

Fale elektromagnetyczne

Równania Maxwell'a w układzie SI:

Uwaga: małe litery oznaczają pola *eksplícite* zależne od czasu.

$$\nabla \times \vec{h} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{d}}{\partial t} \quad \nabla \vec{d} = \rho$$

$$\nabla \times \vec{e} = -\frac{\partial \vec{b}}{\partial t} \quad \nabla \vec{b} = 0$$

$$\vec{d} = \epsilon_0 \vec{e} + \vec{p}$$

$$\vec{b} = \mu_0 \mu_r \vec{h}$$

\vec{h}	- natężenie pola magnetycznego	field strength
\vec{e}	- natężenie pola elektrycznego	
\vec{b}	- indukcja pola magnetycznego	flux density
\vec{d}	- indukcja pola elektrycznego	
\vec{p}	- (prąd) polaryzacji	polarization density
\vec{j}	- prąd przewodnictwa: $\vec{j} = \sigma \vec{e}$	

W dielektryku: $\vec{p} \propto \vec{e}$, albo $\vec{p} = \epsilon_0 \kappa \vec{d}$ (κ - podatność dielektryczna ośrodka).
electric susceptibility

Tak więc:

$$\vec{d} = \epsilon_0 \vec{e} + \epsilon_0 \kappa \vec{e} = \epsilon_0 (1 + \kappa) \vec{e} = \epsilon_0 \epsilon_r \vec{e} \quad (\epsilon_r = n^2 \text{ jeżeli } \kappa \text{ jest skalarem})$$

ϵ = electric permittivity

μ = magnetic permeability

Zbadajmy, co wynika z równań Maxwell'a dla ośrodka jednorodnego, amagnetycznego i nieprzewodzącego (dielektryka): $\mu_r = 1$, $\vec{j} = 0$, $\epsilon_r = \text{const.}$:
Obliczmy:

$$\begin{aligned}\nabla \times [\nabla \times \vec{e}] &= \nabla \times \left[-\frac{\partial \vec{b}}{\partial t} \right] = -\mu_0 \nabla \times \left[\frac{\partial \vec{h}}{\partial t} \right] = \\ &= -\mu_0 \frac{\partial}{\partial t} [\nabla \times \vec{h}] = -\mu_0 \frac{\partial}{\partial t} \left[\frac{\partial \vec{d}}{\partial t} \right] = -\mu_0 \frac{\partial^2 \vec{d}}{\partial t^2} = -\mu_0 \epsilon_0 \epsilon_r \frac{\partial^2 \vec{e}}{\partial t^2}\end{aligned}$$

$$\nabla \times [\nabla \times \vec{e}] = \nabla(\nabla \cdot \vec{e}) - \nabla^2 \vec{e} = \nabla(0) - \nabla^2 \vec{e} = -\nabla^2 \vec{e}$$

Tak więc:

$$\nabla^2 \vec{e} - \mu_0 \epsilon_0 \epsilon_r \frac{\partial^2 \vec{e}}{\partial t^2} = 0$$

zbadajmy czym jest ta stała

Okazuje się, że rozwiązaniem jest **każda funkcja** postaci $f\left(t - \frac{\vec{\mathcal{J}} \cdot \vec{r}}{v}\right)$, gdzie $\vec{\mathcal{J}}$ jest wektorem w kierunku rozchodzenia się fali z prędkością v .

Dla uproszczenia dowodu obierzmy taki układ współrzędnych, że $\vec{\mathcal{J}} \parallel \hat{z}$:

$$\Rightarrow f\left(t - \frac{\vec{\mathcal{J}} \cdot \vec{r}}{v}\right) = f\left(t - \frac{z}{v}\right)$$

$$\left. \begin{aligned}\nabla^2 f\left(t - \frac{z}{v}\right) &= \frac{\partial^2}{\partial z^2} f\left(t - \frac{z}{v}\right) = \frac{1}{v^2} f''\left(t - \frac{z}{v}\right) \\ \frac{\partial^2}{\partial t^2} f\left(t - \frac{z}{v}\right) &= f''\left(t - \frac{z}{v}\right)\end{aligned}\right\} \frac{1}{v^2} f''\left(t - \frac{z}{v}\right) - \mu_0 \epsilon_0 \epsilon_r f''\left(t - \frac{z}{v}\right) = 0$$

