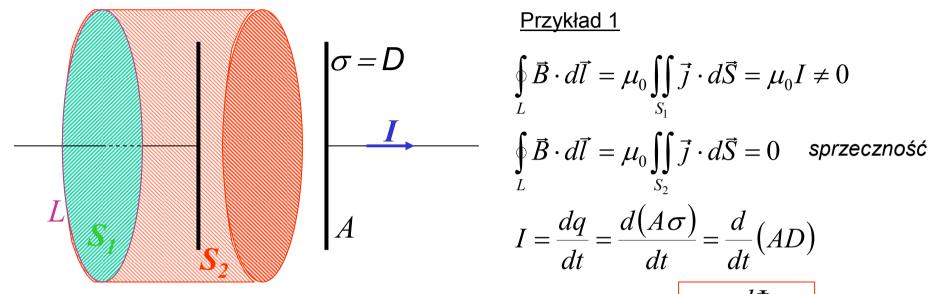
RÓWNANIA MAXWELLA

- Prąd przesunięcia
- Równania Maxwella
- Fale elektromagnetyczne
- Płaskie fale elektromagnetyczne
- Wektor Pointinga
- Warunki brzegowe dla równań Maxwella

PRAD PRZESUNIĘCIA

Prawo Ampere'a jest niepełne, ponieważ pozostaje w sprzeczności z zasadą zachowania ładunku



Wprowadzamy pojęcie prądu przesunięcia
$$\Phi_D \equiv \iint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} \Rightarrow I_p \equiv \frac{d\Phi_D}{dt}$$

Strumień wektora indukcji magnetycznej

Przykład 2

Dla dowolnego wektora **w**

$$div(rot\vec{w}) = 0 \Rightarrow div(rot\vec{H}) = 0$$

Z prawa Ampere'a

$$rot\vec{H} = \vec{j} \Rightarrow div\vec{j} = 0$$

Gęstość prądu j spełnia równanie ciągłości, gdzie ρ - gestość ładunku

$$div\vec{j} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0 \Rightarrow div\vec{j} \neq 0$$
 W ogólności więc div \vec{j} nie znika i znów pojawia się

sprzeczność

Suma prądu przewodzenia i prądu przesunięcia pozostaje stała

Ponadto prawo Ampere'a i prawo Faradaya są niesymetryczne

$$rot \vec{E} = -rac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$
 Pole elektryczne jest indukowane przez zmienne pole magnetyczne

$$rot\vec{B}=\mu_0\vec{J}$$
 Pole magnetyczne jest indukowane przez przepływ prądu elektrycznego, a powinno być również indukowane przez zmienne pole elektryczne

Wniosek: w prawie Ampere'a należy dokonać zamiany

$$\vec{j} \to \vec{j} + \vec{j}_p = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

RÓWNANIA MAXWELLA

Równania Maxwella opisują całą elektrodynamikę klasyczną. Jest to pierwsza w fizyce kompletna teoria pola i pierwsza unifikacja oddziaływań (elektrycznych i magnetycznych)

$$\iint_{S} \vec{D} \cdot d\vec{S} = q \Leftrightarrow \nabla \cdot \vec{D} = \rho \qquad \text{Prawo Gaussa}$$

$$\iint_{S} \vec{D} \cdot d\vec{S} = q \Leftrightarrow \nabla \cdot \vec{D} = \rho \qquad \text{Prawo Gaussa}$$

$$\oint_{L} \vec{E} \cdot d\vec{l} = -\frac{\partial \Phi_{B}}{\partial t} \Leftrightarrow \nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \qquad \text{Prawo Faradaya}$$

$$\iint_{S} \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0 \Leftrightarrow \nabla \cdot \vec{B} = 0$$

$$\iint_{S} \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0 \Leftrightarrow \nabla \cdot \vec{B} = 0$$

$$\oint_{I} \vec{H} \cdot d\vec{l} = I + \frac{\partial \Phi_{D}}{\partial t} \Leftrightarrow \nabla \times \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$
 Prawo Ampere'a u prąd przesunięcia

Prawo Ampere'a uwzględniające

Równania materiałowe

$$\vec{D} = \varepsilon_r \varepsilon_0 \vec{E} = \varepsilon_0 \vec{E} + \vec{P}$$

$$\vec{B} = \mu_r \mu_0 \vec{H} = \mu_0 (\vec{H} + \vec{M})$$

$$\vec{j} = \sigma \vec{E}$$

FALE ELEKTROMAGNETYCZNE

Rozpatrujemy przestrzeń bez ładunków, prądów, materiałów magnetycznych, dielektryków itp.

