

Im Vakuum :

$$\begin{aligned} \nabla \cdot \vec{E} &= 4\pi g & \text{(I)} \\ \nabla \times \vec{B} - \frac{1}{c} \dot{\vec{E}} &= \frac{4\pi}{c} \vec{j} & \text{(II)} \\ \nabla \times \vec{E} + \frac{1}{c} \dot{\vec{B}} &= 0 & \text{(III)} \\ \nabla \cdot \vec{B} &= 0 & \text{(IV)} \end{aligned}$$

In Materie. im statischen Limes:

$$\begin{aligned} \nabla \cdot \vec{D} &\approx 4\pi g_{\text{ext}} \\ \nabla \times \vec{H} &\approx \frac{4\pi}{c} \vec{j}_{\text{ext}} \\ \nabla \times \vec{E} &= 0 \\ \nabla \cdot \vec{B} &= 0 \end{aligned}$$

Wie ändern sich die Materiegleichungen falls es Zeitabhängigkeit gibt?

* Bei den homogenen Gleichungen kann nichts passieren:

$$\begin{cases} \nabla \times \vec{E} + \frac{1}{c} \dot{\vec{B}} = 0 & \text{(III)} \\ \nabla \cdot \vec{B} = 0 & \text{(IV)} \end{cases}$$

* Bei den inhomogenen Gleichungen muss die Kontinuitätsgleichung $\dot{g}_{\text{ext}} + \nabla \cdot \vec{j}_{\text{ext}} = 0$ respektiert werden:

$$4\pi(\dot{g}_{\text{ext}} + \nabla \cdot \vec{j}_{\text{ext}}) = \nabla \cdot \dot{\vec{B}} + \underbrace{c \nabla \cdot \nabla \times \vec{H}}_{\substack{\partial_i \epsilon^{ijk} \partial_j H^k = \epsilon^{ijk} \partial_i \partial_j H^k = 0 \\ \text{symmetrisch}}} + c \nabla \cdot ? = 0$$

$$\Rightarrow ? = -\frac{1}{c} \dot{\vec{B}}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \nabla \cdot \vec{D} = 4\pi g_{\text{ext}} & \text{(I)} \\ \nabla \times \vec{H} - \frac{1}{c} \dot{\vec{D}} = \frac{4\pi}{c} \vec{j}_{\text{ext}} & \text{(II)} \end{cases}$$

Aus den Maxwell-Gleichungen können wir die Energiedichte und -strom des Feldes erschließen:

$$\begin{aligned} \text{-(II)} : & \quad -\nabla \times \vec{H} + \frac{1}{c} \dot{\vec{D}} = -\frac{4\pi}{c} \vec{j}_{\text{ext}} & | \cdot \vec{E} \\ \text{(III)} : & \quad \nabla \times \vec{E} + \frac{1}{c} \dot{\vec{B}} = 0 & | \cdot \vec{H} \end{aligned}$$

$$\underbrace{\vec{H} \cdot \nabla \times \vec{E} - \vec{E} \cdot \nabla \times \vec{H}} + \frac{1}{c} (\vec{E} \cdot \dot{\vec{D}} + \vec{H} \cdot \dot{\vec{B}}) = -\frac{4\pi}{c} \vec{j}_{\text{ext}} \cdot \vec{E} \quad | \cdot \frac{c}{4\pi}$$

$$\begin{aligned} H^k \epsilon^{kij} \partial_i E^j - E^j \epsilon^{jik} \partial_i H^k &= H^k \epsilon^{ijk} \partial_i E^j + E^j \epsilon^{ijk} \partial_i H^k \\ &= \epsilon^{ijk} (\partial_i E^j H^k + E^j \partial_i H^k) = \epsilon^{ijk} \partial_i (E^j H^k) \\ &= \partial_i (\epsilon^{ijk} E^j H^k) = \nabla \cdot (\vec{E} \times \vec{H}) \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{4\pi} (\vec{E} \cdot \dot{\vec{D}} + \vec{H} \cdot \dot{\vec{B}}) + \nabla \cdot \left(\frac{c}{4\pi} \vec{E} \times \vec{H} \right) = -\vec{j}_{\text{ext}} \cdot \vec{E}$$

Die Gleichung wird interpretiert als

$$\frac{\partial e_f}{\partial t} + \frac{d e_m}{d t} + \nabla \cdot \vec{S} = 0$$

wobei:

* $\frac{\partial e_f}{\partial t}$ ^{„Feld“} = $\frac{1}{4\pi} (\vec{E} \cdot \Delta \vec{D} + \vec{H} \cdot \Delta \vec{B})$ die Änderung der Energiedichte des Feldes ist (vgl. Kap. 3.4);

* $\vec{S} = \frac{c}{4\pi} \vec{E} \times \vec{H}$ die Energiestromdichte (Poynting-Vektor) bezeichnet;

