

## 第2章 静电场—静电场能量、电场力

静电场的能量

能量分布

电场力

## 2.9 静电场能量

### ■ 电容器类两导体系统——电场能量

$$W_e = \frac{1}{2}CU^2 = \frac{1}{2}qU = \frac{1}{2}\frac{q^2}{C}$$

$$W_e = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \varphi_k q_k$$

$$W_e = \frac{1}{2} \int_V \bar{D} \bullet \bar{E} dV$$

## 2.9.1 带电体系统中的静电场能量

### 1. 用场源表示静电能量

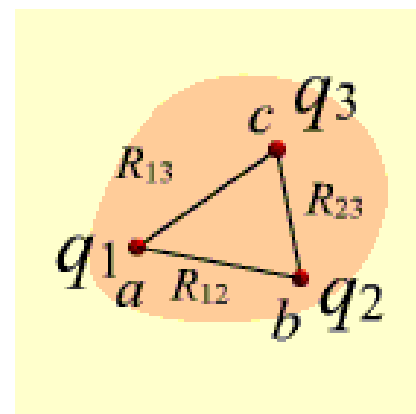
$q_1$  从  $\infty$  移到  $a$  点不受力, 所需能量  $W_1=0$ ,

$q_2$  从  $\infty$  移到  $b$  点, 需克服  $q_1$  的电场力做功, 所需能量:

$$W_2 = q_2 \varphi_2 = q_2 \frac{q_1}{4\pi\epsilon_0 R_{12}}$$

$q_3$  从  $\infty$  移到  $c$  点, 所需能量

$$W_3 = q_3 \varphi_3 = \frac{q_3}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{q_1}{R_{31}} + \frac{q_2}{R_{23}} \right)$$



点电荷的能量

总能量  $W_e = W_1 + W_2 + W_3 = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{q_1 q_2}{R_{12}} + \frac{q_2 q_3}{R_{23}} + \frac{q_3 q_1}{R_{31}} \right)$

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left[ q_1 \left( \frac{q_2}{R_{12}} + \frac{q_3}{R_{13}} \right) + q_2 \left( \frac{q_1}{R_{12}} + \frac{q_3}{R_{23}} \right) + q_3 \left( \frac{q_1}{R_{31}} + \frac{q_2}{R_{23}} \right) \right]$$
$$= \frac{1}{2} (q_1 \varphi_1 + q_2 \varphi_2 + q_3 \varphi_3) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^3 q_i \varphi_i$$

**推广 1:** 若有  $n$  个点电荷的系统, 静电能量为

$$W_e = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n q_i \varphi_i \quad \text{单位: J (焦耳)}$$

**推广2:** 对于具有面电荷分布的带电导体  $q_k = \int_{S_k} \sigma dS$

$$W_e = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \varphi_k \int_{S_k} \sigma dS \stackrel{(\varphi_k|_{S_k}=C)}{=} \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \int_{S_k} \varphi_k \sigma dS$$

$$= \frac{1}{2} \int_{S(=S_1+S_2+\cdots+S_n)} \sigma \varphi dS$$

$$W_e = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \varphi_k q_k$$

若场中，除带电导体外，还有以体电荷分布形态的电荷(体电荷密度为 $\rho$ )

$$W_e = \frac{1}{2} \int_S \sigma \varphi dS + \frac{1}{2} \int_V \rho \varphi dV$$

## 2.9.2 电场能量的分布及其分布密度

### 2. 用场量表示静电能量

场中含带电导体和以体电荷分布形态的电荷(体电荷密度为 $\rho$ )

$$W_e = \frac{1}{2} \int_S \sigma \varphi dS + \frac{1}{2} \int_V \rho \varphi dV$$

↓ 书P115推导

$$W_e = \frac{1}{2} \int_V \vec{D} \cdot \vec{E} dV \quad (2)$$

定义:  $w'_e = \frac{1}{2} \vec{D} \cdot \vec{E}$  电场能量密度

$$W_e = \int_V w'_e dV$$

## ■ 说明:

1. 电场能量 $W_e$ 系以能量密度 $w'_e$ 方式分布在整個电场空间

$$w'_e = \frac{1}{2} \bar{D} \bullet \bar{E}$$

对各向同性线性介质

$$w'_e = \frac{1}{2} \varepsilon E^2 = \frac{D^2}{2\varepsilon}$$

2.  $W_e$ 的计算:

