

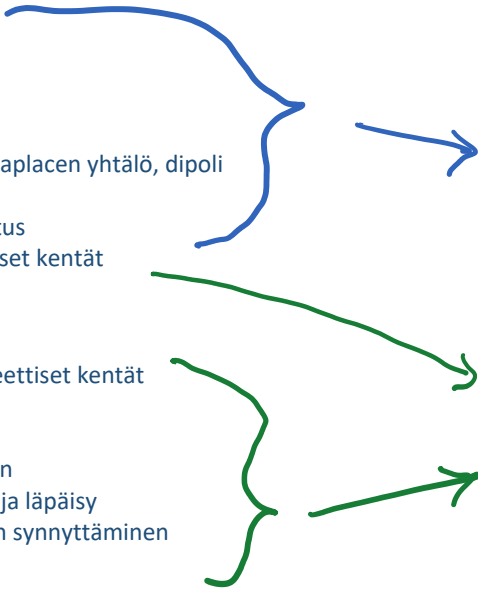
KURSSIN SISÄLTÖ

Periodi I:

- Johdanto
- Vektorianalyysi ja -algebra
- Nabla
- Sähköstatiikka
- Varausjakautumien kentät, Laplacen yhtälö, dipoli
- Magnetostatiikka
- Sähkövirran magneettivaikutus
- Dynaamiset sähkömagneettiset kentät

Periodi II:

- Aikaharmoniset sähkömagneettiset kentät
- Kompleksivektorit
- Tasoaallot
- Eteneminen ja vaimeneminen
- Heijastuminen rajapinnoista ja läpäisy
- Sähkömagneettisten aaltojen synnyttäminen
- Antennit ja radioyhteydet



KENTTÄTEORIA

Kentät

$$F(\underbrace{x, y, z}_{\vec{r}}; t)$$

$$\vec{E}(\vec{r}, t)$$

Skalaarikentät ja vektorikentät

SI-yksiköt

$$kg \quad m \quad s \quad A$$

$$(V \quad W \quad T)$$

↑ johdannaisyksiköihin

↓ SÄHKÖKENTÄN VOIMAKKUUDEN YKSIKKÖ

Laadut

Sähkökentän voimakkuus \vec{E} $[\vec{E}] = \frac{V}{m}$

Magneettikentän voimakkuus \vec{H} $[\vec{H}] = \frac{A}{m}$

Sähkökentän voimakkuus \vec{E} $[\vec{E}] = \frac{V}{m}$

Magneettikentän voimakkuus \vec{H} $[\vec{H}] = \frac{A}{m}$

Sähkövuon tiheys \vec{D} $[\vec{D}] = \frac{As}{m^2}$

Magneettivuon tiheys \vec{B} $[\vec{B}] = \frac{Vs}{m^2} = T$ (tesla)

{ TYHJÖ
TYHJIO ←

Sähkömagneetiikan vakiot

TYHJION PERMITTIIVISUUS

$\epsilon_0 = 8,854 \cdot 10^{-12} \frac{As}{Vm}$

$\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E}$

— — PERMEABILISUUS

$\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \frac{Vs}{Am}$

$\vec{B} = \mu_0 \vec{H}$

Sähkön lähteet

Q $C = As = [Q]$

ALKEISVARAUS $e = -1,602 \cdot 10^{-19} As$

TILAVUUSVARAUS (VARAUSTIHEYS)

ρ $\frac{C}{m^3} = [\rho]$

PINTAVARAUS

ρ_s $\frac{C}{m^2} = [\rho_s]$

VIIIVARAUS q $\frac{C}{m} = [q]$

VIRRANTIHEYS \vec{j} $\frac{A}{m^2} = [\vec{j}]$

Maxwellin yhtälöt

$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$

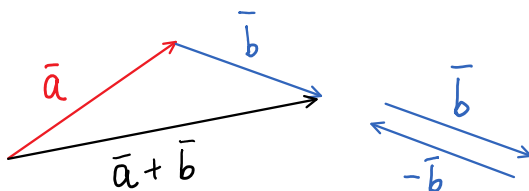
$\nabla \times \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$

