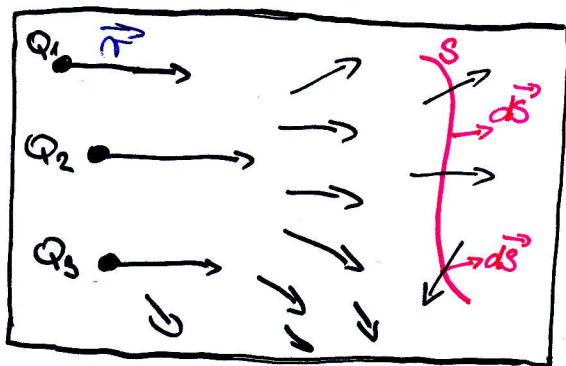


1) ELEKTRICKÝ PROUD

- pro exaktní definici proudu musíme v prostoru, ve kterém se pohybují náboje, musíme zvolit spojitou (ohraničenou) plochu S



$$I = \frac{dQ}{dt} \text{ elektrický proud}$$

(průch. plochou S)

- je to celkový elektrický náboj, prošlý zvolenou plochou S za jednotku času
- jednotka je $A[\text{Amper}] = \frac{C}{s}$

- je zřejmé, že elektrický proud jako spojitou veličinu má smysl definovat zejména v prostředí s nějakým množstvím pohybujících se nábojů, nejlépe při spojitě rozložených nábojích.

$$i = \frac{dI}{dS} \text{ proudová hustota (velikost)} [A \cdot m^{-2}] \rightarrow \vec{i} = i \cdot \vec{n} \text{ vektor proud. hustoty}$$

- je to elektrický proud, procházející jednotkovou plochou kolmou k rychlosti pohybu náboje, nebo-li elektrický náboj prošlý za 1 čas 1 kolmou plochou.

vztah proudové hustoty a rychlosti náboje

$$\vec{i} = \rho \cdot \vec{v}$$

el. proud jako tok proudové hustoty

$$I = \iint_S \vec{i} \cdot d\vec{S}$$

Rovnice kontinuity el. proudu

$$-\oiint_S \vec{i} \cdot d\vec{S} = \frac{dQ}{dt} \text{ rovnice kontinuity (integrační tvar)}$$

(zákon zachování el. náboje)

Jelikož tato rovnice ukazuje, že při úbytku náboje v nějakém objemu se tento „mezí“ ani „nemí“, ale jen oddělá do okolí \rightarrow považujeme ji za obecný zákon zachování elektrického náboje.

$-\text{div } \vec{i} = \frac{\partial \rho}{\partial t}$ rovnice kontinuity (diferenciální tvar) *

Diferenciální tvar rovnice kontinuity představuje zákon zachování náboje v dané místě.

Stacionární stav - žádný proud do okolí neodtéká

$\rho = \rho(x, y, z, t) \Rightarrow \rho = \rho(x, y, z)$
 $\vec{i} = \vec{i}(x, y, z, t) \Rightarrow \vec{i} = \vec{i}(x, y, z)$

} stacionární stav

→ obě veličiny jsou pouze funkcemi místa
 ⇒ rovnice kontinuity stacionárních proudů

