

电动力学

桜井 雪子

這篇文章記錄一下我在電動力學課程進行的過程中做的事情，按道理講不算是一個 review，但是我尚無法想出一個更好的名字。

1 指标运算推导矢量微分学公式

由于电动力学一般都在三维欧氏空间讨论，故不区分上下指标，统一写成下指标。另外，我现在尚没有一个固定的习惯，有时我写具体指标，有时我写抽象指标。可以这么说，在这篇文章中，当我写的是具体指标时，我是抄的 [知乎：東雲正樹](#)；当我写抽象指标时，我是自己推的。（仅仅是因为我记不住希腊字母在具体指标中的顺序）

- 我现在还发现一个使用抽象指标的好处——在打字的时候我可以少打一些。

为了正确地渲染公式，花了些力气，现在处于一个妥协的状态：对于行内公式， $\$...\$$ 不能出现在空格后，但是那正是我写 \LaTeX 时所习惯的。等等，似乎可以???

1.1 基本公式

•

$$(\vec{a} \times \vec{b})_\rho = \varepsilon_{\mu\nu\rho} a_\mu b_\nu$$

•

$$\varepsilon_{\mu\nu\rho} \varepsilon_{\mu\sigma\tau} = \delta_{\nu\sigma} \delta_{\rho\tau} - \delta_{\nu\tau} \delta_{\rho\sigma}$$


•

$$\varepsilon_{\mu\nu\rho} \varepsilon_{\sigma\nu\rho} = 2\delta_{\mu\sigma}$$

•

$$\varepsilon_{\mu\nu\rho} \varepsilon_{\mu\nu\rho} = 6$$

这里本应该有更多的，但是那些在下面用不到，详见[知乎：東雲正樹的文章](#)

提一句，我们学校使用的教材是郭硕鸿先生写的《电动力学》，很多时候我这里写的式子的形式都是按照他的书 ，我看书比较杂，没有自己的特定习惯。

只要你自己足够强，就能用自己的符号！——温伯格

1.2 開始表述

1.2.1 混合积

$$\vec{c} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \varepsilon_{\mu\nu\rho} a_\mu b_\nu c_\rho$$

1.2.2 三重积

$$\vec{c} \times (\vec{a} \times \vec{b}) = (\vec{c} \cdot \vec{b})\vec{a} - (\vec{c} \cdot \vec{a})\vec{b}$$

$$\begin{aligned} \text{left: } [\vec{c} \times (\vec{a} \times \vec{b})]_e &= \varepsilon_{cde} c_c (\vec{a} \times \vec{b})_d = \varepsilon_{cde} c_c \varepsilon_{abd} a_a b_b \\ &= \varepsilon_{dec} \varepsilon_{dab} a_a b_b c_c \\ &= (\delta_{ae} \delta_{bc} - \delta_{ac} \delta_{be}) a_a b_b c_c \\ &= a_e b_b c_b - a_a b_e c_a \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{right: } [(\vec{c} \cdot \vec{b})\vec{a} - (\vec{c} \cdot \vec{a})\vec{b}]_e &= (\vec{c} \cdot \vec{b})a_e - (\vec{c} \cdot \vec{a})b_e \\ &= b_b c_b a_e - c_a a_a b_e \quad \square \end{aligned}$$

似乎这个字间距有些不够优雅了，先这样吧 :-)

- 推论: $\nabla \times (\nabla \times \vec{f}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{f}) - \nabla^2 \vec{f}$

1.2.3 几个热身的例子

•

$$\nabla(\varphi\psi) = \varphi\nabla\psi + \psi\nabla\varphi$$

这个我觉得显然吧?

$$[\nabla(\varphi\psi)]_a = \partial_a(\varphi\psi) = \varphi\partial_a(\psi) + \partial_a(\varphi)\psi = [\varphi\nabla\psi + \psi\nabla\varphi]_a \quad \square$$

•

$$\nabla \cdot (\varphi \vec{f}) = (\nabla \varphi) \cdot \vec{f} + \varphi \nabla \cdot \vec{f}$$

