

电 磁 场 理 论 基 础

林德云 李国定 编著

清 华 大 学 出 版 社

内 容 简 介

本书是作者在清华大学无线电系多年讲授电磁场理论的基础上编写而成的。全书对静电场、恒定场、时变场、电磁波在无界空间的传播和辐射、导波等基本内容作了较详细和系统地介绍，也包含了近年来在该领域内出现的一些新的内容和方法。对于重要的物理概念和电磁场理论中较难的基础性问题都给以详细地论述和分析，同时在各章中都列举了较多的典型例题和习题。

该书适用于大专院校无线电类专业的师生，也可供从事微波、天线、电磁场理论领域工作的科技工作者阅读参考。

电 磁 场 理 论 基 础

林德云 李国定 编著
责任编辑 董明 李幼哲

*

清华大学出版社出版
北京 清华园
人民教育出版社印刷厂印刷
新华书店总店科技发行所发行

*

开本：787×1092 1/16 印张：20.75 字数：490 千字
1990年2月第1版 1990年2月第1次印刷
印数：0001-5000
ISBN 7-302-00556-7/TN·11
定价：4.15 元

序 言

人类接触电磁现象并开始研究它们至今已有千年以上的历史。但是在很长的一段历史时期内,电与磁被看做为互不相关的独立的物理现象,而且对它们的研究也未超出过定性的范围。对电磁现象进行定量研究、并使它成为一门重要的科学分支——电磁场理论(宏观电动力学)还只是近一百多年来的事情。在这当中,英国学者麦克斯韦(J. C. Maxwell)做出了杰出的、不可磨灭的贡献。他在总结前人大量研究工作的基础上,创造性地提出位移电流概念,从而建立了宏观电磁场方程组——麦克斯韦方程组与光的电磁波学说。他的成就奠定了电磁场理论的研究基础,也开辟了人类认识电磁波并应用它来为人类服务的新纪元,这一理论意义重大并影响至今。

经过麦克斯韦以后一百年来的研究发展,今日的电磁场理论(电动力学)已成为一门与自然科学、技术科学的许多分支互相渗透的交叉学科。这些分支的发展不断地向它提出新的研究课题、促进了它的发展;反过来,电磁场理论的研究进展又不断地促进了这些分支学科的发展。因而电磁场理论已成为世界各国理工科大学学生的一门必修基础课程。

在无线电电子学领域内,近代发展起来的新技术如雷达、通信、导航、遥感等无一不与电磁波的产生、辐射、传播、接收有关。电磁场理论作为微波技术与天线技术的理论基础在无线电技术领域内起着极其重要的作用。近代数学物理方法的进展、电子计算机技术的进步也使得这一学科的内容不断丰富和发展。

作为一门大学本科生的基础理论课,其内容的广度与深度都应适当。编者并不要求学完本门课程后就能独立地去解决将来工作中可能碰到的电磁场理论问题,而是为学习后续的有关专业课程打下必要的基础,也是为读者今后自学有关更深入电磁场理论著作提供一些必要的理论准备。

本教材在内容安排上,恒定场与时变场相比,时变场为重点;静电场与恒定磁场相比,静电场为重点。在静电场部分中,我们之所以专门安排了一章——静电场边值问题的解法,是因为这些解法中所介绍的概念、处理问题基本技巧,甚至方法本身对于时变场都是有效的。在电磁场边值问题的数值方法中,由于篇幅所限这里只介绍了有限差分与有限元法的基本概念与方法,作为了解这类方法的一个入门。

本书的一部分内容在目录中以*标注,可作为选修内容,由任课教师根据情况自行选择讲授。学习本门课程应具备大学物理和高等数学中场论、数学物理方程与复变函数的基础知识。由于作者水平有限,书中难免存在一些缺点甚至错误,欢迎广大读者与同行专家批评指正。

