

## Další vlastnosti konzervativního pole

- Konzervativnost je základní vlastnost silového pole a umožňuje uchování vykonané práce ve formě potenciální energie hmotných objektů
- Existence potenciálu je ekvivalentní konzervativnosti el. pole

$$d\varphi = \vec{E} * d\vec{r} \quad \text{Diferenciální přírůstek potenciálu}$$

$$\vec{E} = -grad\varphi \quad \text{Vztah intenzity a potenciálu el. pole}$$

Elektrické pole můžeme popisovat pouze potenciálem a intenzitu kdykoliv dopočítat.

### Operátor gradient

$$grad\varphi = \left( \frac{\partial\varphi}{\partial x}, \frac{\partial\varphi}{\partial y}, \frac{\partial\varphi}{\partial z} \right) \quad \text{Definice}$$

$$grad\varphi = \nabla\varphi \quad \text{Formálně zapsané}$$

Gradient  $\vec{F}$  určuje směr největšího růstu funkce  $\vec{F}$  (je tedy kolmice k jejím ekvipotenciálním plochám)

- Práce vnější síly mezi body  $\vec{r}_1$  a  $\vec{r}_2$  nezávisí na dráze

$$A = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} -\vec{F} * d\vec{r} = \text{konstanta} \quad \rightarrow \quad \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} -\vec{E} * d\vec{r} = \text{konstanta}$$

### Práce na uzavřené dráze

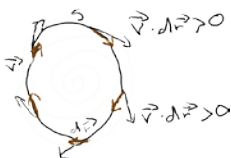
Mezi body  $\vec{r}_1$  a  $\vec{r}_2$  zvolíme dvě různé křivky  $S_1$  a  $S_2$

$$\oint_{S=S_1+S_2} \vec{E} * d\vec{r} = 0 \quad \text{Práce po uzavřené křivce je nulová} \Rightarrow \text{nevírovost elektrostatického pole}$$

Pojem nevírovost pochází z hydrodyn., kde se v poli rychlostí  $\vec{v}$  zkoumá tzv. cirkulace vektoru rychlosti po uzavřené křivce  $S$

### Vírové pole

- existuje vír



$$\oint_S \vec{v} * d\vec{r} > 0 \quad \text{vírové pole}$$

### Nevírové pole

- neexistuje vír



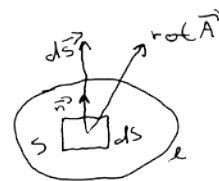
$$\oint_S \vec{v} * d\vec{r} = 0 \quad \text{nevírové pole}$$

### Stokesova věta matematiky

Nechť  $S$  je spojitá plocha ohraničená spojitou uzavřenou křivkou  $e$

Pak pro libovolnou spojitou vektorovou funkci místa  $\vec{A} = \vec{A}(\vec{r}) = \vec{A}(x, y, z)$

$$\oint_S \vec{A} * d\vec{r} = \iint_S rot\vec{A} * d\vec{s} \quad \text{Kde } d\vec{s} \text{ je orientovaný vektor plochy}$$



### Operátor rotace

$$rot\vec{A} = \left( \frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z}, \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x}, \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right) \quad \text{Definice}$$

$$rot\vec{A} = \nabla \times \vec{A} \quad \text{Formálně zapsané}$$

Vektor  $rot\vec{A}$  má směr normály k ploše, kolem které je maximální cirkulace vektoru  $\vec{A}$ .

### Diferenciální tvar nerovnosti el. pole

$$rot\vec{E} = 0 \quad \text{Nevírovost elst. pole – diferenciální tvar}$$

Víme, že  $\vec{E} = -grad\varphi$ , potom tedy platí  $rot\ grad\varphi = 0$