

§ 5. Система граничных условий

В дальнейшем нам обычно придется рассматривать электромагнитные явления в телах, ограниченных в пространстве. Необходимо поэтому выяснить, как изменяются векторы электромагнитного поля вблизи границы тела. В самом общем случае граница тела служит границей раздела двух сред с различными свойствами. Мы будем предполагать, что с достаточной степенью точности границу раздела можно считать геометрической, и не будем интересоваться свойствами электромагнитного поля в переходном слое вблизи границы.

Пусть одна среда характеризуется проницаемостями ϵ_1 и μ_1 , а вторая — соответственно ϵ_2 и μ_2 . Поведение векторов поля на границе раздела может быть установлено из уравнений Максвелла, записанных в интегральной форме.

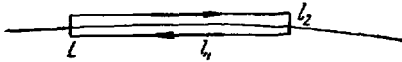


Рис. 83.

Рассмотрим уравнение (4,15) и применим его к бесконечно малому контуру L , изображенному на рис. 83, считая сторону l_1 бесконечно малой первого порядка, а сторону l_2 — бесконечно малой второго порядка. Тогда имеем

$$\oint \mathbf{E} d\mathbf{l} = E_{tg}^{(1)} l_1 - E_{tg}^{(2)} l_1 + \text{б. м. второго порядка.}$$

При этом E_{tg} означает касательную к поверхности раздела слагающую вектора напряженности электрического поля; индексы относятся к первой и второй средам.

Уравнение (4,15) дает

$$(E_{tg}^{(1)} - E_{tg}^{(2)}) l_1 = - \frac{1}{c} \frac{\partial \Phi}{\partial t}, \quad (5,1)$$

где Φ — поток магнитной индукции через поверхность, стягиваемую контуром L . Очевидно, $\Phi \sim l_1 l_2$ и является величиной старшего порядка малости. Поэтому, переходя к пределу $l_2 \rightarrow 0$, из (5,1) находим

$$E_{tg}^{(1)} = E_{tg}^{(2)}. \quad (5,2)$$

Тангенциальная слагающая напряженности электрического поля остается непрерывной при переходе через границу раздела сред.

Применим аналогичный прием к формуле (4,17). При этом сразу опустим член второго порядка малости $\int \mathbf{D} d\mathbf{S}$. Тогда находим

$$\oint \mathbf{H} d\mathbf{l} = (\mathbf{H}_2 - \mathbf{H}_1) l d\mathbf{l}_1,$$

где l — единичный вектор контура, лежащий в плоскости раздела (см. рис. 83).

Обозначим через n нормаль к поверхности раздела и через n_1 нормаль к поверхности, охваченной контуром l . Векторы n , n_1 и l образуют правовинтовую систему:

$$l = [n_1 n].$$

Введем, далее, понятие поверхностной плотности тока j_s и будем под этим понимать количество электричества, проходящее за 1 сек через единичный отрезок на поверхности:

$$\lim_{dl_1 \cdot dl_2 \rightarrow 0} j n_1 dl_1 dl_2 = j_s n_1 dl_1.$$

Тогда (4,17) дает

$$\oint H dl = \frac{4\pi}{c} j_s n_1 dl_1 = (H_2 - H_1) l \cdot dl_1,$$

или

$$(H_2 - H_1) l = \frac{4\pi}{c} j_s n_1.$$

Выражая l через n_1 , имеем

$$(H_2 - H_1) [n_1 n] = n_1 [n, H_2 - H_1],$$

откуда

$$n_1 [n, H_2 - H_1] = \frac{4\pi}{c} j_s n_1.$$

Поскольку ориентация вектора n_1 в плоскости раздела может быть произвольной, должно выполняться равенство

$$\frac{c}{4\pi} [n, H_2 - H_1] = j_s. \quad (5,3)$$

При наличии поверхностных токов тангенциальная слагающая напряженности поля H претерпевает разрыв непрерывности при переходе через границу раздела сред. Величина скачка ΔH_{tg} равна $\frac{4\pi}{c} j_s$.

Если поверхностный ток на границе раздела отсутствует, $j_s = 0$, то

$$H_{tg}^{(1)} = H_{tg}^{(2)}. \quad (5,4)$$

Граничные условия для нормальных слагающих векторов индукции B и D получаются из (4,16) и (4,18), если в качестве поверхности интегрирования выбрать бесконечно малую поверхность S , изображенную на рис. 84. Площадь оснований S_1 является бесконечно малой первого, а площадь боковых

граней — бесконечно малой второго порядка. Из (4,16) находим

$$(B_n^{(1)} - B_n^{(2)}) S_1 + \text{б. м. второго порядка} = 0$$

или, переходя к пределу,

$$B_n^{(1)} = B_n^{(2)}. \quad (5,5)$$

Нормальная слагающая вектора магнитной индукции при переходе через границу раздела сохраняется.

Аналогично из (4,18) находим

$$D_n^{(1)} = D_n^{(2)} + 4\pi\omega_S, \quad (5,6)$$

где ω_S — поверхностная плотность заряда, определяемая, как и выше,

$$\lim_{h \rightarrow 0} \int \rho dV = \int \omega_S dS.$$

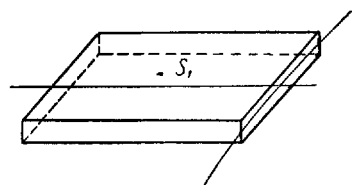


Рис. 84.

Если поверхностная плотность заряда $\omega_S = 0$, то

$$D_n^{(1)} = D_n^{(2)}. \quad (5,7)$$

Уравнения (5,2), (5,3), (5,5) и (5,6) являются граничными условиями, которым должны удовлетворять векторы поля на границе раздела сред. В частности, на границе с вакуумом следует положить в этих формулах $\epsilon_2 = \mu_2 = 1$.

§ 6. Пределы применимости системы уравнений связи

Мы получили систему уравнений Максвелла (вместе с уравнениями связи) из уравнений Максвелла — Лоренца путем усреднения, основываясь на некоторых допущениях о свойствах среды.

Хотя эти допущения носили довольно общий характер, они выполняются отнюдь не всегда. Оказывается, что область применимости уравнений связи и, следовательно, уравнений Максвелла в простейшей форме (4,4) — (4,7) достаточно ограничена. Мы должны особенно подчеркнуть эти ограничения потому, что в настоящее время в физике приходится все чаще сталкиваться с системами, к которым уравнения Максвелла в написанном нами виде неприменимы. Обычно в правой части уравнения (4,4) одно из слагаемых велико, тогда как другое — мало. Так, в идеальных диэлектриках ток проводимости $\mathbf{j} = 0$, а в реальных диэлектриках он весьма мал по сравнению с током смещения $\frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$. Напротив, в проводниках обычно мал ток смещения.

Поэтому уравнение (4,4) следует рассматривать как некоторое общее выражение, включающее в себя предельные реальные