromagnet)

載流螺線管內插軟鐵芯等磁化率高的物體可增加磁場，稱電磁鐵。若通交流電則等效磁矩方向不斷反轉，可用於產生相同頻率的振動。電磁鐵可用於起重機、電鈴、電話聽筒、揚聲器、磁浮列車等。

## 十一、 載流導線受磁力

### (一) 右手開掌定則 (Right-hand rule)

磁場中的電流或運動帶電質點，右手張開，拇指指向電流或帶電質點速度方向，四指指向磁場方向，則掌心面向電流或運動帶電質點受力方向。

### (二) 載流導線受磁力

電路元長度向量  $d\mathbf{l}$  上自由電流強度  $I$  在磁場  $\mathbf{B}$  中受力  $d\mathbf{F}$ ：

$$d\mathbf{F} = I d\mathbf{l} \times \mathbf{B}.$$

### (三) 兩平行載流導線受磁力

兩平行載流導線，長度均為  $l$ ，電流強度  $I_1$ 、 $I_2$ ，相距  $r$ ，則每單位長度兩者相吸之力（負表相斥）為  $F$ ：

$$F = \frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi r} l.$$

過去 SI 制曾定義安培為兩平行載同電流導線在自由空間中相距一公尺且導線上每公尺長受磁力為  $2 \times 10^{-8}$  牛頓時導線上的電流強度。

### (四) 載流導線在均勻磁場受磁力

載流導線在均勻磁場所受磁力僅與該電路之頭尾相關，而與其路徑無關；封閉載流導線在均勻磁場所受磁力為零。

## 十二、 封閉電流分布域受磁力矩

### (一) 封閉載流迴路受磁力矩

載自由電流強度  $I$  的靜封閉迴路  $l = \partial S$ （ $l$  定向為電流方向， $S$  定向使電流逆時針流動， $I$  不隨  $l$  變化），在磁場  $\mathbf{B}$  中受磁力矩  $\tau$  服從：

$$\tau = \frac{I}{2} \oint_l \mathbf{r} \times (d\mathbf{l} \times \mathbf{B}) = I \iint_S (d\mathbf{S} \times \mathbf{B}).$$

### (二) 封閉電流分布體積域受磁力矩

載自由電流密度  $\mathbf{J}$  的靜封閉（指  $\iiint_V \mathbf{J} dV = 0$ ）體積域  $V$ ，在磁場  $\mathbf{B}$  中受磁力矩  $\tau$  服從：

$$\tau = \frac{1}{2} \iiint_V \mathbf{r} \times (\mathbf{J} \times \mathbf{B}) dV.$$

### (三) 載流螺線管

磁場不隨管方向變化下， $N$  匝載流螺線管在磁場中所受磁力矩為同電流同形狀單一環路的  $N$  倍。

### (四) 均勻磁場中平面封閉載流迴路受磁力矩

載電流強度  $I$  的靜平面封閉迴路  $l = \partial S$ （ $l$  定向為電流方向， $S$  定向使電流逆時針流動），在均勻磁場  $\mathbf{B}$  中受磁力矩  $\tau$  服從：

$$\tau = I \mathbf{S} \times \mathbf{B}.$$

## 十三、 封閉電流分布域的等效磁矩

### (一) 封閉載流迴路的等效磁矩

載自由電流強度  $I$  的靜封閉迴路  $l = \partial S$ （ $l$  定向為電流方向， $S$  定向使電流逆時針流動， $I$  不隨  $l$  變化）的等效磁矩  $\mathbf{m}$ （根據其在均勻磁場  $\mathbf{B}$  中所受磁力矩  $\tau$  定義為  $\tau = \mathbf{m} \times \mathbf{B}$ ）服從：

$$\mathbf{m} = \frac{I}{2} \oint_l \mathbf{r} \times d\mathbf{l} = I \iint_S d\mathbf{S}.$$

## (二) 封閉電流分布體積域的等效磁矩

載自由電流密度  $\mathbf{J}$  的靜封閉 (指  $\iiint_V \mathbf{J} dV = 0$ ) 體積域  $V$  的等效磁矩  $\mathbf{m}$  服從：

$$\mathbf{m} = \frac{1}{2} \iiint_V \mathbf{r} \times \mathbf{J} dV.$$

## (三) 載流螺線管

磁場不隨管方向變化下， $N$  匝載流螺線管的等效磁矩為同電流同形狀單一環路的  $N$  倍。

## (四) 平面封閉載流迴路的等效磁矩

載電流強度  $I$  的靜平面封閉迴路  $l = \partial S$  ( $l$  定向為電流方向， $S$  定向使電流逆時針流動) 等效磁矩  $\mathbf{m}$  服從：

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

## (五) 封閉自由電流分布域產生之遠場磁場

自由電流等效磁矩  $\mathbf{m}$  的靜封閉自由電流分布域產生之磁向量勢與磁場的遠場二階近似服從磁偶極子產生磁向量勢與磁場之公式，即，令該電路位於原點附近，其中微分體積元的位置  $\mathbf{r}'$ ，觀察點位置  $\mathbf{r}$ ， $|\mathbf{r}| \gg |\mathbf{r}'|$ 。

磁向量勢  $\mathbf{A}$  (庫倫規範) 近似為：

$$\mathbf{A} \approx \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\mathbf{m} \times \hat{\mathbf{r}}}{|\mathbf{r}|^2},$$

磁場  $\mathbf{B}$  近似為：

$$\mathbf{B} \approx \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{3\hat{\mathbf{r}}(\hat{\mathbf{r}} \cdot \mathbf{m}) - \mathbf{m}}{|\mathbf{r}|^3}.$$

## 十四、 拉莫爾進動 (Larmor precession)

旋磁比  $\gamma$ 、角動量  $\mathbf{L}$ 、磁矩  $\mathbf{m} = \gamma\mathbf{L}$  的磁偶極子在靜磁場  $\mathbf{B}$  中。因平行磁場的磁矩分量  $\frac{\mathbf{m} \cdot \mathbf{B}}{|\mathbf{B}|^2} \mathbf{B}$  不貢獻力矩，令角動量垂直磁場的分量：

$$\mathbf{L}_\perp = \frac{\mathbf{L} \times \mathbf{B}}{|\mathbf{B}|}$$

以垂直  $\mathbf{B}$  的複數平面描述之。令初始角動量垂直磁場的分量  $\mathbf{L}_{\perp 0}$ ，磁力矩  $\boldsymbol{\tau} = \mathbf{m} \times \mathbf{B}$  給出一個微分方程：

$$\frac{d^2 \mathbf{L}_\perp}{dt^2} = \gamma \mathbf{L}_\perp \times \mathbf{B}.$$

令角動量垂直磁場的分量繞  $\mathbf{B}$  轉動的角頻率  $\omega$  (稱拉莫爾頻率) 為：

$$\omega = |\gamma \mathbf{B}|$$

令初始相位角  $\phi$  為：

$$\phi = \arg(\mathbf{L}_{\perp 0})$$

解得：

$$\begin{aligned} \mathbf{L}_\perp &= |\mathbf{L}_\perp| e^{i(\omega t + \phi)}. \\ \frac{d\mathbf{L}_\perp}{dt} &= |\mathbf{L}_\perp| \omega e^{i(\omega t + \phi)} \end{aligned}$$

## 十五、 轉動均勻帶電圓球

質量密度與電荷密度均勻、質量  $m$ 、電荷  $q$ 、半徑  $R$  的圓球以角速度  $\omega$  轉動。

### (一) 磁矩

$$\mathbf{m} = \frac{3qR^2}{10}\omega.$$

*Proof.*

$$\begin{aligned}\mathbf{m} &= \frac{1}{2} \int_V \mathbf{r} \times \mathbf{J} dV \\ &= \frac{3q}{8\pi R^3} \iiint_V \mathbf{r} \times (\omega \times \mathbf{r}) dV \\ &= \frac{3q}{8\pi R^3} \iiint_V -(\omega \cdot \mathbf{r})\mathbf{r} + (\mathbf{r} \cdot \mathbf{r})\omega dV \\ &= \frac{3q}{8\pi R^3} \iiint_V |\mathbf{r}|^2 \omega dV \\ &= \frac{3q}{8\pi R^3} \int_0^{2\pi} \int_0^\pi \int_0^R r^4 \sin \theta \omega dr d\theta d\phi \\ &= \frac{3q}{8\pi R^3} \int_0^{2\pi} \int_0^\pi \frac{R^5}{5} \sin \theta \omega d\theta d\phi \\ &= \frac{3qR^2}{10} \omega\end{aligned}$$

□

### (二) 角動量

$$\mathbf{L} = \frac{3mR^2}{5}\omega.$$

*Proof.*

$$\begin{aligned}\mathbf{L} &= m \int_V |\mathbf{r}|^2 \omega dV \frac{3}{4\pi R^3} \\ &= \frac{3m}{4\pi R^3} \int_0^{2\pi} \int_0^\pi \int_0^R r^4 \sin \theta \omega dr d\theta d\phi \\ &= \frac{3mR^2}{5}\omega\end{aligned}$$

□

### (三) 旋磁比

$$\gamma = \frac{q}{2m}.$$

## 十六、 帶電質點在磁場中的運動

### (一) 速度選擇器

均勻磁場  $\mathbf{B}$  與電場  $\mathbf{E}$  中，射入帶電質點速度  $\mathbf{v}$ ，彼等之方向使得  $\mathbf{E}$  與  $\mathbf{v} \times \mathbf{B}$  反向（即  $\mathbf{E}$  垂直於  $\mathbf{v}$  與  $\mathbf{B}$ ），則將使得  $\mathbf{E} = -\mathbf{v} \times \mathbf{B}$  的帶電質點保持原方向，其餘依速度偏折到不同方向。

## (二) 等速率螺旋運動

均勻磁場  $\mathbf{B}$ ，射入帶電質點電荷  $q$ 、質量  $m$ 、速度  $\mathbf{v}$ 。令： $B = \frac{|\mathbf{v} \times \mathbf{B}|}{|\mathbf{v}|}$ ， $v = \frac{|\mathbf{v} \times \mathbf{B}|}{|\mathbf{B}|}$ ， $u = \frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{B}}{|\mathbf{B}|}$ 。該帶電質點將作等速率螺旋運動，軌跡為螺旋線，將該運動拆成垂直磁場方向與平行磁場方向。