* $\frac{\partial e_m}{\partial t}$ ^{„Materie“} = $\vec{j}_{ext} \cdot \vec{E}$ die Änderung der kinetischen Energie der externen („freien“) Punktladungen auf Grund der Lorentz-Kraft darstellt:

$$\frac{d E_m}{d t} = \sum_{\vec{x}_a \in V} \frac{d E_a}{d t} = \sum_{\vec{x}_a \in V} (\nabla_{\vec{p}_a} E_a) \cdot \frac{d \vec{p}_a}{d t}$$

$$\nabla_{\vec{p}_a} \sqrt{m_a^2 c^4 + \vec{p}_a^2 c^2} = \frac{\vec{p}_a c^2}{E_a}$$

$$= c^2 \frac{m_a \vec{v}_a}{m_a \gamma_a c^2} = \vec{v}_a$$

Lorentz-Kraft auf Teilchen „a“

$$= \sum_{\vec{x}_a \in V} \vec{v}_a \cdot \vec{F}_{aL}$$

$$= \sum_{\vec{x}_a \in V} \vec{v}_a \cdot q_a \left[\vec{E}(\vec{x}_a) + \frac{\vec{v}_a}{c} \times \vec{B}(\vec{x}_a) \right] \quad \left(\vec{v}_a \cdot \vec{v}_a \times \vec{B} = 0 \right)$$

$$= \sum_{\vec{x}_a \in V} q_a \vec{v}_a \cdot \vec{E}(\vec{x}_a)$$

Seite 49: $\vec{j}_{ext}(\vec{x}) = \sum_a q_a \vec{v}_a \delta^{(3)}(\vec{x} - \vec{x}_a) \Rightarrow \int d^3 \vec{x} \vec{j}_{ext}(\vec{x}) \cdot \vec{E}(\vec{x}) = \sum_{\vec{x}_a \in V} q_a \vec{v}_a \cdot \vec{E}(\vec{x}_a)$

D.h., $\int_V d^3 \vec{x} \vec{j}_{ext} \cdot \vec{E} = \frac{d E_m}{d t}$, und pro Volumenelement erhalten wir, wie angekündigt,

$$\vec{j}_{ext} \cdot \vec{E} = \frac{d e_m}{d t}$$

Bemerkung:

Falls $D^i(t, \vec{x}) = \epsilon^{ij}(\vec{x}) E^j(t, \vec{x})$, $B^i(t, \vec{x}) = \mu^{ij}(\vec{x}) H^j(t, \vec{x})$ gelten, mit ϵ^{ij} , μ^{ij} symmetrisch aber zeitunabhängig, dann ist

$$\begin{aligned} \partial_t \frac{1}{8\pi} (\vec{E} \cdot \vec{D} + \vec{H} \cdot \vec{B}) &= \partial_t \frac{1}{8\pi} (E^i \epsilon^{ij} E^j + H^i \mu^{ij} H^j) \\ &= \frac{1}{4\pi} (E^i \epsilon^{ij} \partial_t E^j + H^i \mu^{ij} \partial_t H^j) \\ &= \frac{1}{4\pi} (E^i \partial_t D^i + H^i \partial_t B^i) \end{aligned}$$

D.h., in diesem Fall können wir „das Integral“ $e_f = \frac{1}{8\pi} (\vec{E} \cdot \vec{D} + \vec{H} \cdot \vec{B})$ identifizieren, nicht nur $\partial_t e_f$.

Um die Maxwell-Gleichungen lösen zu können brauchen wir Modelle für die Beziehungen $\vec{E} \leftrightarrow \vec{D}$ und $\vec{B} \leftrightarrow \vec{H}$.

Falls die Zeitabhängigkeit „langsam“ ist, d.h. die Kreisfrequenz ω klein ist,

$$\omega \ll \frac{1}{\tau_{\vec{D}}}, \frac{1}{\tau_{\vec{H}}} \quad ; \quad \tau_{\vec{D}}, \tau_{\vec{H}} = \text{charakteristische Zeitskalen auf der sich Polarisation und Magnetisierung einstellen}$$

Können wir wieder von konstanter ϵ und μ ausgehen.

Ohne externe Ladungen:

$$\begin{aligned} \nabla \times \vec{H} - \frac{1}{c} \dot{\vec{D}} &= 0 \quad | \quad \nabla \times ; \quad \vec{D} = \epsilon \vec{E} \\ \Rightarrow \underbrace{\nabla \times (\nabla \times \vec{H})} - \frac{\epsilon}{c} \frac{\partial}{\partial t} \underbrace{\nabla \times \vec{E}} &= 0 \\ \underbrace{\nabla(\nabla \cdot \vec{H}) - \nabla^2 \vec{H}} - \frac{1}{c} \dot{\vec{D}} &= -\frac{\mu}{c} \dot{\vec{H}} \\ \frac{1}{\epsilon} \nabla \cdot \vec{D} &= 0 \\ \Leftrightarrow \left(\frac{\epsilon \mu}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \nabla^2 \right) \vec{H} &= 0 \end{aligned}$$

D.h., eine homogene Wellengleichung mit einer geänderten „effektiven“ Lichtgeschwindigkeit

$$c_{\text{eff}} = \frac{c}{\sqrt{\epsilon \mu}}$$

Ausgehend von $\nabla \times \vec{E} + \frac{1}{c} \dot{\vec{B}} = 0$ erhält man dieselbe Gleichung für \vec{E} .

