

4.4 Векторный потенциал магнитного поля постоянного тока

Для упрощения расчета магнитного поля вводится искусственная величина – векторный потенциал магнитного поля, \mathbf{A} . При этом вектор магнитной индукции \mathbf{B} представляют в виде вихря векторного потенциала, $\mathbf{B} = \text{rot}\mathbf{A}$.

При такой замене векторный потенциал \mathbf{A} является функцией координат, подобно потенциалу φ электрического поля. Основанием для такой замены является непрерывность линий магнитной индукции \mathbf{B} , ($\text{div}\mathbf{B} = 0$).

Получаем $\text{div}\text{rot}\mathbf{A} = 0$.

Определим величину \mathbf{A} удовлетворяющую этому условию.

$$\left. \begin{aligned} \text{rot}\mathbf{H} &= \delta. \\ \mu\mu_0\text{rot}\mathbf{H} &= \mu\mu_0\delta. \\ \text{rot}\mu\mu_0\mathbf{H} &= \mu\mu_0\delta. \\ \text{rot}\mathbf{B} &= \mu\mu_0\delta. \\ \text{rot}\text{rot}\mathbf{A} &= \mu\mu_0\delta. \end{aligned} \right\} \Rightarrow \nabla^2\varphi = \mu\mu_0\delta. \quad (4.10)$$

Уравнение (4.10) – уравнение Пуассона для магнитного поля.

Если $\delta = 0$, то получим уравнение Лапласа: $\nabla^2\varphi = 0$. (4.11)

Величину \mathbf{A} определим по подобию с определением φ в электростатическом поле.

$$\nabla^2\varphi = -\frac{\rho}{\epsilon\epsilon_0}; \Rightarrow \varphi = \frac{1}{4\pi\epsilon\epsilon_0} \int \frac{\rho dV}{r}; \Rightarrow \mathbf{A} = \frac{\mu\mu_0}{4\pi} \int \frac{\delta dV}{r}. \quad (4.12)$$

$$\delta \cdot dV = \delta \cdot \mathbf{S} \cdot \overline{\mathbf{d}\ell} = I \cdot \overline{\mathbf{d}\ell} - \text{элемент тока } I.$$

$$\mathbf{A} = \frac{\mu\mu_0}{4\pi} \int \frac{I \mathbf{d}\ell}{r} \quad (4.13)$$

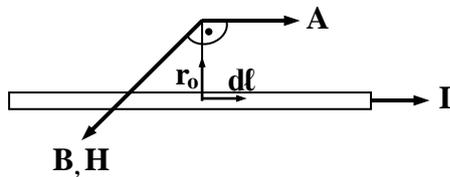


Рисунок 4.5.

Вектор \mathbf{A} направлен также как и элемент тока (рис.4.5) и отстоит от оси проводника на расстоянии r . Поскольку линии тока всегда замкнуты, то и линии векторного потенциала \mathbf{A} замкнуты.

