

Maxwell - egyenletek

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

Descartes-ben

$$\text{rot } \vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ v_x & v_y & v_z \end{vmatrix}$$

$$\text{div } \vec{v} = \frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z}$$

$$\text{grad } \varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x} \vec{e}_x + \frac{\partial \varphi}{\partial y} \vec{e}_y + \frac{\partial \varphi}{\partial z} \vec{e}_z$$

$\int \vec{E} \cdot d\vec{A}$

$\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$ Lorentz-törvény
a kápus. a gerj. mennyiség
és a telj. között.

rotáció

$$\lim_{\Delta A \rightarrow 0} \frac{\oint \vec{v} \cdot d\vec{l}}{\Delta A} = \text{rot } \vec{v} = \vec{\omega}$$

• Stokes-t.

$$\int_A \text{rot } \vec{v} \cdot d\vec{A} = \oint_L \vec{v} \cdot d\vec{l}$$

divergencia

$$\lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{\oint \vec{v} \cdot d\vec{A}}{\Delta V} = \text{div } \vec{v} = \vec{\nabla} \cdot \vec{v}$$

Gauss-t.

$$\int_V \text{div } \vec{v} \cdot dV = \oint_S \vec{v} \cdot d\vec{A}$$

Anyagjellemzők:

$$\vec{B} = \mu \vec{H}, \quad \vec{D} = \epsilon \vec{E}$$

$$\vec{J} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_b) + \vec{J}_b$$

$$w = \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} + \frac{1}{2} \vec{H} \cdot \vec{B}$$

Anyagjellemzők értelmezése

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

$$\vec{M}(\vec{H}) = (\mu_r - 1) \vec{H} \Rightarrow \vec{B} = \mu_0 \mu_r \vec{H}$$

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

Mikroszkopikus M. E

$$\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \vec{J} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \quad H, D \text{ helyett } B, E$$

$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

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

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

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \frac{\partial \vec{P}}{\partial t}$$

$$\vec{H} = \frac{\vec{B}}{\mu_0} - \vec{M}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{rot } \frac{\vec{B}}{\mu_0} - \text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \frac{\partial \vec{P}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } (\epsilon_0 \vec{E} + \vec{P}) = \rho$$

$$\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \vec{J} + \mu_0 \text{rot } \vec{H} + \mu_0 \frac{\partial \vec{P}}{\partial t} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

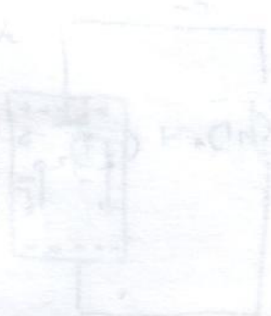
$$\text{div } \vec{P}$$

$$\vec{J}(\vec{r}) = \text{rot } (\text{curl } \vec{A}) = \text{rot } (\text{grad } \vec{A} - \text{Helmholtz})$$

Differentialgleichungen für die Felder

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

Erweiterung



$$\vec{D} = \epsilon_0 \text{rot } (\text{curl } \vec{A}) = \epsilon_0 \text{rot } (\text{grad } \vec{A} - \text{Helmholtz})$$

Aufgabe 1

2. EA

Anyagjellemzők

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

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

Anyagok jellemzése:

- 1) • izotrop

$$\vec{D} = \underline{\underline{\epsilon}} \vec{E}; \quad \vec{B} = \underline{\underline{\mu}} \vec{H}$$

- 2) • Anizotrop

$$\vec{D} = \underline{\underline{\epsilon}} \vec{E}; \quad \vec{B} = \underline{\underline{\mu}} \vec{H} \quad \underline{\underline{\epsilon}}, \underline{\underline{\mu}} \text{ mátrixok.}$$

- Bian izotrop

$$\vec{D} = \underline{\underline{\epsilon}} \vec{E} + \vec{H} \quad \text{Magnetoelektronikus eltolás nem csak a}$$

vill. terevérményre függvény.

$$\vec{B} = \underline{\underline{\mu}} \vec{H} + \vec{E}$$

0)

- Lineáris

$$\vec{D}_1 = F_D(\vec{E}_1)$$

$$\vec{D}_2 = F_D(\vec{E}_2)$$

$$\Rightarrow F_D(c_1 \vec{E}_1 + c_2 \vec{E}_2) = c_1 \vec{D}_1 + c_2 \vec{D}_2$$

- Nem lineáris

Ami nem lineáris.

2, Időbeli diszperzió

$$\bar{P}(\vec{r}, t) = \epsilon_0 \int_{-\infty}^t \underline{R}(\vec{r}, t+\tau) \underline{E}(\vec{r}, \tau) d\tau \Rightarrow \hat{P}(\vec{r}, \omega) = \epsilon_0 \underbrace{\hat{R}(\vec{r}, \omega)}_{\underline{E}(\vec{r}, \omega)} \hat{E}(\vec{r}, \omega)$$

Lin. anyag esetén

$$\mathcal{F}\{P(\vec{r}, t)\} = \hat{P}(\vec{r}, \omega)$$

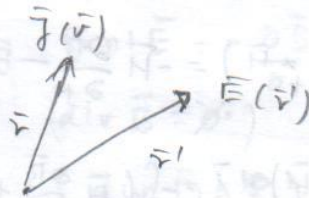
$$\mathcal{F}\{R(\vec{r}, t)\} = \hat{R}(\vec{r}, \omega)$$

$$\mathcal{F}\{E(\vec{r}, t)\} = \hat{E}(\vec{r}, \omega)$$

tehát \underline{E} frekvencia függő \rightarrow minden esetben

3, Térbeli diszperzió

$$\bar{J}(\vec{r}) = \int_V \underline{K}(\vec{r}, \vec{r}') \cdot \underline{E}(\vec{r}') dV'$$

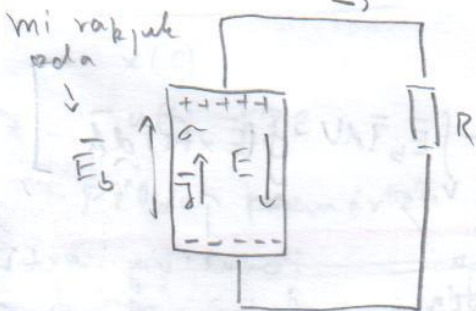


Differenciális Ohm-tör.

$$\bar{J} = \sigma(\underline{E} + \underline{E}_b) + \bar{J}_b$$

E_b értelmezése

$$\bar{J} = \sigma(\underline{E} + \underline{E}_b)$$



Energia

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \quad | \quad \vec{E} \quad \vec{H} \text{ rot } \vec{E} - \vec{E} \text{ rot } \vec{H} = -H \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} - \vec{E} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} - \vec{E} \vec{j}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad | \quad \vec{H} \quad \left[\text{div}(\vec{E} \times \vec{H}) = \vec{H} \text{ rot } \vec{E} - \vec{E} \text{ rot } \vec{H} \right]$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

$$\vec{D} = \epsilon \vec{E}, \quad \vec{B} = \mu \vec{H} \quad \Rightarrow \quad \vec{E} = \frac{\vec{j}}{\sigma} - \frac{\vec{j}_b}{\sigma} - \vec{E}_b$$

$$\vec{j} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_b) + \vec{j}_b$$

$$\text{div}(\vec{E} \times \vec{H}) = -\vec{H} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} - \vec{E} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} - \frac{\vec{j}^2}{\sigma} + \frac{\vec{j}_b \vec{j}}{\sigma} + \vec{E}_b \vec{j} \quad | \quad \int_V$$

V - + kōrre
- veur

$$\oint_A (\vec{E} \times \vec{H}) \cdot d\vec{A} = - \int_V \left(\vec{H} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} + \vec{E} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \right) dV - \int_V \frac{\vec{j}^2}{\sigma} dV + \int_V \frac{\vec{j}_b \vec{j}}{\sigma} dV + \int_V \vec{E}_b \vec{j} dV$$

$$- \int_V \left(\vec{H} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} + \vec{E} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \right) dV = \int_V \frac{\vec{j}^2}{\sigma} dV - \int_V \frac{\vec{j}_b \vec{j}}{\sigma} dV - \int_V \vec{E}_b \vec{j} dV + \oint_A \vec{E} \times \vec{H} \cdot d\vec{A}$$

teij sürüsölg

w_m

$$\vec{H} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = \mu \vec{H} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \frac{1}{2} \mu H^2 = \frac{\partial}{\partial t} \frac{1}{2} \mu \vec{H} \cdot \vec{B}$$

$$w_e = \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D}$$

$$\left[\frac{\partial}{\partial t} \int_V \left(\frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} + \frac{1}{2} \mu \vec{H} \cdot \vec{B} \right) dV = \int_V \frac{\vec{j}^2}{\sigma} dV - \int_V \frac{\vec{j}_b \vec{j}}{\sigma} dV - \int_V \vec{E}_b \vec{j} dV + \oint_A (\vec{E} \times \vec{H}) \cdot d\vec{A} \right]$$

↑
usah pozitív
scale-hä

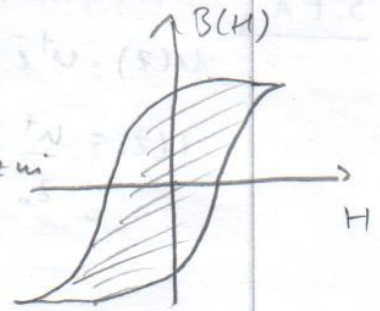
↑
beiktatou
ávamörisölg
+el pozitívne

↑
Pointing-vektor
elsigärzoua enng.

$$\bar{H} \frac{\partial \bar{B}}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \int_0^{\bar{B}} \bar{H} d\bar{B} = \frac{\partial w_1}{\partial t} \Rightarrow \Delta w_m = \int_{B_1}^{B_2} \bar{H} d\bar{B}$$

$$\bar{E} \frac{\partial \bar{D}}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \int_0^{\bar{D}} \bar{E} d\bar{D} = \frac{\partial w_2}{\partial t}$$

Megtudjuk határozni a teljes sűrűséget változások



$$w = \frac{1}{2} \bar{E} \bar{D} + \frac{1}{2} \bar{H} \bar{B}$$

Térjellemzők viselkedése közegek határain

$\textcircled{1}$ $\epsilon_1, \mu_1, \sigma_1$	$\textcircled{2}$ $\epsilon_2, \mu_2, \sigma_2$	\bar{e}_n	$\bar{e}_n \times (\bar{H}_2 - \bar{H}_1) = \bar{k}$ $\bar{e}_n \times (\bar{E}_2 - \bar{E}_1) = \emptyset$ $\bar{e}_n \cdot (\bar{B}_2 - \bar{B}_1) = \emptyset$ $\bar{e}_n \cdot (\bar{D}_2 - \bar{D}_1) = \sigma$	$(\text{rot } \bar{H} = \bar{J} + \frac{\partial \bar{D}}{\partial t})$ $(\text{rot } \bar{E} = -\frac{\partial \bar{B}}{\partial t})$ $(\text{div } \bar{B} = \emptyset)$ $(\text{div } \bar{D} = \rho)$
--	--	-------------	---	--

Példa kezdetiérték-problémára

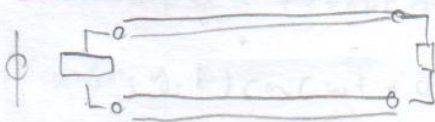
$$\underline{x}' = \underline{A} \underline{x} + \underline{B} u$$

$$\underline{y} = \underline{C}^T \underline{x} + \underline{D} u$$

$$\underline{x}(0)$$

$$u(t) \quad t > 0$$

Példa parabolikus problémára

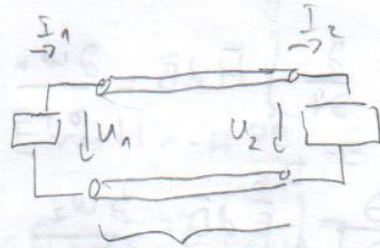


$$\frac{\partial^2 u}{\partial z^2} + \gamma^2 u = 0$$

3. EA

$$u(z) = \bar{u}^+ e^{-\gamma z} + \bar{u}^- e^{\gamma z}$$

$$I(z) = \frac{\bar{u}^+}{Z_0} e^{-\gamma z} - \frac{\bar{u}^-}{Z_0} e^{\gamma z}$$



$$\frac{d^2 u}{dz^2} - \gamma^2 u = 0$$

• tart. belüli diff:

$$-\frac{du}{dz} = (R' + j\omega L') I$$

Paraméterek feladat:

A + tartományon belüli irányos diff. egyenlet, és
fűrész + A tart. határon kívüli tömés

Példa kezdeti évl. feladatra:

$$\underline{x}' = \underline{A} \underline{x} + \underline{B} u$$

$$\underline{y} = \underline{C}^T \underline{x} + \underline{D} u$$

$$\begin{array}{l|l} \underline{x}(t_0) & \underline{x}(t_0) \\ \underline{u}(t) & \underline{u}(t) \end{array} \quad \begin{array}{l} t > t_0 \\ t \geq t_0 \end{array}$$

Időbeli változás kezelése: speciális időfüggések:

$$\text{rot } \vec{H}(\vec{r}, t) = \vec{J}(\vec{r}, t) + \frac{\partial D(\vec{r}, t)}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{E}(\vec{r}, t) = -\frac{\partial \vec{B}(\vec{r}, t)}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B}(\vec{r}, t) = 0$$

$$\text{div } \vec{D}(\vec{r}, t) = \rho(\vec{r}, t)$$

$$\vec{B}(\vec{r}, t) = \mu(\vec{r}) \vec{H}(\vec{r}, t)$$

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

$$\vec{J}(\vec{r}, t) = \sigma(\vec{r}) (\vec{E}(\vec{r}, t) + \vec{E}_b(\vec{r}, t)) + \vec{J}_b(\vec{r}, t)$$

Lineáris esetben elképzelhető, hogy idő és tér koordináták szétválaszthatóak:

$$E(x, y, z, t) = E_x(x, y, z) f_x(t) \bar{e}_x +$$

$$E_y(x, y, z) f_y(t) \bar{e}_y +$$

$$E_z(x, y, z) f_z(t) \bar{e}_z$$

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \vec{E}(\vec{r}) f(t) \text{ kiterjeszthető}$$

Speciális időfüggéselvi

1. időtől független: $\frac{\partial}{\partial t} = 0$

statisztikus: $\text{rot } \vec{H} = \vec{J}$

$\text{rot } \vec{E} = 0$

$\text{div } \vec{B} = 0$

$\text{div } \vec{D} = \rho$

$\epsilon_z + i\gamma$ nem használjuk

2. Szinuszos állandósult állapot.

stabilitás - anyag

külső források

$$\vec{E}(x, y, z, t) = E_x(x, y, z) \cos(\omega t + \varphi_x) \bar{e}_x +$$

$$E_y(x, y, z) \cos(\omega t + \varphi_y) \bar{e}_y +$$

$$E_z(x, y, z) \cos(\omega t + \varphi_z) \bar{e}_z$$

$\omega = \text{állandó}$

$\vec{H}, \vec{B}, \vec{D}, \vec{J}, \vec{J}$

Komplex térerősség

$$E_x(x, y, z) \cos(\omega t + \varphi_x) = \text{Re} \left\{ \tilde{E}_x(x, y, z) e^{j\omega t} \right\}$$

$$\uparrow$$

$$\tilde{E}_x(x, y, z) e^{j\varphi_x}$$

$\epsilon_z + i\gamma$ alahat használjuk.

$$\tilde{\vec{E}}(x, y, z) = \tilde{E}_x(x, y, z) \bar{e}_x + \tilde{E}_y(x, y, z) \bar{e}_y + \tilde{E}_z(x, y, z) \bar{e}_z$$

csak hely függő

$$\vec{E}(x, y, z, t) = \text{Re} \left\{ \tilde{\vec{E}}(x, y, z) e^{j\omega t} \right\}$$

A térerő meg változhat időben egy elipzoides mező.

$$\vec{E} \text{ helyett } \vec{E}$$

időbeli deriválás
szinusz esetben

$$\text{rot } \vec{H}(\vec{r}) = \vec{J}(\vec{r}) + j\omega \vec{D}(\vec{r})$$

$$\text{rot } \vec{E}(\vec{r}) = -j\omega \vec{B}(\vec{r})$$

$$\text{div } \vec{B}(\vec{r}) = 0$$

$$\text{div } \vec{D}(\vec{r}) = \rho(\vec{r})$$

$$P = \text{Re} \left\{ \frac{1}{2} \vec{D} \cdot \vec{I} \right\}$$

$$\frac{1}{T} \int_0^T \cos(\omega t + \varphi_a) \vec{I} \cos(\omega t + \varphi_i) dt = \frac{1}{2} \vec{D} \cdot \vec{I} \cos(\varphi_a - \varphi_i)$$

Maxwell egyenletek szinuszos gerj esetén

$$\text{rot } \vec{H}(\vec{r}) = \vec{J}(\vec{r}) + j\omega \vec{D}(\vec{r})$$

$$\text{rot } \vec{E}(\vec{r}) = -j\omega \vec{B}(\vec{r})$$

$$\text{div } \vec{B}(\vec{r}) = 0$$

$$\text{div } \vec{D}(\vec{r}) = \rho(\vec{r})$$

$$\vec{B} = \mu(\vec{r}) \vec{H}(\vec{r})$$

$$\vec{D} = \epsilon(\vec{r}) \vec{E}(\vec{r})$$

$$\vec{J} = \sigma(\vec{r}) (\vec{E}(\vec{r}) + \vec{E}_b(\vec{r})) + \vec{J}_b(\vec{r})$$

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \text{Re} \{ \vec{E}(\vec{r}) e^{j\omega t} \}$$

↑
időfü.

↑
komplex kiegészítők

Alapvető állapot szinuszos gerj esetén:
• A kimenet is periodikus

rossz vezetőben ($\sigma \ll \omega \epsilon$)

$$\text{rot } \vec{H} = \sigma \vec{E} + j\omega \epsilon \vec{E} \quad (\vec{J}_b = 0, \vec{E}_b = 0) \quad \text{nem nagyon vannak a számok}$$

$$\text{rot } \vec{H} = (\sigma + j\omega \epsilon) \vec{E} = j\omega \left(\epsilon - j \frac{\sigma}{\omega} \right) \vec{E}$$

$\hat{\epsilon}$ - komplex permittivitás

$$\hat{\epsilon} = \epsilon' - j\epsilon'' \quad \text{+ } g\delta = \frac{\epsilon''}{\epsilon'} \text{ anyag veszteség}$$

- ϵ, μ, σ frekvencia függőse

Teljesítmény szinuszos gerj. esetén

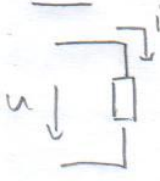
Bev.

$$u(t) = U \cos(\omega t + \varphi)$$

$$P_{T,R} = \frac{1}{2} U I^* = \frac{1}{2} U e^{j\varphi} \cdot \frac{1}{2} e^{-j\vartheta} = \frac{1}{2} U I e^{j(\varphi - \vartheta)}$$

$$i(t) = I \cos(\omega t + \vartheta)$$

$$p(t) = u(t) \cdot i(t)$$



$$P = \frac{1}{T} \int_0^T u(t) \cdot i(t) dt = \frac{1}{2} U I \cos(\varphi - \vartheta)$$

$$\frac{1}{T} \int_0^T \frac{1}{2} \bar{\mathbf{E}}(\bar{\mathbf{r}}, t) \cdot \mathbf{D}(\bar{\mathbf{r}}, t) dt = \text{Re} \left\{ \frac{1}{2} \bar{\mathbf{E}}(\bar{\mathbf{r}}) \cdot \bar{\mathbf{D}}^*(\bar{\mathbf{r}}) \right\}$$

Szinusos EM terek energia vizsgálata

① $\bar{\mathbf{E}} \text{ rot } \bar{\mathbf{H}}^* = \bar{\mathbf{E}} \bar{\mathbf{J}}^* - j\omega \bar{\mathbf{E}} \bar{\mathbf{D}}^*$

$\text{rot } \bar{\mathbf{H}}^* = \bar{\mathbf{J}}^* - j\omega \bar{\mathbf{D}}^* \quad | \cdot \bar{\mathbf{E}}$

② $\bar{\mathbf{H}}^* \text{ rot } \bar{\mathbf{E}} = -j\omega \bar{\mathbf{H}}^* \cdot \bar{\mathbf{B}}$

② - ①

$$\bar{\mathbf{H}}^* \text{ rot } \bar{\mathbf{E}} - \bar{\mathbf{E}} \text{ rot } \bar{\mathbf{H}}^* = j\omega \bar{\mathbf{H}}^* \bar{\mathbf{B}} - \bar{\mathbf{E}} \bar{\mathbf{J}}^* + j\omega \bar{\mathbf{E}} \bar{\mathbf{D}}^* \quad \left\{ \begin{array}{l} \bar{\mathbf{J}} = \sigma(\bar{\mathbf{E}} + \bar{\mathbf{E}}_b) + \bar{\mathbf{J}}_b \\ \bar{\mathbf{D}} = \epsilon_0 \bar{\mathbf{E}} + \bar{\mathbf{D}}_b \end{array} \right.$$

$$\text{div} (\bar{\mathbf{E}} \times \bar{\mathbf{H}}^*) = -j\omega \bar{\mathbf{H}}^* \bar{\mathbf{B}} - \frac{|\bar{\mathbf{J}}|^2}{\sigma} + \frac{\bar{\mathbf{J}}_b \bar{\mathbf{J}}^*}{\sigma} + \bar{\mathbf{E}}_b \bar{\mathbf{J}}^* + j\omega \bar{\mathbf{E}} \bar{\mathbf{D}}^* \quad \int_V dV$$

$$j\omega \frac{1}{2} \int_V \bar{\mathbf{H}}^* \bar{\mathbf{B}} - \bar{\mathbf{E}} \bar{\mathbf{D}}^* dV = \int_V \frac{1}{2} \frac{\bar{\mathbf{J}}_b \bar{\mathbf{J}}^*}{\sigma} dV + \int_V \frac{1}{2} \bar{\mathbf{E}}_b \bar{\mathbf{J}}^* dV - \int_V \frac{1}{2} \frac{|\bar{\mathbf{J}}|^2}{\sigma} dV + \oint_A \frac{1}{2} (\bar{\mathbf{E}} \times \bar{\mathbf{H}}^*) \cdot d\mathbf{A}$$

