

Maxwellovy rce. ve vakuu (Maxwellovy–Lorentzovy rce.) (H.A.Lorentz 1892)

I. série

$$\operatorname{div} \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\operatorname{rot} \vec{B} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \mu_0 \vec{j}$$

II. série

$$\operatorname{div} \vec{B} = 0$$

$$\operatorname{rot} \vec{E} + \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$$

$$\text{Elektrická intenzita } \vec{E} = \vec{E}(\vec{r}, t) = \frac{\vec{F}}{q} \quad [\vec{E}] = Vm^{-1}$$

$$\text{Magnetická indukce } \vec{B} = \vec{B}(\vec{r}, t) \quad [\vec{B}] = T$$

$$\text{Hustota náboje } \rho = \rho(\vec{r}, t) \quad [\rho] = Cm^{-3}$$

$$\text{Proudová hustota } \vec{j} = \vec{j}(\vec{r}, t) = \rho \vec{v} \quad [\vec{j}] = Am^{-2}$$

$$\text{Permitivita vakuu } \epsilon_0 = 8,854 \cdot 10^{-12} Fm^{-1}$$

$$\text{Permeabilita vakuu } \mu_0 = 1,257 \cdot 10^{-6} Hm^{-1}$$

Popisují elektromagnetické pole (na mikroskopické - atomární úrovni) buzené daným rozložením zřídel ρ a \vec{j} . Současně pole působí na náboje tvořící zřídla *Lorentzovou silou* $\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$. Rovnice je tak potřeba doplnit o

$$\text{relativistické rovnice pro pohyb nábojů} \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{m_0 \vec{v}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \right) = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$$

Gaussův zákon

Tok elektrické intenzity uzavřenou plochou je úměrný celkovému náboji obklopenému touto plochou.

$$\Psi_E = \oint_{\partial V} \vec{E} \cdot d\vec{S} = \int_V \operatorname{div} \vec{E} dV = \frac{1}{\epsilon_0} \int_V \rho dV = \frac{Q}{\epsilon_0}$$

Maxwellovo zobecnění Faradayova zákona

Časově proměnné magnetické pole budí pole elektrické (nezávisle na existenci vodivé smyčky).

$$\oint_{\partial S} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \int_S \operatorname{rot} \vec{E} \cdot d\vec{S} = - \int_S \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S} = - \frac{d}{dt} \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = - \frac{d\Phi}{dt}$$

Neexistence magnetického monopólu

Magnetické pole je solenoidální (bez zdrojů). Siločáry jsou buď uzavřené křivky, nebo začínají a končí v nekonečnu. $\oint_{\partial V} \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0$

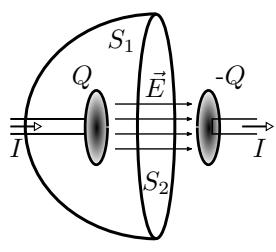
Ampérův zákon doplněný o Maxwellův posuvný proud

Elektrický proud a časově proměnné elektrické pole budí pole magnetické.

$$\oint_{\partial S} \vec{B} \cdot d\vec{l} = \int_S \operatorname{rot} \vec{B} \cdot d\vec{S} = \int_S \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \cdot d\vec{S} + \int_S \mu_0 \vec{j} \cdot d\vec{S} \\ = \mu_0 \epsilon_0 \frac{d\Psi_E}{dt} + \mu_0 I$$

Maxwellův posuvný proud (kvůli splnění rovnice kontinuity) $\vec{j}_{Max} = \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$

integruje se přes nehybné křivky a plochy, ∂S a ∂V nezávisí na čase



Rovnice kontinuity - zákon zachování náboje

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \operatorname{div} \vec{j} = 0 \quad -\frac{dQ_V}{dt} = - \int_V \frac{\partial \rho}{\partial t} dV = \int_V \operatorname{div} \vec{j} dV = \oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{S} = I_{\partial V}$$

$$0 = \operatorname{div} \operatorname{rot} \vec{B} - \mu_0 (\epsilon_0 \operatorname{div} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \operatorname{div} \vec{j}) = -\mu_0 (\epsilon_0 \frac{\partial}{\partial t} \operatorname{div} \vec{E} + \operatorname{div} \vec{j}) = -\mu_0 (\frac{\partial \rho}{\partial t} + \operatorname{div} \vec{j})$$