$$W_e = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \varphi_k q_k$$

用源量表示电场能量

$$W_e = \frac{1}{2} \int_V \bar{D} \bullet \bar{E} dV$$

用场量表示静电能量

$$W_e = \frac{1}{2} C U^2 = \frac{1}{2} q U = \frac{1}{2} \frac{q^2}{C}$$

电容类两导体系统

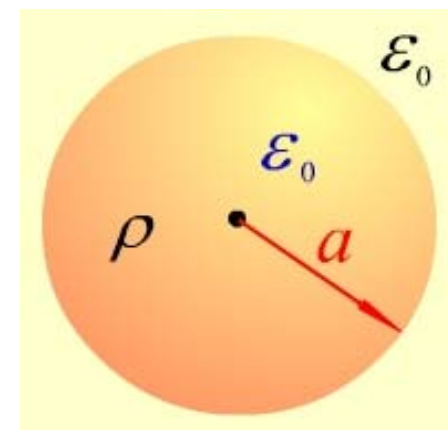
自学: P116页 例2-21

例 试求真空中体电荷密度为 $\rho$ 的带电球产生的静电能量。

解法一 由场源求静电能量

$$W = \frac{1}{2} \int_V \varphi \rho dV \quad (1)$$

$$\varphi_P(r) = \begin{cases} \frac{\rho_0 a^2}{2\varepsilon_0} - \frac{\rho_0 r^2}{6\varepsilon_0} & (r < a) \\ \frac{\rho_0 a^3}{3\varepsilon_0 r} & (r > a) \end{cases}$$



体电荷分布的球体

代入式 (1)

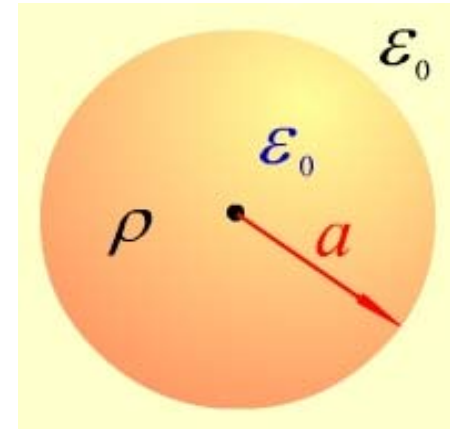
$$W = \frac{1}{2} \int_0^a \left( \frac{\rho_0 a^2}{2\varepsilon_0} - \frac{\rho_0 r^2}{6\varepsilon_0} \right) 4\pi r^2 dr + 0 = \frac{4\pi \rho^2 a^5}{15\varepsilon_0}$$

球外无电荷，球外 $\rho=0$



## 解法二 由场量求静电能量

$$\vec{E} = \begin{cases} \frac{\rho r}{3\epsilon_0} \vec{e}_r & r < a \\ \frac{\rho a^3}{3\epsilon_0 r^2} \vec{e}_r & r > a \end{cases}$$



体电荷分布的球体

$$\begin{aligned} W_e &= \frac{1}{2} \int_V \vec{D} \cdot \vec{E} dV = \frac{1}{2} \int_0^a \epsilon_0 E_1^2 4\pi r^2 dr + \frac{1}{2} \int_a^\infty \epsilon_0 E_2^2 4\pi r^2 dr \\ &= \frac{4\pi}{15\epsilon_0} \rho^2 a^5 \end{aligned}$$

## 2.10 电场力

库仑定律

$$\vec{F} = \frac{qq'}{4\pi\epsilon r^2} \vec{e}_r$$

条件：点电荷(两)；无限大均匀介质  $\epsilon$  内

电场强度定义公式

$$\vec{F} = q\vec{E}$$

这里的 $E$ 是除电荷 $q$ 外其余电荷产生的

对于电荷分布形态复杂的带电系统，用上述方法求解困难，引入——虚位移法

# 1. 虚位移法 ( Virtual Displacement Method )

原理:

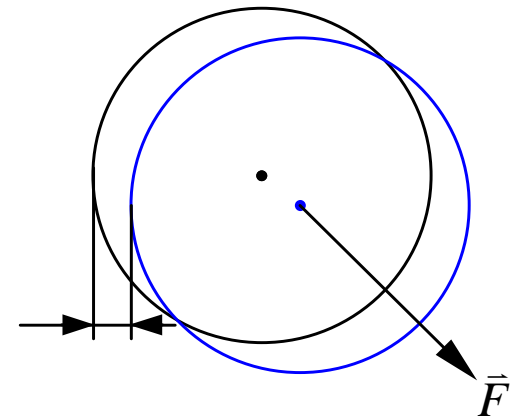
假设电场力作用下，带电体发生一定的位移，通过因“虚”位移引起的电场能量的变化，与外力及电场力作功之间的关系，计算电场力。

- 广义坐标  $g$ :

用来确定带电导体形状、尺寸、相对位置的一组独立几何量（距离、面积、体积、角度等）。

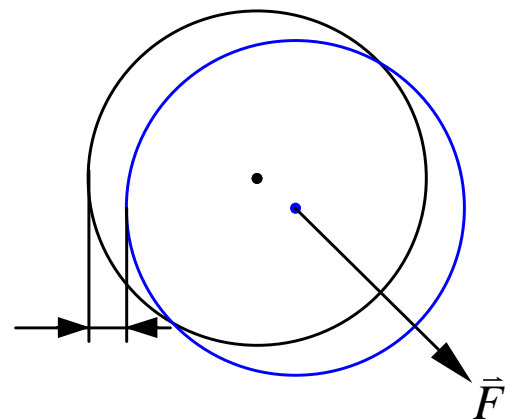
- 广义力  $f$ : 企图改变广义坐标的力。

- 力的方向:  $f$  的正方向为  $g$  增加的方向。



广义坐标	距 离	面 积	体 积	角 度
广义力	机械力	表面张力	压强	转矩
单 位	N	N/m	N/m <sup>2</sup>	N m

(广义) 功 = 广义力 ×  
广义坐标的变化



## 2. 虚位移法的功、能平衡关系

假设在电场力 $f$ 的作用下，受力导体 $P$ 有一个位移 $dg$ ，从而电场力作功 $f dg$ ；因这个位移会引起电场能量的变化，产生一个增量 $d_g W_e$ ；再根据能量守恒定律，电场力作功及场能增量之和应该等于外源供给带电系统的能量 $dW$ ，即

