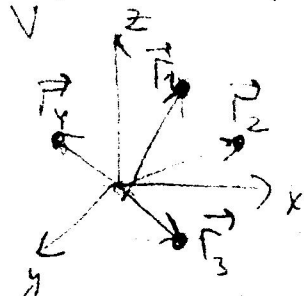


Векторное представление 4-х вектора тока

В классической электродинамике считается, что заряды имеют бесконечно малый размер. В теории поля мы имеем дело с непрерывным распределением зарядов, поэтому удобно ввести плотность зарядов:

$\int_V \rho dV = \sum q_i$ заряд в объеме $dV = d\vec{r}$; $\rho = \rho(\vec{r}, t) = \sum_a e_a \delta(\vec{r} - \vec{r}_a)$
 скалярная величина.

$\int_V \rho dV =$ сумма всех зарядов в $V = \sum_a \int e_a \delta(\vec{r} - \vec{r}_a) dV$



Математическое определение 2. Свойства дельта-функции $\delta(x)$

$\delta(x) = \begin{cases} 0, & x \neq 0 \\ \infty, & x = 0 \end{cases}$ так что $\int_{-\infty}^{\infty} dx \delta(x) = 1$

можно представить как предел $\delta(x) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{\epsilon/\pi}{x^2 + \epsilon^2}$

Свойства: а) $\int_{x_0}^{x_1} f(x) \delta(x-a) dx = f(a)$, если $x_0 < a < x_1$
 = 0 в противном случае.

$\delta(\vec{r}) = \delta(x) \delta(y) \delta(z)$

б) $\delta(-x) = \delta(x)$, $\delta(ax) = \frac{1}{|a|} \delta(x)$

в) $\delta[\varphi(x)] = \sum_i \frac{1}{|f'(a_i)|} \delta(x-a_i)$, где $\varphi(a_i) = 0, \varphi'(a_i) \neq 0$

и так $\delta(x) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{\epsilon} \frac{\epsilon}{\epsilon^2 + x^2}$

$de = \rho dV \rightarrow d\vec{e} dx_i^i = \rho dV dx_i^i = \rho dV dt \frac{dx_i^i}{dt}$

Но $dV dt = \frac{1}{c} dV dx^0 = +\frac{1}{c} d\Omega$ - скаляр; $d\vec{e}$ - скаляр, dx_i^i - 4-х вектор
 итак, левая часть - 4-х вектор $\rightarrow$ справа также 4-х вектор

т.е. $\rho \frac{dx_i^i}{dt} = j_i^i$ - 4-х вектор тока

где $\vec{r} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3$, $\vec{r}' = \rho\vec{r}$ — радиус-вектор точки $\vec{r}'$ относительно центра $\vec{r} = 0$.

$$\vec{j}_0 = \vec{e}_0 \frac{d}{dt} (\vec{r} \cdot t) = \vec{e}_0 \rho \quad \vec{j}^i = (c\rho, \vec{j})$$

Используя понятие 4-х вектора тока, можно более компактно представить S_{j-p} в переходе от дискретного суммирования в (3.8) к непрерывному распределению заряда, $S_{j-p} = -\frac{1}{c} \int \rho A_i dx_i dV$. Докажем

В. $\rho = \sum_a e_a \delta(\vec{r} - \vec{r}_a)$, подставим:

$$S_{j-p} = -\frac{1}{c} \sum_a e_a \int A_i dx_i \int \delta(\vec{r} - \vec{r}_a) \delta(x - x_a) dx \delta(y - y_a) dy \delta(z - z_a) dz = -\sum_a \frac{e_a}{c} \int A_i dx_i \quad \text{о.к.}$$

Преобразуем $S_{j-p} = -\frac{1}{c} \int \rho \frac{dx_i}{dt} dt A_i dV = -\frac{1}{c^2} \int \left(\rho \frac{dx_i}{dt} \right) A_i d\Omega = -\frac{1}{c^2} \int j_i A_i d\Omega$ (2)

Уравнение непрерывности

(dV) заряд dQ в объеме dV $\int \rho dV$. Как он может измениться со временем. Вычислим $\frac{\partial}{\partial t} \int \rho dV$ по поверхности $d\vec{f}$ (элемент поверхности, ограничивающей dV)

