

# Elektrodynamika

Krzysztof Golec–Biernat

IFJ PAN/Uniwersytet Rzeszowski

(13 czerwca 2023)

Wersja robocza nie do dystrybucji

Kraków  
2017/18



# Spis treści

<b>1</b>	<b>Równania Maxwella</b>	<b>4</b>
1.1	Równania Maxwella w materii . . . . .	4
1.2	Polaryzacja i magnetyzacja materii . . . . .	5
<b>2</b>	<b>Fale elektromagnetyczne w materii nieprzewodzącej</b>	<b>6</b>
2.1	Równania falowe . . . . .	6
2.2	Fale płaskie . . . . .	7
2.3	Polaryzacja fali płaskiej . . . . .	8
<b>3</b>	<b>Optyka geometryczna</b>	<b>10</b>
3.1	Warunki na granicy dwóch ośrodków nieprzewodzących . . . . .	10
3.2	Prawa odbicia i załamania . . . . .	12
<b>4</b>	<b>Polaryzacja w optyce geometrycznej</b>	<b>15</b>
4.1	Polaryzacja przy odbiciu i załamaniu . . . . .	15
4.2	Wzory Fresnela dla polaryzacji w płaszczyźnie padania . . . . .	16
4.3	Wzory Fresnela dla polaryzacji prostopadłej do płaszczyzny padania . . . . .	19
4.4	Całkowite wewnętrzne odbicie . . . . .	20
4.5	Natężenie fal przy odbiciu i załamaniu . . . . .	21
<b>5</b>	<b>Fale elektromagnetyczne w przewodnikach</b>	<b>22</b>
5.1	Równania falowe . . . . .	22
5.2	Fale płaskie w przewodniku . . . . .	23
5.3	Relacja dyspersyjna w przewodniku . . . . .	24
5.4	Odbicie od powierzchni przewodzącej . . . . .	26
5.5	Zależność współczynnika załamania od częstości . . . . .	27
5.6	Literatura . . . . .	31

# Rozdział 1

## Równania Maxwella

### 1.1 Równania Maxwella w materii

Równania Maxwella w materii przyjmują postać

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho_{sw} \quad (1.1)$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \quad (1.2)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (1.3)$$

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{j}_{sw} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} \quad (1.4)$$

gdzie  $(\mathbf{E}, \mathbf{H})$  to wektory natężenia, a  $(\mathbf{D}, \mathbf{B})$  to wektory indukcji pola elektrycznego i magnetycznego, natomiast  $\rho_{sw}$  i  $\mathbf{j}_{sw}$  to gęstość i prąd ładunków swobodnych. Te ostatnie wielkości spełniają **równanie ciągłości**

$$\frac{\partial \rho_{sw}}{\partial t} = -\nabla \cdot \mathbf{j}_{sw} \quad (1.5)$$

jako warunek konstystencji dla równań Maxwella. Licząc bowiem pochodną po czasie prawa Gaussa (1.1) i korzystając z prawa Ampera-Maxwella (1.4) dostajemy

$$\frac{\partial \rho_{sw}}{\partial t} = \nabla \cdot \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} = \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{H} - \mathbf{j}_{sw}) = -\nabla \cdot \mathbf{j}_{sw} \quad (1.6)$$

gdzie skorzystaliśmy z tożsamości  $\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{H}) = 0$ . Równanie ciągłości wyraża zasadę zachowania ładunku swobodnego, który może się przemieszczać.

Rozważmy dowolną objętość  $V$ , w której znajduje się ładunek o gęstości  $\rho$ . Całkując po tej objętości w ustalonej chwili czasu  $t$ , otrzymujemy całkowity ładunek w tej objętości w chwili  $t$

$$Q(t) = \int_V \rho(\mathbf{r}, t) dV \quad (1.7)$$

Zmiana ładunku w czasie w objętości  $V$  może być związana jedynie z przepływem ładunku swobodnego, który zmienia lokalną gęstość tego ładunku, tzn.

$$\frac{dQ}{dt} = \int_V \frac{\partial \rho(\mathbf{r}, t)}{\partial t} dV = \int_V \frac{\partial \rho_{sw}(\mathbf{r}, t)}{\partial t} dV = -\int_V (\nabla \cdot \mathbf{j}_{sw}) dV = -\oint_A \mathbf{j}_{sw} \cdot d\mathbf{a} \quad (1.8)$$

gdzie skorzystaliśmy z równania ciągłości dla ładunku swobodnego oraz całkowego twierdzenia Gaussa, by otrzymać ostatnią całkę. Opisuje ona przepływ prądu ładunków swobodnych  $\mathbf{j}_{sw}$  przez zamkniętą powierzchnię  $A$  otaczającą objętość  $V$ . Tym samym, zmiana ładunku w tej objętości jest równa przepływowi ładunku swobodnego przez granicę rozważanego obszaru. Jest to treść **prawa zachowania ładunku**.

Wektory natężenia ( $\mathbf{E}, \mathbf{H}$ ) są związane z wektorami indukcji ( $\mathbf{D}, \mathbf{B}$ ) indukcji pól elektrycznych poprzez równania materiałowe. W ośrodku *liniowym* i *jednorodnym* zachodzi

$$\mathbf{D} = \epsilon \mathbf{E} \quad (1.9)$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H} \quad (1.10)$$

gdzie  $\epsilon$  i  $\mu$  to współczynniki przenikalności elektrycznej i magnetycznej materii<sup>1</sup>. Stąd równania Maxwella w ośrodkach liniowych i jednorodnych można zapisać jedynie przy pomocy pól ( $\mathbf{E}, \mathbf{B}$ )

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho_{sw}}{\epsilon} \quad (1.11)$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \quad (1.12)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (1.13)$$

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu \mathbf{j}_{sw} + \mu \epsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \quad (1.14)$$

## 1.2 Polaryzacja i magnetyzacja materii

Materia może podlegać polaryzacji elektrycznej lub magnetyzacji, które są opisywane wektorami z wektorami polaryzacji  $\mathbf{P}$  i magnetyzacji  $\mathbf{M}$ . Ich związek z natężeniami pól elektromagnetycznych to

$$\mathbf{P} = \epsilon_0 \chi_e \mathbf{E} \quad (1.15)$$

$$\mathbf{M} = \chi_m \mathbf{H} \quad (1.16)$$

gdzie współczynniki  $\chi_e$  to podatność elektryczna, a  $\chi_m$  to podatność magnetyczna materii.

Związek  $\mathbf{P}$  i  $\mathbf{M}$  z polami indukcji elektrycznej i magnetycznej ( $\mathbf{D}, \mathbf{B}$ ) to

$$\mathbf{D} = \epsilon_0 \mathbf{E} + \mathbf{P} \quad (1.17)$$

$$\mathbf{B} = \mu_0 (\mathbf{H} + \mathbf{M}) \quad (1.18)$$

Umożliwia on otrzymanie związku pomiędzy współczynnikami przenikalności materii,  $\epsilon$  i  $\mu$ , i próżni,  $\epsilon_0$  i  $\mu_0$ ,

$$\epsilon = \epsilon_0 (1 + \chi_e) \quad (1.19)$$

$$\mu = \mu_0 (1 + \chi_m) \quad (1.20)$$

Pola  $\mathbf{D}$  i  $\mathbf{H}$  odgrywają ważną rolę w elektrostatyce i magnetostatyce, gdyż umożliwiają zapis prawa Gaussa (1.1) i Ampera-Maxwella (1.4) przy pomocy ładunków swobodnych.

<sup>1</sup>W próżni  $\epsilon = \epsilon_0 = 8.85 \cdot 10^{-12} \text{ C}^2/(\text{N} \cdot \text{m}^2)$  i  $\mu = \mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ N/A}^2$ .

## Rozdział 2

# Fale elektromagnetyczne w materii nieprzewodzącej

### 2.1 Równania falowe

W liniowej i jednorodnej materii nieprzewodzącej nie ma swobodnych ładunków i prądów, dlatego kładziemy  $\rho_{sw} = 0$  i  $\mathbf{j}_{sw} = 0$  w równaniach Maxwella (1.11)–(1.14):

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = 0 \quad (2.1)$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \quad (2.2)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (2.3)$$

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu\epsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \quad (2.4)$$

Licząc rotację obu stron prawa Faradaya (2.3) dostajemy po lewej stronie

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbf{E}) = \nabla(\nabla \cdot \mathbf{E}) - \Delta \mathbf{E} = -\Delta \mathbf{E} \quad (2.5)$$

gdzie  $\Delta \equiv \nabla \cdot \nabla$ . Przy otrzymaniu ostatniej równości skorzystaliśmy z prawa Gaussa (2.1). Po prawej stronie otrzymujemy

$$\nabla \times \left( -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \right) = -\frac{\partial}{\partial t} (\nabla \times \mathbf{B}) = -\mu\epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2} \quad (2.6)$$

gdzie skorzystaliśmy z prawa Ampera-Maxwella (2.4) aby dostać ostatnią równość. Przyrównując obie strony znajdujemy równanie falowe dla pola elektrycznego

$$\Delta \mathbf{E} = \mu\epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2} \quad (2.7)$$

Podobnie, licząc rotację obu stron prawa Ampera-Maxwella znajdujemy równanie falowe dla pola magnetycznego

$$\Delta \mathbf{B} = \mu\epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{B}}{\partial t^2} \quad (2.8)$$

W obu przypadkach prędkość fali wynosi

$$v = \frac{1}{\sqrt{\mu\epsilon}} \quad (2.9)$$

W próżni otrzymujemy prędkość światła

$$c = \frac{1}{\sqrt{\mu_0\epsilon_0}} \approx 3 \cdot 10^8 \frac{\text{m}}{\text{s}} \quad (2.10)$$

Stosunek tych prędkości  $n$  nazywa się współczynnikiem załamania

$$n = \frac{c}{v} = \sqrt{\frac{\mu\epsilon}{\mu_0\epsilon_0}} \quad (2.11)$$

Dla większości substancji poza obszarem rezonansowym  $n > 1$  co oznacza, że prędkość światła w takich ośrodkach  $v < c$ . Więcej na ten temat w Rozdziale 5.5.

Dla substancji niemagnetycznych  $\mu \approx \mu_0$  i wtedy

$$n \approx \sqrt{\frac{\epsilon}{\epsilon_0}} \equiv \sqrt{\epsilon_r} = \sqrt{1 + \chi_e} \quad (2.12)$$

gdzie  $\epsilon_r$  nazywa się względną przenikalnością elektryczną ośrodka.

