

高等学校教学用书



連續媒质电动力学

LIANXU MEIZHI DIANDONG LIXUE

上 册

Л. Д. 朗 道 著

E. M. 栗弗席茲

周 奇 譯

人民教育出版社

高等学校教学用书



連續媒质电动力学

LIANXU MEIZHI DIANDONG LIXUE

上册

Л. Д. 朗道 著
E. M. 栗弗席兹 著
周奇 译

人民教育出版社

本书是根据苏联国家物理数学书籍出版社 (Физматгиз) 出版的朗道 (Л. Д. Ландау) 和栗弗席兹 (Е. М. Лифшиц) 所著的“連續媒质电动力学” (Электродинамика сплошных сред) 一书 1959 年版譯出的。本书系統地和比較詳細地讲述了連續媒质內的电动力学, 可作为綜合性大学物理系学生和研究生参考书。

本书共有十五章, 分两册出版, 上册包括前七章。

連續媒质电动力学

(上 册)

Л. Д. 朗道 Е. М. 栗弗席兹著

周 奇 譯

北京市书刊出版业营业许可証出字第 2 号

人民教育出版社出版 (北京景山东街)

人 民 教 育 印 刷 厂 印 装

新华书店北京发行所发行

各 地 新 华 书 店 經 售

統一书号 K13010·1094 开本 850×1168 $\frac{1}{32}$ 印张 9 $\frac{1}{4}$

字数 240,000 印数 3,501—4,500 定价 (8) 8.90

1963 年 7 月第 1 版

1963 年 10 月北京第 2 次印刷

序 言

本卷“理論物理学”闡述物质媒质內的电磁場理論和物质的宏观电学性质和磁学性质理論。从目录上可以看出，这些理論所包含的問題是十分广泛的。

在編著本书的过程中，我們曾經遇到一些頗大的困难，这是由于要从現有的大量材料中进行某些选择，也是由于普通对本书所包括的許多問題的闡述缺乏必要的物理意义的明确性，甚至还往往包含有錯誤之处。我們也清楚地了解到，我們的論述也仍然还有許多缺点，希望将来再版时改正。

承 B. Л. 金茲堡教授审閱了本书的手稿，并提出了許多宝贵意見，我們謹致以謝意，我們也很感謝 И. Е. 迪日亚洛辛斯基和 Л. И. 皮塔耶夫斯基，他們在校对方面給了作者很多帮助！

Л. Л. 朗 道

E. M. 栗弗席茲

1956 年 10 月于莫斯科

主要符号

电场强度 E

电感应强度 D

磁场强度 H

磁感应强度 B

外电场强度 $\mathcal{E}$, 绝对值 $\mathcal{E}$

外磁场强度 $\mathcal{H}$, 绝对值 $\mathcal{H}$

电介质极化强度 P

磁化强度 M

物体的总电矩 $\mathcal{P}$

物体的总磁矩 $\mathcal{M}$

介电常数 ϵ

磁导率 μ

电流密度 j

电导率 σ

绝对温度(能量单位表示) T

热力学量

单位体积的

整个物体的

熵

S

$\mathcal{S}$

内能

U

$\mathcal{U}$

自由能

F

$\mathcal{F}$

热力学势

ϕ

$\mathcal{P}$

化学势

ζ

普朗克常数(用 2π 除) h

复数周期时间因子均取为 $e^{-i\omega t}$

累加规则均用于矢量和张量表达式内出现两次的三维指标(拉丁字母)和二维指标(希腊字母)。

目 录

序言	v
主要符号	vi
第一章 导体的静电学	1
§ 1. 导体的静电场	1
§ 2. 导体的静电场能量	4
§ 3. 静电学问题的解法	13
§ 4. 导电椭球	29
§ 5. 导体上的力	43
第二章 电介质的静电学	52
§ 6. 电介质内的静电场	52
§ 7. 介电常数	54
§ 8. 介电椭球	60
§ 9. 混合物的介电常数	66
§ 10. 电场内电介质的热力学关系式	68
§ 11. 介电物体的总自电能	74
§ 12. 各向同性电介质的电致伸缩	79
§ 13. 晶体的介电性质	83
§ 14. 介电常数的正值性	90
§ 15. 液态电介质内的电力	92
§ 16. 固体内的电力	99
§ 17. 压电体	105
§ 18. 热力学不等式	114
§ 19. 铁电体	120
第三章 恒定电流	132
§ 20. 电流密度和电导率	132
§ 21. 霍耳效应	137
§ 22. 接触电势差	141
§ 23. 伽伐尼电池	144
§ 24. 电毛细现象	146
§ 25. 温差电现象	148