- 垂直磁場方向的運動為等速率迴旋運動，軌跡為圓周，令向心力量值  $F$ 、半徑  $r$ 、週期  $T$ 、頻率  $f$ ， $r$  稱迴旋半徑 (Cyclotron radius)、 $f$  稱迴旋頻率 (Cyclotron frequency)：

$$F = \frac{mv^2}{r} = qvB.$$

$$r = \frac{mv}{qB}.$$

$$T = \frac{2\pi r}{v} = \frac{2\pi m}{qB}.$$

$$f = \frac{1}{T} = \frac{qB}{2\pi m}.$$

可知迴旋頻率與初速無關。

- 對於等  $v$  帶電質點射流，迴旋半徑與荷質比 (Charge-to-mass ratio) 呈反比：

$$\frac{q}{m} = \frac{v}{Br}.$$

- 對於帶電質點射流由等電壓  $V$  施加發射者 ( $qV > 0$ )：

$$qV = \frac{mv^2}{2}.$$

$$r = \frac{mv}{qB} = \frac{\sqrt{2mqV}}{qB}.$$

故迴旋半徑與根號荷質比呈反比：

$$\sqrt{\frac{q}{m}} = \frac{\sqrt{2V}}{Br}.$$

- 平行垂直磁場方向的運動為等速度直線運動，帶電質點在一個  $T$  中行進的距離  $d$  為螺距 (Pitch)：

$$d = uT = \frac{2\pi mu}{qB}.$$

## (三) 垂直電場與磁場中的擺線運動

一帶電  $q$ 、質量  $m$  的質點， $t = 0$  時靜止於原點，在沿著  $+y$  軸的均勻靜電場  $E\hat{\mathbf{y}}$  及沿著  $+z$  軸的均勻靜磁場  $B\hat{\mathbf{z}}$  的作用下運動。由於質點始終在  $xy$  平面上，故令其位置  $(x, y)$ 、速度  $(v_x, v_y)$ 、加速度  $(a_x, a_y)$ 、加速度時變率  $(b_x, b_y)$ 。則：

$$x = \frac{E}{B}t - \frac{mE}{qB^2} \sin\left(\frac{qB}{m}t\right)$$

$$y = \frac{E}{B} - \frac{mE}{qB^2} \cos\left(\frac{qB}{m}t\right)$$

$$v_x = \frac{E}{B} \left( 1 - \cos \left( \frac{qB}{m} t \right) \right)$$

$$v_y = \frac{E}{B} \sin \left( \frac{qB}{m} t \right)$$

$$a_x = \frac{E}{B} + \frac{qE}{m} \sin \left( \frac{qB}{m} t \right)$$

$$a_y = \frac{qE}{m} \sin \left( \frac{qB}{m} t \right)$$

$$b_x = \frac{q^2 B E}{m^2} \sin \left( \frac{qB}{m} t \right)$$

$$b_y = \frac{q^2 B E}{m^2} \cos \left( \frac{qB}{m} t \right)$$

軌跡為第一象限內沿  $x$  軸正向的擺線，與  $x$  軸最大距離為：

$$\frac{2mE}{qB^2}$$

動能  $E_K$  為：

$$E_K = qEy$$

即：

$$v_x^2 + v_y^2 = \frac{2qEy}{m}$$

*Proof.*

勞侖茲力方程給出：

$$a_x = \frac{q}{m} v_y B$$

$$a_y = \frac{q}{m} (E - v_x B)$$

令  $\omega$ ：

$$\omega = \frac{qB}{m}$$

$$a_x = \omega v_y$$

$$a_y = \frac{\omega E}{B} - \omega v_x$$

$$b_x = \omega a_y$$

$$b_x = \frac{\omega^2 E}{B} - \omega^2 v_x$$

$v_x$  的特徵方程式：

$$\lambda^2 + \omega^2$$

$$\lambda = \pm \omega i$$

設：

$$v_x = \alpha \cos(\omega t) + \beta \sin(\omega t) + C$$

其中  $\alpha$ 、 $\beta$ 、 $C$  為常數。

$$a_x = -\alpha \omega \sin(\omega t) + \beta \omega \cos(\omega t)$$

$$b_x = -\alpha \omega^2 \cos(\omega t) - \beta \omega^2 \sin(\omega t)$$

$$-\alpha\omega^2 \cos(\omega t) - \beta\omega^2 \sin(\omega t) = \frac{\omega^2 E}{B} - \alpha\omega^2 \cos(\omega t) - \beta\omega^2 \sin(\omega t) - \omega^2 C$$

$$C = \frac{E}{B}$$

代入初始條件  $v_x(0) = 0$ ：

$$\alpha = -\frac{E}{B}$$

$$v_x = -\frac{E}{B} \cos(\omega t) + \beta \sin(\omega t) + \frac{E}{B}$$

$$a_y = \frac{E}{B} \omega \cos(\omega t) - \beta \omega \sin(\omega t)$$

$$v_y = \frac{E}{B} \sin(\omega t) + \beta \cos(\omega t)$$

代入初始條件  $v_y(0) = 0$ ：

$$v_x = \frac{E}{B} (1 - \cos(\omega t))$$

$$v_y = \frac{E}{B} \sin(\omega t)$$

$$v_x = \frac{E}{B} (1 - \cos(\omega t)) = \frac{E}{B} \left( 1 - \cos\left(\frac{qB}{m}t\right) \right)$$

$$v_y = \frac{E}{B} \sin(\omega t) = \frac{E}{B} \sin\left(\frac{qB}{m}t\right)$$

積分並代入初始條件  $x(0) = y(0) = 0$ ：

$$x = \frac{E}{B} \left( t - \frac{1}{\omega} \sin(\omega t) \right) = \frac{E}{B} t - \frac{mE}{qB^2} \sin\left(\frac{qB}{m}t\right)$$

$$y = \frac{E}{B} \left( 1 - \frac{1}{\omega} \cos(\omega t) \right) = \frac{E}{B} - \frac{mE}{qB^2} \cos\left(\frac{qB}{m}t\right)$$

□

## 十七、 實例

### (一) 磁軌砲 (Railgun)

在兩平行磁軌間架設長度  $l$  可滑動的導線，磁軌通電時由左進入經導線由右流出，垂直磁軌段導線受向前磁力加速，推動其前砲丸射出。

### (二) 質譜儀 (Mass spectrometry, MS)

- 等速率者：使帶電質點射流先通過速度選擇器，速度垂直磁場，至一板，速度為電場量值和磁場量值之比值者通過一縫隙，其餘攔下。通過者再進入與前述速度選擇器之磁場同向的均勻磁場中，作迴旋運動，過半圓周將落於板上。其落點與前述縫隙之平行板方向距離為兩倍迴旋半徑，與質荷比呈正比。
- 等電壓者：自一縫隙中發射以等電壓發射帶電質點，進入垂直其速度的均勻磁場，作迴旋運動，過半圓周將落於板上。其落點與前述縫隙之平行板方向距離為兩倍迴旋半徑，與根號質荷比呈正比。

檢測器檢測落點，得質譜 (Mass spectrum)，常用於測量莫耳質量，如同位素、食安、有機化合物分析等。



### (三) 迴旋加速器

兩片 D 形柱（指截面為半圓形之柱體），均提供垂直半圓面的同向均勻磁場，令磁場量值  $B$ ，兩者平邊相對略成一圓，而中有無磁場之溝隙相隔。帶電質點，令質量  $m$ 、電荷量值  $q$ ，從溝隙中心略高於 D 形柱高垂直溝隙方向加電壓射出，令電壓量值  $V$ ，於 D 形柱上時做迴旋運動（若帶電質點帶正電荷則 D 形柱磁場方向與帶電質點相對於初始發射處角速度反向，帶負電荷則同向），令迴旋週期  $T$ ，每次通過溝隙時所加電壓同值異號，使之每次通過溝隙均加速並增加迴旋半徑，令第  $i$  次通過溝隙後帶電質點速率  $v_i$ 、迴旋半徑  $r_i$ （初始發射視為第 1 次通過），當達最大半徑時離開 D 形柱進入實驗區（進行粒子對撞實驗等）。

$$\begin{aligned}T &= \frac{2\pi m}{qB}. \\v_1^2 &= \frac{2qV}{m}. \\v_{n+1}^2 &= \frac{2qV}{m} + v_n^2, \quad n \in \mathbb{N}. \\v_n &= \sqrt{nv_1} = \sqrt{\frac{2nqV}{m}}, \quad n \in \mathbb{N}. \\r_1 &= \frac{mv_0}{qB} = \frac{\sqrt{2mqV}}{qB}. \\r_n &= \frac{mv_n}{qB} = \frac{1}{B} \sqrt{\frac{2nVm}{q}}, \quad n \in \mathbb{N}.\end{aligned}$$

### (四) 動圈式揚聲器 (Moving-coil loudspeaker)

一可自由振動的短線圈套在一個圓柱形強磁鐵上，其中心軸為 N 極、外圍為 S 極，磁場垂直於導線。當電流輸入線圈，線圈受磁力，其振動頻率為交流電之頻率。許多揚聲器與耳機即使用此。

### (五) 電流天平 (Current balance)

測量小物品的電流天平通常由一上有線圈的絕緣板與提供均勻強磁場的螺線管組成。板上一側用於置待測物，旁有調節板高低的螺絲用於歸零教正；中有支點；另一測上有 U 型電路，測量時插入螺線管；中有一垂直於板的指針。測量時供電給螺線管與線圈，調整供電使線圈產生向下的力，與待測物受重力達力矩平衡，測量此時線圈與螺線管電流（後者以得磁場）。若僅一安培計可用則串聯螺線管與線圈。

令待測物體積域  $V$ 、密度  $d$ ，有效重力加速度  $\mathbf{g}$ ，磁場  $\mathbf{B}$ ，線圈長度  $\mathbf{l}$ （定向為電流方向）、電流強度  $I$ ，支點為原點位置場  $\mathbf{r}$ 。平衡時：

$$\iiint_V d\mathbf{r} \times \mathbf{g} dV = \int_{\mathbf{l}} I \mathbf{r} \times (d\mathbf{l} \times \mathbf{B}).$$