Lin. anyag : $\mu \mu_0 \mathbf{H}^2 \quad \epsilon \epsilon_0 \mathbf{E}^2$
esetén

$$Q = \int_V \text{Re} \left\{ \frac{1}{2} \frac{\bar{\mathbf{J}}_b \bar{\mathbf{J}}^*}{\sigma} \right\} dV + \int_V \text{Re} \left\{ \frac{1}{2} \bar{\mathbf{E}}_b \bar{\mathbf{J}}^* \right\} dV - \int_V \frac{1}{2} \frac{|\bar{\mathbf{J}}|^2}{\sigma} dV + \oint \text{Re} \left\{ \frac{1}{2} (\bar{\mathbf{E}} \times \bar{\mathbf{H}}^*) \right\} \cdot d\mathbf{A}$$

↓
kívülről beiktatott
terektől származó hatáskeresztmetszeti
teljesítmény

↓
eldobott
teljesítmény

↑
elszívott teljesítmény

→ Ha az nem lenne igaz, nem lenne állandósult állapot

3, Periodikus gerjesztés, lineáris stabilis közegben

- T periódusidő, $\omega_0 = \frac{2\pi}{T} \Rightarrow$ Fourier sor \rightarrow szuperpozíció
- Minden frekvenciára ($\omega_0, 2\omega_0, 3\omega_0, \dots$) külön-külön sinusz állandósult állapotbeli analízis (komplex számok felhasználásával)
- Eredmény: az egyes frekvenciákra számolt terek összege

4, Nem periodikus, lineáris és stabilis anyagjellemzők (típusosan valamilyen homoszögű impulzusok nem stabilis: \int_b függ $E + \vec{r}_0$)

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\vec{E}(\vec{r}, t)|^2 dt < \infty \quad \vec{E}(\vec{r}, i\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}(\vec{r}, t) e^{-j\omega t} dt = \mathcal{F}\{\vec{E}(\vec{r}, t)\}$$

$$\mathcal{F}\left\{\frac{\partial \vec{E}(\vec{r}, t)}{\partial t}\right\} = j\omega \mathcal{F}\{\vec{E}(\vec{r}, t)\} = j\omega \vec{E}(\vec{r}, i\omega)$$

$$\text{rot } \vec{H}(\vec{r}, i\omega) = \vec{J}(\vec{r}, i\omega) + j\omega \vec{D}(\vec{r}, i\omega) \quad \vec{E}(\vec{r}, t) = \mathcal{F}^{-1}\{\vec{E}(\vec{r}, i\omega)\} = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}(\vec{r}, i\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

$$\text{rot } \vec{E}(\vec{r}, i\omega) = -j\omega \vec{B}(\vec{r}, i\omega)$$

$$\text{div } \vec{B}(\vec{r}, i\omega) = 0$$

$$\text{div } \vec{D}(\vec{r}, i\omega) = \rho(\vec{r}, i\omega)$$

$\vec{D} = \epsilon \vec{E}$ Az invariancia állandósult áll. $D(\vec{r}) = \epsilon(\vec{r}) E(\vec{r})$ ω adott

$$\vec{D}(\vec{r}, i\omega) = \epsilon(\vec{r}, i\omega) \vec{E}(\vec{r}, i\omega)$$

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

időbeli disperzió:

Az anyag kül. sebességű vált. másoké reagál.

$$\int_{-\infty}^{\infty} \epsilon(\vec{r}, t-\tau) \vec{E}(\vec{r}, \tau) d\tau$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\text{grad } \phi - \dot{\vec{A}}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\text{grad } \phi - \text{grad } \dot{\phi} - \text{rot } \dot{\vec{A}}$$

$$\text{div } (\epsilon_0 \times \vec{H}_0)$$

5, Belépő gerjesztés, nem frekvenciájára "stabilis", anyag, jellemzők

$$\bar{E}(\bar{r}, \omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \{ \bar{E}(\bar{r}, t) \} e^{-i\omega t} dt$$

$$\text{rot } \bar{H}(\bar{r}, \omega) = \bar{J}(\bar{r}, \omega) + i\omega \bar{D}(\bar{r}, \omega)$$

$$\text{rot } \bar{E}(\bar{r}, \omega) = -i\omega \bar{B}(\bar{r}, \omega)$$

$$\text{div } \bar{B}(\bar{r}, \omega) = 0$$

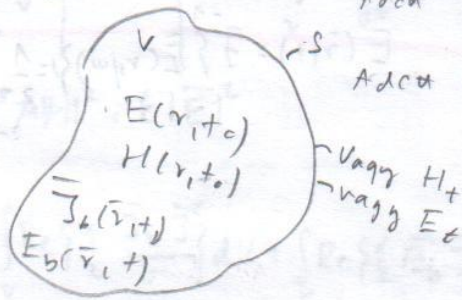
$$\text{div } \bar{D}(\bar{r}, \omega) = S(\bar{r}, \omega)$$

Maxwell egyenletek egyértelmű megoldhatósága (lin anyagok esetén)

Adott $\bar{E}(\bar{r}, t_0), \bar{H}(\bar{r}, t_0) \quad \bar{r} \in V$

Adott $\bar{E}_b(\bar{r}, t), \bar{J}_b(\bar{r}, t) \quad \bar{r} \in V, t \geq t_0$

Adott vagy $\bar{E}_t(\bar{r}, t)$ vagy $\bar{H}_t(\bar{r}, t) \quad \bar{r} \in S, t \geq t_0$



Biz. indirekt bizonyítás

rot $\vec{H}' = \vec{J}' + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$ [J] : adca
 [C] : egyik megoldás

rot $\vec{E}' = -\frac{\partial \vec{B}'}{\partial t}$ [J] : másik mo.

div $\vec{B} = 0$

div $\vec{B}' = 0$

$\vec{D} = \epsilon \vec{E}'$

$\vec{B}' = \mu \vec{H}'$

$\vec{J}' = \sigma(\vec{E}' + \vec{E}_b) + \vec{J}_b$

rot $\vec{H}'' = \vec{J}'' + \frac{\partial \vec{D}''}{\partial t}$

rot $\vec{E}'' = -\frac{\partial \vec{B}''}{\partial t}$

div $\vec{B}'' = 0$

div $\vec{D}'' = 0$

$\vec{D}'' = \epsilon \vec{E}''$

$\vec{B}'' = \mu \vec{H}''$

$\vec{J}'' = \sigma(\vec{E}'' + \vec{E}_b) + \vec{J}_b$

$\vec{H}_0 = \vec{H}'' - \vec{H}'$

$\vec{E}_0 = \vec{E}'' - \vec{E}'$

.....

rot $\vec{H}_0 = \vec{J}_0 + \frac{\partial \vec{D}_0}{\partial t}$

$E_0(\vec{r}, t_0) = 0 \quad \vec{r} \in V$

rot $\vec{E}_0 = -\frac{\partial \vec{B}_0}{\partial t}$

$H_0(\vec{r}, t) = 0$

div $\vec{B}_0 = 0$

vagy $H_{t_0}(\vec{r}, t) = 0$

div $\vec{D}_0 = 0$

vagy $E_{t_0}(\vec{r}, t) = 0 \quad \vec{r} \in S$

$\vec{D}_0 = \epsilon \vec{E}_0$

$\vec{B}_0 = \mu \vec{H}_0$

$\vec{J}_0 = \sigma \vec{E}_0$

$E_0 \text{ rot } \vec{H}_0 = \vec{E}_0 \vec{J}_0 + \epsilon \vec{E}_0 \frac{\partial \vec{E}_0}{\partial t}$

$H_0 \text{ rot } \vec{E}_0 = -\mu \vec{H}_0 \frac{\partial \vec{H}_0}{\partial t}$

$\vec{H}_0 \text{ rot } \vec{E}_0 - \vec{E}_0 \text{ rot } \vec{H}_0 = -\mu \vec{H}_0 \frac{\partial \vec{H}_0}{\partial t} - \frac{1}{\sigma} |\vec{J}_0|^2 - \epsilon \vec{E}_0 \frac{\partial \vec{E}_0}{\partial t}$

div $(\vec{E}_0 \times \vec{H}_0)$

$$\frac{1}{2} \mu \frac{\partial |\vec{H}_0|^2}{\partial t} + \frac{1}{2} \epsilon \frac{\partial |\vec{E}_0|^2}{\partial t} = - \frac{|\vec{J}_0|^2}{\sigma} - \text{div}(\vec{E}_0 \times \vec{H}_0) \quad \int_V$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_V \left[\frac{1}{2} \mu |\vec{H}_0|^2 + \frac{1}{2} \epsilon |\vec{E}_0|^2 \right] dV = - \int_V \frac{|\vec{J}_0|^2}{\sigma} dV - \oint_S (\vec{E}_0 \times \vec{H}_0) \cdot d\vec{S}$$

$t = t_0 - \text{ban} = 0$ > 0 \neq hanem vagy:

$$\vec{H}_0(\vec{r}, t) = 0 \quad t > 0$$

$$\vec{E}_0(\vec{r}, t) = 0 \quad t > 0$$

$$\vec{E}_0, t = 0$$

$$v \cdot \vec{H}_0, t = 0$$

Mi van ha $V \rightarrow \infty$ akkor $\oint_S (\vec{E}_0 \times \vec{H}_0) \cdot d\vec{S}$ bajba kerül

Ferrészek a végtelekben vannak

Statisztikus tér $\sim \frac{1}{r^2}$ nőhöz a térvolume \Rightarrow

Kvázistacionárius tér: vezeték kívül térben $\sim \frac{1}{r}$ tér volume

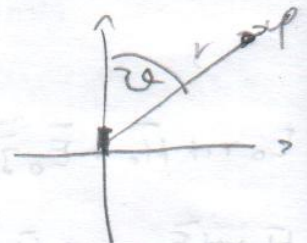
$$\text{Hullámok: } \sim \frac{1}{r} \Rightarrow \vec{E}_0 \times \vec{H}_0 \sim \frac{1}{r^2}$$

Szomerfeld-féle sugárzási feltétel

$$\lim_{r \rightarrow \infty} r |\vec{E}| \leq K \quad ; \quad \lim_{r \rightarrow \infty} r |\vec{H}| \leq K$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} r \left[\sqrt{\frac{\epsilon}{\mu}} \vec{E} + \vec{e}_n \times \vec{H} \right] = 0$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} r \left[\vec{e}_n \times \sqrt{\frac{\epsilon}{\mu}} \vec{E} - \vec{H} \right] = 0$$



$$E_r(\vec{r}, t) = E_0 \frac{1}{r} \sin \alpha \sin(\omega t - \beta r)$$

$$H_\phi(\vec{r}, t) = \sqrt{\frac{\epsilon_0}{\mu_0}} E_0 \frac{1}{r} \sin \alpha \sin(\omega t - \beta r)$$

vége

Az elektrodinamika különböző területeire különböző szemérvétele feladatokat fogalmazunk meg.

Az elektrod. ugyanazon területére is megfogalmazhatunk köl. szemérvétele feladatokat.

Elektrodinamika egyes témaköréire vonatkozó szemérvétele feladatai

- Maxwell-egyenletek redukált alakja
- Potenciálokhoz vezeték be.
- Potenciálokra vonatkozó közös. diff. egyenlet
- Peremfeltételek
- végtelen térre vonatkozó megoldás megadása

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

$$\vec{B} = \mu \vec{H} \quad (\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \mu \vec{H})$$

$$\vec{D} = \epsilon \vec{E} \quad (\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P})$$

$$\vec{J} = \sigma (\vec{E} + \vec{E}_b) + \vec{J}_b$$

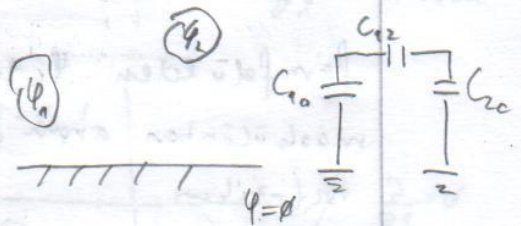
1, Elektrostatika $\frac{\partial}{\partial t} = 0$ s. forrás $\rightarrow E_b$

$$\text{rot } \vec{E} = 0$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

$$\vec{D} = \epsilon \vec{E} \quad (\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P})$$

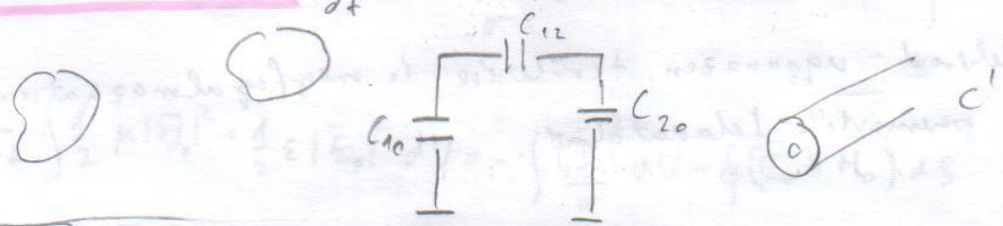
$$\vec{E} = -\text{grad } \varphi$$



6. EA

Az elektrodinamika peremérték-feladatai (PEF)

1) Elektrosztatika $\frac{\partial}{\partial t} = 0$ $\mathcal{B} = \text{ferris}$



$\text{rot } \vec{E} = 0$ $\vec{E} = -\text{grad } \varphi$
 $\text{div } \vec{D} = \mathcal{S}$ $-\text{div}(\epsilon \text{ grad } \varphi) = \mathcal{S}$
 $\vec{D} = \epsilon \vec{E}$

$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$
 $\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$
 $\text{div } \vec{B} = 0$
 $\text{div } \vec{D} = \mathcal{S}$
 $\vec{B} = \mu \vec{H}$ ($\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \mu_0 \vec{M}$)
 $\vec{D} = \epsilon \vec{E}$ ($\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P}$)
 $\vec{J} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_w) + \vec{J}_b$
 $w = \frac{1}{2} \vec{E} \vec{D} + \frac{1}{2} \vec{H} \vec{B}$



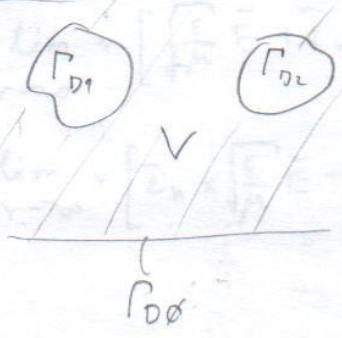
$\Gamma = \int_{\Gamma_{Di}} U + \int_{\Gamma_{Ni}}$

$\varphi = \varphi_i$ adott Γ_{Di}

$\epsilon \frac{\partial \varphi}{\partial n} = \sigma$ adott Γ_{Ni}

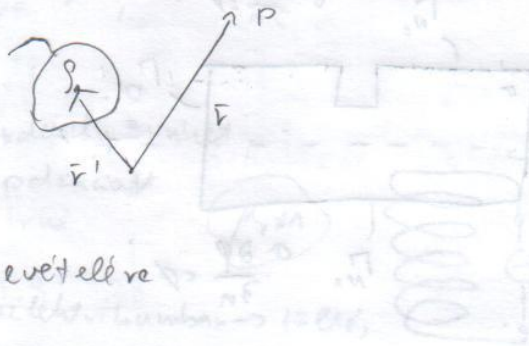
D: Dirichlet
N: Neumann

fémfelületen φ tangenciális komponense $\neq 0 \rightarrow \varphi$ norm. komp. \Rightarrow
 másfelületen áram folya \rightarrow nem lenne
 sztatikus

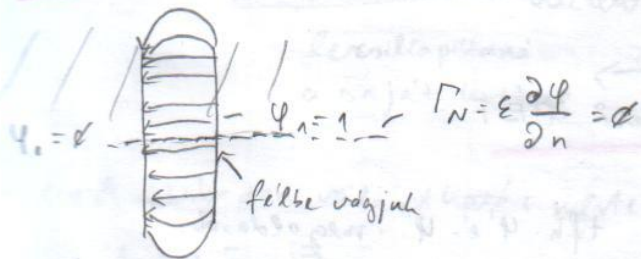


Szabad térben

$$\varphi(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi\epsilon} \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{|\vec{r}-\vec{r}'|} dV'$$

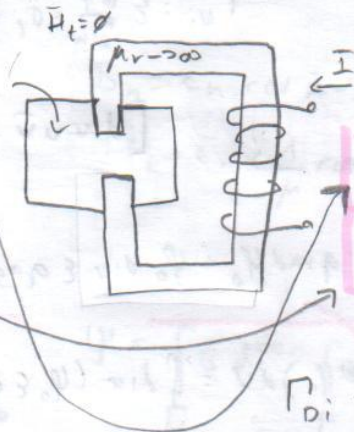


pl. Γ_N szimmetria figyelembevételére



2, Stacionárius mágneses tér $\frac{\partial}{\partial t} = 0$; $\vec{j} = 0$

$\text{rot } \vec{H} = 0$
 $\text{div } \vec{B} = 0$
 $\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \mu_0 \vec{M}$
 $\vec{B} = \mu \vec{H}$

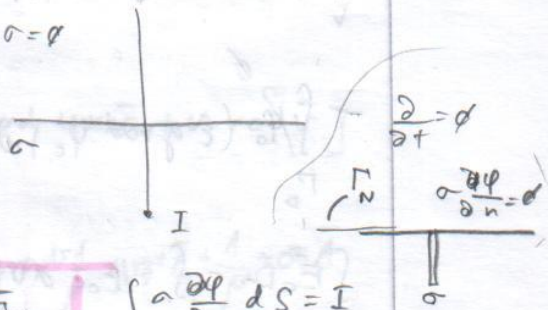


$\vec{H} = -\text{grad } \varphi_m$
 $\text{div}(-\mu_0 \text{grad } \varphi_m + \mu_0 \vec{M}) = 0$
 $-\text{div}(\mu_0 \text{grad } \varphi_m) = -\text{div } \mu_0 \vec{M}$
 $-\text{div}(\mu \text{grad } \varphi_m) = c$

$\Gamma_{Di}: \varphi_m = \varphi_{mi}$ adott $\Gamma_{Ni}: \mu \frac{\partial \varphi_m}{\partial n} = \sigma_{mi}$ adott

3, Stacionárius áramlási tér $\frac{\partial}{\partial t} = 0$; $\sigma = 0$

$\text{div } \vec{j} = 0$ $\vec{E} = -\text{grad } \varphi$
 $\text{rot } \vec{E} = 0$ $\text{div}(\sigma(-\text{grad } \varphi + \vec{E}_b) + \vec{j}_b) = 0$
 $\vec{j} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_b) + \vec{j}_b$

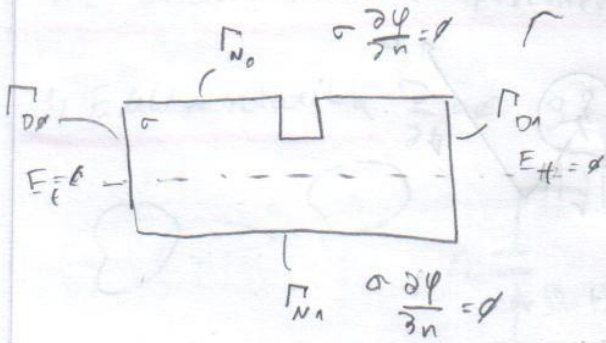


$-\text{div } \sigma \text{grad } \varphi = -\text{div } \sigma \vec{E}_b - \text{div } \vec{j}_b$ $\int_S \sigma \frac{\partial \varphi}{\partial n} dS = I$

$\Gamma_{Di}: \varphi = \varphi_i$ adott $\Rightarrow E_{+}$ adott

$\Gamma_{Ni}: \sigma \frac{\partial \varphi}{\partial n} = f(\text{adott}) \Rightarrow j_n$ adott

$\sigma \frac{\partial \varphi}{\partial n} \Big|_S = \frac{I}{4\pi r^2}$



Skaláris Poisson egyenletre vezetô PEF

pl: $-\text{div}(\epsilon \text{grad} \varphi) = \rho$

+ fh. φ' és φ'' megoldások

$\varphi_0 = \varphi' - \varphi''$

$\int_V -\text{div}(\epsilon \text{grad} \varphi_0) = \rho$

$\Gamma_{D1}: \varphi = \varphi_0; d\sigma \Rightarrow \Gamma_{D1} \varphi_0 = \rho$

$\Gamma_{N1}: \epsilon \frac{\partial \varphi}{\partial n} = \sigma; d\sigma \Rightarrow \Gamma_{N1} \epsilon \frac{\partial \varphi_0}{\partial n} = \sigma$

$[\text{div} u \bar{v} = \bar{v} \text{grad} u + u \text{div} \bar{v}]$

$\text{div} \varphi_0 \epsilon \text{grad} \varphi_0 = \epsilon \text{grad} \varphi_0 \text{grad} \varphi_0 + \varphi_0 \text{div} \epsilon \text{grad} \varphi_0$

$\int_V \bar{E}_0 \bar{D}_0 dV = \int_V \text{grad} \varphi_0 (\epsilon \text{grad} \varphi_0) dV = \int_V \text{div} (\varphi_0 \epsilon \text{grad} \varphi_0) dV -$

$\int_V \varphi_0 \text{div} (\epsilon \text{grad} \varphi_0) dV = - \int_{\Gamma_D} \varphi_0 (\epsilon \text{grad} \varphi_0) d\bar{\Gamma} - \int_{\Gamma_N} \varphi_0 (\epsilon \text{grad} \varphi_0) d\bar{\Gamma} =$

$- \int_{\Gamma_D} \rho \varphi_0 d\bar{\Gamma} - \int_{\Gamma_N} \varphi_0 \epsilon \frac{\partial \varphi_0}{\partial n} d\bar{\Gamma} = \rho$

$\int_V \bar{E}_0 \bar{D}_0 = \int_V \epsilon |E_0|^2 dV = \rho \Rightarrow \bar{E}_0 = 0$

$\text{grad} (\varphi' - \varphi'') = \rho \Rightarrow \varphi' = \varphi'' + \varphi_0$

$\int_{\Gamma_D} \varphi_0 \frac{\partial \varphi_0}{\partial n} d\bar{\Gamma} = \varphi_0 \int_{\Gamma_D} \epsilon \frac{\partial \varphi_0}{\partial n} d\bar{\Gamma}$

Ehhez potenciális felületen megadja az öntöltést ahhoz is egyértelmű a megoldás

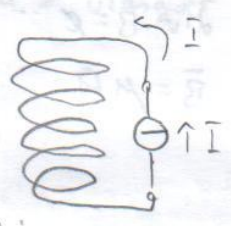
Stationárius áramúter $\frac{\partial}{\partial t} = 0$

$\text{rot } \vec{H} = \vec{J}$ A mágneses térerő erővel minkezt.

