

Ex 3.23 $\varphi(\vec{r}) = \varphi(g)$ ← Länge muss von Abstand abh. \Rightarrow $\frac{\partial \varphi}{\partial g} = \frac{F}{g} \Rightarrow \varphi = F \ln |g| + C_1 = F \ln g + C_1$

$\Delta \varphi = \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} = 0 \Rightarrow \frac{1}{g} \frac{\partial}{\partial g} \left(g \frac{\partial \varphi}{\partial g} \right) = 0$
 via Lösungsansatz $\varphi = C_1 \ln g + C_2$

$\varphi(g) = \begin{cases} \underline{F_1} \ln g + \underline{C_1} & \text{für Gebiet 1} \\ \underline{F_2} \ln g + \underline{C_2} & \text{für Gebiet 2} \end{cases}$

$\varphi(R_1) = \varphi_1 \Rightarrow F_1 \ln R_1 + C_1 = \varphi_1$ (1)
 $\varphi(R_2) = \varphi_2 \Rightarrow F_2 \ln R_2 + C_2 = \varphi_2$ (2)
 $\varphi(R_m) = \varphi(R_m^+) = \varphi(R_m^-) \Rightarrow F_1 \ln R_m + C_1 = F_2 \ln R_m + C_2$ (3)

$\epsilon = 0 \Rightarrow D_{2m} = D_{1m} \Rightarrow \epsilon_0 \epsilon_1 \left(\frac{\partial \varphi}{\partial g} \right)_{R_m^-} = \epsilon_0 \epsilon_2 \left(\frac{\partial \varphi}{\partial g} \right)_{R_m^+}$
 $\Rightarrow \epsilon_{r1} \frac{F_1}{R_m} = \epsilon_{r2} \frac{F_2}{R_m}$ (4)

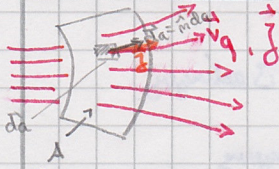
Elektrostatik: ruhende Ladung

157
④ Das stationäre elektrische Stromungsfeld

Gleichstromlehre: Ladungen bewegen sich mit einer mittleren Geschwindigkeit (\vec{v}_d)
 \rightarrow Driftgeschwindigkeit

stationäres Stromungsfeld

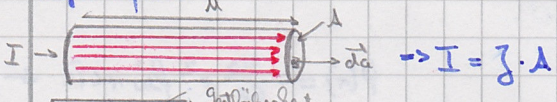
$\vec{I} = \frac{\Delta Q}{\Delta t}$ durch $\frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$ allg. $i(t) = \frac{dQ}{dt}$ durch



I durch da $\rightarrow dI = \vec{j} \cdot d\vec{a} = \vec{j} \cdot \vec{n} \cdot da = \int_n da$

$I_A = \iint_A dI = \iint_A \vec{j} \cdot d\vec{a}$

Spezialfall



$I \leftrightarrow \vec{j}$
 $n \leftrightarrow \vec{E}$
 $n = r \cdot l \Rightarrow n \sim I$ bzw. $\vec{j} \sim \vec{E}$

$\vec{j} = \sigma \vec{E}$ Ohmsches Gesetz in lokaler Form

$I = G \cdot U$ Ohmsches Gesetz

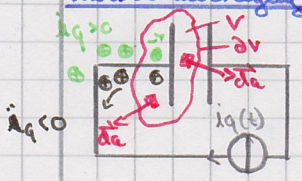
falls $\vec{j} \sim \vec{E}$ (linear) \rightarrow falls linear und anisotrop: $\vec{j} = \underline{\underline{\sigma}} \cdot \vec{E}$
 falls $\vec{j} \parallel \vec{E}$ (isotrop)

Gleichstromlehre: $\sum I_n = 0$ (Knotenatz) $\Rightarrow \oint_{\partial V} \vec{E} \cdot d\vec{s} = 0$

$\sum I_n = 0$ (Stromatz) $\Rightarrow \oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{a} = 0 \Rightarrow \iiint_V \text{div } \vec{j} \, dV = 0 \Rightarrow \text{div } \vec{j} = 0$

$\text{div } \vec{D} = \rho$
 $\text{rot } \vec{E} = 0$
 $\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E}$
 $\text{div } \vec{j} = 0$
 $\text{rot } \vec{E} = 0$
 $\vec{j} = \underline{\underline{\sigma}} \vec{E}$

$\oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{a} = - \frac{dQ_V}{dt} = - \frac{d}{dt} \iiint_V \rho \, dV$
 nach außen

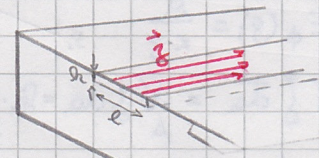


Gleichstromlehre

vgl.