编 者

1988年4月

目 录

序言

第一章 向量分析	1
§ 1.1 向量及其代数运算.....	1
一、向量与标量.....	1
二、单位向量与向量的分量.....	1
三、位置向量.....	2
四、向量函数的代数运算规则.....	2
§ 1.2 量函数的微分.....	3
一、向量函数的偏导数.....	3
二、梯度.....	4
三、散度.....	4
四、旋度.....	4
§ 1.3 向量微分算子 ∇	5
一、微分算子 ∇ 的定义.....	5
二、含有 ∇ 算子算式的定义与性质.....	6
三、二重 ∇ 算子.....	7
四、包含 ∇ 算子的恒等式.....	8
*§ 1.4 并矢及其运算规则.....	9
一、并矢的导出及其表示式.....	9
二、并矢的运算规则.....	11
三、并矢的几点性质.....	12
§ 1.5 向量积分定理.....	14
一、高斯散度定理.....	14
二、斯托克斯定理.....	14
三、平面格林定理.....	14
四、标量格林定理.....	15
五、向量格林定理.....	16
六、并矢格林定理.....	16
七、其它积分定理.....	16
八、亥姆霍兹定理.....	17

§ 3.1 介质极化与极化强度 P	54
一、极化现象	54
二、极化强度 P	54
三、极化电荷(束缚电荷)	55
§ 3.2 含有电介质时的高斯定律	56
一、电感应强度 D	56
二、电极化率 χ_e 与相对介电常数 ϵ_r	57
三、电介质表面的边界条件	58
*§ 3.3 含有电介质时静电场的能量及有关定理	59
一、含有电介质时静电能量的场强表示	59
二、矢量场的一个定理	61
三、静电场中电介质物体的能量	62
四、汤姆生定理	63
五、恩绍定理	64
六、关于不带电导体能量的定理	65
§ 3.4 静电场中的机械力	66
习题	68
第四章 静电场边值问题的解法	70
§ 4.1 静电场中解的唯一性定理	70
§ 4.2 镜象法	71
一、点电荷对无限大接地导体平面的镜象	71
二、点电荷对导体球面的镜象	73
三、线电荷对导体圆柱面的镜象	74
四、点电荷对无限大介质平面的镜象	76
§ 4.3 复位函数与保角变换	77
一、复位函数	77
二、保角变换	80
§ 4.4 分离变量法	85
一、直角坐标系中的分离变量法	85
二、圆柱坐标系中的分离变量法	90
三、圆球坐标系中的分离变量法	97
*§ 4.5 格林函数法	104
一、简单边界条件下的格林函数	106
二、求格林函数的本征函数展开法	108
*§ 4.6 有限差分法与有限元法	110

§ 1.6 正交曲线坐标系	18
一、一般正交曲线坐标系	18
二、正交曲线坐标系中的梯度、散度和旋度	19
三、常用正交曲线坐标系	21
习题	25
第二章 真空中的静电场	27
§ 2.1 静电场的基本定律	27
一、库仑定律	27
二、电场强度 E	28
三、高斯定律	29
§ 2.2 静电场中的标量电位	30
一、标量电位 Φ 的定义	30
二、泊松方程与拉普拉斯方程	32
§ 2.3 点电荷密度的 δ 函数表示	32
一、 δ 函数	33
二、点源的 δ 函数表示	33
§ 2.4 泊松方程的积分形式解	34
一、积分形式解	34
二、解在无限远处的特性	36
§ 2.5 一维泊松方程的解	37
一、平面对称场	37
二、球面对称场	39
三、柱面对称场	39
§ 2.6 标量位的多极展开	40
一、电偶极子	40
二、标量位的多极展开	41
§ 2.7 导体系与部分电容	45
一、静电场中的导体	45
二、导体系与部分电容	46
§ 2.8 静电场的能量与力	47
一、点电荷系的能量	47
二、能量的场强表示	49
三、作用在导体上的电场力	50
习题	51
第三章 存在电介质时的静电场	54

§6.9 准静态场和电感	188
§6.10 磁场的能量与磁场力	192
一、磁场中储存的能量	192
二、磁场力	194
习题	197
第七章 时变电磁场	202
§ 7.1 麦克斯韦方程组	202
一、位移电流	202
二、微分形式的麦克斯韦方程组	203
三、麦克斯韦方程组的积分形式	204
四、时谐电磁场方程组	205
五、边界条件	205
*六、包含有磁流、磁荷的麦克斯韦方程组	207
§ 7.2 时变场中的电磁位函数	210
一、矢量磁位 \mathbf{A} 与标量电位 φ	210
二、矢量电位 \mathbf{A}_m 与标量磁位 φ_m	212
三、赫芝位 \mathbf{H}_e 和 \mathbf{H}_m	213
§ 7.3 齐次波动方程的解	214
一、标量波动方程的解和标量波函数	215
*二、矢量波动方程的解和矢量波函数	218
§ 7.4 时变场的格林函数	221
一、时变场的标量格林函数	222
*二、时谐场的并矢格林函数	224
§ 7.5 时变场的波印亭定理	225
一、一般时变场的波印亭定理	226
二、时谐场的波印亭定理	228
§ 7.6 解的唯一性定理与辐射条件	229
一、解的唯一性定理	229
二、辐射条件	230
习题	230
第八章 平面电磁波	232
§ 8.1 无损媒质中的均匀平面波	232
一、无损媒质中均匀平面波的传播特点	232
二、沿任意方向传播的平面波	238
§ 8.2 有损媒质中均匀平面波的传播特性	239

