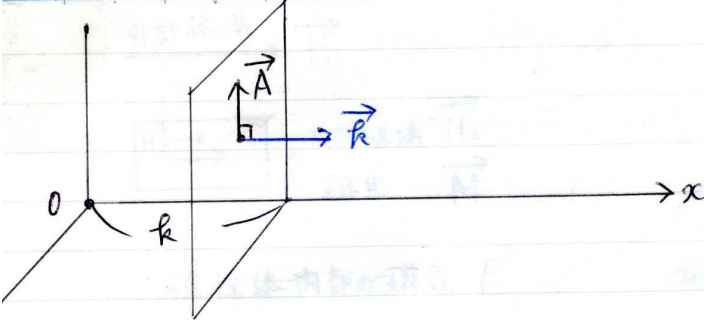
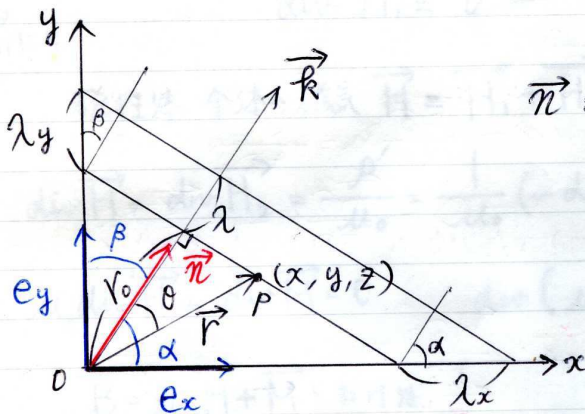


[電磁波の表し方]



x 軸方向に進む平面波の一般式

$$\vec{A} = \vec{A}_0 \sin(\omega t - kx) \quad \text{--- ①} \quad \left(k = \frac{2\pi}{\lambda} \text{ とする} \right)$$

 $\vec{n}$: 平面波の進行方向の法線単位ベクトル

$$\vec{n} = (\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma)$$

$$\lambda_x \cos \alpha = \lambda \quad \text{より} \quad \lambda_x = \frac{\lambda}{\cos \alpha} \quad \text{--- ②}$$

同様に

$$\lambda_y = \frac{\lambda}{\cos \beta} \quad \lambda_z = \frac{\lambda}{\cos \gamma} \quad \text{--- ③}$$

$$\text{波数 } k = \frac{2\pi}{\lambda} \text{ より}$$

$$\begin{aligned} k_x &= \frac{2\pi}{\lambda_x} = \frac{2\pi}{\lambda} \cos \alpha & k_y &= \frac{2\pi}{\lambda_y} = \frac{2\pi}{\lambda} \cos \beta & k_z &= \frac{2\pi}{\lambda_z} \\ &= k \cos \alpha & &= k \cos \beta & &= \frac{2\pi}{\lambda} \cos \gamma \\ & & & & &= k \cos \gamma \end{aligned} \quad \text{--- ④}$$

単位ベクトルを $\vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z$ とおくと

$$\vec{k} = k_x \vec{e}_x + k_y \vec{e}_y + k_z \vec{e}_z \text{ と定義すれば}$$

$$= k \cos \alpha \vec{e}_x + k \cos \beta \vec{e}_y + k \cos \gamma \vec{e}_z$$

$$\vec{k} = k \{ \cos \alpha \vec{e}_x + \cos \beta \vec{e}_y + \cos \gamma \vec{e}_z \} = k \cdot \vec{n} \quad \text{--- ⑤}$$

$\vec{k}$ は 波数とその伝播方向を示すベクトル $\rightarrow$ **波数ベクトル**

平面波 $\vec{A}$ を $\vec{n}$ 角 周波数 ω の正弦波とすると、原点 O から波面までの時刻 t における垂直距離を r_0 とすれば

$$\vec{A} = \vec{A}_0 \sin(\omega t - k r_0) \text{ と書ける --- ⑥} \quad \vec{A}_0 \text{ は振幅}$$

この位相中の $k r_0$

平面波の一点 P の 原点 O からの位置ベクトルを $\vec{OP} = \vec{r}$ とすれば

$P(x, y, z)$

$$k r_0 = k r \cos \theta = \vec{k} \cdot \vec{r} = \underbrace{k \cdot \vec{n}}_{\vec{k}} \cdot \vec{r} = k_x x + k_y y + k_z z \quad \text{--- ⑦}$$

