

第2章 静态场—镜像法

- 电轴法 (广义镜像法)
- 点电荷~ 无限大介质平面系统的电场
- 点电荷 ~ 导体球 (球面镜像法)

2.6.2 电轴~无限大接地导电平面系统的电场—结论

■ 等位线

在 xoy 平面内，等位线轨迹是一族偏心圆

半径 a ，圆心至原点的距离 h ，线电荷至原点的距离 b ，关系为：

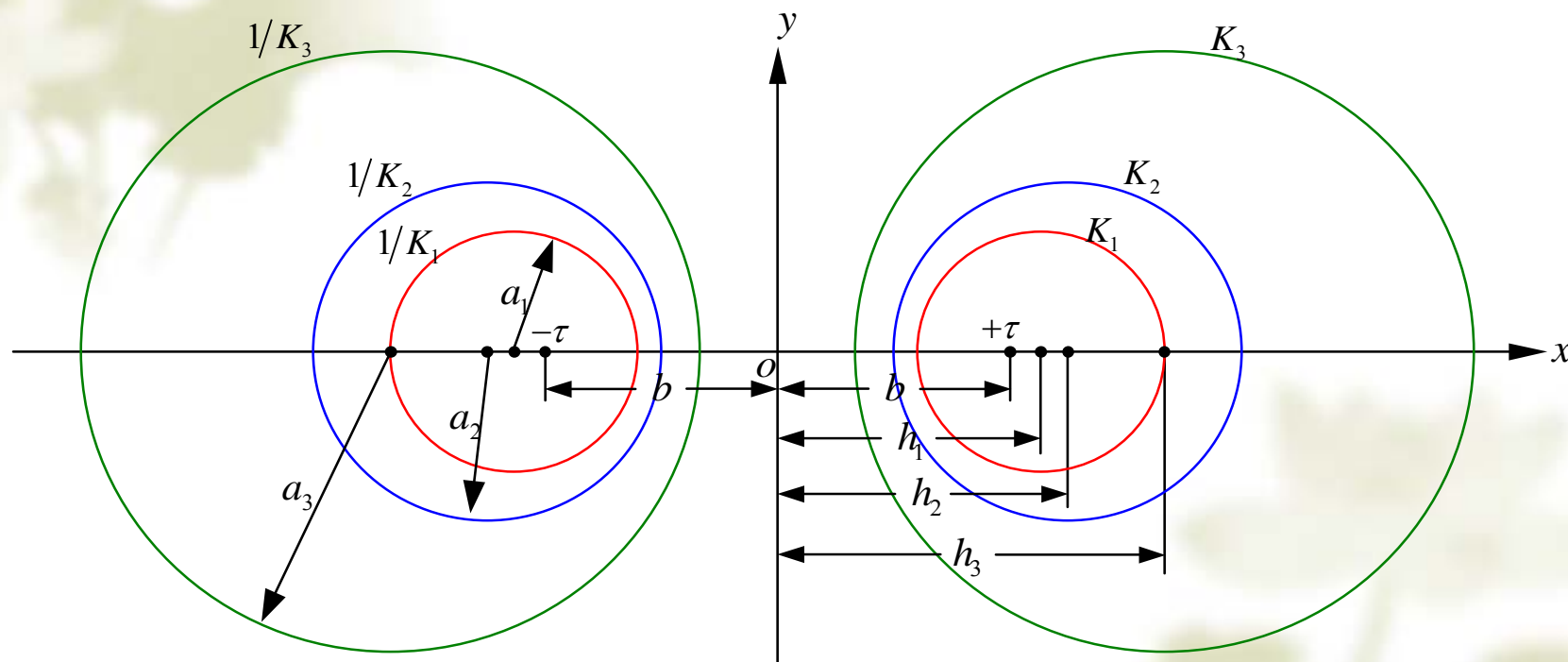
$$h^2 = a^2 + b^2$$

$$\therefore a^2 = h^2 - b^2 = (h + b)(h - b)$$

■ 等位线-图示

$$h^2 = a^2 + b^2$$

$$\therefore a^2 = h^2 - b^2 = (h + b)(h - b)$$



即 $(\pm\tau)$ 电轴位置对每个等位圆的圆心来说，互为反演点。

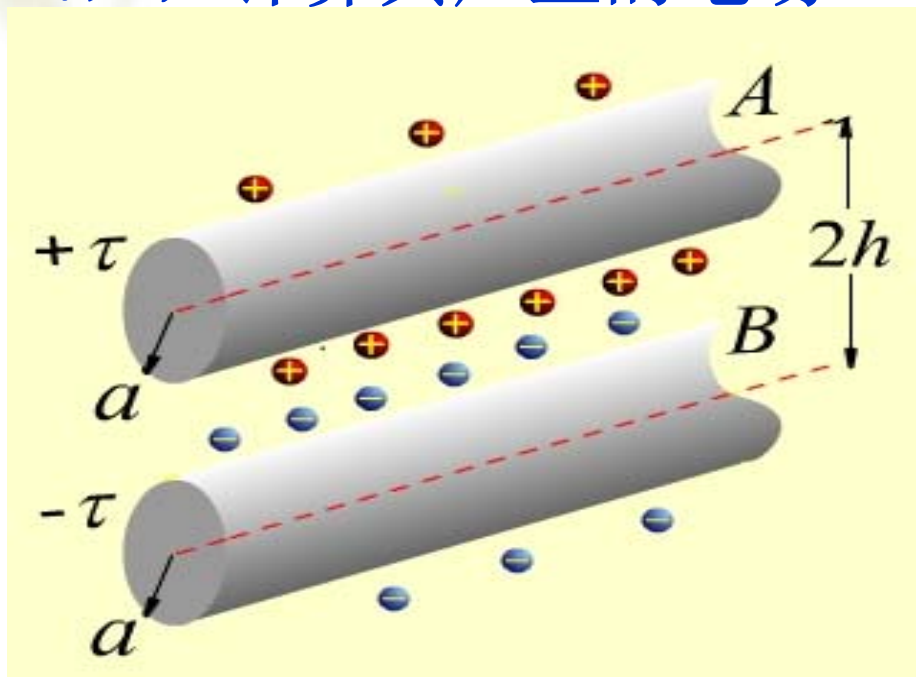
■ 启示

- 如果一静电场的等位线为一族偏心圆，其电场的计算问题，可考虑等效为一对正负电轴产生的电场
- 电轴的位置则由上面的 a, b, h 关系式确定
- 由于共有 a, b, h 三个参数，因此至少给出2个等位圆，才能确定电轴的位置。
- 按已知2个等位圆的不同，可得不同的等效计算模型。

