

VERSUCHSBERICHT ZU

E5 - MAGNETISCHE SUSZEPTIBILITÄT

Gruppe 6Mi

Alexander Neuwirth (E-Mail: a_neuw01@wwu.de)
Leonhard Segger (E-Mail: l_segg03@uni-muenster.de)

durchgeführt am 25.10.2017
betreut von
Fabian Schöttke

14. November 2017

Inhaltsverzeichnis

1	Kurzfassung	3
2	Fermi Abschätzung zum Einfluss der Suszeptibilität auf die Oberfläche einer Flüssigkeit	3
2.1	Methoden	3
2.2	Ergebnisse	3
2.3	Schlussfolgerung	5
3	Bestimmung der Volumensuszeptibilität von Glas, Kohlenstoff und Graphit	5
3.1	Methoden	5
3.2	Ergebnisse und Diskussion	6
3.3	Schlussfolgerung	7
4	Untersuchung der gegenseitigen Reaktion von Magneten und Aluminium bei Relativbewegung	7
4.1	Methoden	7
4.2	Ergebnisse	8
4.3	Schlussfolgerung	8

1 Kurzfassung

Die Reaktion eines Stoffes auf ein Magnetfeld ist abhängig von der Volumenssuszeptibilität χ_V . Ist der Stoff diamagnetisch ($\chi_V < 0$), so wird er vom Magneten schwach abgestoßen und ist er paramagnetisch ($\chi_V > 0$), so wird sie schwach angezogen. Den Ferro- und Antiferromagnetismus haben wir in diesem Versuch nicht betrachtet.

2 Fermi Abschätzung zum Einfluss der Suszeptibilität auf die Oberfläche einer Flüssigkeit

2.1 Methoden

Es ist zu erwarten, dass ein diamagnetischer Flüssigkeitsfilm über einem Magneten einen Berg ausbildet und ein paramagnetischer Flüssigkeitsfilm ein Tal ausbildet. Um Rückschlüsse auf die Suszeptibilität von Flüssigkeiten zu untersuchen, wurde ein Laser auf eine Flüssigkeit in einer Petrischale gerichtet und die Reflexion des Lasers auf einer Wand beobachtet. Dann wurde vom Versuchsbetreuer unter der Petrischale ein Magnet hindurch bewegt. Aus der Änderung des Reflexionswinkels lässt sich dann die Höhe des Tal oder Berges über dem Magneten abschätzen. Untersucht wurde Wasser und mit Wasser verdünntes Manganchlorid.

2.2 Ergebnisse

Bei Breite des Magneten $d \approx 1\text{cm}$, Ruhelage der Reflexion auf der Wand $b \approx 3\text{m}$ und Abstand der Petrischale zur Wand $a \approx 6\text{m}$ ergibt sich für die Auslenkung Δy des Lasers auf der Wand:

$$\Delta y_{\text{H}_2\text{O}} \approx -7\text{cm}$$

$$\Delta y_{\text{MnCl}_2} \approx 15\text{cm}$$

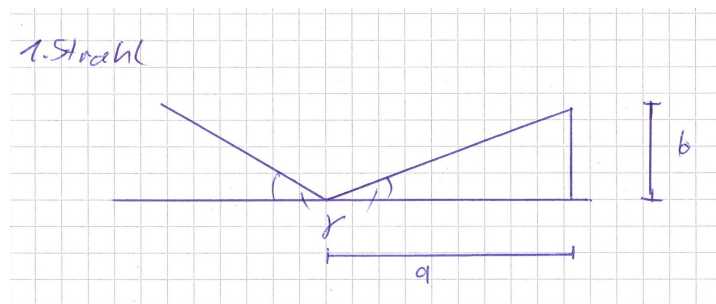


Abbildung 1: Fermi Abschätzung Skizze Strahl 1

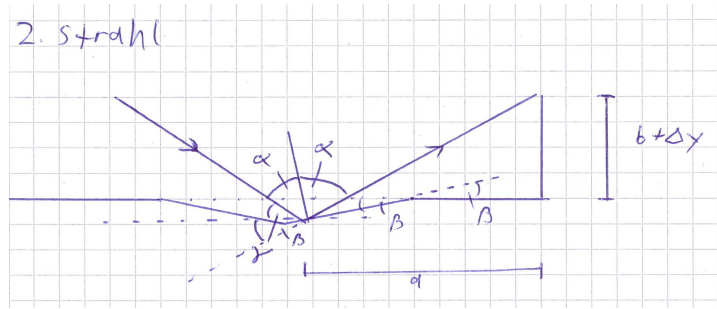


Abbildung 2: Fermi Abschätzung Skizze Strahl 2

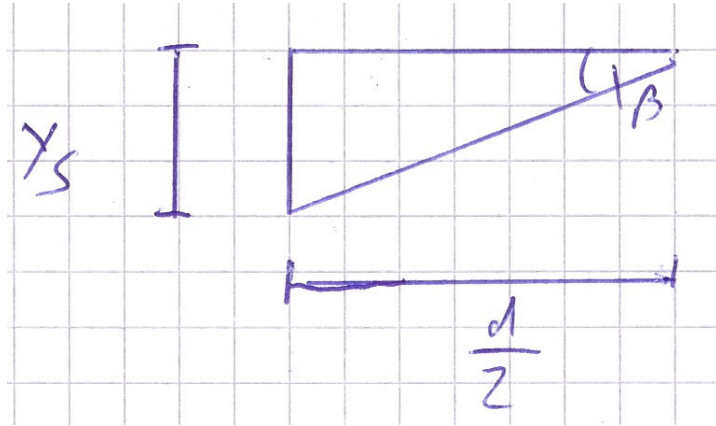


Abbildung 3: Fermi Abschätzung Skizze Dreieck

$$\begin{aligned}
 \gamma &= \arctan\left(\frac{b}{a}\right) \\
 \alpha &= 90^\circ - \beta - \gamma \\
 \arctan\left(\frac{b + \Delta y}{a}\right) &= 180^\circ - \gamma - 2\alpha \\
 \arctan\left(\frac{b + \Delta y}{a}\right) &= \gamma + 2\beta \\
 \arctan\left(\frac{b + \Delta y}{a}\right) &= \arctan\left(\frac{b}{a}\right) + 2\beta \\
 \Rightarrow \beta &= \frac{\arctan\left(\frac{b + \Delta y}{a}\right) - \arctan\left(\frac{b}{a}\right)}{2} \\
 \Rightarrow y_s &= \tan(\beta) \frac{d}{2}
 \end{aligned}$$

Setzt man die gemessenen Werte in die Formel ein so erhält man: $y_{\text{S,H}_2\text{O}} = -0,0023 \text{ cm}$ und $y_{\text{S,MnCl}_2} = 0,00495 \text{ cm}$. Das Wasser wird folglich abgestoßen und die Mangan-

Chlorid-Lösung wird von dem Magneten angezogen.

zusätzliche Näherung

Beim Aufstellen der Gleichung wurde die Approximation verwendet, dass beide Reflexionen in gleichem Abstand zur Wand stattfinden. Dass dies kaum Einfluss auf das Ergebniss nimmt zeigt die folgende Rechnung:

$$\Delta x = \tan(\gamma)y_S$$
$$\Delta x = \frac{b}{a}y_S$$

Da die Unsicherheit unserer Schätzung von a , bzw. von dem Verhältnis $\frac{b}{a}$, sehr viel größer als der Fehler Δx_S , der bei der Näherung entsteht, ist, ist der Beitrag von Δx_S vernachlässigbar.

2.3 Schlussfolgerung

Zur Näherung der Verformung der Wasseroberfläche nutzen wir eine Fermi-Abschätzung. Dafür treffen wir die vereinfachende Annahme, dass der Berg bzw. das Tal eine Dreiecksform haben, mit dem Ziel, die Höhe y_S des Dreiecks zu bestimmen. Zugrunde legen wir das Reflexionsgesetz für die Reflexion des Lasers an der Tal-/Bergwand.