一、有限差分法	111
二、有限元法	113
习题	134
第五章 恒定电流的电场	138
§ 5.1 电流和欧姆定律的微分形式	138
一、电流和电流密度	138
二、传导电流和欧姆定律的微分形式	140
§ 5.2 导电媒质中恒定电流场的基本方程和边界条件	141
一、电流连续性方程	141
二、电场强度的环路积分	143
§ 5.3 恒定电流场与静电场的比较	145
§ 5.4 弛豫时间	146
§ 5.5 焦耳定律	150
习题	150
第六章 恒定磁场与电磁感应	153
§ 6.1 安培定律和比奥-沙伐定律	153
一、安培定律	153
二、均匀磁场中电荷的运动	154
三、电流产生的磁场——比奥-沙伐定律	156
§ 6.2 磁场的高斯定律和安培环路定律	159
一、磁场的高斯定律	159
二、安培环路定律	160
§ 6.3 恒定磁场的矢量磁位	164
§ 6.4 矢量磁位的多极子展开	168
§ 6.5 物质的磁化与磁化强度	169
一、磁介质的分类和磁化强度	169
二、空中存在磁介质时对任一点的磁感应强度的影响	170
三、磁场强度和恒定磁场中安培环路定律的一般形式	172
四、磁场的边界条件	174
§ 6.6 标量磁位	175
§ 6.7 磁场的边值问题	179
§ 6.8 法拉第电磁感应定律	183
一、电磁感应定律	183
二、静止系统中的感生电动势	184
三、运动系统中的感生电动势	185

§ 8.3	电磁波的极化	242
§ 8.4	电磁波在各向异性媒质中的传播	246
	一、等离子体中的电磁波	246
	二、铁氧体中的电磁波	252
§ 8.5	媒质的色散与波的色散、相速、群速	255
	一、介质的色散	255
	二、导体的色散	257
	三、相速与群速	258
§ 8.6	非均匀平面波	261
§ 8.7	平面电磁波的反射与折射	262
	一、平面电磁波的反射和折射定律	262
	二、费涅尔公式	265
	三、布儒斯特角和全反射	267
§ 8.8	平面电磁波对导体平面的投射	269
	一、对理想导体平面的投射	269
	*二、对非理想导体平面的投射	271
§ 8.9	多层介质的反射与折射	274
	一、单层介质的反射与折射	274
	*二、任意多层介质的反射与折射	277
*§ 8.10	电磁动量与辐射压力	279
	一、电磁波的动量密度	279
	二、辐射压力	280
§ 8.11	有界空间中的电磁波, 金属波导与谐振腔	282
	一、双导体传输线	283
	二、矩形波导	286
	三、谐振腔	294
	习题	296
第九章	电磁波的辐射	299
§ 9.1	推迟位的多极子展开	299
§ 9.2	电偶极子的辐射场	302
§ 9.3	磁偶极子的辐射场	305
§ 9.4	惠更斯-基尔霍夫原理	306
	习题	308
*第十章	狭义相对论	310
§ 10.1	伽里略变换与洛仑兹变换	310

§ 10.2 相对论的时空性质·····	312
一、洛仑兹收缩·····	312
二、同时的相对性·····	312
三、时间的延缓·····	313
四、速度和力的变换·····	313
五、体积元的变换·····	314
六、四维矢量·····	315
§ 10.3 电磁定律的相对论形式与电磁场的变换·····	316
一、电荷密度与电流密度的变换·····	316
二、四维算符·····	317
三、电磁场的变换·····	319
习题·····	319