θ は $\vec{k}$ と $\vec{r}$ のなす角

$$\therefore \vec{A} = \vec{A}_0 \sin(\omega t - k r_0) = \vec{A}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \quad \text{--- ⑧}$$

$$\text{伝播速度 } v = \frac{\lambda}{T} = \frac{\frac{\lambda}{2\pi}}{\frac{T}{2\pi}} = \frac{\omega}{k}$$

$$\vec{v} = \frac{\omega}{k} \vec{n} = \frac{\omega}{k} \frac{\vec{k}}{k} = \frac{\omega}{k^2} \vec{k} \quad \text{--- ⑨}$$

Maxwell equation より ① ~ ④

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{div } \vec{D} = \rho \quad (\text{真電荷}) - ① \\ \text{div } \vec{B} = 0 - ② \\ \text{rot } \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} - ③ \\ \text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} - ④ \end{array} \right. \quad \text{また} \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{D} = \epsilon \vec{E} - ⑤ \\ \vec{B} = \mu \vec{H} - ⑥ \\ \vec{j} = \sigma \vec{E} - ⑦ \end{array} \right.$$

簡単の為に 空間において $\rho=0$ $\vec{j}=0$ $\epsilon = \text{一定}$ $\mu = \text{一定}$

① ~ ④ は

$$\begin{aligned} \text{div } \vec{D} &= 0 - ⑧ & \epsilon \text{div } \vec{E} &= 0 & \text{div } \vec{E} &= 0 - ⑧' \\ \text{div } \vec{B} &= 0 - ② & \mu \text{div } \vec{H} &= 0 & \text{div } \vec{H} &= 0 - ⑨' \\ \text{rot } \vec{H} &= \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = \epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} - ⑩ \\ \text{rot } \vec{E} &= -\mu \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} - ⑪ \end{aligned}$$

⑩ と ⑪ で微分する

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t} \text{rot } \vec{H} &= \text{rot } \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} \\ \text{⑩ 式は} \rightarrow \text{rot } \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} &= \epsilon \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} - ⑫ \text{ とする} \end{aligned}$$

⑪ の両辺の rot とすると

$$\begin{aligned} \text{rot rot } \vec{E} &= -\mu \text{rot } \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} \\ \text{grad}(\text{div } \vec{E}) - \nabla^2 \vec{E} &= -\mu \epsilon \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} \\ \downarrow 0 \\ \therefore -\nabla^2 \vec{E} &= -\epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} \\ \nabla^2 \vec{E} &= \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} - ⑬ \end{aligned}$$

⑩ の両辺を t で微分する

$$\frac{\partial}{\partial t} \text{rot} \vec{E} = -\mu \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2}$$

$$\text{rot} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = -\mu \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \quad (14)$$

⑪ の両辺の rot をとると

$$\text{rot} \text{rot} \vec{H} = \text{rot} \left(\epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right) = \epsilon \text{rot} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = -\epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \quad (15)$$

$$\text{grad}(\text{div} \vec{H}) - \nabla^2 \vec{H} = -\epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \quad (16)$$

$$-\nabla^2 \vec{H} = -\epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \quad (17)$$

$$\nabla^2 \vec{H} = \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \quad (18)$$

(13) (18) は波動方程式

(13), (18) の解を

$$\vec{E} = \vec{E}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \quad (19)$$

$$\vec{H} = \vec{H}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \quad (20)$$

の平面波として、 $\vec{E}_0, \vec{H}_0$ の性質を調べる。

$$\text{div} \vec{E} = \text{div} \vec{E}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) + \vec{E}_0 \cdot \nabla (\sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}))$$

$$= (E_{0x} \vec{e}_x + E_{0y} \vec{e}_y + E_{0z} \vec{e}_z) \cdot (-k_x \vec{e}_x - k_y \vec{e}_y - k_z \vec{e}_z) \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r})$$

$$= -(+k_x E_{0x} + k_y E_{0y} + k_z E_{0z}) \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) = 0$$

$$\therefore -\vec{k} \cdot \vec{E}_0 \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) = 0$$