$\nabla \cdot \vec{D} = \rho$

$\nabla \cdot \vec{B} = 0$

Vektorialgebraa

\vec{a} \vec{a} a *lihavoitua*



$$\bar{a} - \bar{b} = \bar{a} + (-\bar{b})$$

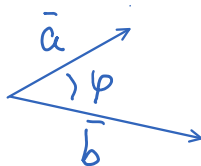
Yksikkövektori

$$\bar{a} = |\bar{a}| \bar{u} \quad \bar{u} = \frac{\bar{a}}{|\bar{a}|} \quad |\bar{a}| = a$$

Skalaarilla kertominen

$$\alpha \bar{a} = \alpha |\bar{a}| \bar{u} = |\bar{a}| \alpha \bar{u} = \bar{a} \alpha$$

Pistetulo

$$\begin{aligned} \bar{a} \cdot \bar{b} &= |\bar{a}| |\bar{b}| \cos \varphi \\ \bar{a} \cdot \bar{a} &= |\bar{a}| |\bar{a}| \cos 0 = |\bar{a}|^2 \\ &\Rightarrow |\bar{a}| = \sqrt{\bar{a} \cdot \bar{a}} \end{aligned}$$


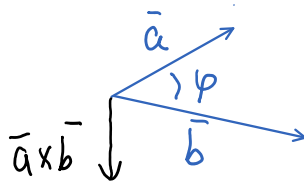
VAIHDANNAINEN: $\bar{a} \cdot \bar{b} = \bar{b} \cdot \bar{a}$

$$\bar{a} \cdot \bar{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$$

$$\begin{aligned} \bar{a} &= a_x \bar{u}_x + a_y \bar{u}_y + a_z \bar{u}_z \\ \bar{b} &= b_x \bar{u}_x + b_y \bar{u}_y + b_z \bar{u}_z \end{aligned}$$

Ristitulo

$$|\bar{a} \times \bar{b}| = |\bar{a}| |\bar{b}| \sin \varphi$$



VASTAVAIHDANNAINEN

$$\bar{a} \times \bar{b} = -\bar{b} \times \bar{a}$$

bac-cab-sääntö

$$\bar{a} \times (\bar{b} \times \bar{c}) = \bar{b} (\bar{a} \cdot \bar{c}) - \bar{c} (\bar{a} \cdot \bar{b})$$

$$(\bar{a} \times \bar{b}) \times \bar{c} \neq \bar{a} \times (\bar{b} \times \bar{c})$$

$$\begin{aligned} &\downarrow \\ &\bar{a} \\ &\underbrace{\hspace{1cm}} \\ &\bar{a} \times \bar{a} = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\downarrow \\ &\bar{a} \\ &\bar{a} (\bar{a} \cdot \bar{c}) - \bar{c} (\bar{a} \cdot \bar{a}) \neq 0 \end{aligned}$$

Koordinaatit

z
1

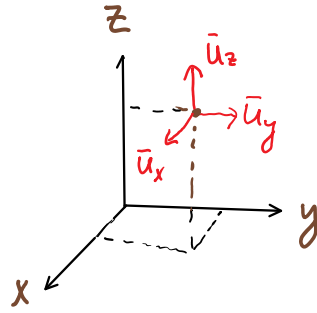
Koordinaatistot

Kartesinen koordinaatisto

x, y, z

$\vec{a} = a_x \vec{u}_x + a_y \vec{u}_y + a_z \vec{u}_z$

$a_x = \vec{u}_x \cdot \vec{a}$



$\vec{u}_x \cdot \vec{u}_x = 1$

$\vec{u}_x \cdot \vec{u}_y = 0$

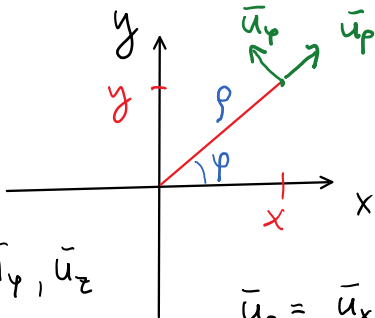
$\vec{u}_x \times \vec{u}_y = \vec{u}_z$

$\vec{u}_y \times \vec{u}_x = -\vec{u}_z$

$\vec{u}_z \times \vec{u}_y = -\vec{u}_x$
etc.