Rovnice elektromagnetické vlny

rot na druhé rovnice obou sad a dosazením z rovnic prvních dává

$$0 = \operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{E} + \frac{\partial}{\partial t} (\operatorname{rot} \vec{B}) = \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{E} - \Delta \vec{E} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} + \mu_0 \frac{\partial \vec{j}}{\partial t}$$

$$0 = \operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{B} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial}{\partial t} (\operatorname{rot} \vec{E}) - \mu_0 \operatorname{rot} \vec{j} = \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{B} - \Delta \vec{B} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{B}}{\partial t^2} - \mu_0 \operatorname{rot} \vec{j}$$

nehomogenní vlnové rovnice pro elektromagnetickou vlnu

$$\Delta \vec{E} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} = \frac{1}{\epsilon_0} \operatorname{grad} \rho + \mu_0 \frac{\partial \vec{j}}{\partial t}$$

$$\Delta \vec{B} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{B}}{\partial t^2} = -\mu_0 \operatorname{rot} \vec{j}$$

Pro $\rho = 0, \vec{j} = 0$ homogenní vlnové rovnice pro e.m. vlnu ve vakuu.

$$\text{Weberův vztah } \mu_0 \epsilon_0 = \frac{1}{c^2} \quad c = \sqrt{\mu_0 \epsilon_0} = 299\,792\,458 ms^{-1} \quad \mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} Hm^{-1}$$

Maxwellovy rovnice v látkovém prostředí (J.C.Maxwell 1865)

I.	$\operatorname{div} \vec{D} = \rho$	$\operatorname{rot} \vec{H} - \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = \vec{j}$	II.	$\operatorname{rot} \vec{E} + \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$	$\operatorname{div} \vec{B} = 0$
----	-------------------------------------	--	-----	--	----------------------------------

Popisují makroskopické e.m. pole v látkovém prostředí – střední hodnoty okamžitých mikroskopických polí (z M.–L. rovnic) přes “dostatečně velké” objemy a “dostatečně dlouhé” časy, které jsou měřeny přístroji. Nábojové a proudové hustoty jsou při středování rozděleny na volné (ρ a \vec{j} vystupující v získaných rovnicích) a vázané, které jsou zahrnuty v následujících vztazích:

$$\text{Elektrická indukce } \vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P} \quad [\vec{D}] = Cm^{-2}$$

Vektor polarizace $\vec{P} = \vec{P}(\vec{r}, t)$ – průměrný elektrický dipólový moment v jednotce objemu, makroskopický dipólový moment $\vec{p} = \int_V \vec{P} dV$

$$\text{celková hustota náboje } \rho_c = \rho + \rho_b \quad \text{hustota vázaných nábojů } \rho_b = -\operatorname{div} \vec{P}$$

$$\text{Intenzita magnetického pole } \vec{H} = \frac{1}{\mu_0} \vec{B} - \vec{M} \quad [\vec{H}] = Am^{-1}$$

Vektor magnetizace $\vec{M} = \vec{M}(\vec{r}, t)$ – hustota mag. dipol. momentu, makroskopický mag. dipol. moment $\vec{m} = \int_V \vec{M} dV$

$$\text{celková proudová hustota } \vec{j}_c = \vec{j} + \vec{j}_p + \vec{j}_m \quad \text{polarizační proud } \vec{j}_p = \frac{\partial \vec{P}}{\partial t} \\ \text{magnetizační proud } \vec{j}_m = \operatorname{rot} \vec{M}$$

$$\operatorname{div} (\epsilon_0 \vec{E} + \vec{P}) = \rho \quad \operatorname{div} \epsilon_0 \vec{E} = \rho - \operatorname{div} \vec{P} = \rho_c$$

$$\operatorname{rot} \left(\frac{\vec{B}}{\mu_0} - \vec{M} \right) - \frac{\partial (\epsilon_0 \vec{E} + \vec{P})}{\partial t} = \vec{j} \quad \operatorname{rot} \frac{\vec{B}}{\mu_0} - \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{P}}{\partial t} + \operatorname{rot} \vec{M} = \vec{j}_c$$

Materiálové vztahy

Vektory polarizace a magnetizace závisí na vnitřní stavbě látky i na e.m. poli. Pro konkrétní látky se tato závislost určuje experimentálně.

V lineární prostředí (ideálně měkká dielektrika), které je homogenní a izotropní platí v případě slabých (vzhledem k lokálním polím) středních polí \vec{E}, \vec{B} vztahy: $\vec{P} = \chi_e \epsilon_0 \vec{E}$ $\vec{M} = \chi_m \vec{H}$ $\vec{D} = \epsilon \vec{E}$ $\vec{H} = \frac{\vec{B}}{\mu}$

$$\text{permitivita } \epsilon = \epsilon_0 \epsilon_r = \epsilon_0 (1 + \chi_e) \quad \text{permeabilita } \mu = \mu_0 \mu_r = \mu_0 (1 + \chi_m)$$

$$\text{Rychlosť e.m. vlny v prostředí } v = \frac{1}{\sqrt{\epsilon \mu}} \quad \text{Index lomu } n = \sqrt{\epsilon_r \mu_r}$$

$$\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \epsilon_0 \chi_e \vec{E} = \epsilon_0 (1 + \chi_e) \vec{E} = \epsilon_0 \epsilon_r \vec{E} = \epsilon \vec{E}$$

$$\vec{B} = \mu_0 (\vec{H} + \vec{M}) = \mu_0 (1 + \chi_m) \vec{H} = \mu_0 \mu_r \vec{H} = \mu \vec{H}$$