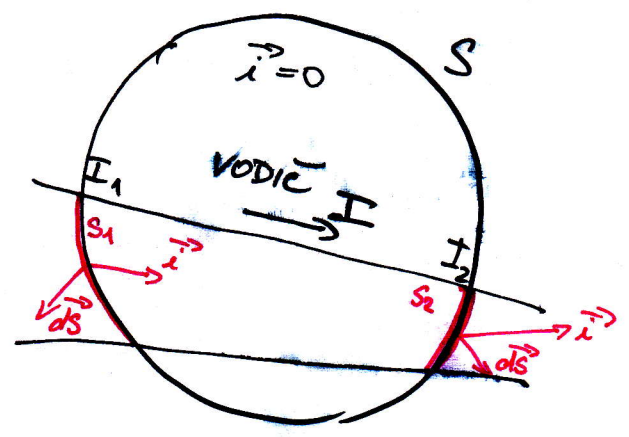
$\oint_S \vec{i} \cdot d\vec{S} = 0$

$\text{div } \vec{i} = 0$

Aplikace na vodič se stac. proudem

$I_1 = I_2$

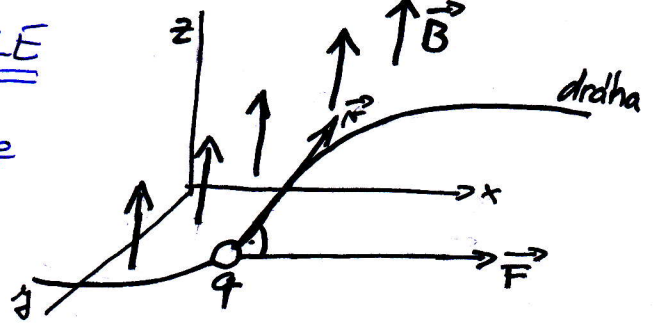
→ ve stac. ~~proudu~~ (uota'kne'm) stavu protéká ~~vodičem~~ každým průřezem vodiče vždy stejný proud (užitečně ve stejnosměrných obvodech)



* Divergence je vřtok vektoru (zde náboje za 1 času) z jednotkového objemu a rovná se časové změně hustoty.

2] ZÁKONY MAGNETICKÉHO POLE

- budeme zkoumat magnetostatické pole
- magnetické pole je pole silové



$$\vec{F} = q \cdot \vec{v} \times \vec{B} \quad \text{Lorentzova síla (Lorentzův vztah)}$$

\vec{B} = magnetická indukce - vyjadřuje působení mag. pole na elektrický náboj, je jeho základním parametrem, který existuje v každém místě prostora [1T = 1Tesla]

- z Lorentzova vztahu dobře vidíme, že náboj π klidný ($v=0$) magnetickým polem nepůsobí

- Lorentzova síla je vždy kolmá k rychlosti pohybu náboje, tj. k směru dráhy, má tedy charakter odstředivé síly

$$\vec{F} = I \cdot \int_L \vec{dl} \times \vec{B} \quad \text{síla na vodič s proudem}$$

$$\vec{F} = I \cdot \vec{l} \times \vec{B} \quad \text{síla na přímý vodič v homogenním mg. poli}$$

Pozn:

1Tesla = síla 1N působící na náboj 1C pohybující se rychlostí 1m/s kolmo na směr indukce.

Vektor magnetické indukce

Necht l je vodič protékající proudem I , pak jeho element $d\vec{l}$ přispívá k magnetické indukci \vec{B} v bodě X hodnotou:

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot \frac{I}{r^2} \cdot d\vec{l} \times \vec{r}_0$$

Biotův - Savartův zákon
(matematicky zformuloval Laplace)

\vec{r}_0 - polohový vektor bodu X vzhledem k $d\vec{l}$

μ_0 - permeabilita vákuu $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} [\text{WbA}^{-1}\text{m}^{-1}]$

- ze vztahu pro Lorentzovu sílu je zřejmé, že magnetické pole není konzervativní, neboť vztah pro sílu obsahuje param. dráhy - jeví sečinn.