## 2.2 Fale płaskie

Niech rozwiązania równań falowych w ośrodku nieprzewodzącym mają postać fal płaskich

$$\mathbf{E}(\mathbf{r}, t) = \mathbf{E}_0 e^{i(\mathbf{k}\cdot\mathbf{r} - \omega t)} \quad (2.13)$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}, t) = \mathbf{B}_0 e^{i(\mathbf{k}\cdot\mathbf{r} - \omega t)} \quad (2.14)$$

gdzie  $\mathbf{E}_0$  i  $\mathbf{B}_0$  to stałe amplitudy pól. Podstawiając tę postać do obu równań falowych znajdujemy *relację dyspersyjną*,

$$\omega = v|\mathbf{k}| \quad (2.15)$$

która jest warunkiem na to by fale płaskie były rozwiązaniami równania falowego. Długość fali jest zdefiniowana jako stosunek

$$\lambda = \frac{2\pi}{|\mathbf{k}|} \quad (2.16)$$

Podstawiając fale płaskie do dwóch pierwszych równań Maxwella dostajemy

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = i\mathbf{k} \cdot \mathbf{E}_0 e^{i(\mathbf{k}\cdot\mathbf{r} - \omega t)} = 0 \quad (2.17)$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = i\mathbf{k} \cdot \mathbf{B}_0 e^{i(\mathbf{k}\cdot\mathbf{r} - \omega t)} = 0 \quad (2.18)$$

Stąd  $\mathbf{E} \perp \mathbf{k}$  i  $\mathbf{B} \perp \mathbf{k}$  co oznacza, że fala elektromagnetyczna jest *falą poprzeczną*. Podstawiają natomiast fale płaskie do równania Faradaya otrzymujemy

$$\nabla \times \mathbf{E} = i\mathbf{k} \times \mathbf{E}_0 e^{i(\mathbf{k}\cdot\mathbf{r} - \omega t)} = i\omega \mathbf{B}_0 e^{i(\mathbf{k}\cdot\mathbf{r} - \omega t)} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (2.19)$$

i stąd relacja

$$\mathbf{k} \times \mathbf{E} = \omega \mathbf{B} \quad (2.20)$$

która mówi, że  $\mathbf{B} \perp \mathbf{E}$ . Dla długości wektorów pól zachodzi

$$|\mathbf{B}| = \frac{1}{v} |\mathbf{E}| \quad (2.21)$$

gdzie skorzystaliśmy z relacji dyspersyjnej. Stąd ostateczna postać rozwiązań

$$\mathbf{E}(\mathbf{r}, t) = \mathbf{E}_0 e^{i(\mathbf{k} \cdot \mathbf{r} - \omega t)} \quad (2.22)$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}, t) = \frac{1}{\omega} (\mathbf{k} \times \mathbf{E}_0) e^{i(\mathbf{k} \cdot \mathbf{r} - \omega t)} \quad (2.23)$$

przy warunkach  $|\mathbf{k}| = \omega/v$  oraz  $\mathbf{E}_0 \perp \mathbf{k}$ . Dla fali płaskiej propagującej się w kierunku osi  $\hat{\mathbf{z}}$ , gdy  $\mathbf{k} = k\hat{\mathbf{z}}$  i pola  $\mathbf{E}$  w kierunku osi  $\hat{\mathbf{x}}$  otrzymujemy

$$\mathbf{E}(z, t) = E_0 e^{i(kz - \omega t)} \hat{\mathbf{x}} \quad (2.24)$$

$$\mathbf{B}(z, t) = \frac{k}{\omega} E_0 e^{i(kz - \omega t)} \hat{\mathbf{y}} = \frac{1}{v} E_0 e^{i(kz - \omega t)} \hat{\mathbf{y}} \quad (2.25)$$

gdzie  $E_0$  to zespolona amplituda pola elektrycznego.

### 2.3 Polaryzacja fali płaskiej

Powróćmy do równania

$$\mathbf{E}(\mathbf{r}, t) = \mathbf{E}_0 e^{i(\mathbf{k} \cdot \mathbf{r} - \omega t)} \quad (2.26)$$

w którym amplituda  $\mathbf{E}_0$  jest zespolona i wybierzmy układ współrzędnych tak by wektor  $\mathbf{k}$  był skierowany wzdłuż osi  $\hat{\mathbf{z}}$ . Pole  $\mathbf{E}$  ma wtedy dwie niezależne współrzędne w płaszczyźnie  $(x, y)$ , prostopadłej do osi  $\hat{\mathbf{z}}$ ,

$$E_x(z, t) = E_{0x} e^{i\delta_1} e^{i(kz - \omega t)} = E_{0x} e^{i(kz - \omega t + \delta_1)} \quad (2.27)$$

$$E_y(z, t) = E_{0y} e^{i\delta_2} e^{i(kz - \omega t)} = E_{0y} e^{i(kz - \omega t + \delta_2)} \quad (2.28)$$

gdzie  $\delta_1$  i  $\delta_2$  to dwie niezależne fazy, a amplitudy  $E_{0x}$  i  $E_{0y}$  są już rzeczywiste. Biorąc część rzeczywistą składowych pola  $\mathbf{E}$ , otrzymujemy

$$E_x(z, t) = E_{0x} \cos(kz - \omega t + \delta_1) \quad (2.29)$$

$$E_y(z, t) = E_{0y} \cos(kz - \omega t + \delta_2) \quad (2.30)$$

Zakładając, że  $\delta_1 = \delta_2$  otrzymujemy **polaryzację liniową** fali elektromagnetycznej, gdyż stosunek składowych pola jest stały, niezależny od czasu i położenia,

$$\frac{E_y(z, t)}{E_x(z, t)} = \frac{E_{0y}}{E_{0x}} \equiv \text{tg } \phi \quad (2.31)$$

Kąt  $\phi$  określa *stałe* nachylenie wektora pola  $\mathbf{E}(z, t)$  do osi  $\hat{\mathbf{x}}$ . Dla  $\phi = 0$  ( $E_{0y} = 0$ ) mamy polaryzację liniową wzdłuż osi  $\hat{\mathbf{x}}$ , natomiast dla  $\phi = \pi/2$  ( $E_{0x} = 0$ ) polaryzację liniową wzdłuż osi  $\hat{\mathbf{y}}$ .



Zakładając różnicę faz  $\delta_1 - \delta_2 = \pi/2$  oraz równość amplitud,  $E_{0x} = E_{0y} \equiv E_0$ , otrzymujemy **polaryzację kołową prawoskrętną**, gdyż

$$E_x(z, t) = E_0 \cos(kz - \omega t) \quad (2.32)$$

$$E_y(z, t) = E_0 \sin(kz - \omega t) \quad (2.33)$$

gdzie wybraliśmy  $\delta_1 = 0$  i wtedy  $\delta_2 = -\pi/2$ . Tworząc sumę kwadratów składowych pola otrzymujemy równanie okręgu o promieniu  $r = E_0$ , po którym porusza się koniec wektora pola  $\mathbf{E}$ ,

$$E_x^2(z, t) + E_y^2(z, t) = E_0^2 \quad (2.34)$$

Podobnie, dla różnicy faz  $\delta_2 - \delta_1 = \pi/2$  i takich samych amplitud otrzymujemy **polaryzację kołową lewoskrętną**. Wybierając  $\delta_1 = 0$  i  $\delta_2 = \pi/2$ , dostajemy

$$E_x(z, t) = E_0 \cos(kz - \omega t) \quad (2.35)$$

$$E_y(z, t) = -E_0 \sin(kz - \omega t) \quad (2.36)$$

Zauważmy, że suma fal o przeciwnych polaryzacjach i takich samych amplitudach daje falę o polaryzacji liniowej wzdłuż osi  $\hat{\mathbf{x}}$

$$E_x(z, t) = 2E_0 \cos(kz - \omega t), \quad E_y(z, t) = 0 \quad (2.37)$$

Dla różnicy faz  $\delta_1 - \delta_2 = \pi/2$ , ale dowolnych amplitud, otrzymujemy **polaryzację eliptyczną prawoskrętną**, gdyż teraz

$$E_x(z, t) = E_{0x} \cos(kz - \omega t) \quad (2.38)$$

$$E_y(z, t) = E_{0y} \sin(kz - \omega t) \quad (2.39)$$

i stąd równanie elipsy dla końca wektora pola  $\mathbf{E}$

$$\frac{E_x^2(z, t)}{E_{0x}^2} + \frac{E_y^2(z, t)}{E_{0y}^2} = 1 \quad (2.40)$$

Dla  $\delta_2 - \delta_1 = \pi/2$  zmieniamy skrętność tej polaryzacji na lewoskrętną, podobnie jak dla polaryzacji kołowej.

## Rozdział 3

# Optyka geometryczna

### 3.1 Warunki na granicy dwóch ośrodków nieprzewodzących

Rozważmy dwa ośrodki nieprzewodzące o przenikalnościach  $(\mu_1, \epsilon_1)$  i  $(\mu_2, \epsilon_2)$ . Na granicy tych ośrodków pola  $\mathbf{E}$ ,  $\mathbf{B}$ ,  $\mathbf{D}$  i  $\mathbf{H}$  nie są ciągłe. Aby znaleźć warunki wiążące te pola po obu stronach granicy tych ośrodków zapiszmy równania Maxwella w formie całkowej. Korzystając z prawa Gausa dostajemy dla dwóch pierwszych równań

$$\oint_A \mathbf{D} \cdot d\mathbf{a} = Q_{sw} \quad (3.1)$$

$$\oint_A \mathbf{B} \cdot d\mathbf{a} = 0 \quad (3.2)$$

gdzie  $A$  jest dowolną powierzchnią *zamkniętą*, a  $Q_{sw}$  jest całkowitym ładunkiem swobodnym ograniczonym tą powierzchnią. Korzystając natomiast z twierdzenia Stokesa dla dwóch pozostałych równań znajdujemy

$$\oint_\Gamma \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = -\frac{d}{dt} \int_A \mathbf{B} \cdot d\mathbf{a} \quad (3.3)$$

$$\oint_\Gamma \mathbf{H} \cdot d\mathbf{l} = I_{sw} + \frac{d}{dt} \int_A \mathbf{D} \cdot d\mathbf{a} \quad (3.4)$$

gdzie  $\Gamma$  jest dowolną krzywą *zamkniętą*, a  $A$  jest dowolną powierzchnią, której brzegiem jest krzywa  $\Gamma$ .  $I_{sw}$  jest całkowitym prądem przecinającym powierzchnię  $A$ , natomiast całki po prawej stronie są strumieniami odpowiedniego pola przez tę powierzchnię.