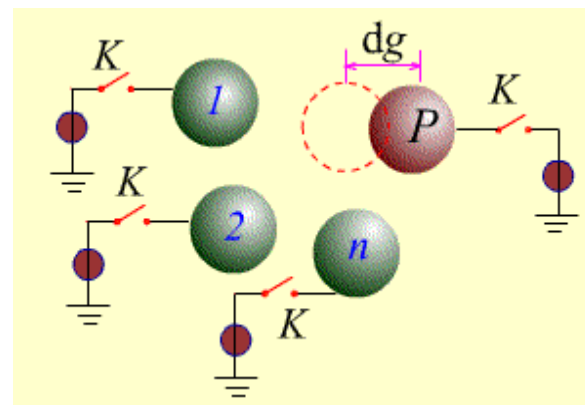
外源提供能量 = 因 $dg$ 变化产生静电能量增量  
+ 电场力所作功

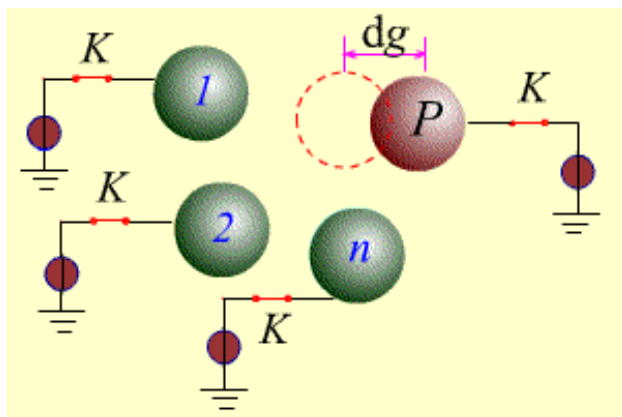
即

$$dW = d_g W_e + f dg$$

即可计算出广义力。

$f dg$  的量纲为功或能的量纲。





多导体系统(  $K$  闭合 )

## (1) 常电位系统 ( $K$ 闭合 )

给定  $\varphi$  : 导体与外源连接

现设由于  $d\mathbf{g}$  ‘虚位移’ 引起第  $p$  号导体的电荷变化量为  $dq_k$ 。则与各带电体相连接的外源提供的能量为:

$$dW = \sum_{k=1}^n \varphi_k dq_k$$

外源提供的能量为：

$$dW = \sum_{k=1}^n \varphi_k dq_k$$

---

$$dW = d_g W_e + f dg$$

功能平衡关系

$$\sum_{k=1}^n \varphi_k dq_k = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \varphi_k dq_k + f dg$$

电能变化的能量

$$f dg = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \varphi_k dq_k = d_g W_e \Big|_{\varphi_k=C} \Rightarrow f = \frac{d_g W_e}{dg} \Big|_{\varphi_k=C} = \frac{\partial W_e}{\partial g} \Big|_{\varphi_k=C}$$

**说明：**外源提供的能量有一半用于静电能量的增量，另一半用于电场力做功。

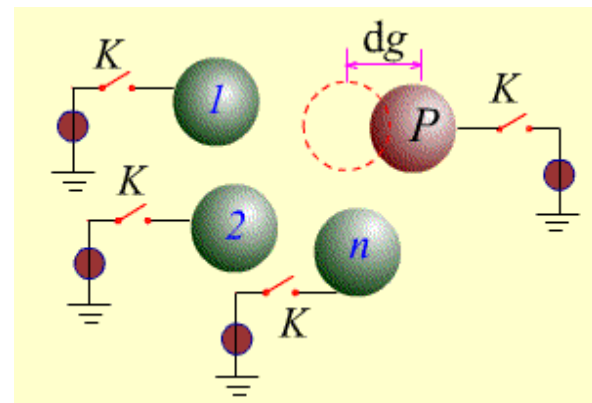
## (1) 常电荷系统 ( $K$ 断开 )

各导体不与外源连接

外源不提供能量,  $dW=0$

$$0 = d_g W_e + f dg$$

$$f = - \left. \frac{d_g W_e}{dg} \right|_{q_k=C} = - \left. \frac{\partial W_e}{\partial g} \right|_{q_k=C}$$



多导体系统 (  $K$  断开 )

