

## 1.6. Потенциал электростатического поля.

### 1.6.1. Потенциал.

В предыдущем параграфе получили выражение для работы по перенесению заряда  $q_0$  из точки  $r_1$  в точку  $r_2$  в поле неподвижного точечного заряда  $q$ :

$$A_{12} = q_0 \left( \frac{q}{r_1} - \frac{q}{r_2} \right) = q_0 (\varphi_1 - \varphi_2) = W_1 - W_2, \quad (1.6.1)$$

где потенциальная энергия заряда  $W$  в электрическом поле определяется через *потенциал*  $\varphi$ :

$$W = q_0 \varphi \quad (1.6.2)$$

Разность потенциалов между двумя пространственными точками можно записать:

$$\varphi_1 - \varphi_2 = \int_1^2 \vec{E} d\vec{r} \quad (1.6.3)$$

Потенциал – *энергетическая характеристика электрического поля*. Потенциал поля, как и потенциальная энергия, определяется с точностью до постоянной величины. Так, потенциал поля точечного заряда в точке, находящейся на расстоянии  $r$  от заряда, имеет вид:

$$\varphi = \frac{q}{r} + const \quad (1.6.4)$$

Обычно константу выбирают так, чтобы на бесконечности ( $r \rightarrow \infty$ ) потенциал равнялся нулю, т.е.

$$\varphi = \frac{q}{r} \quad (1.6.5)$$

Напомним, что определение потенциала с точностью до постоянной величины никак не сказывается при описании взаимодействия между зарядами, поскольку физическое значение имеет только разность потенциалов.

**Примечание 1.** В системе СИ потенциал поля точечного заряда записывается  $\varphi = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 r}$

Из принципа суперпозиции следует, что свойство потенциальности справедливо для электрического поля любой системы или конфигурации неподвижных зарядов. Тогда потенциал поля системы зарядов в выбранной точке  $P$  (рис. 6.1) определяется:

$$\varphi = \sum_i \frac{q_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|} \quad (1.6.6)$$

где  $r_i$  – расстояние от начала системы отсчета до выбранного  $i$ -го заряда,  $\vec{r}$  – координата точки наблюдения (рис. 6.1),  $|\vec{r} - \vec{r}_i|$  – расстояние от точки наблюдения до выбранного заряда.

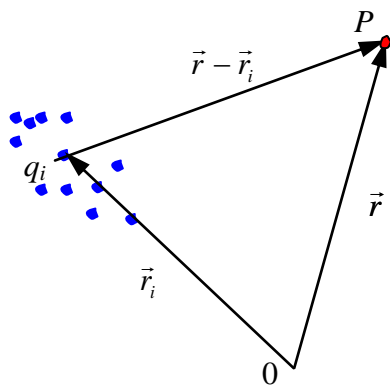


Рис. 6.1.

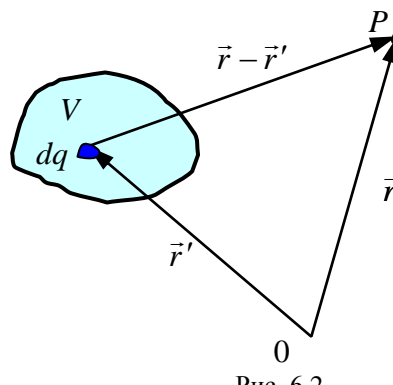


Рис. 6.2.

В случае непрерывного распределения заряда потенциал в точке наблюдения определяется через интегралы по поверхности или объему, где существует распределение зарядов. Тогда имеем 2 случая:

а) если имеется объемная плотность заряда  $\rho = \rho(\vec{r}')$  (см рис. 6.2), то потенциал равен интегралу по объему, где имеются заряды

$$\varphi = \int_V \frac{dq}{|\vec{r} - \vec{r}'|} = \int_V \frac{\rho(\vec{r}')dV'}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \quad (1.6.7)$$

б) если имеется поверхностная плотность заряда  $\sigma = \sigma(\vec{r}')$ , то потенциал выражается через интеграл по поверхности

$$\varphi = \int_S \frac{dq}{|\vec{r} - \vec{r}'|} = \int_S \frac{\sigma(\vec{r}')dS'}{|\vec{r} - \vec{r}'|}, \quad (1.6.8)$$

Напомним, что потенциал скалярная величина и в формулах (1.6.6) - (1.6.8) имеем алгебраическое сложение вклада от положительных и отрицательных зарядов.

Единицы потенциала электрического поля.

В системе *CGSE* единица потенциала выбирается исходя из формулы (1.6.5) –  $1CGSE_\varphi$ , при этом  $1CGSE_\varphi = 1CGSE_q / \text{см}$ .