第一章 矢量分析

本课程的基本任务是研究电磁场作为一种物质形态的运动规律。众所周知，电磁场本质上是一种矢量场，其基本量 E, D, B, H 都是矢量函数，研究电磁场运动规律的基本出发点是麦克斯韦方程组，而这一方程组正是矢量函数的微分方程组。因此在本门课程的学习中自始至终都要遇到矢量函数的代数运算、微分运算与积分运算。为了便于本课程的学习，我们将矢量运算(包括代数运算、微分与积分)的基本规律以及与它密切相关的坐标系问题做一扼要的介绍，作为本课程学习的前导。

§ 1.1 矢量及其代数运算

一、矢量与标量

矢量是既有大小又有方向的量，例如力、位移、速度等。在分析运算中常用大写的黑体字母如 A 来表示一个矢量，而它的大小即模则用符号 $|A|$ 或 A 表示。

标量则是只有大小而无方向的量，例如质量、时间、温度等。

二、单位矢量与矢量的分量

单位矢量是长度为 1 的矢量，本书中以上方带有“ \wedge ”符号的字母表示，如 \hat{a} 。显然 $|\hat{a}| = 1$ 。由定义可知

$$\hat{a} = A/A, \quad \text{或} \quad A = A\hat{a} \quad (1-1)$$

在直角坐标系中有一组基本单位矢量 $\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}$ ，它们的方向与右手直角坐标系中 x, y, z 轴方向一致，见图 1-1。当然，也可以定义在其它正交坐标系中的基本单位矢量，这将在下面介绍。

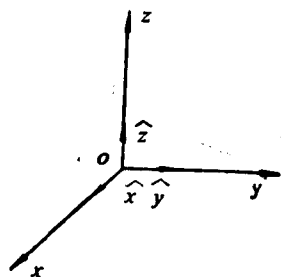


图 1-1

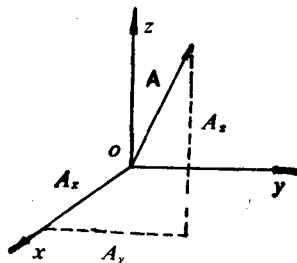


图 1-2

三维空间中任何矢量 A 都可以在一直角坐标系中用起自原点 o 的矢量来表示，见图 1-2。设起点为 o 的矢量 A 的终点坐标是 (A_x, A_y, A_z) ，则有

其中包括各种医用模拟集成电路、磁芯存储器读出电路等。

模拟集成电路在电路、版图及工艺设计等方面与逻辑集成电路有很大的差别，这主要包括：

1. 模拟集成电路的工作电压比较高，一般在 20V 至 30V 左右。因此要求集成电路的隔离耐压以及晶体管的击穿耐压等较高。

2. 模拟集成电路处理的是模拟信号，因而往往要求电路有相当一致的技术指标。但由于集成电路生产中参数的离散性较大，故在电路设计中就应设法减小元件参数的精度对电路指标的影响，例如合理地采用一些负反馈技术等。

3. 模拟集成电路是多功能器件，为了满足电路设计的灵活性要求，电路中常同时采用普通 npn 管、横向 pnp 管、纵向 pnp 管、小电流超 β 的 npn 管、各种场效应管、稳压管以及肖特基管等等。因此在工艺上必须考虑各种器件的兼容性。此外，如前所述，在模-数转换器等集成电路中，由于它同时包含线性电路与逻辑电路两个部份，因而电路设计时还应考虑适用于这两种电路兼容的工艺。

4. 模拟集成电路对元件参数的精度及温漂要求较高，例如在单片高精度运放及数-模转换器中，电阻的匹配精度往往要求在 0.1% 以上。因此在版图及工艺设计中应特别重视对元件的匹配性及热平衡设计。

综上所述，模拟集成电路种类繁多，其电路、版图以及工艺的设计也是灵活多样的。本书只能选其最主要、最基本的内容进行讨论。全书共分六章。第一章是关于模拟集成电路的电路设计基础，重点讨论双极型晶体管的差分放大电路、基本恒流源电路以及负反馈电路的基本原理。这些内容是讨论模拟集成电路的线路基础。在该章的最后，还叙述了双差分电路的基本原理。第二章是关于模拟集成电路中各种双极型器件的特性分析和设计，其中包括各种 npn 管、pnp 管等，这些内容是进行双极型模拟集成电路版图及工艺设计的基础。第三章、第四章将分别讨论模拟集成电路中最基本的两类电路，即运算放大器和集成稳压器。第五章简要介绍 MOS 模拟集成电路的基本内容。第六章是关于模-数及数-模转换器的介绍。本书中讨论的重点是集成运算放大器。MOS 模拟集成电路、数-模及模-数转换器等虽不及双极型运算放大器等电路那么成熟，但却是当前模拟集成电路发展的重点，所以我们将对其基本原理进行简要介绍，作为读者进一步学习的基础。在全书讨论中，力求将基本原理叙述得详细、清晰，同时也兼顾一些具体电路的分析。近年来，已广泛采用计算机辅助电路分析，它能对电路各项性能的分析提供十分可靠的数据。在本书的电路分析中，将适当地给出一些计算机分析的结果作为理论分析的补充。