Równania Maxwella dla próżni

$$\Rightarrow \nabla \times (\nabla \times \vec{H}) = -\mu_r \mu_0 \varepsilon_r \varepsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2}$$

$$\nabla \times (\nabla \times \vec{H}) = \nabla \cdot (\nabla \cdot \vec{H}) - (\nabla \cdot \nabla) \vec{H} = -\nabla^2 \vec{H}$$

$$\Rightarrow -\nabla^2 \vec{H} = -\mu_r \mu_0 \varepsilon_r \varepsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \qquad \text{(oraz analogiczne równanie dla wektora } \vec{E}\text{)}$$

Równanie falowe dla fal elektroma-gnetycznych

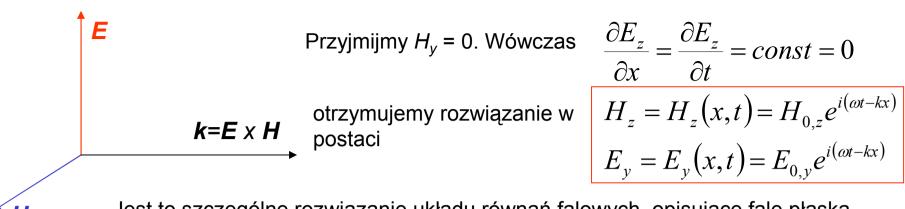
$$\Rightarrow \begin{cases} -\nabla^2 \vec{H} + \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} = 0 \\ -\nabla^2 \vec{E} + \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} = 0 \end{cases} \qquad v = \frac{1}{\sqrt{\mu_r \mu_0 \varepsilon_r \varepsilon_0}}$$

Z równań Maxwella wynika równanie falowe dla fal elektromagnetycznych

PŁASKIE FALE ELEKTROMAGNETYCZNE

Rozpatrujemy płaskie fale elektromagnetyczne, rozchodzące się wzdłuż osi Ox

$$\begin{split} \vec{E} &= \vec{E}(x,t) = \vec{E}_0 e^{i(\omega t - kx)} \\ \vec{H} &= \vec{H}(x,t) = \vec{H}_0 e^{i(\omega t - kx)} \\ \end{pmatrix} \Rightarrow \frac{\partial \vec{E}}{\partial y} = \frac{\partial \vec{E}}{\partial z} = \frac{\partial \vec{H}}{\partial y} = \frac{\partial \vec{H}}{\partial z} = 0 \\ div\vec{E} &= 0 \Rightarrow \frac{\partial E_x}{\partial x} = 0, \quad div\vec{H} = 0 \Rightarrow \frac{\partial H_x}{\partial x} = 0 \\ \nabla \times \vec{H} &= \vec{e}_x \left(\frac{\partial H_z}{\partial y} - \frac{\partial H_y}{\partial z} \right) + \vec{e}_y \left(\frac{\partial H_x}{\partial z} - \frac{\partial H_z}{\partial x} \right) + \vec{e}_z \left(\frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y} \right) = \varepsilon_r \varepsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \\ \Rightarrow 0 &= \varepsilon_r \varepsilon_0 \frac{\partial E_x}{\partial t}, \quad -\frac{\partial H_z}{\partial x} = \varepsilon_r \varepsilon_0 \frac{\partial E_y}{\partial t}, \quad \frac{\partial H_y}{\partial x} = \varepsilon_r \varepsilon_0 \frac{\partial E_z}{\partial t} \\ \nabla \times \vec{E} &= -\mu_r \mu_0 \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} \Rightarrow 0 = -\mu_r \mu_0 \frac{\partial H_x}{\partial t}, \quad -\frac{\partial E_z}{\partial x} = -\mu_r \mu \frac{\partial H_y}{\partial t}, \quad \frac{\partial E_y}{\partial x} = -\mu_r \mu \frac{\partial H_z}{\partial t} \\ \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial E_x}{\partial t} = 0 \left(\wedge \frac{\partial E_x}{\partial x} = 0 \right) \Rightarrow E_x = const = 0 \\ \frac{\partial H_x}{\partial t} = 0 \left(\wedge \frac{\partial H_x}{\partial x} = 0 \right) \Rightarrow H_x = const = 0 \end{cases} \quad \text{Wniosek: plaskie fale elektromagnetyczne są falami poprzecznymi} \end{split}$$