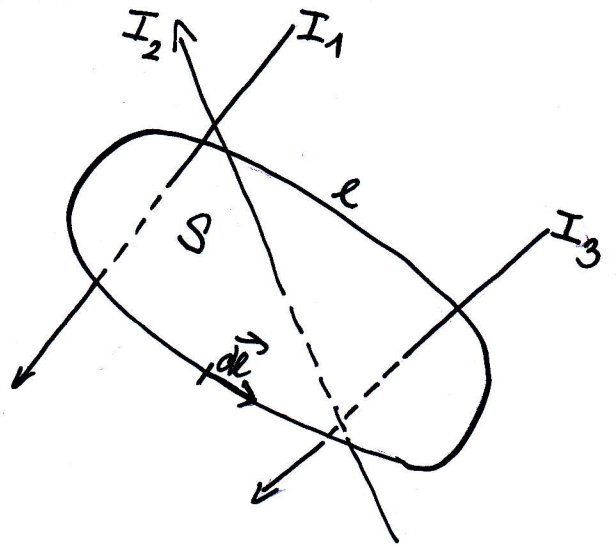
- působící síla je vždy kolmá k tečce dráhy \Rightarrow práce je nulová \Rightarrow
magnetické pole nemá práci

Zákon celkového proudu

Necht l je spojitá uzavřená křivka ohraničující libovolnou spoj. plochu S :

$$\oint_L \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 \cdot I \quad \text{Ampérův zákon (integrální tvar)}$$

$$\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \cdot \vec{j} \quad \text{Amp. zákon dif. tvar}$$



$$\Phi = \iint_S \vec{B} \cdot d\vec{S} \quad \text{magnetický indukční tok}$$

bezjmenný zákon

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0 \quad (\text{int. tvar})$$

$$\text{div } \vec{B} = 0 \quad (\text{dif. tvar})$$

\Rightarrow mag. pole je bezrotové, můžeme tedy tvrdit že v mag. poli neexistují "magnetické náboje"

3 ZÁKLADNÍ ROVNICE MAGNETICKÉHO POLE

$$\begin{aligned} \operatorname{div} \vec{B} &= 0 & (1) \\ \operatorname{rot} \vec{B} &= \mu_0 \cdot \vec{j} & (2) \end{aligned} \left. \vphantom{\begin{aligned} \operatorname{div} \vec{B} &= 0 \\ \operatorname{rot} \vec{B} &= \mu_0 \cdot \vec{j} \end{aligned}} \right\} \begin{array}{l} \text{dvě hlavní rovnice} \\ \text{magnetického pole} \end{array}$$

- podobně jako u elstat. pole zkusíme převést tyto 2 rovnice na jedinou
- mag. pole sice není konzervativní a nemá "klasický" potenciál, z mat. hlediska můžeme zavést nějakou pomocnou veličinu, která by měla napomoci k vyřešení první rovnice
- definujeme spoj. vektorovou fci $\vec{A} \rightarrow$ vekt. vektorový potenciál

$$\boxed{\vec{B} = \operatorname{rot} \vec{A}} \quad \begin{array}{l} \text{vektorový} \\ \text{potenciál} \end{array}$$

- 1) \vec{A} nemá fyzikální význam, je to pouze pomocná matematická veličina
- 2) dif. vztah vektor. potenciálu je vlastně parc. ~~elstat.~~ dif. rovnice pro zadanou veličinu \vec{B} a hledanou neznámou $\vec{A} \rightarrow$ řešení řeč není jednoznačné

- můžeme si tedy vybrat vektorový potenciál - standardně se volí 0:

$$\boxed{\operatorname{div} \vec{A} = 0} \quad \text{dodatečná podm. na vekt. potenciál}$$

$$\Rightarrow \boxed{\Delta \vec{A} = -\mu_0 \cdot \vec{j}} \quad \text{základní řeč magnetického pole (vektor. tvar)}$$

- můžeme přejít na skalární

$$\left. \begin{aligned} \Delta A_x &= -\mu_0 \cdot j_x \\ \Delta A_y &= -\mu_0 \cdot j_y \\ \Delta A_z &= -\mu_0 \cdot j_z \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{základní rovnice magnetického} \\ \text{pole} \end{array}$$

- Ato rovnice má formální mat. shodu se základní rovnicí elektrodinamiky - Poissonova rovnice: $\Delta \varphi = -\frac{1}{\epsilon_0} \cdot \rho$

$$\varphi(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi \cdot \epsilon_0} \cdot \iiint_V \frac{\rho \cdot dV}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$

