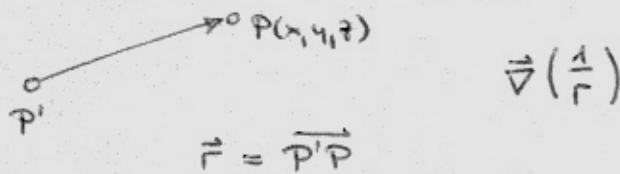


Bsp 1



$$\vec{r} = (x-x_0)\vec{e}_x + (y-y_0)\vec{e}_y + (z-z_0)\vec{e}_z$$

$$r = \sqrt{(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2}$$

a)

$$\vec{\nabla} \frac{1}{r} = \frac{-\frac{1}{2}}{\left( (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2 \right)^{3/2}} \left[ 2(x-x_0)\vec{e}_x + 2(y-y_0)\vec{e}_y + 2(z-z_0)\vec{e}_z \right]$$

$$\vec{\nabla} \frac{1}{r} = -\frac{\vec{r}}{r^3} = \underline{\underline{-\frac{1}{r^2} \vec{e}_r}}$$

b)

$$\vec{\nabla} \frac{1}{r} = -\frac{1}{r^2} \underbrace{\vec{\nabla} r}_{\substack{\text{Richtung der} \\ \text{stärksten Änderung}}} = -\frac{\vec{r}}{r^3} \quad \left. \vphantom{\vec{\nabla} r} \right\} \text{Innere Ableitung}$$

Bsp 2

$$\begin{aligned} \int_{\partial V} \vec{n} \cdot \vec{f} \vec{g} \, dA &= \int_{\partial V} \vec{n} \cdot \underbrace{(\vec{f} \otimes \vec{g})}_{\vec{\mathbb{T}}} \, dA = \text{Satz von Gauss} \\ &= \int_V \vec{\nabla} \cdot (\vec{f} \otimes \vec{g}) \, dV = \int_V (\vec{\nabla} \cdot \vec{f} \vec{g} + \vec{f} \cdot \vec{\nabla} \vec{g}) \, dV \\ &\quad \text{Volumenintegral} \end{aligned}$$

Bsp 3

Vektorpotential des magn. Dipols

 $\Rightarrow$  magn. Skalarpotential  $\varphi_M$ 

$$\vec{A} = \frac{\mu_0 m}{4\pi} \cdot \frac{\sin(\theta)}{r^2} \vec{e}_\alpha = A_\alpha \vec{e}_\alpha$$

$$\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

$$\vec{H} = -\vec{\nabla} \varphi_M \quad \vec{B} = \mu_0 \vec{H} \quad \text{Tab. 1.3}$$

$$\vec{B} = \left[ \vec{e}_r \frac{\partial_\theta \left[ \sin \theta \frac{\sin \theta}{r^2} \right]}{r \sin \theta} - \vec{e}_\theta \frac{\partial_r \left[ r \frac{\sin \theta}{r^2} \right]}{r} \right] \frac{\mu_0 m}{4\pi}$$

$$\vec{B} = \left[ \vec{e}_r \frac{2 \sin \theta \cos(\theta)}{r^3 \sin \theta} + \vec{e}_\theta \frac{\sin \theta}{r^3} \right] \frac{\mu_0 m}{4\pi}$$

$$\vec{H} = \frac{m}{4\pi} \frac{1}{r^3} \left[ 2 \cos(\theta) \vec{e}_r + \sin \theta \vec{e}_\theta \right]$$

$$\vec{H} = -\vec{e}_r \partial_r \varphi_M - \vec{e}_\theta \frac{\partial_\theta \varphi_M}{r} + \vec{e}_\alpha \frac{1}{r \sin \theta} \partial_\alpha \varphi_M = 0$$

$$\bullet \vec{e}_r \quad \partial_r \varphi_M = -\frac{m}{4\pi} \frac{1}{r^3} 2 \cos(\theta)$$

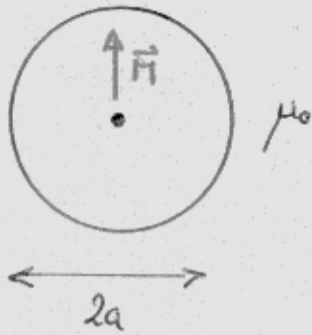
$$\varphi_M(r, \theta) = +\frac{m}{4\pi} \frac{1}{2r^2} 2 \cos \theta + f(\theta)$$

$$\bullet \vec{e}_\theta \quad -\frac{\partial_\theta \varphi_M}{r} = +\frac{1}{r} \frac{m}{4\pi} \frac{1}{r^2} \sin(\theta) + f'(\theta)$$

$$f'(\theta) = 0$$

$$\underline{\underline{\varphi_M = \frac{m}{4\pi} \frac{1}{r^2} \cos(\theta)}}$$