表示取消外源后, 电场力作功需要的能量来自电场中静电能量减少。

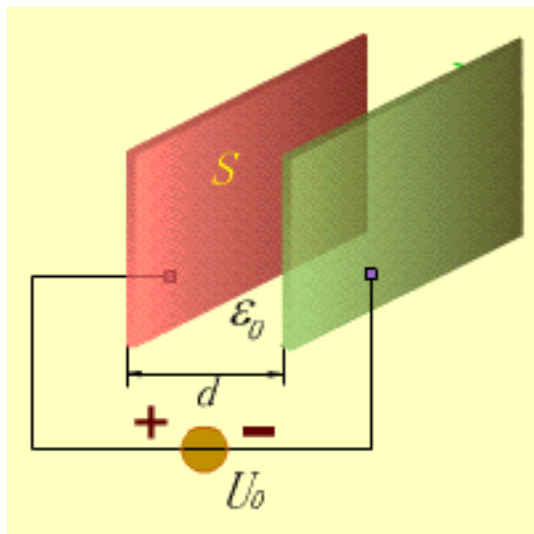
广义力是代数量,  $f$  的假定正方向为广义坐标  $g$  增加的方向。根据  $f$  的“ $\pm$ ”号判断力的方向。



## 注意:

- 常电荷、常电位假设得到计算结果应相同。这是因为，实际上带电体并没有发生位移，电场分布也没有变化，因此求得的是系统对应于同一状态的电荷和电位情况下的电场力。
- 看成常电荷系统时，电场能量需写成电荷的函数；看成常电位系统时，电场能量需写成电位（电压）的函数。

**例** 试求图示平行板电容器极板的电场力。



平行板电容器

解法一：常电位系统

$$W_e = \frac{1}{2} C U_0^2 \quad C = \frac{\epsilon_0 S}{d}$$

取  $d$  为广义坐标（相对位置坐标）

$$f = \left. \frac{\partial W_e}{\partial d} \right|_{\varphi=c} = \frac{\partial}{\partial d} \left( \frac{1}{2} C U_0^2 \right) = -\frac{U_0^2 \epsilon_0 S}{2d^2} < 0$$

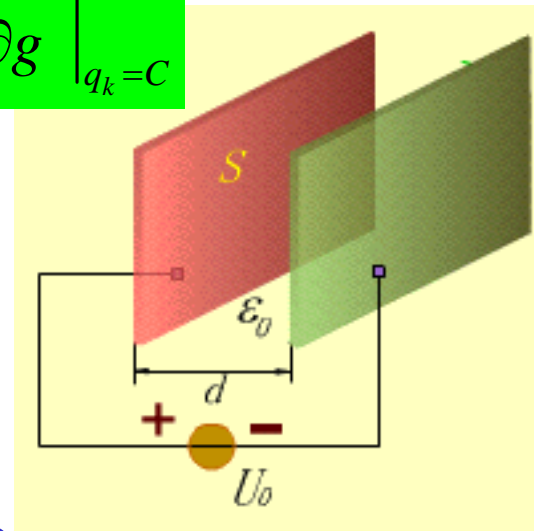
$$f = \left. \frac{\partial W_e}{\partial g} \right|_{\varphi_k=C}$$

负号表示电场力企图使  $d$  减小，即电容增大。

## 解法二：常电荷系统

$$W_e = \frac{1}{2} \cdot \frac{q^2}{C} = \frac{q^2 d}{2\epsilon_0 S}$$
$$f = - \left. \frac{\partial W}{\partial d} \right|_{q=c} = - \frac{q^2}{2\epsilon_0 S} < 0$$

$$f = - \left. \frac{\partial W_e}{\partial g} \right|_{q_k=C}$$



负号表示电场力企图使  $d$  减小，即电容增大。

与解法一比较，

$$f = - \frac{q^2}{2\epsilon_0 S} = - \frac{(SD)^2}{2\epsilon_0 S} = - \frac{S\epsilon_0^2 E^2}{2\epsilon_0} = - \frac{S\epsilon_0 U^2}{2d^2}$$