V anizotropních prostředích jsou veličiny elektrická a magnetická susceptibilita χ_e, χ_m (a tedy i ϵ, μ) symetrické tenzory, v nehomogenních prostředích závisí na poloze, v nelineárních prostředích na polích \vec{E}, \vec{B} dále mohou záviset na teplotě a nebo na frekvenci se kterou se mění e.m. pole.

Dále budeme uvažovat pouze prostředí podmínky za kterých jsou ϵ, μ reálné konstanty. V takových prostředích mají Maxwellovy rovnice tvar

I. série

$$\operatorname{div} \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon}$$

$$\operatorname{rot} \vec{B} - \mu \epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \mu \vec{j}$$

II. série

$$\operatorname{rot} \vec{E} + \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$$

$$\operatorname{div} \vec{B} = 0$$

V případě stacionárních (časově nezávislých) polí \vec{E} a \vec{B} se rovnice rozpadají na dvě nezávislé soustavy rovnic – jednu pro \vec{E} a druhou pro \vec{B} .

Helmholtzův teorém

Bud' \vec{F} vektorové pole třídy C^2 na omezené oblasti $V \subset \mathbb{R}^3$ pak
 $\vec{F} = -\nabla \Phi + \operatorname{rot} \vec{A}$ kde $\Phi(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \int_V \frac{\nabla' \cdot \vec{F}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} dV' - \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} \frac{\vec{F}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \cdot d\vec{S}'$
 $\vec{A}(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \int_V \frac{\nabla' \times \vec{F}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} dV' + \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} \frac{\vec{F}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \times d\vec{S}'$

Řešení Maxwellových rovnic pomocí potenciálů (II. série)

$\operatorname{div} \vec{B} = 0 \Leftrightarrow$ solenoidální pole $\vec{B} \Leftrightarrow$
 $\exists \vec{A} = \vec{A}(\vec{r}, t)$ Vektorový potenciál $\vec{B} = \operatorname{rot} \vec{A} \quad (\operatorname{div} \operatorname{rot} \vec{A} = 0)$

$\operatorname{rot} \vec{E} + \frac{\partial}{\partial t} \operatorname{rot} \vec{A} = \operatorname{rot}(\vec{E} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}) = 0 \Leftrightarrow$ potenciální pole $\vec{E} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \Leftrightarrow$
 $\exists \varphi = \varphi(\vec{r}, t)$ Skalární potenciál $\vec{E} = -\operatorname{grad} \varphi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \quad (\operatorname{rot} \operatorname{grad} \varphi = 0)$

Kalibrační transformace

Přiřazení dvojice potenciálů (\vec{A}, φ) k e.m. poli (\vec{E}, \vec{B}) není jednoznačné. Konkrétní výběr dvojice (\vec{A}, φ) k popisu e.m. pole se nazývá *kalibraci* a přechod mezi různými kalibracemi *kalibrační transformací*. Říkáme, že (\vec{A}, φ) a (\vec{A}', φ') jsou *kalibračně ekvivalentní* popisují-li totéž pole (\vec{E}, \vec{B}) .

$$\operatorname{rot} \vec{A} = \vec{B} = \operatorname{rot} \vec{A}' \quad -\operatorname{grad} \varphi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = \vec{E} = -\operatorname{grad} \varphi' - \frac{\partial \vec{A}'}{\partial t}$$

$$\operatorname{rot}(\vec{A}' - \vec{A}) = 0 \Rightarrow \exists \Lambda = \Lambda(\vec{r}, t) \quad 0 = \nabla(\varphi' - \varphi) + \frac{\partial(\vec{A}' - \vec{A})}{\partial t} = \nabla(\varphi' - \varphi + \frac{\partial \Lambda}{\partial t})$$

$$\boxed{\vec{A}' = \vec{A} + \operatorname{grad} \Lambda(\vec{r}, t)}$$

$$\boxed{\varphi' = \varphi - \frac{\partial \Lambda(\vec{r}, t)}{\partial t}}$$

Kalibrační transformace tedy nemění měřitelné veličiny \vec{E} a \vec{B} (jsou tzv. kalibračně invariantní) ale pouze parametrizaci polí.