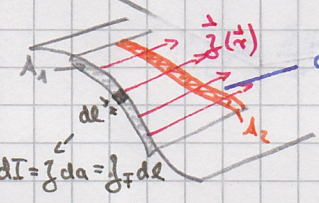
$Q, \rho, \delta, \gamma \rightarrow dQ = \sigma \cdot da$
 $dv = h \cdot da = dQ = \rho \cdot dv = \rho \cdot h \cdot da$

"Flächenladungsdichte" in $\frac{1}{m^2}$



$\Rightarrow I = j \cdot A = \int j \cdot h \cdot e$
 $\int j$ in $\frac{1}{m}$

$\int j$ falls Verteilung nicht gleich (oder) starkes Schräg-sphäre

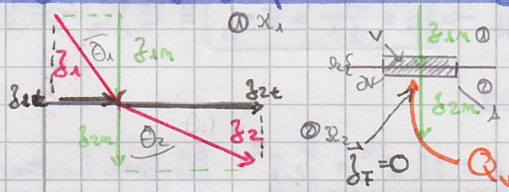


$dI = j \cdot da = \int j \cdot \hat{n} \cdot dl \cdot h = \int j \cdot \hat{n} \cdot dl$

$\Rightarrow I = \int \int j \cdot \hat{n} \cdot dl$

$I = \iint_A j \cdot \hat{n} \cdot da$
 $I = \int_C j \cdot \hat{n} \cdot dl$

4.3 Grenzbedingungen für das Strömungsfeld



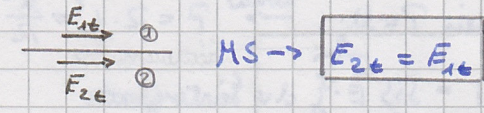
SPS $\rightarrow j_{en} \cdot A = j_{en} \cdot A$

$\oint j \cdot da = - \frac{dQ_v}{dt}$

$\Rightarrow j_{en} \cdot A = j_{en} \cdot A = - \frac{d}{dt} \rho \cdot A$

$j_{en} = j_{en} - \frac{\partial \sigma}{\partial t}$ falls $j_{en} = 0$

$j_{en} = j_{en}$ falls $j_{en} = 0$

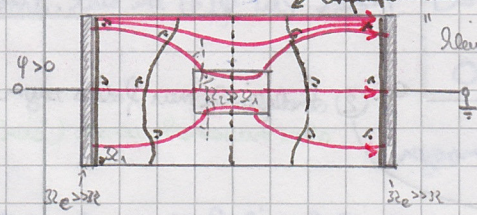


MS $\rightarrow E_{2n} = E_{1n}$

$\frac{\tan \theta_1}{\tan \theta_2} = \frac{j_{1t} / j_{1n}}{j_{2t} / j_{2n}} = \frac{\epsilon_1 \cdot E_{1t}}{\epsilon_2 \cdot E_{2t}} = \frac{\epsilon_1}{\epsilon_2}$

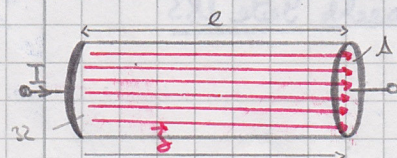
vgl. $D_{en} = D_{1n}$
 $E_{2t} = E_{1t}$
 $\vec{D} = \epsilon \vec{E} \Rightarrow \frac{\tan \theta_1}{\tan \theta_2} = \frac{\epsilon_1}{\epsilon_2}$

Aquipotentiallinien \rightarrow Prinzip Aquipotentiallinien anwenden



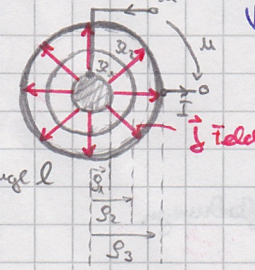
"kleiner $\epsilon_2 \rightarrow$ kleiner Winkel"