$f = - \frac{U_0^2 \epsilon_0 S}{2d^2}$

结果一致。

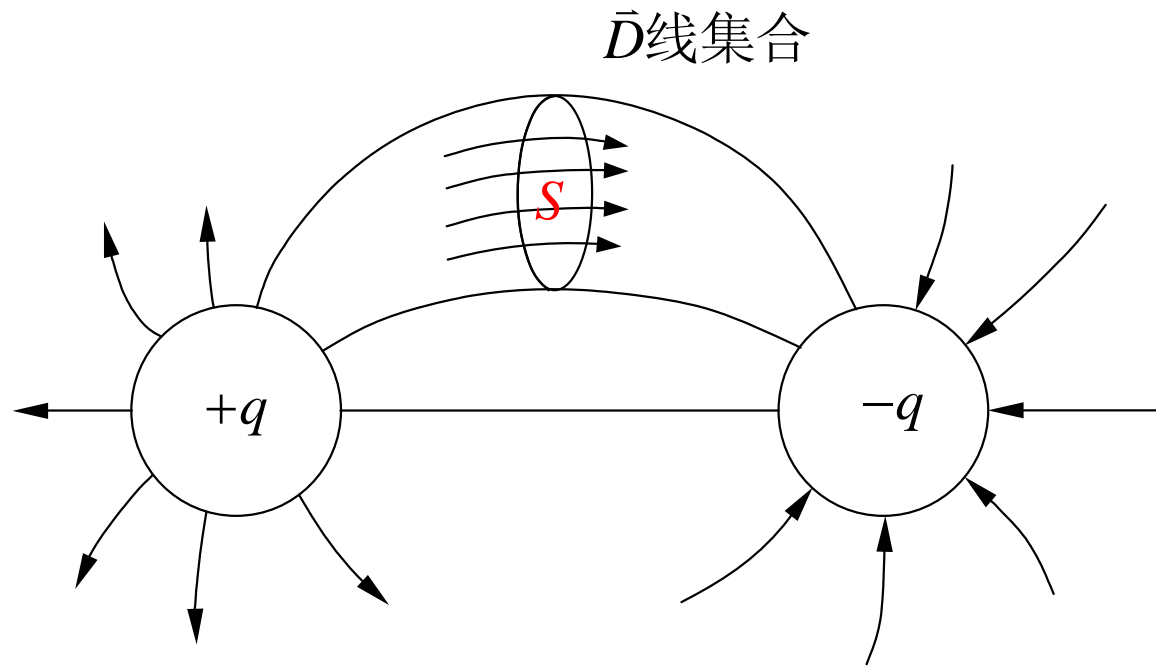
讨论：单位面积受力

$$f_r = \frac{f}{S} = \frac{U_0^2 \epsilon_0}{2d^2} = \frac{1}{2} \epsilon_0 E^2 = \frac{1}{2} D \cdot E$$

## 2. 法拉第观点 (Farade's review) 求电场力

### (1) 电位移管:

电场中通过某一面元 $S$ 周界上各点的 $\vec{D}$ 的集合, 构成电位移管。



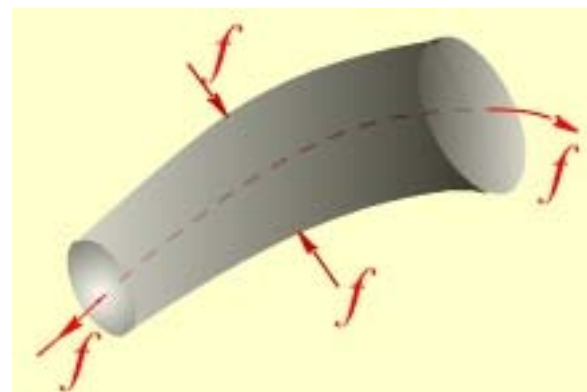
## (2) 法拉第观点:

- 电磁场中的机械力，都可归结为电场内部的力。即电磁力通过媒质以连续的方式传递。

在电场中的每一段电位移管，沿其轴向受到纵张力，垂直于轴向受到侧压力，其大小为

$$f = \frac{1}{2} \bar{\mathbf{D}} \cdot \bar{\mathbf{E}} \quad (\text{N/m}^2)$$

单位面积受力

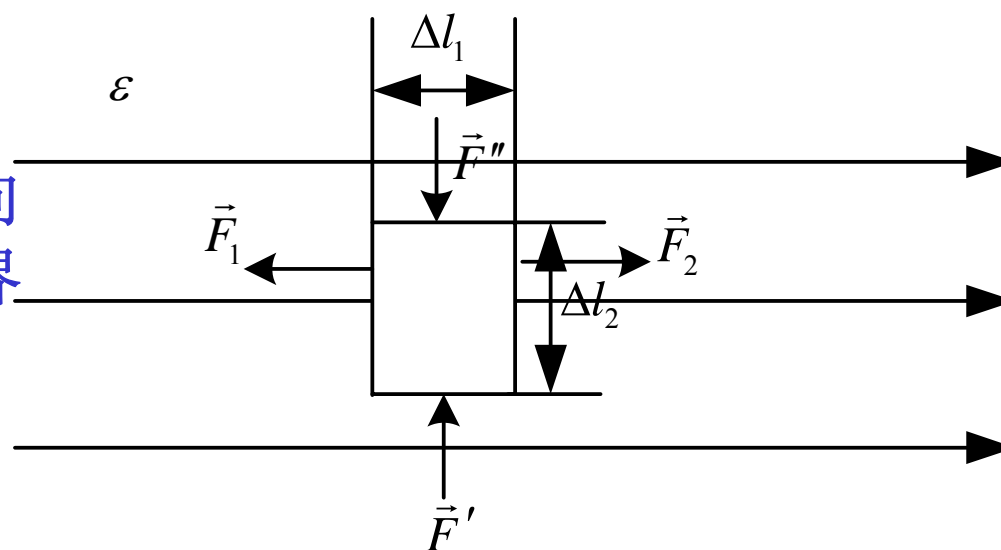


电位移管受力情况

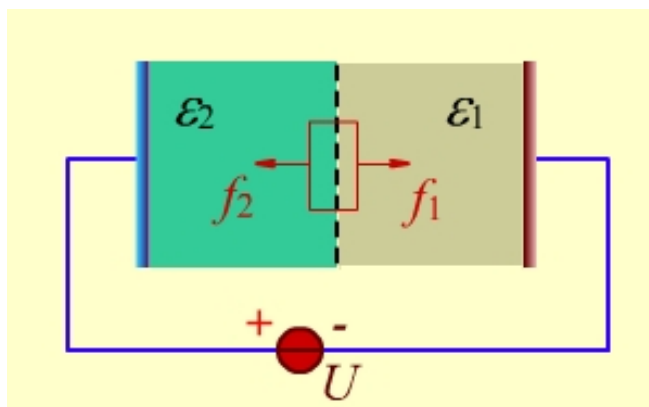
## 说明:

1. 场域内的介质中存在着电场力，但在同一均匀介质中并未表现出来，因为纵张力或侧压力总是成对出现，相互平衡的。但若在介质与导体交界面上，或不同介质分界面上，则力不平衡，将显现出净力的作用。

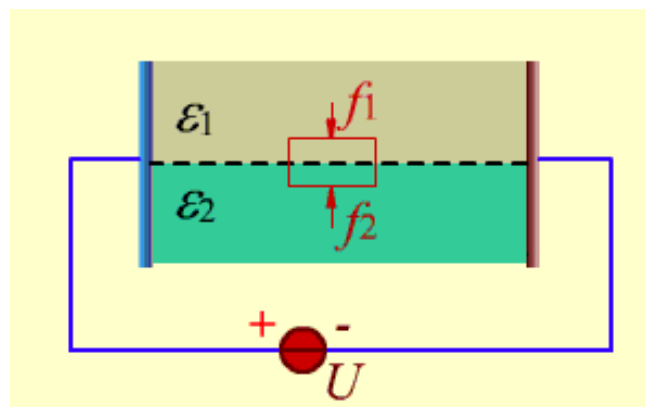
2. 在不同介质分界面上，电场力总是从  $\epsilon$  大者指向小者，且其方向垂直于界面；



**例：**求作用于图示的平行板电容器中两种介质分界面上所受的电场力。



(a)

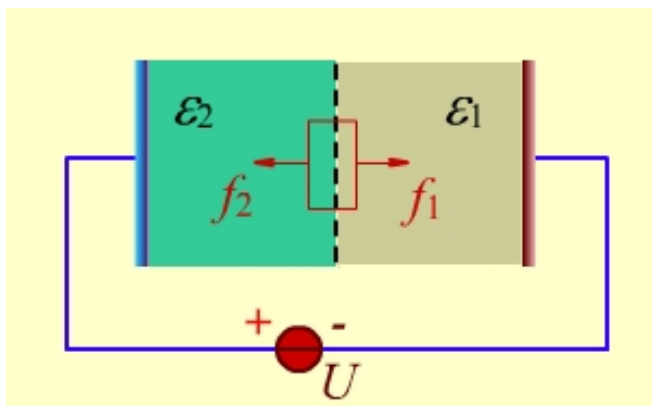


(b)

平行板电容器

**分析：**图 (a)

- I. 在两种媒质中,  $\vec{D}$  相等。
- II. 以分界面为基准, 沿电场方向作一短  $\vec{D}$  管, 其长度趋于0。
- III. 此时, 上下两个面的侧压力相等。



(a)

解：图(a)

$$f_1 = \frac{1}{2} DE_1, \quad f_2 = \frac{1}{2} DE_2$$

$$f = f_1 - f_2 = \frac{1}{2} DE_1 - \frac{1}{2} DE_2$$

$$= \frac{D^2}{2} \left( \frac{1}{\varepsilon_1} - \frac{1}{\varepsilon_2} \right)$$

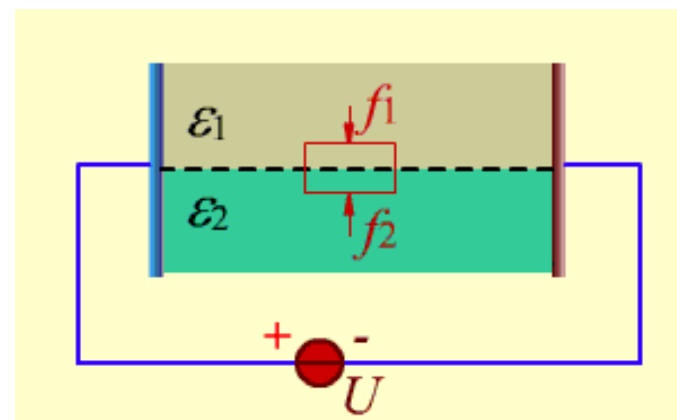
若  $\varepsilon_1 > \varepsilon_2$ ，则  $f < 0$ ,  $f_1 < f_2$ , 力由  $\varepsilon_1$  指向  $\varepsilon_2$ 。

结论：分界面受力总是从  $\varepsilon$  大的介质指向  $\varepsilon$  小的介质。



分析：图 (b)