$$9) \quad \mathbf{A} \cdot (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = \mathbf{B} \cdot (\mathbf{C} \times \mathbf{A}) = \mathbf{C} \cdot (\mathbf{A} \times \mathbf{B}) \quad (1-16)$$

$$10) \quad (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})\mathbf{C} \neq \mathbf{A}(\mathbf{B} \cdot \mathbf{C}) \quad (1-17)$$

$$11) \quad \mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) \neq (\mathbf{A} \times \mathbf{B}) \times \mathbf{C} \quad (1-18)$$

$$12) \quad \mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = (\mathbf{A} \cdot \mathbf{C})\mathbf{B} - (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})\mathbf{C} \quad (1-19)$$

以上的运算规则都已在矢量代数中证明过,这里不再重复。应当指出的是,上述运算规则与坐标系的选择无关,可称它为不变量。在这里扼要列出矢量的代数运算规则并不说明今后要进行很多代数运算,而是因为在引入微分算子“ ∇ ”后,矢量函数的许多微分运算规则可以从上面列出的代数运算规则直接导出。

§ 1.2 矢量函数的微分

我们所研究的电磁场在通常情况下是在一定空间内连续变化又随时间而改变的矢量场,因此在讨论中经常要遇到矢量函数对变量求导的问题。

一、矢量函数的偏导数

设矢量 \mathbf{A} 是依赖于一个以上变量的矢量函数,如 $\mathbf{A} = \mathbf{A}(x, y, z)$, 如果下式右端的极限存在,就定义为 \mathbf{A} 对于变量 x, y, z 的偏导数

$$\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\mathbf{A}(x + \Delta x, y, z) - \mathbf{A}(x, y, z)}{\Delta x}$$

$$\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{\mathbf{A}(x, y + \Delta y, z) - \mathbf{A}(x, y, z)}{\Delta y}$$

$$\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial z} = \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\mathbf{A}(x, y, z + \Delta z) - \mathbf{A}(x, y, z)}{\Delta z}$$

由于

$$\mathbf{A}(x, y, z) = A_x(x, y, z)\hat{x} + A_y(x, y, z)\hat{y} + A_z(x, y, z)\hat{z}$$

所以

$$\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial x} = \frac{\partial A_x}{\partial x}\hat{x} + \frac{\partial A_y}{\partial x}\hat{y} + \frac{\partial A_z}{\partial x}\hat{z}$$

$$\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial y} = \frac{\partial A_x}{\partial y}\hat{x} + \frac{\partial A_y}{\partial y}\hat{y} + \frac{\partial A_z}{\partial y}\hat{z}$$

$$\frac{\partial \mathbf{A}}{\partial z} = \frac{\partial A_x}{\partial z}\hat{x} + \frac{\partial A_y}{\partial z}\hat{y} + \frac{\partial A_z}{\partial z}\hat{z}$$

这样,矢量函数 \mathbf{A} 的全微分 $d\mathbf{A}$ 就是

$$d\mathbf{A} = dA_x\hat{x} + dA_y\hat{y} + dA_z\hat{z}$$

而

$$dA_x = \frac{\partial A_x}{\partial x}dx + \frac{\partial A_x}{\partial y}dy + \frac{\partial A_x}{\partial z}dz$$

对 dA_y, dA_z 亦有类似的表达式,代入上式得

1-1-1 差分放大器的基本原理

图 1-1-1 所示的是最基本的差分放大器电路。晶体管 T_1 、 T_2 特性相同, 组成对称电路, 它们的射极是相连的。负载电阻 $R_{c1} = R_{c2}$ 。信号分别从两个三极管的基极输入, 并从它们的集电极输出。差分放大器双端输出的电压增益记为 A_v , 它的定义为:

$$A_v = \frac{v_{o1} - v_{o2}}{v_{s1} - v_{s2}} \quad (1-1-1)$$

即 A_v 是放大器的两个输出信号电压之差 ($v_{o1} - v_{o2}$) 与两个输入信号电压之差 ($v_{s1} - v_{s2}$) 的比值。对不同的输入信号条件下的电路的工作情况, 分别讨论如下:

(一) 两输入端分别输入幅度相同、相位相反的信号

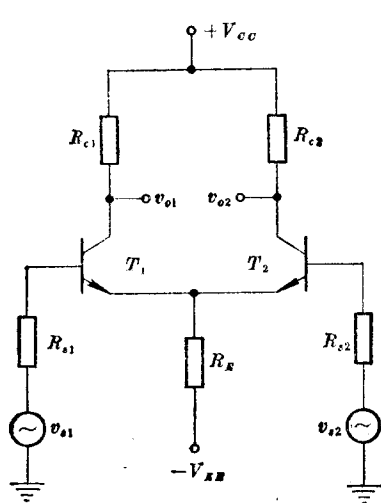


图 1-1-1

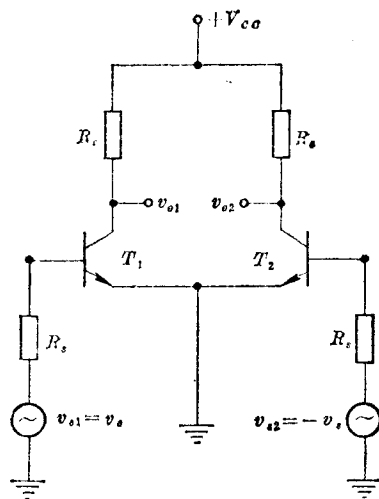


图 1-1-2

这种输入形式常称为差模输入形式。由于信号 v_{s1} 与 v_{s2} 相位相反, 若 v_{s1} 引起 T_1 电流增加 ΔI_{c1} , 则信号 v_{s2} 将引起 T_2 电流减小 ΔI_{c2} 。因为电路元件完全对称, 且信号 v_{s1} 和 v_{s2} 幅度相等、相位相反, 即:

$$v_{s2} = -v_{s1} = -v_s$$

因此有

$$\Delta I_{c2} = -\Delta I_{c1}$$

结果流过公共射极电阻 R_E 上的信号电流相互抵消, 即 R_E 上的信号电压为零。由此可见, 在交流等效电路中, T_1 和 T_2 的射极可看作直接接地, 如图 1-1-2 所示。这时, T_1 和 T_2 可分别看作为两个单管放大器。它们的输出信号电压分别为

$$v_{o1} = A_{v1} \cdot v_{s1} \quad (1-1-2)$$

$$v_{o2} = A_{v2} \cdot v_{s2} \quad (1-1-3)$$

式中 A_{v1} 与 A_{v2} 是两个单管放大器的电压增益。

限,即

$$\lim_{\Delta S \rightarrow 0} \frac{\oint_c \mathbf{A} \cdot d\mathbf{r}}{\Delta S} = (\text{rot } \mathbf{A}) \cdot \mathbf{n} \quad (1-27)$$

式中 $\text{rot } \mathbf{A}$ 称为矢量场 \mathbf{A} 的旋度。由此定义出发可以证明,在直角坐标系中

$$\text{rot } \mathbf{A} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix} \quad (1-28)$$

§ 1.3 矢量微分算子 ∇

一、微分算子 ∇ 的定义

在电磁场理论中会经常遇到上述的梯度、散度、旋度以及二阶微分的运算,这些运算虽不困难但都比较繁琐。为了简化运算, ∇ 算子运算方法应运而生,它已成为场论分析中不可缺少的工具。 ∇ 算子运算法的优点在于可以把对矢量函数的微分运算转变成为矢量代数运算,从而明显地简化运算过程,并且推导简明扼要,易于掌握。

微分算子 ∇ 定义为一“符号”矢量,它在直角坐标系中的定义式为

$$\nabla = \hat{x} \frac{\partial}{\partial x} + \hat{y} \frac{\partial}{\partial y} + \hat{z} \frac{\partial}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{z} \quad (1-29)$$

并规定,它的各个分量可以象普通矢量的分量一样进行运算,而 $\frac{\partial}{\partial x}$ 和标量函数 f 的乘积则理解为对 f 的偏微分,即 $\frac{\partial f}{\partial x}$ 。