Bsp 4



$$\vec{H} = H \vec{e}_z$$

$$\vec{B} = \mu_0 H + \mu_0 M \quad \text{Material}$$

$$\vec{B} = \mu_0 H \quad \text{Luft}$$

$$\vec{j}^f = \vec{\nabla} \times \vec{H} + \partial_t \vec{P} = \vec{\nabla} \times \vec{H} \quad \text{im Körperinneren } \vec{H} = \text{const } \vec{e}_z$$

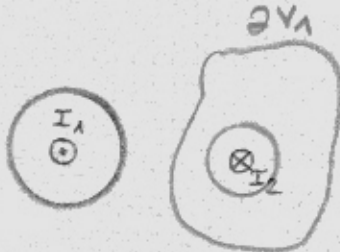
$$\Rightarrow \underline{\underline{\vec{j}^f = \vec{0}}}$$

An der Randfläche  $r = a$

$$\vec{k}^f = \vec{e}_r \times [\vec{H}] = \vec{e}_r \times [-M \vec{e}_z] = \underline{\underline{\vec{e}_\alpha M \cdot \sin(\theta)}}$$

$$\vec{e}_r \times \vec{e}_\theta = -\sin(\theta) \cdot \vec{e}_z$$

Bsp 5



Ersatz durch zwei  
Ersatzströme möglich

$$I_1 = A_1 \cdot j_1$$

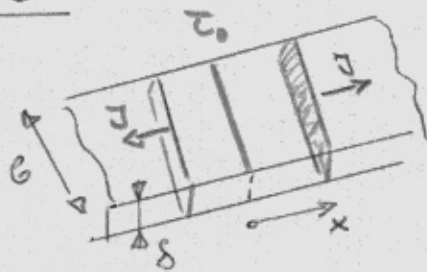
$$I_2 = A_2 \cdot j_2$$

$$V(\partial A) = I(A)$$

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

} mittels Durchflutungssatz  
gleiches Wert wie für Ersatzströme  
 $\Rightarrow$  gleiche Kräfte

Bsp 6



$\tau_0$  diehtenladung

$$\vec{v} = 0$$

$$\partial_t \rho + \underbrace{\vec{v} \cdot (\rho \vec{v})}_{=0} + \frac{1}{T_R} \rho = 0$$

$$T_R \partial_t \rho + \rho = 0 \quad \rho(\vec{r}, t) = \rho(\vec{r}, 0) e^{-t/T_R}$$

lösung der Gleichung

$$\vec{J} = \frac{I}{A} \vec{e}_x$$

$$A = b \cdot \delta$$

~~$$A = \dots$$~~

$$I(\partial V) = -\dot{Q}(V) \quad \text{Satz der Erhaltung der elektr. Ladung}$$

$$J = \frac{I}{2A}$$

$$I(\partial V) = -\frac{d}{dt} [\tau_0 \cdot b e^{-t/T_R}]$$

$$I(\partial V) = +\frac{1}{T_R} b \tau_0 e^{-t/T_R}$$

$$\vec{J} = \begin{cases} + \frac{1}{T_R} \frac{\tau_0 b}{2b\delta} e^{-t/T_R} \vec{e}_x & x > 0 \\ - \frac{1}{T_R} \frac{\tau_0 b}{2b\delta} e^{-t/T_R} \vec{e}_x & x < 0 \end{cases}$$

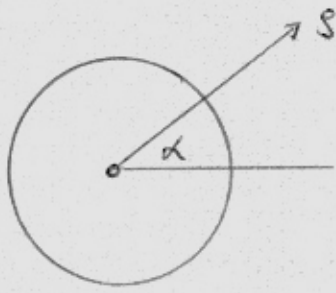
Bsp 7

Kreiszylinder, ebener Feld

$$\varphi(a, \alpha) = u \cdot \cos(3\alpha)$$

Potential für  $\varrho > a$  berechnen

$$\varphi(\varrho, \alpha) = R(\varrho) S(\alpha)$$



$$\varphi(\varrho, \alpha) = (A_1 \sin(h\alpha) + A_2 \cos(h\alpha)) (B_1 \varrho^{-h} + B_2 \varrho^h)$$