4.5 Das Ohm'sche Gesetz und das el. Widerstand



$R = \frac{U}{I} = \frac{1}{\sigma} \frac{l}{A} = \frac{E \cdot l}{\sigma E A} = \frac{l}{\sigma A}$

Vergleichen: I vorgeben $\Rightarrow \dots \Rightarrow U$ berechnen



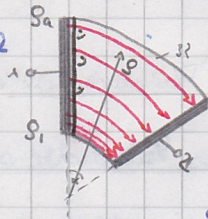
$\iint j \cdot da = I \Rightarrow j \cdot 2\pi s \cdot l = I \Rightarrow j(s) = \frac{I}{2\pi s l} \hat{s}$
 $E = \frac{1}{\sigma} j$

$U = \int_{s_1}^{s_2} \vec{E} \cdot d\vec{s} = \int_{s_1}^{s_2} \frac{I}{2\pi \sigma_1 s l} ds + \int_{s_2}^{s_3} \frac{I}{2\pi \sigma_2 s l} ds = \frac{I}{2\pi l} \left[\frac{1}{\sigma_1} \ln \left| \frac{s_2}{s_1} \right| + \frac{1}{\sigma_2} \ln \left| \frac{s_3}{s_2} \right| \right]$

$\Rightarrow R = \frac{U}{I} = \frac{1}{2\pi l} \left[\frac{1}{\sigma_1} \ln \left(\frac{s_2}{s_1} \right) + \frac{1}{\sigma_2} \ln \left(\frac{s_3}{s_2} \right) \right]$

alternativ ggf.: U verschoben $\Rightarrow \vec{E} \Rightarrow \vec{j} \Rightarrow I \Rightarrow R$

Bsp 4.2



$$\iint \vec{j} \cdot d\vec{a} \neq I \cdot A = \int \rho \cdot dV (\rho_a - \rho_i)$$

$$U = U_{a2} = \int \vec{E} \cdot d\vec{s} = E \cdot g \cdot \kappa \Rightarrow E_\phi(g) = \frac{U}{\kappa \cdot g}$$

$$j_\phi(g) = \kappa \cdot E_\phi(g) = \frac{\kappa \cdot U}{\kappa \cdot g} \Rightarrow I = \iint_A \vec{j} \cdot d\vec{a} = \iint_A j_\phi da = \rho_a \cdot \int_{s_i}^{s_a} \frac{\kappa \cdot U}{\kappa \cdot g} dg$$

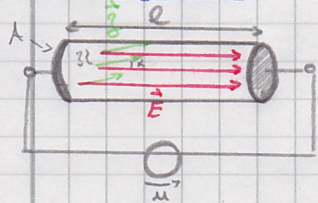
$$\Rightarrow R = \frac{U}{I} = \frac{\kappa}{\kappa \cdot \rho_a \ln(\frac{s_a}{s_i})} = \frac{1}{\rho_a \cdot \kappa \ln(\frac{s_a}{s_i})}$$

$$\Rightarrow E_\phi(g) = \frac{U}{\kappa \cdot g}$$

$$\Rightarrow I = \iint_A \vec{j} \cdot d\vec{a} = \iint_A j_\phi da = \rho_a \cdot \int_{s_i}^{s_a} \frac{\kappa \cdot U}{\kappa \cdot g} dg$$

$$= \rho_a \cdot \frac{\kappa \cdot U}{\kappa} \ln(\frac{s_a}{s_i})$$

4.6 Leistungssatz



$$P = U \cdot I \quad \text{Leistung}$$

$$\rightarrow p = \frac{P}{V} = \frac{U \cdot I}{l \cdot A} = E \cdot j \quad \text{Leistungsichte}$$

$$I = \int n \cdot A \quad \text{falls anisotrop} \rightarrow p = \frac{dP}{dV} = \vec{E} \cdot \vec{j} \hat{=} \epsilon j_n = E j \cos \alpha$$

auch multilinear

linear und isotrop $\rightarrow \vec{j} = \sigma \cdot \vec{E} \quad \& \quad \vec{E} = \frac{\vec{j}}{\sigma} \Rightarrow p = \sigma E^2 = \frac{1}{\sigma} j^2$ für linear isotrop

vgl. allgemein $P = U \cdot I \xrightarrow{\text{linear}} P = R \cdot I^2 = \frac{U^2}{R} = G U^2 = \frac{1}{G} \cdot I^2$

$$P = U \cdot I = \iiint_V \vec{E} \cdot \vec{j} dV \quad \text{Leistungsrate}$$

4.7 Geometrie des stationären Stromungsfeldes in differentieller Form

lokale Form der Gleichungen im stat. Stromungsfeld

$\oint_{\partial V} \vec{E} \cdot d\vec{s} = 0 \Rightarrow$ wirbelfrei $\Rightarrow \text{rot } \vec{E} = 0$