理想情況下，待測物與線圈力矩力比值相同（即等效距離乘以正弦力與距離夾角相同）。令待測物質量  $m$ ，有效重力加速度量值  $g$ ，線圈垂直磁場有效長度  $l$ 、電流強度  $I$ ，均勻磁場量值  $B$ 。平衡時：

$$mg = IlB.$$

## (六) 電動機/馬達 ((Electric) motor)

電動機的主要功能是將電能轉換成機械能。其基本結構包括：

- 定子 (Stator)：靜止的部分，內部有磁鐵或電磁鐵，產生固定的磁場。
- 轉子 (Rotor)：旋轉的部分，內部有繞組，從外部輸入電流予之，使受定子的磁場的勞侖茲力而轉動。
- 換向器/整流子 (Commutator)：在直流或異步交流電動機中使用的裝置，通常由銅片和絕緣材料構成，能夠使轉子繞組在轉動時與輸入電流的外部導線接觸方向不斷反轉。對於直流電動機一般為兩半圓開口環 (Split rings)。
- 刷子 (Brushes)：與換向器接觸的碳或銅刷子，幫助電流傳輸。同步交流電動機則不用。
- 集電滑環 (Slip rings)：同步交流電動機中輸入電流的裝置，一般為兩圓形環。

以同步交流電動機為例，輸入電流  $I$ 、輸入功率  $P_e$ 、磁場  $\mathbf{B}$  量值  $B$ 、線圈兩側均  $\mathbf{l}$  (電流向為正)、匝數  $N$ 、勞侖茲力  $\mathbf{F}$ 、輸出功率  $P_m$ 、力矩  $\tau$ 、旋轉角頻率  $\omega$ 、轉速  $\mathbf{v}$ 、效率  $\eta$ ：

$$\mathbf{F} = I\mathbf{l} \times \mathbf{B}$$

$$P_m = \mathbf{F} \cdot \mathbf{v} = \tau \cdot \omega$$

$$\eta = \frac{P_m}{P_e}$$

## 第七節 電路學 (Electric Circuit)

### 一、 電路 (Electrical circuit) / (電流) 迴路

#### (一) 通路 (Closed circuit) / 電路 (Electrical circuit) / (電流) 迴路

導線與電路元件等組成的閉合導體網絡，為可供電流通過的封閉路徑。

#### (二) 斷路 (Open circuit)

不可供電流通過的線路。

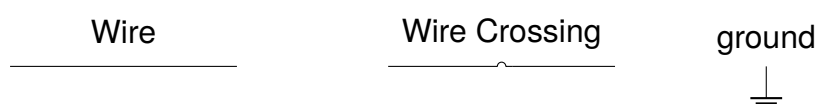
#### (三) 短路 (Short circuit)

電路中電阻極小、電流極大的情形。

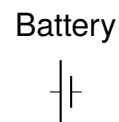
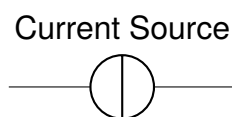
### 二、 電路圖 (Circuit diagram)

將電路元件以電路符號 (Circuit symbols) 表示繪出電路。

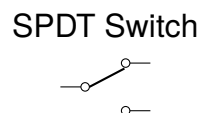
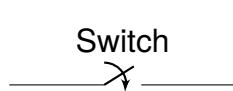
#### (一) Wires



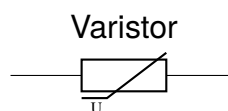
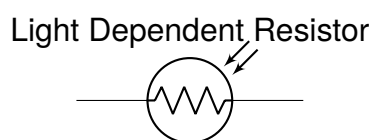
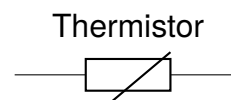
## (二) Power Sources



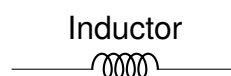
## (三) Switches



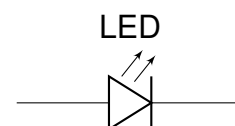
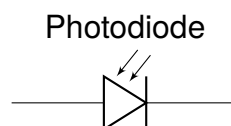
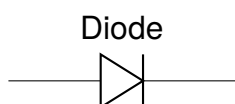
## (四) Resistors



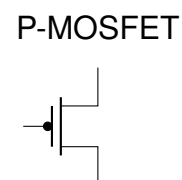
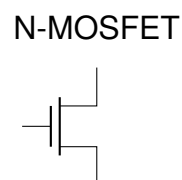
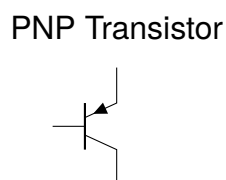
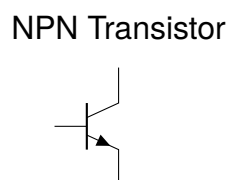
## (五) Capacitors and Inductor



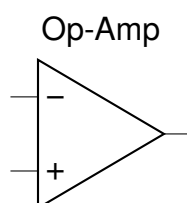
## (六) Diodes



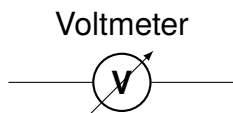
## (七) Transistors



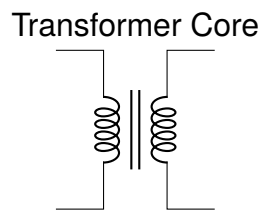
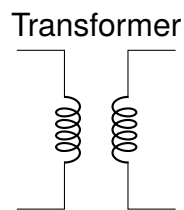
## (八) Operational Amplifiers



### (九) Measuring Instruments



### (十) Transformers



## 三、 電阻 ((Electric) resistance)

### (一) 電阻 ((Electric) resistance)

某電路元件的電阻  $R$  根據其上電壓  $V$  與電流  $I$  定義為：

$$R = \frac{V}{I}.$$

### (二) 電阻率 (Resistivity) 與電導率 (Conductivity)

令一均勻相物質，截面積  $S$ ，長度  $l$ ，電阻率  $\psi$  與電導率  $\kappa$  定義為：

$$R = \psi \frac{l}{S},$$

$$\psi \kappa = 1,$$

寫成微分形式即：

$$\mathbf{J} = \kappa \mathbf{E}.$$

電阻率是材料特性，但受溫度與雜質影響。

電阻率：導體 > 半導體 > 絕緣體。

在 20 攝氏度時電阻率最低者為銀 < 銅 < 金 < 鋁 < 鐵，在 1000 攝氏度為金 < 銅 < 銀。

### (三) 歐姆定律 (Ohm's law) 與歐姆 (式) (Ohmic) /線性導體/物質

歐姆定律指某些物質的電阻不隨電壓或電流改變，由歐姆於 1827 年發現，即：

$$\frac{d\psi}{dI} = 0.$$

符合歐姆定律者稱歐姆 (式) /線性導體/物質，不符合歐姆定律者稱非歐姆 (式) /非線性導體/物質，前者如大部分金屬，後者如二極體。

#### (四) 電阻率的溫度係數 (Temperature coefficient of resistance)

令電阻率  $\psi$ 、溫度  $\mathcal{T}$ 、電阻率的溫度係數  $\alpha_R$  定義為：

$$\alpha_R = \frac{1}{\psi} \frac{\partial \psi}{\partial \mathcal{T}}.$$

經實驗得知，金屬與半導體在約 100K 以上的溫度，電阻率與溫度呈線性關係，即電阻率的溫度係數為定值，即令溫度  $\mathcal{T}_0$  時的電阻率  $\psi_0$ ，電阻率對溫度的函數為：

$$\psi = \psi_0(1 + \alpha_R(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0)).$$

金屬的電阻的成因為自由電子與雜質原子或受熱擾動的金屬陽離子碰撞產生，電子的電位能因而轉換成金屬的熱能，故對金屬而言一般溫度愈高電阻率愈高，即  $\alpha_R$  為正，且雜質愈多電阻率愈高，半導體則反之， $\alpha_R$  為負，且加入特定其他物質可降低電阻率。

#### (五) 線（熱）膨脹係數 (Linear coefficient of thermal expansion)

令長度  $l$ 、溫度  $\mathcal{T}$ 、線（熱）膨脹係數  $\alpha_L$  定義為：

$$\alpha_L = \frac{1}{l} \frac{\partial l}{\partial \mathcal{T}}.$$

經實驗得知，許多物質的熱脹冷縮（Thermal expansion）體積與溫度呈線性關係，即線（熱）膨脹係數約為定值，令溫度  $\mathcal{T}_0$  時的長度  $l_0$ 、電阻率  $\psi_0$ ，長度對溫度的函數為：

$$l = l_0(1 + \alpha_L(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0)).$$

#### (六) 電阻的溫度效應

令某物質電阻率的溫度係數  $\alpha_R$ 、線（熱）膨脹係數  $\alpha_L$ 、長度  $l$ 、面積  $S$ 、溫度  $\mathcal{T}_0$  時的長度  $l_0$ 、面積  $S_0$ 、電阻率  $\psi_0$ 、電阻  $R_0$ ：

$$\begin{aligned} R &= \psi \frac{l}{S} \\ &= \psi_0(1 + \alpha_R(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0)) \cdot \frac{l_0(1 + \alpha_L(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0))}{S_0(1 + \alpha_L(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0))^2} \\ &= R_0 \frac{1 + \alpha_R(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0)}{1 + \alpha_L(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0)} \\ &\approx R_0(1 + (\alpha_R - \alpha_L)(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0)), \quad \alpha_L(\mathcal{T} - \mathcal{T}_0) \ll 1 \end{aligned}$$

銅的  $\alpha_R$  約  $3.9 \times 10^{-3} \text{ K}^{-1}$ ， $\alpha_L$  約  $16.5 \times 10^{-6} \text{ K}^{-1}$ ，故電阻與溫度正相關，略線性正相關。

#### (七) 電阻式觸控螢幕 (Resistive touchscreen)

螢幕由兩層導電膜組成，當按壓螢幕時，兩層膜接觸。接觸點的電阻變化會被測量，並透過運算轉換為觸控位置。不需要導電特性，可以用任何東西觸控。

### 四、電池 (Battery)

電池指將化學能轉變成電能的裝置，一般由一或多個電化電池（Electrochemical cell）組成。電池的電動勢與極板距離、面積、通過的電流大小等無關。

## (一) 端電壓 (Terminal voltage)

端電壓  $V$  指電池正極的電位減去負極的電位。

## (二) 內電阻 (Internal resistance)

令電池端電壓  $V$ 、電動勢/開路電壓  $\mathcal{E}$ 、內電阻  $R_i$ ，流過之電流強度  $I$ 。

供電時，供給外電路的電壓為端電壓，電流自電池負極經電池內移動到正極，單位電流電池消耗化學能之功率為電動勢：

$$V = \mathcal{E} - IR_i.$$

當供電給電阻  $R_e$  的外電路：

$$V = \mathcal{E} - \frac{\mathcal{E}}{R_e + R_i} R_i = \frac{R_e \mathcal{E}}{R_e + R_i}.$$