§ 26. 扩散电现象	155
第四章 恒定磁场	159
§ 27. 恒定磁场	159
§ 28. 晶体的磁对称性	163
§ 29. 恒定电流的磁场	167
§ 30. 磁场内的热力学关系式	176
§ 31. 磁体的总自由能	179
§ 32. 电流系统的能量	182
§ 33. 载导体的自感	188
§ 34. 磁场内的力	196
§ 35. 迴轉磁现象	200
第五章 铁磁性	203
§ 36. 居里点附近的铁磁体	203
§ 37. 磁各向异性	207
§ 38. 铁磁体的磁致伸缩	216
§ 39. 铁磁体的磁畴结构	220
§ 40. 反铁磁体的居里点	229
第六章 超导电性	231
§ 41. 超导体的磁性质	231
§ 42. 超导电流	234
§ 43. 临界场	239
§ 44. 中间态	246
第七章 准静态电磁场	255
§ 45. 傅科电流	255
§ 46. 趋肤效应	268
§ 47. 复数电阻	270
§ 48. 准稳态电流电路内的电容	277
§ 49. 导体在磁场内的运动	283
§ 50. 加速度对电流的激发	289

第一章 导体的静电学

§ 1 导体的静电场

宏观电动力学的对象是研究被物质所充满的空间内的电磁场。和任何宏观理论一样，在电动力学中所处理的物理量是按照“物理无限小”体积元所求得平均值，对于这些物理量因物质的分子结构而引起的微观变化，则不感兴趣。例如，不采用电场强度的实际“微观”值 $\vec{e}$ ，我们将研究它的平均值，这平均值表示为

$$\bar{\vec{e}} = \vec{E} \quad (1.1)$$

对真空内的电磁场方程求平均值，就得到连续媒质电动力学的基本方程。这种从微观方程变换到宏观方程的方法，是由 T. A. 洛伦兹首先提出的。

宏观电动力学方程的形状和所包含的物理量的意义，主要决定于媒质的物理性质以及场随时间变化的特性。因此，分别就每一类物理对象进行推导和研究这些方程，是很合理的。

大家知道，所有的物体按照它们的电学性质，可分成两大类——导体和电介质，前者和后者的区别是：一切电场在导体内引起电荷运动，即产生电流^①。

我们从研究带电导体所产生的恒定电场开始(导体的静电学)，首先从导体的基本性质可知，在静电学的情况下，导体内的电场强度必须等于零。实际上，不为零的电场强度 $\vec{E}$ 将引起电流的产生；而且电流在导体内流动要引起能量的损耗，因而就不能自己(没有

① 但是必须说明，这里假定了导体是均匀的(指成分、温度等)。如后文将讲到的，在不均匀的导体内可能存在电场，但不会引起电荷的运动。

外加电源)維持在稳定状态。

由此可知, 导体上的全部电荷应该分布于导体表面, 因为导体内部如果存在电荷, 必然在导体内产生电场^①; 电荷沿导体表面的分布可以这样实现, 使这些电荷在导体内部产生的电场互相抵销。

因此, 导体的静电学问题, 就归结为确定导体以外的真空内的电场和电荷沿导体表面的分布。

在不十分靠近导体表面的各点处, 真空内的平均电场 E , 事实上和实在的电场 e 相等。离导体很近的地方必须发生了不规则的分子场的影响, 这两个量才有差别。但是, 后一情况并不会影响平均场方程的形状。真空内的精确的麦克斯韦微观方程是

$$\operatorname{div} e = 0, \quad (1.2)$$

$$\operatorname{rot} e = -\frac{1}{c} \frac{\partial h}{\partial t} \quad (1.3)$$

(式中 h 是微观磁场强度)。因为假定平均磁场不存在, 因而导致 $\frac{\partial h}{\partial t}$ 经过平均后变成零; 于是我们得到, 真空内的恒定电场满足普通方程:

$$\operatorname{div} E = 0, \quad \operatorname{rot} E = 0, \quad (1.4)$$

这也就是势为 φ 的势场, 势和电场强度的关系为

$$E = -\operatorname{grad} \varphi, \quad (1.5)$$

并且满足拉普拉斯方程:

$$\Delta \varphi = 0. \quad (1.6)$$

电场 E 在导体表面上的边界条件, 可从方程 $\operatorname{rot} E = 0$ 得出, 这个方程[和起始方程(1.3)一样]在导体外和导体内都同样正确。我们选择导体表面某一点的法线方向为 z 轴。于是在导体表面的紧邻近, 电场分量 E_z 达到很大的数值(由于在很小距离上存在一