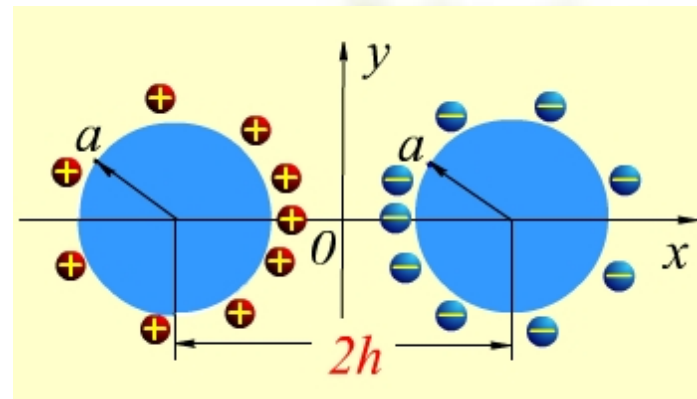
2.6.3 电轴法

1. 同半径的两线输电线电场

半径为 a 的两输电线分别带有等量异号的线电荷 $(\pm\tau)$ ，计算其产生的电场。

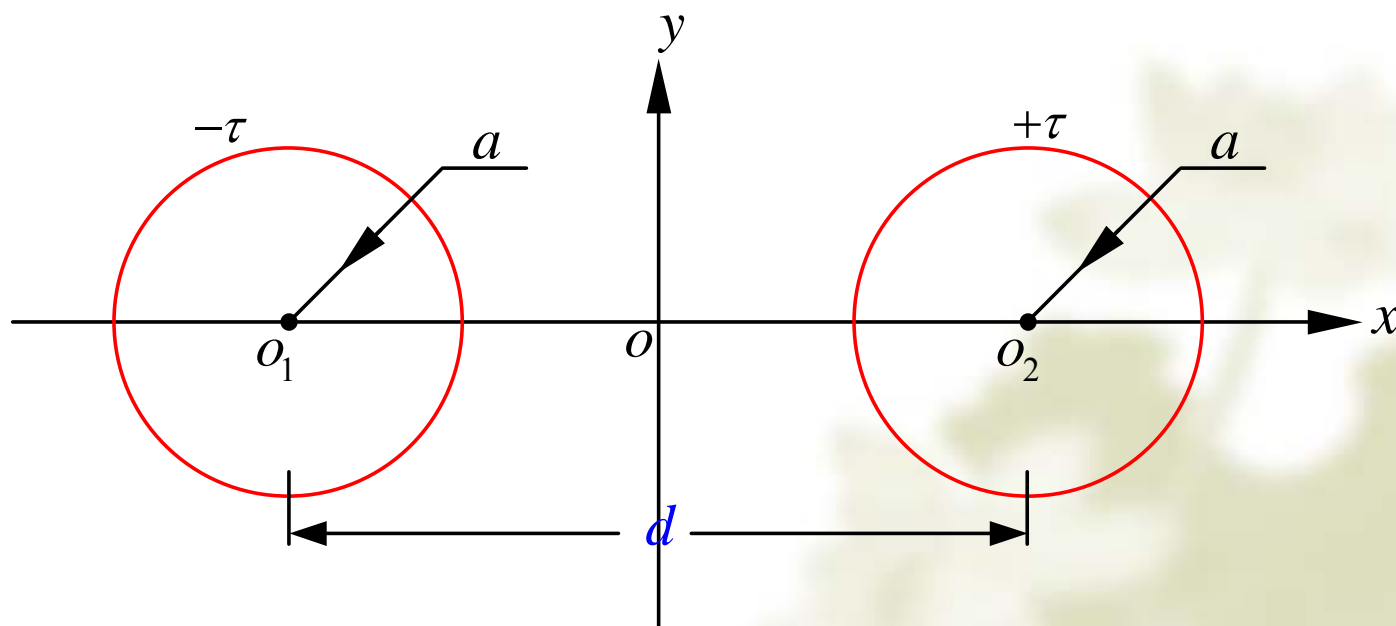


长直平行双传输线



■ 分析

输电线是导体，导体为等位体、导体表面为等位面
在 xoy 平面，两导体的圆表面迹线为等位线
等位线为同半径的两个偏心圆
可用一对电轴模型计算原场的分布



■ 电轴法模型 关键：确定电轴位置

已知等位圆半径 a ，等位圆圆心之间的距离 d ，

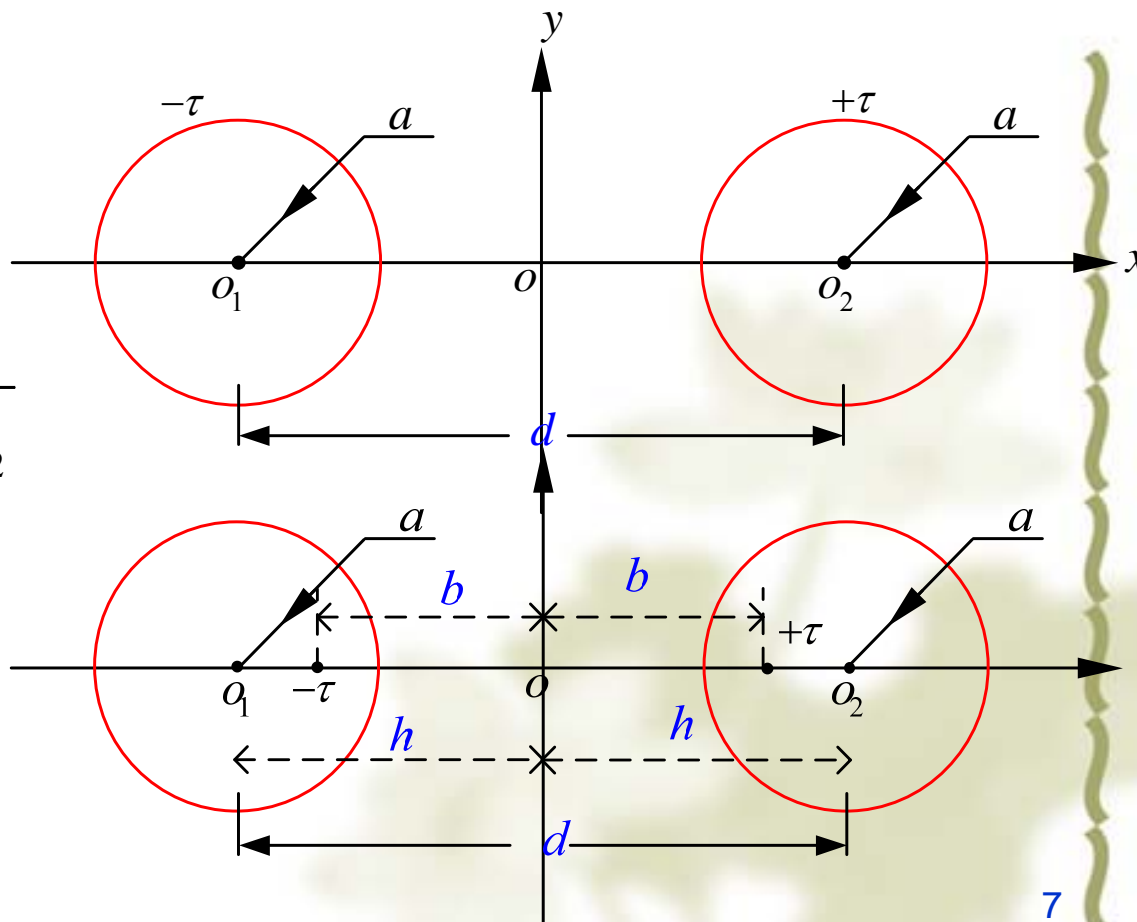
确定线电荷（电轴）至原点的距离 b 和 y 轴的位置变量 h 。

$$h = \frac{d}{2}$$



$$b = \sqrt{h^2 - a^2} = \sqrt{\left(\frac{d}{2}\right)^2 - a^2}$$

？ 适用区域



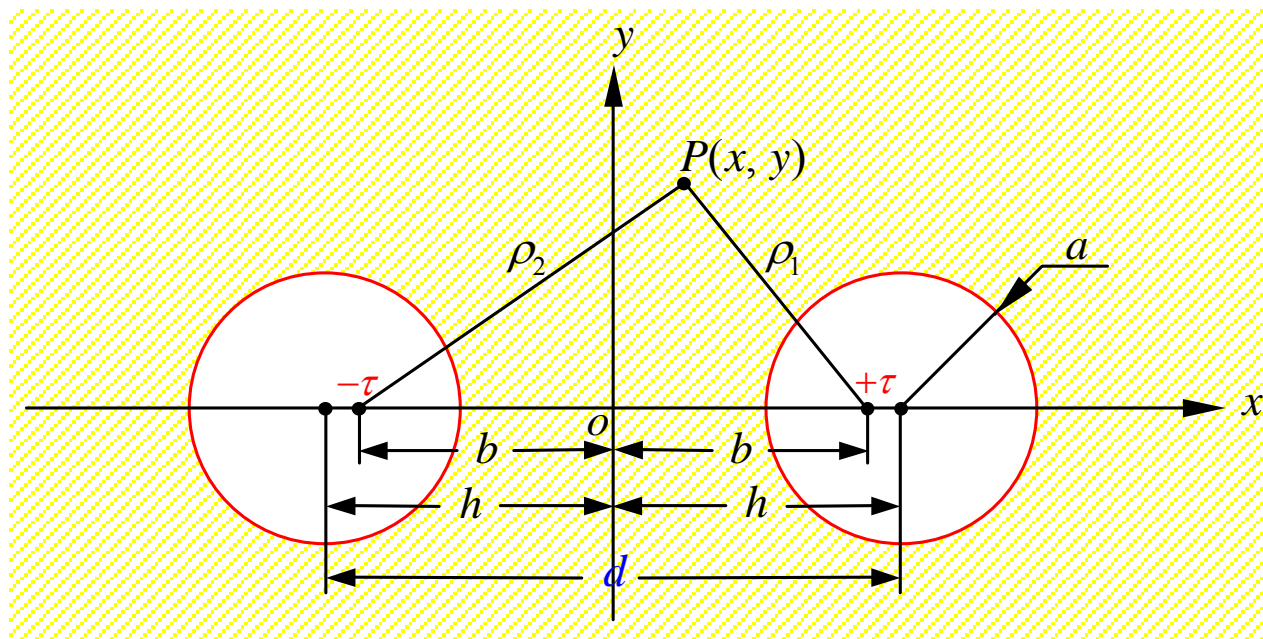
适用区域

哪个区域没有引入电荷==适用于那个区域

不包含同半径两导体的所有区域

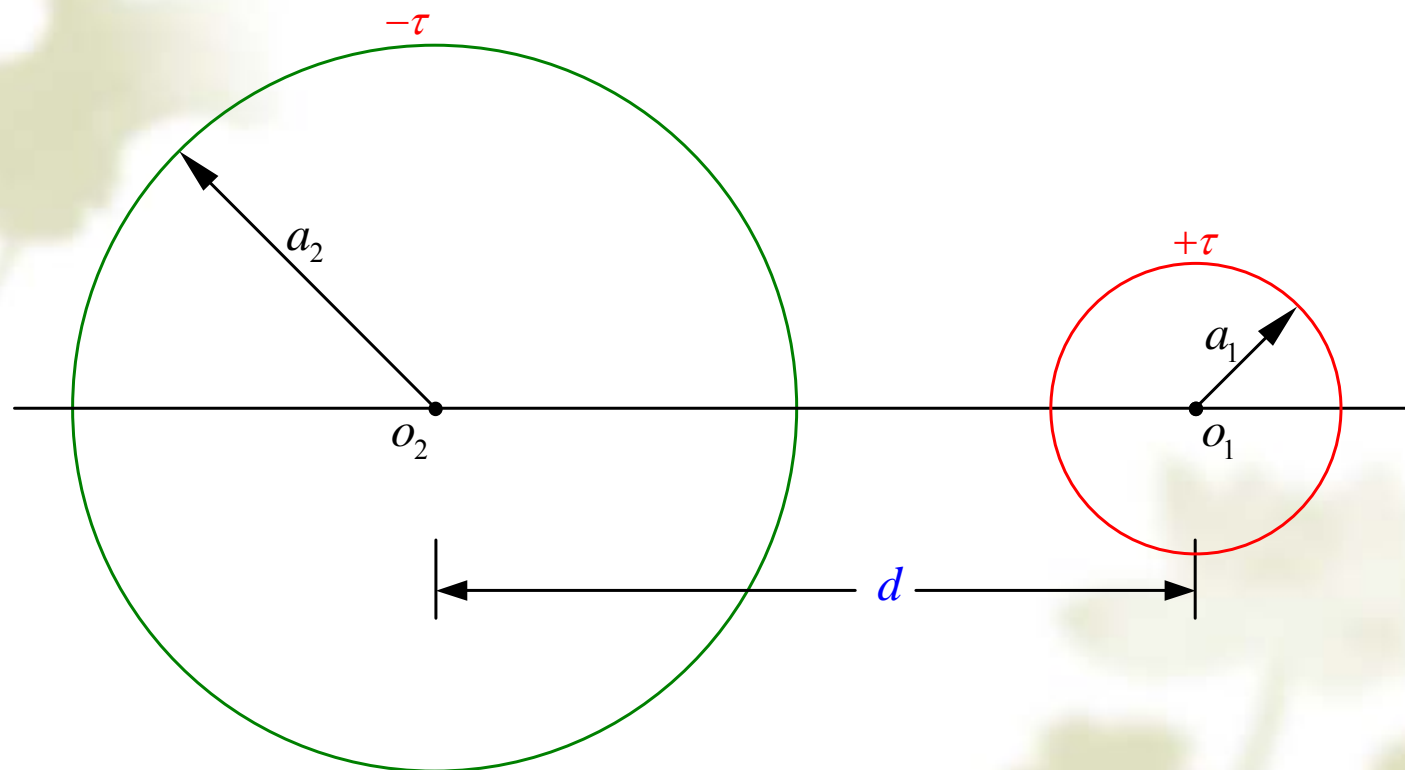
任意点电位

$$\varphi_P = \frac{\tau}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{\rho_2}{\rho_1}$$



电轴 $\pm\tau$ 的位置 $b = \sqrt{h^2 - a^2} = \sqrt{\left(\frac{d}{2}\right)^2 - a^2}$

2. 两个不同半径的两线输电线电场



■ 电轴法模型

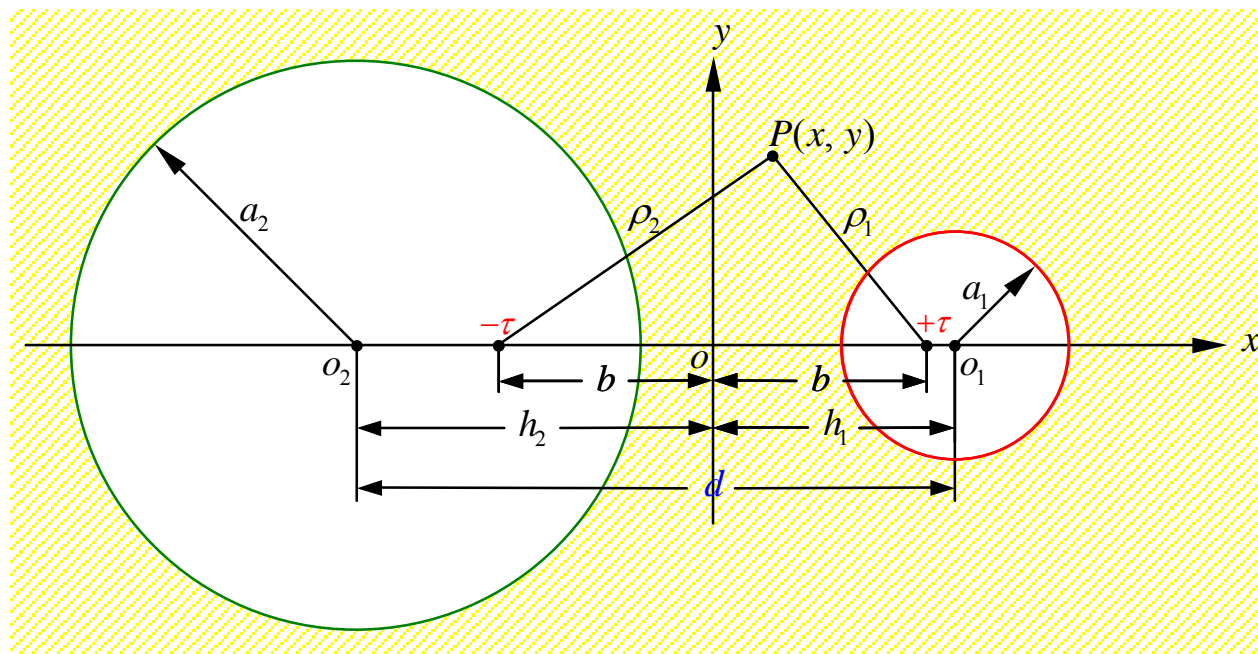
关键：确定电轴位置

■ 已知条件

两等位圆半径 a_1 、 a_2 ，及其圆心间的距离 d

■ 待求量

两圆心与原点的距离 h_1 、 h_2 、线电荷与原点的距离 b



■ 已知与待求量的关系

$$h^2 = a^2 + b^2$$



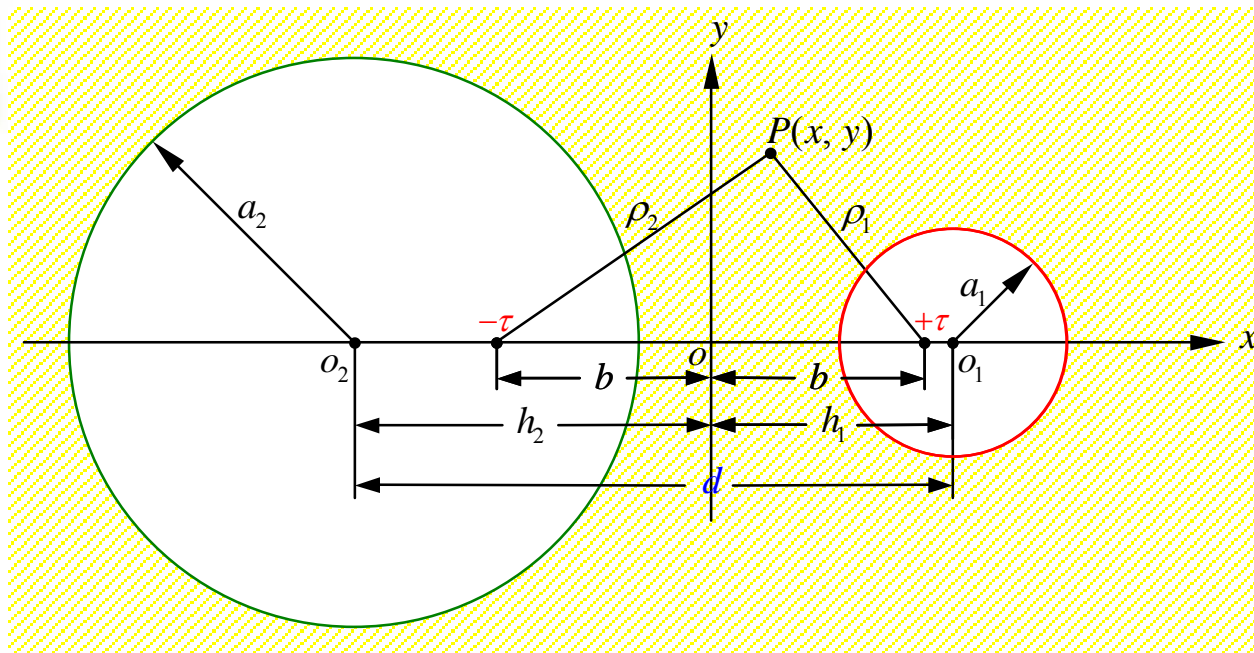
$$b^2 = h_1^2 - a_1^2$$

$$b^2 = h_2^2 - a_2^2$$

$$d = h_1 + h_2$$

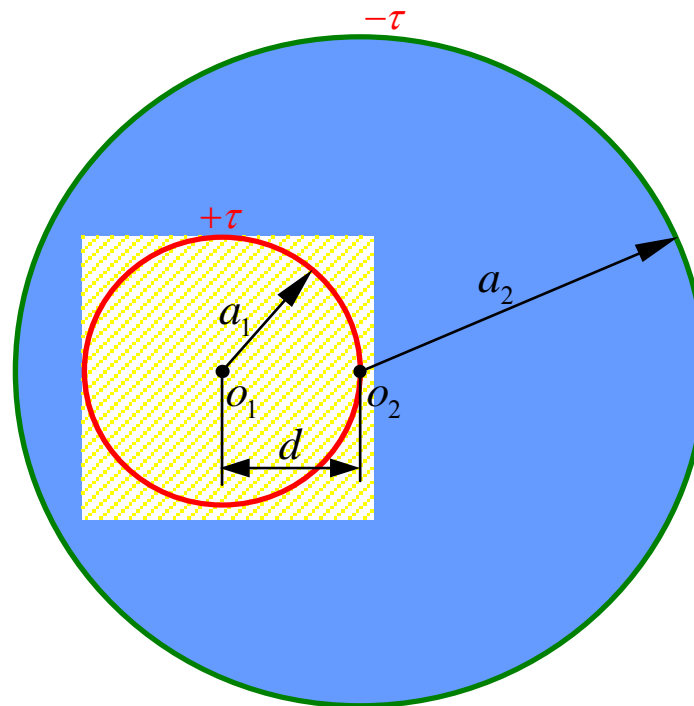
$$h_1 = \frac{d^2 + a_1^2 - a_2^2}{2d}$$

$$h_2 = \frac{d^2 + a_2^2 - a_1^2}{2d}$$



适用区域: 不包含不同半径两导体内区域

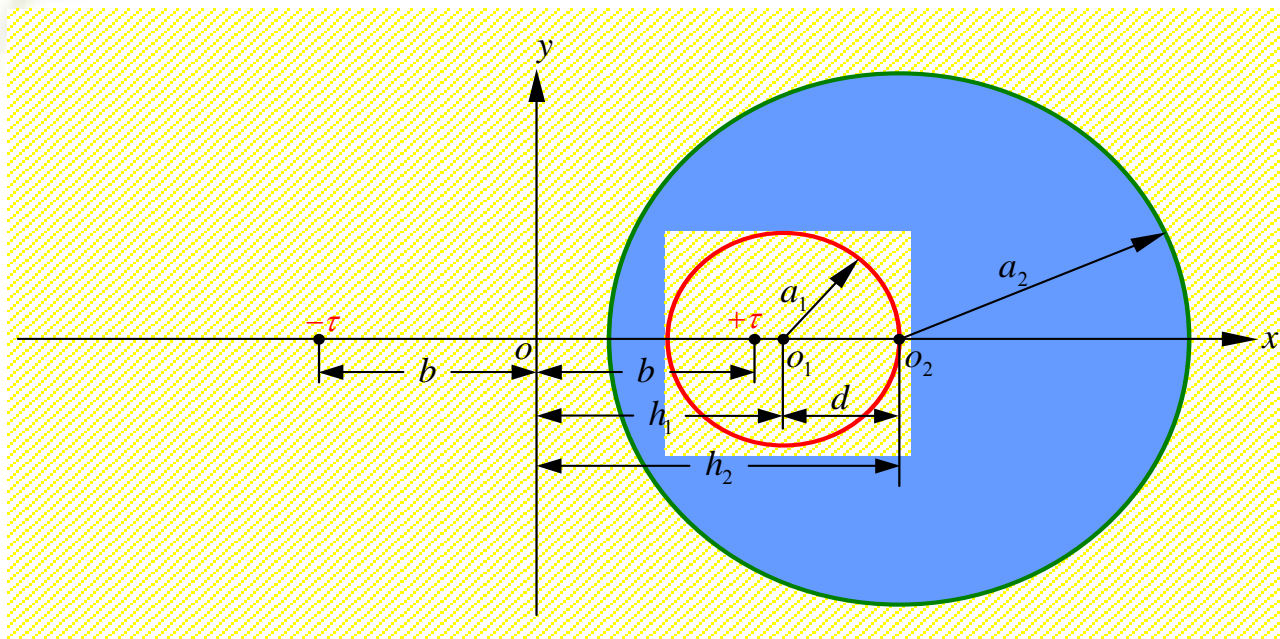
3. 偏心电缆的电场



■ 分析

仍可应用电轴法。显然，此时： $d = h_2 - h_1$

其他等同于两个不同半径的两线输电线条件 $h^2 = a^2 + b^2$



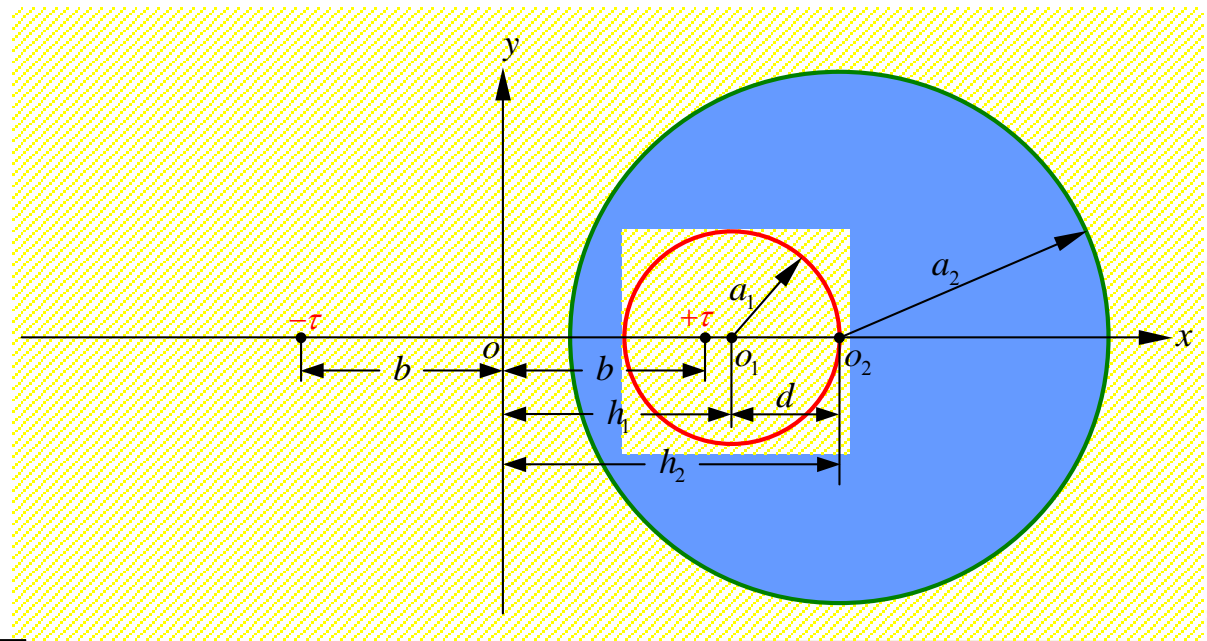
■ 镜像法模型

$$d = h_2 - h_1$$

$$h_1 = -\frac{d^2 + a_1^2 - a_2^2}{2d}$$

$$h_2 = \frac{d^2 + a_2^2 - a_1^2}{2d}$$

$$b = \sqrt{h_1^2 - a_1^2} = \sqrt{h_2^2 - a_2^2}$$



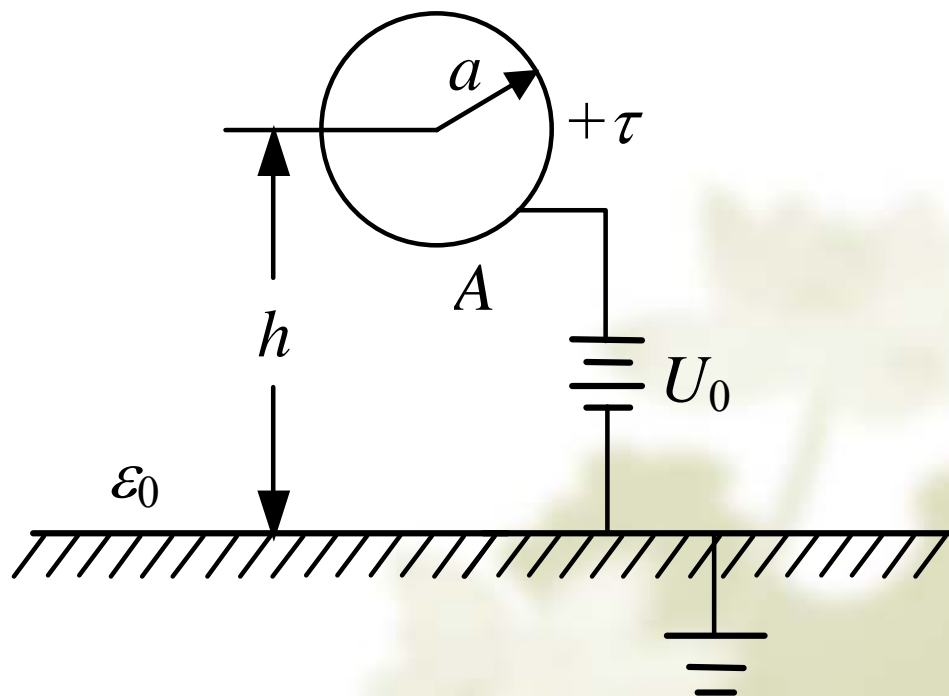
适用区域：仅适用于未引入电荷的区域：
内外导体间的区域(图中蓝色部分)

