

1.11. Квазистационарное приближение. Основные уравнения. Границы применимости

Начнём с уравнений Максвелла-Лоренца:

$$\left\{ \begin{array}{l} \operatorname{rot} \vec{H} = \frac{4\pi}{c} \vec{j} + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}, \\ \operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}, \\ \operatorname{div} \vec{D} = 4\pi\rho, \\ \operatorname{div} \vec{B} = 0. \end{array} \right.$$

Самое сложное уравнение – конечно, первое. Оно означает, что магнитное поле вызвано не только токами \vec{j} , но и изменением электрического поля $\frac{\partial D}{\partial t}$.

Приближение первое: мы пренебрегаем $\frac{\partial D}{\partial t}$, говоря, что всё меняется достаточно медленно – не зря же приближение называется «квазистационарным». У нас, конечно, не стационарно (зависимость от времени есть), но квазистационарно, т.е. неспешно.

Замечание, если хотите пошутить умным словечком. Токи, вызванные $\frac{\partial D}{\partial t}$, называются токами смещения, и именно ими мы пренебрегаем.

Получаем упрощённую систему:

$$\left\{ \begin{array}{l} \operatorname{rot} \vec{H} = \frac{4\pi}{c} \vec{j}, \\ \operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}, \\ \operatorname{div} \vec{D} = 4\pi\rho, \\ \operatorname{div} \vec{B} = 0, \\ \vec{B} = \mu \vec{H}, \quad \vec{j} = \sigma \vec{E}, \quad \mu, \sigma = \text{const.} \end{array} \right.$$

И вот оказывается, если её решить, то E , H и j будут подчиняться одним и тем же уравнениям:

$$\Delta \vec{H} = -\frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}$$

$$\Delta \vec{E} = -\frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\Delta \vec{j} = -\frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{j}}{\partial t}$$

Опытный читатель сразу узнает в этих уравнениях уравнения теплопроводности.

Выведем уравнение для \mathbf{H} (для \mathbf{E} и \mathbf{j} вывод аналогичен, Соколов также приводит вывод только для \mathbf{H}).

Взяли ротор

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{rot } \vec{H} = \frac{4\pi}{c} \vec{j}, \\ \text{rot } \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}, \\ \text{div } \vec{D} = 4\pi\rho, \\ \text{div } \vec{B} = 0, \\ \vec{B} = \mu\vec{H}, \quad \vec{j} = \sigma\vec{E}, \quad \mu, \sigma = \text{const.} \end{array} \right.$$

$$\text{rot rot } \vec{H} = \frac{4\pi}{c} \text{rot } \vec{j}(\vec{r}, t) = \frac{4\pi}{c} \sigma \text{rot } \vec{E} = -\frac{4\pi}{c^2} \sigma \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = -\frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}$$

Осталось заметить, что $\text{rot rot } \mathbf{H} = \text{grad div } \mathbf{H} - \Delta \mathbf{H}$. Но $\text{grad div } \mathbf{H} = 0$, т.к. $\mathbf{H} = \mu\mathbf{B}$, а $\text{div } \mathbf{B} = 0$. Ч.т.д.

Важное, но скучное замечание, которое нужно при ответе на вопрос. Условие «всё меняется по-эстонски медленно», как правило, записывается для частного случая (см. название файла!) – гармонических колебаний с частотой ω . И там оно разбивается на 2:

$$\omega \ll \frac{\sigma}{\varepsilon}, \quad \frac{\omega L}{c} \sim \frac{L}{\lambda} \ll 1$$

где L – характерный размер системы.