^① 从下面引入的方程(1.8), 可明显地看出这一点。

有限的电势差)。这种很大的场是导体表面的一种性质,并且决定于导体表面的物理特性,但和我们所研究的静电学问题没有关系,因为当距离达到原子距离时,它已迅速降落。但是重要的是,导体表面如果是均匀的,那末沿导体表面的导数 $\frac{\partial E_x}{\partial x}$, $\frac{\partial E_z}{\partial y}$ 仍保持有限值,尽管 E_z 本身会变成无穷大。因此,由

$$(\text{rot } \mathbf{E})_x = \frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} = 0$$

可知, $\frac{\partial E_y}{\partial z}$ 是有限的。这表明,在导体表面上, E_y 是连续的(因为 E_y 的突变表明导数 $\frac{\partial E_y}{\partial z}$ 变为无穷大)。同样 E_x 也是如此,但是因为在导体内总是 $\mathbf{E}=0$, 所以我们得到结论:在导体表面上,外电场的切向分量必须变为零:

$$\mathbf{E}_t = 0. \quad (1.7)$$

由此可见,在导体表面的每一点处,静电场应垂直于导体表面。因为 $\mathbf{E} = -\text{grad } \varphi$, 因而这表明在任何导体的全部表面上,电场势应为常数。换句话说,均匀导体的表面是静电场的等势面。

垂直于导体表面的电场分量和分布于导体表面的电荷密度之间,存在一个非常简单的关系,这关系可从普遍的电动力学方程 $\text{div } \mathbf{e} = 4\pi\rho$ 得出,这方程经平均后给出

$$\text{div } \mathbf{E} = 4\pi\bar{\rho}, \quad (1.8)$$

式中 $\bar{\rho}$ 是平均电荷密度。大家知道,这方程写成积分形式表明,通过闭合面的电通量等于这闭合面所包围的体积内的总电荷(乘上 4π)。把这定理应用到无限靠近的两个单位面积所包围的体积元上(两单位面积的两侧和导体面接触),并考虑到在内面的面积上 $\mathbf{E}=0$, 于是得到 $E_n = 4\pi\sigma$, 式中 σ 是电荷的面密度,也就是导体表面单位面积上的电荷。因此,导体表面的电荷分布,由下式给出

$$4\pi\sigma = E_n = -\frac{\partial\varphi}{\partial n} \quad (1.9)$$

(場勢導數取在導體表面的外法綫方向)。導體上的總電荷為

$$e = -\frac{1}{4\pi} \oint \frac{\partial\varphi}{\partial n} df, \quad (1.10)$$

式中的積分對導體的全部表面進行。

任何靜電場內的電勢分布，具有下面一種奇異性質：勢函數 $\varphi(x, y, z)$ 只在電場區域的邊界上有極大值或極小值。這個定理也可表述成這樣的說法：帶到電場內的試驗電荷 e 不可能保持穩定平衡，因為在電場內，沒有任何一點處的勢能 $e\varphi$ 是極小值。

這個定理的證明是非常簡單的。例如，我們假設在某一點 A 處（不在場的邊界上）電勢有極大值。於是我們可以用一個很小的封閉面把 A 點包圍起來，在封閉面上各處的法向導數 $\frac{\partial\varphi}{\partial n} < 0$ 。因而

遍這個面的積分 $\oint \frac{\partial\varphi}{\partial n} df < 0$ 。但是由於拉普拉斯方程：

$$\oint \frac{\partial\varphi}{\partial n} df = \int \Delta\varphi dV = 0,$$

這是和假設相矛盾的。

§ 2. 導體的靜電場能量

現在我們來計算帶電導體的靜電場的總能量 $\mathcal{U}$ ①：

$$\mathcal{U} = \frac{1}{8\pi} \int E^2 dV, \quad (2.1)$$

式中的積分對導體外的全部空間進行。我們把這積分變換如下：

① 平方 E^2 並不和導體表面附近以及導體內（此處 $E=0$ ，當然 $E^2 \neq 0$ ）的實在場的均方值 $\overline{E^2}$ 相等。在計算積分(2.1)時，我們略去了不感興趣的導體的內能和電荷與導體表面的亲和能。

$$\mathcal{U} = -\frac{1}{8\pi} \int \mathbf{E} \operatorname{grad} \varphi \cdot d\mathbf{V} = -\frac{1}{8\pi} \int \operatorname{div}(\varphi \mathbf{E}) dV + \\ + \frac{1}{8\pi} \int \varphi \operatorname{div} \mathbf{E} dV.$$