$\text{div } \vec{B} = 0 \Rightarrow \vec{B} = \text{rot } \vec{A}$ vektorpotenciál előtudjuk írni.

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

$\mu \neq 1$



ha lenne áram a dielektrikumban \rightarrow töltés, lecsillapítaná a saját hullókat megosztás, töltés

$\text{div } \vec{A}$ szabadon választható: mérték választás

$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} = \vec{J}$ + mérték választás, pl. Coulomb mérték $\text{div } \vec{A} = 0$

+ példafeladatok

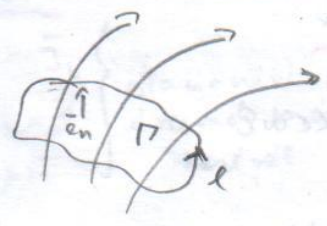
\vec{B}_n : B_n adott

$B_n = \vec{e}_n \text{rot } \vec{A} \Rightarrow \vec{A}_+$ -ra vonatkozó meghatérés

\vec{H}_+ : H_+ adott

$\vec{H}_+ = \vec{e}_n \times \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} \times \vec{e}_n \Rightarrow \vec{A}_n$ -re vonatkozó meghatérés

A fizikai jelentése:



$\Psi = \int \vec{B} \cdot d\vec{l} = \int \text{rot } \vec{A} \cdot d\vec{l} = \oint \vec{A} \cdot d\vec{l}$

Szabad térben a megoldás

$[\text{rot } u \vec{v} = \text{grad } u \times \vec{v} + u \text{rot } \vec{v}]$

$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} = \vec{J} + \text{div } \vec{A} = 0$

$\Delta \vec{A} = -\mu \vec{J}$

$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} = \text{grad } \frac{1}{\mu} \times \text{rot } \vec{A} + \frac{1}{\mu} \text{rot } \text{rot } \vec{A}$

$\vec{A} = 0 \quad r \rightarrow \infty$

$\text{rot } \vec{A} = 0$

Biot-Savart $\text{rot } \text{rot } \vec{A} = \text{grad } \text{div } \vec{A} - \Delta \vec{A}$

$\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \int \frac{\vec{J}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} dV'$

$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \int \frac{\vec{J}(\vec{r}') \times (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} dV'$

4. a) Stacionárius áramok mágneses tere a redukált skalárpotenciállal

sojót választás:

$$\left. \begin{aligned} \text{rot } \vec{H} &= \vec{J} \\ \text{div } \vec{B} &= \rho \\ \vec{B} &= \mu \vec{H} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left. \begin{aligned} \text{rot } \vec{H}_v &= \vec{J} \\ \text{div } \mu(\vec{H}_s + \vec{H}_v) &= \rho \end{aligned} \right\} \Rightarrow \vec{H}_v = -\text{grad } \varphi_v$$

$$-\text{div } \mu \text{grad } \varphi_v = -\text{div } \mu \vec{H}_s$$

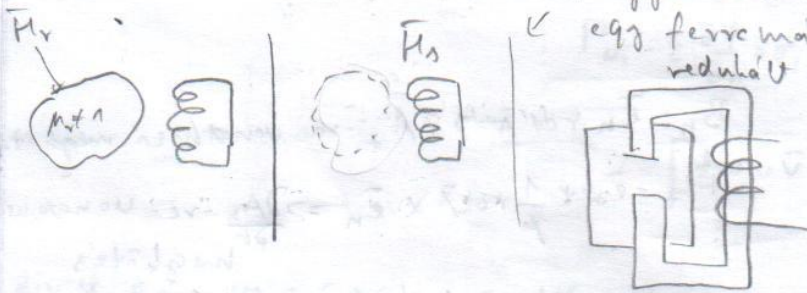
+ perfectivitel

$$\Gamma_D: \varphi_v \text{ adott}$$

$$\Gamma_N: \mu \frac{\partial \varphi_v}{\partial n} \text{ adott}$$

Egy tipikus választás:

$$\vec{H}(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \int \frac{\vec{J}(\vec{r}') \times (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} dV'$$



Hogyan változik a tér ha belevárok egy ferromagneses anyagot?
redukált skalárpotenciállal

5, kvázi-stacionárius terv, örvényáramú terv

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

$$\vec{B} = \mu \vec{H} \quad \vec{D} = \epsilon \vec{E}$$

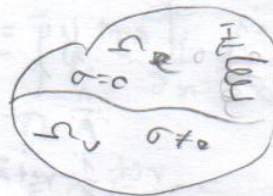
$$\vec{J} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_b) + \vec{J}_b$$

$$w = \frac{1}{2} \vec{E} \vec{D} + \frac{1}{2} \vec{H} \vec{B}$$

$$\vec{J} = \sigma \vec{E}$$

$$\sigma \ll \omega \epsilon$$

$$\frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = \text{Re} \{ j \omega \epsilon \vec{E} e^{j\omega t} \}$$



$$\frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = \vec{J}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

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

$$\vec{J} = \sigma \vec{E}$$

$$\frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = \vec{J}_b$$

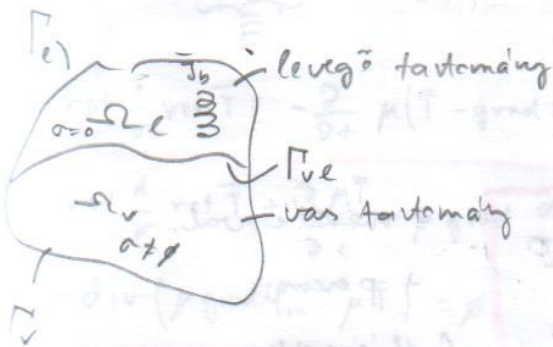
$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

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

Ha a fém merle ázmerhető a behatolási mélységgel + vízsziget térvész a hullám homon belül van.

f	λ	$\delta(\sigma = 10^{-6} \frac{S}{m})$	$\delta(\sigma = 5,7 \cdot 10^{-7} \frac{S}{m})$
50kHz	6000m	7,1cm	3,4mm
100kHz	3km	1,6m	0,21mm
100MHz	3m	59 μ m	6,6 μ m
1GHz	30cm	15 μ m	2,1 μ m



Perem felt. (Gamma_e)

Folytonossági feltétel miatt valamely egyenletesség kell.

$\Gamma_{vH}: (\vec{H}_e - \vec{H}_v) \times \vec{e}_n = \vec{J}_s$ H tang. komponense folytonos

$\Gamma_{vB}: \vec{B}_{en} - \vec{B}_{vn} = 0$ B norm komponense folytonos
(div J = 0)

$\vec{rot} \vec{H} = \vec{J}$ EM tér által létrehozott vezetői áram $\neq \vec{J}_b$

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

$div \vec{B} = 0$

$\vec{B} = \mu \vec{H}$ ($\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \mu_0 \vec{H}$)

$\vec{J} = \sigma \vec{E}$

Perem felt. (Gamma_v)

$\Gamma_{vH}: \vec{e}_n \times \vec{H} = \vec{H}_t$ adott

$\Gamma_{vE}: \vec{e}_n \times \vec{E} = \vec{E}_t$ adott

$\vec{rot} \vec{H} = \vec{J}_b$
 $div \vec{B} = 0$
 $\vec{B} = \mu \vec{H}$

stacionárius áramok mozgás terénél

Ha van az elektromos tér?
 -> van de csúsz a mértékét elhanyagoljuk.

(mert nem a hullám jelenségét vizsgáljuk)

Perem felt. (Gamma_e)

$\Gamma_{eH}: \vec{e}_n \times \vec{H} = \vec{H}_t$ adott

$\Gamma_{eB}: \vec{e}_n \cdot \vec{B} = \vec{B}_n$ adott

1) Peremérték - feladat vektorpotenciállal és skalárpotenciállal $\vec{A} - \varphi$ módszerrel

2e $\text{rot } \vec{A} = \vec{B}$

$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} = \vec{J}_b$

+ mérték váltás

pl.: $\text{div } \vec{A} = \varphi$ ún. Coulomb tv.
+ peremfeltétel

2v $\text{rot } \vec{A} = \vec{B}$

A mi választásunk helyes vektorpotenciállal
is jól fel a peremérték feladatot

$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial}{\partial t} \text{rot } \vec{A} \rightarrow \text{rot} \left(\vec{E} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \right) = \vec{0}$

Ha rotáció mentes \rightarrow leírható egy skalárpotenciállal

$\vec{E} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = -\text{grad } \varphi$

$\vec{E} = -\text{grad } \varphi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$

$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} = -\sigma \text{grad } \varphi - \sigma \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$

$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \vec{A} + \sigma \text{grad } \varphi + \sigma \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = \vec{0}$

$-\text{div} \left(\sigma \text{grad } \varphi + \sigma \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \right) = 0 \leftarrow \text{div } \vec{J} = \rho$

+ mérték vált.

+ perem

A, φ ismeretlen

Skalárral leírható az örvényáramok terét + jó mérték váltással
a vektorpotenciál feltételezését + elcsúsz

2, PEF $\vec{T} - \psi_m$

→ e (lásd redukált skalarpotenciállal
(stacionárius áramú mágneses térre))

$$-\text{div}(\mu \text{grad } \psi_m) = -\text{div}(\mu \vec{H}_s)$$

pl: $\vec{H}_s(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \int_{\Omega} \frac{\vec{J}_b(\vec{r}') \times (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} d\Omega$ + peremérték
+ folytonossági feltétel

av
Tdy: $\text{rot } \vec{T} = \vec{J}$ ($\text{div } \vec{J} = \rho$)

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{rot} \left(\frac{1}{\sigma} \text{rot } \vec{T} \right) = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

\vec{E}

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} = \text{rot } \vec{T}$$

$$\text{rot}(\vec{H} - \vec{T}) = 0 \Rightarrow \vec{H} - \vec{T} = \text{grad } \psi_m$$

$\vec{H} = \vec{T} - \text{grad } \psi_m$ levegiben a potenciál ψ_m
lemben ψ_m -es \vec{T}

$$\text{rot} \frac{1}{\sigma} \text{rot } \vec{T} = -\frac{\partial}{\partial t} \mu(\vec{T} - \text{grad } \psi_m)$$

$$\text{rot} \frac{1}{\sigma} \text{rot } \vec{T} + \frac{\partial \mu \vec{T}}{\partial t} - \mu \text{grad} \frac{\partial \psi_m}{\partial t} = 0$$

$$-\text{div}(\mu \text{grad } \psi_m - \mu \vec{T}) = 0$$

+ mérték választás

+ perem és folyt. feltétel

6, Elővá mágneses hullámok

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$$

$$\Gamma_E: \vec{E} \times \vec{e}_n = \vec{E}_+ \text{ adca}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\Gamma_H: \vec{H} \times \vec{e}_n = \vec{H}_+ \text{ adca}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\vec{H}(t=t_0) \quad \vec{E}(t=t_0) \text{ adca}$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

$$\vec{E}_e(t), \vec{J}_b(t) \text{ adca}$$

$$\vec{B} = \mu \vec{H} \quad \vec{D} = \epsilon \vec{E}$$

$$\vec{J} = \sigma(\vec{E} + \vec{E}_b) + \vec{J}_b$$

$$w = \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} + \frac{1}{2} \vec{H} \cdot \vec{B}$$

PE7-1 $\bar{A} = \varphi$

(3) $\text{rot } \bar{A} = \varphi$

(2) $\text{rot} \left(\bar{E} + \frac{\partial \bar{A}}{\partial t} \right) = \varphi \quad \bar{E} + \frac{\partial \bar{A}}{\partial t} = -\text{grad } \varphi$

$$\bar{E} = -\text{grad } \varphi - \frac{\partial \bar{A}}{\partial t}$$

(1) $\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \bar{A} = \bar{J} - \epsilon \text{grad } \frac{\partial \varphi}{\partial t} - \epsilon \frac{\partial^2 \bar{A}}{\partial t^2}$

$$\text{rot } \frac{1}{\mu} \text{rot } \bar{A} + \epsilon \text{grad } \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \epsilon \frac{\partial^2 \bar{A}}{\partial t^2} = \bar{J}$$

(4) $-\text{div} \left(\epsilon \text{grad } \varphi + \epsilon \frac{\partial \bar{A}}{\partial t} \right) = \rho$

Ha μ és ϵ állandó a térben

$$\text{rot } \text{rot } \bar{A} + \mu \epsilon \text{grad } \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \mu \epsilon \frac{\partial^2 \bar{A}}{\partial t^2} = \mu \bar{J}$$

$$\text{grad } \text{div } \bar{A} - \Delta \bar{A} + \mu \epsilon \text{grad } \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \mu \epsilon \frac{\partial^2 \bar{A}}{\partial t^2} = \mu \bar{J}$$

Mérték választás: $\text{div } \bar{A} = -\mu \epsilon \frac{\partial \varphi}{\partial t}$ Laplace mérték

$$\Delta \bar{A} - \mu \epsilon \frac{\partial^2 \bar{A}}{\partial t^2} = \mu \bar{J}$$

$$-\text{div } \text{grad } \varphi - \frac{\partial \text{div } \bar{A}}{\partial t} = \frac{\rho}{\epsilon}$$

$$\Delta \varphi - \mu \epsilon \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

$\text{div } \bar{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$ Folytonossági feltétel teljesülnie kell.

Elektromágneses hullámok

PEF-1 $\vec{A} - \varphi$

Szabad térben (homogén kitöltésű, végtelen tér)

$\Delta \vec{A} - \mu \epsilon \frac{\partial \vec{A}}{\partial t^2} = -\mu \vec{J}$ ide kell megoldani a gerj.-eket: $\text{div } \vec{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$
 nek egyenletük kell (folyt. felt)

$\Delta \varphi - \mu \epsilon \frac{\partial \varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon}$

$\Delta u(\vec{r}, t) = f(\vec{r}, t)$ megoldása

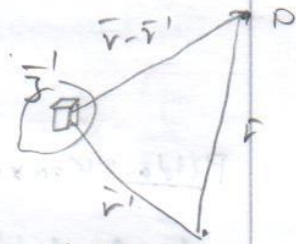
$\Delta u(\vec{r}, t) - \mu \epsilon \frac{\partial u(\vec{r}, t)}{\partial t^2} = f(\vec{r}, t)$ $u(\vec{r}, t) = \frac{r}{c}$

$c = \frac{1}{\sqrt{\mu \epsilon}}$

Alkítás

$\Delta \vec{A} = -\mu \vec{J}$ $\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}') \times dV'}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$

$\Delta \vec{A} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2} = -\mu \vec{J}$ $\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{\mu}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}', t - \frac{|\vec{r} - \vec{r}'|}{c})}{|\vec{r} - \vec{r}'|} dV'$



Retardált potenciálak, itt már számít a jel terjedésének sebesség (relativitás elm.)

$\Delta \varphi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon}$ $\varphi(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi \epsilon} \int_V \frac{\rho(\vec{r}', t - \frac{|\vec{r} - \vec{r}'|}{c})}{|\vec{r} - \vec{r}'|} dV'$

$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}') \times (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} dV'$

PEF-2: $\vec{F} - \varphi_m$ ($\vec{J} = 0, \rho = 0$)

$\vec{D} = \text{rot } \vec{F}$ Elektromos vektor potenciál

HF



PE#34 (szimmetria esetében \vec{E} , vagy \vec{H} folytonossága)

külső rész

3)

$$\text{rot } \vec{H} = j\omega \epsilon \vec{E} + \vec{J}$$

$$\text{rot } \vec{E} = -j\omega \mu \vec{H}$$

$$\text{div } \vec{B} = 0$$

$$\text{div } \vec{D} = \rho$$

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

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

$$\text{rot rot } \vec{E} = -j\omega \mu \text{rot } \vec{H}$$

$$\text{rot rot } \vec{E} = -\omega^2 \mu \epsilon \vec{E} - j\omega \mu \vec{J}$$

$$\text{grad div } \vec{E} - \Delta \vec{E} - \omega^2 \mu \epsilon \vec{E} = -j\omega \mu \vec{J}$$

forrás mentes ($\rho=0$) $\text{div } \vec{E}=0$

$$\Delta \vec{E} + \omega^2 \mu \epsilon \vec{E} = j\omega \mu \vec{J}$$

forrás mentes esetében ($\vec{J}=0$)

$$\Delta \vec{E} + \omega^2 \mu \epsilon \vec{E} = 0$$

$$\downarrow$$

$$H = -\frac{1}{j\omega \mu} \text{rot } \vec{E}$$

Példa.: Koaxiális kábel hosszegységre eső kapacitása:

1, Analitikus megoldás



$$R_1 = 1 \text{ cm}$$

$$R_2 = 3 \text{ cm}$$

$$\epsilon_r = 3$$

$$E_r(r) = \frac{q}{2\pi \epsilon r}$$

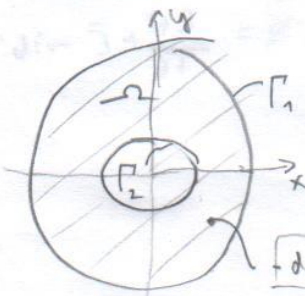
$$U_{1,2} = \int_{R_1}^{R_2} E_r(r) dr = \frac{q}{2\pi \epsilon} \ln \frac{R_2}{R_1}$$

$$q l = C' U_{1,2}$$

$$C' = \frac{q}{U_{1,2}} = \frac{2\pi \epsilon}{\ln \frac{R_2}{R_1}} = 151,8 \frac{\text{pF}}{\text{m}}$$

2, Numerikus megoldás

- elektrosztatikus feladat



- adott $U_{1,2}$ esetén mennyi q ?

- adott $U_{1,2}$ esetében meghatározni az energiát (alternatív m.o.)

$$W = \frac{1}{2} C U^2$$

$$W' l = \frac{1}{2} C' l U^2 \rightarrow$$

$$C' = \frac{2W'}{U^2}$$

$$\text{div } \epsilon \text{ grad } \varphi = \rho \quad \text{hinyes főt. sáv}$$

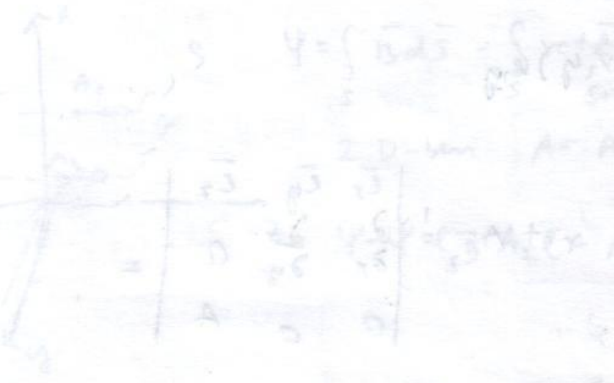
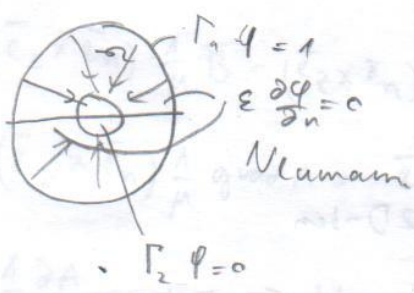
$\Gamma_1: \text{Dirichlet } \varphi = 1V$
 $\Gamma_2: \text{Neumann } \varphi < 0V$

$$W = \int_V \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} dV = \int_V \frac{1}{2} \epsilon |\vec{E}|^2 dV = C \int_V \frac{1}{2} \epsilon |\vec{E}|^2 dV$$

$$W' = 7,6756 \cdot 10^{-11} \frac{J}{m} \rightarrow C' = \frac{2W'}{1} = 1,5211 \cdot 10^{-10} \frac{F}{m}$$



vagy



$\frac{\partial \varphi}{\partial n}$	$\frac{\partial \varphi}{\partial x}$	$\frac{\partial \varphi}{\partial y}$
0	0	0

$$W = \frac{1}{2} \int_V \left[\left(\frac{\partial \varphi}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial \varphi}{\partial y} \right)^2 \right] dV$$

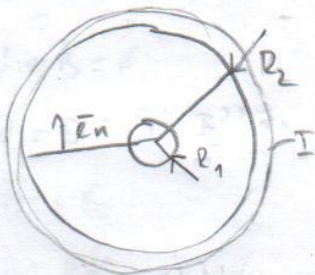
mit $\varphi = 1$ a $\varphi = 0$

10 EA

Koaxialis kábel homogén segre és inductivitása (kísérleti ind.)