- **例：**一半径为 a 的传输线平行于地面，架设高度为 h ,对地电位差为 U_0 ,试求：(1)大地上方传输线的电位；(2)系统中最大场强的位置及数值；(3)传输线对地的感应电荷分布；(4)传输线对地电容(单位长度)。(书P94 例2-15)

分析：此问题为

“2.6.2 电轴~无限大接地导电平面系统的电场”

的典型问题



解：电轴法模型

$$b = \sqrt{h^2 - a^2}$$

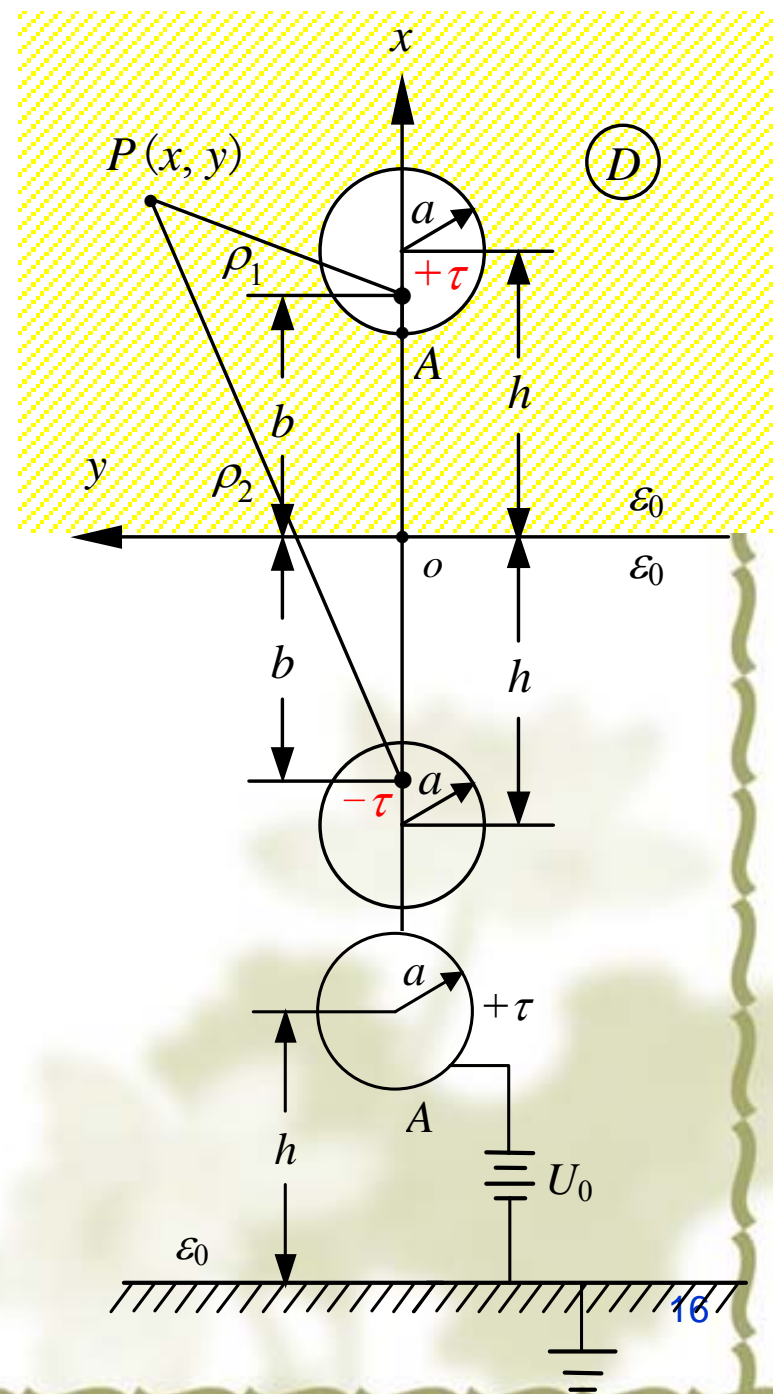
(1) 任一点处的电位

$$\varphi_P = \frac{\tau}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} = \frac{\tau}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{\left[(x+b)^2 + y^2 \right]^{\frac{1}{2}}}{\left[(x-b)^2 + y^2 \right]^{\frac{1}{2}}}$$

已知的是传输线的电压：

上式电荷密度换成电压

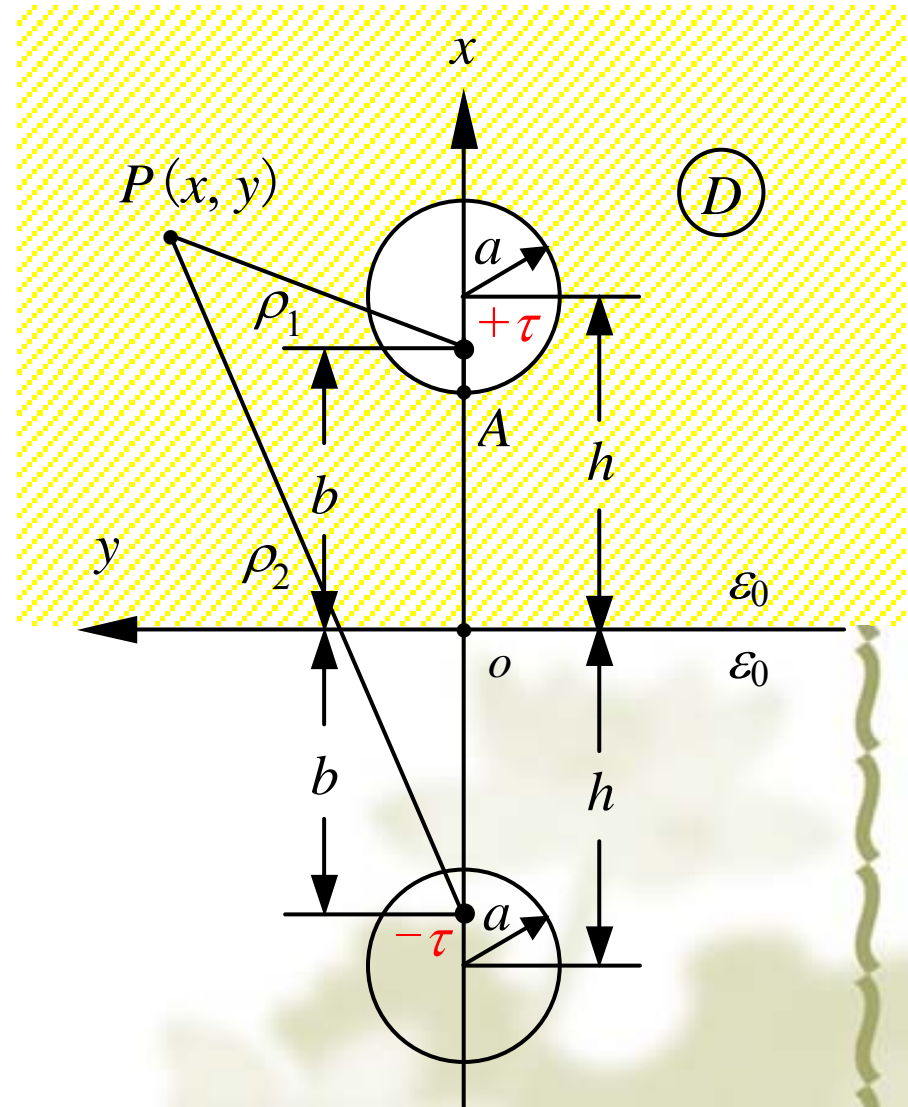
$$\varphi_A = U_0$$



$$U_0 = \frac{\tau}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{b+h-a}{a-(h-b)}$$

$$\tau = \frac{2\pi\epsilon_0 U_0}{\ln \frac{b+h-a}{a-(h-b)}}$$

$$\varphi_P = \frac{U_0}{\ln \frac{b+h-a}{a-(h-b)}} \ln \frac{\rho_2}{\rho_1}$$



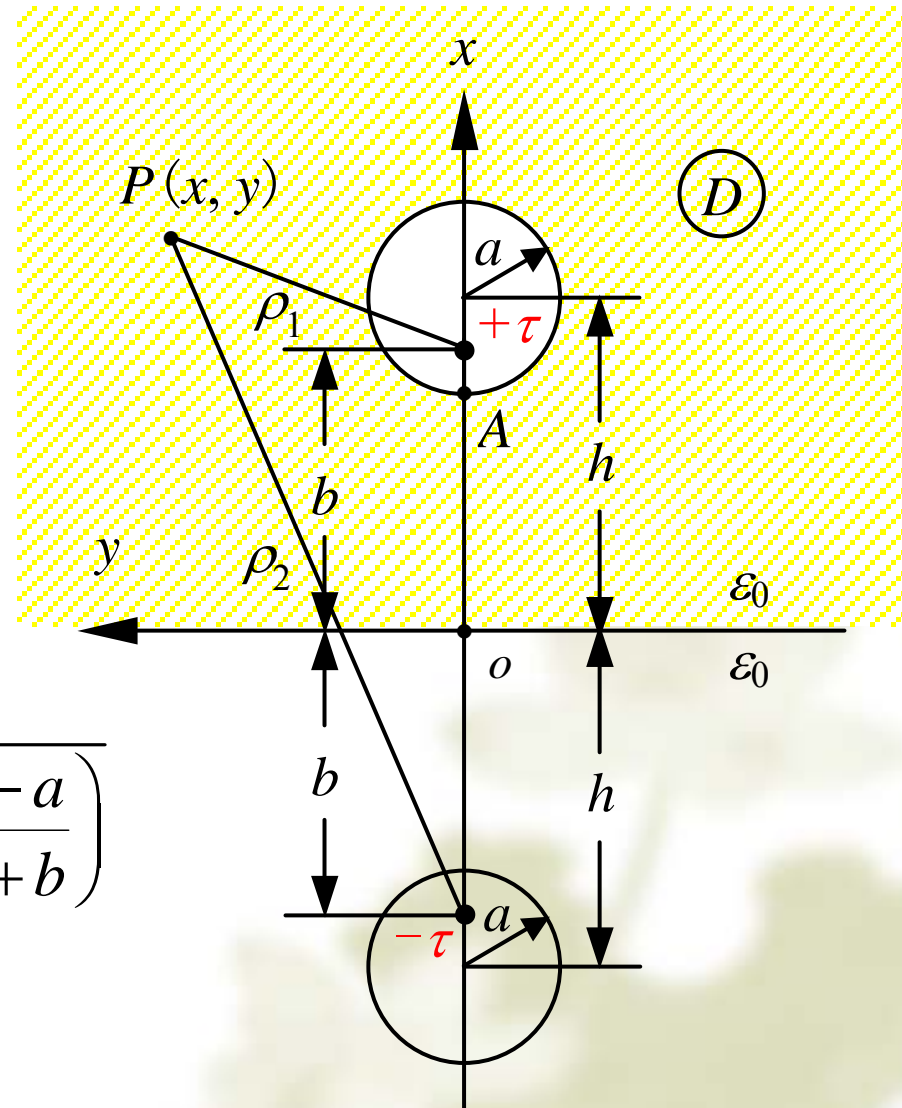
$$(2) E_{\max}$$

$$|\vec{E}_A| = E_{\max}$$

$$= |-\nabla \varphi|_A \begin{pmatrix} x=h-a \\ y=0 \end{pmatrix}$$

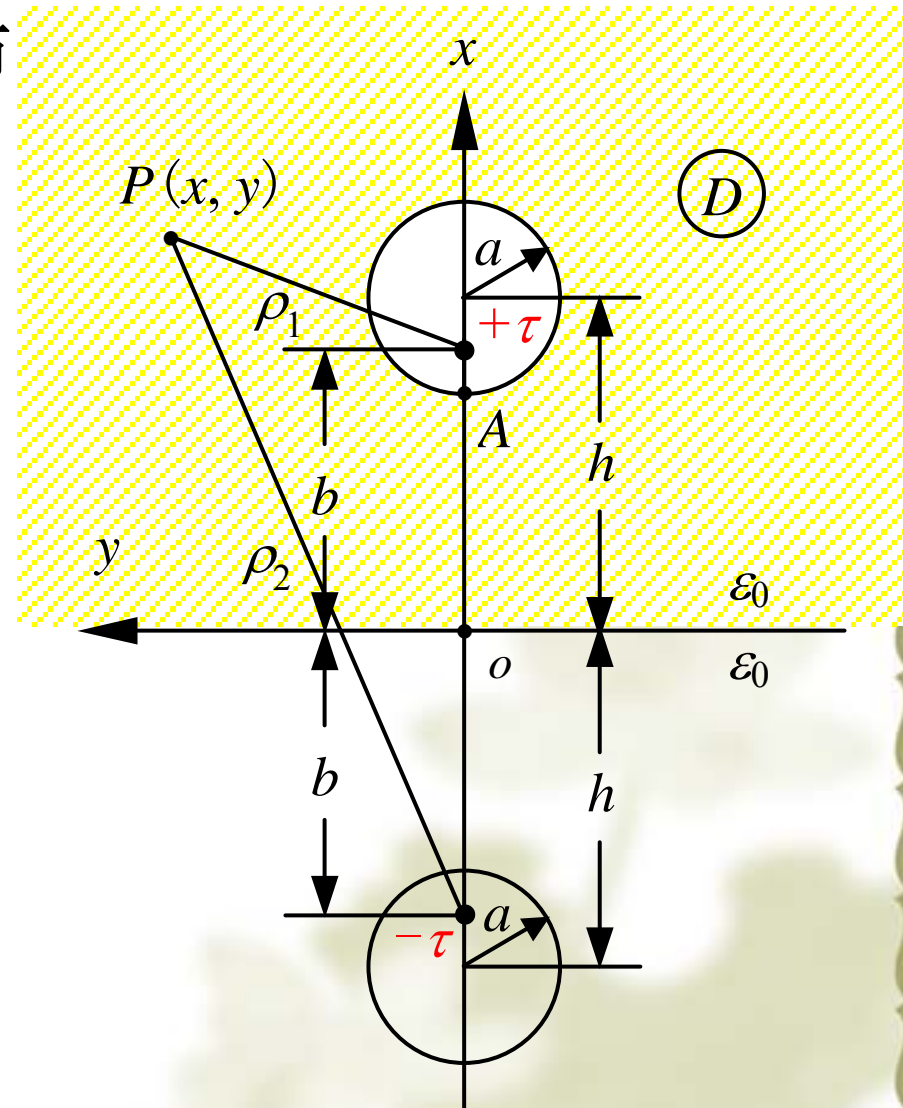
$$= \left| \frac{\partial \varphi}{\partial x} \right|_A \begin{pmatrix} x=h-a \\ y=0 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{2bU_0}{\left[(h-a)^2 - b^2 \right] \ln \left(\frac{b+h-a}{a-h+b} \right)}$$



(3) 地面上的感应电荷分布

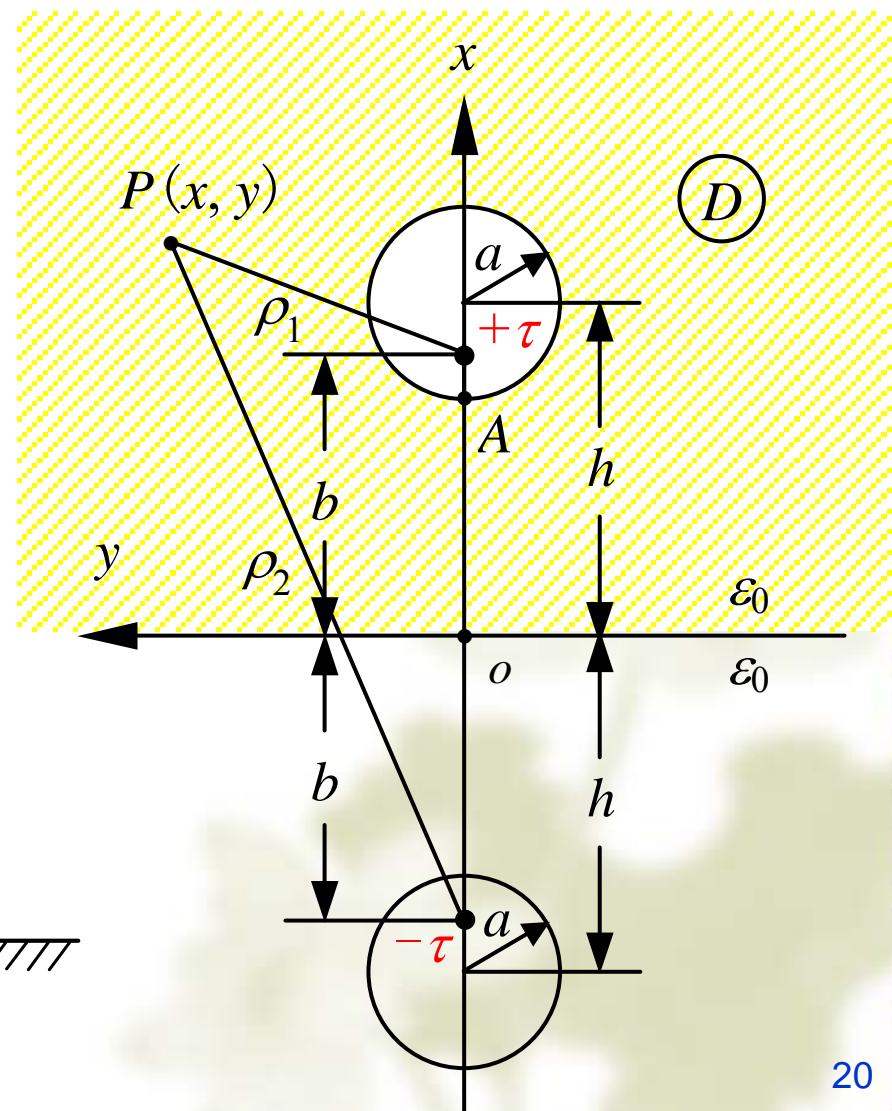
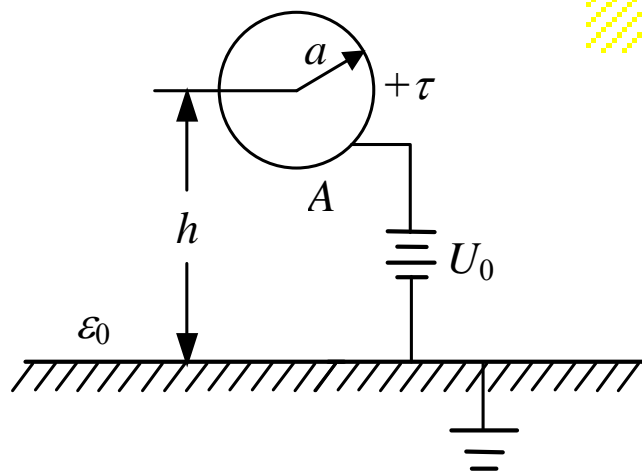
$$\begin{aligned}\sigma &= D_n = \varepsilon_0 E_n \\ &= \varepsilon_0 E_x = -\varepsilon_0 \left. \frac{\partial \varphi}{\partial x} \right|_{x=0} \\ &= -\frac{b\tau}{\pi(y^2 + b^2)}\end{aligned}$$