由于(1.4)式, 第二个积分变为零, 而第一个积分可以变换成遍包围场的导体表面和遍无限远表面的积分。但是, 后一积分由于场在无穷远处衰减得相当快, 因而变成零。用下角标 a 表示导体, 并用 φ_a 表示每个导体上的恒定电势值, 于是得到^①

$$\mathcal{U} = \frac{1}{8\pi} \sum_a \oint \varphi E_n df = \frac{1}{8\pi} \sum_a \varphi_a \oint E_n df.$$

末了, 根据(1.10)式引入导体的总电荷 e_a , 于是最后得到下列表达式:

$$\mathcal{U} = \frac{1}{2} \sum_a e_a \varphi_a, \quad (2.2)$$

这个式子和点电荷系统的能量表达式相类似。

导体的电荷和电势不可能同时用任意方式给定; 在它们之间存在一定的关系。由于真空内的场方程是线性和齐次的, 因而这种关系也必须是线性的, 即可用下列的关系式表示:

$$e_a = \sum_b C_{ab} \varphi_b, \quad (2.3)$$

式中的量 C_{aa} 、 C_{ab} 是长度的量纲, 并且取决于导体的形状和它们的相互位置。量 C_{aa} 称为电容系数, 而量 $C_{ab}(a \neq b)$ 称为静电感应系数。特别是, 如果只有一个导体, 则 $e = C\varphi$, 其中 C 是电容; 电容的数量级和导体的线度相同。用电荷表示电势的逆式是

^① 在这里和下面, 变换体积分为面积分时, 必须注意, E_n 是导体外法线方向上的电场分量, 这个方向和进行体积分的区域(即导体外的空间)的外法线方向相反。因此, 在变换时积分的正负号改变。

$$\varphi_a = \sum_b C_{ab}^{-1} e_b, \quad (2.4)$$

式中系数 C_{ab}^{-1} 所組成的矩陣是系数 C_{ab} 所組成的矩陣的逆矩陣。

現在來計算导体系統当其电荷或电势发生无穷小变化时的能量变化。將初始方程(2.1)變分,我們得到

$$\delta \mathcal{U} = \frac{1}{4\pi} \int \mathbf{E} \delta \mathbf{E} dV,$$

这个表达式可以用两种等效的方法进一步变换。代入 $\mathbf{E} = -\text{grad } \varphi$, 并注意到變分后的場, 和初始場一样, 滿足方程(1.4)(因而 $\text{div } \delta \mathbf{E} = 0$), 于是我們有

$$\begin{aligned} \delta \mathcal{U} &= -\frac{1}{4\pi} \int \text{grad } \varphi \cdot \delta \mathbf{E} dV = -\frac{1}{4\pi} \int \text{div}(\varphi \delta \mathbf{E}) dV = \\ &= \frac{1}{4\pi} \sum_a \varphi_a \oint \delta E_n df, \end{aligned}$$

或者最后写成

$$\delta \mathcal{U} = \sum_a \varphi_a \delta e_a, \quad (2.5)$$

也就是我們得到用电荷变化所表示的能量变化。但是, 显而易见, 这結果也就是將无穷小电荷 δe_a 从无穷远处(其电場势等于零)帶到給定导体上所必須作的功。

另一方面, 可以写出

$$\begin{aligned} \delta \mathcal{U} &= -\frac{1}{4\pi} \int \mathbf{E} \text{grad } \delta \varphi \cdot dV = -\frac{1}{4\pi} \int \text{div}(\mathbf{E} \delta \varphi) dV = \\ &= \frac{1}{4\pi} \sum_a \delta \varphi_a \oint E_n df, \end{aligned}$$