充電時，外電路供給的電壓為端電壓，電流自電池正極經電池內移動到負極，單位電流電池獲得化學能之功率為電動勢：

$$V = \mathcal{E} + IR_i.$$

理想電池沒有內電阻，即電動勢等於端電壓。

實際電池隨化學能消耗而內電阻增加，端電壓減小，已知電池之端電壓對儲電量關係可通過測量端電壓得知剩餘的電量。

常見的 1.5 V 碳鋅電池的在室溫下內電阻約 0.5  $\Omega$ ，電動勢約 1.5 V。

## 五、 串聯與並聯 (Series connection and parallel connection)

### (一) 串聯 (Series connection)

串連電路元件，電壓和為總電壓，阻抗和為等效 (equivalent) 阻抗，電流相同。

### (二) 並聯 (Parallel connection)

並聯電路元件，電壓相同，阻抗的倒數和為等效阻抗的倒數，電流和為總電流。

## 六、 克希荷夫電路定律 (Kirchhoff's Circuit Laws) /克希荷夫定則 (Kirchhoff's Rules)

### (一) 克希荷夫電流定律 (Kirchhoff's current law) /克希荷夫第一定律 (Kirchhoff's first law) /克希荷夫節/結點定則 (Kirchhoff's junction rule)

在某一節/結點相交的載流電路中，流入電流和與等於流出電流和，即任一節點必無電荷之聚積、產生或消滅。

### (二) 克希荷夫電壓定律 (Kirchhoff's voltage law) /克希荷夫第二定律 (Kirchhoff's second law) /克希荷夫環路定則 (Kirchhoff's loop rule)

沿著任意閉合環路上，所有元件的電位變化和為零，即能量守恆。沿電流方向，經過電源電位會上升，經過電阻電位會下降。

## 七、 電感 ((Electric) inductance)

某電路元件的電感  $L$  定義為單位電流變化  $\frac{dI}{dt}$  使其產生的感應電壓  $V$ ，即：

$$V = L \frac{dI}{dt}.$$

## 八、 電功率 (Electric power)

### (一) 電 (阻) 器耗電的電功率

一電 (阻) 器耗電的電功率為電流通過該元件時的電位能變化率，即：

$$P = \frac{dU_e}{dt} = IV = I^2 R = \frac{V^2}{R}.$$

該等能量可能被轉換成熱能、化學能、動能、光能等。

### (二) 電池供電的電功率

電池供電的電功率為：

$$P = \frac{dU_e}{dt} = I\mathcal{E}.$$

### (三) 電流熱效應、焦耳熱 (Joule heating) / 歐姆熱 (Ohmic heating) / 電阻熱 (Resistive heating or resistance heating) 與焦耳第一定律 (Joule's first law) / 焦耳定律 (Joule's law) / 焦耳-冷次定律 (Joule-Lenz law)

電流熱效應指電流通過帶有電阻的電路元件而產生熱的過程，其放出的熱稱焦耳熱/歐姆熱/電阻熱。其原因為電荷載子與電阻器中的原子碰撞而將部分動能給予原子變成該電阻器的內能，這也使得電荷載子的速率不因電場加速持續變大。

若電阻所消耗的電位能全部轉換成熱能，則電功率等於熱功率，服從焦耳-冷次定律/焦耳定律：

$$P = IV = I^2 R = \frac{V^2}{R}.$$

### (四) 輸電 (Electric power transmission)

輸入電功率  $P_i$  不變，令輸電線為歐姆導體，其熱功率  $P_h$  與輸入電壓  $V_i$  的關係為：

$$P_h = I^2 R = \left( \frac{P_i}{V_i} \right)^2 R = I^2 R.$$

即熱功率與平方輸入電壓呈反比，這就是為什麼長距離輸電要使用高壓電，以減熱功耗。

## 九、 (電) 阻抗 ((Electric) impedance)

### (一) 容抗 ((Electric) capacitive reactance)

某電路元件在角頻率  $\omega$  的交流電下的電容為  $C$ ，則其容抗  $X_C$  定義為：

$$X_C = -\frac{1}{\omega C},$$

亦有定義為以上定義之相反數者，即容抗為正值，此不用。

## (二) 感抗 ((Electric) inductive reactance)

某電路元件在角頻率  $\omega$  的交流電下的電感為  $L$ ，則其感抗  $X_L$  定義為：

$$X_L = \omega L.$$

## (三) 電抗 ((Electric) reactance)

若電路元件有容抗則定義為容抗，若電路元件有感抗則定義為感抗。

## (四) (電) 阻抗 ((Electric) impedance)

表示為複數時，實部定義為電阻、虛部定義為電抗；表示為二維向量且使用笛卡爾座標時，第一分量定義為電阻、第二分量定義為電抗。

# 十、 直流電 (Direct current, DC) 與交流電 (Alternating current, AC)

## (一) 電池提供的直流電

電壓與電流對時間函數均為常數。

## (二) 直流發電機提供的直流電

$V_m$  為最大電壓，電壓  $V$  對時間函數形如：

$$V = V_m |\sin(\omega t + \phi)|.$$

$I_m$  為最大電流，電流  $I$  對時間函數形如：

$$I = I_m |\sin(\omega t + \phi)|.$$

其中  $\omega$  為角頻率，即頻率乘以  $2\pi$ ， $\phi$  為相位角。

## (三) 交流電

$V_m$  為最大電壓，電壓  $V$  對時間函數形如：

$$V = V_m \sin(\omega t + \phi).$$

$I_m$  為最大電流，電流  $I$  對時間函數形如：

$$I = I_m \sin(\omega t + \phi).$$

其中  $\omega$  為角頻率， $\phi$  為相位角。

正整數個週期  $T = \frac{2\pi}{\omega}$  內：



- 方均根電壓

$$\begin{aligned}
 V_{rms} &= \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T V^2 dt} \\
 &= \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T V_m^2 \sin^2(\omega t + \phi) dt} \\
 &= \sqrt{\frac{V_m^2}{2T} \int_0^T 1 - \cos(2\omega t + 2\phi) dt} \\
 &= \frac{V_m}{\sqrt{2}}.
 \end{aligned}$$

- 方均根電流

$$I_{rms} = \frac{I_m}{\sqrt{2}}.$$

- 平均功率

$$\begin{aligned}
 P &= \frac{1}{T} \int_0^T V I dt \\
 &= \frac{V_m I_m}{2} \\
 &= V_{rms} I_{rms}.
 \end{aligned}$$

一般所稱交流電之電壓指其方均根電壓，電流指其方均根電流，頻率為角頻率除以  $2\pi$ ，如 110 V 60Hz。

## 十一、 用電安全

- 接地線：電器正常運作時電流只在設計好的迴路流動，而不與其金屬外表接觸；漏電時則會與其金屬外表接觸，當人體或其他接地導體接觸其金屬外表時就會產生迴路。三腳插頭中的接地線將電器的金屬外表接地，漏電時就可以將金屬外表上的電荷導向接地線。
- 電器的額定值：電器額定電壓指其適用的電壓，額定電功率指該電壓下該電器的電功率。
- 最大安全電流容量：相同導線，電流愈大熱功率愈大，其最大安全電流容量指其不會過熱致不安全的最大電流。
- 保險絲（Fuse）與無熔絲開關（No Fuse Breaker, NFB）/模殼型斷路器（Molded-case Circuit Breaker, MCB）：與被保護電流串聯，當電流超過該保險絲/無熔絲開關之電流容量時稱過電流或超載，此時保險絲熔斷或無熔絲開關彈開。

## 十二、 滿標偏轉（Full-Scale Deflection）

使指針偏轉至刻度盤最末端（滿刻度）。其所需的最小（指接近指針零刻度）物理量可代表儀器的靈敏度與量程。檢流計與安培計的滿標偏轉所需電流稱滿標電流，檢流計與伏特計的滿標偏轉所需電壓稱滿標電壓。

## 十三、 檢流計 (Galvanometer)

### (一) 結構

- 固定磁場：通常由永久磁鐵產生，提供穩定且均勻的磁場，使線圈在其中轉動。
- 可轉動線圈：線圈通常繞在輕質的骨架上並固定在旋轉軸上，無電流時線圈面與固定磁場方向平行。當電流通過線圈時，會受到磁場作用產生力矩，使線圈轉動。
- 游絲彈簧或扭力帶：用來提供與線圈轉動方向相反的力矩，平衡電磁力矩，使指針能穩定在某一位置。
- 指針和刻度盤：指針連接在旋轉軸上，隨著線圈的轉動指向刻度盤上的數值，始終與線圈面垂直，顯示電流大小，未通電時在中央，不同方向的電流轉向不同方向。
- 軸承系統：支撐旋轉軸，使其能夠靈敏且無摩擦地轉動，增強檢流計的靈敏度和精確度。
- 阻尼裝置：通常採用空氣阻尼或渦電流阻尼，以防止指針過度擺動，讓讀數更穩定。
- 保險絲或無熔絲開關：避免電流過大而使線圈燒壞。

### (二) 工作原理

當電流強度  $I$  逆時針通過檢流計內均勻磁場  $\mathbf{B}$  中的  $n$  匝平面可轉動線圈  $d\mathbf{S}$  時，線圈受到磁力作用產生力矩  $\tau$ ，沿著旋轉軸轉動，即：

$$\tau = nI\mathbf{S} \times \mathbf{B}$$

當線圈轉動時，連接在旋轉軸上的游絲彈簧或扭力帶會產生回復力矩，等於偏轉角度乘以扭轉係數，與勞侖茲力提供的力矩平衡，使指針穩定於某一位置，且其偏轉角度正比於電流。

### (三) 使用須知

- 一般電阻小，串聯可視為不影響電流。
- 一般滿標電流與滿標電壓（滿標電流乘以檢流計電阻）均小。
- 須串連電阻器以免燒壞。
- 一般指針刻度中央為零，兩側表不同方向的電流。