Megj.: $L' C' = \frac{\mu}{2\pi} \ln \frac{R_2}{R_1} \frac{2\pi \epsilon}{\ln \frac{R_2}{R_1}} = \mu \epsilon$

Análitikus



$$H_r(r) = \frac{I}{2\pi r}$$

$$\Psi = \Psi' l = l \int_{R_1}^{R_2} \frac{\mu I}{2\pi r} dr = \frac{\mu I l}{2\pi} \ln \frac{R_2}{R_1}$$

$$\Psi = L I = L' l \Rightarrow L' = \frac{\mu}{2\pi} \ln \frac{R_2}{R_1} = 219,75 \frac{\mu H}{m}$$

$R_1 = 1 \text{ cm}$
 $R_2 = 3 \text{ cm}$
 $\mu = \mu_0$



Stacionárius áramok mágneses tere 2D-ben

$$\frac{\partial}{\partial z} = 0 \Rightarrow \vec{J} = J \vec{e}_z \Rightarrow \vec{A} = A \vec{e}_z \Rightarrow H_z = \phi, B_z = \phi$$

$$\vec{B}(x,y) = B_x(x,y) \vec{e}_x + B_y(x,y) \vec{e}_y$$

$$\vec{H}(x,y) = \frac{1}{\mu} \vec{B}(x,y)$$

PEF:

$$\text{rot} \frac{1}{\mu} \text{rot} \vec{A} = \vec{J}$$

$$\vec{A} = A \vec{e}_z \Rightarrow \text{div} \vec{A} = 0$$

Calcomb mérté

$$\text{rot} A \vec{e}_z = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & 0 \\ 0 & 0 & A \end{vmatrix} =$$

$$\frac{\partial A}{\partial y} \vec{e}_x - \frac{\partial A}{\partial x} \vec{e}_y$$

$$\text{rot} \frac{1}{\mu} \text{rot} A \vec{e}_z = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & 0 \\ \frac{1}{\mu} \frac{\partial A}{\partial y} & -\frac{1}{\mu} \frac{\partial A}{\partial x} & 0 \end{vmatrix} = \left(-\frac{\partial}{\partial x} \frac{1}{\mu} \frac{\partial A}{\partial x} - \frac{\partial}{\partial y} \frac{1}{\mu} \frac{\partial A}{\partial y} \right) \vec{e}_z$$

$$-\text{div} \frac{1}{\mu} \text{grad} A = J_z$$

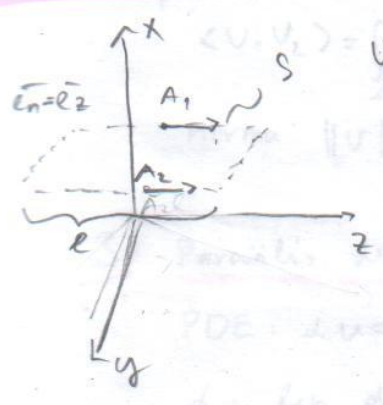
$$[\text{rot } u \bar{v} = \text{grad } u \times \bar{v} + u \text{rot } \bar{v}]$$

$$B_n = \bar{e}_n \bar{B} = \bar{e}_n \text{rot}(A \bar{e}_z) = \bar{e}_n (\text{grad } A \times \bar{e}_z) = \text{grad } A (\bar{e}_z \times \bar{e}_n) = \text{grad } A \cdot \bar{e}_z = \frac{\partial A}{\partial z} \text{ Dirichlet PEF}$$

$$\Gamma_D: A = A_0 \text{ adot} \Rightarrow \frac{\partial A}{\partial z} \text{ adot} \Rightarrow B_n \text{ adot} \quad \text{2D-ben skalar}$$

$$H_t = (\bar{e}_z \times \bar{e}_n) \cdot \frac{1}{\mu} \bar{B} = (\bar{e}_z \times \bar{e}_n) \frac{1}{\mu} \text{rot}(A \bar{e}_z) = (\bar{e}_z \times \bar{e}_n) \left(\frac{1}{\mu} \text{grad } A \times \bar{e}_z \right) = \bar{e}_z \times (\bar{e}_z \times \bar{e}_n) \frac{1}{\mu} \text{grad } A = -\bar{e}_n \frac{1}{\mu} \text{grad } A = -\frac{1}{\mu} \frac{\partial A}{\partial n} \text{ Neuman PEF}$$

$$\Gamma_N: \frac{1}{\mu} \frac{\partial A}{\partial n} = \text{adot} \Rightarrow H_t \text{ adot}$$



$$\Psi = \int_S \bar{B} d\bar{S} = \int_S \text{rot } \bar{A} d\bar{S} = \oint \bar{A} d\bar{l}$$

2D-ben $A = A \bar{e}_z$

$$\Psi = \Psi' l = A_2 l - A_1 l \Rightarrow \Psi' = A_2 - A_1$$

Numerikus modell



$$\begin{aligned} \Omega: & -\text{div} \frac{1}{\mu} \text{grad } A = J \\ \Gamma_0: & A = J \\ \Gamma_1: & A = 1 \end{aligned} \quad \left| \quad \begin{aligned} \Psi &= L I \quad \Psi' l = L' l I \\ \frac{\Psi'}{I} &= L' \\ W &= W' l = l \int_{\Omega} \frac{1}{2} \mu |H|^2 d\Omega \end{aligned} \right.$$

$$|H|^2 = \frac{1}{\mu^2} \left[\left(\frac{\partial A}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial A}{\partial y} \right)^2 \right]$$

$$\frac{1}{\mu^2} |\text{grad } A|^2$$

$$H = \frac{1}{\mu} \text{rot}(A \bar{e}_z) = \frac{1}{\mu} \text{grad } A \times \bar{e}_z = \frac{1}{\mu} \left(+\frac{\partial A}{\partial y} \bar{e}_x - \frac{\partial A}{\partial x} \bar{e}_y \right)$$

$$W' = \int_{\Omega} \frac{1}{2} \mu \left| \frac{1}{\mu} \operatorname{grad} A \right|^2 d\Omega \quad \Psi' e = L' e I$$

$$W' = \frac{1}{2} L' I^2 = \frac{1}{2} L' \left(\frac{\Psi'}{L'} \right)^2$$

$$\frac{2 W'}{(\Psi')^2} = \frac{1}{L'} \Rightarrow L' = \frac{(\Psi')^2}{2 W'}$$

$$L' = \frac{1}{2 W'} = 219,24 \cdot 10^9 \frac{H}{m}$$

$$1, -\operatorname{div} \operatorname{grad} u = \rho \quad \Gamma_{\text{Dir}}: u = 1$$

$$\Gamma_{\text{Do}}: u = 0$$

$$C' = W'_C = \int_{\Omega} \frac{1}{2} \varepsilon |\operatorname{grad} u|^2 d\Omega$$

$$C' = 2 W'_L$$

$$L': W'_L = \int_{\Omega} \frac{1}{2} \frac{1}{\mu} |\operatorname{grad} u|^2 d\Omega \quad L' = \frac{1}{2 W'_L}$$

$$C' L' = \frac{W'_C}{W'_L} = \frac{\varepsilon \int_{\Omega} \frac{1}{2} |\operatorname{grad} u|^2 d\Omega}{\frac{1}{\mu} \int_{\Omega} \frac{1}{2} |\operatorname{grad} u|^2 d\Omega} = \mu \varepsilon$$



$$= \left[\left(\frac{A_6}{\mu_0} \right)^2 + \left(\frac{A_8}{\mu_0} \right)^2 \right] \frac{1}{\mu_0} = \frac{1}{\mu_0}$$

$$\frac{1}{\mu_0} \text{ bzw. } \frac{1}{\mu_0}$$

Bewezetés a végpélem módszerbe

11EA

I, A nulhozott maradék elve

1, Vektoralgebrai analógia

$$\vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{v} \cdot \vec{a} = 0 \quad \forall \vec{a}$$

$$\Leftrightarrow \vec{v} \cdot \vec{e}_i = 0 \quad i = 1 \dots n$$

$$\Leftrightarrow \left(\sum_{j=1}^n v_j \vec{e}_j \right) \cdot \vec{e}_i = 0 \quad i = 1 \dots n$$

2, Függvények belső szerzata

$v: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ négyzetesen integrálható függv. tere

2D:



$$v(x, y) \in V$$

$$\langle v_1, v_2 \rangle \triangleq \int_{\Omega} v_1 v_2^* d\Omega$$

↳ belső szerzat

pl 2D

$$\langle v_1, v_2 \rangle = \int_{\Omega} v_1(x, y) v_2^*(x, y) dx dy$$

$$\text{norma: } \|v\|^2 \triangleq \langle v, v \rangle = \int_{\Omega} |v|^2 d\Omega$$

3 Parciális differenciál egyenlet gyenge alakja

$$\Delta u = f$$

Δ - lin. diff. op.

u - skalar mező

f - gerjesztés

$$\Delta u - f = 0$$

$$\langle \Delta u - f, q \rangle = 0 \quad \forall q \in W$$

w_i a w függvény bázisa $i=1,2,\dots$

$\langle du - f, w_i \rangle = 0 \quad i=1,2$

$u = \sum_j c_j w_j$

$\langle d \sum_j c_j w_j - f, w_i \rangle = 0$

$\sum_j c_j \langle dw_j, w_i \rangle = \langle f, w_i \rangle$

4. Elektrosztatika



$\Omega: -\text{div}(\epsilon \text{grad } u) = g$
 $\Gamma_D: u = u_0$
 $\Gamma_N: \frac{\partial u}{\partial n} = \phi$

$\rightarrow \vec{E} = -\text{grad } u$

a, gyenge alak:

$\Delta(\cdot) = -\text{div}(\epsilon \text{grad}(\cdot))$

$f = g$

bázis w_i :

$\int_{\Omega} -\text{div}(\epsilon \text{grad } u) w_i d\Omega = \int_{\Omega} f w_i d\Omega \quad \forall w_i$

$\text{div}(p \vec{q}) = (\text{grad } p) \vec{q} + p \text{div} \vec{q}$
 $p = w_i$
 $\vec{q} = \epsilon \text{grad } u$

$\text{div}(w_i \epsilon \text{grad } u) = \text{grad } w_i \epsilon \text{grad } u + w_i \text{div}(\epsilon \text{grad } u)$

$\int_{\Omega} \epsilon \text{grad } u \text{ grad } w_i d\Omega - \underbrace{\int_{\Omega} \text{div}(\epsilon \text{grad } u) w_i d\Omega}_I = \int_{\Omega} g w_i d\Omega$

Gauss: $I = \int_{\Gamma} \epsilon \text{grad } u \cdot w_i d\vec{\Gamma} = \int_{\Gamma} \epsilon w_i \underbrace{\text{grad } u \cdot \vec{n}}_{\frac{\partial u}{\partial n}} d\Gamma$

$$= \int_{\Gamma_D} \varepsilon w_i \frac{\partial u}{\partial n} d\Gamma + \int_{\Gamma_N} \varepsilon w_i \frac{\partial u}{\partial n} d\Gamma$$

Dirichlet explicit módon \rightarrow

legyen $w_i|_{\Gamma_D} = 0$

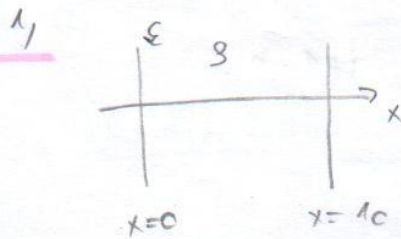
$$\int_{\Omega} \varepsilon \text{grad } u \text{ grad } w_i d\Omega = \int_{\Omega} g w_i d\Omega \quad u = \sum_j c_j w_j$$

$$\sum_{i=1}^n c_j \int_{\Omega} \varepsilon \text{grad } w_j \text{ grad } w_i d\Omega = \int_{\Omega} g w_i d\Omega \quad (i=1..n) \rightarrow \underline{A} \underline{c} = \underline{b}$$

Közeliés (diszkrétizálás): W véges dim. $w_i, i=1..n$

$$u \approx \tilde{u} = \sum_{i=1}^n c_i w_i$$

II. 1D feladat



$$\frac{g}{\varepsilon} = 1$$

Analytikus m.o.

$$u(x) = 15x - \frac{x^2}{2}$$

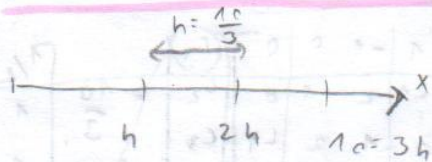
- dir grad $u = 1$

$$u(0) = 0$$

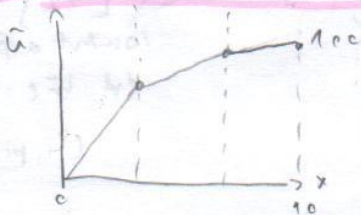
$$u(10) = 100$$

$$u(x) \quad 0 \leq x \leq 10$$

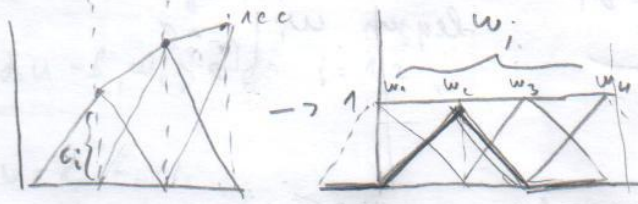
2, Diszkrétizálás (hisz szakaszokra bontjuk)



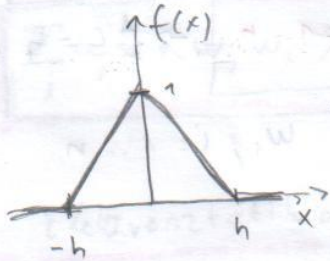
3, Közeliés tartományonként lin.



4, Bázis függvények



$$\hat{u} = \sum_{i=1}^n c_i w_i = \sum_{j=1}^n c_j w_j$$



$$f(x) = \begin{cases} 1 - \frac{|x|}{h} & |x| < h \\ 0 & \text{elsewhere} \end{cases}$$

$$w_j(x) = f(x - (j-1)h)$$

5, Együtthatók számítása

$$\sum_{j=1}^n c_j \int_0^{3h} \underbrace{\frac{dw_j}{dx}}_{A_{ij}} \frac{dw_i}{dx} dx = \int_0^{3h} \underbrace{1 \cdot w_i}_{b_i} dx \quad i=1 \dots n$$

$$A_{11} = \int_0^h \left(-\frac{1}{h}\right)^2 dx = \frac{1}{h} = A_{44}$$

$$A_{22} = \int_0^{2h} \dots = \int_0^h \left(\frac{1}{h}\right)^2 dx + \int_h^{2h} \left(-\frac{1}{h}\right)^2 dx = \frac{2}{h} = A_{33}$$

$$A_{12} = \int_0^h \left(\frac{1}{h}\right) \left(-\frac{1}{h}\right) dx = -\frac{1}{h} = A_{21}, A_{23}, A_{32}, A_{34}, A_{43}$$

$$A_{13} = 0 \dots \text{stb}$$

$$b_1 = \int_0^h 1 \cdot w_1 dx = \frac{h}{2} = b_4$$

$$b_2 = \int_0^{2h} w_2 dx = h = b_3$$

1	-1	0	0	c_1	= $\frac{10}{3}$	$\frac{1}{2}$
-1	2	-1	0	c_2		1
0	-1	2	-1	c_3		1
0	0	-1	1	c_4		$\frac{1}{2}$

Partiensenelás

ismert a pelen
el. bñe: 0V
100V

(4. pont)

6, A Dirichlet - felt egyenlevenítele

$$\frac{3}{10} \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix} C_1 + \frac{3}{10} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_2 \\ C_3 \end{bmatrix} + \frac{3}{10} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} C_4 = \frac{10}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

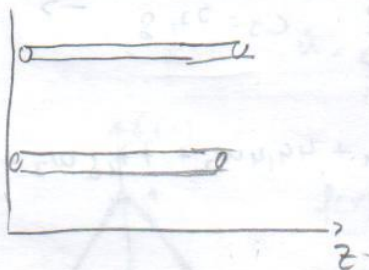
$$\begin{bmatrix} 0,6 & -0,3 \\ -0,3 & 0,6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_2 \\ C_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{10}{3} \\ \frac{10}{3} + 30 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{matrix} C_2 = 44,4 \\ C_3 = 77,8 \end{matrix}$$

$$\tilde{u}(x) = 0 \cdot w_1 + 44,4 w_2 + 77,8 w_3 + 100 w_4$$

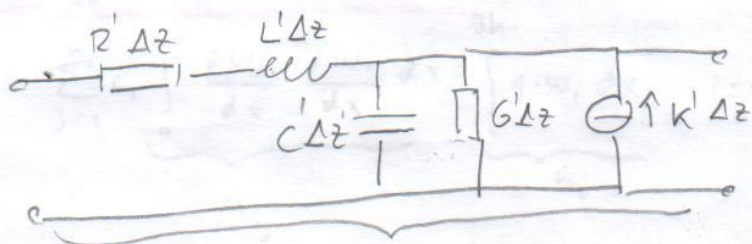
[Faded handwritten notes and diagrams follow, including labels like 'PET-1', 'PET-2', and 'ET-2' with corresponding schematic drawings.]

Green - függvények

Bevezetés tárvvezetékek



- az egyik hossz változás
- a másik statikus tér

Előzetes paraméterű hálózatok ut történő leírás. Δz hosszúságú szakasz modelljeSzinuszos állandósult állapot

$$-\frac{\partial u}{\partial z} = R' \cdot I + j\omega L' I \quad u(z_1) = \operatorname{Re} \{ u(z) e^{j\omega t} \}$$

$$\frac{\partial I}{\partial z} = G' u + j\omega C' u + K'(z)$$

Pl. I_0 áramforrás a $z = z_0$ helyen $K'(z) = I_0 \delta(z - z_0)$ 1. egy z szerinti deriváltja $\frac{\partial I}{\partial z}$ helyen a z egyenlet

$$\frac{d^2 u}{dz^2} + k^2 u(z) = -\alpha K'(z)$$

$$\alpha = R' + j\omega L' \quad k^2 = -(R' + j\omega L')(G' + j\omega C')$$

+ perem felt.

Def: Minden perem mérték - feladathoz definiálható egy Green fv. + amely a kör tulajdonságokból rendelkezik:

- 2 független változója van
- kielégíti az eredeti PEF feltételeit
- kiel. a kör differenciálegyenletét:

$$g(z|z')$$

$$\frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} + k^2 g(z|z') = -\delta(z-z')$$

+ perem feltételek (az eredeti PEF-hoz)

$g(z|z') \rightarrow$ bármelyik z' esetén kielégíti azt amit az eredeti differenciálegyenlet elégít ki

Eredeti perem feltételek:

Példák PEF-re és az ehhez tartozó Green fv.-ek.

Távvezeték

Green-fv.-k.

$$\frac{d^2 u}{dz^2} + k^2 u(z) = -a u(z)$$

$$\frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} + k^2 g(z|z') = -\delta(z-z')$$

PEFO

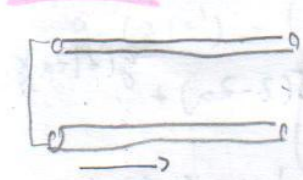


$z \rightarrow \infty \quad \frac{du}{dz} = -jk u \quad z \rightarrow -\infty \quad \frac{dg(z|z')}{dz} = -jk g(z|z')$

$z \rightarrow -\infty \quad \frac{du}{dz} = jk u$ minden állapotban igaz
ha $z \rightarrow \infty, z' \rightarrow$ véges

$u(z) = u^+ e^{-kjz} + u^- e^{+kjz} \quad z \rightarrow \infty \quad \frac{dg(z|z')}{dz} = jk g(z|z')$

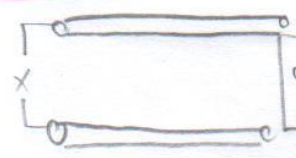
PEF 1



$z=0 \rightarrow u(z)=0$
 $z=l \rightarrow \frac{du}{dz} = -jk u$

↑ homogén és Dirichlet
 $z=0 \quad g(z|z')=0$
 $z \rightarrow \infty \quad \frac{dg_1(z|z')}{dz} = -jk g_1(z|z')$

PEF 2



$I = \frac{1}{R + j\omega L} \frac{du}{dz}$
 $z=0 \quad \frac{du}{dz} = 0$
 $z \rightarrow \infty \quad \frac{du}{dz} = -jk u$

↑ homogén Neuman
 $z=0 \Rightarrow \frac{dg_2(z|z')}{dz} = jk g_2(z|z')$
 $z \rightarrow \infty \Rightarrow \frac{dg_2(z|z')}{dz} = jk g_2(z|z')$

Mire jó a Green-fü?

$$\frac{d^2 u}{dz^2} + k^2 u = -a k \quad a = R^1 + j\omega L^1 \quad | \cdot g(z|z')$$

+ perem feltételek a z-csúcshoz

$$\frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} + k^2 g(z|z') = -\delta(z-z') \quad | u(z)$$

$$g(z|z') \frac{d^2 u(z)}{dz^2} + k^2 g(z|z') u(z) = -a g(z|z') K(z)$$

$$u(z) \frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} + k^2 u(z) g(z|z') = -u(z) \delta(z-z')$$

$$g(z|z') \frac{d^2 u(z)}{dz^2} - u(z) \frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} = -a g(z|z') K(z) + u(z) \delta(z-z')$$

$$\int_{z_1}^{z_2} g(z|z') \frac{d^2 u(z)}{dz^2} - u(z) \frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} dz = -a \int_{z_1}^{z_2} g(z|z') K(z) dz + \int_{z_1}^{z_2} u(z) \delta(z-z') dz$$

$$\left[g(z|z') \frac{du(z)}{dz} - u(z) \frac{dg(z|z')}{dz} \right]_{z_1}^{z_2} = -a \int_{z_1}^{z_2} g(z|z') K(z) dz + u(z')$$

= 0 a perem ért. feladat miatt

$$u(z') = a \int_{z_1}^{z_2} g(z|z') K(z) dz$$

Lemma

$$g(z|z') = g(z'|z)$$

$$z' = z_0$$

$$\frac{d^2 g(z|z_a)}{dz^2} + k^2 g(z|z_a) = -\delta(z-z_a) \quad | g(z|z_b)$$

$$\frac{d^2 g(z|z_b)}{dz^2} + k^2 g(z|z_b) = -\delta(z-z_b) \quad | g(z|z_a)$$

$$g(z|z_b) \frac{d^2 g(z|z_a)}{dz^2} - g(z|z_a) \frac{d^2 g(z|z_b)}{dz^2} = -g(z|z_b) \delta(z-z_a) + g(z|z_a) \delta(z-z_b)$$

$$\int_{z_1}^{z_2} dz \left[g(z|z_b) \frac{dg(z|z_a)}{dz} - g(z|z_a) \frac{dg(z|z_b)}{dz} \right]_{z_1}^{z_2} = -g(z_a|z_b) + g(z_b|z_a)$$

= 0 peremfelt. miatt

$$g(z_a | z_b) = g(z_b | z_a)$$

$$u(z) = a \int_{z_1}^{z_2} g(z|z') K(z') dz'$$

Bármilyen $K(z')$ gerj-re a peremérték feladatot megoldásért egy intervallummal tudnánk helyettesíteni.

Tetők leges gerjre meg tudjuk adni a megoldást egy integrál alapján.