根据这样的定义和规定,上面所提到的梯度、散度和旋度就可以以一种更简洁方式来表示,因为

$$\begin{aligned} \nabla f &= \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{z} \right) f = \frac{\partial f}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial f}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{z} \\ \nabla \cdot \mathbf{A} &= \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{z} \right) \cdot (A_x \hat{x} + A_y \hat{y} + A_z \hat{z}) = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z} \\ \nabla \times \mathbf{A} &= \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{z} \right) \times (A_x \hat{x} + A_y \hat{y} + A_z \hat{z}) = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix} \end{aligned}$$

所以梯度、散度和旋度可以以微分算子 ∇ 表示成

$$\text{grad } f = \frac{\partial f}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial f}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{z} = \nabla f \quad (1-30)$$

$$\text{div } \mathbf{A} = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z} = \nabla \cdot \mathbf{A} \quad (1-31)$$

即

$$R_i = 2[r_b + (1 + \beta)r_e] \quad (1-1-13)$$

(二) 单端输入信号

设此时 T_2 的输入信号 $v_{s2} = 0$, 仅 T_1 有一个输入信号 v_{s1} 。由于 T_1 的射极跟随作用, 这时其射极将产生一个信号 v_e 。 v_e 与 v_{s1} 相位相同, 因此使 T_1 的 eb 结实际输入信号减小, 也就使 T_1 的输出信号 v_{o1} 减小。与此同时, v_e 也提供给 T_2 的 eb 结一个信号, 它使 T_2 也有输出信号 v_{o2} 。

在图 1-1-4 中, 当忽略 R_s 的影响时, 近似地有 (设 $v_{s1} = v_s$)

$$v_{be1} \approx v_s - v_e$$

以及

$$v_{be2} \approx -v_e$$

通常差分放大器中 R_E 的数值取得很大, 它比 T_1 、 T_2 射极的交流等效电阻大得多。因此 T_1 射极流出的信号电流将主要流经 T_2 的射极, 流经电阻 R_E 的信号电流是很小的。由此, T_1 、 T_2 的射极信号电流是近似相等的。这也表示 T_1 、 T_2 的 eb 结电压近似相等, 即

$$|v_{be1}| \approx |v_{be2}|$$

于是可以写出下列关系式:

$$v_e \approx \frac{1}{2}v_s$$

$$v_{be1} \approx \frac{1}{2}v_s$$

$$v_{be2} \approx -\frac{1}{2}v_s$$

这表明信号从单端输入时, 差分放大器的工作状态与前述第一种工作情况类似, T_1 、 T_2 基射极获得的也是幅度相同而相位相反的两个信号。其差别仅在于这两个信号的幅度是输入信号 v_{s1} 的一半。显然, 这时每个集电极输出电压也将减小一半, 即

$$v_{o1} = \frac{A'_v}{2}v_s \quad (1-1-14)$$

$$v_{o2} = A'_v \left(-\frac{v_s}{2} \right) = -\frac{A'_v}{2}v_s \quad (1-1-15)$$

式中 A'_v 为单管放大器的电压增益。可以看到, 当信号为单端输入时, 差分放大器的两个集电极上得到的仍是幅度相同、相位相反的两个输出信号。

当以两集电极电压之差作为输出信号时, 该差分放大器的电压增益 A_v 为

$$A_v = \frac{v_{o1} - v_{o2}}{v_s} = A'_v \quad (1-1-16)$$

其值仍等于单管放大器的增益。

这时差分放大器的差模输入电阻与信号从双端输入的情况相同, 仍为单管输入电阻的两倍,

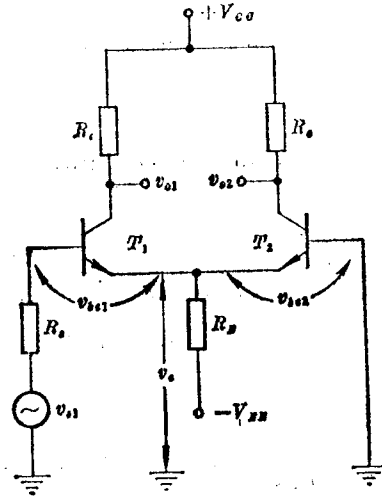


图 1-1-4

数搬到 ∇ 的后面时应为此函数加注下标 c ,以示它被视为常数。

性质二 如果 $T(\nabla)$ 算式中在 ∇ 的后面有两个函数相乘(包括数乘、点乘和叉乘),那么 $T(\nabla)$ 可表示为两项之和,在一项中,前一函数视为常数,不受微分影响;而在另一项中,后一函数视为常数,不受微分影响。例如