Jest to szczególne rozwiązanie układu równań falowych, opisujące falę płaską, spolaryzowaną liniowo, rozprzestrzeniającą się wzdłuż osi *Ox* z prędkością

$$v = \frac{1}{\sqrt{\varepsilon_0 \varepsilon_r \mu_0 \mu_r}}, \quad \text{w próżni} \quad v = c = \frac{1}{\sqrt{\varepsilon_0 \mu_0}} \approx 3 \cdot 10^8 \, \text{m/s}$$

Po wstawieniu powyższych rozwiązań do równania $-\frac{\partial H_z}{\partial x} = \mathcal{E}_r \mathcal{E}_0 \frac{\partial E_y}{\partial t}$

otrzymujemy $ikH_z = i\omega\varepsilon_r\varepsilon_0E_y$

$$\Rightarrow \frac{\left|E_{y}\right|}{\left|H_{z}\right|} = \frac{k}{\omega\varepsilon_{r}\varepsilon_{0}} = \frac{T}{\lambda}\frac{1}{\varepsilon_{r}\varepsilon_{0}} = \frac{1}{v}\frac{1}{\varepsilon_{r}\varepsilon_{0}} = \sqrt{\frac{\mu_{r}\mu_{0}}{\varepsilon_{r}\varepsilon_{0}}}$$

 $Z \equiv \sqrt{\frac{\mu_r \mu_0}{\varepsilon_r \varepsilon_0}}$ Impedancja falowa ośrodka (zależna tylko od właściwości ośrodka)

$$\nabla \times \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \quad \cdot / - \vec{E} \\
\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad \cdot / \vec{H}$$

$$+ \Rightarrow \vec{H} \cdot (\nabla \times \vec{E}) + \vec{H} \cdot \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} - \vec{E} \cdot (\nabla \times \vec{H}) + \vec{E} \cdot \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = -\vec{J} \cdot \vec{E}$$

Korzystamy z tożsamości

$$\vec{H} \cdot (\nabla \times \vec{E}) - \vec{E} \cdot (\nabla \times \vec{H}) = \nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{H})$$

$$\vec{E} \cdot \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = \vec{D} \cdot \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial t} (\vec{E} \cdot \vec{D}) = \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\varepsilon_r \varepsilon_0 E^2}{2} \right)$$

$$\vec{H} \cdot \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = \vec{B} \cdot \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial t} (\vec{H} \cdot \vec{B}) = \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{B^2}{2\mu_r \mu_0} \right)$$

Z prawa Ohma
$$\vec{j} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_s) \quad /\vec{j} \Rightarrow \vec{j} \cdot \vec{E} = \frac{\vec{j}^2}{\sigma} - \vec{j} \cdot \vec{E}_s$$
 ole fali elektromagnetycznej Pole wynikające z istnienia zewnętrznych SEM

Pole fali elektromagnetyczi

$$\nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{H}) + \frac{j^2}{\sigma} = \vec{J} \cdot \vec{E}_s - \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\varepsilon_r \varepsilon_0 E^2}{2} + \frac{B^2}{2\mu_r \mu_0} \right) / \iiint_V dV$$

$$\iiint_{V} \nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{H}) dV + \iiint_{V} \frac{j^{2}}{\sigma} dV = \iiint_{V} \vec{J} \cdot \vec{E}_{s} dV - \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{V} \left(\frac{\mathcal{E}_{r} \mathcal{E}_{0} E^{2}}{2} + \frac{B^{2}}{2\mu_{r} \mu_{0}} \right) dV$$

Moc cieplna wydzielana w obszarze V

Moc dostarczana do obszaru V przez zewnętrzne

SEM

Szybkość ubywania energii pola elektromagnetycznego z obszaru V

Wektor Pointinga

$$\vec{S} = \vec{E} \times \vec{H}$$

Z twierdzenia Gaussa
$$\iiint_V \nabla \cdot \vec{S} \ dV = \iiint_V div \vec{S} \ dV = \oiint_A \vec{S} \cdot d\vec{A}$$