по нормали. Если этот элемент за единицу времени проходит $\rho \vec{v} d\vec{f}$, где $\vec{v}$ — скорость движения заряда. Если заряд выходит, то $\vec{v} \cdot d\vec{f} > 0$, иначе < 0 . Если заряд входит, то $\frac{\partial}{\partial t} \int \rho dV < 0$, поэтому

$$\frac{\partial}{\partial t} \int \rho dV = - \oint \rho \vec{v} d\vec{f}$$

(3)

уравнение непрерывности, выражающее закон сохранения заряда. Его можно переписать в виде

$$4) \quad \frac{\partial}{\partial t} \int \rho dV = - \oint \vec{J} d\vec{F}$$

В уравнении тока слева только с током $\vec{J}$, а справа или оттока и приток через поверхность. Уравнение (3, 4) выражают сохранение заряда в интегральной форме. Рассмотрим их вид в дифференциальной форме.

По теореме Гаусса $\oint \vec{J} d\vec{F} = \int \text{div} \vec{J} dV$, поэтому

$$\left(\frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div} \vec{J} \right) dV = 0 \quad \text{или} \quad (\text{на } dV - \text{произвольно})$$

$$5) \quad \text{div} \vec{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0 \quad \text{это и есть искомый вид.}$$

Вспомогая, что $J_x, J_y, J_z = J_1^1, J_2^2, J_3^3$ а $\rho = J_4^0$ и $\vec{e}_4 = -\vec{X}^0$ можем записать (5) в 4-х виде

$$6) \quad \frac{\partial J_1^1}{\partial x_1} + \frac{\partial J_2^2}{\partial x_2} + \frac{\partial J_3^3}{\partial x_3} + \frac{\partial J_4^4}{\partial x_4} = 0 \quad \text{или} \quad \frac{\partial J_i^i}{\partial x_i} = 0 \quad \text{или} \quad \frac{\partial J_i^i}{\partial x_i} = 0$$

это есть 4-х дифференциала от 4-х вектора.

Уравнение Максвелла

Сейчас мы готовы к их выводу из принципа наименьшего действия. Действие даётся (3.8) + (4.2) и содержит переменные двух типов — координаты частиц и вектор-потенциал. Мы можем варьировать либо по одним, считая другие заданными, либо наоборот. Так, при выводе уравнений движения заряда в поле мы варьировали по координатам частицы, считая поле заданным. Рассмотрим и получим (2.6) и (2.7), что

$$\vec{A} = \text{rot} \vec{A}, \quad \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} - \text{grad} \varphi$$

$$\epsilon_r S = 0 \Rightarrow m c \frac{d\vec{u}}{ds} = \frac{e}{c} \vec{F}_{\mu\nu} u^\nu$$

и опред. $\vec{E}, \vec{H}$

Векторный $\text{rot } \vec{E} = \vec{\nabla} \times \vec{E}$

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \vec{\nabla} \times \vec{A} - \vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \cdot \psi)$$

Поскольку $\vec{a} \times \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\angle \vec{a}, \vec{b})$, то для параллельных векторов $\vec{a} \times \vec{b} = 0$, поэтому поперечный ток $= 0$ и мы находим

$$\text{div } \vec{H} = \text{rot } \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \vec{H} \quad (7)$$

Найдём теперь $\vec{\nabla} \cdot \vec{H} = \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{A})$

Векторное произведение всегда перпендикулярно своим множителям, поэтому $\vec{\nabla} \times \vec{A} \perp \vec{\nabla}$, след. их скалярное

произведение $\sim \cos \alpha = 0$

Вследствие этого

$$\text{div } \vec{H} = 0 \quad (8)$$

Уравнения (7) и (8) это первое пара уравнений Максвелла. Помогостью поперечное поле мы не определяем, нет $\partial \vec{E} / \partial t$. Это связано с тем, что при их выводе варьировались только траектории частиц. Теперь будем считать их фиксированными и варьировать поле. Так как ток j_i связан с частицами, то при этом $\delta j_i = 0$ и тогда это же

$$\delta S_P = 0$$

Итак

$$\delta S = \delta S_P + \delta S = \frac{1}{ic^2} \int d^3x j_i A_i - \frac{1}{16\pi c} \int d^3x F_{ik} F_{ik} = -\frac{1}{ic^2} \int d^3x j_i A_i + \frac{1}{16\pi c} \int d^3x F_{ik} F_{ik}$$

$$\delta S = \int d^3x \left(-\frac{1}{ic^2} j_i \delta A_i - \frac{1}{8\pi c} \delta(F_{ik} F_{ik}) \right) =$$

$$= -\frac{1}{ic^2} \int d^3x \left\{ \frac{1}{c} j_i \delta A_i + \frac{1}{8\pi} F_{ik} \delta F_{ik} \right\} = 0$$