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t-\tau) u(\tau) d\tau \quad \left. \begin{array}{l} \downarrow \\ h(t|\tau) \end{array} \right\} \text{impulzusválaszhoz használható}$$

Green függvény meghatározása

PEFC

$$g_0(z|z') = \begin{cases} A e^{-jkz} & z > z' \\ B e^{jkz} & z < z' \end{cases}$$

$$\frac{dg_0(z|z')}{dz} = -jk A e^{-jkz} \quad z > z'$$

$$\frac{dg_0(z|z')}{dz} = jk B e^{jkz} \quad z' > z$$

$$\frac{d^2 g_0(z|z')}{dz^2} + k^2 g_0(z|z') = -\delta(z-z')$$

$$\frac{dg(z'+\varepsilon|z')}{dz} - \frac{dg(z'-\varepsilon|z')}{dz} = -1$$

$$-jk A e^{-jkz'} + jk B e^{jkz'} = -1$$

$$A (e^{-jkz'}) = B (e^{jkz'})$$

$A g_0(z|z')$ folytonos a $z=z'$ -en

$$g_0(z|z') = \begin{cases} \frac{1}{2jk} e^{-jk(z-z')} & z' < z \\ \frac{1}{2jk} e^{jk(z-z')} & z' > z \end{cases}$$

0 Adott egy PEF

$$\frac{d^2 u}{dz^2} + k^2 u = -a K(z) \quad + \text{peremfeltételek}$$

a z_1 és z_2 pontokban

1 Definíciók egy Green fu.+

$$\frac{d^2 g(z|z')}{dz^2} + k^2 g(z|z') = -\delta(z-z')$$

+ peremfeltételek: megegyeznek az u -ra vonatkozó peremfeltétellek.
 ($z_1 < z' < z_2$)

$\rightarrow g(z|z')$

$$u(z) = a \int_{z_1}^{z_2} g(z|z') K(z') dz'$$

Konvolúció:

$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t-\tau) u(\tau) d\tau$$

$\uparrow h(t|\tau)$
 válasz a határok is

$$g_0(z|z') = \begin{cases} \frac{1}{j2k} e^{-jk(z-z')} & z' < z \\ \frac{1}{j2k} e^{jk(z-z')} & z > z' \end{cases}$$

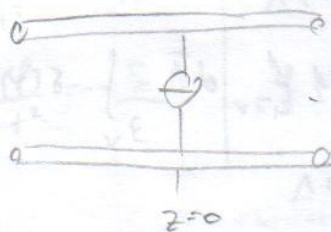
2 $g_1(z|z') = \begin{cases} A e^{-jkz} & z > z' \\ B \sin kz & 0 < z < z' \end{cases}$

$g_1(z|z')$ folytonos a $z=z'$ helyen $A e^{-jkz'} = B \sin kz'$

$$\int_{z'-\epsilon}^{z'+\epsilon} \frac{d^2 g_1(z|z')}{dz^2} dz + \int_{k-\epsilon}^{k+\epsilon} k^2 g_1(z|z') dz = \int_{z'-\epsilon}^{z'+\epsilon} -\delta(z-z') dz \Rightarrow \begin{matrix} A \\ B \end{matrix}$$

$$\left[\frac{dg_1(z|z')}{dz} \right]_{z'-k}^{z'+k} = -1 \rightarrow -A(jk) e^{-jkz'} + Bk \cos kz' = -1$$

$$3 \quad g_z(z|z') = \begin{cases} \frac{1}{z'k} e^{-jkz} \cos kz' & z > z' \\ \frac{1}{jk} e^{-jkz'} \cos kz & 0 < z < z' \end{cases}$$



$$g_c(z|0) = \begin{cases} \frac{1}{z'k} e^{-jkz} & z > 0 \\ \frac{1}{z'k} e^{jkz} & z < 0 \end{cases}$$

$$g(z|z') = \frac{1}{z'k} e^{-jk(z-z')}$$

Pl:

$$\Delta \varphi = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

Skalar för

$$\lim_{r \rightarrow \infty} \varphi = 0$$

$$r \rightarrow \infty$$

$$\varphi(\vec{r}) = \frac{1}{\epsilon} \int_V \frac{1}{4\pi|\vec{r}-\vec{r}'|} \rho(\vec{r}') dV'$$

Elektrostatiska Green funktionsmetoden

$$\Delta \varphi = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

$$\Delta g(\vec{r}|\vec{r}') = -\delta(\vec{r}-\vec{r}')$$

$$\Rightarrow g(\vec{r}|\vec{r}') = \frac{1}{4\pi|\vec{r}-\vec{r}'|}$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} \varphi = 0$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} g(\vec{r}|\vec{r}') = 0$$

$$\Delta g(\vec{r}|\vec{r}') = -\delta(\vec{r}-\vec{r}')$$

1. Reven fältet dele?

igen

$$\lim_{r \rightarrow \infty} g(\vec{r}|\vec{r}') = 0$$

2. Differenstiet $\vec{r} \neq \vec{r}'$ helyen?

$$g(\vec{r}|\vec{r}') = \frac{1}{4\pi r} \quad \text{Gimbi koordinatichban}$$

$$g(\vec{r}|\vec{r}') = \frac{1}{4\pi|\vec{r}-\vec{r}'|}$$

$$\text{grad } g(\vec{r}|\vec{r}') = \text{grad } \frac{1}{4\pi r} = -\frac{1}{4\pi r^2} \vec{e}_r$$

$$\text{div grad } g(\vec{r}|\vec{r}') = \text{div } -\frac{1}{4\pi r^2} \vec{e}_r =$$

$$= \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 \sin \theta \left(-\frac{1}{4\pi r^2}\right)) = 0 \quad r \neq r' \text{ helyen}$$

3/1. Diff egyenlet $\vec{v} = \vec{v}'$ helyen

$g(\vec{r}|0)$ $\vec{r} = 0$ helyen

$$\operatorname{div} \operatorname{grad} \frac{1}{4\pi r} = -\delta(\vec{r})$$

$$\int_V \operatorname{div} \operatorname{grad} \frac{1}{4\pi r} dV = \oint_A \operatorname{grad} \frac{1}{4\pi r} d\vec{A} = \int_V -\delta(\vec{r}) dV = -1 \quad \forall \epsilon \vec{r} = 0$$

$$\oint_A -\frac{1}{4\pi r^2} \vec{e}_r d\vec{A} \stackrel{?}{=} -1$$

"A" felület választásakor az $r=0$ ponton

$$\oint_A -\frac{1}{4\pi r^2} \vec{e}_r d\vec{A} = \lim_{r \rightarrow 0} -\frac{1}{4\pi r^2} \cdot 4\pi r^2 = -1$$

4/ $g(\vec{r}|0) \Rightarrow g(\vec{r}|\vec{r}')$

$$\frac{1}{4\pi r} \Rightarrow \frac{1}{4\pi |\vec{r} - \vec{r}'|}$$

Stacionárius áramok mágneses tere

$$\Delta \vec{A} = -\mu \vec{J}$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} \vec{A} = 0$$

Descartes-koordinátákban

$$\Delta A_x = -\mu J_x$$

$$\Delta A_y = -\mu J_y$$

$$\Delta A_z = -\mu J_z$$

$$A_x(\vec{r}) = \mu \int_V \frac{1}{4\pi |\vec{r} - \vec{r}'|} J_x(\vec{r}') dV'$$

$$A_y(\vec{r}) = \mu \int_V \frac{1}{4\pi |\vec{r} - \vec{r}'|} J_y(\vec{r}') dV'$$

$$\vec{A}(\vec{r}) = \mu \int_V \frac{1}{4\pi |\vec{r} - \vec{r}'|} \vec{J}(\vec{r}') dV'$$

Hallé megjelölt szinuszos állandósult állapotban, szabad térben

$$\Delta \bar{A} - \mu \epsilon \frac{\partial^2 \bar{A}}{\partial t^2} = -\mu \bar{J}$$

$$\Delta \bar{\varphi} - \mu \epsilon \frac{\partial^2 \bar{\varphi}}{\partial t^2} = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

Szinuszos állandósult állapot

$$\bar{A}(\bar{r}, t) = \text{Re} \{ \bar{A}(\bar{r}) e^{j\omega t} \} \quad \Delta \bar{A} + \omega^2 \mu \epsilon \bar{A} = -\mu \bar{J}$$

$$\bar{\varphi}(\bar{r}, t) = \text{Re} \{ \bar{\varphi}(\bar{r}) e^{j\omega t} \} \quad \Delta \bar{\varphi} + \omega^2 \mu \epsilon \bar{\varphi} = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

$$\Delta g(\bar{r}|\bar{r}') + k^2 g(\bar{r}|\bar{r}') = -\delta(\bar{r}-\bar{r}')$$

→ Ausgáiziási feltételek

$$\lim_{r \rightarrow \infty} r \left(\frac{dg(\bar{r}|\bar{r}')}{dr} + jk g(\bar{r}|\bar{r}') \right) = 0$$

$$g(\bar{r}|\bar{r}') = \frac{e^{-jk|\bar{r}-\bar{r}'|}}{4\pi|\bar{r}-\bar{r}'|}$$

1, Peremfeltételek?

$$g(\bar{r}|0) = \frac{e^{-jkr}}{4\pi r}$$

$$\frac{dg(\bar{r}|0)}{dr} = -jk \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} - \frac{e^{-jkr}}{4\pi r^2}$$

$$\lim_{r \rightarrow \infty} r \left(-jk \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} - \frac{e^{-jkr}}{4\pi r^2} + jk \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} \right) = 0$$

2, Diff egyenlet $\bar{r}=\bar{r}'$

$$g(\bar{r}|0) = \frac{e^{-jkr}}{4\pi r}$$

$$\text{grad} \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} = \left[\frac{e^{-jkr}}{4\pi r^2} - jk \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} \right] \bar{e}_r$$

$$\text{div grad} \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} = \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial r} r^2 \sin \theta \left(-\frac{e^{-jkr}}{4\pi r^2} - jk \frac{e^{-jkr}}{4\pi r} \right) = -k^2 \frac{e^{-jkr}}{4\pi r}$$

3, Diff egyenlet $\bar{r}=\bar{r}'$

$$\text{div grad} g(\bar{r}|0) + k^2 g(\bar{r}|0) = -\delta(\bar{r})$$

14.EA) Elektromat. peremérték - feladatok megoldása integrál egyenletekkel

- dielektrikum (ϵ)
- homogén rugtelés (ϵ)
- töltés A ($S = \phi$)

I, Alapelv

$\Delta\phi = \rho$
 $\phi(\infty) = 0$

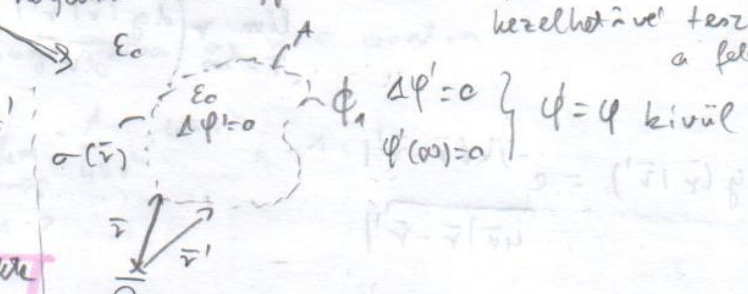
$\left. \begin{array}{l} \Delta\phi = \rho \\ \phi(\infty) = 0 \end{array} \right\} \rightarrow$ egyértelműen megoldható

helyettesíthető egy ekvivalens képpel ami egyszerűbb kezelhetővé teszi a feladatot



$$\phi(\vec{r}) = \int_A \frac{1}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r} - \vec{r}'|} \sigma(\vec{r}') dA'$$

$g(\vec{r}, \vec{r}')$



elektromat. integrál egyenlete
 $\phi_1 = \int_A g(\vec{r}, \vec{r}') \sigma(\vec{r}') dA'$
 $\vec{r} \in A$
 $\vec{r} \in V$
 (elsőfajú Fredholm)

$$Q_1 = \int_A \sigma(\vec{r}) dA \rightarrow \left(C = \frac{Q}{\phi_1} \dots \right)$$

II, Numerikus megoldás (Momentum módszer)

$1, \sigma(\vec{r}) = \sum_{i=1}^N c_i v_i(\vec{r})$

$v_i(\vec{r})$: i -dik bázisfv.
 v_i és v_j független $i \neq j$

$[c_i = ? \quad i = 1, 2, \dots, N]$

2, Testelés (pont-kollokáció)

$$\phi_1 = \int_A g(\vec{r}_j, \vec{r}') \left(\sum_{i=1}^N c_i v_i(\vec{r}') \right) dA \quad \vec{r}_j \quad j = 1, 2, \dots, N$$

3, lin. algebrai egyenlet ról.

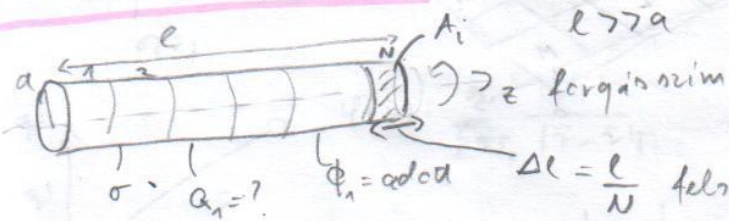
$$\phi_n = \sum_{i=1}^N c_i \int_A g(\vec{r}_j, \vec{r}') V_i(\vec{r}') dA' \quad j=1, 2, \dots, N$$

$$\begin{bmatrix} \phi_1 \\ \phi_2 \\ \vdots \\ \phi_N \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^N \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_N \end{bmatrix}$$

$$S_{ji} = \int_A g(\vec{r}_j, \vec{r}') V_i(\vec{r}') dA'$$

$$c_i = \dots \quad i=1, 2, \dots, N$$

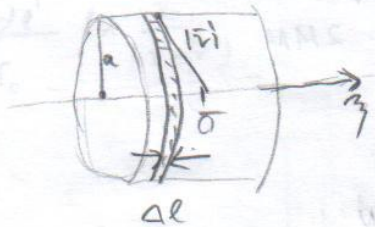
1. Példa: Henger elektróda



$$V_i(\vec{r}) = \begin{cases} 1 & \vec{r} \in A_i \\ 0 & \vec{r} \notin A_i \end{cases}$$

$S_{ji} = ?$

$j=i$

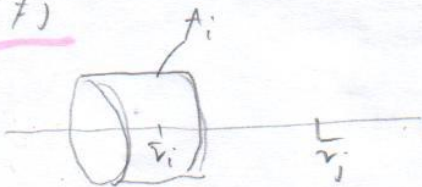


$$S_{ii} = \int_A g(\vec{r}_i, \vec{r}') 1 dA' \stackrel{\uparrow}{=} \int_A \frac{1}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r}_i - \vec{r}'|} \cdot 1 \cdot dA' = \int_A \frac{1}{\sqrt{z^2 + a^2}} \cdot 2\pi a \, dz$$

$$= \frac{\Delta l}{2} \int_{z = -\frac{\Delta l}{2}}^{\frac{\Delta l}{2}} \frac{1}{\sqrt{z^2 + a^2}} 2\pi a \, dz =$$

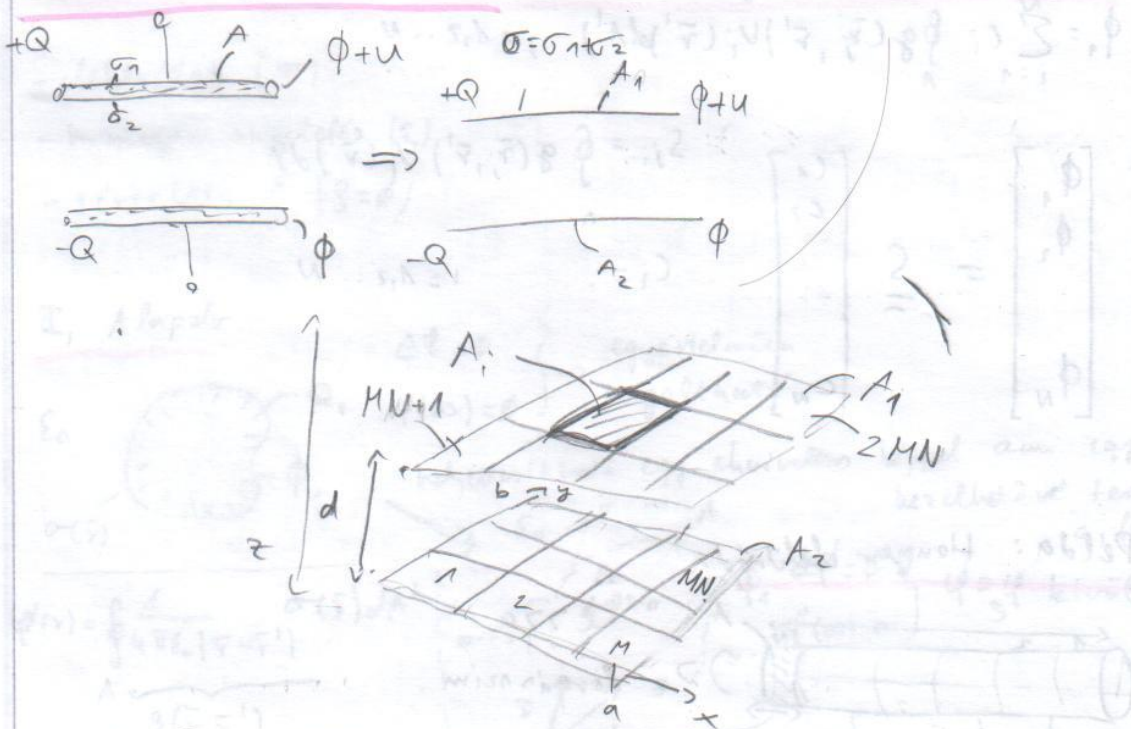
$$\frac{\pi a \ln \frac{\frac{\Delta l}{2} + \sqrt{a^2 + (\frac{\Delta l}{2})^2}}{-\frac{\Delta l}{2} + \sqrt{a^2 + (\frac{\Delta l}{2})^2}}}{2\epsilon_0}$$

$1/j$



$$S_{ji} = \int_{A_i} g(\vec{r}_j, \vec{r}') 1 \cdot dA' = \int_{A_i} \frac{1}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r}_j - \vec{r}'|} dA' \stackrel{!}{=} \frac{2\pi a \Delta l}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r}_j - \vec{r}_i|} \approx \frac{2\pi a \Delta l}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r}_j - \vec{r}_i|}$$

2. Pelda: Síkondenzátor



$$u_i(\vec{r}) = \begin{cases} 1 & r \in A_i \\ 0 & r \notin A_i \end{cases}$$

$$\phi + u = \sum_{i=1}^{2MN} \left(\int_{A_i} g(\vec{r}, \vec{r}') u_i(\vec{r}') dA' \right) c_i$$

$j = MN+1 \dots 2MN$

$$\phi = \sum_{i=0}^{2MN} \left(\int_{A_i} g(\vec{r}, \vec{r}') u_i(\vec{r}') dA' \right) c_i$$

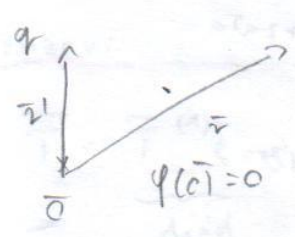
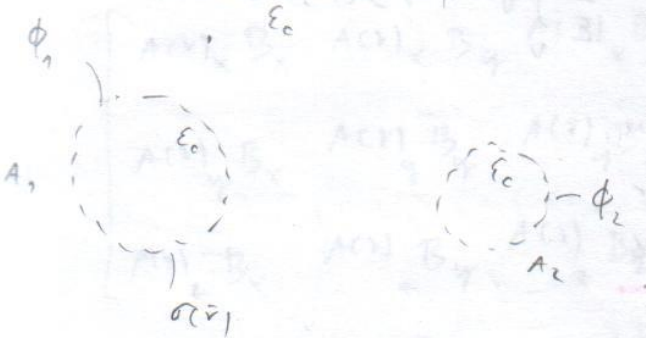
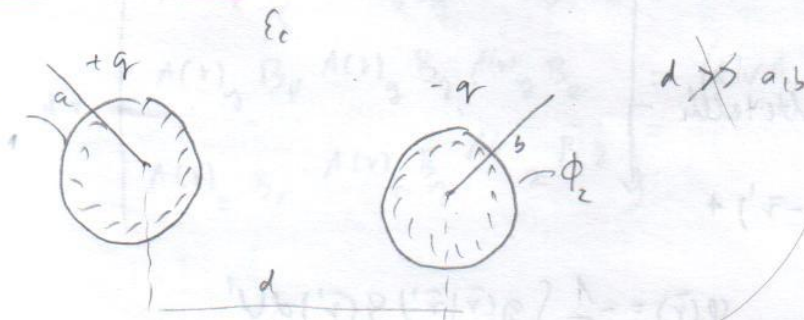
$j = 1, 2 \dots MN$

$$Q = \sum_{i=MN+1}^{2MN} c_i \frac{\Delta A_i}{\frac{ab}{MN}}$$

} $2MN+2$ egyenlet

$$Q = \sum_{i=1}^{MN} c_i \Delta A_i$$

3, Vezeték pár



$$\phi(\vec{r}) = \frac{q}{2\pi\epsilon_0} \frac{|\vec{r}|}{|\vec{r}-\vec{r}'|}$$

$$\phi(\vec{r}) = \oint \frac{\sigma(\vec{r}') dl'}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{|\vec{r}|}{|\vec{r}-\vec{r}'|} = \underbrace{\oint \frac{\sigma(\vec{r}') dl'}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{|\vec{r}'|}{r_0}}_{\leftarrow} + \underbrace{\ln \frac{r_0}{|\vec{r}-\vec{r}'|}}_{\leftarrow}$$

$$\oint \frac{\sigma(\vec{r}') dl'}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{r_0}{|\vec{r}-\vec{r}'|}$$

[Faint handwritten notes and calculations, including vector calculus and potential expressions]

$$\Delta \varphi = \frac{-\rho}{\epsilon} + \text{peremfeltételek}$$

$$\Delta g(\vec{r}|\vec{r}') = -\delta(\vec{r}-\vec{r}') +$$

$$\Downarrow \\ g(\vec{r}|\vec{r}')$$

$$\varphi(\vec{r}) = -\frac{1}{\epsilon} \int_V g(\vec{r}|\vec{r}') \rho(\vec{r}') dV'$$

Diadikus Green-függvények

Diád (bevezetés): két vektor diadikus szorzata

$$\overline{\overline{A}} = \overline{\overline{A}} \overline{\overline{B}}$$

$$\overline{\overline{D}} = \overline{\overline{B}} \overline{\overline{A}}$$

↑ transzponált

Descartes - koordinátákban:

$$\overline{\overline{A}} = \begin{bmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{bmatrix}$$

$$\overline{\overline{B}} = \begin{bmatrix} B_x \\ B_y \\ B_z \end{bmatrix}$$

$$\overline{\overline{A}} \overline{\overline{B}} = \begin{bmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B_x & B_y & B_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_x B_x & A_x B_y & A_x B_z \\ A_y B_x & A_y B_y & A_y B_z \\ A_z B_x & A_z B_y & A_z B_z \end{bmatrix}$$