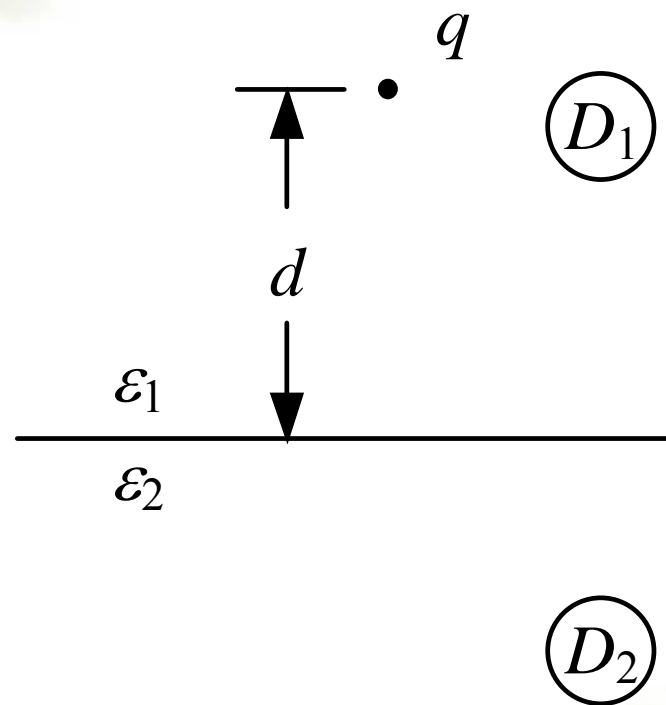
(4) 传输线对地电容—单位长度

$$\tau = \frac{2\pi\epsilon_0 U_0}{\ln \frac{b+h-a}{a-(h-b)}}$$

$$C_0 = \frac{\tau}{U_0} = \frac{2\pi\epsilon_0}{\ln \frac{b+h-a}{a-(h-b)}}$$



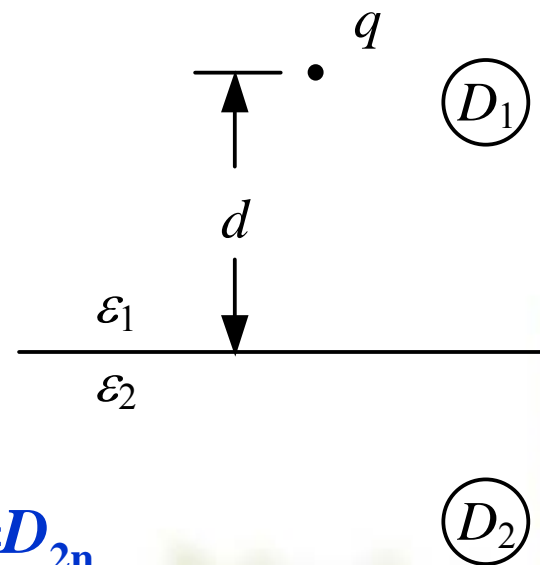
2.6.4 点电荷~无限大介质平面系统的电场



■ 分析

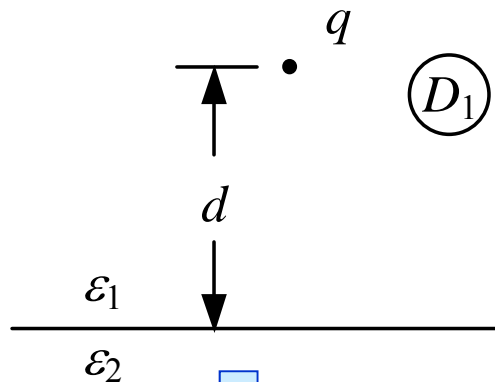
边值问题

- ε_1 中, 除去 q 所在点外, 满足 $\nabla^2 \varphi_1 = 0$
- ε_2 中, 满足 $\nabla^2 \varphi_2 = 0$
- 在 ε_1 、 ε_2 分界面上, 满足 $E_{1t} = E_{2t}$, $D_{1n} = D_{2n}$

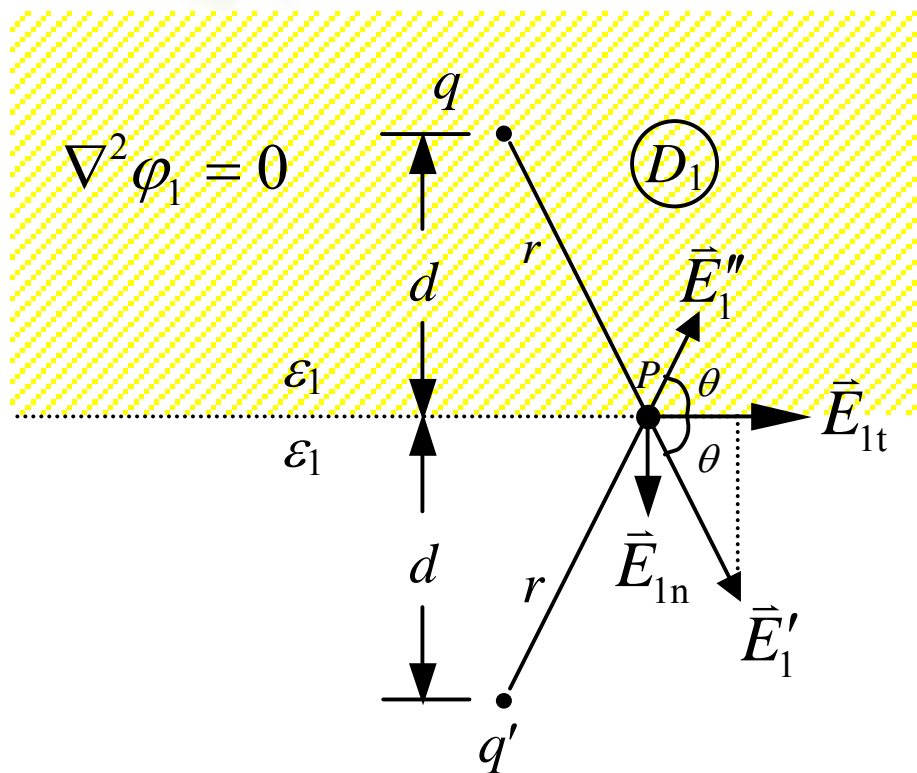


$$\begin{cases} \varphi_1 = \varphi_2 \\ \varepsilon_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial n} - \varepsilon_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial n} = 0 \end{cases}$$

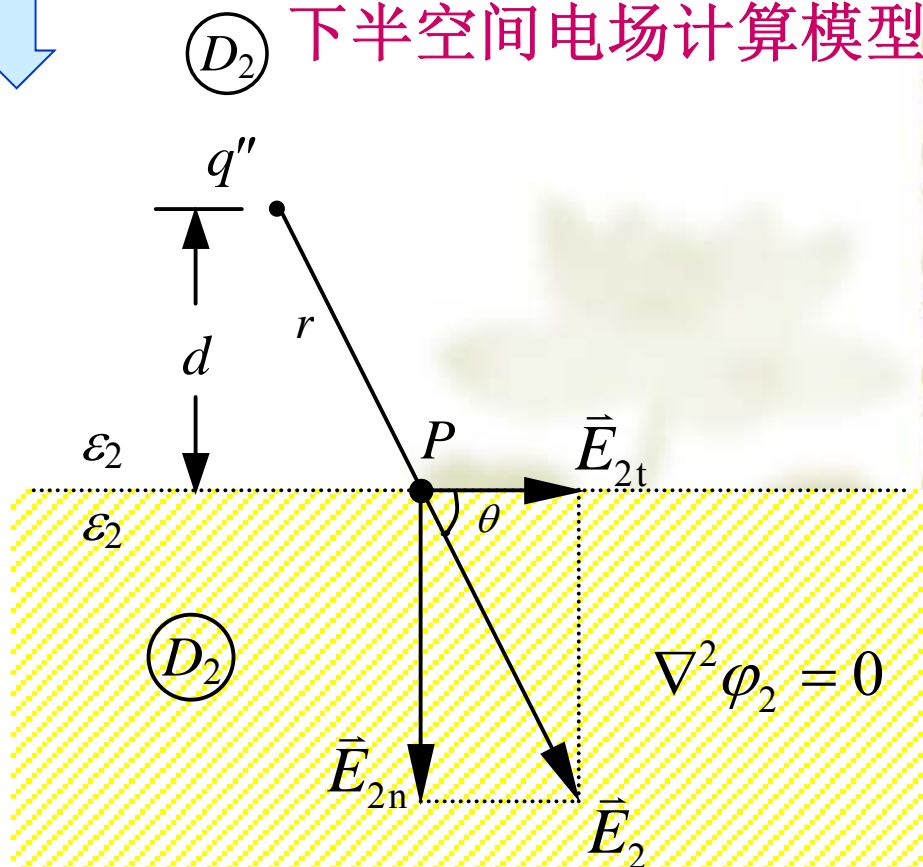
■ 镜像法模型



上半空间电场计算模型



下半空间电场计算模型



为了求解上半空间的场可用镜像电荷 q' 等效边界上束缚电荷的作用，将整个空间变为介电常数为 ε_1 的均匀空间。对于下半空间，可用位于原点电荷处的 q'' 等效原来的点电荷 q 与边界上束缚电荷的共同作用，将整个空间变为介电常数为 ε_2 的均匀空间。

所求得的场必须符合原先的边界条件，即

在分界面上 $E_{1t}=E_{2t}$

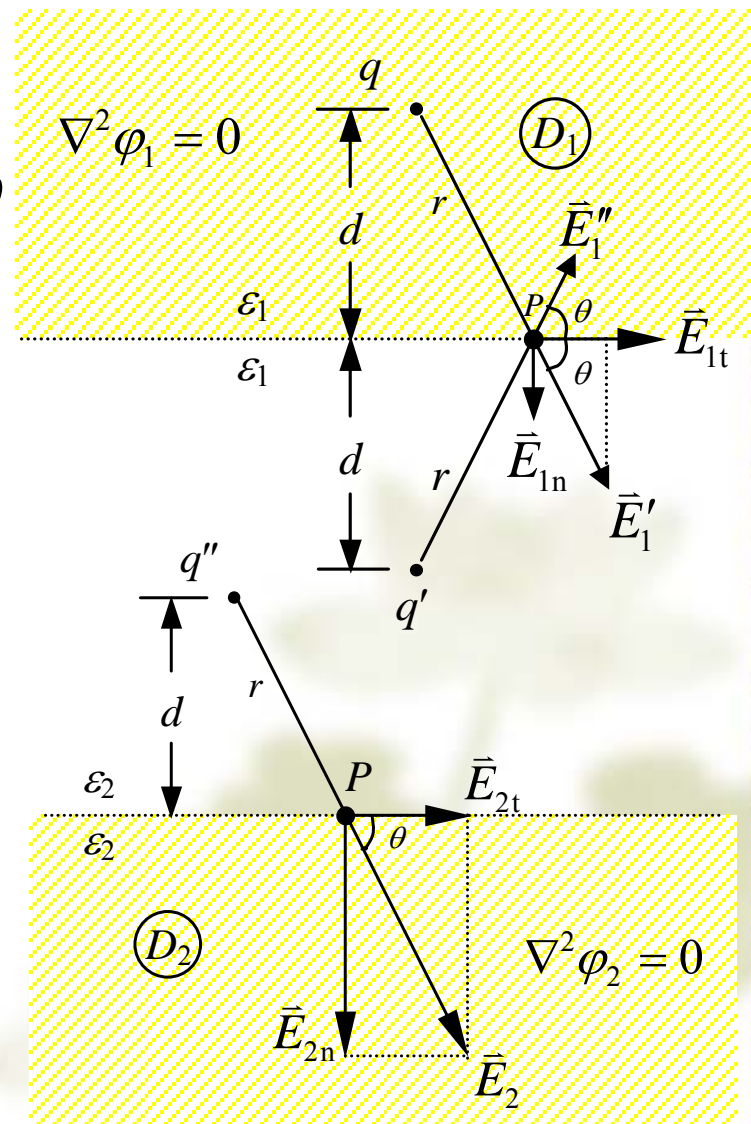
$$\frac{q}{4\pi\epsilon_1 r^2} \cos\theta + \frac{q'}{4\pi\epsilon_1 r^2} \cos\theta = \frac{q''}{4\pi\epsilon_2 r^2} \cos\theta$$

在分界面上 $D_{1n}=D_{2n}$

$$\frac{q}{4\pi r^2} \sin\theta - \frac{q'}{4\pi r^2} \sin\theta = \frac{q''}{4\pi r^2} \sin\theta$$



$$q' = \frac{\epsilon_1 - \epsilon_2}{\epsilon_1 + \epsilon_2} q \quad q'' = \frac{2\epsilon_2}{\epsilon_1 + \epsilon_2} q$$



■ 说明:

$$q' = \frac{\varepsilon_1 - \varepsilon_2}{\varepsilon_1 + \varepsilon_2} q \quad q'' = \frac{2\varepsilon_2}{\varepsilon_1 + \varepsilon_2} q = q + \frac{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}{\varepsilon_1 + \varepsilon_2} q$$

I. q' 反映了计算 ε_1 内电场时, 分界面上束缚电荷的效应。 q' 可正可负。

II. q'' 反映原来的点电荷 q 与边界上束缚电荷在 ε_2 的共同作用。令 $q'' = q + q_0$, 则 q_0 反映在计算 ε_2 内电场时, 分界面上束缚电荷的效应

$$q_0 = -q'$$

计算电荷受力时, 电荷所在处的场不包括电荷本身产生的场。



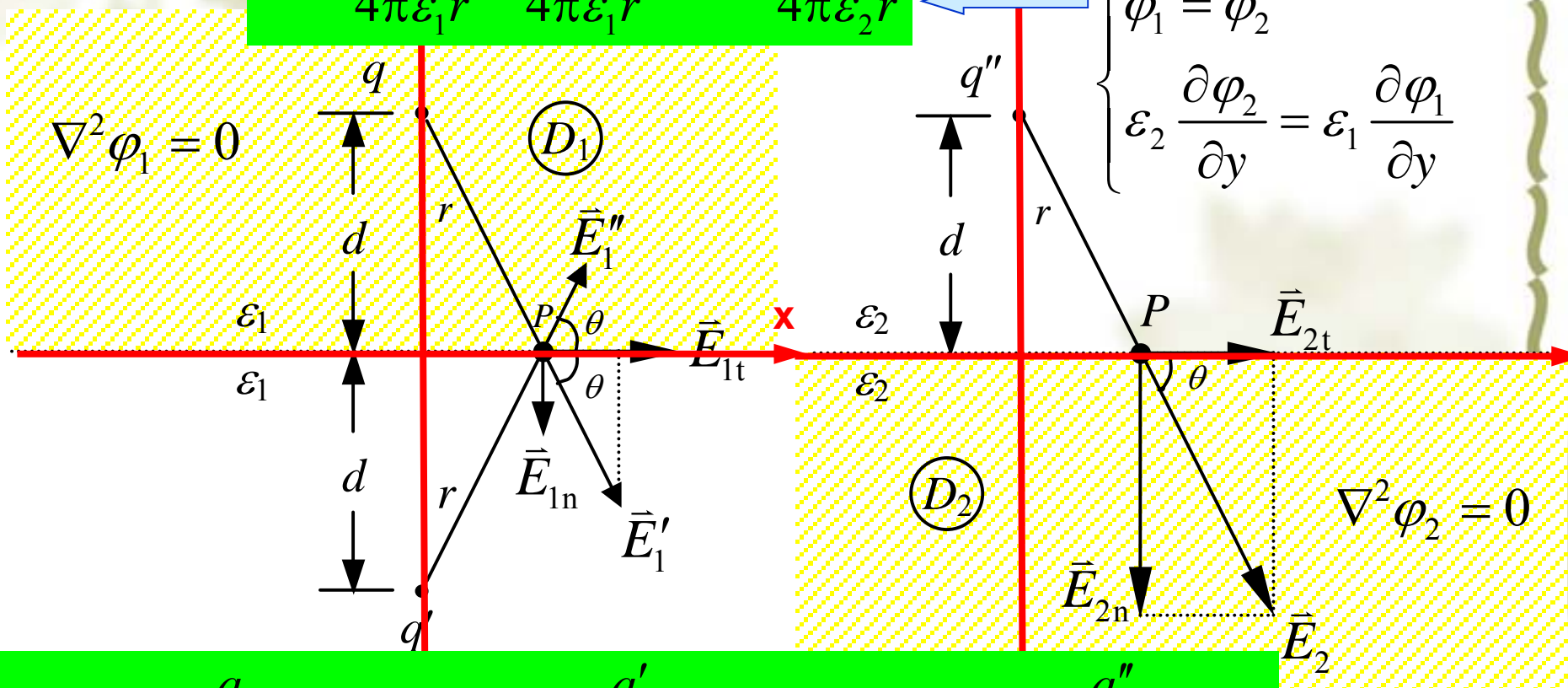
思考

若用 φ 的边界条件，如何求出 q' 和 q''

$$\varphi_1 = \frac{q}{4\pi\epsilon_1 r} + \frac{q'}{4\pi\epsilon_1 r}, \varphi_2 = \frac{q''}{4\pi\epsilon_2 r}$$

$$\begin{cases} \varphi_1 = \varphi_2 \\ \epsilon_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial n} - \epsilon_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial n} = 0 \end{cases}$$