Rozważmy nieskończenie cienką powierzchnię Gaussa zawierającą granicę ośrodków, patrz Rysunek 3.1. Z prawa Gausa dostajemy

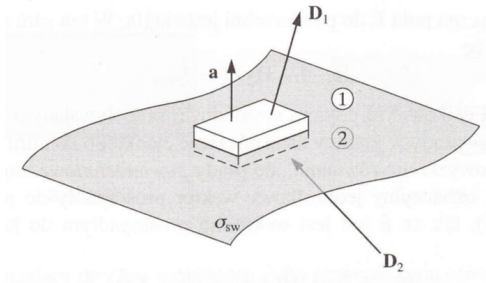
$$\mathbf{D}_1 \cdot \Delta \mathbf{a} - \mathbf{D}_2 \cdot \Delta \mathbf{a} = \sigma_{sw} |\Delta \mathbf{a}| \quad (3.5)$$

gdzie  $\Delta \mathbf{a}$  to element powierzchni równoległej do granicy, skierowany od ośrodka 2 do 1, natomiast  $\sigma_{sw}$  to powierzchniowa gęstość ładunków swobodnych. Warunek ten oznacza, że składowe pól prostopadłe do powierzchni granicy ośrodków spełniają równanie

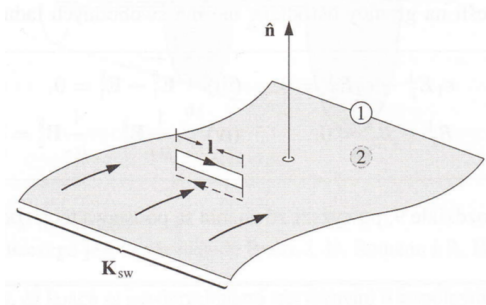
$$D_{1\perp} - D_{2\perp} = \sigma_{sw} \quad (3.6)$$

Podobnie, z drugiego równania Maxwella otrzymujemy

$$B_{1\perp} - B_{2\perp} = 0 \quad (3.7)$$



Rysunek 3.1: Powierzchnia Gaussa na granicy dwóch ośrodków.



Rysunek 3.2: Kontur Ampera na granicy dwóch ośrodków.

Otoczmy teraz granicę ośrodków infinitezymalnie cienką pętlą *prostopadłą* do niej, patrz Rysunek 3.2. Z prawa Faradaya otrzymujemy

$$\mathbf{E}_1 \cdot \Delta \mathbf{l} - \mathbf{E}_2 \cdot \Delta \mathbf{l} = -\frac{d}{dt} \int_A \mathbf{B} \cdot d\mathbf{a} \quad (3.8)$$

gdzie  $\Delta \mathbf{l}$  jest skierowanym elementem długości boku pętli równoległej do powierzchni granicznej, natomiast  $A$  jest powierzchnią pętli. Powierzchnia ta znika w granicy infinitezymalnie cienkiej pętli i stąd warunek na składowe pól równoległe do powierzchni

$$\mathbf{E}_{1\parallel} - \mathbf{E}_{2\parallel} = 0 \quad (3.9)$$

Podobnie, korzystając z prawa Ampera-Maxwella otrzymujemy w granicy infinitezymalnie cienkiej pętli

$$\mathbf{H}_1 \cdot \Delta \mathbf{l} - \mathbf{H}_2 \cdot \Delta \mathbf{l} = I_{sw} \quad (3.10)$$

gdzie  $I_{sw}$  jest całkowitym prądem ładunków swobodnych przepływających przez pętlę. Nie znika on w granicy infinitezymalnie cienkiej pętli, gdyż na powierzchni granicznej mogą wystąpić prądy powierzchniowe  $\mathbf{K}_{sw}$  przepływające przez taką pętlę. Jeżeli  $\mathbf{n}$  jest wektorem prostopadłym do powierzchni granicznej, skierowanym od powierzchni 2 do 1 to wektor  $\mathbf{n} \times \Delta \mathbf{l}$  jest skierowany prostopadle do pętli i wtedy

$$I_{sw} = \mathbf{K}_{sw} \cdot (\mathbf{n} \times \Delta \mathbf{l}) = (\mathbf{K}_{sw} \times \mathbf{n}) \cdot \Delta \mathbf{l} \quad (3.11)$$

Dostajemy więc następujący związek dla składowych pól równoległych do powierzchni

$$\mathbf{H}_{1\parallel} - \mathbf{H}_{2\parallel} = \mathbf{K}_{sw} \times \mathbf{n} \quad (3.12)$$

W *liniowych i jednorodnych* ośrodkach nieprzewodzących możemy skorzystać z równań materiałowych, wyrażając warunki na granicy dwóch ośrodków przy pomocy pól  $\mathbf{E}$  i  $\mathbf{B}$

$$\epsilon_1 E_{1\perp} - \epsilon_2 E_{2\perp} = \sigma_{sw} \quad (3.13)$$

$$B_{1\perp} - B_{2\perp} = 0 \quad (3.14)$$

$$\mathbf{E}_{1\parallel} - \mathbf{E}_{2\parallel} = 0 \quad (3.15)$$

$$\frac{1}{\mu_1} \mathbf{B}_{1\parallel} - \frac{1}{\mu_2} \mathbf{B}_{2\parallel} = \mathbf{K}_{sw} \times \mathbf{n} \quad (3.16)$$

Wzory te można zapisać przy pomocy jednostkowego wektora normalnego do powierzchni  $\mathbf{n} = \mathbf{n}(\mathbf{r})$

$$(\epsilon_1 \mathbf{E}_1 - \epsilon_2 \mathbf{E}_2) \cdot \mathbf{n} = \sigma_{sw} \quad (3.17)$$

$$(\mathbf{B}_1 - \mathbf{B}_2) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (3.18)$$

$$(\mathbf{E}_1 - \mathbf{E}_2) \times \mathbf{n} = 0 \quad (3.19)$$

$$\left( \frac{1}{\mu_1} \mathbf{B}_1 - \frac{1}{\mu_2} \mathbf{B}_2 \right) \times \mathbf{n} = \mathbf{K}_{sw} \times \mathbf{n} \quad (3.20)$$

Przy braku swobodnych ładunków i prądów powierzchniowych należy podstawić po prawej stronie  $\sigma_{sw} = 0$  i  $\mathbf{K}_{sw} = 0$ .

### 3.2 Prawa odbicia i załamania

Niech na granicy dwóch ośrodków, będącą płaszczyzną  $z = 0$ , pada fala płaska pod kątem  $\theta_I$  względem normalnej do płaszczyzny granicznej. Ulega ona odbiciu pod kątem  $\theta_R$  oraz wnikaniu do drugiego ośrodka pod kątem  $\theta_T$ . Odpowiednie wektory falowe są pokazane na Rysunku 3.3. Trzy fale, podająca, odbita i załamana, są falami płaskimi o wektorach falowych  $\mathbf{k}_I, \mathbf{k}_R$  i  $\mathbf{k}_T$ , odpowiednio.

Wektor falowy  $\mathbf{k}_I$  znajduje się w płaszczyźnie rysunku. Dwa pozostałe też leżą w tej płaszczyźnie, co można pokazać wykorzystując warunki graniczne z  $\sigma_{sw} = 0$  i  $\mathbf{K}_{sw} = 0$ , zapisane dla trzech analizowanych fal w płaszczyźnie  $z = 0$ ,

$$(\epsilon_1 (\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R) - \epsilon_2 \mathbf{E}_T) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (3.21)$$

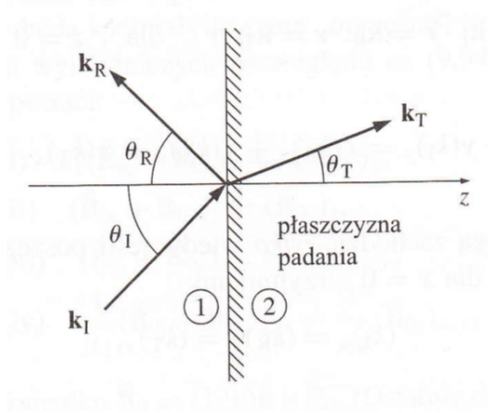
$$(\mathbf{B}_I + \mathbf{B}_R - \mathbf{B}_T) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (3.22)$$

$$(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R - \mathbf{E}_T) \times \mathbf{n} = 0 \quad (3.23)$$

$$\left( \frac{1}{\mu_1} (\mathbf{B}_I + \mathbf{B}_R) - \frac{1}{\mu_2} \mathbf{B}_T \right) \times \mathbf{n} = 0 \quad (3.24)$$

Wykorzystując związek dla pól

$$\mathbf{B} = \frac{1}{v} (\hat{\mathbf{k}} \times \mathbf{E}) \quad (3.25)$$



Rysunek 3.3: Padanie ukośne.

gdzie  $\hat{\mathbf{k}} = \mathbf{k}/k$  jest wektorem jednostkowym, dostajemy ostateczną formę warunków brzegowych

$$(\epsilon_1(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R) - \epsilon_2\mathbf{E}_T) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (3.26)$$

$$\left( \frac{1}{v_1}(\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I + \hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) - \frac{1}{v_2}(\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \right) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (3.27)$$

$$(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R - \mathbf{E}_T) \times \mathbf{n} = 0 \quad (3.28)$$

$$\left( \frac{1}{\mu_1 v_1}(\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I + \hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) - \frac{1}{\mu_2 v_2}(\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \right) \times \mathbf{n} = 0 \quad (3.29)$$

Każdy z tych warunków ma dla fal płaskich następującą postać

$$(\dots)e^{i(\mathbf{k}_I \cdot \mathbf{r} - \omega t)} + (\dots)e^{i(\mathbf{k}_R \cdot \mathbf{r} - \omega t)} - (\dots)e^{i(\mathbf{k}_T \cdot \mathbf{r} - \omega t)} = 0 \quad (3.30)$$

gdzie  $\mathbf{r} = (x, y, 0)$  jest dowolnym wektorem w płaszczyźnie granicznej  $z = 0$ . Warunki te można spełnić jedynie, gdy

$$\mathbf{k}_I \cdot \mathbf{r} = \mathbf{k}_R \cdot \mathbf{r} = \mathbf{k}_T \cdot \mathbf{r} \quad \text{oraz} \quad z = 0 \quad (3.31)$$

co oznacza, że dla składowych wektorów falowych zachodzi

$$k_{Ix} = k_{Rx} = k_{Tx} \quad (3.32)$$

$$k_{Iy} = k_{Ry} = k_{Ty} \quad (3.33)$$

Wybierając osie układu współrzędnych tak by  $k_{Iy} = 0$  otrzymujemy

$$k_{Ry} = k_{Ty} = 0 \quad (3.34)$$

i trzy wektory falowe leżą w płaszczyźnie  $(xz)$  Rysunku 3.3. Stąd pierwsze prawo *optyki geometrycznej*.

- **Pierwsze prawo:** Wektory falowe fali padającej, odbitej i przechodzącej leżą w jednej płaszczyźnie (zwanej *płaszczyzną padania*), wyznaczonej przez wektor normalny do płaszczyzny granicznej i wektor falowy  $\mathbf{k}_I$ .