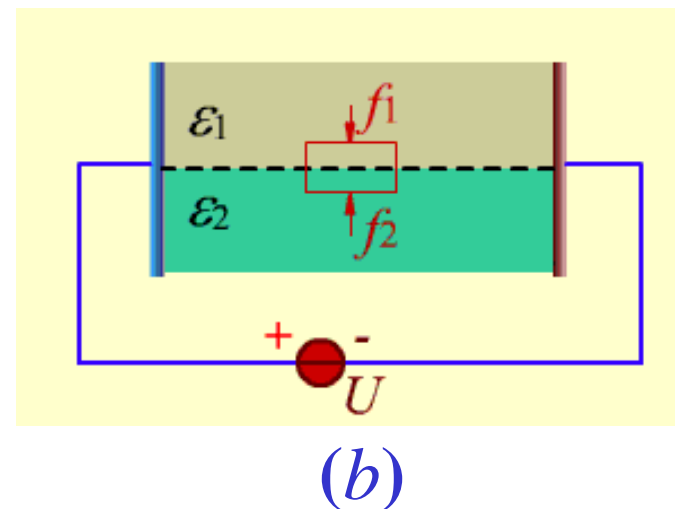
- I. 在两种媒质中,  $\vec{E}$  相等
- II. 以分界面为基准, 沿电场方向作一短  $\vec{D}$  管。
- III. 此时, 左右两个面的纵张力相等



(b)

解：图(b)

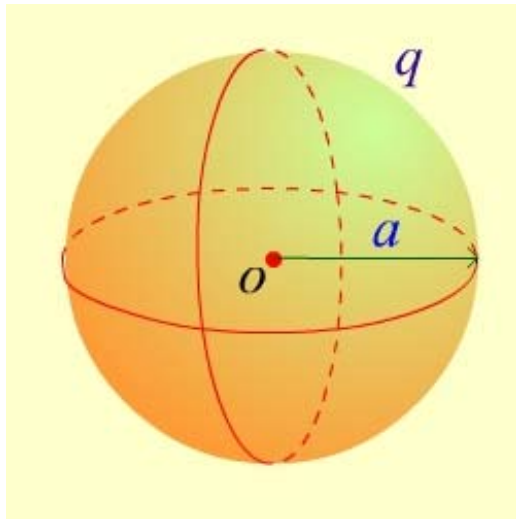
$$\begin{aligned} f &= f_1 - f_2 \\ &= \frac{1}{2} D_1 E - \frac{1}{2} D_2 E = \frac{E^2}{2} (\varepsilon_1 - \varepsilon_2) \end{aligned}$$



若  $\varepsilon_1 > \varepsilon_2$ ，则  $f > 0$ ， $f_1 > f_2$ ，力由  $\varepsilon_1$  指向  $\varepsilon_2$ 。