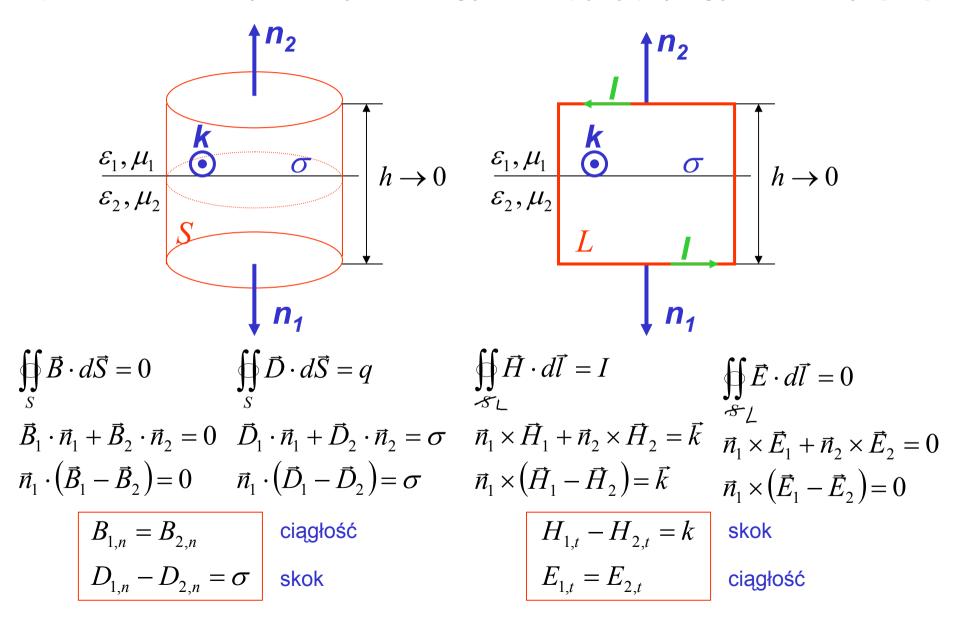
Strumień energii uchodzący z obszaru V przez powierzchnie A, ograniczająca obszar V.

Wektor Pointinga = strumień energii (ilość energii na jednostkę powierzchni w jednostce czasu, [J/m²s]) fali elektromagnetycznej

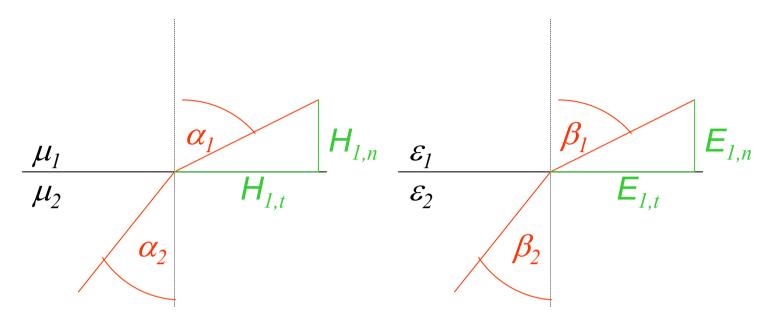
Dla fali płaskiej $|\vec{S}||\vec{k}|$

POLE ELEKTROMAGNETYCZNE NA GRANICY DWÓCH OSRODKÓW

Rozważamy własności pola elektromagnetycznego na granicy dwóch osrodków <u>nieprzewodzących.</u> Na powierzchni może znajdować się ładunek o gęstości σ i płynąć prąd o gęstości liniowej k [A/m].



LINIE SIŁ POLA ELEKTRYCZNEGO I MAGNETYCZNEGO



$$B_{1n} = B_{2n} \Rightarrow \mu_1 H_{1n} = \mu_2 H_{2n}$$

$$H_{1t} = H_{2t}$$

$$tg \alpha_1 = \frac{H_{1t}}{H_{1n}}, \quad tg \alpha_2 = \frac{H_{2t}}{H_{2n}}$$

$$\frac{tg \alpha_1}{tg \alpha_2} = \frac{H_{1t}}{H_{1n}} \frac{H_{2t}}{H_{2n}} = \frac{\mu_1}{\mu_2}$$

$$\begin{split} B_{1n} &= B_{2n} \Rightarrow \mu_1 H_{1n} = \mu_2 H_{2n} \\ H_{1t} &= H_{2t} \\ tg \, \alpha_1 &= \frac{H_{1t}}{H_{1n}}, \quad tg \, \alpha_2 = \frac{H_{2t}}{H_{2n}} \\ \frac{tg \, \alpha_1}{tg \, \alpha_2} &= \frac{H_{1t}}{H_{1n}} \frac{H_{2t}}{H_{2n}} = \frac{\mu_1}{\mu_2} \\ \frac{tg \, \beta_1}{tg \, \beta_2} &= \frac{E_{1t}}{E_{1n}}, \quad tg \, \beta_2 = \frac{E_{2t}}{E_{2n}} \\ \frac{tg \, \beta_1}{tg \, \beta_2} &= \frac{E_{1t}}{E_{1n}} \frac{E_{2t}}{E_{2n}} = \frac{\varepsilon_1}{\varepsilon_2} \end{split}$$