Trzy fale mają tę samą częstotliwość  $\omega$ . Stąd z relacji dyspersyjnej

$$|\mathbf{k}_I|v_1 = |\mathbf{k}_R|v_1 = |\mathbf{k}_T|v_2 = \omega \quad (3.35)$$

gdzie  $v_1$  i  $v_2$  to prędkości fal odpowiednio w ośrodku 1 i 2 ośrodkach. Stąd

$$|\mathbf{k}_I| = |\mathbf{k}_R| = \frac{v_2}{v_1} |\mathbf{k}_T| \quad (3.36)$$

Warunek równości składowych  $x$ -owych wektorów falowych prowadzą do następujących wniosków

$$k_{Ix} = k_{Rx} \quad \Rightarrow \quad |\mathbf{k}_I| \sin \theta_I = |\mathbf{k}_R| \sin \theta_R \quad \Rightarrow \quad \theta_I = \theta_R \quad (3.37)$$

oraz

$$k_{Ix} = k_{Tx} \quad \Rightarrow \quad |\mathbf{k}_I| \sin \theta_I = |\mathbf{k}_T| \sin \theta_T \quad \Rightarrow \quad \frac{\sin \theta_T}{\sin \theta_I} = \frac{v_2}{v_1} = \frac{n_1}{n_2} \quad (3.38)$$

gdzie  $n_1$  i  $n_2$  to współczynniki załamania ośrodków. Stąd dwa następne prawa *optyki geometrycznej*.

- **Drugie prawo:** Kąt padania równa się kątowi odbicia:  $\theta_I = \theta_R$
- **Trzecie prawo:** Kąt padania i załamania spełniają związek (*prawo Snella*)

$$n_1 \sin \theta_I = n_2 \sin \theta_T \quad (3.39)$$

Zauważmy, że dla padania prostopadłego,  $\theta_I = 0$ , mamy również  $\theta_R = \theta_T = 0$ . Fala odbita porusza się kierunku przeciwnym niż padająca, natomiast fala przechodząca nie ulega odchyleniu.

## Rozdział 4

# Polaryzacja w optyce geometrycznej

### 4.1 Polaryzacja przy odbiciu i załamaniu

Założmy, że fala padająca jest spolaryzowana w płaszczyźnie Rysunku 4.1, co oznacza, że wektor  $\mathbf{E}^I$  leży w płaszczyźnie  $(x, z)$ . Wtedy

$$(\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (4.1)$$

Z drugiego warunku brzegowego (3.27) otrzymujemy dla  $z = 0$

$$\left( \frac{1}{v_1} (\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I + \hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) - \frac{1}{v_2} (\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \right) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (4.2)$$

co daje

$$\frac{1}{v_1} (\hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) \cdot \mathbf{n} = \frac{1}{v_2} (\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \cdot \mathbf{n} \quad (4.3)$$

Warunek ten może być spełniony przez niezależne wektory  $\mathbf{E}_R$  i  $\mathbf{E}_T$  jedynie gdy obie strony relacji są równe zero. Tym samym wektory te leżą w płaszczyźnie  $(x, z)$ . Ich orientacja jest konwencją. Wybieramy ją jak na Rysunku 4.1.

Podobnie dla polaryzacji fali padającej prostopadłej do płaszczyzny padania  $(x, z)$  mamy

$$\mathbf{E}_I \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (4.4)$$

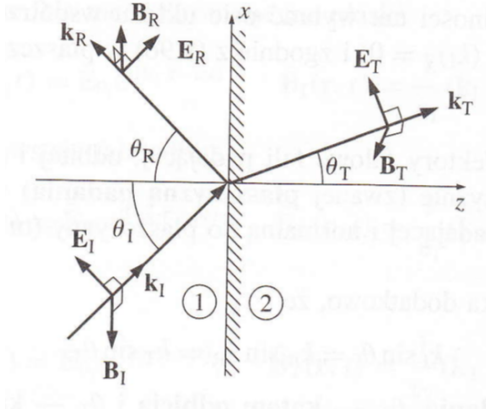
Z pierwszego warunku brzegowego (3.26) otrzymujemy dla  $z = 0$

$$(\epsilon_1(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R) - \epsilon_2\mathbf{E}_T) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad (4.5)$$

co daje

$$\epsilon_1(\mathbf{E}_R \cdot \mathbf{n}) = \epsilon_2(\mathbf{E}_T \cdot \mathbf{n}) \quad (4.6)$$

Warunek ten może być spełniony przez niezależne wektory  $\mathbf{E}_R$  i  $\mathbf{E}_T$  jedynie, gdy obie strony relacji są równe zero. Tym samym wektory te są prostopadłe do płaszczyzny  $(x, z)$ . Ich orientacja jest konwencją. Wybieramy ją tak by była taka sama jak dla fali padającej.



Rysunek 4.1: Polaryzacja płaszczyźnie padania w przy odbiciu i załamaniu. Zwrot wektora  $\mathbf{E}^R$  jest konwencją, dla której wektor  $\mathbf{B}^R$  jest skierowany za płaszczyznę padania natomiast  $\mathbf{B}^I$  i  $\mathbf{B}^T$  w stronę patrzącego. Wektor normalny  $\mathbf{n}$  do powierzchni  $z = 0$  jest skierowany w kierunku ośrodka 2.

## 4.2 Wzory Fresnela dla polaryzacji w płaszczyźnie padania

Dla polaryzacji w **płaszczyźnie padania**, drugi warunek brzegowy jest automatycznie spełniony, natomiast pozostałe prowadzą do następujących relacji przy wykorzystaniu warunku  $\theta_I = \theta_R$  oraz wektorze normalnym  $\mathbf{n}$  skierowanym w stronę ośrodka 2, patrz Rysunek 4.1,

$$(\epsilon_1(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R) - \epsilon_2\mathbf{E}_T) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad \Rightarrow \quad \epsilon_1(-E_0^I + E_0^R) \sin \theta_I = -\epsilon_2 E_0^T \sin \theta_T \quad (4.7)$$

$$(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R - \mathbf{E}_T) \times \mathbf{n} = 0 \quad \Rightarrow \quad (E_0^I + E_0^R) \cos \theta_I = E_0^T \cos \theta_T \quad (4.8)$$

$$\left( \frac{1}{\mu_1 v_1} (\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I + \hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) - \frac{1}{\mu_2 v_2} (\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \right) \times \mathbf{n} = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{\mu_1 v_1} (E_0^I - E_0^R) = \frac{1}{\mu_2 v_2} E_0^T \quad (4.9)$$

Pierwsze równanie przyjmuje postać

$$E_0^I - E_0^R = \frac{\epsilon_2 \sin \theta_T}{\epsilon_1 \sin \theta_I} E_0^T \quad (4.10)$$

natomiast trzecie to

$$E_0^I - E_0^R = \frac{\mu_1 v_1}{\mu_2 v_2} E_0^T \quad (4.11)$$

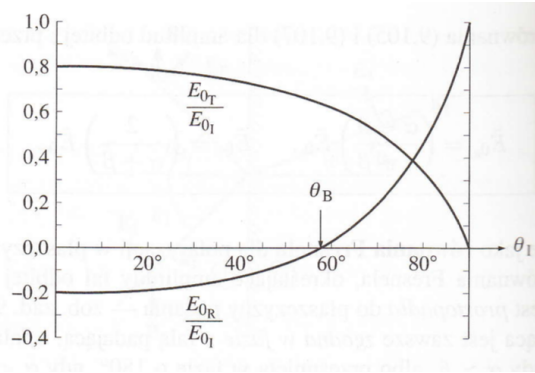
Stąd relacja wynikająca z równości prawych stron

$$\frac{\epsilon_2 \sin \theta_T}{\epsilon_1 \sin \theta_I} = \frac{\mu_1 v_1}{\mu_2 v_2} \quad (4.12)$$

Jest to relacja równoważna prawu Snella (3.39), gdyż definicji prędkości fali  $v = 1/\sqrt{\epsilon\mu}$  oraz współczynnika załamana  $n = c/v$ , dostajemy

$$n_2 \sin \theta_T = n_1 \sin \theta_I \quad (4.13)$$





Rysunek 4.2: Stosunek amplitud fali odbitej  $R$  i przechodzącej  $T$  do amplitudy fali padającej  $I$  dla światła padającego z powietrza ( $n_1 = 1$ ) na szkło ( $n_2 = 1.5$ ) przy polaryzacji w płaszczyźnie padania.

Drugie równanie można zapisać w formie

$$E_0^I + E_0^R = \frac{\cos \theta_T}{\cos \theta_I} E_0^T \quad (4.14)$$

Zapiszmy równania (4.14) oraz (4.11) w postaci

$$E_0^I + E_0^R = \alpha E_0^T \quad (4.15)$$

$$E_0^I - E_0^R = \beta E_0^T \quad (4.16)$$

gdzie

$$\alpha = \frac{\cos \theta_T}{\cos \theta_I}, \quad \beta = \frac{\mu_1 v_1}{\mu_2 v_2} \quad (4.17)$$

Stąd otrzymujemy *równania Fresnela* w postaci

$$E_0^R = \frac{\alpha - \beta}{\alpha + \beta} E_0^I \quad (4.18)$$

$$E_0^T = \frac{2}{\alpha + \beta} E_0^I \quad (4.19)$$

Zauważmy, że fala przechodząca  $T$  jest zawsze zgodna w fazie z falą padającą, natomiast fala odbita  $R$  jest zgodna w fazie z falą padającą gdy  $\alpha > \beta$ , natomiast dla  $\alpha < \beta$  ma fazę przesuniętą o  $180^\circ$ .

Dla ośrodków niemagnetycznych  $\mu_1 \approx \mu_2 \approx \mu_0$  i wtedy

$$\beta = \frac{v_1}{v_2} = \frac{n_2}{n_1} \quad (4.20)$$

Stąd równania Fresnela dla ośrodków niemagnetycznych

$$E_0^R = \frac{n_1 \cos \theta_T - n_2 \cos \theta_I}{n_1 \cos \theta_T + n_2 \cos \theta_I} E_0^I \quad (4.21)$$

$$E_0^T = \frac{2n_1 \cos \theta_I}{n_1 \cos \theta_T + n_2 \cos \theta_I} E_0^I \quad (4.22)$$

gdzie  $\cos\theta_T$  można wyrazić przez kąt padania  $\theta_I$  na podstawie prawa Snella (4.13)

$$\cos\theta_T = \sqrt{1 - \sin^2\theta_T} = \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} \sin^2\theta_I} \quad (4.23)$$

- Dla *padania prostopadłego*,  $\theta_I = \theta_T = 0$ , otrzymujemy

$$E_0^R = \frac{n_1 - n_2}{n_1 + n_2} E_0^I < 0, \quad E_0^T = \frac{2n_1}{n_1 + n_2} E_0^I < E_0^I \quad (4.24)$$

Fala odbita  $R$  ma zawsze fazę przesuniętą o  $180^\circ$  w stosunku do fali padającej.