Теперь перейдём к скин-эффекту

1.12. Проникновение периодически меняющихся полей в проводник (в квазистационарном приближении). Скин-эффект

Если вдруг вы не знаете, что такое сам скин-эффект, бегом читать

Электрод27! Прочитали? Отлично ☺ Сейчас мы будем скин-эффект

выводить и заодно решать задачу 28.2

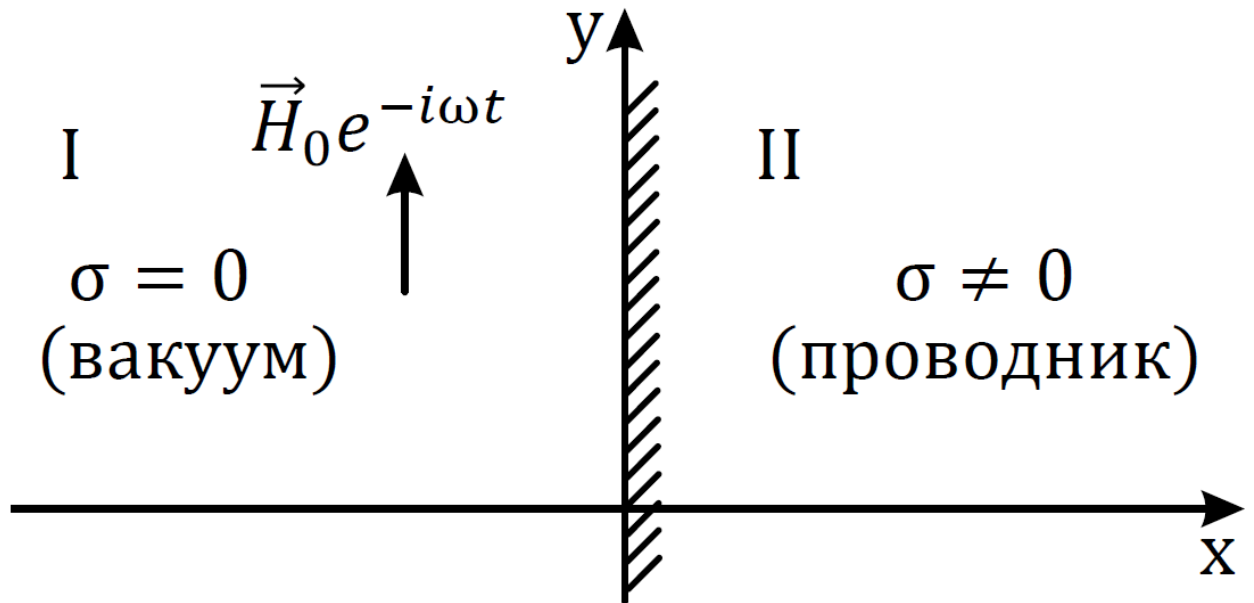
ЗАДАЧА 28.2

28.2. Внутри проводника имеется цилиндрическая полость радиуса R , в которой по тонкому прямому проводу параллельно оси на расстоянии d от нее протекает переменный ток $J_0 \cos(\omega t)$. В приближении идеального проводника ($\delta \ll d < R$) найти плотность тока на поверхности полости.

очень схожи, настолько, что в решении 28.2 этот вывод скин-эффекта и содержится. Так что предлагаю убить двух зайцев одним выстрелом ☺

Давайте сперва рассмотрим случай с 1 границей, а потом применительно к 28.2, где будет более сложный случай с 2 границами:

Сознательно не останавливаюсь на том, что такое скин-эффект (отсылаю к Электроду27), приведу лишь вывод.



в прошлый раз мы вывели уравнение

$$\Delta \vec{H} = -\frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}$$

Го его юзать!

$$\begin{cases} \Delta \vec{H}^I = 0, \\ \Delta \vec{H}^{II} = \frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{H}^{II}}{\partial \tau} \end{cases}$$

Поясним, что $\Delta \vec{H}^I = 0$, т.к. в вакууме $\sigma=0$, и вся шняга

$$\frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{H}^{II}}{\partial \tau} \text{ оказывается } =0.$$

ГУ элементарное – непрерывность: $H_{\tau}^I = H_{\tau}^{II} \Big|_{z=0}$

Т.к. снаружи проводника поле направлено вдоль оси y , то и внутри проводника логично его искать направленным вдоль оси y :

$$\vec{H}^{II} = H_2(z) e^{-i\omega t} \vec{e}_y$$

После подстановки получим: $\frac{d^2 H_2(z)}{dz^2} = -i \frac{4\pi\sigma\mu\omega}{c^2} H_2(z)$