或者写成

$$\delta \mathcal{U} = \sum_a e_a \delta \varphi_a, \quad (2.6)$$

也就是能量变化可用导体的电势变化来表示。

公式(2.5)和(2.6)指明, 将能量 $\mathcal{U}$ 对电荷求微分, 我们就得到导体的电势, 而 $\mathcal{U}$ 对电势的导数给出电荷值:

$$\frac{\partial \mathcal{U}}{\partial e_a} = \varphi_a, \quad \frac{\partial \mathcal{U}}{\partial \varphi_a} = e_a, \quad (2.7)$$

另一方面, 电势和电荷互相为线性函数。利用(2.3)式, 我们有

$$\frac{\partial^2 \mathcal{U}}{\partial \varphi_a \partial \varphi_b} = \frac{\partial e_b}{\partial \varphi_a} = C_{ba},$$

改变微分的次序, 我们得到 C_{ab} 。由此可见,

$$C_{ab} = C_{ba} \quad (2.8)$$

(同样 $C_{ab}^{-1} = C_{ba}^{-1}$)。于是能量 $\mathcal{U}$ 可以表示成电势或电荷的二次式:

$$\mathcal{U} = \frac{1}{2} \sum_{a, b} C_{ab} \varphi_a \varphi_b = \frac{1}{2} \sum_{a, b} C_{ab}^{-1} e_a e_b. \quad (2.9)$$

这个二次式和初始式子(2.1)一样, 必须取有限的正值。从这条件可导出系数 C_{ab} 所满足的不等式。特别是, 全部电容系数都是正的:

$$C_{aa} > 0. \quad (2.10)$$

(以及 $C_{aa}^{-1} > 0$)^①

相反地, 全部静电感应系数都是负的:

$$C_{ab} < 0, \quad (a \neq b). \quad (2.11)$$

从下面的简单讨论, 可以明显地看出这种情况。假设全部导体, 除其中第 a 个导体外, 一律接地, 也就是说, 它们的电势都等于零。于是由第 a 个带电导体在某一导体 b 上所感生的电荷等于 $e_b = C_{ba} \varphi_a$ 。十分显然, 感生电荷的正负号和感应电势的正负号相反, 因而 $C_{ab} < 0$ 。根据静电场的电势在导体外不可能达到极大值和极小值, 可以更严格地证明这一点。例如, 假设唯一未接地的导

① 我们也可证明, 在(2.3)式为正值的条件下, 还出现不等式: $C_{aa} C_{bb} > C_{ab}^2$ 。

体的电势为 $\varphi_a > 0$ 。于是在全部空间内，电势也将是正的，只在接地导体上，电势才达到最小值（零值）。由此得出，在接地导体的表面，电势的法向导数 $\frac{\partial \varphi}{\partial n}$ 是正的，而按照(1.10)式，它们的电荷是负的。

根据相似的考虑，可以证明 $C_{ab}^{-1} > 0$ 。

导体的静电场能量具有某种极值的性质，诚然，这性质与其说是物理的特征，无宁说是一种形式的特征。为了导出这种性质，我们假设导体上的电荷分布发生了一无穷小的变化（但每个导体的总电荷不变），因而电荷也有可能落入导体的内部；这时我们撇开不谈这种电荷分布实际上不可能是稳定的。现在我们来研究相应的积分的变化：

$$\mathcal{U} = \frac{1}{8\pi} \int E^2 dV,$$

这个积分现在必须扩展到全部空间，包括导体本身的体积在内（因为电荷移动以后，电场 E 一般说来在导体内部也不为零）。我们写出

$$\begin{aligned} \delta \mathcal{U} &= -\frac{1}{4\pi} \int \text{grad } \varphi \cdot \delta \mathbf{E} dV = \\ &= -\frac{1}{4\pi} \int \text{div}(\varphi \cdot \delta \mathbf{E}) dV + \frac{1}{4\pi} \int \varphi \text{div} \delta \mathbf{E} dV. \end{aligned}$$

第一个积分变换成对无穷远表面的积分以后变成零。在第二个积分内，由于(1.8)式，我们得到 $\text{div} \delta \mathbf{E} = 4\pi \delta \bar{\rho}$ ，因此，

$$\delta \mathcal{U} = \int \varphi \delta \bar{\rho} dV.$$

但是如果 φ 相应于实在的静电场，这个积分变成零，因为在这种情况下，在每个导体内部， $\varphi = \text{常数}$ ，而积分 $\int \delta \bar{\rho} dV$ 对导体的全部体积进行积分后等于零，因为导体的总电荷保持不变。