- Natomiast dla *padania stycznego* do granicy ośrodków,  $\theta_I = 90^\circ$ , mamy

$$E_0^R = E_0^I, \quad E_0^T = 0 \quad (4.25)$$

Promień padający, równy promieniowi odbitemu  $R$ , ślizga się wzdłuż powierzchni granicznej.

- Interesujący jest też przypadek, gdy *fala odbita jest całkowicie stłumiona* ( $\alpha = \beta$ )

$$E_0^R = 0, \quad E_0^T = \frac{n_1}{n_2} E_0^I \quad (4.26)$$

Zachodzi to przy kącie padania  $\theta_I = \theta_B$ , zwanego *kątem Brewstera*, który spełnia równanie

$$n_1 \cos\theta_T = n_2 \cos\theta_B \quad (4.27)$$

z którego wynika warunek

$$\operatorname{tg}\theta_B = \frac{n_2}{n_1} \quad (4.28)$$

Kąt Brewstera istnieje więc niezależnie od relacji pomiędzy współczynnikami załamania. Dla  $n_1 < n_2$  mamy  $\theta_B > 45^\circ$ , natomiast dla  $n_1 > n_2$  otrzymujemy  $\theta_B < 45^\circ$ . Łatwo pokazać, że dla kąta padania równego kątowi Brewstera, kąt pomiędzy promieniem odbitym i przechodzącym wynosi  $90^\circ$ . Jeżeli bowiem znajdziemy taki kąt padania  $\theta_I$ , że zachodzi ta własność to

$$\theta_I + \theta_T = 90^\circ \quad (4.29)$$

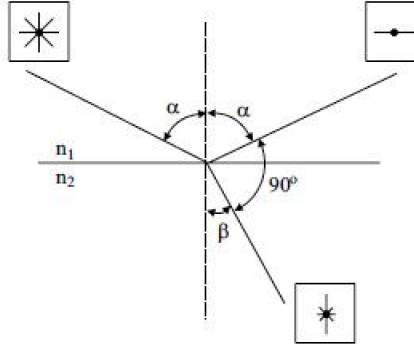
Z prawa Snella natomiast znajdujemy

$$n_1 \sin\theta_I = n_2 \sin(90^\circ - \theta_I) = n_2 \cos\theta_I \quad (4.30)$$

skąd otrzymujemy warunek dla kąta Brewstera

$$\operatorname{tg}\theta_I = \frac{n_2}{n_1} \quad (4.31)$$

Trzy omówione przypadki szczególne są widoczne na Rysunku 4.2, gdzie pokazane są stosunki amplitud  $E_{0R}/E_{0I}$  dla fali odbitej i  $E_{0T}/E_{0I}$  dla fali przechodzącej.



Rysunek 4.3: Polaryzacja fali odbitej przy kącie Brewstera  $\theta_B = \alpha$ , prostopadła do płaszczyzny padania, przy niespolaryzowanej fali padającej.

### 4.3 Wzory Fresnela dla polaryzacji prostopadłej do płaszczyzny padania

Dla polaryzacji **prostopadłej do płaszczyzny padania** wykorzystaliśmy pierwszy warunek, natomiast pozostałe prowadzą do równań, patrz Rysunek 4.1,

$$\left( \frac{1}{v_1} (\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I + \hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) - \frac{1}{v_2} (\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \right) \cdot \mathbf{n} = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{v_1} (E_0^I + E_0^R) \sin \theta_I = \frac{1}{v_2} E_0^T \sin \theta_T \quad (4.32)$$

$$(\mathbf{E}_I + \mathbf{E}_R - \mathbf{E}_T) \times \mathbf{n} = 0 \quad \Rightarrow \quad E_0^I + E_0^R = E_0^T \quad (4.33)$$

$$\left( \frac{1}{\mu_1 v_1} (\hat{\mathbf{k}}_I \times \mathbf{E}_I + \hat{\mathbf{k}}_R \times \mathbf{E}_R) - \frac{1}{\mu_2 v_2} (\hat{\mathbf{k}}_T \times \mathbf{E}_T) \right) \times \mathbf{n} = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{\mu_1 v_1} (E_0^I - E_0^R) \cos \theta_I = \frac{1}{\mu_2 v_2} E_0^T \cos \theta_T \quad (4.34)$$

Stąd równania

$$E_0^I + E_0^R = \frac{v_1 \sin \theta_T}{v_2 \sin \theta_I} E_0^T = E_0^T \quad (4.35)$$

$$E_0^I + E_0^R = E_0^T \quad (4.36)$$

$$E_0^I - E_0^R = \frac{\mu_1 v_1 \cos \theta_T}{\mu_2 v_2 \cos \theta_I} E_0^T = \alpha \beta E_0^T \quad (4.37)$$

gdzie w pierwszym równaniu skorzystaliśmy z prawa Snella oraz

$$\alpha = \frac{\cos \theta_T}{\cos \theta_I}, \quad \beta = \frac{\mu_1 v_1}{\mu_2 v_2} = \frac{\mu_1 n_2}{\mu_2 n_1} \quad (4.38)$$

Rozwiązując je otrzymujemy

$$E_0^R = \frac{1 - \alpha \beta}{1 + \alpha \beta} E_0^T \quad (4.39)$$

$$E_0^T = \frac{2}{1 + \alpha \beta} E_0^I \quad (4.40)$$

Dla materiałów niemagnetycznych,  $\beta = n_2/n_1$ , i wtedy

$$E_0^R = \frac{n_1 \cos \theta_I - n_2 \cos \theta_T}{n_1 \cos \theta_I + n_2 \cos \theta_T} E_0^I \quad (4.41)$$

$$E_0^T = \frac{2n_1 \cos \theta_I}{n_1 \cos \theta_I + n_2 \cos \theta_T} E_0^I \quad (4.42)$$

Dla padania prostopadłego,  $\theta_I = \theta_T = 0$ , otrzymujemy znane już wzory

$$E_0^R = \frac{n_1 - n_2}{n_1 + n_2} E_0^I, \quad E_0^T = \frac{2n_1}{n_1 + n_2} E_0^I \quad (4.43)$$

Zauważmy, że w przeciwieństwie do polaryzacji w płaszczyźnie padania, fala odbita  $R$  nigdy się nie zeruje. Gdyby tak było to spełniony byłby związek

$$\alpha = \frac{1}{\beta} \Rightarrow \frac{\cos \theta_T}{\cos \theta_I} = \frac{n_1 \mu_2}{n_2 \mu_1} \Rightarrow 1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} \sin^2 \theta_I = \frac{n_1^2 \mu_2^2}{n_2^2 \mu_1^2} \cos^2 \theta_I \quad (4.44)$$

co jest prawdą jedynie w przypadku  $n_1 = n_2$  oraz  $\mu_1 = \mu_2$ , który wykluczamy, gdyż oznacza on rozważenie tylko jednego ośrodka.

Wynik ten oznacza, że w przypadku niespolaryzowanej fali padającej, składowa polaryzacji w płaszczyźnie padania ulega wygaszeniu dla kąta padania Brewstera, natomiast składowa prostopadła do tej płaszczyzny jest różna od zera. *Fala odbita jest więc spolaryzowana* w kierunku równoległym do powierzchni granicznej, patrz Rysunek 4.3.

## 4.4 Całkowite wewnętrzne odbicie

Z prawa Snella (3.39) otrzymujemy

$$\cos^2 \theta_T = 1 - \sin^2 \theta_T = 1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} \sin^2 \theta_I \quad (4.45)$$

Dla  $n_1 < n_2$  wyrażenie po prawej stronie jest zawsze dodatnie. Możemy wtedy wyciągnąć pierwiastek, otrzymując

$$\cos \theta_T = \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} \sin^2 \theta_I} \quad (4.46)$$

Kąt padania  $\theta_I$  może się wtedy zmieniać w przedziale  $\theta_I \in [0, 90^\circ]$ .

Dla  $n_1 > n_2$ , gdy fala elektromagnetyczna pada z ośrodka gęstszego optycznie, istnieje maksymalny kąt padania  $\theta_{I_{max}}$ , który zeruje wyrażenie podpierwiastkowe,

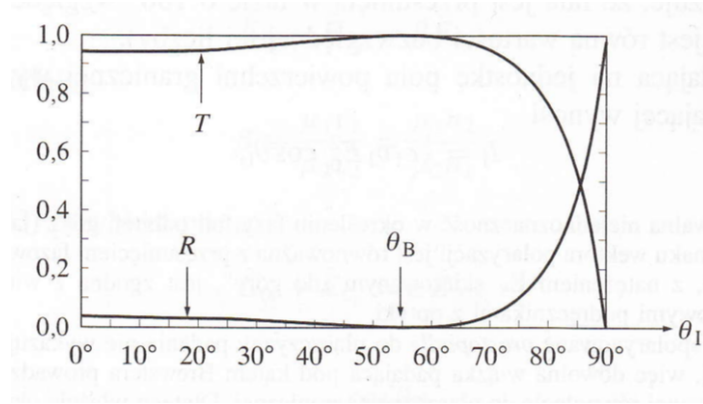
$$\sin \theta_{I_{max}} = \frac{n_2}{n_1} < 1 \quad (4.47)$$

Dla takiego  $\theta_{I_{max}}$  kąt  $\theta_T = 90^\circ$ , co oznacza, że promień przechodzący ślizga się po powierzchni.

Dla kątów  $\theta_I > \theta_{I_{max}}$  istnieje tylko promień odbity - następuje *całkowite wewnętrzne odbicie*. Kąt Brewstera w tym przypadku jest mniejszy niż  $\theta_{I_{max}}$ , gdyż z warunku

$$\operatorname{tg} \theta_B = \sin \theta_{I_{max}} = \frac{n_2}{n_1} < 1 \quad (4.48)$$

wynika, że  $\theta_B < \theta_{I_{max}}$ . Jak więc należało oczekiwać, przy wygaszeniu fali odbitej dla kąta Brewstera wciąż istnieje fala przechodząca.



Rysunek 4.4: Współczynniki odbicia  $R$  i przejścia  $T$  dla światła padającego z powietrza ( $n_1 = 1$ ) na szkło ( $n_2 = 1.5$ ) przy polaryzacji w płaszczyźnie padania.