$$\varphi(\infty, \alpha) = \text{beschränkt} \quad B_2 = 0$$

$$\varphi(a, \alpha) = u \cdot \cos(3\alpha) \quad A_1 = 0$$

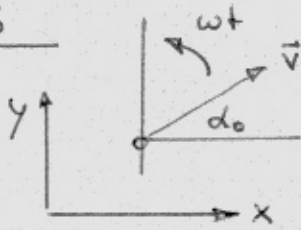
$$\varphi(\varrho, \alpha) = C \varrho^{-h} \cos(h\alpha) \quad \text{Vergleich mit Randbeding. für}$$

$$\varphi(\varrho, \alpha) = C a^{-3} \cos(3\alpha) = u \cos(3\alpha) \quad \varrho = a$$

$$C = u a^3$$

$$\underline{\underline{\varphi(\varrho, \alpha) = u a^3 \varrho^{-3} \cos(3\alpha)}}$$

Bsp 8



$$\vec{v}(t) = \operatorname{Re} \{ \underline{\vec{V}} e^{j\omega t} \}$$

allgen. Anfangsphase  $\phi_0$

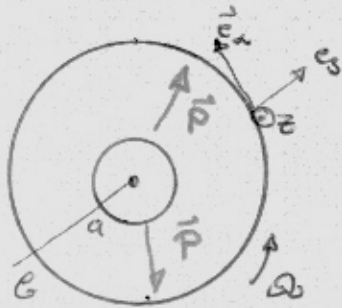
$$\vec{v}(t) = x(t) \vec{e}_x + y(t) \vec{e}_y = |v| \cos(\omega t + \phi_0) \vec{e}_x + |v| \sin(\omega t + \phi_0) \vec{e}_y$$

$$\vec{v}(t) = \operatorname{Re} \left\{ |v| e^{j(\omega t + \phi_0)} \vec{e}_x - j |v| e^{j(\omega t + \phi_0)} \vec{e}_y \right\}$$

$$= \operatorname{Re} \left\{ |v| e^{j(\omega t + \phi_0)} (\vec{e}_x + j \vec{e}_y) \right\}$$

$$\underline{\vec{V}} = |v| e^{+j\phi_0} (\vec{e}_x - j \vec{e}_y)$$

Bsp 9



$$\vec{p}' = P \vec{e}_s \quad P = \text{const} \quad |v| \ll c$$

dielekt. Kreiszyliner sonst  
Ladungsdichte

Zylinder rotiert bzgl. Laborsystem mit  $\Omega$

1) Bestimme  $\vec{p}, \vec{H}$  bzgl. Laborsystem

$$\vec{H}' = \vec{H} + \vec{v} \times \vec{p}$$

$$\vec{p} = \vec{p}'$$

gült. Größen bzgl.  
Körper

$$\vec{J}' = \vec{J} - \vec{v} \rho$$

$$\vec{K}' = \vec{K} - \vec{v} \rho$$

eingetragener  $\rightarrow$  Laborsyst.

$$\vec{H} = \vec{H}' - \vec{v} \times \vec{p}'$$

$$\vec{H}' = \vec{0}$$

Punkt auf einem Kreisbogen  $\mathcal{S}$

$$a \leq s \leq b$$

$$\vec{v} = s \Omega \vec{e}_\phi$$

$$\vec{H} = -\vec{v} \times \vec{p}' = -s \Omega P \frac{\vec{e}_\phi \times \vec{e}_s}{-\vec{e}_z} = s \Omega P \vec{e}_z$$

$$\vec{p} = \vec{p}'$$

$$[s \Omega P] = m \cdot \frac{\text{rad}}{s} \frac{As}{m^2} = \frac{A}{m}$$

$$\underline{\vec{H} = s \Omega P \vec{e}_z \quad \vec{p} = P \vec{e}_s}$$

2. Effektive Ladung / Stromverteilung

$$\vec{J}^{\text{eff}} = \vec{J} + \vec{J}^f$$

$$\vec{J}^f = \vec{v} \times \vec{H} + \partial_t \vec{p} = \vec{v} \times \vec{H}$$

$$\rho^e = \rho + \rho^f$$

$$\vec{K}^f = \vec{n} \times [\vec{H}]$$

$$\vec{K}, \vec{J}, \rho, \rho^e = 0$$

$$\rho = -\vec{v} \cdot \vec{p} = 0 \quad \text{da } P \cdot \text{const}$$

$$\rho^e = -\vec{n} \cdot [\vec{p}] = \begin{cases} s=a & -P \\ s=b & P \end{cases}$$