В системе *СИ* единица потенциала есть *Вольт*:  $1B = 1 \text{ Дж} \cdot \text{Кл}^{-1}$ . Связь между этими единицами имеет вид:

$$1CGSE_\varphi = 300B$$

Отметим, что единица потенциала в системе *CGSE* существенно больше единицы потенциала в Вольтах.

### 1.6.2. Связь напряженности и потенциала. Уравнение Пуассона.

Из курса механики мы знаем, что сила есть градиент от потенциальной энергии

$$\vec{F} = -\text{grad}W \quad (1.6.9)$$

Пользуясь определениями (1.6.1)-(1.6.2), получаем связь между потенциалом и напряженностью поля:

$$\vec{E} = -\text{grad}\varphi = -\nabla\varphi \quad (1.6.10)$$

Возьмем дивергенцию от обеих частей уравнения (1.6.10) и воспользуемся представлением, что дивергенция от вектора есть ничто иное, как скалярное произведение оператора градиента на этот вектор:

$$\text{div}\vec{E} \equiv (\vec{\nabla}, \vec{E}) = -(\vec{\nabla}, \vec{\nabla})\varphi \equiv -\text{div}(\text{grad}\varphi)$$

Далее воспользуемся теоремой Гаусса для вектора  $\vec{E}$  в дифференциальной форме (1.4.13), тогда получаем:

$$(\vec{\nabla}, \vec{E}) = 4\pi\rho = -(\vec{\nabla}, \vec{\nabla})\varphi \quad (1.6.11)$$

Распишем подробнее скалярное произведение двух операторов градиента и введем *оператор Лапласа*  $\Delta$ :

$$(\vec{\nabla}, \vec{\nabla}) = \left( \vec{e}_x \frac{\partial}{\partial x} + \vec{e}_y \frac{\partial}{\partial y} + \vec{e}_z \frac{\partial}{\partial z}, \vec{e}_x \frac{\partial}{\partial x} + \vec{e}_y \frac{\partial}{\partial y} + \vec{e}_z \frac{\partial}{\partial z} \right) = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \equiv \Delta \quad (1.6.12)$$

Итак, получаем *уравнение Пуассона*, определяющее связь между распределением заряда и потенциалом:

$$\Delta\varphi = -4\pi\rho \quad (1.6.13)$$

Или в подробной записи имеем:

$$\frac{\partial^2\varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2\varphi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2\varphi}{\partial z^2} = -4\pi\rho \quad (1.6.14)$$

Это одно из основных уравнений электростатики, с помощью которого определяется потенциал электрического поля по заданному распределению (плотности) заряда.

В физике часто строятся поверхности постоянного потенциала – так называемые, *эквипотенциальные поверхности*. Силовые линии электрического поля направлены перпендикулярно к эквипотенциальным поверхностям.

Примечание 2. В системе *СИ* уравнение Пуассона записывается  $\Delta\phi = -\rho/\epsilon_0$

1.6.3. Примеры вычисления потенциала.

А. Вычислим потенциал, создаваемый шаром радиуса  $R$ , и равномерно заряженным с объемной плотностью заряда  $\rho$ . Будем вычислять потенциал  $\varphi(\vec{r})$  как работу по перенесению единичного заряда из бесконечности в точки, расположенные вне ( $r > R$ ) и внутри ( $r < R$ ) заряженного шара. В §1.3 получили, что напряженность электрического поля вне равномерно заряженного шара равна

$$E = \frac{q}{r^2} = \frac{4}{3} \frac{\pi R^3 \rho}{r^2},$$

а напряженность электрического поля внутри шара равна:

$$E = \frac{4}{3} \pi \rho r$$

Работа по перенесению единичного заряда из бесконечности (где поле равно 0) в точку вне шара  $r > R$  мы уже определяли ранее и она равна:

$$A_{\infty r} = \varphi(r) = -\int_{\infty}^r \vec{E} d\vec{r} = -\int_{\infty}^r E dr = -\int_{\infty}^r \frac{q}{r^2} dr = \frac{q}{r} = \frac{4}{3} \pi R^3 \frac{\rho}{r} \quad \text{при } r > R \quad (1.6.15)$$