#### 4.5 Natężenie fal przy odbiciu i załamaniu

Uśrednione po czasie natężenie fali padającej na jednostkę pola powierzchni granicznej wynosi  $I = \mathbf{S} \cdot \hat{\mathbf{z}}$ , gdzie

$$\mathbf{S} = \frac{1}{\mu} (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) \quad (4.49)$$

jest wektorem Poyntinga fali elektromagnetycznej. Stąd natężenie padającej fali płaskiej

$$I_I = \frac{1}{2} \epsilon_1 v_1 (E_0^I)^2 \cos \theta_I \quad (4.50)$$

natomiast natężenia fali odbitej i przechodzącej w *przypadku polaryzacji w płaszczyźnie padania* to

$$I_R = \frac{1}{2} \epsilon_1 v_1 (E_0^R)^2 \cos \theta_I \quad (4.51)$$

$$I_T = \frac{1}{2} \epsilon_2 v_2 (E_0^T)^2 \cos \theta_T \quad (4.52)$$

Zdefiniujmy współczynnik odbicia  $R$  i przejścia  $T$  fal spolaryzowanych równoległe do płaszczyzny padania,

$$R \equiv \frac{I_R}{I_I} = \left( \frac{E_0^R}{E_0^I} \right)^2 = \left( \frac{\alpha - \beta}{\alpha + \beta} \right)^2 \quad (4.53)$$

$$T \equiv \frac{I_T}{I_I} = \frac{\epsilon_2 v_2}{\epsilon_1 v_1} \left( \frac{E_0^R}{E_0^I} \right)^2 \frac{\cos \theta_T}{\cos \theta_I} = \alpha \beta \left( \frac{2}{\alpha + \beta} \right)^2 \quad (4.54)$$

Dla fal spolaryzowanych prostopadłe do płaszczyzny padania, otrzymujemy

$$R = \left( \frac{1 - \alpha \beta}{1 + \alpha \beta} \right)^2, \quad T = \alpha \beta \left( \frac{2}{1 + \alpha \beta} \right)^2 \quad (4.55)$$

Łatwo sprawdzić, że w obu przypadkach

$$R + T = 1 \quad (4.56)$$

Wykres współczynników  $R$  i  $T$  dla światła spolaryzowanego w płaszczyźnie padania, padającego na szkło z powietrza, jest przedstawiony na Rysunku 4.4.

## Rozdział 5

# Fale elektromagnetyczne w przewodnikach

### 5.1 Równania falowe

W przewodnikach nie kontrolujemy niezależnie przepływu ładunków i dlatego nie możemy położyć gęstości ładunków swobodnych  $\rho_{sw} = 0$  oraz gęstości prądu  $\mathbf{j}_{sw} = 0$  w równaniach Maxwella (1.11)–(1.14) dla liniowej jednorodnej materii:

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho_{sw}}{\epsilon} \quad (5.1)$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \quad (5.2)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (5.3)$$

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu \mathbf{j}_{sw} + \mu \epsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \quad (5.4)$$

W ośrodkach *liniowych* i *jednorodnych* obowiązuje prawo Ohma w postaci

$$\mathbf{j}_{sw} = \sigma \mathbf{E} \quad (5.5)$$

gdzie  $\sigma$  to przewodność ośrodka. Z równania ciągłości dla ładunków swobodnych i prawa Gaussa otrzymujemy

$$\frac{\partial \rho_{sw}}{\partial t} = -\nabla \cdot \mathbf{j}_{sw} = -\sigma \nabla \cdot \mathbf{E} = -\frac{\sigma}{\epsilon} \rho_{sw} \quad (5.6)$$

Stąd zachowanie czasowe gęstości ładunków swobodnych

$$\rho_{sw} = \rho_0 e^{-t/\tau}, \quad (5.7)$$

gdzie wprowadziliśmy czas relaksacji

$$\tau = \frac{\epsilon}{\sigma} \quad (5.8)$$

Dla  $t \gg \tau$  mamy  $\rho_{sw} \rightarrow 0$  i wtedy równania Maxwella przyjmują postać

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = 0 \quad (5.9)$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0 \quad (5.10)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (5.11)$$

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu \sigma \mathbf{E} + \mu \epsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \quad (5.12)$$

Będą one podstawą analizy propagacji fal elektromagnetycznych w przewodnikach dla czasów  $t \gg \tau$ .

Licząc rotację obu stron prawa Faradaya (5.11), otrzymujemy dla lewej strony po wykorzystaniu prawa Gaussa (5.9):

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbf{E}) = \nabla(\nabla \cdot \mathbf{E}) - \Delta \mathbf{E} = -\Delta \mathbf{E} \quad (5.13)$$

oraz dla prawej strony po wykorzystaniu prawa Ampera (5.12):

$$-\frac{\partial}{\partial t}(\nabla \times \mathbf{B}) = -\mu\epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2} - \mu\sigma \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \quad (5.14)$$

Stąd równanie falowe dla pola elektrycznego

$$\Delta \mathbf{E} = \mu\epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2} + \mu\sigma \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \quad (5.15)$$

Powtarzając to rozumowanie dla pola magnetycznego poprzez policzenie rotacji obu stron prawa Ampera dostajemy identyczne równanie

$$\Delta \mathbf{B} = \mu\epsilon \frac{\partial^2 \mathbf{B}}{\partial t^2} + \mu\sigma \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \quad (5.16)$$

W obu przypadkach równanie falowe zostało uzupełnione o człon z pierwszą pochodną czasową z dodatnim znakiem. Powoduje to występowanie tłumienia propagacji fal elektromagnetycznych w przewodniku.

## 5.2 Fale płaskie w przewodniku

Rozważmy rozwiązanie w formie fal płaskich ze *stałymi zespolonymi* amplitudami, propagujące się wzdłuż osi  $\hat{z}$

$$\mathbf{E}(z, t) = \mathbf{E}_0 e^{i(\vec{k}z - \omega t)} \quad (5.17)$$

$$\mathbf{B}(z, t) = \mathbf{B}_0 e^{i(\vec{k}z - \omega t)} \quad (5.18)$$

Z praw Gaussa wynika, że  $\mathbf{E}$  i  $\mathbf{B}$  są prostopadłe do osi  $\hat{z}$ ,

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = E_{0z} \frac{\partial}{\partial z} (e^{i(\vec{k}z - \omega t)}) = 0 \quad \Rightarrow \quad E_{0z} = 0 \quad (5.19)$$

i podobnie dla pola magnetycznego  $B_{0z} = 0$ . Stąd otrzymujemy falę *poprzeczną* tak jak w przypadku swobodnym. Oba pola są także do siebie *prostopadłe*, gdyż z prawa Faradaya dostajemy

$$\nabla \times \mathbf{E} = \begin{pmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ \mathbf{E}_x & \mathbf{E}_y & 0 \end{pmatrix} = \hat{x}(-\partial_z \mathbf{E}_y) + \hat{y}(\partial_z \mathbf{E}_x) = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = \hat{x}(-\partial_t \mathbf{B}_x) + \hat{y}(-\partial_t \mathbf{B}_y) \quad (5.20)$$

gdzie  $\partial_x = \partial/\partial x$  etc.. Stąd relacje

$$\partial_z \mathbf{E}_y = \partial_t \mathbf{B}_x \quad \Rightarrow \quad i\tilde{k} \mathbf{E}_y = -i\omega \mathbf{B}_x \quad (5.21)$$

$$\partial_z \mathbf{E}_x = -\partial_t \mathbf{B}_y \quad \Rightarrow \quad i\tilde{k} \mathbf{E}_x = i\omega \mathbf{B}_y \quad (5.22)$$

Dzieląc oba równania stronami otrzymujemy

$$\frac{\mathbf{E}_y}{\mathbf{E}_x} = -\frac{\mathbf{B}_x}{\mathbf{B}_y} \quad \Rightarrow \quad \mathbf{E}_x \mathbf{B}_x + \mathbf{E}_y \mathbf{B}_y = 0 \quad (5.23)$$

co oznacza, że

$$\mathbf{E} \perp \mathbf{B}. \quad (5.24)$$

Zakładając polaryzację pola  $\mathbf{E}$  wzdłuż osi  $\hat{x}$ , dostajemy pole  $\mathbf{B}$  skierowane wzdłuż osi  $\hat{y}$  oraz związek dla amplitud pól

$$B_0 = \frac{\tilde{k}}{\omega} E_0 \quad (5.25)$$

Stąd postać fal płaskich w takim przypadku

$$\mathbf{E}(z, t) = E_0 e^{i(\tilde{k}z - \omega t)} \hat{x} \quad (5.26)$$

$$\mathbf{B}(z, t) = \frac{\tilde{k}}{\omega} E_0 e^{i(\tilde{k}z - \omega t)} \hat{y} \quad (5.27)$$

### 5.3 Relacja dyspersyjna w przewodniku

Podstawiając postulowaną formę fal płaskich (5.26)–(5.27) do równań falowych (5.15)–(5.16) dostajemy związek pomiędzy  $\tilde{k}$  a  $\omega$ :

$$\tilde{k}^2 = \mu\epsilon\omega^2 + i\mu\sigma\omega \quad (5.28)$$

z którego wynika, że  $\tilde{k}$  jest więc wielkością zespoloną

$$\tilde{k} = k + i\kappa = |\tilde{k}| e^{i\phi} \quad (5.29)$$

Podnosząc  $\tilde{k}$  do kwadratu, dostajemy równania na poszukiwaną część rzeczywistą i urojoną  $\tilde{k}$

$$k^2 - \kappa^2 = \mu\epsilon\omega^2, \quad 2k\kappa = \mu\sigma\omega \quad (5.30)$$

skąd znajdujemy

$$k = \omega \sqrt{\frac{\mu\epsilon}{2}} \left[ \sqrt{1 + \left(\frac{\sigma}{\epsilon\omega}\right)^2} + 1 \right]^{1/2} \quad (5.31)$$

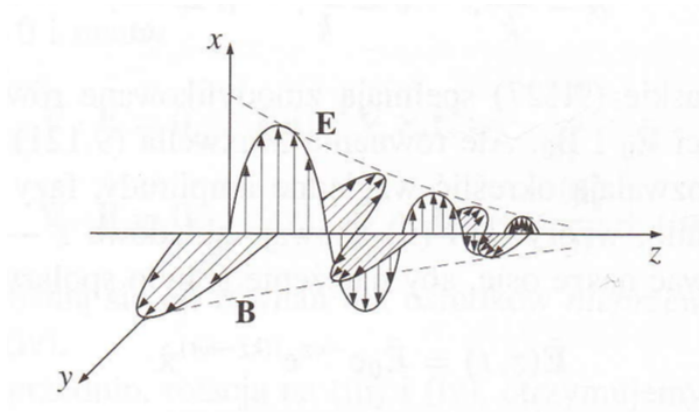
$$\kappa = \omega \sqrt{\frac{\mu\epsilon}{2}} \left[ \sqrt{1 + \left(\frac{\sigma}{\epsilon\omega}\right)^2} - 1 \right]^{1/2} \quad (5.32)$$

oraz

$$|\tilde{k}| = \sqrt{k^2 + \kappa^2} = \omega \sqrt{\mu\epsilon} \left[ \sqrt{1 + \left(\frac{\sigma}{\epsilon\omega}\right)^2} \right]^{1/2} \quad (5.33)$$

$$\phi = \arctg \frac{\kappa}{k} = \arctg \left[ \frac{\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma}{\epsilon\omega}\right)^2} - 1}{\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma}{\epsilon\omega}\right)^2} + 1} \right]^{1/2} \quad (5.34)$$





Rysunek 5.1: Propagacja fali płaskiej w przewodniku.