$$\begin{aligned}\nabla \cdot (f\mathbf{A}) &= (\nabla \cdot f_c \mathbf{A}) + (\nabla \cdot f \mathbf{A}_c) = f\nabla \cdot \mathbf{A} + \nabla f \cdot \mathbf{A} \\ \nabla \times (f\mathbf{A}) &= (\nabla \times f_c \mathbf{A}) + (\nabla \times f \mathbf{A}_c) = f\nabla \times \mathbf{A} + \nabla f \times \mathbf{A}\end{aligned}$$

性质三 算式 $T(\nabla)$ 在某定点 p 上的值与坐标系的选择无关,因此 $T(\nabla)$ 可称为微分不变量。

有了以上对 $T(\nabla)$ 的定义和性质,就可以利用矢量代数中的恒等关系导出含有 ∇ 算子的恒等式。例如,求 $\nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B})$ 的展开式,根据性质二,应有

$$\nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B}) = \nabla \times (\mathbf{A}_c \times \mathbf{B}) + \nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B}_c)$$

由矢量代数恒等式

$$\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = (\mathbf{A} \cdot \mathbf{C})\mathbf{B} - (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})\mathbf{C} = \mathbf{B}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}) - \mathbf{C}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})$$

可得

$$\begin{aligned}\nabla \times (\mathbf{A}_c \times \mathbf{B}) &= \mathbf{A}(\nabla \cdot \mathbf{B}) - (\mathbf{A} \cdot \nabla)\mathbf{B} \\ \nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B}_c) &= (\mathbf{B} \cdot \nabla)\mathbf{A} - \mathbf{B}(\nabla \cdot \mathbf{A})\end{aligned}$$

代入得

$$\nabla \times (\mathbf{A} \times \mathbf{B}) = \mathbf{A}(\nabla \cdot \mathbf{B}) - (\mathbf{A} \cdot \nabla)\mathbf{B} + (\mathbf{B} \cdot \nabla)\mathbf{A} - \mathbf{B}(\nabla \cdot \mathbf{A})$$

三、二重 ∇ 算子

在电磁场理论中,除了上面所介绍的一重 ∇ 算子的算式 $T(\nabla)$ 外,还经常碰到 $\nabla \cdot \nabla f$, $\nabla \times \nabla \varphi$, $\nabla \nabla \cdot \mathbf{A}$, $\nabla \cdot \nabla \times \mathbf{A}$ 等二重算子的算式 $T(\nabla, \nabla)$ 。对于这类包含有二重算子的算式 $T(\nabla, \nabla)$ 其定义为

1) 先将其中一个 ∇ 看作固定矢量 \mathbf{P} ,其算式变为 $T(\mathbf{P}, \nabla)$,将它按一重算式处理,令所得结果为 $T_1(\mathbf{P})$ 。

2) 再将 $T_1(\mathbf{P})$ 中的 \mathbf{P} 换成 ∇ ,对 $T_1(\nabla)$ 重复类似的处理所得的结果即为 $T(\nabla, \nabla)$ 。

具体来说,就是

$$\begin{aligned}T_1(\mathbf{P}) &= T(\mathbf{P}, \nabla) = \frac{\partial}{\partial x} T(\mathbf{P}, x) + \frac{\partial}{\partial y} T(\mathbf{P}, y) + \frac{\partial}{\partial z} T(\mathbf{P}, z) \\ T(\nabla, \nabla) &= T_1(\nabla) = \frac{\partial}{\partial x} T_1(x) + \frac{\partial}{\partial y} T_1(y) + \frac{\partial}{\partial z} T_1(z) \\ &= \frac{\partial}{\partial x} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} T(x, x) + \frac{\partial}{\partial y} T(x, y) + \frac{\partial}{\partial z} T(x, z) \right\} \\ &\quad + \frac{\partial}{\partial y} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} T(y, x) + \frac{\partial}{\partial y} T(y, y) + \frac{\partial}{\partial z} T(y, z) \right\} \\ &\quad + \frac{\partial}{\partial z} \left\{ \frac{\partial}{\partial x} T(z, x) + \frac{\partial}{\partial y} T(z, y) + \frac{\partial}{\partial z} T(z, z) \right\}\end{aligned}$$

• • •