Элементарное ДУ второго порядка. Его решение:

Пусть $H_2(z) \sim e^{\alpha z}$, где $\alpha = const$. Тогда:

$$\alpha^2 = -\frac{4\pi\sigma\mu\omega}{c^2}i.$$

Будем называть толщиной скин-слоя величину:

$$\delta = \frac{c}{\sqrt{2\pi\sigma\mu\omega}}.$$

Тогда:

$$\alpha^2 = -\frac{2}{\delta^2}i = \frac{2}{\delta^2}e^{-i\frac{\pi}{2}}.$$

Тогда получим:

$$\alpha_{1,2} = \pm \frac{\sqrt{2}}{\delta}e^{-i\frac{\pi}{4}} = \pm \frac{1-i}{\delta}.$$

Решение для амплитуды поля в проводнике примет вид:

$$H_2(z) = C_1e^{\alpha_1 z} + C_2e^{\alpha_2 z} = C_1e^{\frac{1-i}{\delta}z} + C_2e^{-\frac{1-i}{\delta}z}.$$

Слагаемое $C_1e^{\frac{1-i}{\delta}z}$ нам не нравится, т.к. там поле растёт с ростом z , а

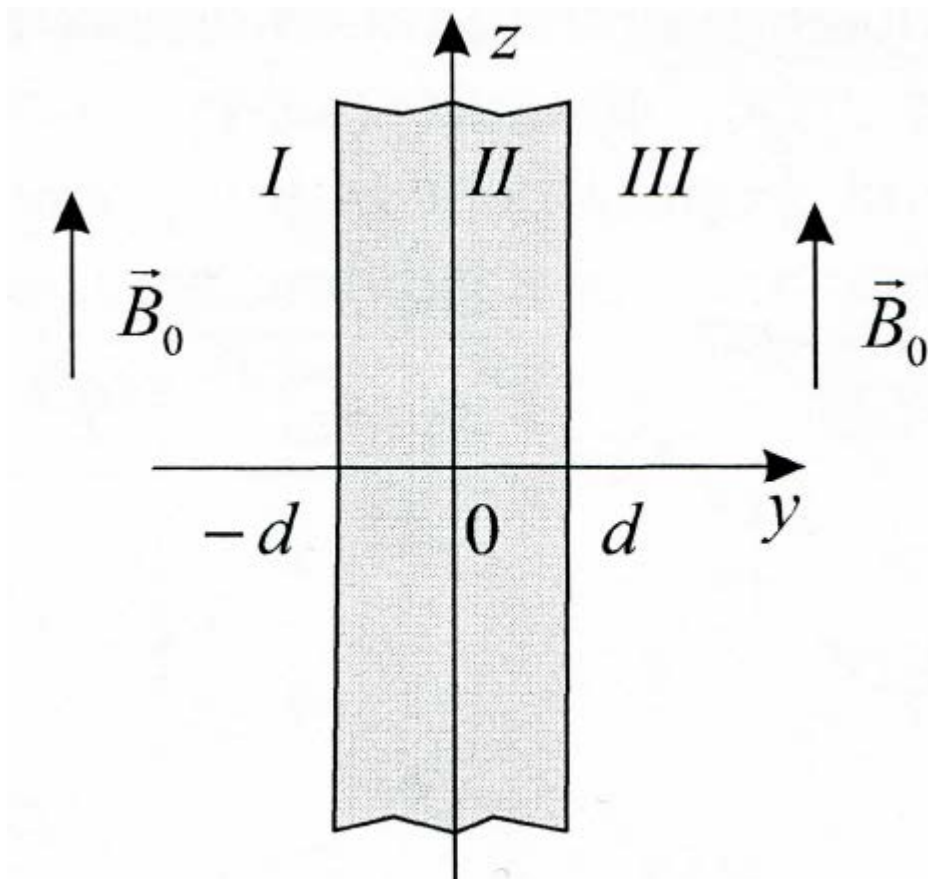
нам бы надо $H_2(z) \xrightarrow{z \rightarrow 0} 0$. Поэтому $C_1=0$ и

$$\vec{H}^{II} = C_2e^{-\frac{1-i}{\delta}z}e^{-i\omega t}\vec{e}_y.$$

Из граничных условий находим C_2 :

$$H_{\tau}^I = H_{\tau}^{II} \Big|_{z=0} \Rightarrow C_2 = H_0$$

Отлично, что касается к выводу формулы для теорвопроса на экзамене, то всё. Теперь посмотрим на 28.2. В чём отличие? Отличие в 2 границах:



Граница при $y=-d$ и ещё одна граница при $y=d$!

А так всё точно так же:

$$\Delta \vec{B}^I = 0, \quad \Delta \vec{B}^{III} = 0, \quad \Delta \vec{B}^{II} = \frac{4\pi\sigma\mu}{c^2} \frac{\partial \vec{B}^{II}}{\partial t}$$

Искать B в 1-й и 3-й области неинтересно, потому что там решение мы уже знаем: $\mathbf{B} = B_0 \cos(\omega t) \mathbf{e}_z$. Интересно лишь решение во второй области.

Аналогично выводу формулы ищем решение в виде $B(y)e^{i\omega t}$, подставляем

$\frac{\partial B}{\partial t} = iB\omega$, получаем ДУ 2 порядка

$$\frac{d^2 B}{dy^2} = \frac{-4\pi i \sigma \mu \omega}{c^2} B(y)$$

на $B(y)$ с двумя ГУ:

$$\frac{1}{\mu} B(y = -d) = B_0 = \frac{1}{\mu} B(y = d)$$

А почему именно такими ГУ, с $1/\mu$? Потому что у границы сохраняются тангенциальные компоненты именно H , а не B :

$$H_{\tau}^I = H_{\tau}^{II} \Big|_{y=\pm d}$$

Так вот, решаем ДУ с двумя ГУ. Решения ищется в виде

$$B(y) = a \operatorname{sh}(\alpha y) + b \operatorname{ch}(\alpha y)$$

Но т.к. $B(y)$ в точках d и $-d$ одинакова, у нас остаётся лишь чётный косинус, а нечётный синус идёт лесом.

Далее определяем константы b и α :

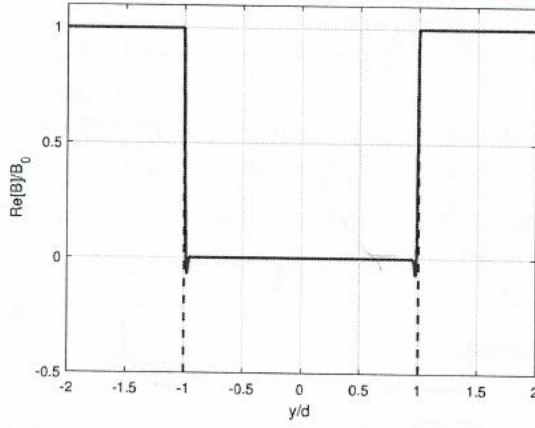
$$\vec{B}^{II} = B(y) \exp(-i\omega t) \vec{e}_z = \frac{\mu B_0}{\operatorname{ch}(\alpha d)} \operatorname{ch}(\alpha y) \exp(-i\omega t) \vec{e}_z, \quad \alpha = \frac{1-i}{\delta}. \quad (14)$$

Для перехода к физически наблюдаемым величинам в полученном выражении необходимо вычислить вещественную часть. Выполним это вычисление для фиксированного момента времени, например $t = 0$, и определим зависимость $\operatorname{Re}[B]$ от координаты:

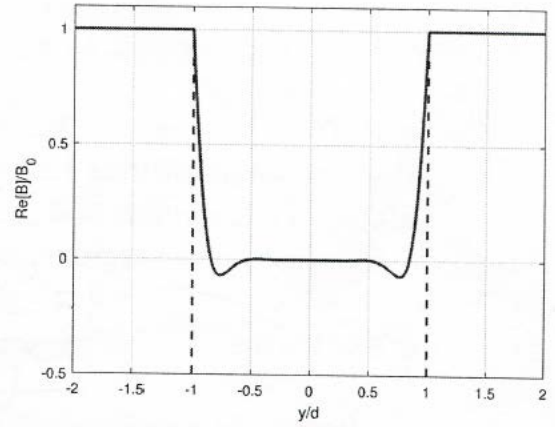
$$\begin{aligned} B(y) \rightarrow \operatorname{Re}[B(y)] &= \mu B_0 \operatorname{Re} \left[\frac{\operatorname{ch}(\alpha y)}{\operatorname{ch}(\alpha d)} \right] = \mu B_0 \operatorname{Re} \left[\frac{\operatorname{ch}(y/\delta - iy/\delta)}{\operatorname{ch}(d/\delta - id/\delta)} \right] \quad (15) \\ &= \mu B_0 \operatorname{Re} \left[\frac{\operatorname{ch}(y/\delta) \cos(y/\delta) - i \operatorname{sh}(y/\delta) \sin(y/\delta)}{\operatorname{ch}(d/\delta) \cos(d/\delta) - i \operatorname{sh}(d/\delta) \sin(d/\delta)} \right] \\ &= \mu B_0 \frac{\operatorname{ch}(y/\delta) \operatorname{ch}(d/\delta) \cos(y/\delta) \cos(d/\delta) + \operatorname{sh}(y/\delta) \operatorname{sh}(d/\delta) \sin(y/\delta) \sin(d/\delta)}{\operatorname{ch}^2(d/\delta) \cos^2(d/\delta) + \operatorname{sh}^2(d/\delta) \sin^2(d/\delta)}, \end{aligned}$$

где учтено, тождество $\operatorname{ch}(x-y) = \operatorname{ch}(x)\operatorname{ch}(y) - \operatorname{sh}(x)\operatorname{sh}(y)$, а также что $\operatorname{ch}(ix) = \cos(x)$ и $\operatorname{sh}(ix) = i \sin(x)$.

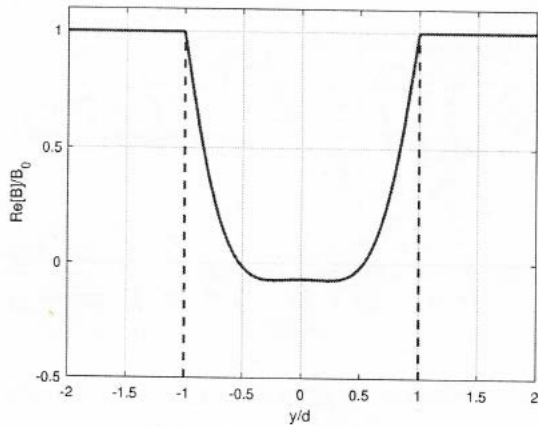
Графики при $\mu=1$:



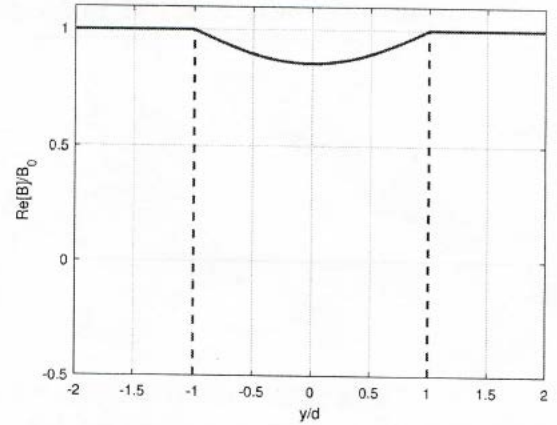
$$\delta/d = 0.01$$



$$\delta/d = 0.1$$



$$\delta/d = 0.3$$



$$\delta/d = 1.5$$

Рис.1 Зависимость $Re[B(y)]$

Обратите внимание: при δ/d (малая толщина скин-слоя) поля внутри проводника и нет. При $\delta/d=0,3$ оно уже частично проникает, а при $\delta/d=1,5$ проникает почти свободно.