## 十四、 (微) 電流計/安培計 (Ammeter)

### (一) 結構

以檢流計與電阻製作安培計時，將檢流計並聯低電阻。若檢流計線圈電阻  $R_G$ 、滿標電流  $I_G$ ，欲使安培計滿標電流  $I_A = nI_G$  時，需並聯阻值  $R_P$  的低電阻。分流入  $R_P$  電阻的電流  $I_P = I - I_G = (n-1)I_G$ ，檢流計兩端電位差即其滿標電壓  $V_G = I_G R_G$  等於  $R_P$  電阻兩端電位差  $(n-1)I_G R_P$ ，故：

$$R_P = \frac{R_G}{n-1}.$$

安培計總電阻值  $R_A$  即：

$$R_A = \frac{1}{\frac{1}{R_G} + \frac{1}{R_P}} = \frac{R_G}{n}.$$

## (二) 使用須知

- 一般電阻小，在數歐姆以下，串聯可視為不影響電流。
- 須串連電阻器以免燒壞。
- 一般分正負極，正極接高電位，負極接低電位。
- 使用前（含換檔位後）須調整歸零鈕使指針歸零。
- 檔位表示最大可測量值。有不同測量範圍者應由大而小測量直到到達大於測量值的最小檔位。

## 十五、 電壓計/伏特計 (Voltmeter)

### (一) 結構

以檢流計與電阻製作伏特計時，將檢流計串聯高電阻。若檢流計線圈電阻  $R_G$ 、滿標電壓  $V_G$ ，欲使伏特計滿標電壓  $V_V = nV_G$  時，需串聯阻值  $R_S$  的高電阻。 $R_S$  電阻的兩端電位差  $V_S = (n - 1)V_G$ ， $R_S$  電阻與檢流計電流相同，故：

$$R_S = (n - 1)R_G.$$

伏特計總電阻值  $R_V$  即：

$$R_V = nR_G.$$

### (二) 使用須知

- 一般電阻大，在數十萬歐姆以上，並聯可視為不影響電流。
- 無須串連電阻器。
- 一般分正負極，正極接高電位，負極接低電位。
- 使用前（含換檔位後）須調整歸零鈕使指針歸零。
- 檔位表示最大可測量值。有不同測量範圍者應由大而小測量直到到達大於測量值的最小檔位。

## 十六、 伏安法測電阻

利用待測電阻並聯伏特計與串聯安培計再以兩者測量值的比值求得電阻的方法。

### (一) 高電阻法/內接安培計

待測電阻與安培計串聯，其外再並聯伏特計，伏特計測得的電壓為安培計測得的電流乘以待測電阻與安培計電阻之和，測量值為待測電阻加上安培計電阻，用於測量高電阻。

### (二) 低電阻法/外接安培計

待測電阻並聯伏特計，其外再與安培計串聯，安培計測得的電流為伏特計測得的電壓除以待測電阻加上伏特計測得的電壓除以伏特計電阻，測量值的倒數為待測電阻與伏特計電阻的倒數和，用於測量低電阻。

### (三) 以高與低電阻法準確測量

以相同的端電壓的電源以高與低電阻法分別測量並聯立兩者，得待測電阻與安培計電阻。

### (四) 相對誤差

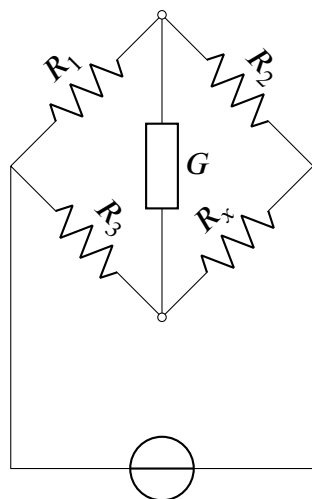
待測電阻  $R$ 、安培計電阻  $R_A$ 、伏特計電阻  $R_V$ ，則：

- 高電阻法相對誤差  $\frac{R_A}{R}$
- 低電阻法相對誤差  $\frac{-R}{R + R_V}$
- 當  $R = \frac{R_A + \sqrt{R_A^2 + 4R_A R_V}}{2}$  時兩者相對誤差相等，當  $R > \frac{R_A + \sqrt{R_A^2 + 4R_A R_V}}{2}$  時高電阻法相對誤差較小，當  $R < \frac{R_A + \sqrt{R_A^2 + 4R_A R_V}}{2}$  時低電阻法相對誤差較小。
- 令  $R_V \gg R_A$ ，則當  $R = \sqrt{R_A R_V}$  時兩者相對誤差相等，當  $R > \sqrt{R_A R_V}$  時高電阻法相對誤差較小，當  $R < \sqrt{R_A R_V}$  時低電阻法相對誤差較小。

## 十七、 惠司同電橋 (Wheatstone Bridge)

由 Samuel Hunter Christie 在 1833 年發明，並由 Charles Wheatstone 在 1843 年改進與推廣，以後者命名。

惠司同電橋由四個電阻  $R_1, R_2, R_3, R_x$  組成菱形電路，兩對角線分別有檢流計 (galvanometer) 與電源。其基本結構如下：



當電橋達到平衡，即檢流計  $G$  無電流，則滿足以下關係式：

$$\frac{R_1}{R_2} = \frac{R_3}{R_x}$$

惠司同電橋高精度、低誤差，可用於精密電阻測量，即利用三個已知電阻，測量未知電阻的阻值，或當其中一個電阻是應變計時，用來測量應變變化等，測量時可將其中一個電阻使用可變電阻或滑動與待測物之連接點。

## 十八、 三用電表 (Multimeter)

### (一) 直流電流

- 轉鈕轉至 DCA (或 DCmA)，依電流強度選取檔位。
- 與待測電路串聯。
- 負極探針插於 COM 接頭。
- 數位者測量大電流正極探針插於 10A 接頭，測量小電流正極插於 mA 接頭。
- 指針者正極探針插於正極接頭。

### (二) 直流電壓

- 轉鈕轉至 DCV，依電壓大小選取檔位。
- 與待測電路並聯。
- 負極探針插於 COM 接頭。
- 數位者正極探針插於 V  $\Omega$  接頭。
- 指針者正極探針插於正極接頭。

### (三) 交流電壓

- 轉鈕轉至 ACV，測得電壓為方均根電壓，依電壓大小選取檔位。
- 與待測電路並聯。
- 負極探針插於 COM 接頭。
- 數位者正極探針插於 V  $\Omega$  接頭。
- 指針者正極探針插於正極接頭。

### (四) 電阻

- 轉鈕轉至  $\Omega$ ，依電阻大小選取檔位。
- 兩探針單獨連待測物，不可將待測物接於電路中測量。
- 負極探針插於 COM 接頭。
- 數位者正極探針插於 V  $\Omega$  接頭。
- 指針者正極探針插於正極接頭。
- 可用電阻檔位測量是否斷路，若測量值為無限大表示斷路，空氣電阻視為無限大。

### (五) 使用須知

- 數位者部分使用前須開機，使用後須關機。
- 使用前 (含換檔位後) 須調整歸零鈕使指針歸零。

- 數位者檔位表示最大可測量值，且其測量值除以指針刻度的倍率一般為最大可測量值的二十分之一倍；指針者檔位一般表示測量值除以指針刻度的倍率，且其最大可測量值一般為上一較大倍率的刻度一表示之值。有不同測量範圍者應由大而小測量直到到達大於測量值的最小檔位。

## 第八節 電磁感應 (Electromagnetic Induction)

### 一、 迴路的磁通量

當考慮的導體形成一封閉迴路 (Closed loop) 時，考慮電流通過的封閉曲線圍成的曲面為  $S$  ( $S$  可任選，因為高斯磁定律保證通過邊界相同的曲面的磁通量均相同)，通過該導體的磁通量定義為通過  $S$  的磁通量。

$N$  匝線圈，一匝為一曲面  $S$ ，則該線圈的磁通量為  $S$  的磁通量的  $N$  倍，對於平面  $S$  可簡化為：

$$\Phi_B = N \mathbf{B} \cdot \mathbf{S}.$$

### 二、 法拉第 (Faraday) 發現電磁感應

1831 年法拉第發現當通過某導體的磁場變動時會在其上產生感應電流。

### 三、 冷次定律 (Lenz's law)

1834 年冷次提出，由於磁通量改變而產生的感應電流，所產生的磁通量總是抗拒磁通量的改變。

### 四、 馬克士威第三方程 (Maxwell's third equation) – 法拉第電磁感應定律 (Faraday's law of electromagnetic induction)

變動磁場產生電場/磁動生電/電磁感應。

感應電動勢產生的電流稱感應電流 (Induced current)。

#### (一) 法拉第電磁感應定律-微分形式

令感應電動勢 (Induced electromotive force)  $\mathbf{E}$ ：

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}.$$

#### (二) 法拉第電磁感應定律-積分形式

對於封閉路徑  $l = \partial S$  圍成的曲面  $S$ ，令  $S$  磁通量  $\Phi_B$ ，感應電動勢  $\mathbf{E}$  (以正電荷逆時針繞曲面正方向會獲得電位能者為正)：

$$\oint_l \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = -\frac{d}{dt} \iint_S \mathbf{B} \cdot d\mathbf{S} = -\frac{d\Phi_B}{dt}.$$

## 五、 動生電動勢 (Motional electromotive force)

### (一) 動生電動勢 (Motional electromotive force)

動生電動勢指導體在磁場中移動所產生的感應電動勢，是感應電動勢的一例。令導體兩端點定向連線  $\mathbf{l}$ ，移動速度  $\mathbf{v}$ ，動生電動勢  $\mathcal{E}$ （以正電荷自  $\mathbf{l}$  始點移至其終點會獲得電位能為正）為：

$$\mathcal{E} = \int_{\mathbf{l}} (\mathbf{v} \times \mathbf{B}) \cdot d\mathbf{l}.$$

*Proof.*

導體在  $dt$  中通過定向面積：

$$d\mathbf{S} = \mathbf{v} \times \mathbf{l} dt.$$

磁通量時變率：

$$\frac{d\Phi_B}{dt} = \mathbf{B} \cdot \frac{d\mathbf{S}}{dt} = (\mathbf{v} \times \mathbf{l}) \cdot \mathbf{B} = (\mathbf{B} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{l}.$$

由法拉第電磁感應定律：

$$\mathcal{E} = -\frac{d\Phi_B}{dt} = \int_{\mathbf{l}} (\mathbf{v} \times \mathbf{B}) \cdot d\mathbf{l}.$$