$\oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{a} = 0 \Rightarrow$ quellenfrei $\Rightarrow \text{div } \vec{j} = 0$

$\text{grad } \varphi = -\vec{E} \quad \text{falls linear} \quad \vec{j} = \vec{\sigma} \cdot \vec{E}$

$\Rightarrow \text{div} (\vec{\sigma} \cdot (-\text{grad } \varphi)) = 0$

$\rightarrow \text{div} (\vec{\sigma} \cdot \text{grad } \varphi) = 0$
 $\nabla \cdot (\hat{\sigma} \cdot \nabla \varphi) = 0$

PDGL für $\varphi(\vec{r})$ im stat. Stromungsfeld

$\hat{\sigma} \rightarrow \sigma \neq f(\vec{r})$ d.h. isotrop und (stückweise) homogen

② Analytisch nur falls sym. aber numerisch sonst (Sim. Phys. Sys.)

$\nabla \cdot (\nabla \varphi) = \nabla^2 \varphi = \Delta \varphi = 0$ Laplace-Gleichung

\rightarrow vgl. E-Statik falls $\rho = 0$ und homogen/isotrop

4.8 Schlussbemerkungen zum stationären Stromungsfeld Übersicht Seite 183

$\oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{a} = 0 \leftarrow$ ① falls Sym. Probleme vgl. E-Statik

Bsp 4.4 $\Delta \varphi = 0$ im Medium 1 und 2

\leftarrow (Bsp. 1.000. 2.70.50a) $\frac{\partial \varphi}{\partial \phi} = \frac{\partial \varphi}{\partial z} = 0 = \frac{1}{g} \frac{\partial \varphi}{\partial s} (g \frac{\partial \varphi}{\partial s}) = 0$

$\Rightarrow g \frac{\partial \varphi}{\partial s} = F \Rightarrow \frac{\partial \varphi}{\partial s} = \frac{F}{g} \Rightarrow \varphi(s) = \frac{F}{g} \ln(s) + C_1$

$\varphi(s) = \begin{cases} \underline{F}_1 \ln(s) + \underline{C}_1 & \text{für } s_1 \leq s \leq s_m \\ \underline{F}_2 \ln(s) + \underline{C}_2 & \text{für } s_m \leq s \leq s_a \end{cases} \rightarrow 4 \text{ Unbekannte} \rightarrow 4 \text{ Gleichungen}$

$\varphi(s_i) = \varphi_i \Rightarrow \underline{F}_1 \ln s_i + \underline{C}_1 = \varphi_i \quad (1)$

$\varphi(s_a) = \varphi_a \Rightarrow \int F_2 ds_a + G_2 = \varphi_a \quad (2)$

$\varphi(s_m^-) = \varphi(s_m^+) \Rightarrow \int F_1 ds_m + G_1 = \int F_2 ds_m + G_2 \quad (3)$

$\frac{\varphi_1}{F_1} = \frac{\varphi_2}{F_2} \Rightarrow \int \epsilon E ds = \int (-\frac{\partial \varphi}{\partial s}) ds \Rightarrow \int \epsilon_1 \frac{F_1}{s_m} = \int \epsilon_2 \frac{F_2}{s_m} \quad (4)$

$\rightarrow \int \epsilon_1 ds = \int \epsilon_2 ds$

Prüfung Gleichungssystem aufstellen ohne auszurechnen (Das sieht man)

2. Lösung I vorgegeben $\Rightarrow \vec{j} = ??$ mit $I = \int_A \vec{j} d\vec{a}$

$\text{sym. } \frac{\partial \varphi}{\partial x} = \frac{\partial \varphi}{\partial z} = 0$