3 Bestimmung der Volumenssuszeptibilität von Glas, Kohlenstoff und Graphit

3.1 Methoden

Um die Volumenssuszeptibilität von Glas, pyrolytischem Graphit und Aluminium zu bestimmen, haben wir die Änderung der Belastung einer Waage, auf der die Probe platziert wurde, mit und ohne Magneten darüber gemessen. Der Magnet war ein Neodymmagnet, der an einem Stativarm befestigt war und daran über die Waage und zurück geschwenkt werden konnte. Dabei haben wir zunächst mit der Probe die Höhe des Magneten eingestellt und dann die Waage auf Null gesetzt während der Magnet über die Probe geschwenkt war. Dann haben wir den Magneten in die maximal von der Probe entfernte Position gebracht und die Änderung der auf der Waage angezeigten Masse notiert. Es wurde jeweils der negative Wert der Anzeige notiert, da wir die Änderung der Belastung von der Ruhelage zur Lage mit Einfluss des Magneten messen wollten. Dieses Vorgehen minimiert die Anzahl der nötigen Schwenkvorgänge, die die Messung beeinflussen könnten. Dann haben wir dieselbe Messung mit dem leeren Probenhalter (Dummy) vorgenommen, ohne die Höhe des Magneten zu ändern. Dies ermöglicht es uns den Einfluss des Probenhalters auf die Messung zu subtrahieren. Dieses Vorgehen haben wir für alle drei Proben wiederholt. Da wir zunächst den Abstand d zwischen Probe und Magnet nicht ausreichend präzise eingestellt hatten, haben wir die Messung wiederholt, wobei

wir darauf geachtet haben, dass beim Einstellen des Abstands mit einem 1 mm dicken Kunststoffstück, keine mechanische Kraft vom Stativarm auf die Waage ausgeübt wird.

3.2 Ergebnisse und Diskussion

Die Abmessungen des zylinderförmigen Magneten können exakt als $R_{\text{neo}} = 30\text{mm}$ und $D_{\text{neo}} = 15\text{mm}$ angenommen werden. Die Stärke des Neodymmagneten wird als $B_r = (1,87 \pm 0,1)\text{T}$ angegeben. Ebenfalls als exakt nehmen wir den Abstand zwischen Magnet und Probe $d = 1\text{mm}$ und den Ortsfaktor $g = 9,81\text{m s}^{-2}$ an.

Ergebnisse der Messung der Änderung der effektiven Masse m :

	Glas	Glasdummy	Graphit	Graphitdummy	Aluminium	Aluminiumdummy
m/g	0,35	0,33	1,79	0,35	0,30	0,36

Dann ergibt sich $\Delta m = m_{\text{Probe}} - m_{\text{Dummy}}$

Die Unsicherheit der Waage ist auf ihr als $d_{\text{Waage}} = 0,01\text{g}$ angegeben. Dies entspricht der Unsicherheit durch die Digitalanzeige (also Typ B Unsicherheit mit rechteckiger WDF).

Die angezeigten Werte schwankten kaum.

$$\Rightarrow u_{\text{Waage}} = \frac{0,01\text{g}}{2\sqrt{3}} \approx 0,0029\text{g}$$

Abmessungen der zylinderförmigen Proben:

	Glas	Graphit	Aluminium
Radius R_s/cm	2	2	2
Höhe h_s/cm	0,8	0,5	0,5

Für das Volumen der Proben gilt:

$$V_s = \pi R_s^2 H_s \quad (1)$$

Für die Bestimmung der Volumenssuszeptibilität nutzen wir die Gleichung

$$\chi_V = \frac{2\mu_0 g \cdot \Delta m}{V_s (\partial B_z^2 / \partial z)} \quad (2)$$

Das Magnetfeld $B(x)$ eines Zylindermagneteten im Abstand z auf der Achse des Zylinders ist angegeben als

$$B(z) = \frac{B_r}{2} \left(\frac{D+z}{\sqrt{R^2 + (D+z)^2}} - \frac{z}{\sqrt{R^2 + z^2}} \right) \quad (3)$$

Dabei kann $\partial B_z^2 / \partial z$ genähert werden durch

$$\partial B_z^2 / \partial z \approx \frac{B_z^2(d) - B_z^2(d+h_s)}{h_s} \quad (4)$$

Aus Gleichung (1) und Gleichung (2) folgt

$$\chi_V = \frac{2\mu_0 g \cdot \Delta m}{\pi R_s^2 H_s (\partial B_z^2 / \partial z)} \quad (5)$$

und aus Gleichung (3) und Gleichung (4) ergibt sich

$$\partial B_z^2 / \partial z \approx \frac{B_r^2}{4h_s} \left[\left(\frac{D+d}{\sqrt{R^2 + (D+d)^2}} - \frac{d}{\sqrt{R^2 + d^2}} \right)^2 - \left(\frac{D+d+h_s}{\sqrt{R^2 + (D+d+h_s)^2}} - \frac{d+h_s}{\sqrt{R^2 + (d+h_s)^2}} \right)^2 \right] \quad (6)$$