Zauważmy, że powyższe wielkości są funkcjami częstości fali  $\omega$ , tzn.

$$\tilde{k} = \tilde{k}(\omega) = k(\omega) + i\kappa(\omega) \quad (5.35)$$

Ostateczna postać fal płaskich w przewodniku spolaryzowanych liniowo w kierunku  $\hat{x}$  to

$$\mathbf{E}(z, t) = E_0 e^{-\kappa(\omega)z} e^{i(k(\omega)z - \omega t)} \hat{x} \quad (5.36)$$

$$\mathbf{B}(z, t) = \frac{|\tilde{k}(\omega)|}{\omega} E_0 e^{-\kappa(\omega)z} e^{i(k(\omega)z - \omega t + \phi)} \hat{y} \quad (5.37)$$

gdzie dla uproszczenia zakładamy, że amplituda  $E_0$  jest rzeczywista.

Oba pola ulegają eksponencjalnemu tłumieniu z rosnącym  $z > 0$ , którego siła jest determinowane przez część urojoną  $\kappa$  zespolonego wektora falowego  $\tilde{k}$ . Wielkość  $1/\kappa$ , nazywana się głębokością wnikania, charakteryzuje odległość, na którą wnikają fale do przewodnika. Część rzeczywista  $k$  określa w zwykły sposób długość fali, prędkość fazową fali i współczynnik załamania

$$\lambda = \frac{2\pi}{k}, \quad v = \frac{\omega}{k}, \quad n = \frac{c}{v} \quad (5.38)$$

gdzie  $c = 1/\sqrt{\mu_0\epsilon_0}$ . Pole magnetyczne opóźnia się względem pola elektrycznego o fazę  $\phi$  - przewodnik wprowadza więc tłumienie fali elektromagnetycznej i opóźnienie fazowe pola magnetycznego, patrz Rysunek 5.1.

Zapiszmy część rzeczywistą i urojoną  $\tilde{k}$  przy pomocy czasu relaksacji gęstości ładunków w przewodniku  $\tau = \epsilon/\sigma$ :

$$k = \omega \sqrt{\frac{\mu\epsilon}{2}} \left[ \sqrt{1 + \frac{1}{(\omega\tau)^2}} + 1 \right]^{1/2} \quad (5.39)$$

$$\kappa = \omega \sqrt{\frac{\mu\epsilon}{2}} \left[ \sqrt{1 + \frac{1}{(\omega\tau)^2}} - 1 \right]^{1/2} \quad (5.40)$$

Dla  $\omega\tau \gg 1$ , tzn. dla bardzo wysokich częstości w skali  $1/\tau$ , lub bardzo dużego czasu relaksacji w skali  $1/\omega$  (słaby przewodnik) dostajemy

$$k \approx \omega \sqrt{\mu\epsilon}, \quad \kappa \approx \frac{\sqrt{\mu\epsilon}}{2\tau} \quad (5.41)$$

Fala elektromagnetyczna propaguje się więc z prędkością  $v \approx c = 1/\sqrt{\epsilon\mu}$ , natomiast głębokość wnikania  $1/\kappa \approx 2c\tau$  nie zależy od częstotliwości i jest bardzo duża w skali określonej przez długość fali, gdyż zachodzi

$$2c\tau \gg \frac{2c}{\omega} \approx \frac{\lambda}{\pi}. \quad (5.42)$$

Pamiętajmy, że rozpatrujemy czasy  $t \gg \tau$ , gdy możemy już zaniedbać gęstość ładunku swobodnego w przewodniku.

Dla czystej wody  $\sigma = 4.4 \cdot 10^{-6} (\Omega \cdot \text{m})^{-1}$ , natomiast  $\epsilon = 80\epsilon_0$  i  $\mu \approx \mu_0$ . Czas relaksacji  $\tau = 1.6 \cdot 10^{-4} \text{ s}$  i dla fal radiowych UKF,  $\omega = 10^8 \text{ s}^{-1}$ , mamy  $\omega\tau \sim 10^4 \gg 1$ . Głębokość wnikania  $1/\kappa = 2c\tau \approx 10^4 \text{ m}$  jest bardzo duża i *fala UKF propaguje się w wodzie bez silnego tłumienia na odległości rzędu 10 kilometrów*. Podobny efekt zachodzi dla fal o wyższych częstotliwościach.

Dla  $\omega\tau \ll 1$ , tzn. dla niskich częstotliwości w skali  $1/\tau$ , lub krótkiego czasu relaksacji w skali  $1/\omega$  (doskonały przewodnik), otrzymujemy

$$k \approx \sqrt{\frac{\mu\epsilon\omega}{2\tau}}, \quad \kappa \approx \sqrt{\frac{\mu\epsilon\omega}{2\tau}} \quad (5.43)$$

Fala w takim przypadku ma prędkość  $v \approx c\sqrt{2\omega\tau} \ll c$ , natomiast głębokość wnikania jest rzędu długości fali, gdyż  $1/\kappa \approx 1/k = \lambda/(2\pi)$ . Ponadto, przesunięcie fazowe  $\phi = 45^\circ$ .

Przewodność dla typowego metalu wynosi  $\sigma \approx 10^7 (\Omega \cdot \text{m})^{-1}$  i  $\epsilon \approx \epsilon_0$  oraz  $\mu \approx \mu_0$ . Czas relaksacji  $\tau = \epsilon/\sigma = 8.85 \cdot 10^{-19} \text{ s}$  i dla częstotliwości optycznych,  $\omega = 10^{15} \text{ s}^{-1}$ , mamy spełniony warunek:  $\omega\tau \sim 10^{-3} \ll 1$ . Długość fali dla tej częstotliwości  $\lambda = 2\pi/k = 8 \cdot 10^{-8} \text{ m}$ , stąd głębokość wnikania jest bardzo mała,  $1/\kappa = \lambda/(2\pi) \sim 10^{-8} \text{ m} = 100 \text{ \AA}$ . *Metal jest więc nieprzezroczysty dla światła.*

## 5.4 Odbicie od powierzchni przewodzącej

Warunki graniczne dla tego przypadku to

$$\epsilon_1 E_1^\perp - \epsilon_2 E_2^\perp = \sigma_{sw} \quad (5.44)$$

$$B_1^\perp - B_2^\perp = 0 \quad (5.45)$$

$$\mathbf{E}_1^\parallel - \mathbf{E}_2^\parallel = 0 \quad (5.46)$$

$$\frac{1}{\mu_1} \mathbf{B}_1^\parallel - \frac{1}{\mu_2} \mathbf{B}_2^\parallel = \mathbf{K}_{sw} \times \mathbf{n} \quad (5.47)$$

gdzie  $\sigma_{sw}$  gęstość swobodnego ładunku powierzchniowego, a  $\mathbf{K}_{sw}$  to gęstość swobodnego prądu powierzchniowego. Dla przewodników spełniających prawo Ohma,  $\mathbf{j}_{sw} = \sigma \mathbf{E}$ , prąd powierzchniowy  $\mathbf{K}_{sw} = 0$ , gdyż jego istnienie wymagałoby nieskończonego natężenia pola elektrycznego na granicy.

Rozważmy monochromatyczną falę płaską poruszającą się w kierunku osi  $\hat{\mathbf{z}}$  i spolaryzowaną wzdłuż osi  $\hat{\mathbf{x}}$

$$\mathbf{E}^I(z, t) = E_0^I e^{i(k_1 z - \omega t)} \hat{\mathbf{x}} \quad (5.48)$$

$$\mathbf{B}^I(z, t) = \frac{1}{v_1} E_0^I e^{i(k_1 z - \omega t)} \hat{\mathbf{y}} \quad (5.49)$$

Fala odbita to

$$\mathbf{E}^R(z, t) = E_0^R e^{i(-k_1 z - \omega t)} \hat{\mathbf{x}} \quad (5.50)$$

$$\mathbf{B}^R(z, t) = -\frac{1}{v_1} E_0^R e^{i(-k_1 z - \omega t)} \hat{\mathbf{y}} \quad (5.51)$$

natomiast fala przepuszczona w metalu to

$$\mathbf{E}^T(z, t) = E_0^T e^{i(\tilde{k}_2 z - \omega t)} \hat{\mathbf{x}} \quad (5.52)$$

$$\mathbf{B}^T(z, t) = \frac{\tilde{k}_2}{\omega} E_0^T e^{i(\tilde{k}_2 z - \omega t)} \hat{\mathbf{y}} \quad (5.53)$$

gdzie  $\tilde{k}_2 = k_2 + i\kappa_2$ . Występuje więc tłumienie dla tej fali. Ponieważ pola  $\mathbf{E}$  nie mają składowej prostopadłej do powierzchni wzdłuż osi  $\hat{\mathbf{z}}$ , z pierwszego warunku granicznego otrzymujemy  $\sigma_{sw} = 0$ . Dla składowych równoległych do powierzchni granicznej  $(x, y)$ , otrzymujemy

$$E_0^I + E_0^R - E_0^T = 0 \quad (5.54)$$

$$\frac{1}{\mu_1 v_1} E_0^I - \frac{1}{\mu_1 v_1} E_0^R - \frac{\tilde{k}_2}{\mu_2 \omega} E_0^T = 0 \quad (5.55)$$

Ostatni warunek można zapisać w postaci

$$E_0^I - E_0^R = \frac{\mu_1 v_1}{\mu_2 \omega} \tilde{k}_2 E_0^T \equiv \tilde{\beta} E_0^T \quad (5.56)$$

gdzie  $\tilde{\beta}$  jest wielkością zespoloną ze względu na  $\tilde{k}_2$ . Stąd związki Fresnela dla rozważanego przypadku

$$E_0^R = \frac{1 - \tilde{\beta}}{1 + \tilde{\beta}} E_0^I \quad (5.57)$$

$$E_0^T = \frac{2}{1 + \tilde{\beta}} E_0^I \quad (5.58)$$

Dla doskonałego przewodnika,  $\sigma = \infty$ , mamy  $\tilde{k}_2 \rightarrow \infty$ . Stąd  $\tilde{\beta} \rightarrow \infty$  i wtedy

$$E_0^R = -E_0^I, \quad E_0^T = 0 \quad (5.59)$$

Fala zostaje całkowicie odbita z przesunięciem fazowym  $180^\circ$ . Zwierciadła wytwarza się więc z bardzo dobrych przewodników, np. srebra. Głębokość wnikania jest wtedy niewielka, rzędu  $100 \text{ \AA}$  jak to pokazaliśmy w poprzednim rozdziale, stąd warstwa metalu napyłana na szkło jest zwykle bardzo cienka.