Sylinterikoordinaatisto

(ρ, φ, z)



$\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$
 $\tan \varphi = y/x$

$\vec{u}_\rho, \vec{u}_\varphi, \vec{u}_z$

$\vec{u}_\rho = \vec{u}_x \cos \varphi + \vec{u}_y \sin \varphi$

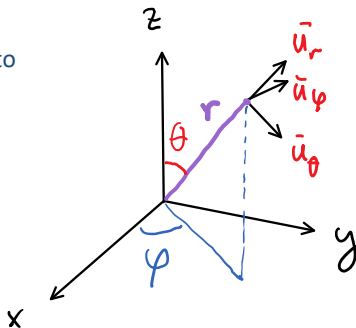
$\vec{u}_\varphi = -\vec{u}_x \sin \varphi + \vec{u}_y \cos \varphi$

$\vec{u}_\rho = 1 \cdot \vec{u}_\rho + 0 \cdot \vec{u}_\varphi + 0 \cdot \vec{u}_z$

$\begin{pmatrix} f_x \\ f_y \\ f_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_\rho \\ f_\varphi \\ f_z \end{pmatrix}$
 $\begin{pmatrix} f_\rho \\ f_\varphi \\ f_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \\ f_z \end{pmatrix}$

Pallokoordinaatisto

r, θ, φ



$\vec{u}_r \times \vec{u}_\theta = \vec{u}_\varphi, \quad \vec{u}_\theta \times \vec{u}_\varphi = \vec{u}_r, \quad \vec{u}_\varphi \times \vec{u}_r = \vec{u}_\theta$

$\vec{u}_r = \vec{u}_z \cos \theta + \vec{u}_x \sin \theta \cos \varphi + \vec{u}_y \sin \theta \sin \varphi$

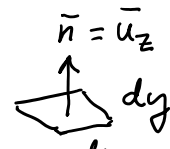
Muunnoskaavat

Kaavakokoelma

Viiva-alkio

Pinta-alkio

$dS = dx dy$

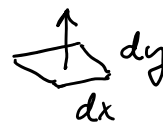
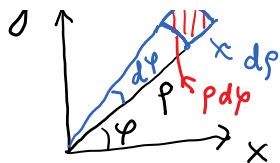


$$dS = dx dy$$

$$\frac{dy}{dx} \square$$



$$d\vec{S} = \vec{u}_z dx dy$$



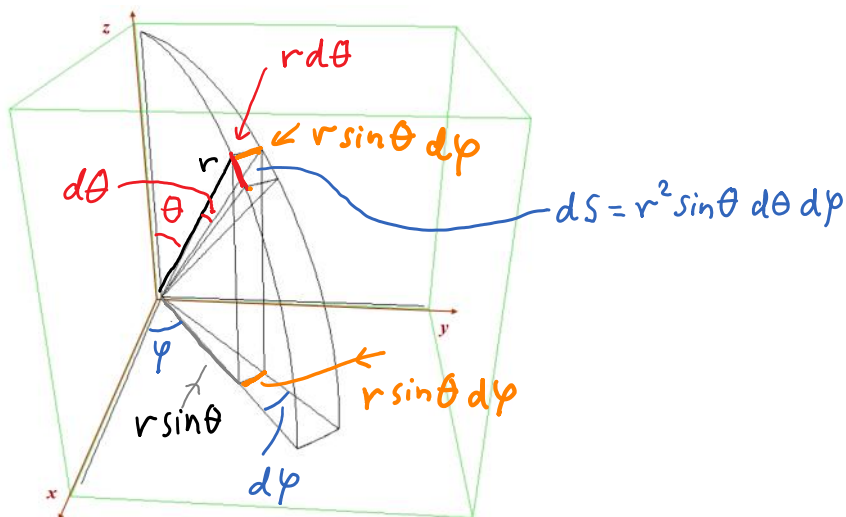
$$d\vec{S} = \vec{u}_z dx dy$$

Tilavuusalkio

$$dV = dx dy dz$$

$$dV = \rho dr d\theta d\phi$$

$$dV = r^2 \sin\theta dr d\theta d\phi$$



$$\int_S \underbrace{\vec{j} \cdot \vec{dS}}_{|\vec{j}| dS \cos\phi} \vec{n} dS$$