由此可見，真实的静电场能量，和电荷沿导体体积作其他任何分布时所产生的电场能量比較，为极小值^①（湯姆逊定理）。

具体地说，从这定理可以得出这样的結果：将不带电的导体带到给定电荷（带电导体）的电场内，則使电场的总能量减小。为了证明这一点，我們只要比較一下未带电导体引入后所建立的真实电场的能量和相应于被引入的导体上不存在感生电荷时的虚电场能量，就足够了。第一种能量因为是可能的极小值，所以小于第二种能量，而后者則和原来电场的能量相等（因为不存在感生电荷，电场“透入”导体内部而无任何变化）。这一結果也能够表述成另一种形式：离电荷系統很远的不带电导体，会受到电荷系統的吸引。

最后可以证明，带到静电场内的导体（带电的或不带电的），只在电力的作用下，一般不可能保持稳定平衡。这个論断推广了前一节末尾所证明的点电荷的相似定理；由結合应用点电荷定理和湯姆逊定理，就可以得出这种論断；我們在这里不准备作相应的討論。

用公式 (2.9) 来計算各个导体彼此分开有限距离的导体系統的能量是非常方便的。但是要計算均匀外电场 $\mathcal{E}$ （可以想像为由无穷远处的电荷所产生的）内未带电导体的能量，则需要作特別的研究。根据 (2.2) 式，这能量等于 $\mathcal{U} = \frac{1}{2} e \varphi$ ，其中 e 是产生电场的远处电荷，而 φ 是所研究的导体在电荷 e 所在的点处所产生的电势（从 $\mathcal{U}$ 内消去了电荷 e 在其本征场内的能量，因为它与我們要計算的导体能量无关）。导体的电荷虽然等于零，但在外电场的作用下，导体得到电偶极矩，我們用 $\mathcal{D}$ 表示它。大家知道，电偶极子在

^① 我們在此处不准备給出簡單的討論，以說明我們所指的是极小值，而一般不是指极值。

很大距离 r 处的場势是 $\varphi = \frac{\mathcal{D}r}{r^3}$ 。因此

$$\mathcal{U} = \frac{e\mathcal{D}r}{2r^3},$$

但是 $\frac{e\mathbf{r}}{r^3}$ 是电荷 e 所产生的电场强度 $\mathcal{E}$ 。所以

$$\mathcal{U} = -\frac{1}{2}\mathcal{D}\mathcal{E}. \quad (2.12)$$

因为全部場方程都是线性的, 因而十分显然, 偶极矩 $\mathcal{D}$ 的分量是电场强度 $\mathcal{E}$ 的分量的线性函数。 $\mathcal{D}$ 和 $\mathcal{E}$ 间的比例系数的量纲是长度的立方, 因而和导体的体积成正比:

$$\mathcal{D}_i = V\alpha_{ik}\mathcal{E}_k, \quad (2.13)$$

式中系数 α_{ik} 只与导体的形状有关。全部的 $V\alpha_{ik}$ 量组成一个張量, 称为导体的极化率張量。这張量是对称的: $\alpha_{ik} = \alpha_{ki}$ (这一論断的证明見 § 11)。相应地, 能量 (2.12) 可以写成下列形式:

$$\mathcal{U} = -\frac{1}{2}V\alpha_{ik}\mathcal{E}_i\mathcal{E}_k. \quad (2.14)$$

例 題

1. 試用系数 C_{ab} 表示由两个导体 (所带的电荷为 $\pm e$) 所組成的系統的互电容 C 。

解. 两个导体的互电容定义为下列关系式中的系数:

$$e = C(\varphi_2 - \varphi_1),$$

于是导体系統的能量用 C 表示为 $\mathcal{U} = \frac{e^2}{2C}$ 。和 (2.9) 式比較, 我們得到

$$\frac{1}{C} = C_{11}^{-1} - 2C_{12}^{-1} + C_{22}^{-1} = \frac{C_{11} + 2C_{12} + C_{22}}{C_{11}C_{22} - C_{12}^2}.$$

2. 設点电荷 e 位于接地导体系統附近的 O 点处, 并在这些导体上感生出电荷 e_a 。如果电荷 e 不存在, 而其中一个导体 (第 a 个) 的电势为 φ'_a (其余导体仍接地), 則在 O 点处的場势为 φ'_0 。試用 φ'_a 和 φ'_0 表示电荷 e_a 。