□

### (二) 弗萊明右手法則 (Fleming's right-hand rule)

右手拇指、食指、中指垂直，一導體在右手食指所指方向的磁場中向右手拇指所指方向移動，則產生右手中指方向之動生電動勢。

### (三) 感應電場 (Induced electric field)

電荷在磁場  $\mathbf{B}$  中以速度  $\mathbf{v}$  移動時，勞倫茲力磁力項會對正、負電荷分別施以  $\mathbf{v} \times \mathbf{B}$  與  $-\mathbf{v} \times \mathbf{B}$  方向的力，當電荷在該方向可自由移動時（如導體中的自由電子），分布不均的電荷會產生一電場，稱感應電場  $\mathbf{E}$ 。

若正負電荷得以分離至感應電場產生的勞倫茲力電力項與前述磁力項相消，則達平衡而不再分離，此時：

$$\mathbf{E} = -\mathbf{v} \times \mathbf{B}.$$

## 六、 霍爾效應 (Hall effect)

當導體有電流通過且在磁場中，電荷載子受動生電動勢偏向一邊，繼而產生電位差，最終電荷載子產生的感應電場產生的電力與磁場產生的磁力平衡，使後來的電流可順利通過而非聚集，此時的電位差稱霍爾電壓 (Hall voltage)。

### (一) 感應電場

令電荷載子漂移速度  $\mathbf{v}_d$ 、磁場  $\mathbf{B}$ 、感應電場  $\mathbf{E}$ ：

$$\mathbf{E} = -\mathbf{v}_d \times \mathbf{B}.$$

其中令該種電荷載子所帶電荷乘以其體積密度  $\rho$ 、貢獻電流密度  $\mathbf{J}$ ：

$$\mathbf{J} = \rho \mathbf{v}_d.$$

## (二) 霍爾電壓 (Hall voltage)

令距離  $l$ ，電荷載子所帶電荷乘以其體積密度  $\rho$ ，霍爾電壓  $V_H$ ：

$$V_H = \int_l \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l}.$$

## (三) 金屬

金屬的電荷載子為自由電子，帶電荷  $-e$ ，令其自由電子體積密度  $n$ ，其霍爾電壓：

$$V_H = \int_l \frac{\mathbf{J} \times \mathbf{B}}{ne} \cdot d\mathbf{l}.$$

對於電流密度垂直於磁場者，令感應電場量值  $E$ 、磁場量值  $B$ 、截面積  $A$ 、電流  $I$ ：

$$V_H = El = \frac{IBl}{neA}.$$

## (四) 半導體

半導體的電荷載子為帶電荷  $-e$  的自由電子與帶電荷  $e$  的電洞，受磁力向相反方向聚集。自由電子濃度本徵半導體 (Intrinsic semiconductors) 約  $10^{16} \text{ m}^{-3}$  級別，摻雜半導體 (Extrinsic semiconductors) 約  $10^{18} \text{ m}^{-3}$  至  $10^{20} \text{ m}^{-3}$  級別，金屬約  $10^{28} \text{ m}^{-3}$  至  $10^{29} \text{ m}^{-3}$  級別，半導體的電荷載子濃度小於金屬。本徵半導體電子與電洞濃度相當，可能使霍爾電壓相抵銷或變化複雜。摻雜半導體由主要載子功效主要霍爾電壓，因濃度小於金屬而使霍爾電壓大於金屬。

# 七、 實例

## (一) 電磁感應拋射實驗

電磁鐵裝置上方套一金屬環，電磁鐵接通時產生磁場，金屬環上發生電磁感應，使兩者相斥，金屬環拋射出。

## (二) 法拉第弔詭 (Faraday paradox)

在有電動勢時導體中的自由電子會產生電流。假設我們有一個導體圓盤放在垂直於圓盤平面的均勻磁場中，我們在圓盤的中心和邊緣之間放置一個導線並測量兩端的電壓。當圓盤旋轉時，根據法拉第定律，我們應該測量到動生電動勢。但如果我們將整個裝置（磁場、圓盤和導線）一起旋轉，我們仍然可以測到動生電動勢。

## (三) 法拉第圓盤單極發電機 (Faraday disk homopolar generator)

金屬圓盤在磁場中轉動輸出直流電。

## (四) 發電機 (Electric generator)

發電機的主要功能是將機械能轉換成電能。其基本結構包括：

- 定子 (Stator)：靜止的部分，內部有磁鐵或一組固定的繞組（線圈）形成的電磁鐵作為磁場系統，產生固定的磁場。



- 轉子 (Rotor)：旋轉的部分，內部有繞組，受機械能轉動，使受定子之磁場產生感應電流。
- 換向器/整流子 (Commutator)：在直流或異步交流發電機中使用的裝置，通常由銅片和絕緣材料構成，能夠使轉子繞組在轉動時與輸出電流至外部導線接觸方向不斷反轉。對於直流發電機一般為兩半圓開口環 (Split rings)。
- 刷子 (Brushes)：與換向器接觸的碳或銅刷子，幫助電流傳輸。同步交流發電機則不用。
- 集電滑環 (Slip rings)：同步交流發電機中輸出電流的裝置，一般為兩圓形環。

以同步交流發電機為例，感應電動勢  $\mathcal{E}$ 、磁場  $\mathbf{B}$  量值  $B$ 、線圈定向曲面  $\mathbf{S}$  面積  $S$ 、匝數  $N$ 、旋轉角頻率  $\omega$ 、時間  $t$ ：

$$\begin{aligned}\mathcal{E} &= N\mathbf{B} \cdot \mathbf{S} \\ &= -NBS \frac{d\cos(\omega t)}{dt} \\ &= \omega NBS \sin \omega t.\end{aligned}$$

### (五) 變壓器 (Transformer)

變壓器是一種被動元件，可將電能從一個電路傳輸到其他電路且電壓不同。變壓器由一磁芯（軟鐵芯環）上纏繞主線圈 (Primary coil) 與一至多個副線圈 (Secondary coil) 組成，各線圈間互不以導體接觸。線圈的磁通量變化比值等於其線圈匝數比值，故依法拉第電磁感應定律，感應電動勢比值等於其線圈匝數比值。副線圈匝數大於主線圈為升壓變壓器，副線圈匝數小於主線圈為降壓變壓器。理性情況下，電壓等於電動勢，副線圈總功率等於主線圈功率。對於單一副線圈，線圈的電流比值之倒數等於其線圈匝數比值。

### (六) 電磁爐 (Induction cooker)

電磁爐的主要功能是將電能轉換成熱能，加熱金屬鍋具。其基本結構包括：

- 電磁線圈 (Induction coil)：電磁爐的核心部分，通常位於爐面下方，由銅線繞製而成。當交流電流通過這些線圈時，會產生變化的磁場。
- 爐面 (Cooktop)：通常由玻璃陶瓷製成，能夠承受高溫並且易於清潔。爐面上有一個或多個加熱區域，覆蓋在電磁線圈上方。
- 控制面板 (Control Panel)：用於設定加熱功率、時間等，電磁爐會根據設定調節電磁線圈的電流。
- 冷卻系統 (Cooling System)：包括風扇和散熱片，用於散熱以防止電磁線圈過熱。這些部件幫助保持電磁爐的工作溫度在安全範圍內。
- 溫度感測器 (Temperature Sensor)：用於監測爐面的溫度或鍋具的溫度，並將信息傳送給控制系統，以調整加熱功率。
- 安全裝置 (Safety Devices)：包括過熱保護、過電流保護、故障警報等，旨在確保使用過程中的安全性。
- 金屬鍋具：金屬材料在電磁線圈形成變動磁場中產生渦電流，渦電流在鍋具內發生電流熱效應而加熱之。

## (七) 電吉他

電吉它上有一小段磁化琴弦，旁放置感應線圈，磁化琴弦振動時線圈的磁通量改變，產生感應電動勢，可將琴弦振動轉換成電流訊號。

## (八) 基布爾秤 (Kibble balance) / 瓦特天平 (Watt balance)

基布爾秤主要由以下幾個部分組成：

- 懸掛系統與天平臂：待測物被懸掛在一個天平臂的一端，另一端連接電磁線圈。天平臂必須高穩定性，並具有低摩擦的支點（例如空氣軸承）。
- 線圈與均勻磁場：線圈位於一個均勻的強磁場中，常使用強力永久磁鐵（如釹鐵硼磁鐵）或電磁鐵來提供。線圈受電磁感應產生感應電流，產生向上的勞侖茲力與重力平衡。
- 光學干涉儀：測量線圈的速度。
- 電壓與電流計：使用約瑟夫森效應（Josephson effect）測量電壓。量子霍爾效應（Quantum Hall effect, QHE）測量電流。

基布爾秤有兩種測量模式：

- 力平衡模式/靜態模式：即一種電流天平。待測物質量  $m$ 、等效重力加速度量值  $g$ 、均勻磁場量值  $B$ 、線圈有效長度  $l$ 、線圈電流  $I$ 、線圈不移動：

$$mg = IlB.$$

- 速度模式/動態模式：待測物質量  $m$ 、等效重力加速度量值  $g$ 、均勻磁場量值  $B$ 、線圈有效長度  $l$ 、線圈不施加電流、線圈在磁場中以速率  $v$  垂直磁場移動、動生電動勢  $\mathcal{E}$ ：

$$\mathcal{E} = vBl.$$

由於均勻磁場量值與線圈等效長度較難直接測量，故以速度模式/動態模式測量不確定度較小的電壓  $V$ （以知動生電動勢）與速率，得到  $Bl$  並代入力平衡模式/靜態模式中使用，使力平衡模式/靜態模式僅需測量不確定度較小的電流。聯立得：

$$mg = \frac{\mathcal{E}I}{v}.$$

基布爾秤的發展促成了 2019 年國際單位制（SI）的重新定義，將公斤單位改為基於普朗克常數的物理量，而不再依賴國際公斤原器。

## 第九節 電磁波 (Electromagnetic waves)

### 一、 歷史

- 1862 年：馬克士威提出馬克士威方程，並據之預測電磁波的存在及其速度與實驗測得之光速相同，故推測光是電磁波。
- 1887 年：赫茲（Hertz）藉由實驗證實了電磁波的存在與其速度為光速。