\Rightarrow řeš. našich formální mat. stejných rovnic bude mít řešení:

$$\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot \iiint_V \frac{\vec{i} \cdot dV}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$

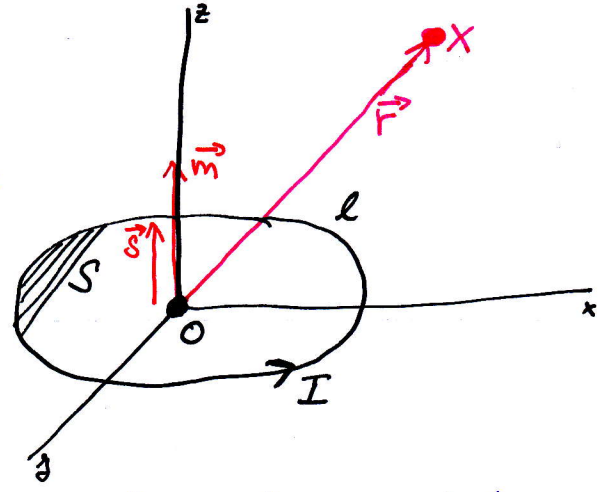
řešení základní rovnice mag. pole (vektorový tvar)

- nebo ve složkách:

$$A_x(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot \iiint_V \frac{i_x \cdot dV}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$

4) MAGNETICKÝ DIPÓL

- pro tuto proudovou smyčku se používá název magnetický dipól



- uvažíme-li nepatrné rozměry
 tělesa dipólu (řádově 10^{-10} m) a že

jejich magnetické pole pak působí v celém objemu tělesa,
 pak je jasné, že účinky mag. dipólu vycházejí nětšinou jen ve vzdálenosti
 od dipólu, která je neorovnatelně menší než rozměry dipólu:

$$R \rightarrow 0$$

$$r \gg R$$

$$\vec{A} = \vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot \frac{\vec{m} \times \vec{r}}{r^3}$$

potenciál mag. dipólu

magnetický dipólový moment

$$\vec{m} = I \cdot \vec{S}$$

$$\vec{F} = \vec{m} \cdot \text{grad } \vec{B}$$

síla působící na mag. dipól (ve vnějším poli)

- mat. shodný s rai pro sílu na elektrický dipól: $\vec{F} = \vec{p} \cdot \text{grad } \vec{E}$

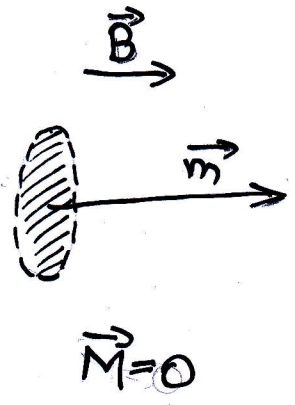
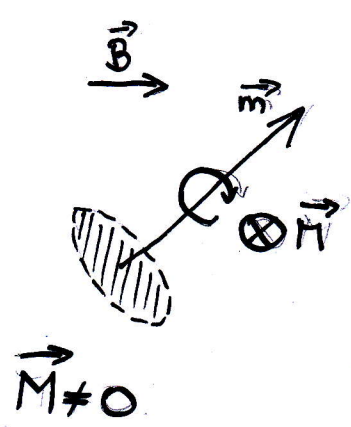
$$\vec{M} = \vec{m} \times \vec{B}$$