Таким образом, вне шара и на его поверхности получаем выражение для потенциала такое же как для потенциала точечного заряда, сосредоточенного в центре шара. В частности при  $r = R$  имеем

$$\varphi(r = R) = \frac{q}{R}.$$

Для определения потенциала внутри шара к работе по перенесению заряда из бесконечности до поверхности шара необходимо добавить работу сил электрического поля от его поверхности до точки внутри шара  $r < R$ . Сосчитаем эту работу, подставляя напряженность электрического поля внутри шара:

$$A_{Rr} = -\int_R^r \vec{E} d\vec{r} = -\frac{4}{3} \pi \rho \int_R^r r dr = -\frac{4}{3} \pi \rho \frac{r^2 - R^2}{2} = \frac{4}{3} \pi \rho R^3 \frac{R^2 - r^2}{2R^3} = \frac{q}{2R^3} (R^2 - r^2) \quad (1.6.16)$$

Итак, потенциал поля заряженного шара внутри его равен:

$$\varphi(r) = \frac{q}{R} + \frac{q}{2R^3} (R^2 - r^2) = \frac{q}{2R} \left( 3 - \frac{r^2}{R^2} \right) \quad \text{при } r < R \quad (1.6.17)$$

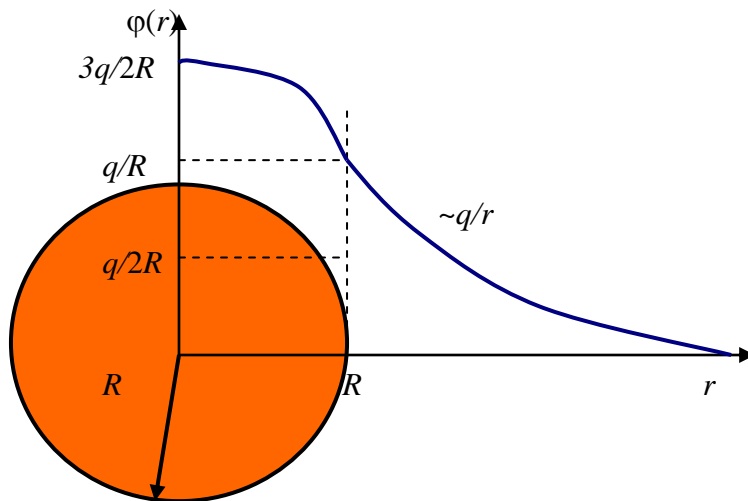


Рис. 6.3

Примерная зависимость  $\varphi(r)$  потенциала от расстояния до центра заряженного шара представлена на рис. 6.3.

Б. Сосчитаем потенциал в центре полусферы радиуса  $R$ , если ее поверхность заряжена с постоянной поверхностной плотностью электрического заряда  $\sigma = const$ . В этом случае считаем потенциал как алгебраическую сумму потенциалов, создаваемых точечными зарядами. Таким образом мы находим потенциал с точностью до постоянной.

Выберем элемент поверхности  $dS$ , находящийся под углом  $\theta$  к оси симметрии (см рис. 6.4) и под

углом  $\varphi$  к произвольно направленной оси  $x$  и имеющий заряд

$$dq = \sigma dS = \sigma R^2 \sin \theta d\theta d\varphi$$

Рассматривая этот заряд как точечный, запишем его вклад в потенциал в центре полусферы:

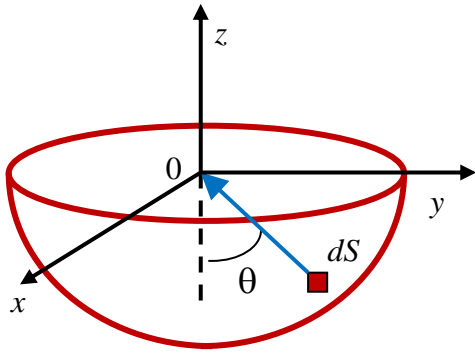


Рис. 6.4

$$d\varphi = \frac{\sigma dS}{R} = \sigma R \sin \theta d\theta d\varphi \quad (1.6.18)$$

Интегрируя по всей поверхности полусферы, получаем полный потенциал:

$$\varphi = R\sigma \int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta \int_0^{2\pi} d\varphi = 2\pi\sigma R \quad (1.6.19)$$

Если известен полный (и равномерно распределенный) заряд на полусфере,

$$q = 2\pi R^2 \sigma$$

то можно получить простой и вполне очевидный результат для потенциала, создаваемый полусферой:

$$\varphi = \frac{q}{R} \quad (1.6.20)$$

Отметим, что мы суммировали потенциалы, создаваемые точечными зарядами, для которых потенциал на бесконечности равен нулю. Поэтому и окончательный результат (1.6.20) также определяет потенциал в точке O относительно потенциала на бесконечности, равного нулю.

Если имеется неравномерное распределение заряда по поверхности, то необходимо сосчитать соответствующие интегралы в (1.6.19). Определение потенциала в других точках производится численным интегрированием по всей поверхности полусферы.