## 5.5 Zależność współczynnika załamania od częstości

Do tej pory zakładaliśmy, że współczynniki charakteryzujące ośrodek, podatności elektryczne i magnetyczne oraz przewodność, nie zależą od częstości fali elektromagnetycznej. Są jednak ośrodki, dla których tak nie jest. Na przykład, kwarcyt, z którego zbudowany jest pryzmat, wykazuje zjawisko **dispersji** czyli ugięcia fali świetlnej, zależnego od częstości fali. Oznacza to, że współczynnik załamania ośrodka jest funkcją częstości

$$n = n(\omega) \quad (5.60)$$

Fale o różnych częstościach rozchodzą się w ośrodku z różnymi prędkościami. Dla substancji niemagnetycznych

$$n(\omega) = \sqrt{\epsilon_r(\omega)} = \sqrt{1 + \chi_e(\omega)} \quad (5.61)$$

czyli problem wyjaśnienia zależności współczynnika załamania od częstości sprowadza się do wyjaśnienia tej zależności dla podatności elektrycznej  $\chi_e$ .

Użyjemy do tego celu modelu dielektryka, w którym nieprzewodzące elektrony, związane w cząsteczkach, są pobudzane do drgań harmoniczných przez zmienne pole elektryczne monochromatycznej fali elektromagnetycznej o częstości  $\omega$ . Elektrony wypromieniowują falę o tej samej częstości lub absorbują falę padającą w okolicy częstości rezonansowej  $\omega_0$ . Klasyczne równanie ruchu takiego elektronu (w jednym wymiarze  $x$ ) to

$$m \frac{d^2x}{dt^2} + m\gamma \frac{dx}{dt} + m\omega_0^2 x = qE_0 e^{-i\omega t} \quad (5.62)$$

gdzie  $\gamma$  jest stałą tłumienia o wymiarze  $s^{-1}$ . Zastosowaliśmy zapis zespolony, co oznacza, że  $x$  jest wielkością zespoloną. Podstawiając rozwiązanie w postaci do równania

$$x = x_0 e^{-i\omega t} \quad (5.63)$$

dostajemy

$$x_0 = \frac{q/m}{\omega_0^2 - \omega^2 - i\gamma\omega} E_0 \quad (5.64)$$

Stąd zespolony moment dipolowy elektronu

$$p = qx = \frac{q^2/m}{\omega_0^2 - \omega^2 - i\gamma\omega} E_0 e^{-i\omega t} \quad (5.65)$$

gdzie  $q$  jest ładunkiem elektronu.

Wprowadźmy zespoloną polaryzację  $\tilde{\mathbf{P}}$  oraz zespoloną podatność elektryczną  $\tilde{\chi}_e$  poprzez równanie

$$\tilde{\mathbf{P}} = \epsilon_0 \tilde{\chi}_e \tilde{\mathbf{E}} \quad (5.66)$$

Zakładając, że w każdej cząsteczce znajduje się  $f_j$  elektronów o częstości własnej  $\omega_j$  i stałej tłumienia  $\gamma_j$ , a w jednostce objętości znajduje się  $N$  cząsteczek, to polaryzacja  $\mathbf{P}$  wynosi

$$\tilde{\mathbf{P}} = \frac{Nq^2}{m} \sum_j \frac{f_j}{\omega_j^2 - \omega^2 - i\gamma_j\omega} \tilde{\mathbf{E}} \quad (5.67)$$

gdzie sumujemy po elektronach w cząsteczce. Stąd zespolona polaryzacja względna

$$\tilde{\epsilon}_r \equiv \frac{\tilde{\epsilon}}{\epsilon_0} = 1 + \tilde{\chi}_e = 1 + \frac{Nq^2}{m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j}{\omega_j^2 - \omega^2 - i\gamma_j\omega} \quad (5.68)$$

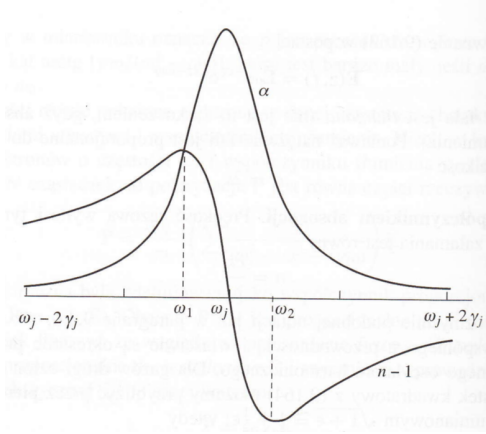
W gazach drugi wyraz w sumie jest zwykle mały i korzystając z relacji  $\sqrt{1+\epsilon} \simeq 1 + \epsilon/2$ , możemy zapisać

$$\sqrt{\tilde{\epsilon}_r} = 1 + \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j}{\omega_j^2 - \omega^2 - i\gamma_j\omega} = \quad (5.69)$$

$$= 1 + \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j(\omega_j^2 - \omega^2)}{(\omega_j^2 - \omega^2)^2 + \gamma_j^2\omega^2} + i \frac{Nq^2\omega}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j\gamma_j}{(\omega_j^2 - \omega^2)^2 + \gamma_j^2\omega^2} \quad (5.70)$$

W ośrodkach dyspersyjnych zespolone równanie falowe o danej częstości  $\omega$

$$\Delta \tilde{\mathbf{E}} = \tilde{\epsilon}\mu_0 \frac{\partial^2 \tilde{\mathbf{E}}}{\partial t^2} \quad (5.71)$$



Rysunek 5.2: Współczynnik załamania i współczynnik absorpcji  $\alpha = 2\kappa$  w okolicy częstotliwości rezonansowej.

ma rozwiązanie w postaci fal płaskich

$$\tilde{\mathbf{E}}(z, t) = E_0 e^{i(\tilde{k}z - \omega t)} \quad (5.72)$$

gdzie  $\tilde{k}$  jest zespoloną liczbą falową

$$\tilde{k} = k + i\kappa = \sqrt{\tilde{\epsilon}\mu_0}\omega = \sqrt{\tilde{\epsilon}_r}\frac{\omega}{c} \quad (5.73)$$

Stąd zespolony współczynnik załamania

$$\tilde{n} = \sqrt{\tilde{\epsilon}_r} = \frac{c\tilde{k}}{\omega} = \frac{ck}{\omega} + i\frac{c\kappa}{\omega} \quad (5.74)$$

Uwzględniając zespoloną postać  $\tilde{k}$  dostajemy

$$\tilde{\mathbf{E}}(z, t) = E_0 e^{-\kappa z} e^{i(kz - \omega t)} \quad (5.75)$$

Część urojona  $\tilde{k}$  jest odpowiedzialna za tłumienie fali ze współczynnikiem absorpcji  $\kappa$ , natomiast część rzeczywista  $\tilde{k}$  prowadzi do prędkości fazowej  $v = \omega/k$  i współczynnika załamania  $n = c/v$ . Stąd część rzeczywista zespolonego współczynnika załamania

$$n_R = \frac{ck}{\omega} = \frac{c}{v} = n \quad (5.76)$$

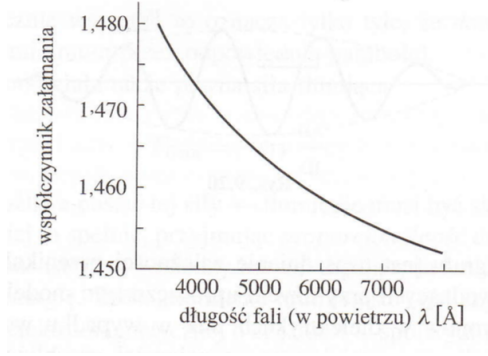
natomiast część urojona

$$n_I = \frac{c}{\omega}\kappa \quad (5.77)$$

Wykorzystując przybliżony wzór na  $\sqrt{\tilde{\epsilon}_r}$ , otrzymujemy

$$n = 1 + \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j(\omega_j^2 - \omega^2)}{(\omega_j^2 - \omega^2)^2 + \gamma_j^2\omega^2} \quad (5.78)$$

$$\kappa = \frac{Nq^2\omega^2}{2mc\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j\gamma_j}{(\omega_j^2 - \omega^2)^2 + \gamma_j^2\omega^2} \quad (5.79)$$



Rysunek 5.3: Współczynnik załamania w szkle.

Zanalizujmy zachowanie jednego z członów w powyższych sumach w okolicach częstości rezonansowej  $\omega \approx \omega_j$ . Współczynnik  $n - 1$  gwałtownie maleje do zera, zmieniając znak po przejściu częstości rezonansowej, co oznacza, że  $n < 1$  i prędkość fazowa fali  $v > c$  dla  $\omega > \omega_j$ , patrz Rysunek 5.2. Jest to obszar dyspersji anomalnej, w którym występuje maksymalne tłumienie fali ze współczynnikiem

$$\kappa_{max} = \kappa(\omega_j) \approx \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \frac{f_j \omega_j}{\gamma_j} \quad (5.80)$$

gdzie zaniedbaliśmy inne wyrazy w sumie po  $j$ , zakładając, iż ich wkład w okolicy  $\omega \approx \omega_j$  jest mały.

Daleko od rezonansów,  $\omega \ll \omega_j$ , gdy tłumienie  $\gamma_j \ll \omega_j$ , otrzymujemy

$$n = 1 + \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j}{\omega_j^2 - \omega^2} \quad (5.81)$$

Rozwijając mianownik w potęgach małych wielkości  $\omega/\omega_j$ , mamy

$$\frac{1}{\omega_j^2 - \omega^2} = \frac{1}{\omega_j^2} \left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_j^2}\right)^{-1} \approx \frac{1}{\omega_j^2} \left(1 + \frac{\omega^2}{\omega_j^2}\right) = \frac{1}{\omega_j^2} + \frac{\omega^2}{\omega_j^4} \quad (5.82)$$

i stąd współczynnik załamania

$$n = 1 + \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j}{\omega_j^2} + \omega^2 \left( \frac{Nq^2}{2m\epsilon_0} \sum_j \frac{f_j}{\omega_j^4} \right) \quad (5.83)$$

Wzór ten można powiązać ze wzorem Cauchego po wprowadzeniu długości fali elektromagnetycznej w próżni  $\lambda = 2\pi c/\omega$

$$n = 1 + A \left(1 + \frac{B}{\lambda^2}\right) \quad (5.84)$$

Wzór ten dobrze tłumaczy zachowanie współczynnika załamania w gazach.

## 5.6 Literatura

1. David J. Griffiths, *Podstawy elektrodynamiki*, Wydawnictwo Naukowe PWN 2005