$\int_S \vec{j} \cdot \vec{A} = I \quad A = d \cdot s \cdot x$

$\rightarrow \int_S(s) = \frac{I}{d \cdot s} \cdot \frac{1}{s} \rightarrow \vec{E}_S(s) = \frac{\partial \varphi(s)}{\partial s(s)}$

$U_{i,m} = \varphi_i - \varphi_m = \int_{\varphi_i}^{\varphi_m} \frac{1}{ds \epsilon_1 s} ds = \frac{I}{d \epsilon_1 s_i} \ln\left(\frac{s_m}{s_i}\right) \Rightarrow \varphi_m = \varphi(s_m) = \varphi_i - \frac{I}{d \epsilon_1 s_i} \ln\left(\frac{s_m}{s_i}\right)$

I aus $U_{i,a} = \varphi_i - \varphi_a = \int_{\varphi_i}^{\varphi_a} \frac{I}{ds \epsilon_1 s} ds + \int_{\varphi_m}^{\varphi_a} \frac{I}{ds \epsilon_2 s} ds = I \cdot \text{Resistenz} \Rightarrow I = \frac{\varphi_i - \varphi_a}{\text{Resistenz}} \Rightarrow$ vereinfacht

5) Das stationäre magnetische Feld (Magnetostatik)

Dauermagnete

stromdurchflossene Leiter

Äquivalenz $\left\{ \begin{array}{l} \text{magnetischer Kreis mit (ohne Luftspalt) (u.ä. verwickelt)} \\ \rightarrow \text{Ersatzschaltbilder (} \mu_m \dots \text{)} \end{array} \right.$

$\vec{B} \hat{=} \text{magn. Flussdichte (in } T = \frac{Vs}{m^2}) \frac{d\Phi}{da}$

$\oint_{\partial V} \vec{B} d\vec{a} = 0$

$\oint_{\partial A} \vec{B} d\vec{a} = \Phi$ magn. Fluss

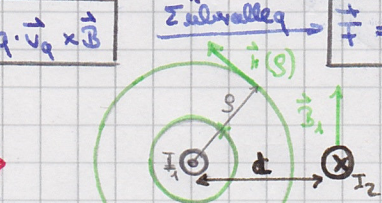
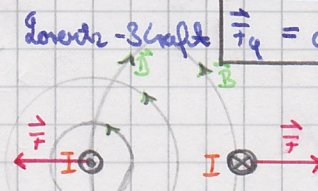
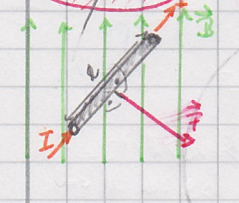
$\vec{H} \hat{=} \text{magn. Feldstärke (in } \frac{A}{m})$

$\oint_{\partial A} \vec{H} d\vec{s} = I_A = \int_A \vec{j} d\vec{a}$

Durchflutungsgesetz

$\vec{H} = \text{Dawmen}$

∂A Fingers der rechten Hand (Rechte-Hand-Regel)



Lorentz-Kraft $\vec{F}_q = q \cdot \vec{v}_q \times \vec{B}$

Zirkularweg

$\vec{H} = I \vec{z} \times \vec{B}$

$H_S(s) = \frac{I}{2\pi s}$

$\oint_{\partial A} \vec{H} d\vec{s} = I_A \Rightarrow H_S 2\pi s = I \Rightarrow H_1 = \frac{I_1}{2\pi d}$

$\Rightarrow B_1 = \mu_0 H_1 = \frac{\mu_0 I_1}{2\pi d}$

$\alpha = 90^\circ \Rightarrow \vec{F}_2 = I_2 \cdot l \cdot \vec{B}_1 = \frac{\mu_0 I_1 I_2 l}{2\pi d}$

$l = 1m, d = 1cm, I_1 = I_2 = 1A \Rightarrow \vec{F} = 2 \cdot 10^{-7} N$

$\Rightarrow \mu_0 = \frac{F_2 2\pi d}{l \cdot I_1 I_2} = 4\pi \cdot 10^{-7} \frac{Vs}{Am}$

magn. Feldkonstante

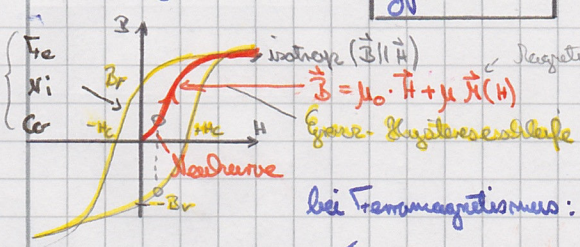
zentrale Gesetze:

$\oint_{\partial V} \vec{B} d\vec{a} = 0$

und $\oint_{\partial A} \vec{H} d\vec{s} = I_A$

$\vec{B} = \mu_0 \vec{H}$ für Vakuum

Ferromagnetische Substanzen



$\vec{B} = \mu_0 \cdot \vec{H} + \mu_0 \vec{M}(H)$ $\vec{B} = f(H)$ geht nicht abhängig von Vorgeschichte \rightarrow Simplexwert

bei Ferromagnetismus: + Nichtlinearität + (abhängig von Historie) + u.ä. Anisotropie

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

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

Falls linear $B \sim H$

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

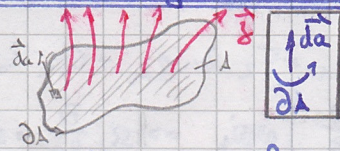
Falls linear und isotrop \Rightarrow

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

Vakuum Magnetisierung

5.7 Das Durchflutungsgesetz zur Berechnung von H-Feldern

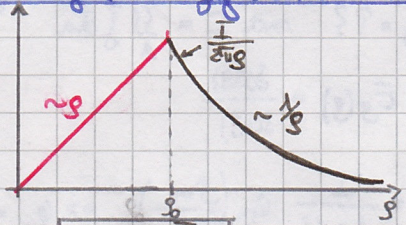
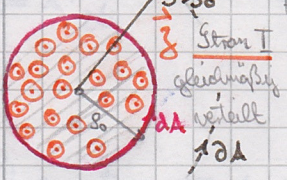
$$\oint_{\partial \Delta} \vec{H} \cdot d\vec{s} = \iint_{\Delta} \vec{j} \cdot d\vec{a} = I_{\Delta}$$



vgl. Stokes

$$Q_v = \sum \varphi_i + \iint \gamma ds + \iint \rho da + \iiint \rho_v dv \xrightarrow{\text{analog}} I_{\Delta} = \sum I_i + \int \vec{I} \cdot d\vec{a} + \iint \vec{j} \cdot d\vec{a}$$

Das H-Feld eines langen, geradlinigen kreiszylindrischen Leiters

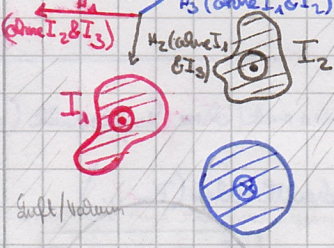


$$\oint \vec{H} \cdot d\vec{s} = H 2\pi s = \frac{I}{\pi s_0^2} \pi s^2 = \int_2 \pi s^2$$

$$= H(s) = \frac{jz}{2} s \quad \text{innerhalb}$$

$$\oint \vec{H} \cdot d\vec{s} = H 2\pi s = I \Rightarrow H(s) = \frac{I}{2\pi s} \quad \text{außerhalb}$$

Überlagerung / Aufgabe 3 Leiter



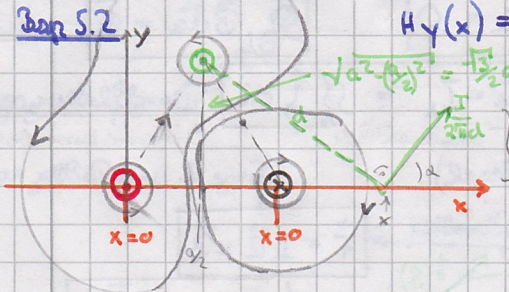
$$\vec{H}_{\text{ges}} = \sum \vec{H}_i$$

Superposition

nur falls lineare Potentiale

2) falls Leiter $\mu_r \approx 1$ (C_u, dl, d_2, d, p, R)

Bsp 5.2



$$H_y(x) = \frac{I}{2\pi x} + \frac{2I}{2\pi(a-x)} + \frac{I}{2\pi \sqrt{(x-\frac{a}{2})^2 + (\frac{1}{2})^2}} \cdot \sin \alpha$$

$\sqrt{a^2 + b^2} = \frac{1}{2} a$
 y wechsen aus $\rightarrow \sin \alpha$

Nach Karte bis Aufgabe 27