sílový moment působící na mag. dipól

- mat. shodný s rai pro elektrický dipól: $\vec{M} = \vec{p} \times \vec{E}$

$$W_{mg} = -\vec{m} \cdot \vec{B}$$

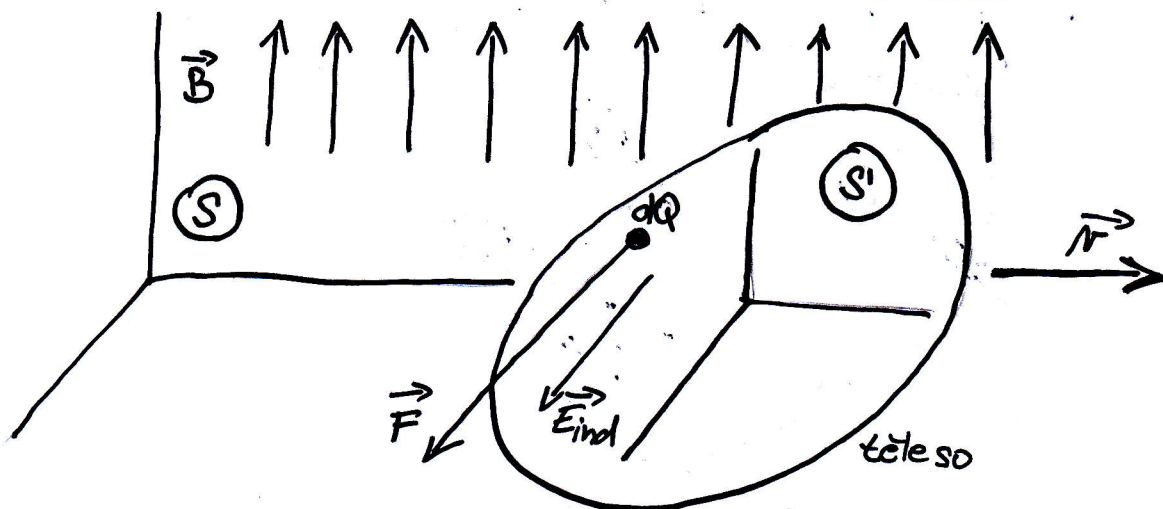
energie ve vnějším poli: $W_{el} = -\vec{p} \cdot \vec{E}$



- tento sílový moment se pak snaží uvést dipól do rotačního pohybu. Dipól je ovšem ve struktuře látky vázán určitými silami, které neumožní stálý rotační pohyb, ale pouze malé (jednorázové) podcění dipólu \rightarrow max. do směru rovnoběžného s polem ($\vec{m} \parallel \vec{B}$), kdy sílový moment zmizí.

- vložením do vnějšího mag. pole, se všechny existující dipóly natahují do směru tohoto pole - nastává orientace dipólů tzv. orientační magnetizace

6 JEV ELEKTROMAGNETICKÉ INDUKCE



- necht' κ klidové (inerciální) souřadné soustavě S existuje mag. pole \vec{B} , druhá inerc. soustava S' je pak první spojená s nějakým tělesem a spolu s ním pohybuje konst. rychlostí \vec{v} vzhledem ke klidové soustavě S

$$\vec{E}_{ind.} = \frac{\vec{F}}{q} = \vec{v} \times \vec{B} \quad \text{indukce el. pole}$$

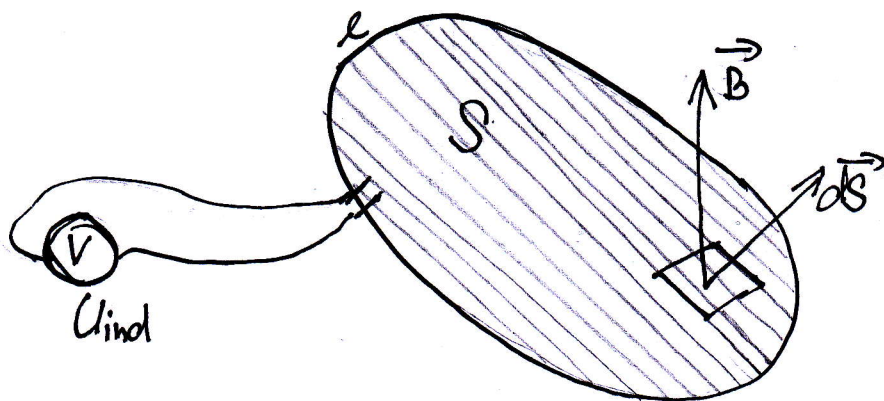
- toto pole je skutečně jednoznačným důsledkem pohybu tělesa (soustavy S'), neboť při nulové rychlosti neexistuje - proto bylo možnámo indukované elektrické pole