这个说实话我也觉得有点显然.....

$$\nabla \cdot (\varphi \vec{f}) = \partial_a(\varphi f_a) = \partial_a(\varphi) f_a + \varphi \partial_a(f_a) = (\nabla \varphi) \cdot \vec{f} + \varphi \nabla \cdot \vec{f} \quad \square$$

•

$$\nabla \times (\varphi \vec{f}) = (\nabla \varphi) \times \vec{f} + \varphi \nabla \times \vec{f}$$

说实话这个跟上面那个差不多.....

$$\begin{aligned} [\nabla \times (\varphi \vec{f})]_c &= \varepsilon_{abc} \partial_a(\varphi f_b) \\ &= \varepsilon_{abc} \partial_a(\varphi) f_b + \varphi \varepsilon_{abc} \partial_a(f_b) \\ &= [(\nabla \varphi) \times \vec{f} + \varphi \nabla \times \vec{f}]_c \quad \square \end{aligned}$$

1.2.4 真刀真枪

•

$$\nabla \cdot (\vec{f} \times \vec{g}) = (\nabla \times \vec{f}) \cdot \vec{g} - \vec{f} \cdot (\nabla \times \vec{g})$$

这个开始才有点用得上指标运算。

$$\begin{aligned} \nabla \cdot (\vec{f} \times \vec{g}) &= \partial_c [\vec{f} \times \vec{g}]_c = \partial_c [\varepsilon_{abc} f_a g_b] \\ &= (\varepsilon_{abc} \partial_c f_a) g_b + f_a (\varepsilon_{abc} \partial_c g_b) \\ &= (\varepsilon_{cab} \partial_c f_a) g_b - f_a (\varepsilon_{cba} \partial_c g_b) \\ &= [\nabla \times \vec{f}]_b g_b - f_a [\nabla \times \vec{g}]_a \\ &= (\nabla \times \vec{f}) \cdot \vec{g} - \vec{f} \cdot (\nabla \times \vec{g}) \quad \square \end{aligned}$$

•

$$\nabla \times (\vec{f} \times \vec{g}) = (\vec{g} \cdot \nabla) \vec{f} + (\nabla \cdot \vec{g}) \vec{f} - (\vec{f} \cdot \nabla) \vec{g} - (\nabla \cdot \vec{f}) \vec{g}$$

$$\begin{aligned} \text{left: } [\nabla \times (\vec{f} \times \vec{g})]_e &= \varepsilon_{cde} \partial_c [\vec{f} \times \vec{g}]_d = \varepsilon_{cde} \partial_c (\varepsilon_{abd} f_a g_b) \\ &= \varepsilon_{cde} \varepsilon_{abd} \partial_c (f_a g_b) = \varepsilon_{dec} \varepsilon_{dab} \partial_c (f_a g_b) \\ &\stackrel{2.}{=} (\delta_{ea} \delta_{cb} - \delta_{eb} \delta_{ca}) [(\partial_c f_a) g_b + f_a (\partial_c g_b)] \\ &= (\partial_b f_e) g_b + f_e (\partial_b g_b) - (\partial_a f_a) g_e - f_a (\partial_a g_e) \\ \text{right: } [(\vec{g} \cdot \nabla) \vec{f} + (\nabla \cdot \vec{g}) \vec{f} - (\vec{f} \cdot \nabla) \vec{g} - (\nabla \cdot \vec{f}) \vec{g}]_e &= (\vec{g} \cdot \nabla) f_e + (\nabla \cdot \vec{g}) f_e - (\vec{f} \cdot \nabla) g_e - (\nabla \cdot \vec{f}) g_e \\ &= g_a (\partial_a f_e) + f_e (\partial_a g_a) - f_a (\partial_a g_e) - (\partial_a f_a) g_e \end{aligned}$$