Notabene: Für Leiter (Seite 71: $\epsilon \rightarrow \infty$) bzw. Ferromagnete (Seite 76: $\mu \rightarrow \infty$) wird $c_{\text{eff}} \rightarrow 0$, d.h. keine Wellen?

Was passiert bei größeren Kreisfrequenzen?

Falls $\omega \gtrsim \tau_{\vec{D}}^{-1}$ wird, kann $\vec{D}(t)$ nicht schnell genug zu Änderungen von $\vec{E}(t)$ reagieren, sondern wird teilweise noch von „älteren“ Werten bestimmt:

$$\vec{D}(t, \vec{x}) = \vec{E}(t, \vec{x}) + \int_0^{\infty} dt' f(\tau) \vec{E}(t - \tau, \vec{x})$$

← kausale bzw. retardierte Abhängigkeit

Fourier-Transformation:

$$\begin{aligned} \tilde{\vec{D}}(\omega, \vec{x}) &:= \int_{-\infty}^{\infty} dt e^{i\omega t} \vec{D}(t, \vec{x}) \\ \vec{D}(t, \vec{x}) &= \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d\omega}{2\pi} e^{-i\omega t} \tilde{\vec{D}}(\omega, \vec{x}) \end{aligned}$$

Es folgt:

$$\begin{aligned} \vec{D}(\omega, \vec{x}) &= \vec{E}(\omega, \vec{x}) + \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} dt e^{i\omega t} \int_0^{\infty} d\tau f(\tau) \vec{E}(t-\tau, \vec{x})}_{\int_0^{\infty} d\tau f(\tau) e^{i\omega\tau} \int_{-\infty}^{\infty} dt e^{i\omega(t-\tau)} \vec{E}(t-\tau, \vec{x})} \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} d\tau \theta(\tau) f(\tau) e^{i\omega\tau} =: \vec{f}_{\text{ret}}(\omega) \vec{E}(\omega, \vec{x}) \end{aligned}$$

$\Rightarrow \vec{D}(\omega, \vec{x}) = \epsilon(\omega) \vec{E}(\omega, \vec{x})$

wobei $\epsilon(\omega) := 1 + \vec{f}_{\text{ret}}(\omega)$

die "dielektrische Funktion" heißt.

Bemerkungen:

* $\vec{D}^*(\omega, \vec{x}) = \int_{-\infty}^{\infty} dt e^{-i\omega t} \underbrace{\vec{D}^*(t, \vec{x})}_{\in \mathbb{R}} = \int_{-\infty}^{\infty} dt e^{-i\omega t} \vec{D}(t, \vec{x}) = \vec{D}(-\omega, \vec{x})$

Und auch: $\vec{E}^*(\omega, \vec{x}) = \vec{E}(-\omega, \vec{x}) \Rightarrow \epsilon^*(\omega) = \epsilon(-\omega)$

Die Fourier-Amplituden können aber komplex sein:

$$\begin{aligned} \epsilon(\omega) &= \text{Re } \epsilon(\omega) + i \text{Im } \epsilon(\omega) \\ \epsilon^*(\omega) &= \text{Re } \epsilon(\omega) - i \text{Im } \epsilon(\omega) = \epsilon(-\omega) = \text{Re } \epsilon(-\omega) + i \text{Im } \epsilon(-\omega) \end{aligned}$$

$\Rightarrow \begin{cases} \text{Re } \epsilon(-\omega) = \text{Re } \epsilon(\omega) & \text{d.h. gerade} \\ \text{Im } \epsilon(-\omega) = -\text{Im } \epsilon(\omega) & \text{d.h. ungerade} \end{cases}$

* Für kleine Kreisfrequenzen:

$\vec{D}(t, \vec{x}) = \epsilon \vec{E}(t, \vec{x})$

die "alte" Dielektrizitätskonstante aus Seite 70.

Fourier-Transformation: $\Rightarrow \vec{D}(\omega, \vec{x}) = \epsilon \vec{E}(\omega, \vec{x})$

D.h., $\epsilon = \epsilon(0)$ — deshalb keine "ω" auf ε!

(Weil $\text{Im } \epsilon(\omega)$ ungerade ist, verschwindet sie bei $\omega=0$, d.h. $\epsilon(0) \in \mathbb{R}$.)

* Für große Kreisfrequenzen:

Wenn die Schwingungen sehr schnell sind (und dementsprechend kurze Wellenlängen haben; $\omega = c_{\text{eff}} k = c_{\text{eff}} \frac{2\pi}{\lambda} \Leftrightarrow \lambda \approx \frac{2\pi c_{\text{eff}}}{\omega}$)

kann die Materie überhaupt nicht mithalten; wir müssen also das Vakuumverhalten wiederfinden:

$\lim_{\omega \rightarrow \infty} \epsilon(\omega) = 1$