$$\vec{J}^f = -\vec{e}_\phi \partial_s H_z = -\Omega P \vec{e}_\phi \quad \left[ \frac{As}{m^2} \right] \checkmark$$

$$\vec{K}^f = +\vec{e}_s \times \left[ -\left\{ \begin{matrix} a \\ b \end{matrix} \right\} \Omega P \vec{e}_z \right] = \begin{cases} s=a & +a \Omega P \vec{e}_\phi \\ s=b & +b \Omega P \vec{e}_\phi \end{cases} \quad \left[ \frac{As}{m^2} \cdot \frac{m}{s} \right] \checkmark$$

$f, g$  zwei glatte Skalarfelder 3D eukl. Raum

$$\vec{\nabla} \times (f \vec{\nabla} g) = f \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} g + (\vec{\nabla} f) \times (\vec{\nabla} g) = (\vec{\nabla} f) \times (\vec{\nabla} g)$$

$$\vec{\nabla} \times (g \vec{\nabla} f) = g \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} f + (\vec{\nabla} g) \times (\vec{\nabla} f)$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{\nabla} g = 0 \quad \text{rot grad } g = 0$$

$$\begin{aligned} \int_A [(\vec{\nabla} f) \times (\vec{\nabla} g)] \cdot \vec{n} \, dA &= \int_A \vec{n} \cdot (\vec{\nabla} \times (f \vec{\nabla} g)) \, dA && \text{Satz von Stokes} \\ &= \int_{\partial A} \vec{s} \cdot (f \vec{\nabla} g) \, ds \\ &= - \int_{\partial A} \vec{s} \cdot (g \vec{\nabla} f) \, ds \end{aligned}$$

$$\vec{B} = B_0 \sin\left(\frac{z}{a}\right) \vec{e}_x + B_0 \cos\left(\frac{z}{a}\right) \vec{e}_y \quad B_0 = \text{const}$$

$$a = \text{const}$$

• mögl. Einf. Vektorpotential  $\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$   
 dass Maxwell. Gleichl ist  $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0$

$$\partial_x A_x + \partial_y A_y + \partial_z A_z = 0$$

$$\vec{e}_x (\underbrace{\partial_y A_z - \partial_z A_y}_{\substack{\text{nicht} \\ \text{verwenden}}} = B_x) + \vec{e}_y (\underbrace{\partial_z A_x - \partial_x A_z}_{= B_y}) + \vec{e}_z (\underbrace{\partial_x A_y - \partial_y A_x}_{= 0})$$

$$-\partial_z A_y = B_x = B_0 \sin\left(\frac{z}{a}\right) \quad A_y = +B_0 a \cos\left(\frac{z}{a}\right)$$

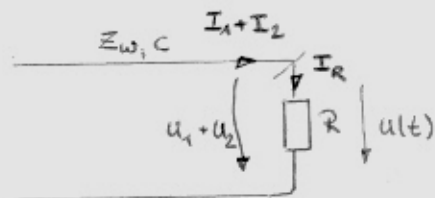
$$\partial_z A_x = B_y = B_0 \cos\left(\frac{z}{a}\right) \quad A_x = B_0 a \sin\left(\frac{z}{a}\right)$$

$$\vec{A}(z) = +B_0 a \left[ \sin\left(\frac{z}{a}\right) \vec{e}_x + \cos\left(\frac{z}{a}\right) \vec{e}_y \right]$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0 \quad \text{ist erfüllt}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{A} = B_0 \left[ \cos\left(\frac{z}{a}\right) \vec{e}_y + \sin\left(\frac{z}{a}\right) \vec{e}_x \right]$$

# Sprungwelle



$$u_1 + u_2 = u(t)$$

$$u_1 = I_1 \cdot Z_w$$

$$I_1 + I_2 - I_R = 0$$

$$u_2 = -Z_w I_2$$

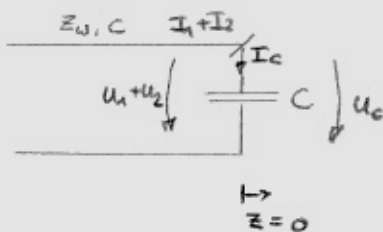
Verlustfrei  
 $\alpha = 0$

Zeitverlauf  $u(t)$  wenn  $u_1 = \varepsilon(t)$

$$\frac{u_1}{Z_w} - \frac{u_2}{Z_w} - \frac{u(t)}{R} = 0 \quad u_2 = u_1 + \frac{Z_w}{R} u(t)$$