•

$$\nabla (\vec{f} \cdot \vec{g}) = \vec{f} \times (\nabla \times \vec{g}) + (\vec{f} \cdot \nabla) \vec{g} + \vec{g} \times (\nabla \times \vec{f}) + (\vec{g} \cdot \nabla) \vec{f}$$

$$\text{left: } [\nabla (\vec{f} \cdot \vec{g})]_e$$

$$= \partial_e (f_a g_a)$$

$$= (\partial_e f_a) g_a + f_a (\partial_e g_a)$$

$$\text{right: } [\vec{f} \times (\nabla \times \vec{g}) + (\vec{f} \cdot \nabla) \vec{g} + \vec{g} \times (\nabla \times \vec{f}) + (\vec{g} \cdot \nabla) \vec{f}]_e$$

$$= \varepsilon_{cde} f_c (\varepsilon_{abd} \partial_a g_b) + (f_a \partial_a) g_e + \varepsilon_{cde} g_c (\varepsilon_{abd} \partial_a f_b) + (g_a \partial_a) f_e$$

$$= (\varepsilon_{dec} \varepsilon_{dab}) f_c \partial_a g_b + (f_a \partial_a) g_e + (\varepsilon_{dec} \varepsilon_{dab}) g_c \partial_a f_b + (g_a \partial_a) f_e$$

$$= (\delta_{ea} \delta_{cb} - \delta_{eb} \delta_{ca}) f_c \partial_a g_b + (f_a \partial_a) g_e + (\delta_{ea} \delta_{cb} - \delta_{eb} \delta_{ca}) g_c \partial_a f_b + (g_a \partial_a) f_e$$

$$= f_b \partial_e g_b - \cancel{f_a \partial_a g_e} - \cancel{(f_a \partial_a) g_e} + g_b \partial_e f_b - \cancel{g_a \partial_a f_e} - \cancel{(g_a \partial_a) f_e}$$

$$= f_b \partial_e g_b + g_b \partial_e f_b \quad \square$$

- 多说一句，这个删除线的效果需要宏包 `cancel`

2 四維語言表述

from 《微分幾何入門與廣義相對論》by 梁燦彬，使用几何高斯制。

2.1 电磁场张量 F_{ab}

2.1.1 电场: $E_a = F_{ab}Z^b$, 磁场: $B_a = -^*F_{ab}Z^b = -\frac{1}{2}\varepsilon_{abcd}F^{cd}Z^b$

•

$$\Rightarrow E_i = F_{i0}, B_1 = F_{23}, B_2 = F_{31}, B_3 = F_{12}$$

•

$$\begin{aligned} E'_1 &= E_1, E'_2 = \gamma(E_2 - vB_3), & E'_3 &= \gamma(E_3 + vB_2) \\ B'_1 &= B_1, B'_2 = \gamma(B_2 + vE_3), & E'_3 &= \gamma(B_3 + vE_2) \end{aligned}$$

2.1.2 4 电流密度: $J^a = \rho_0 U^a$

•

$$J^a = \rho_0 U^a = \rho_0 \gamma(Z^a + u^a) = \rho Z^a + j^a$$

2.1.3 Maxwell Eqns.

1.

$$\partial^a F_{ab} = -4\pi J_b$$

2.

$$\partial_{[a} F_{bc]} = 0$$

• 从这里推回 3 维形式之后会补充 (可能直接就鸽了 :)

2.1.4 4 维洛伦兹力: $F^a = qF^a_b U^b$, 电荷运动方程: $qF^a_b U^b = U^b \partial_b P^a$ 。

2.1.5 能动张量: $T_{ab} = \frac{1}{4\pi}(F_{ac}F_b^c - \frac{1}{4}\eta_{ab}F_{cd}F^{cd}) = \frac{1}{8\pi}(F_{ac}F_b^c + ^*F_{ac}^*F_b^c)$

2.1.6 势

- $dF = 0 \Rightarrow F = dA \Rightarrow F_{ab} = \partial_a A_b - \partial_b A_a$
- $A_a = -\phi(dt)_a + a_a$
- 规范变换: $F = dA \Rightarrow F = d\tilde{A} = d(A + d\chi)$
- Maxwell Eqns in one: $\partial^a \partial_a A_b = -4\pi J_b$

Loading...