- všechny měřené v. tohoto jevu pak nejúčinněji popisuje FARADAYŮV ZÁKON elektromagnetické indukce

- neboť l je vodič, ve tvaru (skoro) uzavřené křivky uloženi κ mag. poli:

$$U_{ind.} = - \frac{d\Phi}{dt} \quad \text{Faradayův zákon elmg. indukce (integr. tvar)}$$

- κ důsledkem indukovaného napětí může ve vodiči protékat elektrický proud - který má podle ~~Lenzova~~ Lenzova pravidla takový směr, že působí proti změně, která ho vyvolala.



- na principu tohoto jevu je založena činnost mnoha elektrických strojů - el. motory, generátory, transformátory... Požívá se v nich několik způsobů realizace veličiny $\frac{d\Phi}{dt}$ - tj. čas. změny indukčního toku

- 1) Pohyb vodiče v mag. poli
 - 2) Pohyb zdroje pole (magnetu, cívek)
- } oba pohyby jsou relativní

- ovšem stacionární pole neznamená homogenní (tj. konstantní) a proto důsledkem vzájemného pohybu je čas. změna vektoru mag. indukce v místě zkoumaného vodiče tj. $\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$

⇒ 3) časově proměnné mag. pole, vyvolané čas. proměnnými (nestacionárními) proudy

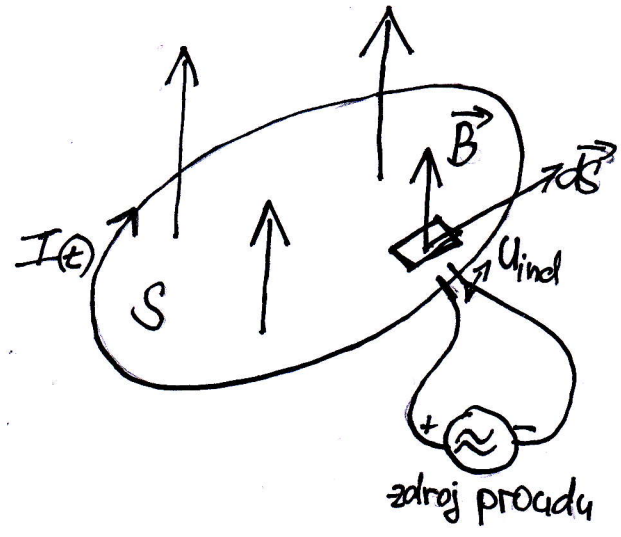
$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad \text{Faradayův zákon (diferenciální tvar)}$$

- dostáváme tak diferenciální rovnici, která říká, že při každé změně mag. pole vzniká pole elektrické

- jinak řečeno: časově proměnné (nestacionární) mag. pole je vždy doprovázeno polem elektrickým

6) Jer vlastní indukce

- vodič ve tvaru uzavřené křivky, tj. stejného tvaru jako u Faradayova zákona - ale protéká neložním elektrickým proudem.



$$L = \iint_S \vec{K} \cdot d\vec{S}$$

indukčnost vodiče

- indukční tok vlastního mag. pole uzavřeného vodiče je tak jednoduše přímo úměrný protékajícímu proudu:

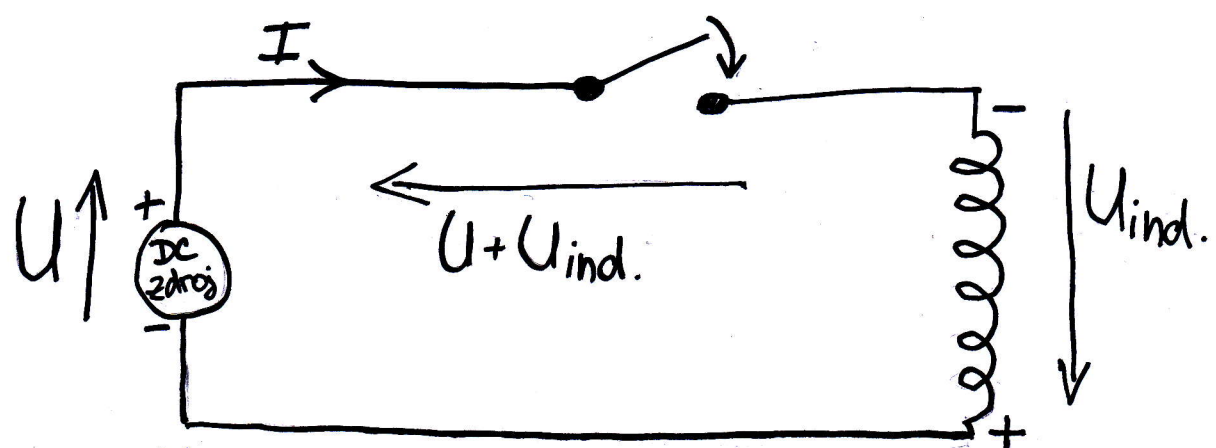
$$\Phi = L \cdot I(t)$$

vlastní mag. indukční tok (vodič)

$$U_{ind.} = -L \cdot \frac{dI}{dt}$$

samoindukované napětí (na vodiči)

- n. el. obvodu s nestacionárními proudy proto na každé indukčnosti (cívce) vzniká tento zvláštní druh napětí, který vůbec nesouvisí s Ohmovým zákonem, nesouvisí ani s elektromotorickým napětím zdroje, ani s velikostí protékajícího proudu
 → je určeno pouze jeho časovou změnou



význam v elektrickém obvodu

7 ELEKTROMAGNETICKÉ POLE

- z Faradayova zákona: $\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$

je ihned vidět, že při každé změně mag. pole vzniká pole elektrické - obě pole jsou tak spolu jednovácně svázány.

- z mechaniky víme, že klid a pohyb jsou relativní pojmy a stejně relativní musí být pojmy "elektrické pole" a "mag. pole"

⇒ jsou to projevy jediné obec. reality: elektromagnetického pole

Všechny známé vce z elektrického a mag. pole

1) $\text{rot } \vec{E} = 0$ konzervativnost elektrického pole

2) $\text{div } \vec{D} = \rho$ Gaussův zákon

3) $\text{div } \vec{B} = 0$ Bezjmenný zákon - neexistence mag. náboje

4) $\text{rot } \vec{H} = \vec{i}$ Ampérův zákon

5) $\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$ Faradayův zákon

- rovnici (1) lze vynechat je zřejmá spec. případ rovnice (5)

- Maxwell pak vyzkoumal, že pouze (4) rovnice potřebuje zobecnit

$$\vec{i}_p = \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

Maxwellův posuvný proud

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{i} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

obecný Ampérův zákon

- Maxwellovy rovnice považujeme za základní rovnice elektromagnetického pole:

$$\operatorname{div} \vec{D} = \rho$$

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

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

$$\operatorname{rot} \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

Maxwellovy
rovnice

(tento tvar z roku 1887 od Herze)

Význam Maxwellových rovnic:

- velké množství poznání z elektřiny a magnetismu
- nejdůležitější vlast. je jejich značná symetrie
- rovnocennost elektrického a magnetického pole
- lze z nich odvodit další důležité vztahy
- největší úspěch klasické fyziky (přípravil pole pro Einsteinovu teorii relativity)
- poslední úspěch ⇒ začal rozvoj moderní fyziky