Diádként végzett műveletek:

$$\overline{\overline{D}} \cdot \overline{\overline{C}} = \overline{\overline{A}} (\overline{\overline{B}} \overline{\overline{C}})$$

$$\text{div } \overline{\overline{D}} = \text{div } \overline{\overline{A}}(\vec{r}) \overline{\overline{B}}$$

$$\overline{\overline{C}} \cdot \overline{\overline{D}} = (\overline{\overline{C}} \overline{\overline{A}}) \overline{\overline{B}}$$

$$\text{rot } \overline{\overline{D}} = \text{rot } \overline{\overline{A}}(\vec{r}) \overline{\overline{B}}$$

$$\overline{\overline{D}} \times \overline{\overline{C}} = \overline{\overline{A}} (\overline{\overline{B}} \times \overline{\overline{C}})$$

$$\overline{\overline{D}} = \overline{\overline{D}}(\vec{r}) = \overline{\overline{A}}(\vec{r}) \overline{\overline{B}}$$

$$\text{div} \begin{bmatrix} A(x)_x B_x & A(x)_x B_y & A(x)_x B_z \\ A(x)_y B_x & A(x)_y B_y & A(x)_y B_z \\ A(x)_z B_x & A(x)_z B_y & A(x)_z B_z \end{bmatrix} = (\text{div} A B_x - \text{div} A B_y + \text{div} A B_z)$$

$$\text{rot} \begin{bmatrix} A(x)_x B_x & A(x)_x B_y & A(x)_x B_z \\ A(x)_y B_x & A(x)_y B_y & A(x)_y B_z \\ A(x)_z B_x & A(x)_z B_y & A(x)_z B_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \text{rot}(A)_x B_x & \text{rot}(A)_x B_y & \text{rot}(A)_x B_z \\ \text{rot}(A)_y B_x & \text{rot}(A)_y B_y & \text{rot}(A)_y B_z \\ \text{rot}(A)_z B_x & \text{rot}(A)_z B_y & \text{rot}(A)_z B_z \end{bmatrix}$$

Tenzor:

$$\underline{\underline{T}} = \underbrace{\bar{T}^{(1)}}_{\text{diad}} \underline{e}_1 + \bar{T}^{(2)} \underline{e}_2 + \bar{T}^{(3)} \underline{e}_3$$

$$\begin{bmatrix} T_{xx} & T_{xy} & T_{xz} \\ T_{yx} & T_{yy} & T_{yz} \\ T_{zx} & T_{zy} & T_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{xx} \\ T_{yx} \\ T_{zx} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$+ \begin{bmatrix} T_{xy} \\ T_{yy} \\ T_{zy} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} T_{xz} \\ T_{yz} \\ T_{zz} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{rot } \underline{\underline{T}} = \text{rot } \bar{T}^{(1)} \underline{e}_1 + \text{rot } \bar{T}^{(2)} \underline{e}_2 + \text{rot } \bar{T}^{(3)} \underline{e}_3$$

$$\text{div } \underline{\underline{T}} = \text{div } \bar{T}^{(1)} \underline{e}_1 + \text{div } \bar{T}^{(2)} \underline{e}_2 + \text{div } \bar{T}^{(3)} \underline{e}_3$$

diad: egyszerű diad:

$$\underline{\underline{I}} = \underline{e}_1 \underline{e}_1 + \underline{e}_2 \underline{e}_2 + \underline{e}_3 \underline{e}_3$$

$$\underline{\underline{I}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{A}(\vec{r}) = \mu \int \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \vec{J}(\vec{r}') dV'$$

Descartes:

$$\vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') = \begin{bmatrix} g_0(\vec{r}|\vec{r}') & 0 & 0 \\ 0 & g_0(\vec{r}|\vec{r}') & 0 \\ 0 & 0 & g_0(\vec{r}|\vec{r}') \end{bmatrix} \quad g_0(\vec{r}|\vec{r}') = \frac{1}{4\pi|\vec{r}-\vec{r}'|}$$

$$\vec{B}(\vec{r}) = \text{rot}(\vec{A}) = \mu \int \text{rot} \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \vec{J}(\vec{r}') dV'$$

$$\vec{B}(\vec{r}) = \mu \int \left[\text{rot} \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \right]^x J_x + \left[\text{rot} \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \right]^y J_y + \left[\text{rot} \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \right]^z J_z dV'$$

$$J_x = \underline{e}_x \cdot \vec{J}$$

Pelda

$$\Delta \vec{A} + k^2 \vec{A} = -\mu \vec{J} \quad k^2 = \omega^2 \mu \epsilon$$

$$\Delta g(\vec{r}|\vec{r}') + k^2 g(\vec{r}|\vec{r}') = -\delta(\vec{r}-\vec{r}') \Rightarrow g(\vec{r}|\vec{r}') = e^{-jk|\vec{r}-\vec{r}'|} / 4\pi |\vec{r}-\vec{r}'|$$

$$\vec{A}(\vec{r}) = \mu \int \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \vec{J}(\vec{r}') dV'$$

$$\vec{G} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Pelda

$$\Delta \vec{A} = -\mu \vec{J} + \text{porem felt.}$$

$$\Delta \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') = -\delta(\vec{r}-\vec{r}') \vec{I} +$$

$$\Delta \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') \vec{r} \vec{r} = \delta(\vec{r}-\vec{r}') \vec{I} \vec{e}_1$$

$$\Delta \vec{A} - \mu \epsilon \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2} = -\mu \vec{J} + \text{porem felt.}$$

$$\Delta \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}') - \mu \epsilon \frac{\partial^2 \vec{G}(\vec{r}|\vec{r}')}{\partial t^2} = -\delta(\vec{r}-\vec{r}') \vec{I} +$$

Visszatekintés

① Fizikai valóság → egyértelműen megoldható peremérték - feladatok megoldása

② PEF numerikus megoldás

- FEM térbeli diszkrétizáció - elektrodinamika minden területen hasonló
- jól kezeli a geometriát
- nagy geometriáknál nem jó.

- Integrál egyenletek módszere (Method of moment módszerrel)
→ plusz farrival új egyenlet

- Green függvények - diszkrétizálással
táv. a forrás tartományára koncentr.
- szabad térben jó
- bonyolult geometriáknál nem jó

- FDTD - Maxwell egyenletek diszkrétizációja - hullámegyenletekhez jó

FDTD

- lineáris anyagok
- időben változó megoldás

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \quad / \cdot \text{div}$$

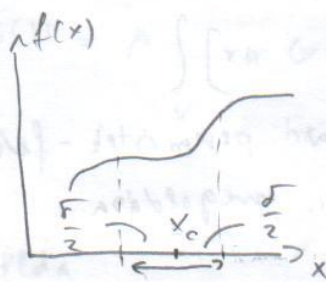
$$\text{div rot } \vec{H} = 0 = \text{div } \vec{J} + \frac{\partial}{\partial t} \text{div } \vec{D} \rightarrow \text{div } \vec{D} + \text{időtől független tag} \\ = \vec{J} + \text{időtől független tag}$$

$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad / \text{div}$$

$$\text{div rot } \vec{E} = 0 = - \frac{\partial}{\partial t} \text{div } \vec{B} \rightarrow \text{div } \vec{B} + \text{időtől független} = 0$$

FDTD: időtől függő megoldásokról általában, csak az időtől független Maxwell egyenletekre koncentrálnak

Centralis maščendū veģes differencā



$$f(x_0 + \frac{\delta}{2}) = f(x_0) + \frac{\delta}{2} f'(x_0) + \left(\frac{\delta}{2}\right)^2 \frac{1}{2!} f''(x_0) +$$

$$\frac{1}{3!} \left(\frac{\delta}{2}\right)^3 f'''(x_0)$$

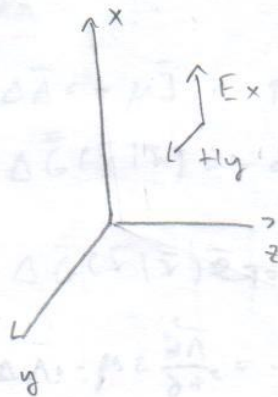
$$f(x_0 - \frac{\delta}{2}) = f(x_0) - \frac{\delta}{2} f'(x_0) + \left(\frac{\delta}{2}\right)^2 \frac{1}{2!} f''(x_0) - \frac{1}{3!} \left(\frac{\delta}{2}\right)^3 f'''(x_0)$$

$$f(x_0 + \frac{\delta}{2}) - f(x_0 - \frac{\delta}{2}) = \delta f'(x_0) + \frac{1}{24} \delta^3 f'''(x_0) + \dots$$

$$\frac{df(x)}{dx} \Big|_{x=x_0} = f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + \frac{\delta}{2}) - f(x_0 - \frac{\delta}{2})}{\delta} + \frac{1}{24} \delta^2 f'''(x_0) + \dots$$

a hiba δ^2 ordina
tūnik el

1D eset



$$\frac{\partial}{\partial x} = 0, \frac{\partial}{\partial y} = 0 \Rightarrow E_y = E_z = 0$$

$$H_x = H_z = 0$$

$$\text{rot } \vec{H} = +\frac{\partial \vec{D}}{\partial t} = +\epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\text{rot } \vec{H} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0 & 0 & \frac{\partial}{\partial z} \\ 0 & H_y & 0 \end{vmatrix} = -\frac{\partial H_y}{\partial z} \vec{e}_x$$

$$(2) -\frac{\partial H_y}{\partial z} = \epsilon \frac{\partial E_x}{\partial t}$$

$$(1) -\frac{\partial E_x}{\partial z} = \mu \frac{\partial H_y}{\partial t}$$

$$\begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix} = \underline{x}$$

$$x[k+1] = \underline{A} x[k]$$

$$\det(\underline{I} - \underline{A}) = 0$$

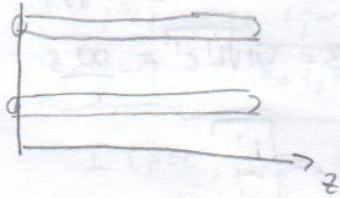
$$\lambda^2 + \left(\frac{\Delta+2}{\mu \epsilon \Delta z^2} - 2 \right) \lambda + 1 = 0$$

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{\Delta+1}{\epsilon \Delta z} \\ \frac{\Delta+1}{\mu \Delta z} & 1 - \frac{\Delta+2}{\mu \epsilon \Delta z^2} \end{bmatrix}$$

$$\frac{c}{\sqrt{\epsilon \mu}} \cdot \frac{\Delta+1}{\Delta z} \leq 2 \quad \Delta \text{ stabilitasi lewit}$$

Távvezeték tranziensek számítása - det. időfü. gerj. figyelembe vétele

Távvezeték: ismétlés



$$-\frac{\partial u}{\partial z} = R' i + L' \frac{\partial i}{\partial t}$$

$$\frac{\partial i}{\partial z} = G' u + C' \frac{\partial u}{\partial t}$$

+ perem felt.

$$-\frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = R' \frac{\partial i}{\partial z} + L' \frac{\partial}{\partial t} \frac{\partial i}{\partial z}$$

$$-\frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = -R' (G' u + C' \frac{\partial u}{\partial t}) - L' (G' \frac{\partial u}{\partial t} + C' \frac{\partial^2 u}{\partial t^2})$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial z^2} - R' G' u - (R' C' + L' G') \frac{\partial u}{\partial t} - L' C' \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = 0$$

homogén differenciálegyenlet
a gerj. a kezdeti ért.
és a peremfelt.-ből adódik.

$$-\frac{\partial u}{\partial z} = R' i + L' \frac{\partial i}{\partial t}$$

+ Perem felt.

$R' = 0$ $G' = 0$ ideális táv. vez.

haqy frekvencián a táv. vez. veszteségmentes mert R' , G'
eltörpül $j\omega L'$ $\frac{1}{j\omega C'}$ hez képest.

TU. szinuszos állandósult állapotban (ω adott)

$$u(z,t) = \operatorname{Re} \{ U(z) e^{j\omega t} \} ; i(z,t) = \operatorname{Re} \{ I(z) e^{j\omega t} \}$$

$$\frac{d^2 U(z)}{dz^2} = -R' G' U(z) - (R' C' + L' G') j\omega U(z) + L' C' (j\omega)^2 U(z)$$

$$I(z) = -\frac{dU(z)}{dz} \cdot \frac{1}{R' + j\omega L'} + \text{perem. felt.}$$

$$u(z) = u^+ e^{-\gamma z} + u^- e^{\gamma z}$$

$$I(z) = \frac{u^+}{z_0} e^{-\gamma z} - \frac{u^-}{z_0} e^{\gamma z}$$

$$\gamma^2 = (R' + j\omega L')(G' + j\omega C')$$

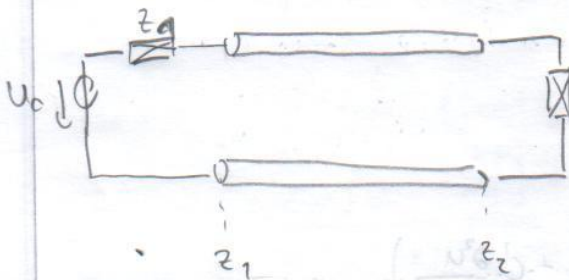
$$z_0 = \sqrt{\frac{R' + j\omega L'}{G' + j\omega C'}}$$

ideális esetben:

$$\gamma^2 = -\omega^2 L' C' = (j\beta)^2$$

$$\beta = \omega \sqrt{L' C'} = \frac{\omega}{c}$$

$$z_0 = \sqrt{\frac{L'}{C'}}$$



$$u(z=z_1) = U_0 - z_1 I(z=z_1)$$

$$u(z=z_2) = I(z=z_2) z_2$$

Tetsőre legs időbeli változás

1, Stabilis rendszer

$$\frac{\partial^2 u}{\partial z^2} - R' G' u - (R' C' + L' G') \frac{\partial u}{\partial t} + L' C' \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = 0$$

$$u(z, j\omega) = \mathcal{F}\{u(z, t)\} = \int_{-\infty}^{\infty} u(z, t) e^{-j\omega t} dt$$

$$I(z, j\omega) = \mathcal{F}\{i(z, t)\}$$

$$\frac{\partial^2 u(z, j\omega)}{\partial z^2} - \underbrace{[R' G' + j\omega(R' C' - L' G') + (\omega)^2 L' C']}_{\gamma^2(j\omega)} u(z, j\omega) = 0$$

Gej végre
stabilitás
az átviteli
fü. felírásához
feltételi

$$u(z, j\omega) = u^+(j\omega) e^{-\gamma z} + u^-(j\omega) e^{\gamma z}$$

$$I(z, j\omega) = \frac{u^+}{z_0(j\omega)} e^{-\gamma(j\omega)z} - \frac{u^-}{z_0(j\omega)} e^{\gamma(j\omega)z}$$

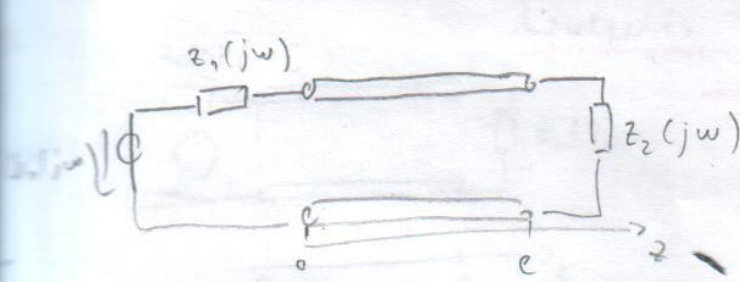
$$-\frac{\partial u(z, j\omega)}{\partial z} = (R' + j\omega L') I(z, j\omega)$$

$$z_0(j\omega) = \sqrt{\frac{R' + j\omega L'}{G' + j\omega C'}}$$

$$z_0(j\omega) = \sqrt{(R' + j\omega L')(G' + j\omega C')}$$

Formálisan

mint a szinusznál de itt \$\omega\$-val függ a fu. is



$z_1(j\omega) \parallel z_2(j\omega)$ értelmezése: a zárt átviteli kábel.
 $U_0(j\omega) = \mathcal{F}\{U_0(t)\}$

$$-U_0(j\omega) + \underbrace{\left(\frac{U^+(j\omega)}{z_0(j\omega)} - \frac{U^-(j\omega)}{z_0(j\omega)} \right)}_{I(z=0, j\omega)} z_1(j\omega) + \underbrace{U^+(j\omega) + U^-(j\omega)}_{U(z=0, j\omega)} = 0$$

$$\underbrace{\left[\frac{U^+(j\omega)e^{-\gamma l}}{z_0(j\omega)} - \frac{U^-(j\omega)e^{\gamma l}}{z_0(j\omega)} \right]}_{I(z=l, j\omega)} z_2(j\omega) = \underbrace{U^+(j\omega)e^{-\gamma l} + U^-(j\omega)e^{\gamma l}}_{U(z=l, j\omega)}$$

$$U^+(j\omega) = U_0(j\omega) \frac{z_0(j\omega)}{z_1(j\omega) + z_0(j\omega)} \left(\frac{1}{1 - r_1(j\omega)r_2(j\omega)e^{-2\gamma l}} \right)$$

$$U^-(j\omega) = U^+(j\omega) r_2(j\omega)$$

$$r_1(j\omega) = \frac{z_1(j\omega) - z_0(j\omega)}{z_1(j\omega) + z_0(j\omega)}$$

$$r_2(j\omega) = \frac{z_2(j\omega) - z_0(j\omega)}{z_2(j\omega) + z_0(j\omega)}$$

$$U(z, j\omega) = U_0(j\omega) \frac{z_0(j\omega)}{z_1(j\omega) + z_0(j\omega)} \cdot \frac{e^{-\gamma z} + r_2(j\omega)e^{-\gamma(2l-z)}}{1 - r_1(j\omega)r_2(j\omega)e^{-2\gamma l}}$$

Fel lehet írni az U, I F. transzformációját minden z pontra

$$I(z, j\omega) = U_0(j\omega) \frac{1}{z_1(j\omega) + z_0(j\omega)} \frac{e^{-\gamma z} - r_2(j\omega)e^{-\gamma(2l-z)}}{1 - r_1(j\omega)r_2(j\omega)e^{-2\gamma l}}$$

Távvezeték tranziensek

$$-\frac{\partial u}{\partial z} = R' i + L' \frac{\partial i}{\partial t}$$

$$-\frac{\partial i}{\partial z} = G' u + C' \frac{\partial u}{\partial t}$$

+ Perem feltételek + kezdeti felt.

- veszteség mentes $R'=0, G'=0$

- behatás nélküli jellemző $\begin{cases} u(t, z) = 0 & +L_0 \\ i(t, z) = 0 & +L_0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} u(z, 0) = 0 \\ i(z, 0) = 0 \end{cases}$
- perem felt. $+L_0$

$$-\frac{\partial u}{\partial z} = L' \frac{\partial i}{\partial t}$$

$$-\frac{\partial i}{\partial z} = C' \frac{\partial u}{\partial t}$$

Laplace

$$\Rightarrow U(z, s) = \int \{ u(z, t) \} = \int_0^{\infty} u(z, t) e^{-st} dt$$

$$u(z, 0) = 0, i(z, 0) = 0$$

+ perem feltételek

$$I(z, s) = \int \{ i(z, t) \}$$

$$\frac{dU(z, s)}{dz} = -s L' I(z, s)$$

$$\frac{dI(z, s)}{dz} = -s C' U(z, s)$$

$$\frac{d^2 U(z, s)}{dz^2} - s^2 L' C' U(z, s) = 0$$

$$I(z, s) = -\frac{1}{s L'} \frac{dU(z, s)}{dz} + \text{perem felt.}$$

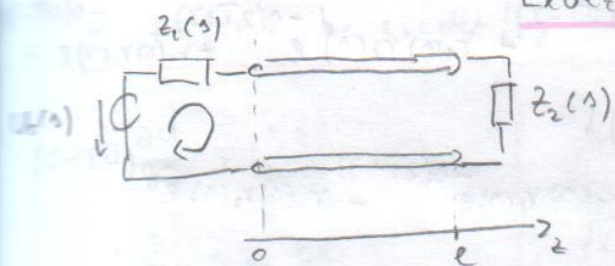
$$U(z, s) = u^+(s) e^{-\frac{z}{z_0}} + u^-(s) e^{\frac{z}{z_0}}$$

$$I(z, s) = \frac{u^+(s)}{z_0(s)} e^{-\frac{z}{z_0}} - \frac{u^-(s)}{z_0(s)} e^{\frac{z}{z_0}}$$

ha nem veszteséges lenne v s -től független (készenjáról, burkolás)

$z_0 = \sqrt{\frac{L'}{C'}}$ s -től független (mivel veszteség mentes)

Lévezetés



Perem felt.:

$$-U_0(s) + Z_1(s) I(z=0, s) + U(z=0, s) = 0$$

$$U(z=l, s) = Z_2(s) I(z=l, s)$$

$$-U_0(s) + \frac{Z_1(s)}{Z_0} (u^+(s) - \bar{u}(s)) + u^+(s) + \bar{u}(s) = 0$$

$$u^+(s) e^{-s \frac{l}{v}} + \bar{u}(s) e^{s \frac{l}{v}} = \frac{Z_2(s)}{Z_0} (u^+(s) e^{-s \frac{l}{v}} - \bar{u}(s) e^{s \frac{l}{v}})$$

eznyi idő alatt
majd végig a jel
a vezetékben

$$\frac{l}{v} = T$$

$$r_2(s) = \frac{\bar{u} e^{-sT}}{u^+ e^{-sT}}$$

reflexió's
tényező
(nem azonos
a visszavertésével)

$$u^+ (1 + r_2(s)) = \frac{Z_2(s)}{Z_0} u^+ (1 - r_2(s))$$

$$\frac{1 + r_2(s)}{1 - r_2(s)} = \frac{Z_2(s)}{Z_0} \Rightarrow r_2(s) = \frac{Z_2(s) - Z_0}{Z_2(s) + Z_0}$$

$$-U_0(s) + \frac{Z_1(s)}{Z_0} u^+(s) (1 - r_2(s) e^{-2sT}) + u^+(s) (1 + r_2(s) e^{-2sT}) = 0$$

Sor rendezés után

$$\begin{cases} u^+(s) = U_0(s) \frac{Z_0}{Z_1(s) + Z_0} \frac{1}{1 - r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}} \\ \bar{u}(s) = u^+(s) e^{-2sT} r_2(s) = U_0(s) \frac{Z_0}{Z_1(s) + Z_0} \frac{r_2(s) e^{-2sT}}{1 - r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}} \end{cases}$$

$$r_1(s) = \frac{Z_1(s) - Z_0}{Z_1(s) + Z_0}$$

$$U(z, s) = U_0(s) \frac{Z_0}{Z_1(s) + Z_0} \left(\frac{e^{-s \gamma}}{1 - r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}} + \frac{r_2(s) e^{+s \gamma} e^{-2sT}}{1 - r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}} \right) \quad \gamma = \frac{z}{v}$$

$$I(z, s) = U_0(s) \frac{1}{Z_1(s) + Z_0} \left(\frac{e^{-s \gamma}}{1 - r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}} - \frac{r_2(s) e^{+s \gamma} e^{-2sT}}{1 - r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}} \right)$$