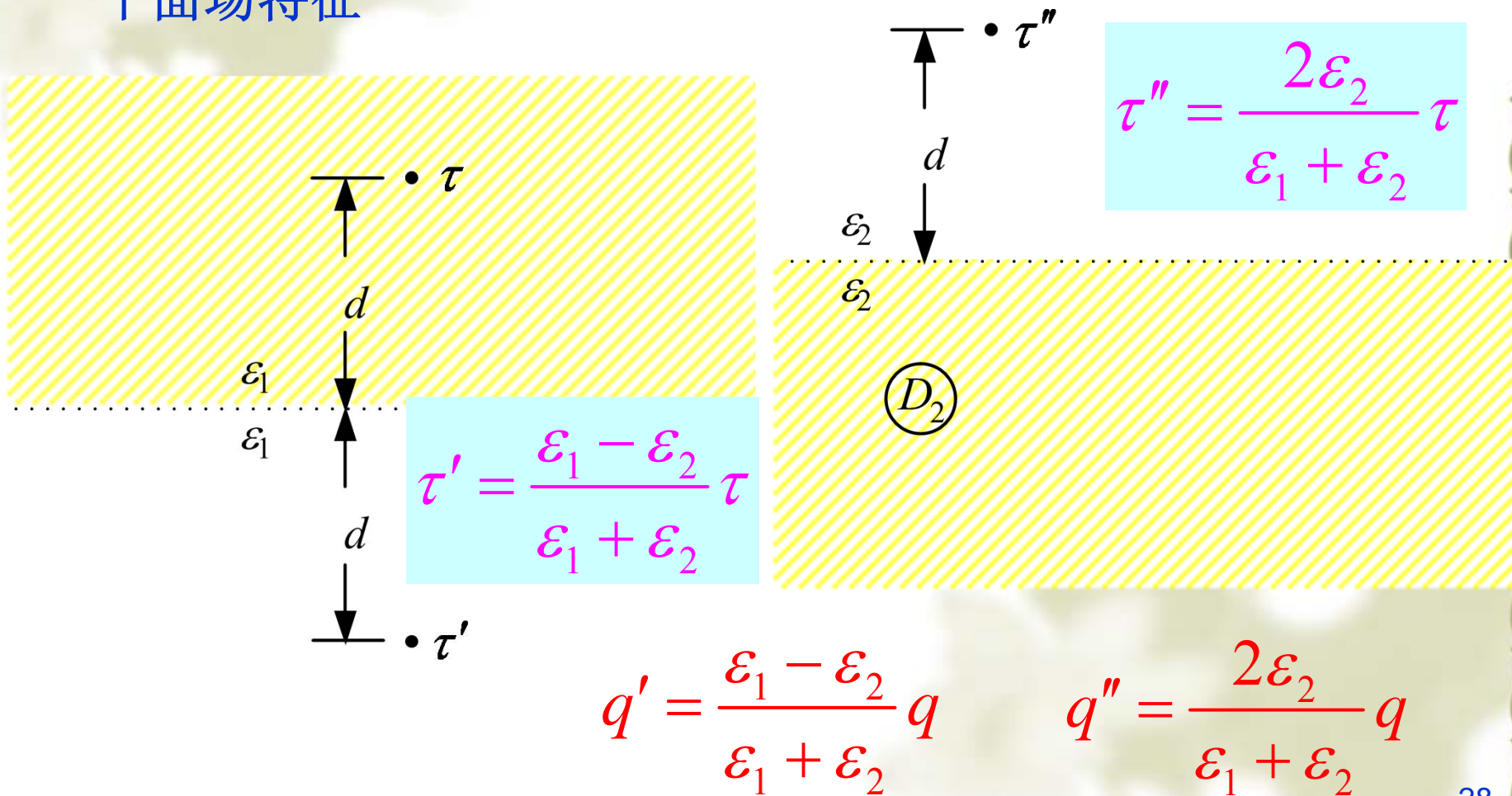
$$\begin{cases} \varphi_1 = \varphi_2 \\ \epsilon_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial y} = \epsilon_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial y} \end{cases}$$



$$\varphi_1 = \frac{q}{4\pi\epsilon_1 (x^2 + y^2)^{\frac{1}{2}}} + \frac{q'}{4\pi\epsilon_1 r (x^2 + (-y)^2)^{\frac{1}{2}}}, \varphi_2 = \frac{q''}{4\pi\epsilon_2 (x^2 + y^2)^{\frac{1}{2}}}$$

■ 推广

线电荷 $\tau \sim$ 无限大介质平面系统的电场，此时的场分布呈行平面场特征

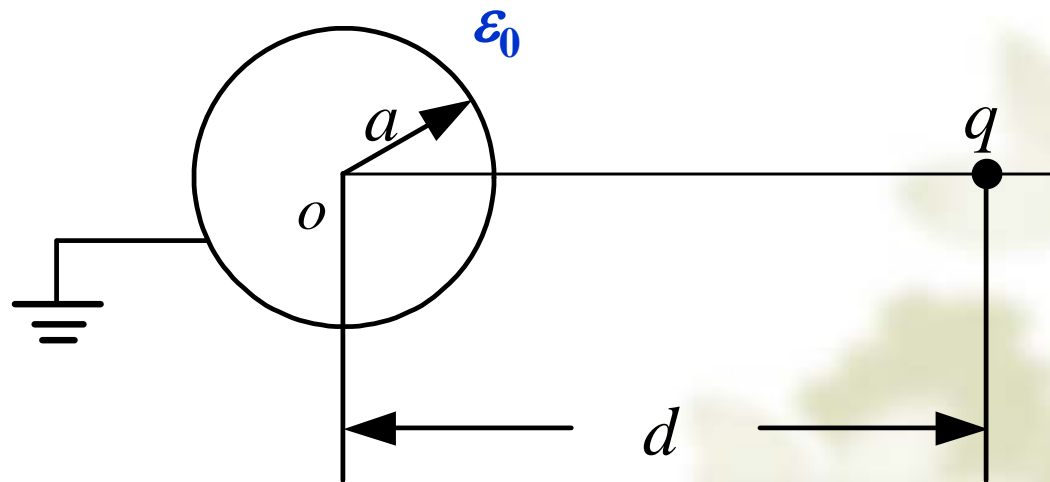


2.6.5 点电荷 ~ 导体球 （球面镜像法）

1. 基本问题——导体球接地

■ 例：

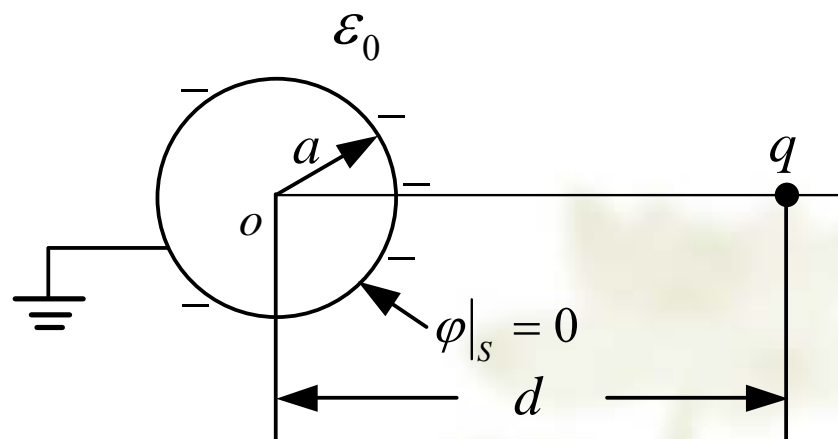
置于均匀电介质 ϵ_0 中半径为 a 的接地金属球附近有一点电荷 q ，点电荷离球心的距离为 d 。计算导体球空间外的电场。



■ 边值问题

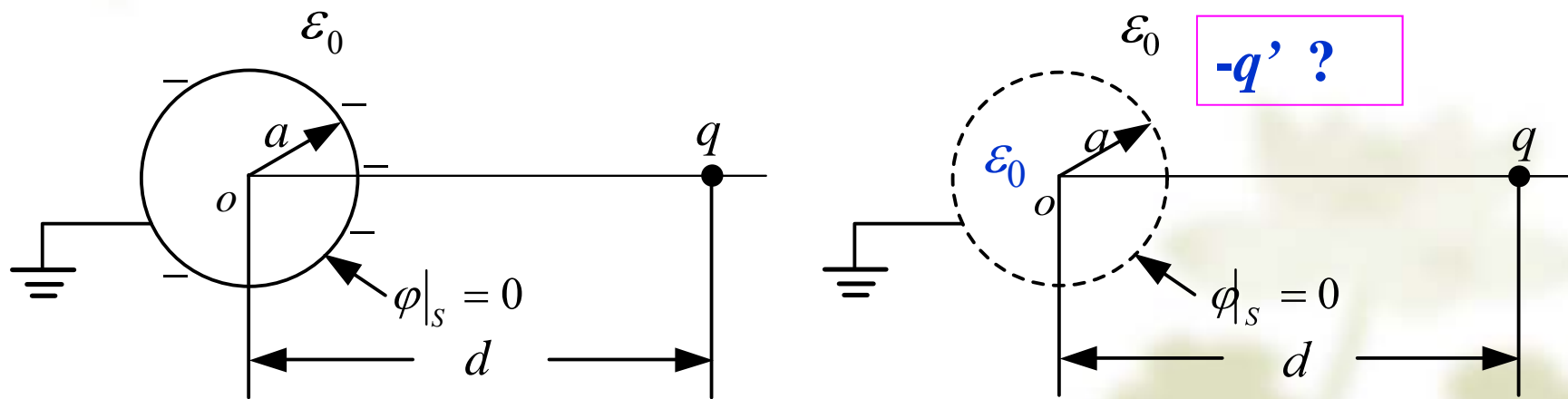
$$\nabla^2 \varphi = 0 \quad (\text{除点电荷 } q \text{ 所在的点外})$$

$$\varphi|_{\text{球面}} = 0 \quad (\text{接地})$$



■ 处理--应用镜像法

- 将导体球撤出，全部充以 ϵ_0 的电介质
- 导体表面的感应面电荷用集中电荷 $-q'$ 代替
(大小、极性同)

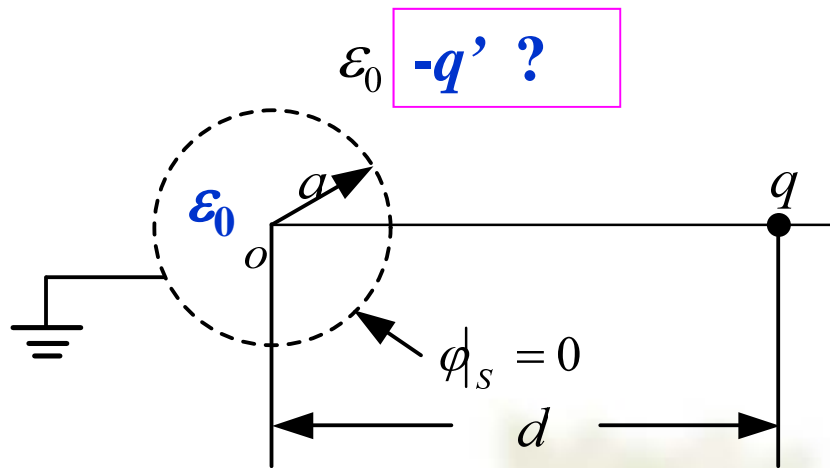


■ 定性确定镜像电荷的位置

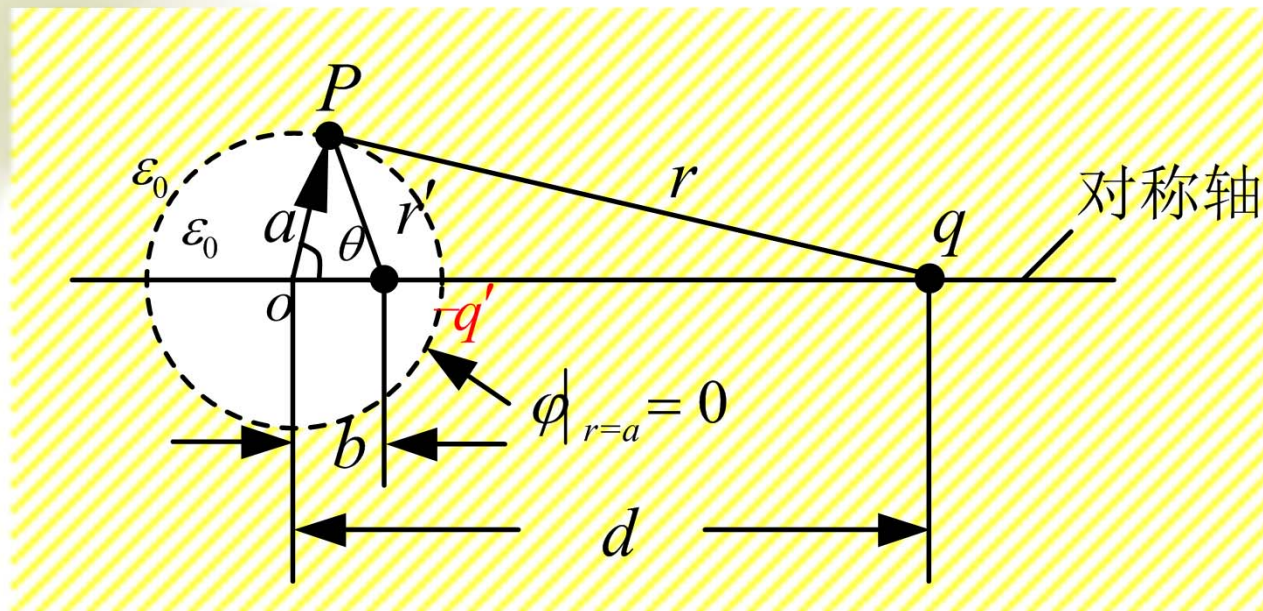
轴对称场



镜像电荷一定位于对称轴
(球心和点电荷连线) 上



■ 镜像法模型



■ 确定镜像电荷的具体位置和电量

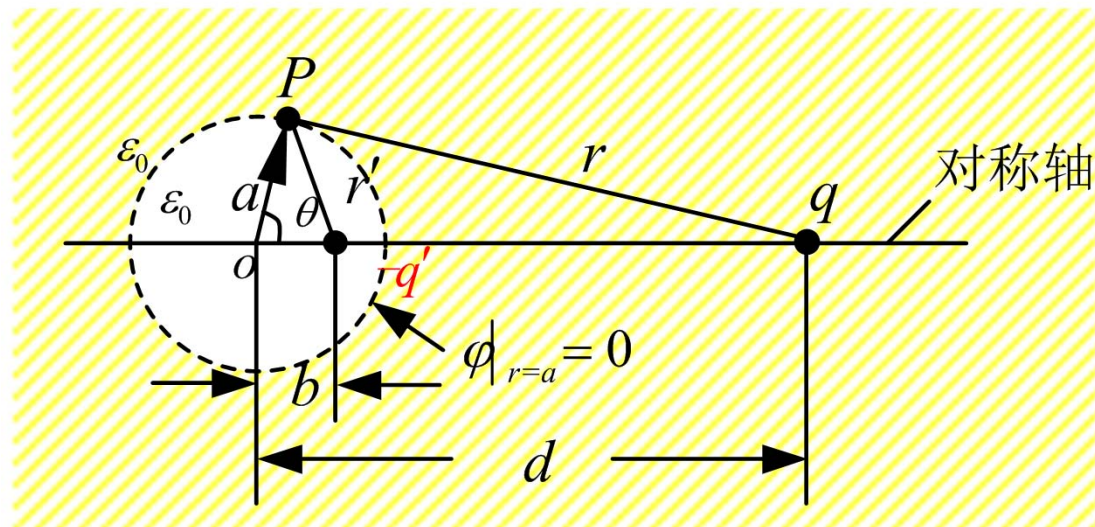
$$\varphi|_{\text{球面}} = 0$$

$$\varphi_P = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 r} - \frac{q'}{4\pi\epsilon_0 r'} = 0$$

$$\frac{q}{q'} = \frac{r}{r'}$$

$$\frac{q^2}{q'^2} = \frac{r^2}{r'^2} \stackrel{\text{余弦定理}}{=} \frac{a^2 + d^2 - 2ad \cos \theta}{a^2 + b^2 - 2ab \cos \theta}$$

$$[q^2(a^2 + b^2) - q'^2(a^2 + d^2)] + 2a(q'^2 d - q^2 b) \cos \theta = 0$$

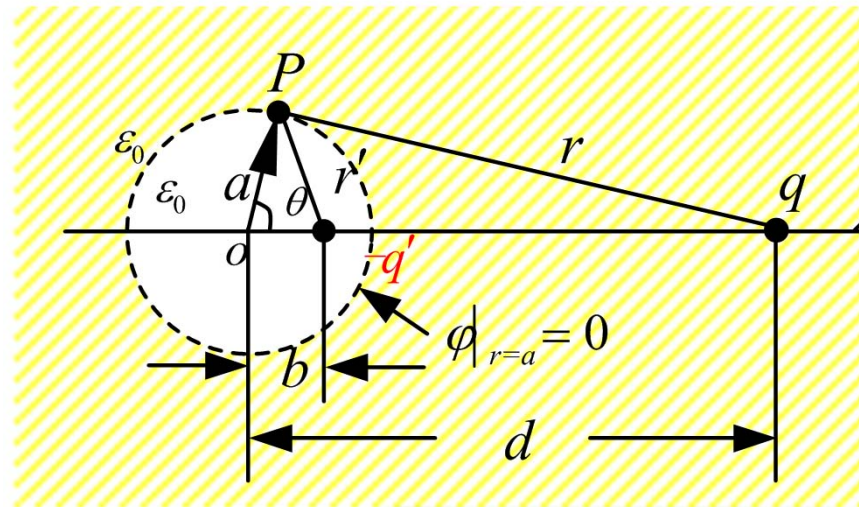


$$[q^2(a^2+b^2)-q'^2(a^2+d^2)]+2a(q'^2d-q^2b)\cos\theta=0$$

$$q^2(a^2+b^2)-q'^2(a^2+d^2)=0$$

$$q'^2d-q^2b=0$$

$$\Rightarrow \begin{cases} b = \frac{a^2}{d} & \text{镜像电荷位置} \\ q' = \frac{a}{d}q & \text{镜像电荷大小} \end{cases}$$