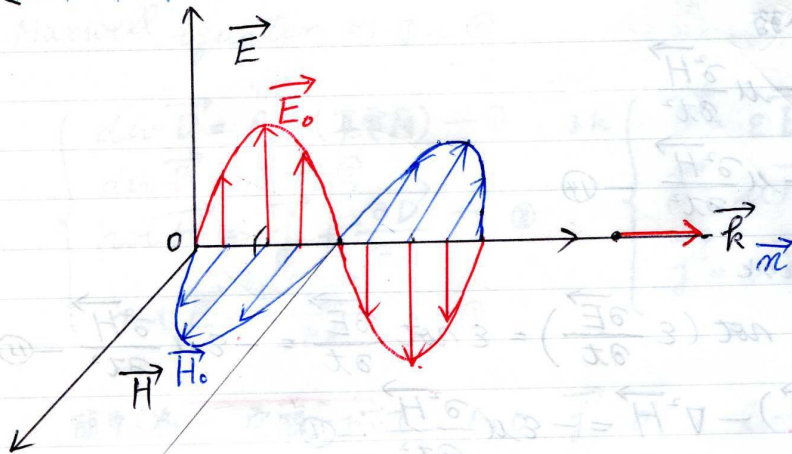
$$\therefore \vec{k} \cdot \vec{E}_0 = 0 \quad (21)$$

$$\vec{k} \cdot \vec{H}_0 = 0 \quad (22)$$

同様に $\text{div} \vec{H} = 0$ から

$$\begin{cases} \vec{k} \perp \vec{E}_0 \\ \vec{k} \perp \vec{H}_0 \end{cases}$$

[電場と磁場の直交性]



⑭, ⑳ と ⑩, ⑪ に代入する

$$\text{rot}(\vec{H}_0 \cdot \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r})) = \epsilon \frac{\partial}{\partial t} (\vec{E}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r})) \quad (23)$$

$$\text{rot} \{ \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \cdot \vec{H}_0 \} = \epsilon \frac{\partial}{\partial t} \{ \vec{E}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \} \quad (24)$$

$$\nabla \{ \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \} \times \vec{H}_0 + \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \cdot \text{rot} \vec{H}_0$$

$$-\vec{k} \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \times \vec{H}_0 = \epsilon \{ \vec{E}_0 \omega \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \}$$

$$\vec{H}_0 \times \vec{k} \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) = \omega \epsilon \vec{E}_0 \cos(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r})$$

$$\therefore \vec{H}_0 \times \vec{k} = \omega \epsilon \vec{E}_0 \quad (25)$$

$$\text{rot} \{ \vec{E}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \} = -\mu \frac{\partial}{\partial t} \{ \vec{H}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \}$$

②④と同様に

$$\text{rot} \{ \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \cdot \vec{E}_0 \} = -\mu \frac{\partial}{\partial t} \{ \vec{H}_0 \sin(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r}) \}$$

$$\begin{aligned}\vec{E}_0 \times \vec{k} &= -\omega \mu \vec{H}_0 \\ -\vec{k} \times \vec{E}_0 &= -\omega \mu \vec{H}_0 \quad \therefore \vec{k} \times \vec{E}_0 = \omega \mu \vec{H}_0 \quad (26)\end{aligned}$$

$\therefore \vec{E}_0, \vec{H}_0, \vec{k}$ は右手系である.

$$v = \frac{\omega}{k} \quad v = \frac{1}{\sqrt{\epsilon \mu}} \quad \text{より}$$

$$\frac{1}{\sqrt{\epsilon \mu}} = \frac{\omega}{k} \quad \omega = \frac{k}{\sqrt{\epsilon \mu}} \quad (27)$$

(27) を (26) に代入すると

$$\vec{H}_0 \times \vec{k} = \frac{k \epsilon}{\sqrt{\epsilon \mu}} \vec{E}_0 = k \sqrt{\frac{\epsilon}{\mu}} \vec{E}_0 \quad (28)$$

$$\vec{H}_0 \times \frac{\vec{k}}{k} = \sqrt{\frac{\epsilon}{\mu}} \vec{E}_0 \quad (28)$$

(28) に $\vec{n} = \frac{\vec{k}}{k}$ を代入

$$\vec{k} \times \vec{E}_0 = \frac{k \mu}{\sqrt{\epsilon \mu}} \vec{H}_0 = k \sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}} \vec{H}_0$$

$$\frac{\vec{k}}{k} \times \vec{E}_0 = \sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}} \vec{H}_0 \quad (29)$$

$$\therefore |E_0| = \sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}} |H_0| \quad \therefore \frac{|E_0|}{|H_0|} = \sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}} = Z \quad (30)$$

(26) より

$$\vec{E}_0 \cdot (\vec{k} \times \vec{E}_0) = \omega \mu \vec{E}_0 \cdot \vec{H}_0$$

$$\vec{k} \cdot (\vec{E}_0 \times \vec{E}_0) = \omega \mu \vec{E}_0 \cdot \vec{H}_0$$

$$\therefore \vec{E}_0 \cdot \vec{H}_0 = 0 \quad (31)$$