Řešení Maxwellových rovnic pomocí potenciálů (I. série)

$$\mu \vec{j} = \operatorname{rot} \operatorname{rot} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial}{\partial t} \left(\operatorname{grad} \varphi + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \right) = \operatorname{grad} \operatorname{div} \vec{A} - \Delta \vec{A} + \epsilon \mu \operatorname{grad} \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2}$$

$$\frac{\rho}{\epsilon} = \operatorname{div} \vec{E} = \operatorname{div}(-\operatorname{grad} \varphi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}) = -\Delta \varphi - \operatorname{div}(\frac{\partial \vec{A}}{\partial t}) + \epsilon \mu \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2}$$

$$\Delta \vec{A} - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2} = -\mu \vec{j} + \operatorname{grad}(\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t}) \quad \left. \begin{array}{l} \Delta \varphi - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon} - \frac{\partial}{\partial t}(\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t}) \\ \text{Lorenzova kalibrační podmínka (L.V.Lorenz)} \end{array} \right\} @ \quad \text{jsou kalibračně invariantní}$$

$$\Delta \varphi - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon} - \frac{\partial}{\partial t}(\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t})$$

$$\boxed{\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0}$$

Oprávněnost Lorenzovy kalibrace

Pokud \vec{A}, φ řeší rce. @ a nesplňují Lorenzovu kalibrační podmíinku, pak mezi řešeními @ existují kalibračně ekvivalentní \vec{A}', φ' které ji splňují.

$$0 = \operatorname{div} \vec{A}' + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi'}{\partial t} = \operatorname{div} \vec{A} + \operatorname{div} \operatorname{grad} \Lambda + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t} - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \Lambda}{\partial t^2}$$

$\Delta \Lambda - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \Lambda}{\partial t^2} = -(\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t})$ nehomogenní vlnová rovnice pro Λ - má nekonečně mnoho řešení

Nehomogenní vlnové (d'Alembertovy) rovnice pro potenciály

V prostředí (kde $\epsilon_r, \mu_r \in \mathbb{R}$ kons.)

$$\Delta \varphi - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

$$\Delta \vec{A} - \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2} = -\mu \vec{j}$$

$$\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0$$

$$\operatorname{div} \vec{A} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0$$

$$\square \varphi = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\square \vec{A} = -\mu_0 \vec{j}$$

$$\operatorname{div} \vec{A} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0$$

$$\square = \Delta - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}$$

$$\square = \Delta - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}$$

Nehomogenní vlnové (d'Alembertovy) rovnice pro potenciály

V prostředí (kde $\varepsilon_r, \mu_r \in \mathbb{R}$ kons.)

Speciálně ve vakuu ($\varepsilon_0 \mu_0 = \frac{1}{c^2}$)

$$\Delta\varphi - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\varepsilon}$$

$$\square\varphi = -\frac{\rho}{\varepsilon_0}$$

$$\Delta\vec{A} - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\vec{A}}{\partial t^2} = -\mu\vec{j}$$

$$\square\vec{A} = -\mu_0\vec{j}$$

$$\operatorname{div}\vec{A} + \varepsilon\mu \frac{\partial\varphi}{\partial t} = 0$$

$$\operatorname{div}\vec{A} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial\varphi}{\partial t} = 0$$

$$\text{d'Alembertův operátor (dalambertián)} \quad \square = \Delta - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}$$

Tyto rovnice jsou invariantní vůči kalibračním transformacím splňujícím podmínu $\Delta\Lambda - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\Lambda}{\partial t^2} = 0$

$$\varphi' = \varphi - \frac{\partial\Lambda}{\partial t} \quad \vec{A}' = \vec{A} + \operatorname{grad}\Lambda$$

$$-\frac{\rho}{\varepsilon} = \Delta\varphi' - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\varphi'}{\partial t^2} = \Delta\varphi - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\varphi}{\partial t^2} - \frac{\partial}{\partial t} \left(\Delta\Lambda - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\Lambda}{\partial t^2} \right)$$

$$-\mu\vec{j} = \Delta\vec{A}' - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\vec{A}'}{\partial t^2} = \Delta\vec{A} - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\vec{A}}{\partial t^2} + \operatorname{grad} \left(\Delta\Lambda - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\Lambda}{\partial t^2} \right)$$

$$0 = \operatorname{div}\vec{A}' + \varepsilon\mu \frac{\partial\varphi'}{\partial t} = \operatorname{div}\vec{A} + \varepsilon\mu \frac{\partial\varphi}{\partial t} + \left(\Delta\Lambda - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\Lambda}{\partial t^2} \right)$$

Řešení tedy není jednoznačné.

Například v případě $\rho = 0$ lze požadovat $\varphi' = 0$

$$\Delta\vec{A}' - \varepsilon\mu \frac{\partial^2\vec{A}'}{\partial t^2} = -\mu\vec{j}$$

$$\varphi' = 0$$

$\operatorname{div}\vec{A}' = 0 \dots$ Coulombova kalibrace