Вспомогательное определение $F_{ik} = \frac{\partial A_k}{\partial x_i} - \frac{\partial A_i}{\partial x_k}$, тогда

$$\delta S = -\frac{1}{ic^2} \int d^3x \left\{ \frac{1}{c} j_i \delta A_i + \frac{1}{8\pi} F_{ik} \left(\frac{\partial}{\partial x_i} \delta A_k - \frac{\partial}{\partial x_k} \delta A_i \right) \right\} d^3x$$

Здесь $i \neq k = +\frac{1}{8\pi} F_{ki} \frac{\partial}{\partial x_k} \delta A_i = -\frac{1}{8\pi} F_{ik} \frac{\partial}{\partial x_k} \delta A_i$, сокращается с 3-м

$$\delta S = -\frac{1}{ic^2} \int d^3x \left\{ \frac{1}{c} j_i \delta A_i - \frac{1}{4\pi} F_{ik} \frac{\partial}{\partial x_k} \delta A_i \right\} d^3x = \dots$$

$$\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \left\{ \frac{1}{4\pi} \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} \right\} \delta A_i d\Omega + \frac{1}{4\pi c} \left| \int_0^a F_{ik} \delta A_i ds_k \right|^0$$

конечной и начальной точке по времени $\delta A_a = \delta A_b = 0$, поэтому

далее, так δA_i произвольны, то равно нулю $\{ \dots \}$. В результате

$$\frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} = -\frac{4\pi}{c} j_i$$

Распишем (9) по компонентам.

$$\text{для } i=1 \quad \frac{\partial F_{11}}{\partial x} + \frac{\partial F_{12}}{\partial y} + \frac{\partial F_{13}}{\partial z} + \frac{\partial F_{10}}{\partial t} = -\frac{4\pi}{c} j_x$$

$$\begin{array}{ccccccc} \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow \\ 0 & -\frac{\partial H_z}{\partial y} & + \frac{\partial H_y}{\partial z} & + \frac{1}{c} \frac{\partial E_x}{\partial t} & = & -\frac{4\pi}{c} j_x \\ & & \underbrace{\phantom{-\frac{\partial H_z}{\partial y} + \frac{\partial H_y}{\partial z}}}_{(\text{rot } H)_x} & & & & \end{array}$$

аналогично для $i=2,3$

$$\text{rot } \vec{H} - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

$$\text{для } i=0 \quad \frac{\partial F_{01}}{\partial x} + \frac{\partial F_{02}}{\partial y} + \frac{\partial F_{03}}{\partial z} + \frac{\partial F_{00}}{\partial t} = -\frac{4\pi}{c} \rho$$

$$\text{или } \frac{1}{c} \left(-\frac{\partial E_x}{\partial x} - \frac{\partial E_y}{\partial y} - \frac{\partial E_z}{\partial z} \right) = -\frac{4\pi}{c} \rho$$

$$\text{div } \vec{E} = 4\pi \rho$$

используем урав. Максвелла. Тогда по заданным зарядам и токам можно найти поле в любой Начальной и граничной условиях на ток и заряд.
Получим урав. вид Ур.м. в системе СИ:

$$\nabla \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\epsilon_0}{c^2} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}$$

$$\epsilon_0 \nabla \times \vec{H} = \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \vec{j} / \epsilon_0$$

$$\nabla \cdot \vec{H} = 0$$

здесь ϵ_0 - диэлектрическая постоянная вакуума

$$\epsilon_0 = \frac{10^7}{4\pi c^2} = \frac{1}{36\pi \cdot 10^9} \frac{\text{кулон}^2}{\text{ньютон} \cdot \text{м}^2} = \frac{1}{36\pi} \frac{\text{кз} \cdot \text{м}^3}{\text{кг} \cdot \text{с}^2}$$