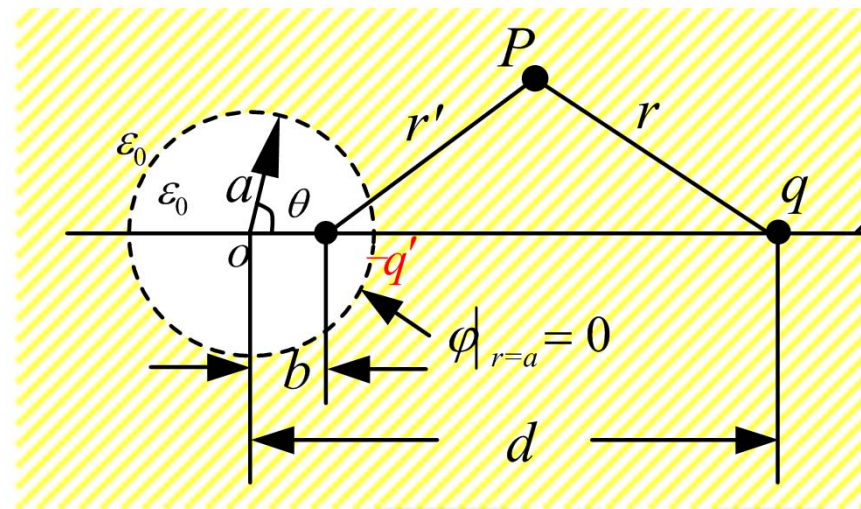


注意适用区域：仅适用于未引入电荷的区域

■ 计算场中电位分布

$$\varphi_P = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0 r} - \frac{q'}{4\pi\varepsilon_0 r'} = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{1}{r} - \frac{a}{dr'} \right)$$

$$\begin{aligned}\vec{E}_P &= \frac{q}{4\pi\varepsilon_0 r^2} \vec{e}_r - \frac{qa}{4\pi\varepsilon_0 dr'^2} \vec{e}_{r'} \\ &= \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{1}{r^2} \vec{e}_r - \frac{a}{dr'^2} \vec{e}_{r'} \right)\end{aligned}$$



■ 导体球上电荷面密度分布

$$\sigma = \varepsilon_0 E_n|_{\rho=a} = -\varepsilon_0 \left. \frac{\partial \varphi_P}{\partial \rho} \right|_{\rho=a}$$

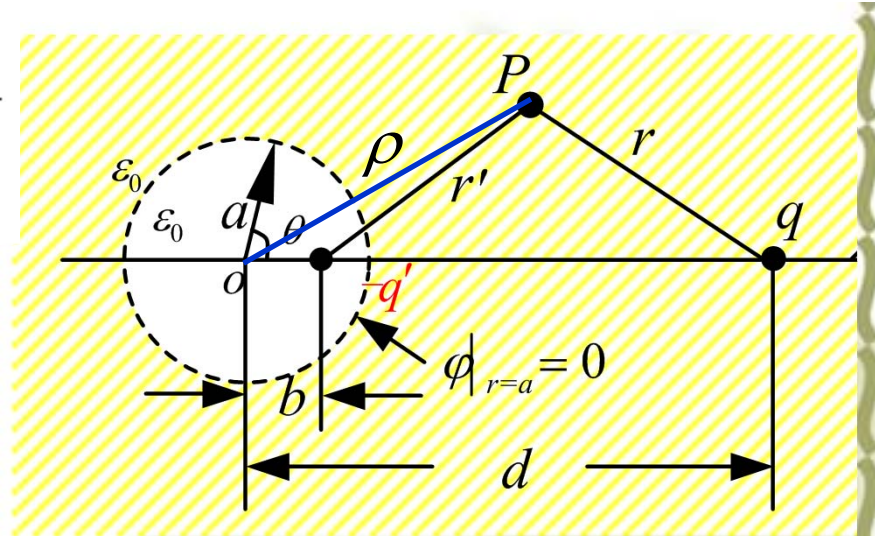
$$\varphi_P = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0 r} - \frac{q'}{4\pi\varepsilon_0 r'} = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{1}{r} - \frac{a}{dr'} \right)$$

$$= -\varepsilon_0 \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \frac{\partial}{\partial \rho} \left(\frac{1}{(\rho^2 - 2\rho d \cos \theta + d^2)^{\frac{1}{2}}} - \frac{a}{d(\rho^2 - 2\rho b \cos \theta + b^2)^{\frac{1}{2}}} \right) \Big|_{\rho=a}$$

$$= -\frac{q}{4\pi a} \cdot \frac{d^2 - a^2}{(d^2 - 2ad \cos \theta + a^2)^{\frac{3}{2}}}$$

$$\theta = 0, \quad |\sigma|_{\max}$$

$$\theta = \pi, \quad |\sigma|_{\min}$$

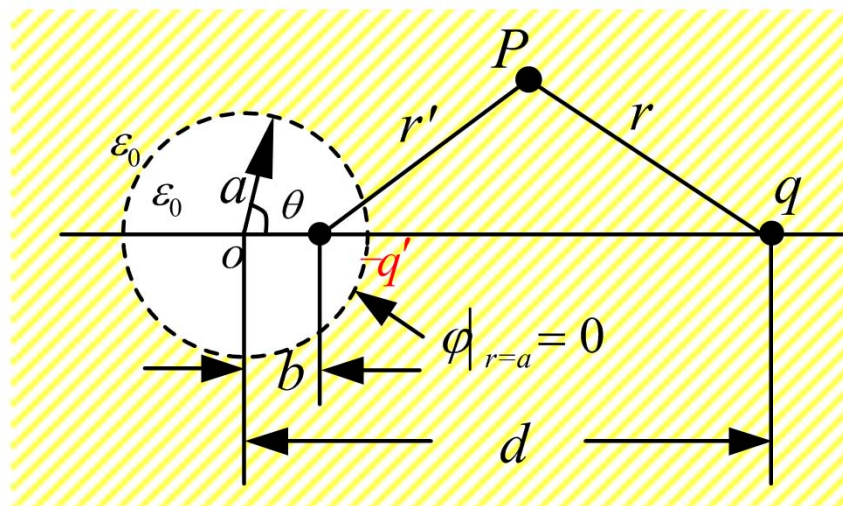


■ 导体球上感应电荷总量

$$\sigma = \varepsilon_0 E_n|_{\rho=a} = -\varepsilon_0 \left. \frac{\partial \varphi_P}{\partial \rho} \right|_{\rho=a} = -\frac{q}{4\pi a} \cdot \frac{d^2 - a^2}{(d^2 - 2ad \cos \theta + a^2)^{\frac{3}{2}}}$$

$$\int_S \sigma dS = \dots\dots$$

$$= -\frac{a}{d} q = -q'$$

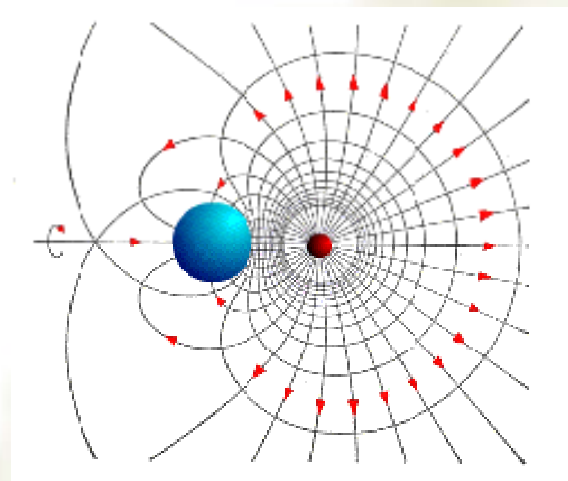
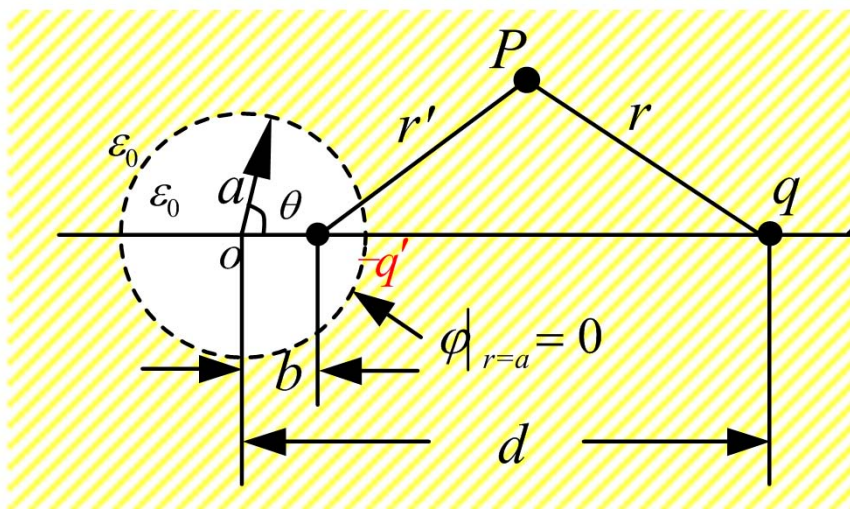


■ 说明:

$$b = \frac{a^2}{d} \quad q' = \frac{a}{d} q$$

- 导体球上的感应电荷总量等于镜像电荷 $-q'$. $-q' < q$
- q' 和 q 的位置对球心 o 来说, 互为反演点, $a^2 = bd$
- 当导体球 \rightarrow 平板时, 即 $a, d \rightarrow \infty$ 时, $a = d, q' = q$

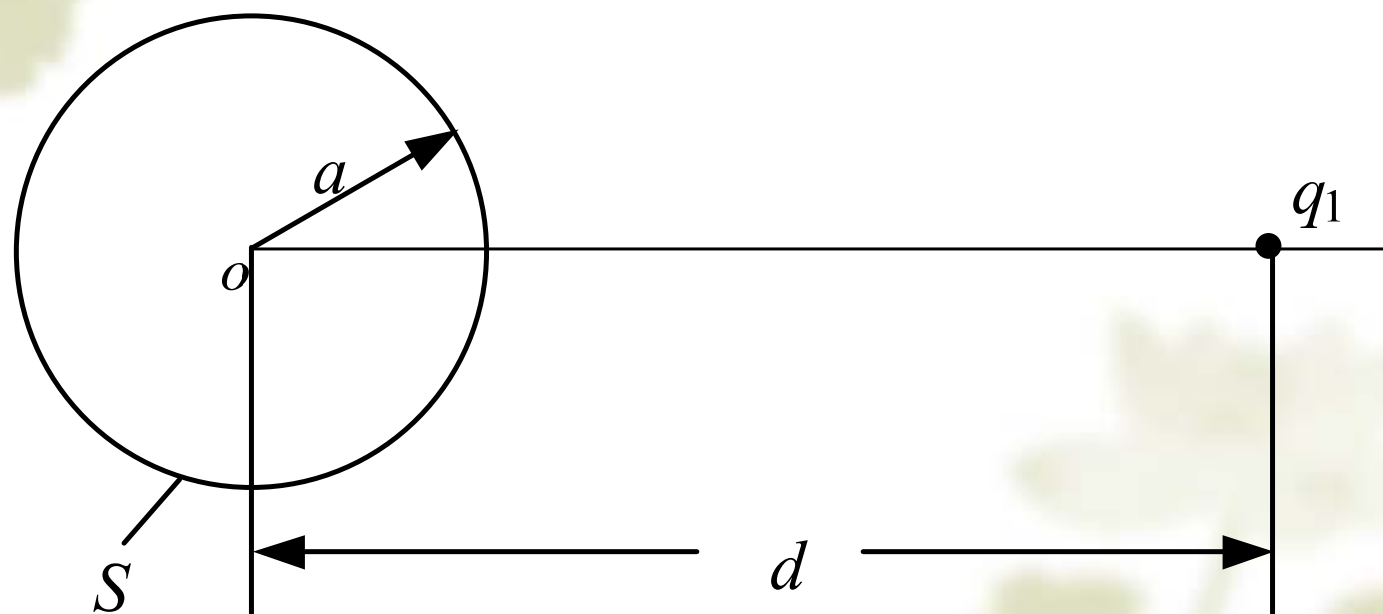
与无限大导板上方放置一点电荷结论一致



球外的电场分布

2. 导体球不接地，且呈电中性

例：



■ 分析

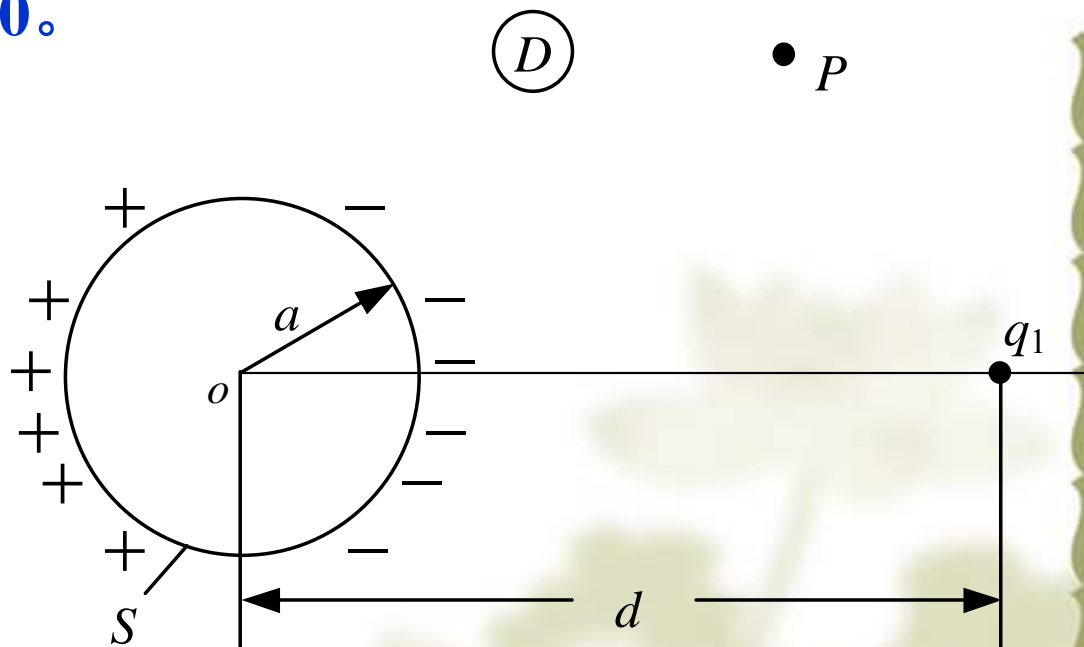
导体球面对点电荷的面上感生与原电荷极性相反的电荷，背对点电荷的面上感生与原电荷极性相同的电荷，导体球正负感应电荷总量为0。

■ 边值问题

$$\nabla^2 \varphi = 0$$

(除点电荷外空间)

$$\begin{cases} \varphi|_S = \text{const} = \frac{q_1}{4\pi\epsilon_0 d} \\ \oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = q = 0 \end{cases}$$



■ 边值问题

$$\begin{cases} \varphi|_S = \text{const} \\ \oint_S \vec{D} \bullet d\vec{S} = q = 0 \end{cases}$$

分解为2个问题的叠加

$$(1) \begin{cases} \varphi|_S = \text{const}=0 \\ \oint_S \vec{D} \bullet d\vec{S} = -q' \end{cases}$$