Mértani sor:

$$\frac{A}{1 - q} = A + Aq + Aq^2 \dots \quad q = r_1(s) r_2(s) e^{-2sT}$$

$$U(z, \lambda) = U_0(\lambda) \frac{z_0}{z_1(\lambda) + z_0} \left(e^{-\lambda T} + r_2(\lambda) e^{-\lambda(2T-\tau)} + r_1(\lambda) r_2(\lambda) e^{-\lambda(2T+\tau)} + r_1(\lambda) r_2(\lambda) e^{-\lambda(4T-\tau)} + \dots \right)$$

$$I(z, \lambda) = U_0(\lambda) \frac{1}{z_1(\lambda) + z_0} \left(e^{-\lambda T} - r_2(\lambda) e^{-\lambda(2T-\tau)} + r_1(\lambda) r_2(\lambda) e^{-\lambda(2T+\tau)} - r_1(\lambda) r_2(\lambda) e^{-\lambda(4T-\tau)} + \dots \right)$$

$$U(z, \lambda) = \sum_{i=1}^{\infty} U_i^A(\lambda) e^{-\lambda(2(i-1)T-\tau)} + U_i^B(\lambda) e^{-\lambda(2iT+\tau)}$$

$$U_0(\lambda) = U_0(\lambda) \frac{z_0}{z_1(\lambda) + z_0}, \quad U_i^A(\lambda) = U_0(\lambda) \left(r_1(\lambda) r_2(\lambda) \right)^{i-1}, \quad U_i^B(\lambda) = U_0(\lambda) r_1(\lambda) r_2(\lambda)^i$$

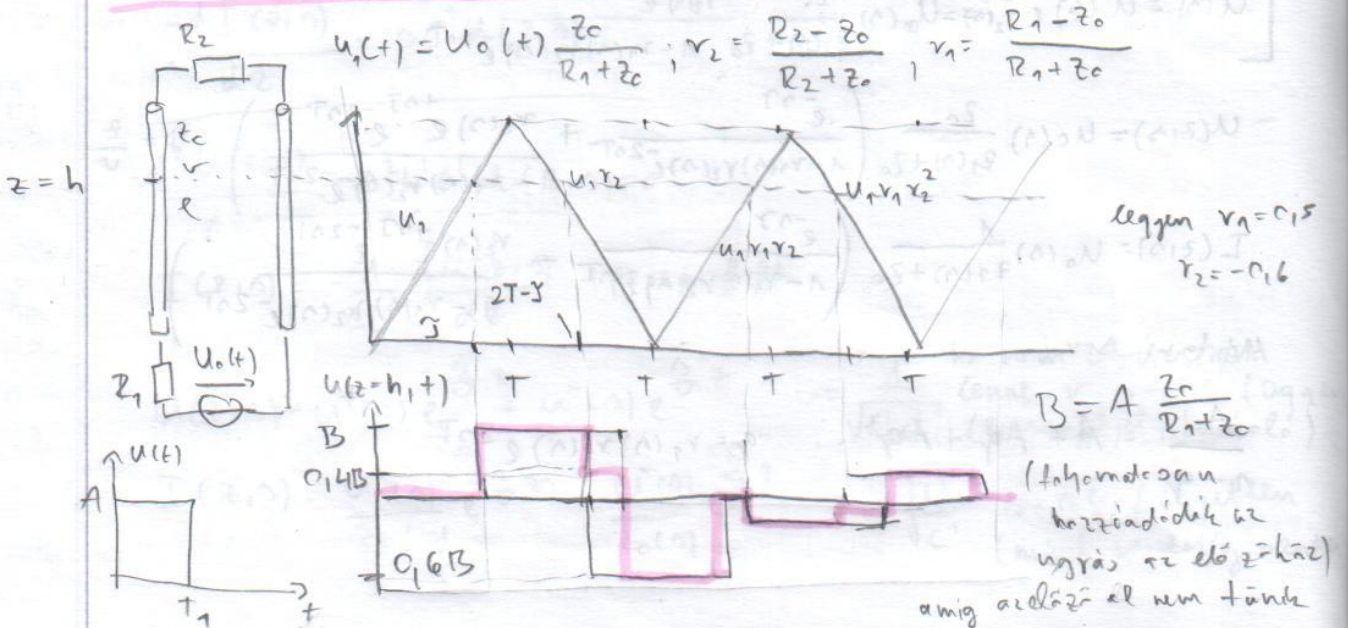
$$u(z, t) = \sum_{i=1}^{\infty} U_i^A(t - 2(i-1)T - \tau) + U_i^B(t - 2iT + \tau)$$

$$U_i^A(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \{U_i^A(\lambda)\} = \varepsilon(t) U_i^A(t)$$

$$U_i^B(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \{U_i^B(\lambda)\}$$

- 1x torzítatlanul elmegy a jel a végéig
- torzítva reflektálódik
- megint reflektálódik a végén...

Frekvencia független lezárás, ideális távweték \Rightarrow Menetdiagram



Mi történik ha eredetileg nem volt energiamentes a tv? (ideális)

$$-\frac{\partial u}{\partial z} = L' \frac{\partial i}{\partial t}$$

$$-\frac{\partial i}{\partial z} = C' \frac{\partial u}{\partial t}$$

$$u(z, t=0) \neq 0 \quad u(z, t=-0)$$

$$i(z, t=0) \neq 0$$

$$\lambda \left(\frac{dt}{dz} \right) = \Delta F(s) - f(0) \quad \dots$$

$$-\frac{dU}{dz} = \Delta L' I - L' i(z, t=-0) \quad \text{Legyen } i(z, t=-0) = 0$$

$$-\frac{dI}{dz} = \Delta C' U - C' u(z, t=-0)$$

$$-\frac{d^2 U}{dz^2} = -\Delta^2 L' C' U + \Delta L' C' u(z, t=-0)$$

$$\frac{d^2 U}{dz^2} - \left(\frac{\Delta}{v} \right)^2 U = -\Delta L' C' u(z, t=-0)$$

$$u(z, s) = u^+(s) e^{-\frac{\Delta}{v} z} + u^-(s) e^{\frac{\Delta}{v} z} + u_{ih}(s, z)$$

Diff egyenlet m.o.

$$u(z, t=-0) = A$$

$$u_{ih}(z, s) = B$$

$$\left(\frac{\Delta}{v} \right)^2 B = -\Delta L' C' u(z, t=-0) \Rightarrow B = -\frac{L' C'}{\Delta} v^2 u(z, t=-0)$$

EM inverz feladatok

19. EA

Fizika: $ck \rightarrow k \text{ ör}$

ferrás $\vec{J}, \vec{S} \rightarrow \vec{E}, \vec{B}$
 parameterrel ϵ, μ, σ
 Maxwell-e

Inverz: mért tér \rightarrow ferrás?
 param?

Alapfogalmak:

• modell: X függvény: obj egyértelmű jellemző

• modell tér: $X \in \mathcal{X}$: $\forall X$

• adat: y : mérhető kimenet

• adat tér: $y \in \mathcal{Y}$ $\forall y$

• direkt feladat: $y = D\{x\}$
 direkt op. egyértelmű

• inverz feladat: $\hat{x} = D^{-1}\{y\}$ $\hat{x} \in \mathcal{X} \Rightarrow D\{\hat{x}\} = y$
 nem mindig létezik

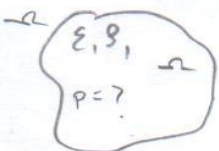


Példák

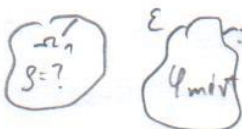
1, elektrosztatika

- $\text{div } \epsilon(\vec{r}) \cdot \text{grad } \varphi(\vec{r}) = S(\vec{r})$

• adott $\epsilon, S \rightarrow \varphi$ direkt



• adott ϵ , mért $\varphi \rightarrow S = ?$ inverz

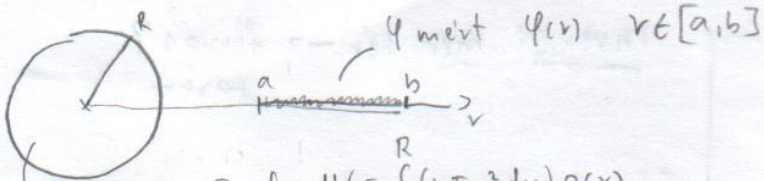


ferrás rekonstrukció!

• adott S , mért φ anyag param. rekonstrukció!



ferros rekonstrukció



$g = g(r)$
 $r \in [0, R]$
 modell

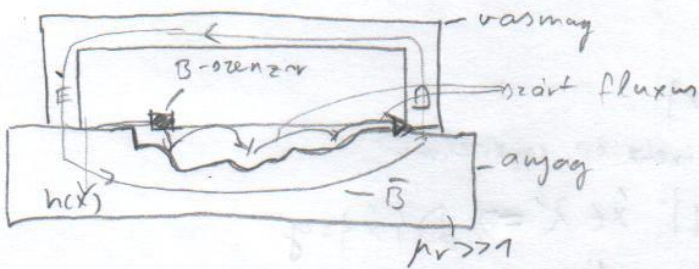
$$Q = \int_V g dV = \int_0^R (4\pi r^2 dr) g(r)$$

$$\phi(r) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r}$$

Direkt ✓
 inverz: megold., unicitás ✓

$$\phi(r) = \int_0^R \frac{\xi^2}{\epsilon_0 r} g(\xi) d\xi$$

2, fluxus mérés - anyag vizsg.



$h(x)$: modell

$\bar{B}(x)$: adat

Gyengén meghatározott inverz feladat

$$y = D\{x\} \quad y \text{ mért } \hat{x} = ? \quad (D\{\hat{x}\} = y)$$

Jól meghatározottság:

- 1, \hat{x} létezik (egzisztencia)
- 2, \hat{x} egyértelmű (unicitás)

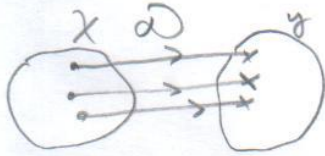
3, $\hat{x}(y)$ folytonos

$$\hat{x}(y') \quad \{\|y - y'\| \rightarrow 0\} \Rightarrow \{\|x - x'\| \rightarrow 0\}$$

$\hat{x} = ? \quad (D\{x\} = y)$



Szubjektív



injektív

Bijektív

Egyenlet megoldható / nem megoldható

HADAMARD

1923

Példa (gámb)

$$\varphi(r) = \int_0^r \frac{z^2}{er} g(z) dz$$

FRED HOLM 1. fajta IE

1, egzisztencia ✓

pl: a konst g_0 vagyis mindenképpen fudunk adni

2, unicitás ✗

g megold, $g' = g + g''$ nha

$$\int_0^r \frac{z^2}{er} g''(z) dz = 0$$

3, $g \rightarrow \varphi$

$$\|\varphi - \varphi'\| \rightarrow 0 \implies \|g - g'\| \rightarrow 0$$

$$g' = g + A \sin pr \rightarrow \varphi'$$

$$\varphi - \varphi' = \int_0^r \frac{z^2}{er} A \sin pz dz$$

$$\|\varphi - \varphi'\| \rightarrow 0$$

$$g - g' = A \sin pr \rightarrow 0$$

folgytatnamosig φ strüe

Regularizálás

Cél: gyengén meghat. "csökkentése"

mínd: "priori" ismert / feltételezés figyelembe vétele

a) Dimenzió - kontroll

$$x \rightarrow \underline{x}$$

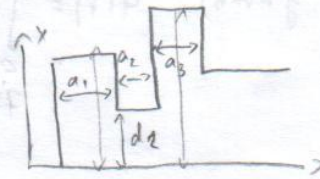
∞ Dim. N Dim.

végzetes bázis fu.

- véges bázis: $x = \sum_{i=1}^N b_i x_i$

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_N \end{bmatrix}$$

- paraméterezés



$$\left. \begin{matrix} a_1, a_2, \dots \\ d_1, d_2, \dots \end{matrix} \right\} N \text{ db}$$

- minta vételzés: $\int \rightarrow$ diszkrét inverz feladat

$$\hat{x} \triangleq \arg \min_{x \in X} \|y - D\{x\}\|$$

← mint

$$\underline{\hat{x}} = \arg \min_{x \in X} \|y - D\{x\}\|$$

- véges iteráció:

$$\hat{x} = \arg \min_{x \in X} \|y - D\{x\}\|$$

véges számú iteráció

b) Additív büntető fu. alkalmazása (Tikhonov 1977)

$$\hat{x} = \arg \min_{x \in X} \|y - D\{x\}\|$$

$0 < \alpha < \infty$ egy paraméter

$$\hat{x}^* = \arg \min_{x \in X} (\|y - D\{x\}\| + \alpha F(x))$$

büntető funkcióval

Pl: "Simaság": $F(x) = \int |x'|^2 dx$

$\alpha \downarrow$: a hűség az adatokhoz } kompromisszum
 $\alpha \uparrow$: az előzetes elvárásokról

Sík hullámok

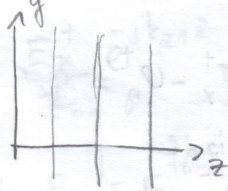
20. EA Bilitz - optimalizálás
e-tananyag

21. EA

- sinusos állandósult áll: (kitüntetett kis időfüggés)
- vannak kitüntetett síkok ahol \vec{E} és \vec{H} ugyanaz
- homogén anyaggal kitöltött, végtelen kiterjedésű, veszt. mentes közeg

$$\Delta \vec{E} + \omega^2 \mu \epsilon \vec{E} = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial}{\partial y} = 0$$



a, legyen $\vec{E} = E_x \vec{e}_x$

$$\frac{\partial^2 E_x}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} + \omega^2 \mu \epsilon E_x = 0$$

$k_z = \omega \sqrt{\mu \epsilon} = \frac{\omega}{c}$

$$E_x = E_x^+ e^{-jk_z z} + E_x^- e^{jk_z z}$$

rot $\vec{E} = -j\omega \mu \vec{H}$ $\vec{H} = H_y \vec{e}_y$ $H_y = \frac{E_x^+}{z_0} e^{-jk_z z} - \frac{E_x^-}{z_0} e^{jk_z z}$

b, legyen $\vec{E} = E_y \vec{e}_y$

$$z_0 = \sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}}$$

$$\frac{\partial^2 E_y}{\partial z^2} + k_z^2 E_y = 0$$

$$E_y = E_y^+ e^{-jk_z z} + E_y^- e^{jk_z z}$$

$$H_x = -\frac{E_y^+}{z_0} e^{-jk_z z} + \frac{E_y^-}{z_0} e^{jk_z z}$$

c, legyen $\vec{E} = E_z \vec{e}_z \rightarrow \vec{H} = 0$

Nem lehet hogy z irányú komponensekkel
ebben az esetben (nem is EM hullám)

Polarizáció: $E_x^+ = |E_x^+| e^{j\varphi_x^+}$

$E_y^+ = |E_y^+| e^{j\varphi_y^+}$

pl.: $|E_y^+| = 0$ x irányba lineárisan polarizált

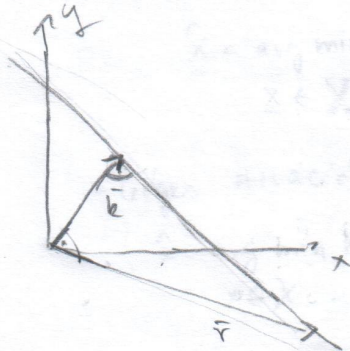
• $|E_x^+| = |E_y^+|$ és $\varphi_x^+ - \varphi_y^+ = 90^\circ$
 körkörös polarizált

• elliptikus polarizált

Komplex Poynting-vektor $\bar{S} = \frac{1}{2} \bar{E} \times \bar{H}^*$

Sík hullám felírható gyakorlati esetben leggyakrabban előforduló, tövöltésben, véges tartományon (ezzel közelíthető)

Ferdén terjedő síkhullám felajd:



$\bar{E} \perp \bar{H}$, $\bar{E} \perp \bar{k}$ irány

$E_x \cdot H_y = E_x \cdot k_z \bar{e}_z$

$E_y \cdot H_x = E_y \cdot k_z \bar{e}_z$

$\bar{S} \parallel \bar{k}$ \bar{k} -ra merőleges síkban $\bar{E} \perp \bar{H}$ ugyan az

$\bar{k} = k_x \bar{e}_x + k_y \bar{e}_y + k_z \bar{e}_z$

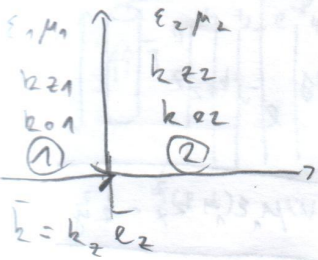
$|\bar{k}|^2 = k_x^2 + k_y^2 + k_z^2 = \omega^2 \mu \epsilon$

$\bar{E}(x,y,z) = \bar{E}_0 e^{-j(k_x x + k_y y + k_z z)} = \bar{E}_0 e^{-j\bar{k} \cdot \bar{r}}$

$\bar{H}(x,y,z) = \bar{H}_0 e^{-j\bar{k} \cdot \bar{r}}$

Reflexió

ismétlés: mérőleges beesés



① $E_y = 0$

$$E_x = E_x^+ e^{-jk_{z1}z} + E_{x1}^- e^{jk_{z1}z}$$

$$H_y = \frac{E_x^+}{z_{01}} e^{-jk_{z1}z} - \frac{E_{x1}^-}{z_{01}} e^{jk_{z1}z}$$

$k_{01} = \omega \sqrt{\epsilon_1 \mu_1}$ $k_{z1} = k_{01}$

② $E_x = E_{x2}^+ e^{-jk_{z2}z} + E_{x2}^- e^{jk_{z2}z} = 0$

$k_{02} = \omega \sqrt{\epsilon_2 \mu_2}$ $k_{z2} = k_{02}$

$H_y = \frac{E_{x2}^+}{z_{02}} e^{-jk_{z2}z} - \frac{E_{x2}^-}{z_{02}} e^{jk_{z2}z} = 0$

Perem feltétel: E_{x1}^+ adott

$E_{x2}^- = 0$ sugárzásti felt.

Folyt. felt. $z=0$ ban

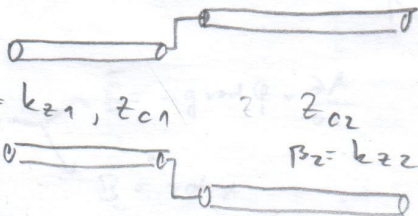
$$\bar{H}_{t1} = \bar{H}_{t2}$$

$$\bar{E}_{t1} = \bar{E}_{t2}$$

$$\left. \begin{aligned} E_{x1}^+ + E_{x1}^- &= E_{x2}^+ \\ \frac{E_{x1}^+}{z_{01}} - \frac{E_{x1}^-}{z_{01}} &= \frac{E_{x2}^+}{z_{02}} \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$E_{x1}^- = \frac{z_{02} - z_{01}}{z_{02} + z_{01}} E_{x1}^+$$

$$E_{x2}^+ = E_{x1}^+ + E_{x1}^- = \frac{2z_{02}}{z_{02} + z_{01}} E_{x1}^+$$



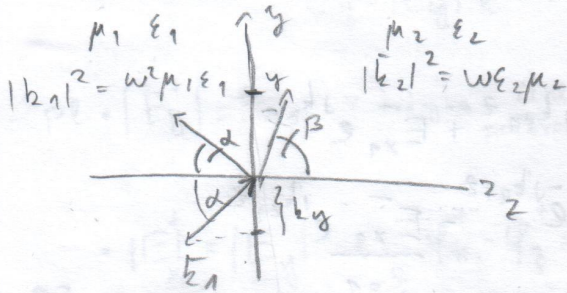
$\beta_1 = k_{z1}, z_{01}$

z_{02}

$\beta_2 = k_{z2}$

Ferde beesés

$z=0$ -ban $E_{z1} = E_{z2}$



① $\vec{E}_{o1} e^{-jk_{x1}x} e^{-jk_{y1}y} e^{-jk_{z1}z}$

② $\vec{E}_{o2} e^{-jk_{x2}x} e^{-jk_{y2}y} e^{-jk_{z2}z}$

$k_{x1} = k_{x2} \Rightarrow k_x$
 $k_{y1} = k_{y2} \Rightarrow k_y$
 $k_{z1} = \sqrt{\omega \mu_1 \epsilon_1 - k_x^2 - k_y^2}$
 $k_{z2} = \sqrt{\omega^2 \mu_2 \epsilon_2 - k_x^2 - k_y^2}$

$k_{z2} = \sqrt{\omega^2 \mu_2 \epsilon_2 - k_x^2 - k_y^2} =$

$\sin \alpha = \frac{k_y}{\omega \sqrt{\mu_1 \epsilon_1}}$

$\frac{\sin \alpha}{\sin \beta} = \frac{\omega \sqrt{\mu_2 \epsilon_2}}{\omega \sqrt{\mu_1 \epsilon_1}} = \frac{\sqrt{\mu_2 \epsilon_2}}{\sqrt{\mu_1 \epsilon_1}} =$

$\omega^2 \mu_2 \epsilon_2 > k_x^2 + k_y^2$

$\omega^2 \mu_2 \epsilon_2 < k_x^2 + k_y^2$

$\sin \beta = \frac{k_y}{\omega \sqrt{\mu_2 \epsilon_2}}$

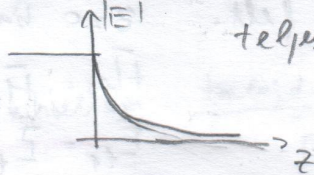
$\frac{\sqrt{\epsilon_{r2}}}{\sqrt{\epsilon_{r1}}} = \frac{n_2}{n_1}$