结论：分界面受力总是从  $\varepsilon$  大的介质指向  $\varepsilon$  小的介质。

**例** 图示一球形薄膜带电表面(带电肥皂泡)，半径为 $a$ ，其上带电荷为 $q$ ，求薄膜单位面积所受的电场力(膨胀力)。



球形薄膜

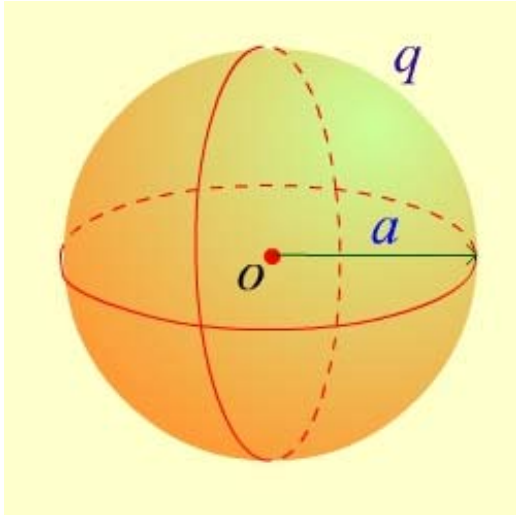
可用虚位移法和法拉第的观点求电场力。

**分析：** 虚位移法： 取体积为广义坐标

既可看成常电荷系统，亦可看成常电位系统

$f$  的方向是广义坐标 $V$  增加的方向，表现为膨胀力。

**解1： 取体积为广义坐标， 常电荷系统**

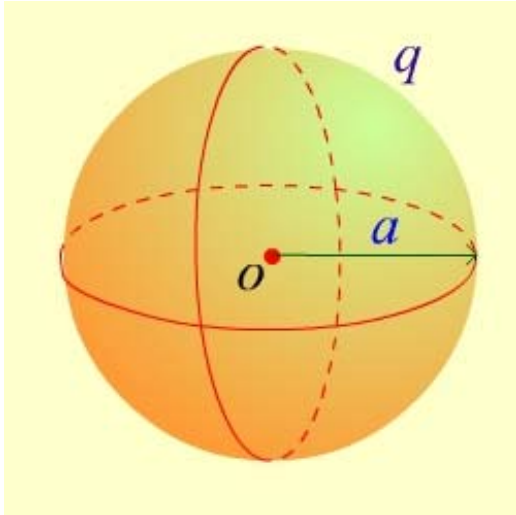


**球形薄膜**

$$\begin{aligned} W_e &= \frac{1}{2} \cdot \frac{q^2}{C} & C &= 4\pi\epsilon_0 a \\ f &= - \left. \frac{\partial W_e}{\partial V} \right|_{q=c} = - \frac{\partial W_e}{\partial \left( \frac{4}{3} \pi a^3 \right)} \\ &= - \frac{\partial}{4\pi a^2 \partial a} \left( \frac{q^2}{2} \cdot \frac{1}{4\pi\epsilon_0 a} \right) \\ &= \frac{q^2}{32\pi^2 \epsilon_0 a^4} > 0 \end{aligned}$$

**$f$  的方向是广义坐标  $V$  增加的方向，表现为膨胀力。**

解2: 取体积 $V=4\pi a^3/3$ 为广义坐标, 常电位系统

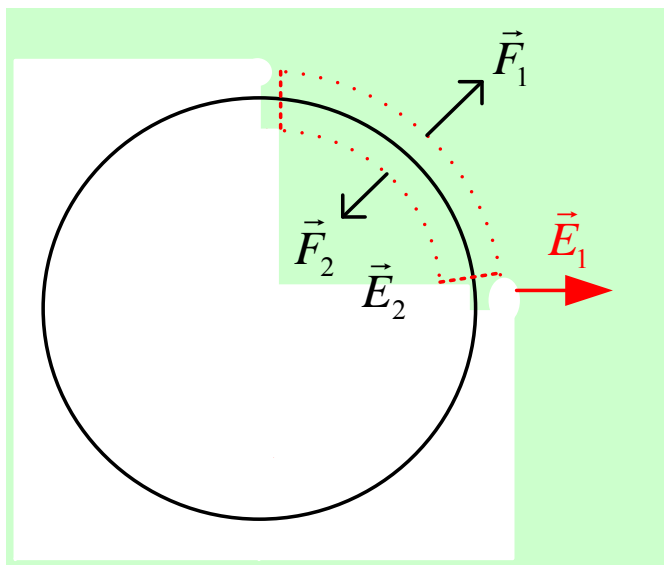


球形薄膜

$$\begin{aligned} W_e &= \frac{1}{2} \varphi q = \frac{1}{2} u \cdot Cu \\ &= \frac{1}{2} \times 4\pi\epsilon_0 a u^2 \\ &= 2\pi\epsilon_0 a u^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f &= \left. \frac{\partial W_e}{\partial g} \right|_{q=c} = \frac{\partial (2\pi\epsilon_0 a u^2)}{\partial \left( \frac{4\pi a^3}{3} \right)} = \frac{\epsilon_0 u^2}{2a^2} \quad (\text{N/m}^2) \\ &= \frac{q^2}{32\pi^2 \epsilon_0 a^4} > 0 \end{aligned}$$

### 解3：法拉第观点



$$E_1 = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 a^2}$$

$$F_1 = \frac{1}{2} \bar{D} \cdot \bar{E} = \frac{1}{2} \epsilon_0 E_1^2$$
$$= \frac{q^2}{32\pi^2 \epsilon_0 a^4} \quad (\text{N/m}^2)$$

$$F_2 = \frac{1}{2} \epsilon_0 E_2^2 = 0$$

$$F = F_1 = \frac{1}{2} \epsilon_0 E_1^2 = \frac{q^2}{32\pi^2 \epsilon_0 a^4} \quad (\text{N/m}^2)$$

讨论： 取半径  $a$  为广义坐标，常电位系统

$$W_e = \frac{1}{2} \varphi q = \frac{1}{2} u \cdot Cu = \frac{1}{2} \times 4\pi\epsilon_0 au^2 = 2\pi\epsilon_0 au^2$$

$$f = \left. \frac{\partial W_e}{\partial g} \right|_{q=c} = \frac{\partial (2\pi\epsilon_0 au^2)}{\partial a} = \frac{q^2}{8\pi\epsilon_0 a^2} \quad (\text{N})$$

单位面积力

$$f_r = \frac{f}{S} = \frac{\frac{q^2}{8\pi\epsilon_0 a^2}}{4\pi a^2} = \frac{q^2}{32\pi^2 \epsilon_0 a^4} \quad (\text{N/m}^2)$$

且：

$$f_r = \frac{q^2}{2\epsilon_0 (4\pi a^2)^2} = \frac{\sigma^2}{2\epsilon_0} = \frac{D^2}{2\epsilon_0} = \frac{1}{2} DE \quad (\text{N/m}^2)$$

作业: **2-35, 2-36, 2-39**





## 临时小测验：

1. 电磁场的基本规律性可由电磁场基本方程组(麦克斯韦方程组)予以描述，试写出此基本方程组的以下各种表述方式

方程 方程的称谓	积分形式	微分形式
全电流定律		
电磁感应定律		
磁通连续性原理或磁场中的高斯定理		
电场中的高斯定理		