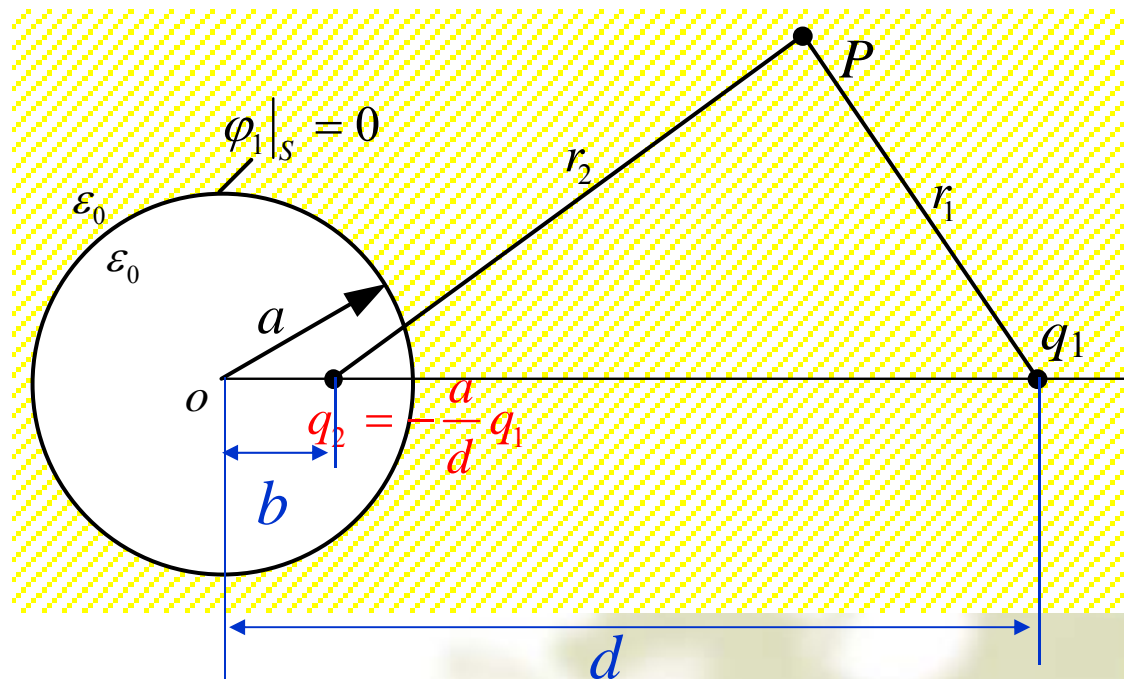
$$(2) \begin{cases} \varphi|_S = C \\ \oint_S \vec{D} \bullet d\vec{S} = q' \end{cases}$$

■ 问题（1）的镜像法模型

$$(1) \begin{cases} \varphi|_S = \text{const} = 0 \\ \oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = -q' = q_2 \end{cases}$$

$$q_2 = -\frac{a}{d} q_1$$

$$b = \frac{a^2}{d}$$

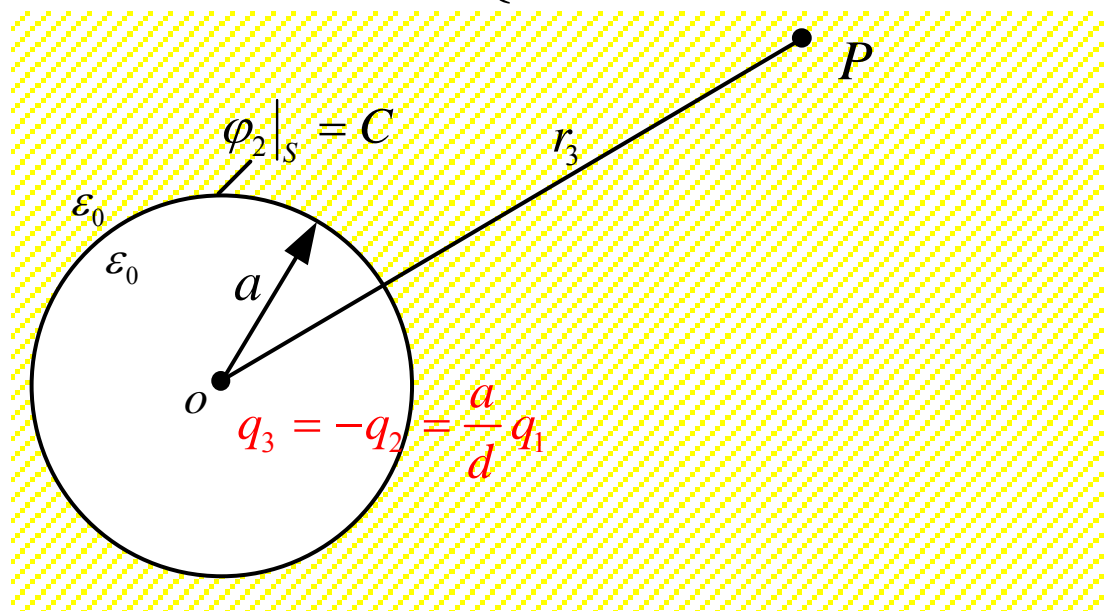


■ 问题（2）的镜像法模型

$$(2) \begin{cases} \varphi|_S = C \\ \oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = q' = q_3 \end{cases}$$

用分布于导体球球心处的点电荷代替

$$q_3 = -q_2$$



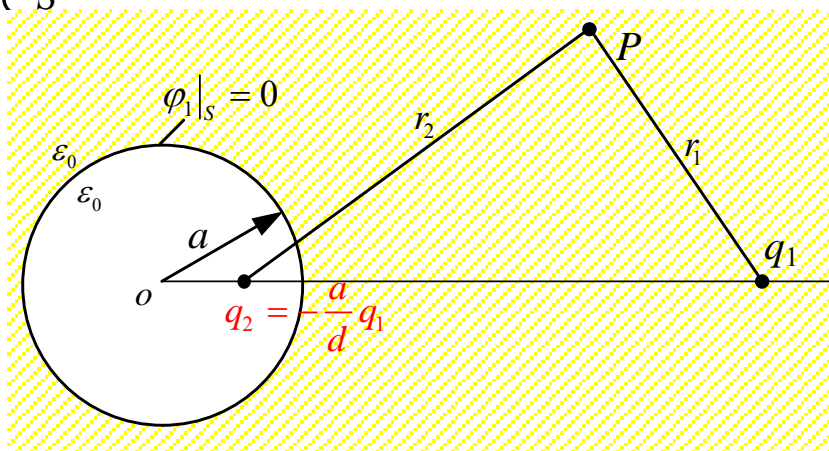
■ (1) + (2) 的镜像法模型

综合(1)+(2) 镜像电荷边界条件:

$$\begin{cases} \varphi_1|_S + \varphi_2|_S = \varphi|_S = \text{const} = C \\ \oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = q_2 + q_3 = 0 \end{cases}$$

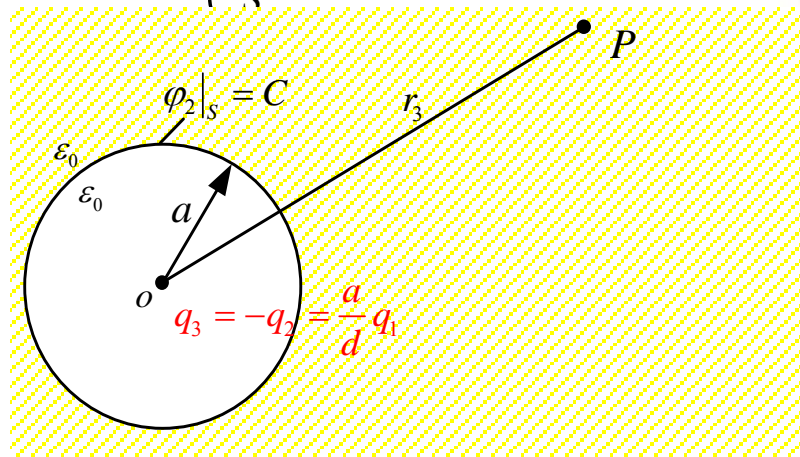
原问题边界条件

$$\begin{cases} \varphi|_S = \text{const} \neq 0 = C \\ \oint_S \vec{D} \cdot d\vec{S} = q = 0 \end{cases}$$



基本问题 (1)

+



基本问题 (2)

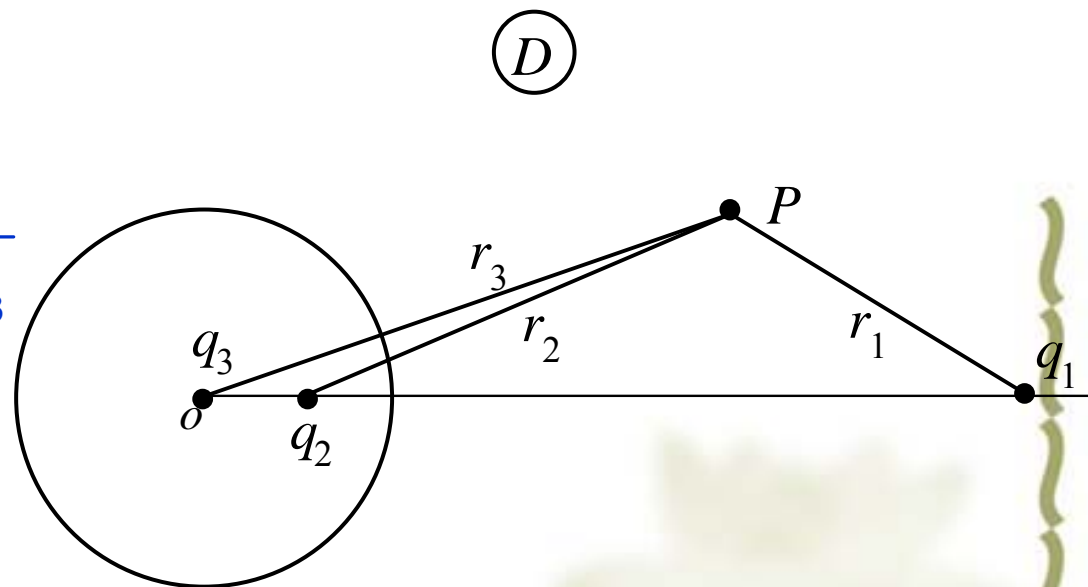
注意适用区域

■ 场分布

1) 场中电位分布

$$\varphi_P = \frac{q_1}{4\pi\varepsilon_0 r_1} + \frac{q_2}{4\pi\varepsilon_0 r_2} + \frac{q_3}{4\pi\varepsilon_0 r_3}$$

$$= \frac{q_1}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{1}{r_1} - \frac{a}{dr_2} + \frac{a}{dr_3} \right)$$



2) 导体球上电位

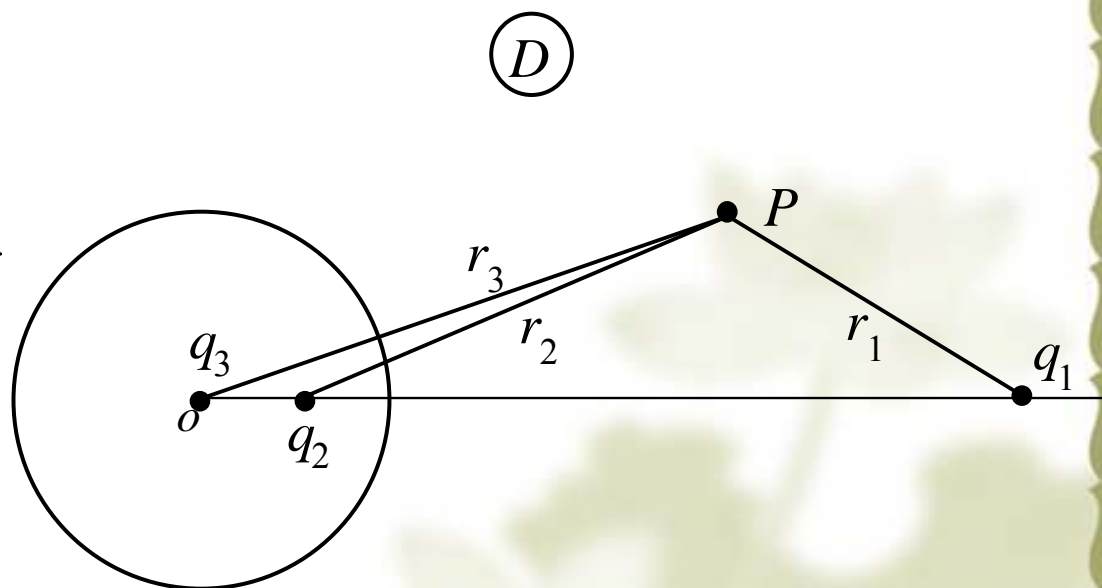
q_1 和 q_2 （原来接地导体球等效的电荷）产生的，为零

球心处的第三个电荷 q_3 产生的

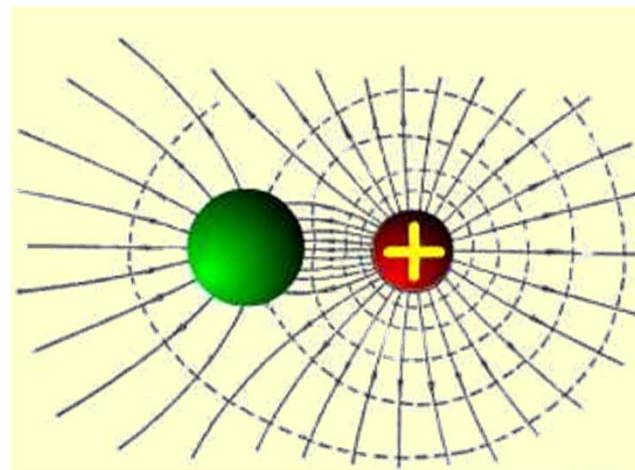
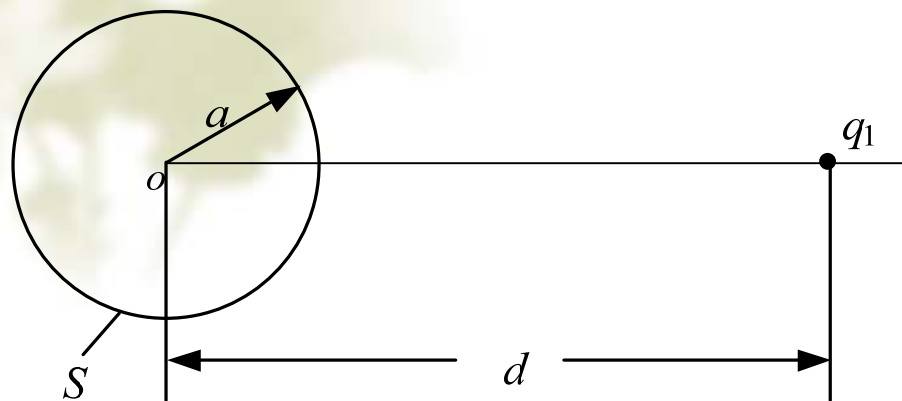
$$\varphi|_S = \varphi_1|_S + \varphi_2|_S$$

$$= C$$

$$= \frac{\frac{a}{d} q_1}{4\pi\epsilon_0 a} = \frac{q_1}{4\pi\epsilon_0 d}$$



导体球不接地，且呈电中性



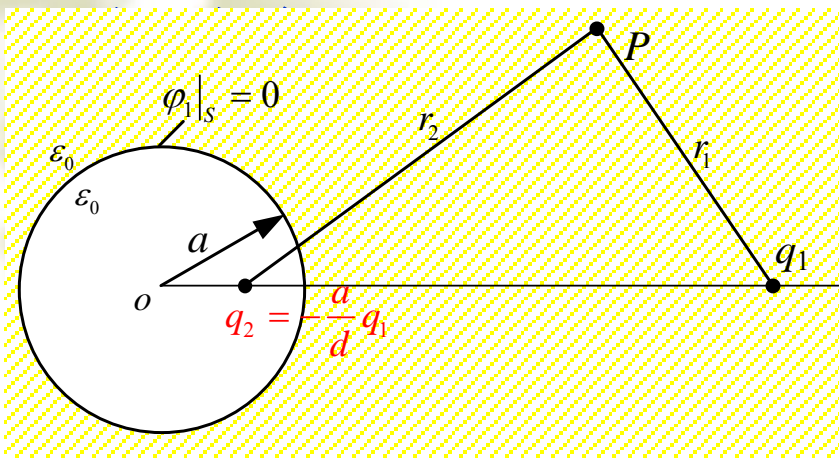
点电荷位于不接地导体
球附近的场图

3. 带电导体球不接地但设带电量为 Q

在前面的基础上，于球心 O 处，再放置一个 $q_4 = Q$ 的电荷即可。

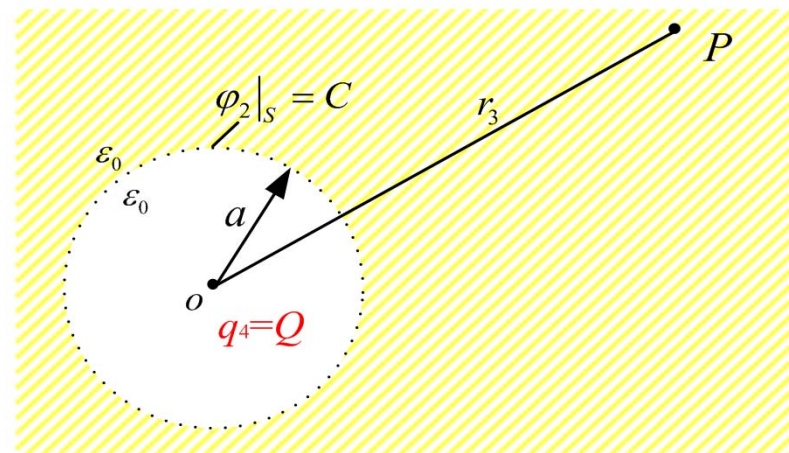
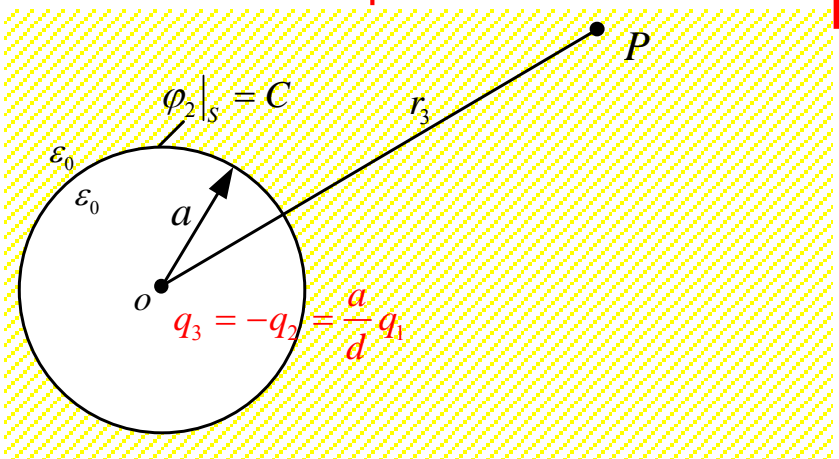