$$u_1 + u_1 + \frac{Z_w}{R} u(t) = u(t)$$

$$u(t) = \frac{1}{1 + Z_w/R} \cdot 2 \cdot u_1 = \frac{2}{1 + \frac{Z_w}{R}} \cdot \varepsilon(t)$$



$$u_1 + u_2 = u(t)$$

$$I_1 + I_2 - I_C = 0$$

$$I_C = C \cdot \frac{du_c}{dt}$$

$$\frac{u_1}{Z_w} - \frac{u_2}{Z_w} - C \frac{du_c}{dt} = 0 \quad u_1 + u_2 = u_c(t)$$

$$u_2 = u_1 + C Z_w \frac{du_c}{dt}$$

$$u_1 + u_1 + C Z_w \frac{du_c(t)}{dt} = u_c(t)$$

$$2u_1 = u_c(t) + C Z_w \frac{d}{dt} u_c(t)$$

$$\dot{u}_c + \frac{u_c}{C Z_w} = 0 \quad \text{homog. Diff-Gl}$$

$$u_{c,h} = K e^{-t/C Z_w} + C$$

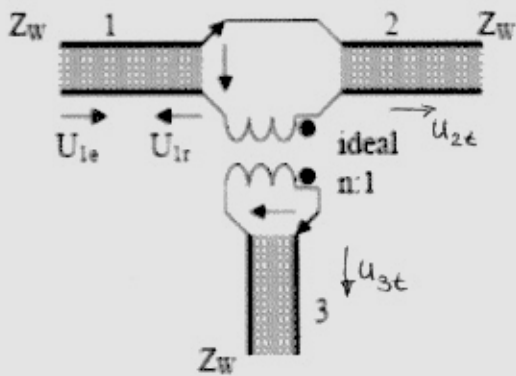
$$2u_1 = u_p(t) + C Z_w \dot{u}_p(t) \quad u_{c,p} = 2u_1$$

$$u_c(t) = K e^{-t/C Z_w} + 2u_1$$

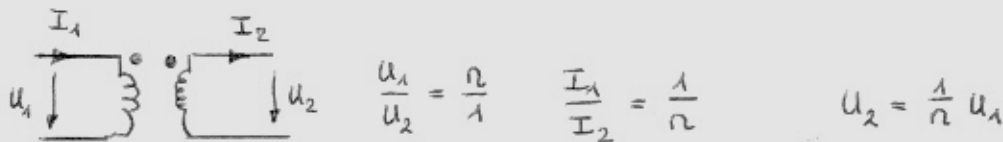
$$u_c(t) = -2u_1 e^{-t/C Z_w} + 2u_1 = 2u_1 (1 - e^{-t/C Z_w})$$

Einseitiger Leitungsfall

$$u(0^-) = u(0^+) = 0$$



Im Zuge einer verlustfreien Leitung mit der Wellenimpedanz  $Z_W$  wird über einen idealen Transformator eine weitere Leitung, ebenfalls mit der Wellenimpedanz  $Z_W$ , angekoppelt. Auf den Leitungsteil 1 fällt ein bekannter Spannungsimpuls  $U_{1e}$  ein. Bestimmen sie den dann in den Abzweig 3 übertragenen Spannungsimpuls  $U_3$  unter der Voraussetzung, dass dieser Leitungsteil, wie auch der Leitungsteil 2, reflexionsfrei, d.h. mit  $Z_W$  abgeschlossen ist.



$$U_{1e} + U_{1r} = U_{2t} = U_{3t} \cdot \frac{1}{n}$$

$$U_{1e} + U_{1r} = \frac{U_{3t}}{n} = U_{2t} \quad U_{3t} = n [U_{1e} + U_{1r}]$$

$$I_{1e} + I_{1r} = I_{2t} + n I_{3t}$$

$$U_{1e} = Z_W \cdot I_{1e}$$

$$U_{1r} = -Z_W I_{1r}$$

$$\frac{U_{1e}}{Z_W} - \frac{U_{1r}}{Z_W} = \frac{U_{2t}}{Z_W} + \frac{U_{3t}}{Z_W} n$$

$$U_{1e} - U_{1r} = U_{1e} + U_{1r} + n U_{3t}$$

$$U_{1r} = -n U_{3t}$$

$$U_{3t} = n [U_{1e} + n U_{3t}] = n$$

$$U_{3t} = \frac{n}{1+n} U_{1e}$$