$\mu_1 = \mu_2 = \mu_0$

$\sqrt{\omega^2 \mu_2 \epsilon_2 - k_x^2 - k_y^2}$ valós

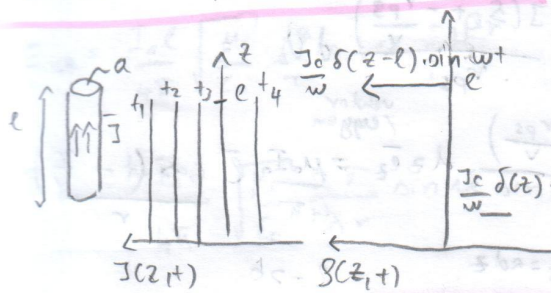
$j \sqrt{\omega^2 \mu_2 \epsilon_2 - k_x^2 - k_y^2}$

teljes visszaverődés



Hertz - dipolus (pont dipolus)

22. EA
Vezdly Gy.



$$J(z,t) = \begin{cases} J_0 \cos \omega t & \text{ha } 0 < z < a \\ 0 & \text{egyébként} \end{cases}$$

$$J(z,t) = J_0 [\delta(z) - \delta(z-a)] \cos \omega t$$

Folyt. egyenlet:

$$\text{div } \vec{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} = -\text{div } \vec{J} = -J_0 [\delta(z) - \delta(z-a)] \cos \omega t$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} = -J_0 [\delta(z) - \delta(z-a)] \cos \omega t$$

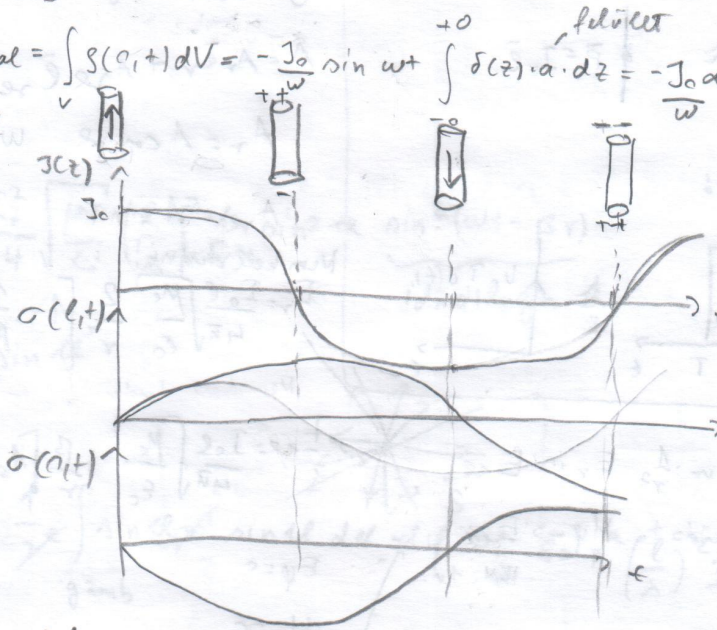
$$\frac{\partial J}{\partial z} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$$

$$\rho(z,t) = -\frac{J_0}{\omega} [\delta(z) - \delta(z-a)] \sin \omega t$$

alaplaj ösztöltés: $Q_{al} = \int \rho(z,t) dV = -\frac{J_0}{\omega} \sin \omega t \int \delta(z) \cdot a \cdot dz = -\frac{J_0 a}{\omega} \sin \omega t$

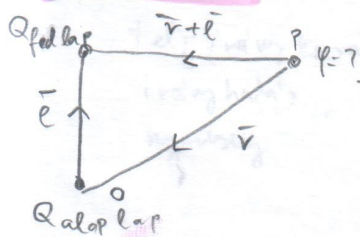
felületi tölt. sűr. $\frac{Q_{al}}{a}$
 $\sigma(z,t) = -\frac{J_0}{\omega} \sin \omega t$

$$\sigma(l,t) = \frac{J_0}{\omega} \sin \omega t$$



$$\begin{cases} \rho \rightarrow \varphi \\ \vec{J} \rightarrow \vec{A} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \vec{E} = -\text{grad } \varphi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \\ \vec{B} = \text{rot } \vec{A} \end{cases}$$

Skalár pot.



$$\varphi(r) = \frac{1}{4\pi\epsilon} \left[\frac{J_0 a}{\omega} \frac{\sin \omega(t - \frac{r+l}{v})}{r+l} - \frac{J_0 a}{\omega} \frac{\sin \omega(t - \frac{r-l}{v})}{r-l} \right]$$

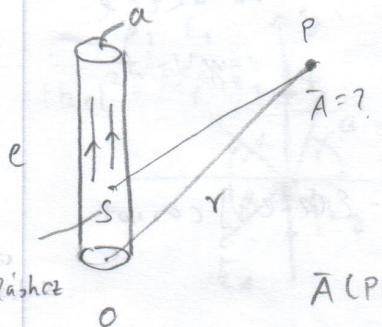
$$\varphi(r) = \frac{J_0}{4\pi\epsilon\omega} \bar{e} \text{ grad} \left[\frac{1}{r} \sin \omega(t - \frac{r}{v}) \right]$$

$$l \rightarrow 0, \quad J_0 \rightarrow \bar{P}, \quad \bar{P} = I_0 \bar{l}$$

$$\varphi(r) = \frac{\bar{P}}{4\pi\epsilon\omega} \text{ grad}_P \left[\frac{1}{r} \sin \omega(t - \frac{r}{v}) \right]$$

Dipól antennáké
kivüli pont potenciálja

Vektor pot.



$$\vec{A}(P, t) = \frac{\mu}{4\pi} \int \frac{\vec{J}(S, t - \frac{r_{PS}}{v})}{r_{PS}} dV_s =$$

$$\mu \frac{J_0 a}{4\pi} \int_0^l \frac{\cos(\omega t - \frac{r_{PS}}{v})}{r_{PS}} dz \vec{e}_z = \frac{\mu_0 I_0}{4\pi} \frac{\vec{e}}{r} \cos(t - \frac{r}{v})$$

vektor / egyen

$r_{PS} \approx r \quad l \ll r \quad dV_s = a dz$

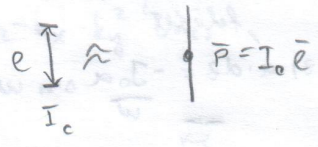
$$\vec{A}(P, t) = \mu_0 \frac{\vec{P}}{4\pi} \frac{\cos(t - \frac{r}{v})}{r}$$

$\vec{e} \rightarrow z$
 $I_0 \rightarrow \infty$
 $\vec{P} = \int_0^l \vec{e} = \text{const}$

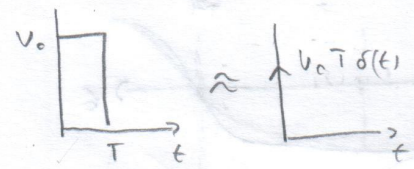
felírónt az integráláshoz

Lorentz mérték

$\text{div } \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \phi}{\partial t} = \rho$
valóban teljesül.



hasznos



$\vec{E} = -\text{grad } \phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$

$\vec{B} = \text{rot } \vec{A}$ - gömb koordin. r,

$\vec{A} = A_r \vec{e}_r + A_{\theta} \vec{e}_{\theta}$

$A_r = A \cos \theta \quad \omega(t - \frac{r}{v}) = \omega t - \frac{\omega}{v} r = \omega t - \beta r$

$A_{\theta} = -A \sin \theta$

Nem kell tudni!!

$E_r = \frac{I_0 l}{4\pi} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \frac{2}{r^2} \left[1 - \frac{1}{\beta r} \right] \cos \theta e^{-j\beta r}$

$E_{\theta} = \frac{I_0 l}{4\pi} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \frac{j\beta}{r} \left[1 - \frac{1}{\beta r} - \frac{j}{\beta r} \right] \sin \theta e^{-j\beta r}$

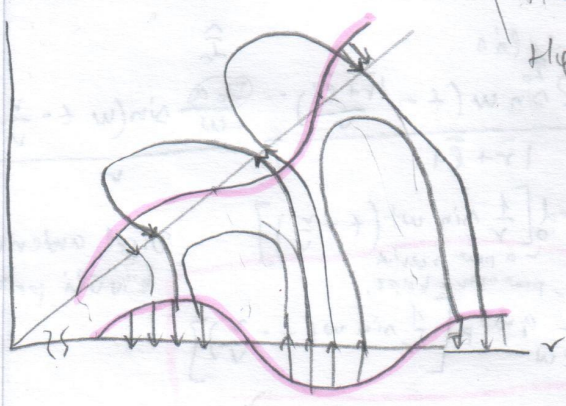
Statikus $\frac{1}{r^2} E_r$ is E_{θ}

Indukciós t. $H_{\phi} \rightarrow E_{\theta}$

Ind. tv.

$E_{\phi} = 0$
 $H_r = 0$
 $H_{\theta} = 0$

$H_{\phi} = \frac{I_0 l}{4\pi} \frac{j\beta}{r} \left[1 - \frac{j}{\beta r} \right] \sin \theta e^{-j\beta r}$



Sugárzó tér, távolról $\frac{1}{r}$

$$E_{\alpha} = \frac{I_0 l}{4\pi} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \frac{j\beta}{r} \sin \alpha e^{-j\beta r}$$

$$E_{\alpha} = \frac{-I_0 l}{4\pi} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \frac{2\pi}{\lambda r} \sin \alpha \sin(\omega t - \beta r)$$



$$E_{\alpha} = -\frac{I_0}{2} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \frac{l}{\lambda} \frac{1}{r} \sin(\omega t - \beta r) \sin \alpha$$

$$H_{\varphi} = -\frac{I_0}{2} \frac{l}{\lambda} \frac{1}{r} \sin(\omega t - \beta r) \sin \alpha$$

1) E_{α} és H_{φ} fázisban

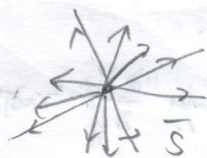
$$2) \frac{E_{\alpha}}{H_{\varphi}} = Z_0 = \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} = 120\pi \Omega$$

Érőáramzó telj.

$$S(r, \alpha, t) = E_{\alpha} H_{\varphi} = \frac{I_0^2}{4} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \left(\frac{l}{\lambda}\right)^2 \frac{1}{r^2} \sin^2 \alpha \sin^2(\omega t - \beta r)$$

időátlag $\frac{1}{2}$

$$S_{id} = \frac{I_0^2}{8} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \left(\frac{l}{\lambda}\right)^2 \frac{1}{r^2} \sin^2 \alpha$$



$$P = \oint_A \vec{S}_{id} \cdot d\vec{a} = \frac{I_0^2}{8} \sqrt{\frac{\mu_0}{\epsilon_0}} \left(\frac{l}{\lambda}\right)^2 \frac{1}{r^2} \int \sin^2 \alpha \sin^2 \alpha \, d\alpha \, d\varphi = \frac{1}{2} 80 \pi^2 \left(\frac{l}{\lambda}\right)^2 I_0^2$$

gömb

$$\int_{\alpha=0}^{\pi} \sin^2 \alpha \, d\alpha = \frac{4}{3}$$

átlag:

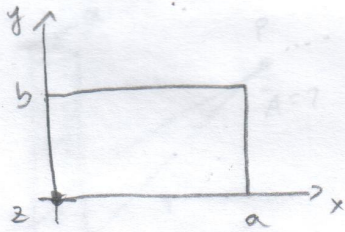
irány karakterisztika

telj. irány karakterisztika

irányhatás

nyerség

23. EA

Csőtárcsánál

transverzális sík: x, y , sík
 longitudinális irány: z irány

1/ E_x, E_y, H_x, H_y kifejezhető E_z -vel és H_z -vel

$$\frac{\partial}{\partial t} \rightarrow j\omega \quad e^{-\gamma z} \text{ függős } \quad \frac{\partial}{\partial z} \rightarrow -\gamma \quad e^{j\omega t - \gamma z}$$

I.

$$\text{rot } \vec{H} = \epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\frac{\partial H_z}{\partial y} + \gamma H_y = j\omega \epsilon E_x \quad (1)$$

$$\frac{\partial E_z}{\partial y} + \gamma E_y = -j\omega \mu H_x \quad (4)$$

$$-\gamma H_x - \frac{\partial H_z}{\partial x} = j\omega \epsilon E_y \quad (3)$$

$$-\gamma E_x - \frac{\partial E_z}{\partial x} = -j\omega \mu H_y \quad (2)$$

$$\frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y} = j\omega \epsilon E_z$$

$$\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} = -j\omega \mu H_z$$

① ②

① ②

$$E_x = \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu + \gamma^2} \left[-j\omega \mu \frac{\partial H_z}{\partial y} - \gamma \frac{\partial E_z}{\partial x} \right]$$

$$E_x = E_x(H_z, E_z=0) + E_x(E_z, H_z=0)$$

3, 4

$$E_y = \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu + \gamma^2} \left[j\omega \mu \frac{\partial H_z}{\partial x} - \gamma \frac{\partial E_z}{\partial y} \right]$$

1, 2

$$H_x = \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu + \gamma^2} \left[j\omega \epsilon \frac{\partial E_z}{\partial y} - \gamma \frac{\partial H_z}{\partial x} \right]$$

3, 4

$$H_y = \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu + \gamma^2} \left[-j\omega \epsilon \frac{\partial E_z}{\partial x} - \gamma \frac{\partial H_z}{\partial y} \right]$$

II. A longitudinális komp-re vonatkozó hullám-e megoldása

$$\Delta \vec{E} = \epsilon \mu \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} \quad 3 \text{ skalar egyenlet, mivel csak a } z \text{ komp.-re írjuk fel}$$

$$\frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial z^2} = \mu \epsilon \frac{\partial^2 E_z}{\partial t^2} \quad \gamma^2 \rightarrow \gamma^2 \quad \frac{\partial^2}{\partial t^2} \rightarrow -\omega^2$$

$$\frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} = -(\gamma^2 + \omega^2 \epsilon \mu) E_z$$

$$\Delta_{\perp} E_z = -\underbrace{(\gamma^2 + \omega^2 \epsilon \mu)}_s E_z \quad \text{sajat ért. egyenlet}$$

$$\Delta_{\perp} E_z = s E_z$$

diff. operátor: a peremfeltétellel együtt van meghatározva

Megoldás sorozat separációval

$E_z = X(x)Y(y)$ alakban keressük a sorozatot

$$Y \frac{\partial^2 X}{\partial x^2} + X \frac{\partial^2 Y}{\partial y^2} = -(\gamma^2 + \omega^2 \epsilon \mu) X Y$$

$$\frac{1}{X} \frac{d^2 X}{dx^2} + \frac{1}{Y} \frac{d^2 Y}{dy^2} = -(\gamma^2 + \omega^2 \epsilon \mu)$$

csak x-től csak y-től függ

Összegük konst. \rightarrow mindkettőnek "separáció" konst. kell lenni

$$\frac{1}{X} \frac{d^2 X}{dx^2} = -k_x^2 \quad \frac{1}{Y} \frac{d^2 Y}{dy^2} = -k_y^2$$

$$\gamma^2 + \omega^2 \epsilon \mu = k_x^2 + k_y^2$$

peremfelt. hat. meg

$$\frac{\partial^2 X}{\partial x^2} = -k_x^2 X$$

$$X(x) = C_1 \sin(k_x x) + C_2 \cos(k_x x)$$

$$Y(y) = C_3 \sin(k_y y) + C_4 \cos(k_y y)$$

$$E_z(x, y) = (C_1 \sin(k_x x) + C_2 \cos(k_x x)) \cdot (C_3 \sin(k_y y) + C_4 \cos(k_y y))$$

Perem feltételek

$$E_{\text{tang}}|_{\text{perem}} = 0 \quad E_z(x=0, y) = 0 \quad \text{ha } C_2 = 0$$

$$E_z(x, y=0) = 0 \quad \text{ha } C_4 = 0$$

$$C_1 C_3 = C$$

$$E_z(x, y) = C \sin(k_x x) \sin(k_y y)$$

$$E_z(x=a, y) = 0 \quad \text{ha } k_x a = m\pi \quad \text{minden } n\text{-hez és } m\text{-hez}$$

$k_x = \frac{m\pi}{a}$ tartozik egy megoldás

$$E_z(x, y=b) = 0 \quad \text{ha } k_y b = n\pi$$

$k_y = \frac{n\pi}{b}$

saját fu. = hullám forma = módus

miel $H_z = 0$ TM módus (Transzverzális Mágneses)

m, n TE: Transz. Elektronos

Hasonlóan: $E_z = 0$ csak H_z van

$$H_z = C \cos k_x x \cos k_y y \quad k_x = \frac{m\pi}{a} \quad k_y = \frac{n\pi}{b}$$

A TM_{mn} teljesítő

$$E_x = C \frac{j\omega\mu k_y}{\omega^2\epsilon\mu + \gamma^2} \cos k_x x \sin k_y y$$

$$E_y = -C \frac{j\omega\mu k_x}{\omega^2\epsilon\mu + \gamma^2} \sin k_x x \cos k_y y$$

$$H_x = C \frac{\gamma k_x}{\omega^2\epsilon\mu + \gamma^2} \sin k_x x \cos k_y y$$

$$H_y = C \frac{\gamma k_y}{\omega^2\epsilon\mu + \gamma^2} \cos k_x x \sin k_y y$$

$$H_z = C \cos k_x x \cos k_y y$$

A diszperziós egyenlet $\gamma(\omega)$ vagy $\beta(\omega)$ - hővezetési egyenlet

$$\gamma^2 + \omega^2 \epsilon \mu = \left(\frac{m\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{b}\right)^2$$

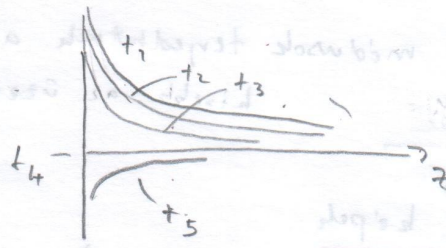
$$\gamma = \sqrt{\left(\frac{m\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{b}\right)^2 - \omega^2 \epsilon \mu}$$

$$\omega^2 \epsilon \mu < \left(\frac{m\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{b}\right)^2$$

$$\gamma = \alpha$$

$$f(x, y, z, t) = \operatorname{Re} F(x, y) e^{-\alpha z - j\omega t}$$

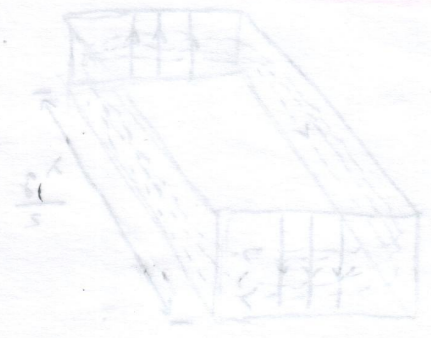
$$f = F(x, y) e^{-\alpha z} \cos \omega t$$



E_z és H_t közzé g_0 -os fázis kűe.

$$\operatorname{Re} \bar{S}_{\text{kompl}} = 0$$

nincs teljesítmény szállítás

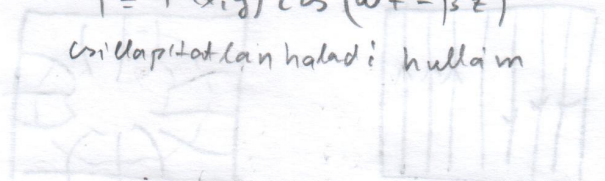


$$\omega^2 \epsilon \mu > \left(\frac{m\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{b}\right)^2$$

$$\gamma = j\beta \quad x=0$$

$$f(x, y, z, t) = \operatorname{Re} \{ F(x, y) e^{j(\omega t - \beta z)} \} = F(x, y) \cos(\omega t - \beta z)$$

szüdpitottalan halad: hullám

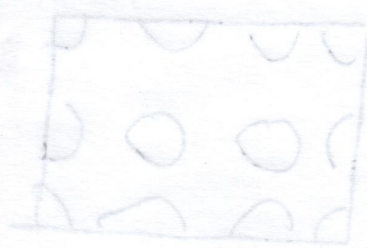


Határ frekvencia:

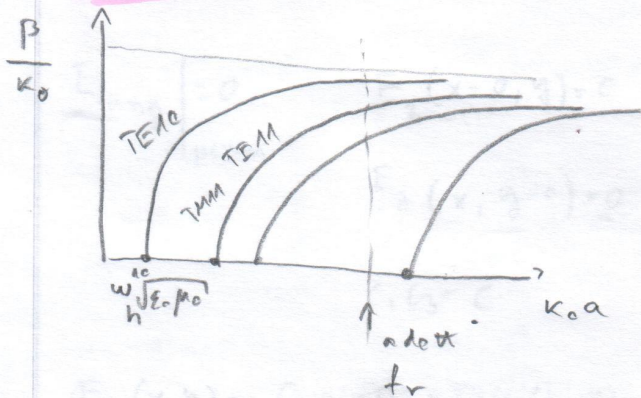
$$\omega_h^{mn} = \sqrt{\left(\frac{m\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{n\pi}{b}\right)^2} \frac{1}{\sqrt{\epsilon \mu}}$$

Célstrárú a legkisebb határ frek.-ű módot használni

$$f_h^{mn} = \frac{1}{2\sqrt{\epsilon \mu}} \sqrt{\left(\frac{m}{a}\right)^2 + \left(\frac{n}{b}\right)^2}$$



disperziós görbék:



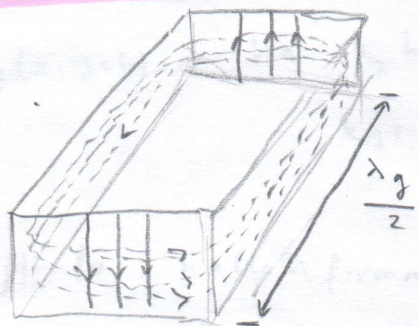
$k_0 = \omega \sqrt{\epsilon_0 \mu_0}$ a szabadtéri fázis tényező

$k_0 a = \omega \sqrt{\epsilon_0 \mu_0} a$ (??)

$\omega = \frac{k_0 a}{\sqrt{\epsilon_0 \mu_0}}$

Mindazon módusok terjedhetnek amelyek határfr. - a kisebb az üzemi frekvencia (amivel gerjesztjük)

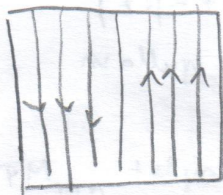
Erővonal képek:



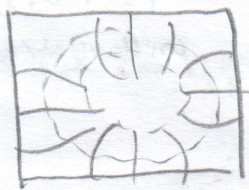
λ_g a csőben a tengely mentén mért hullámhossz.

$\lambda_g > \lambda_0$ λ_0 a szabadtéri társmutató: $n = \frac{\lambda_0}{\lambda_g} < 1$

TE₁₀ csak E_y H_x H_z



TE₂₀



TM₁₁