■ 带电导体球不接地（设带电量为 Q ）



+

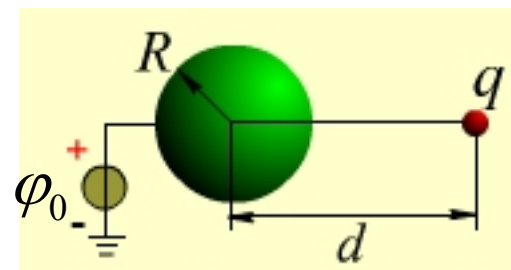
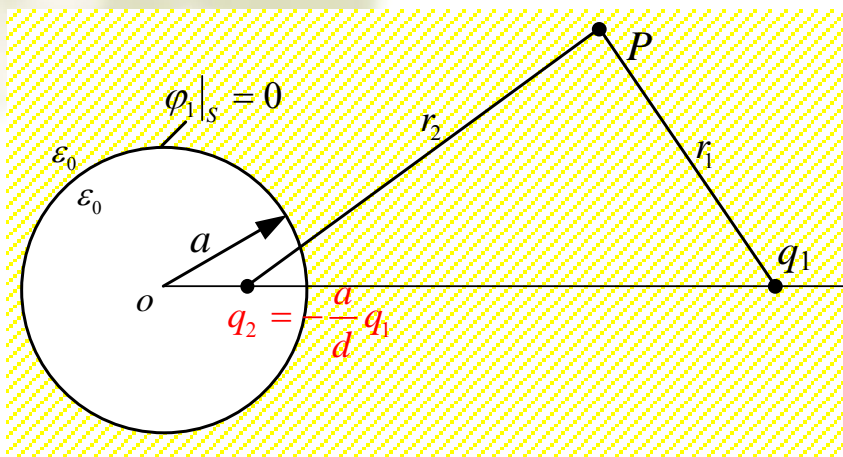
+



$$\varphi = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 a}$$

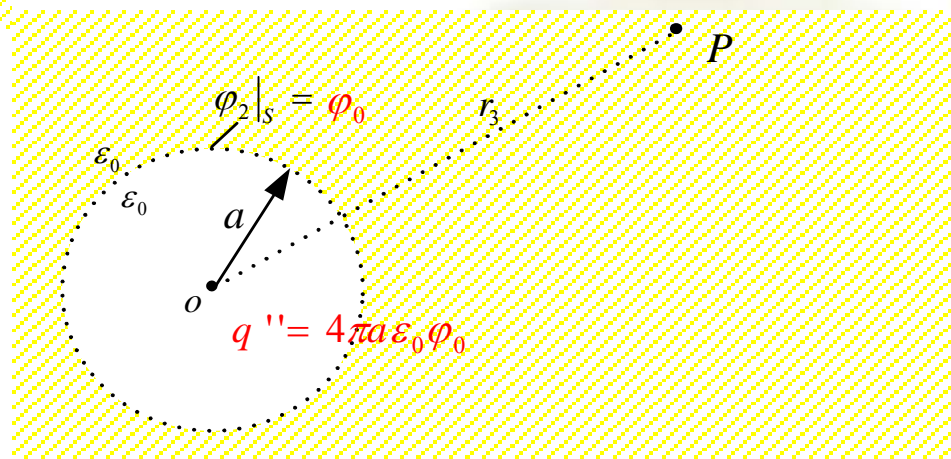
4. 带电导体球已知电位为 φ_0

■ 基本问题+球心放一电荷 q''



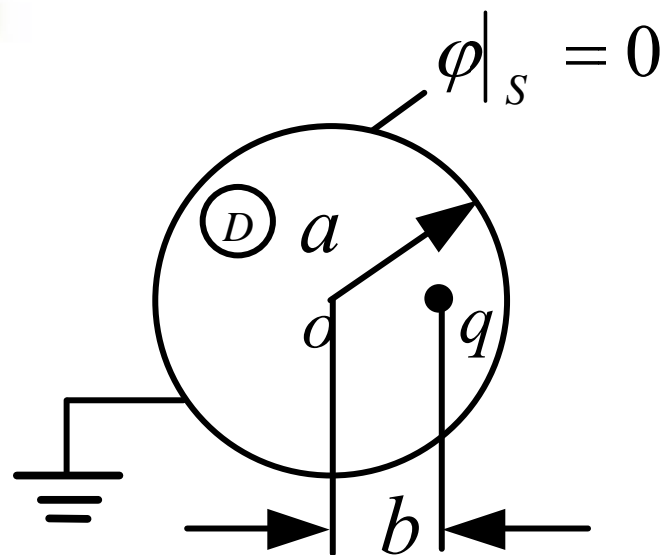
$$\varphi_0 = \frac{q''}{4\pi\epsilon_0 a} \Rightarrow q'' = 4\pi\epsilon_0 a \varphi_0$$

+



5. 点电荷在导球内

1) 球接地



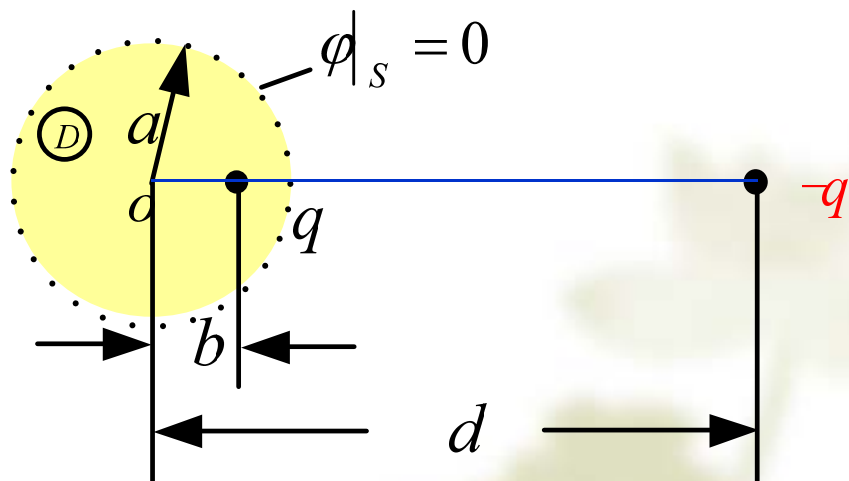
■ 分析

已知 b 和 a ，现求 d 和 q'

$$q = -\frac{a}{d}q' \quad b = \frac{a^2}{d}$$

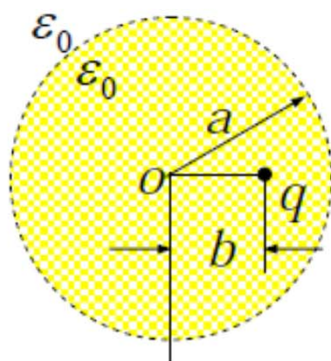
$$d = \frac{a^2}{b}$$

$$q' = \frac{d}{a}q$$

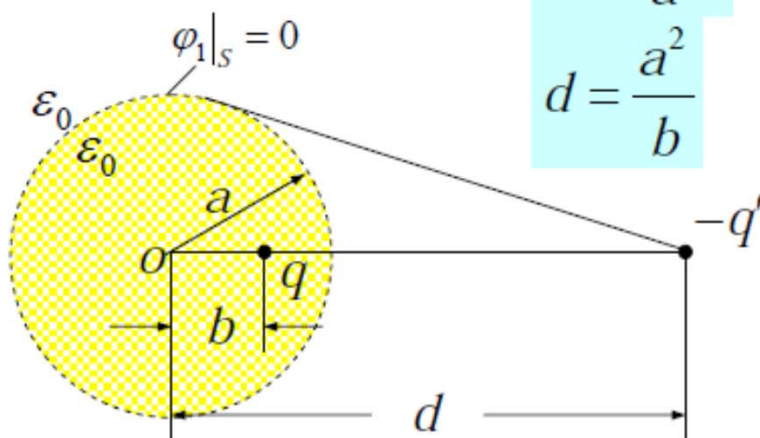


适用范围：球内场域。

2) 球不接地（呈电中性）



=

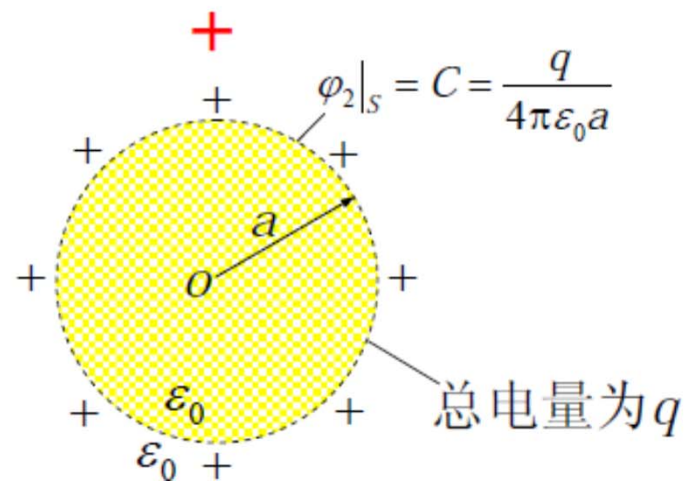


$$q' = \frac{d}{a} q$$

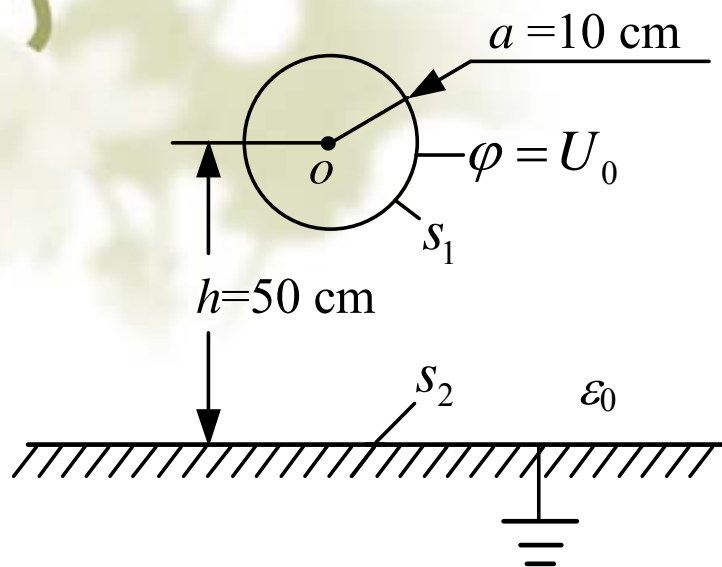
$$d = \frac{a^2}{b}$$

$$\vec{E} = \vec{E}_1 + \vec{E}_2 = \vec{E}_1 + 0 = \vec{E}_1$$

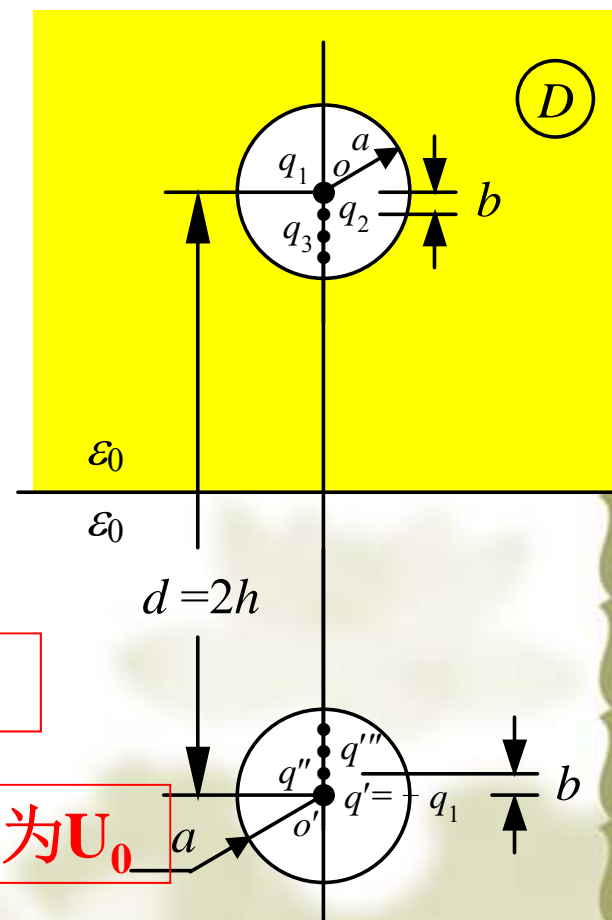
$$\varphi = \varphi_1 + \frac{q}{4\pi\epsilon_0 a}$$



例题：书例2-16) P98-100



I. M.



注意：这是一个球，不是圆柱形的传输线

应用镜像法时

既要保证球表面的电位为 U_0

又要保证大地的电位为零

B. C. $\varphi|_{s_1} = U_0$

$\varphi|_{s_2} = 0$

$$q_1 = 4 \pi \epsilon_0 a U_0 \quad q' = -q_1$$

$$q_2 = \frac{a}{d} q_1 = \frac{1}{10} q_1 \quad q'' = -q_2$$

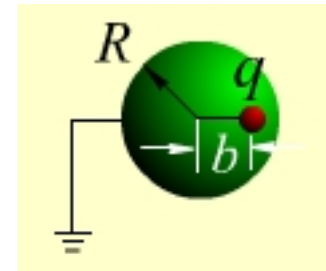
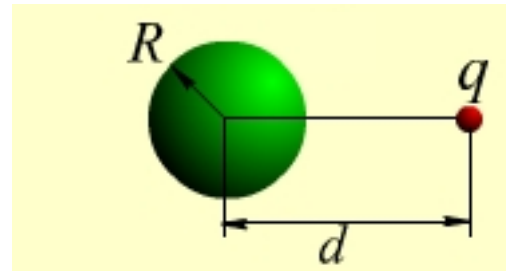
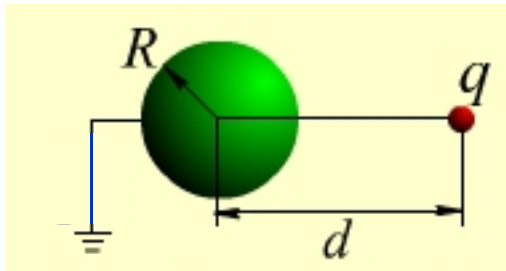
$$q_3 = \frac{a}{d'} q_2 = \frac{10}{99} q_2 = \frac{1}{99} q_1 \quad q''' = -q_3$$

$$q_4 = \frac{a}{d''} q_3 = \frac{990}{9800} q_3 = \frac{1}{980} q_1 \quad q^{iv} = -q_4$$



思考

用镜像法求解下列问题，试确定镜像电荷的个数，大小与位置。



点电荷对导体球面的镜像

$$b = \frac{a^2}{d}$$

$$q' = \frac{a}{d} q$$

$$b = \frac{a^2}{d}$$

$$q_2 = -\frac{a}{d} q = -q_3$$

$$d = \frac{a^2}{b}$$

$$q' = \frac{d}{a} q$$

镜像法（电轴法）小结

镜像法（电轴法）的理论基础是：

静电场惟一性定理；

镜像法（电轴法）的实质是：


用虚设的镜像电荷（电轴）替代未知电荷的分布，使计算场域为无限大均匀媒质；

镜像法（电轴法）的关键是：

确定镜像电荷（电轴）的个数、大小及位置；

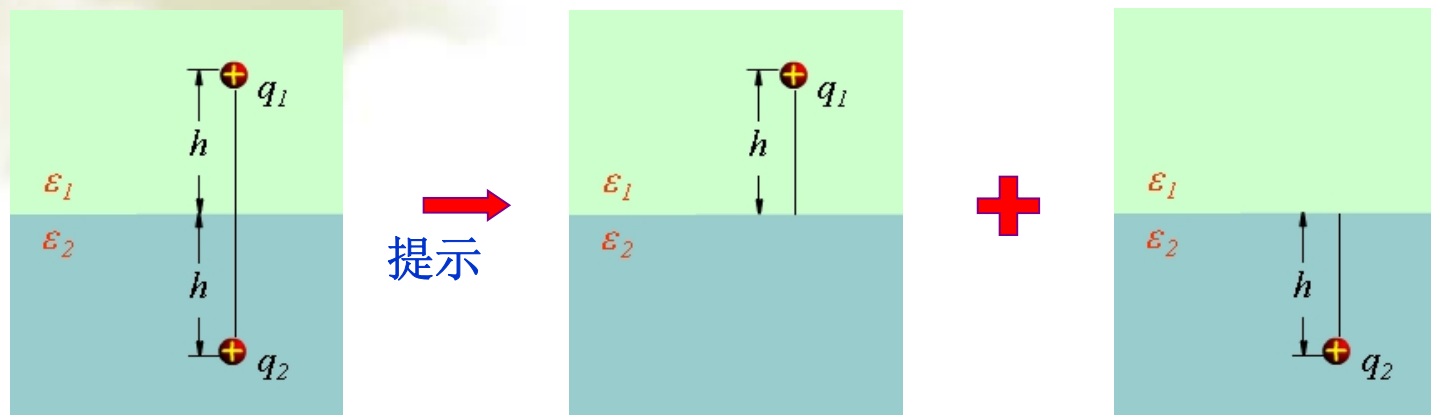
应用镜像法（电轴法）解题时，注意：

镜像电荷（电轴）只能放在待求场域以外的区域。叠加时，要注意场的适用区域。



作业：2-26，2-25（2），
2-27（其中（3）的球壳接地），
2-29

思考题： 试确定下图镜像电荷的个数、大小与位置。



图中. 点电荷 q_1 与 q_2 分别置于 ϵ_1 与 ϵ_2 区域中