## 二、 非齊次電磁波方程 (Inhomogeneous electromagnetic wave equation)

根據法拉第電磁感應定律與安培-馬克士威定律：

$$\begin{aligned} & \nabla \times (\nabla \times \mathbf{E}) \\ &= \nabla \times \left( -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \right) \\ &= -\frac{\partial}{\partial t} (\nabla \times \mathbf{B}) \\ &= -\frac{\partial}{\partial t} \left( \mu \epsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} + \mu \mathbf{J}_f \right) \\ &= -\mu \epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2} - \mu \frac{\partial \mathbf{J}_f}{\partial t} \\ & \nabla \times (\nabla \times \mathbf{B}) \\ &= \nabla \times \left( \mu \epsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} + \mu \mathbf{J}_f \right) \\ &= \mu \epsilon \frac{\partial}{\partial t} (\nabla \times \mathbf{E}) + \mu \nabla \times \mathbf{J}_f \\ &= \mu \epsilon \frac{\partial}{\partial t} \left( -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \right) + \mu \nabla \times \mathbf{J}_f \\ &= -\mu \epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{B}}{\partial t^2} + \mu \nabla \times \mathbf{J}_f \end{aligned}$$

對於任意三維向量場  $\mathbf{F}$ ：

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbf{F}) = \nabla (\nabla \cdot \mathbf{F}) - \nabla^2 \mathbf{F}$$

根據高斯定律與高斯磁定律：

$$\begin{aligned} \nabla \cdot \mathbf{E} &= \frac{\rho}{\epsilon_0} \\ \nabla \cdot \mathbf{B} &= 0. \end{aligned}$$

得非齊次電磁波方程：

$$\begin{aligned} \left( \frac{1}{\mu \epsilon} \nabla^2 - \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right) \mathbf{E} &= \frac{1}{\epsilon_0} \nabla \rho + \frac{1}{\epsilon} \frac{\partial \mathbf{J}_f}{\partial t} \\ \left( \frac{1}{\mu \epsilon} \nabla^2 - \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right) \mathbf{B} &= -\frac{1}{\epsilon} \nabla \times \mathbf{J}_f \end{aligned}$$

## 三、 齊次電磁波方程 (Homogeneous electromagnetic wave equation)

當無電磁波源，即前述非齊次電磁波方程右側均為零時，有齊次電磁波方程，簡稱電磁波方程：

$$\begin{aligned} \left( \frac{1}{\mu \epsilon} \nabla^2 - \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right) \mathbf{E} &= 0 \\ \left( \frac{1}{\mu \epsilon} \nabla^2 - \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right) \mathbf{B} &= 0 \end{aligned}$$

## 四、 光速 (Speed of light)

波速為：

$$v = \frac{1}{\mu \epsilon}.$$

電場與磁場關係為：

$$\nabla \times \mathbf{E} = \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$
$$v^2 \nabla \times \mathbf{B} = \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t}$$

對於自由空間，波速即真空光速：

$$c = \frac{1}{\mu_0 \epsilon_0}.$$

## 五、 平面波 (Plane wave) 解

令電場有向振幅  $\mathbf{E}_0$ 、磁場有向振幅  $\mathbf{B}_0$ ，齊次電磁波方程的平面波解為：

$$\mathbf{k} \cdot \mathbf{E} = \mathbf{k} \cdot \mathbf{B} = \mathbf{E} \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{E}(\mathbf{r}, t) = \mathbf{E}_0 e^{i(\mathbf{k} \cdot \mathbf{r} - \omega t)}$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}, t) = \mathbf{B}_0 e^{i(\mathbf{k} \cdot \mathbf{r} - \omega t)}$$

$$\mathbf{E} = -\frac{\mathbf{k} \times \mathbf{B}}{\omega}$$

$$\frac{\mathbf{k}}{\omega} = \frac{\mathbf{E} \times \mathbf{B}}{|\mathbf{B}|^2}.$$

## 六、 波參數關係

$$\omega = 2\pi \cdot \nu$$

$$\mathbf{k} = \frac{2\pi}{\lambda} \hat{\mathbf{v}}$$

$$k = |\mathbf{k}|$$

$$\mathbf{v} = \nu \lambda \hat{\mathbf{v}} = \frac{\omega}{\mathbf{k}}$$

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

$$\begin{aligned} \mathbf{v}_g &= \frac{\partial \omega}{\partial \mathbf{k}} \\ &= \frac{c}{n + \omega \cdot \frac{\partial n}{\partial \omega}} \\ &= \mathbf{v} \left( 1 + \frac{\lambda}{n} \frac{\partial n}{\partial \lambda} \right) \\ &= \mathbf{v} - \lambda \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial \lambda} \\ &= \mathbf{v} + \mathbf{k} \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial \mathbf{k}} \end{aligned}$$

## 七、 電磁波的能量密度

$$u = \frac{1}{2\mu} \mathbf{B}^2 + \frac{\epsilon}{2} \mathbf{E}^2$$

## 八、 拉莫爾公式 (Larmor formula)

非相對論性點電荷  $q$  在加速度量值  $a$  的狀態下釋放電磁波的總功率  $P$  為：

$$P = \mu_0 \frac{q^2 a^2}{6\pi c}$$

## 九、 電磁波頻譜 (Electromagnetic spectrum)

光色為  $c$  下：

名稱	頻率範圍	波長範圍	能量範圍
伽馬 ( $\gamma$ ) 射線	300 EHz - 30 EHz	1 pm - 10 pm	1.24 MeV - 124 keV
硬 X 射線 (HX)	30 EHz - 3 EHz	10 pm - 100 pm	124 keV - 12.4 keV
軟 X 射線 (SX)	3 EHz - 30 PHz	100 pm - 10 nm	12.4 keV - 124 eV
極端紫外線 (EUV)	30 PHz - 3 PHz	10 nm - 100 nm	124 eV - 12.4 eV
近紫外線 (NUV)	3 PHz - 790 THz	100 nm - 380 nm	12.4 eV - 3.26 eV
可見光紫色 (Violet)	790 THz - 670 THz	380 nm - 450 nm	3.26 eV - 2.75 eV
可見光藍色 (Blue)	670 THz - 620 THz	450 nm - 485 nm	2.75 eV - 2.56 eV
可見光青色 (Cyan)	620 THz - 600 THz	485 nm - 500 nm	2.56 eV - 2.48 eV
可見光綠色 (Green)	600 THz - 530 THz	500 nm - 565 nm	2.48 eV - 2.19 eV
可見光黃色 (Yellow)	530 THz - 510 THz	565 nm - 590 nm	2.19 eV - 2.1 eV
可見光橘色 (Orange)	510 THz - 480 THz	590 nm - 625 nm	2.1 eV - 1.98 eV
可見光紅色 (Red)	480 THz - 400 THz	625 nm - 750 nm	1.98 eV - 1.65 eV
近紅外線 (NIR)	400 THz - 30 THz	750 nm - 10 $\mu$ m	1.65 eV - 124 meV
中紅外線 (MIR)	30 THz - 3 THz	10 $\mu$ m - 100 $\mu$ m	124 meV - 12.4 meV
遠紅外線 (FIR)	3 THz - 300 GHz	100 $\mu$ m - 1 mm	12.4 meV - 1.24 meV
極高頻 (EHF) 微波	300 GHz - 30 GHz	1 mm - 10 mm	1.24 meV - 124 $\mu$ eV
超高頻 (SHF) 微波	30 GHz - 3 GHz	10 mm - 100 mm	124 $\mu$ eV - 12.4 $\mu$ eV
特高頻 (UHF) 微波	3 GHz - 300 MHz	100 mm - 1 m	12.4 $\mu$ eV - 1.24 $\mu$ eV
甚高頻 (VHF) 無線電波	300 MHz - 30 MHz	1 m - 10 m	1.24 $\mu$ eV - 124 neV
高頻 (HF) 無線電波	30 MHz - 3 MHz	10 m - 100 m	124 neV - 12.4 neV
中頻 (MF) 無線電波	3 MHz - 300 kHz	100 m - 1 km	12.4 neV - 1.24 neV
低頻 (LF) 無線電波	300 kHz - 30 kHz	1 km - 10 km	1.24 neV - 124 peV
甚低頻 (VLF) 無線電波	30 kHz - 3 kHz	10 km - 100 km	124 peV - 12.4 peV
特低頻 (ULF) 無線電波	3 kHz - 300 Hz	100 km - 1 Mm	12.4 peV - 1.24 peV
超低頻 (SLF) 無線電波	300 Hz - 30 Hz	1 Mm - 10 Mm	1.24 peV - 124 feV
極低頻 (ELF) 無線電波	30 Hz - 3 Hz	10 Mm - 100 Mm	124 feV - 12.4 feV

## 十、 各波段電磁波的應用

- 無線電波：應用振幅調變、頻率調變、相位調變 (Phase modulation) 等技術，狹窄頻帶的無線電波即可傳遞資訊。常用於無線通訊、廣播、雷達。
- 微波：常用於 Wi-Fi、微波爐。
- 紅外線：人體熱輻射大致處於紅外線，可用於熱感攝影。物質主要吸收的輻射熱為紅外線，以旋轉或振動等方式吸收。常用於遙控器、熱感攝影。
- 可見光：人類眼睛可見的頻帶。顏色依視頻率而定。

- 紫外線：可協助皮膚製造維生素 D，但曝曬過量易曬傷與誘發皮膚癌。可殺死微生物。常用於消毒、殺菌、鈔票防偽辨識。
- X 射線：穿透力強，身體組織對其吸收率不同，可用於拍攝身體內部結構的影響。X 射線波長與一般晶格長度相近，可用繞射現象研究晶格結構。常用於放射性醫療。
- 伽瑪射線：通常是核反應放出，其能量足以殺死細胞，可用於腫瘤治療。常用於放射性醫療。

## 十一、 無線射頻辨識系統 (Radio frequency identification, RFID)

- RFID 標籤 (Tag)：附著在物品上的裝置，內含負責儲存資料與處理通訊的晶片 (Integrated Circuit, IC)。根據供電方式可分為：
  - 被動式 (Passive)：無內建電池，靠讀取器發出的電磁波讓 RFID 標籤中的線圈產生感應電流供電，並回應訊號，成本低、壽命長，但讀取距離較短 (通常在幾公分到數公尺)。
  - 主動式 (Active)：內建電池，可主動發送訊號，讀取距離較遠 (數十公尺以上)，適用於物流或大型設備追蹤。
  - 半主動式 (Semi-passive)：內建電池但不主動發射，仍需讀取器激活，適用於感測器應用。
- RFID 讀取器 (Reader)：具有發射器 (Transmitter)，負責發射特定頻率的無線電波以喚醒標籤，與接收器 (Receiver)：負責接收標籤的回應訊號並解碼。
- 後端系統 (Backend System)：負責儲存、分析 RFID 讀取器收集到的數據。