Tak więc prędkość **fazowa**:

$$\frac{1}{v^2} = \mu_0 \epsilon_0 \epsilon_r, \text{ w próżni: } \frac{1}{c^2} = \mu_0 \epsilon_0$$

Równanie falowe ma więc postać:

$$\nabla^2 \begin{Bmatrix} \vec{e}(\vec{r}, t) \\ \vec{h}(\vec{r}, t) \end{Bmatrix} - \frac{1}{v^2} \begin{Bmatrix} \vec{e}(\vec{r}, t) \\ \vec{h}(\vec{r}, t) \end{Bmatrix} = 0$$

Łatwo można pokazać, że:

$$\nabla \times \begin{Bmatrix} \vec{e} \\ \vec{h} \end{Bmatrix} = \nabla \times \left[\begin{Bmatrix} \vec{E}_0 \\ \vec{H}_0 \end{Bmatrix} \cdot f\left(t - \frac{\vec{x} \cdot \vec{r}}{v}\right) \right] = -\frac{1}{v} f'\left(t - \frac{\vec{x} \cdot \vec{r}}{v}\right) \left(\vec{x} \times \begin{Bmatrix} \vec{E}_0 \\ \vec{H}_0 \end{Bmatrix} \right)$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \begin{Bmatrix} \vec{e} \\ \vec{h} \end{Bmatrix} = \frac{\partial}{\partial t} \left[\begin{Bmatrix} \vec{E}_0 \\ \vec{H}_0 \end{Bmatrix} \cdot f\left(t - \frac{\vec{x} \cdot \vec{r}}{v}\right) \right] = f'\left(t - \frac{\vec{x} \cdot \vec{r}}{v}\right) \begin{Bmatrix} \vec{E}_0 \\ \vec{H}_0 \end{Bmatrix}$$

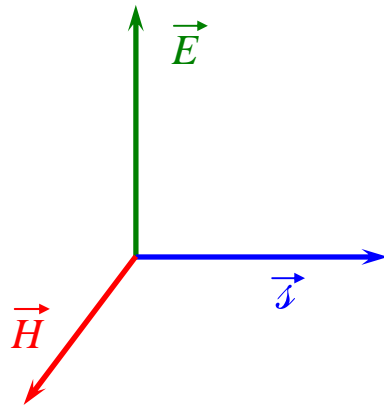
Wstawiając do równań Maxwell'a na rotację :

$$\nabla \times \vec{e} = -\partial \vec{b} / \partial t \Rightarrow \vec{x} \times \vec{E}_0 = v \mu_0 \mu_r \vec{H}_0 = \sqrt{\frac{\mu_0 \mu_r}{\epsilon_0 \epsilon_r}} \vec{H}_0$$

$$\nabla \times \vec{h} = \partial \vec{d} / \partial t \Rightarrow \vec{x} \times \vec{H}_0 = -v \epsilon_0 \epsilon_r \vec{E}_0 = -\sqrt{\frac{\epsilon_0 \epsilon_r}{\mu_0 \mu_r}} \vec{E}_0$$

Wnioski:

1. Pola mogą być zespolone, ale są powiązane przez współczynniki $\in \mathfrak{R}$, a więc **są w fazie**.
2. Pola \vec{E} i \vec{H} są do siebie **prostopadłe**
3. Wektory \vec{x} , \vec{E} i \vec{H} tworzą **układ prawoskrętny**:



4. Amplitudy pól są powiązane współczynnikiem R_r , wyrażanym w Ω i nazywanym **opornością falową ośrodka**:

$$|\vec{E}_0| = \sqrt{\frac{\mu_0 \mu_r}{\epsilon_0 \epsilon_r}} |\vec{H}_0| = R_r |\vec{H}_0| \quad \text{w próżni: } R_r = \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} = 377 \Omega$$

$$|\vec{H}_0| = \sqrt{\frac{\epsilon_0 \epsilon_r}{\mu_0 \mu_r}} |\vec{E}_0| = R_r^{-1} |\vec{E}_0|$$

Oporność falowa

Dowolne pole zależne od czasu można przedstawić jak sumę lub dystrybucję funkcji o ustalonej częstotliwości ω . Wprowadźmy oznaczenia, np.:

$$\vec{e}(x, y, z, t) = \text{Re} \left[\vec{E}(x, y, z) \cdot e^{i\omega t} \right]$$

pole zespolone, niezależne
explicitie od czasu

Zbadajmy, jak może wyglądać funkcja opisująca **pole monochromatyczne**. W funkcji $e(\vec{r}, t) = \vec{E}(\vec{r})e^{i\omega t}$ dokonajmy podstawienia $t \rightarrow t - (\vec{x} \cdot \vec{r}) / v$, aby pole było rozwiązaniem równania falowego:

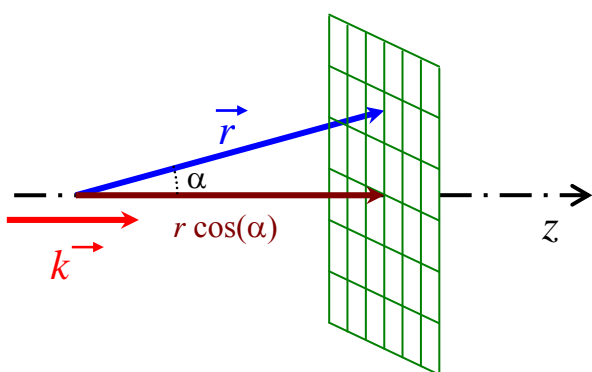
$$\vec{e}(\vec{r}, t) = \text{Re} \left[\vec{E}(\omega, k) \cdot \exp \left(i\omega t - i\omega \frac{\vec{x} \cdot \vec{r}}{v} \right) \right] = \text{Re} \left[\vec{E}(\omega, k) e^{-i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)} \right]$$

Wprowadziliśmy tutaj oznaczenie: $\vec{k} \equiv \vec{x} \frac{\omega}{v}$ dla **wektora falowego**. Tak więc

$$|\vec{k}| = \frac{\omega}{v} = n \frac{\omega}{c} = nk_0, \text{ w próżni: } |\vec{k}| = k_0 = \frac{\omega}{c}$$

Uwaga: \vec{E} nie zależy od \vec{r} ponieważ cała zależność jest dalej w eksponencie. Inaczej równanie falowe nie byłoby spełnione.

Pole postaci $\vec{E}(\omega, k) e^{-i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)}$ nazywa się **falą płaską**.



Front falowy: miejsce geometryczne o takiej samej fazie w danej chwili czasu :

$$\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t = \text{const.}$$

$$\Rightarrow \vec{k} \cdot \vec{r} = k \cdot r \cdot \cos(\alpha) = \text{const.}$$

$$\Rightarrow r \cdot \cos(\alpha) = z = \text{const.} \quad (x, y \text{ dowolne})$$

- jest to definicja **płaszczyzny prostopadłej** do kierunku wektora \vec{k} .

Korzystając z dotychczasowych wyników ogólnych dla funkcji $f[t - (\vec{x} \cdot \vec{r}) / v]$ można od razu napisać związki pomiędzy \vec{k} i wektorami pól:

$$\begin{aligned} \vec{k} \times \vec{E}_0 &= \omega \mu_0 \vec{H}_0 \\ \vec{k} \times \vec{H}_0 &= -\omega \epsilon_0 \epsilon_r \vec{E}_0 \end{aligned} ; \quad k_0 \cdot |\vec{E}_0| = \omega \mu_0 |\vec{H}_0|$$

Wnioski:

5. Oczywiście nadal słuszne są wnioski 1-4 dla fali typu $f[t - (\vec{\mathcal{J}} \cdot \vec{r}) / v]$

6. **Przepływ energii** (wektor Poytinga \vec{S}): $\vec{S} = \vec{E} \times \vec{H}^*$; $\langle \vec{S} \rangle = \frac{1}{2} \vec{E}_0 \times \vec{H}_0^*$

$$\begin{aligned} \langle \vec{S} \rangle &= \frac{1}{2} \vec{E}_0 \times \frac{(\vec{k} \times \vec{E}_0)^*}{\omega \mu_0} = \frac{1}{2\omega \mu_0} \vec{E}_0 \times (\vec{k}^* \times \vec{E}_0^*) = \quad \left| \vec{k} \in \mathfrak{R}^3 \right. \\ &= \frac{1}{2\omega \mu_0} \left[\vec{k} \cdot (\vec{E}_0 \cdot \vec{E}_0^*) - \vec{E}_0^* (\vec{E}_0 \cdot \vec{k}) \right] \end{aligned}$$

$$\langle \vec{S} \rangle = \frac{1}{2\omega \mu_0} |\vec{E}_0|^2 \vec{k} = \frac{1}{2} |\vec{E}_0|^2 \frac{1}{R_r} \vec{\mathcal{J}}$$