RFID 使用的電磁波頻率愈大，適用距離愈大：

- 低頻 (LF)：短距離 (10 公分內)，常用於動物識別晶片、門禁卡等。
- 中頻 (MF) 至高頻 (HF)：中距離 (1 公尺內)，常用於電子票證、電子支付等。
- 近場通訊 (Near-field communications, NFC)：利用 13.56 MHz 的電磁波以 106 kbit/s、212 kbit/s 或 424 kbit/s 傳遞資料的 RFID 系統。
- 微波：遠距離，物流、交通、倉儲管理、GPS 追蹤等。

## 十二、 偏振 (Polarization)

電磁波中的振動方向以偏振表示。

### (一) s 偏振 (s polarization) /垂直 (German: senkrecht) 偏振與 p 偏振 (p polarization) /平行 (parallel) 偏振

s 偏振指電磁波的電場垂直於入射平面；p 偏振指電磁波的電場平行於入射平面。一個電磁波可以分解成偏振方向相互垂直的兩個單一偏振方向的電磁波。

### (二) 偏振片/偏振器 (Polarizer)

指可以過濾入射光僅使特定偏振光通過的光學元件。兩個相互垂直的偏振片可以阻擋所有的電磁波。

### (三) 太陽眼鏡

太陽眼鏡的鏡片為偏振片，阻擋一部分的光故視野較暗，光經過反射後在不同偏振方向強度不同，配戴偏振片時可過濾許多角度的漫射，降低周遭漫射的干擾，使景物顯得較清晰，色彩對比較鮮明。

### (四) 立體電影

立體電影係以兩個視角稍微不同的攝影機同時拍攝兩個影像，並以偏振方向相互垂直的光分別播放兩者，觀影時兩眼分別配戴該二偏振方向的偏振片，產生立體效果。

## 第十節 地磁

### 一、 地磁（場）(Earth's magnetic field/Geomagnetic field)

#### (一) 可能成因

地核溫度遠高於鐵和鎳的居禮溫度，鐵、鎳失去鐵磁性。一般認為，地球液態外核乃赴韓鐵之導電流體，受熱能供給形成對流，再因地球自轉感應出地磁。一般認為地核熱能主要源自於放射性元素衰變。

#### (二) 自然存磁性/天然剩餘磁性/天然剩磁 (Natural remanent magnetization)

是岩石或沉積物的永久磁力，保留了礦物在岩漿中結晶時或沉積物在沉積時的地球磁場方向的記錄。

#### (三) 地磁極

地球表面地球磁場方向垂直向下的點稱地磁 S 極/地磁北極 (Geomagnetic north pole)，約在加拿大西北方與地理北極相距約 1000 公里處；地球表面地球磁場方向垂直向上的點稱地磁 N 極/地磁南極 (Geomagnetic south pole)，約在澳洲南方與地理南極相距約 2860 公里處。地磁軸與地軸約夾  $11^\circ$ 。地磁場大小約  $5 \times 10^{-5}$  特斯拉 = 0.5 高斯，愈近地磁極愈大，兩極約  $6 \times 10^{-5}$  特斯拉 = 0.6 高斯。

#### (四) 磁偏角 (Magnetic declination/variation)

測量地至地磁北極射線相對於測量地至地理北極射線的夾角  $\theta$ ，東為正，因地而異，略與緯度正相關，赤道磁偏角最大處約  $11^\circ$ ，臺灣約  $-3^\circ$  至  $-4^\circ$ 。

#### (五) 磁傾角 (Magnetic dip/inclination)

地磁磁場與地平線的夾角  $\phi$ ，向下為正，略為愈北愈正、愈南愈負、赤道為零、地磁北極為  $90^\circ$ 、地磁南極為  $-90^\circ$ ，臺北磁傾角約  $37^\circ$ 。

### 二、 磁層 (Magnetosphere)

當太陽風與具有發達磁場的行星（例如地球、木星或土星）相交時，粒子會因洛倫茲力而偏轉。這個區域被稱為磁層，使粒子繞著行星飛行，而不是轟擊大氣層或表面。地球磁層在面向太陽的一側大致呈弓狀突起，半徑約為地球的半徑十倍；然後在另一側拉出一條長尾跡，半徑約為地球的半徑千倍。

### (一) 磁層頂 (Magnetopause)

磁層的邊界層。

### (二) 船震波/弓形震波/弓形衝擊波 (Bow shock)

是太陽風與行星的磁層頂相遇處形成的震波。

### (三) 磁鞘 (Magnetosheath)

介於弓形衝擊波面與磁層頂間的區域。

## 三、 范艾倫輻射帶 (Van Allen radiation belt)

是一個高能帶電粒子的區域，其中大部分粒子來自太陽風，少部分來自宇宙射線，被行星的磁層捕獲並環繞在該行星周圍。地球有兩層這樣的環帶，並且有時可以臨時創建其它的。內范艾倫輻射帶通常在地球上空從 0.2 到 2 個地球半徑的高度；外范艾倫輻射帶通常在地球上空 3 到 10 個地球半徑的高度，主要由地球磁層捕獲的高能 (0.1–10MeV) 電子組成。

## 四、 極光 (Aurora)

地球上的極光是由於來自范艾倫輻射帶的帶電高能粒子被地磁場導引帶進地球大氣層，並與大氣電離層中的原子碰撞導致電子向外躍遷，並在向內躍遷時造成發光現象。好發於太陽發生磁暴時。一般來說，氧放出綠色或褐紅色，氮放出藍色、紫色或紅色。

## 五、 帶電粒子受地磁運動

帶電粒子射入地磁場，若其速度垂直磁場則行等速率迴旋運動，若其速度有平行磁場的分量則行螺旋運動靠近地磁極，且由於地磁愈近兩極愈大，故其運動軌跡曲率半徑漸減。由於帶電粒子向兩磁極集中，故極光好發於兩磁極附近。

## 第十一節 非侵入式的神經影像技術

### 一、 腦波 (Brain wave)

大腦中的神經元 (neuron) 通過動作電位 (action potential) 傳遞訊號，並在突觸後電位 (postsynaptic potential) 影響下，產生局部電流，當大量神經元同步活躍時，誘發微弱的電場變化與磁場，並改變腦中磁矩排列。

波形類型	頻率範圍	主要功能與狀態
$\delta$ 波	0.5-4 Hz	深度睡眠、昏迷
$\theta$ 波	4-8 Hz	睡夢、冥想、創意
$\alpha$ 波	8-13 Hz	放鬆、休息
$\beta$ 波	13-30 Hz	專注、思考
$\gamma$ 波	>30 Hz	高階認知、記憶



## 二、 腦電圖/腦電波儀 (Electroencephalography, EEG)

EEG 通常使用國際 10-20 系統來安裝電極（例如 Fp1、Fp2、O1、O2 等），電極偵測來自大腦皮質的電位變化，通常範圍為微伏特級別。接著訊號放大如低通濾波（去除肌肉活動雜訊）、高通濾波（去除直流漂移）與帶阻濾波（去除 50/60 Hz 電力噪音）。

## 三、 腦磁圖/腦磁波儀 (Magnetoencephalography, MEG)

MEG 主要利用超導量子干涉儀 (SQUID, Superconducting Quantum Interference Device) 來檢測這些極微弱的磁場變化。SQUID 具有極高的磁場靈敏度，可以偵測到  $10^{-15}$  特斯拉級別的磁場變化，比地磁場（約 50 微特斯拉）還要小上百億倍，會感應來自神經元電流的磁場，並轉換為可分析的電訊號，再透過數學模型（如最小平方誤差法或貝葉斯方法）來反推訊號來源，確定大腦活動的位置和時間模式。

## 四、 磁振造影 (Magnetic Resonance Imaging, MRI)

MRI 是一種非侵入式的醫學影像技術，主要利用核磁共振現象 (Nuclear Magnetic Resonance, NMR) 來產生人體內部的高解析度影像，主要涉及強磁場、射頻脈衝 (RF Pulse)、氫原子核自旋磁矩共振來重建影像。

- 拉莫爾頻率 (Larmor frequency)：人體內約 70% 是水，其中氫原子自旋 (spin) 磁矩在強磁場中會沿磁場方向排列，並呈現拉莫爾進動 (Larmor precession)，即繞著磁場軸旋轉，其頻率稱為拉莫爾頻率，等於磁通量密度乘以氫核的磁旋比 (gyromagnetic ratio)，後者約為 42.58 MHz/T。
- 射頻脈衝 (Radio Frequency Pulse, RF Pulse)：當向組織發送與拉莫爾頻率匹配的射頻脈衝時，氫質子的磁矩會吸收能量，並從磁場方向偏轉。當 RF 脈衝關閉後，質子會逐漸回到原來的平衡狀態，釋放出射頻訊號，這個過程稱為弛豫 (relaxation)。
- 弛豫時間 (Relaxation Time)：MRI 主要依靠縱向弛豫時間  $T_1$  與橫向弛豫時間  $T_2$  來形成影像，前者代表質子回復到靜磁場方向的過程，後者代表質子相互干擾導致橫向磁化消失的過程。
- 梯度磁場 (Gradient Magnetic Field)：通過額外施加梯度磁場，讓不同區域的拉莫爾頻率稍有變化，這樣可以利用傅立葉變換 (Fourier Transform, FT) 將接收到的訊號轉換為影像。

加權影像：

- $T_1$  加權影像：脂肪亮，水暗，適合觀察解剖結構。
- $T_2$  加權影像：水亮，脂肪暗，適合檢測水腫、腦脊液、病變區域。
- 質子密度影像 (PDW)：強調質子濃度，組織對比較低。

應用：

- 功能性磁振造影 (fMRI) 用於研究大腦活動，透過血氧水平變化 (BOLD) 來觀察神經活動。
- 磁振血管造影 (Magnetic Resonance Angiography, MRA) 用於檢測血管狹窄或阻塞。