Mit Gleichung (2) und Gleichung (6) lässt sich nun die Volumenssuszeptibilität der Proben bestimmen ($d = 1\text{mm}$, $D = 15\text{mm}$, $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{N A}^{-2}$, $R = R_{\text{neo}} = 30\text{mm}$):

	Glas	Graphit	Aluminium
χ_V	$5,800 \cdot 10^{-6}$	$6,662 \cdot 10^{-3}$	$-2,758 \cdot 10^{-5}$

Unsicherheiten

Die Unsicherheit von χ_V lässt sich mittels folgender Formel bestimmen:

$$u(\chi_V) = \sqrt{\left(\frac{\partial \chi_V}{\partial B_r} u(B_r)\right)^2 + \left(\frac{\partial \chi_V}{\partial \Delta m} u(\Delta m)\right)^2} \quad (7)$$

$$\frac{\partial \chi_V}{\partial B_r} = -\frac{2}{B_r} \chi_V \quad (8)$$

$$\frac{\partial \chi_V}{\partial \Delta m} = \frac{1}{\Delta m} \chi_V \quad (9)$$

$$\Rightarrow u(\chi_V) = \chi_V \sqrt{\left(\frac{2}{B_r} u(B_r)\right)^2 + \left(\frac{1}{\Delta m} u(\Delta m)\right)^2} \quad (10)$$

wobei $u(\Delta m) = u_{\text{Waage}} = 0,0029 \text{g}$ und $u(B_r) = 0,1 \text{T}$ sind.

	Glas	Graphit	Aluminium
$u(\chi_V)$	$1,045 \cdot 10^{-6}$	$6,204 \cdot 10^{-7}$	$-6,807 \cdot 10^{-7}$

3.3 Schlussfolgerung

4 Untersuchung der gegenseitigen Reaktion von Magneten und Aluminium bei Relativbewegung

4.1 Methoden

Magnetstab und Aluminiumplättchen Wir haben die Reaktion eines Aluminiumplättchen (an langem Faden aufgehängt) auf die Bewegung eines Magnetstabs (drei Würfelmagneten) beobachtet. Dafür bewegten wir den Magneten senkrecht auf das Plättchen zu sowie parallel an ihm vorbei. Danach wurde die selben Untersuchungen an einen Aluminiumkamm durchgeführt. Aluminium wird hierbei als Material für das Versuchsobjekt gewählt, weil es elektrischen Strom gut leitet und gleichzeitig nicht ferromagnetisch ist.

Aluminiumröhre und Permanentmagnet Wir ließen einen Permanentmagneten durch ein Aluminiumrohr fallen. Dieser Versuch wurde dann mit einem Aluminiumrohr, das der Länge nach aufgeschnitten ist, wiederholt.

4.2 Ergebnisse

Magnetstab und Aluminiumplättchen Wenn der Magnetstab auf das Plättchen zubewegt wird, bewegt sich das aufgehängte Plättchen davon weg. Wenn sich andererseits der Magnetstab vom Aluminiumplättchen entfernt, folgt das Plättchen dieser Bewegung. Sobald die Bewegung gestoppt wird, kehrt das Plättchen auch in seinen Ausgangszustand zurück. Eine Bewegung parallel zur Oberfläche, lässt das Plättchen dem Magneten folgen. Beide Effekte erlauben nur eine Auslenkung bis zu einem Winkel, der mit der Bewegungsgeschwindigkeit des Magneten wächst. Beim Aluminiumkamm, sind die beschriebenen Effekte nur noch stark abgeschwächt beobachtbar.

Aluminiumröhre und Permanentmagnet Im Vollrohr fällt der Magnet deutlich langsamer, als er es in Luftumgebung tut. Im aufgeschnittenen Rohr wird dieser Effekt ebenfalls noch beobachtet, ist aber deutlich abgeschwächt.

4.3 Schlussfolgerung

In beiden Fällen sind Wirbelströme die Ursache des beobachteten Phänomens. Die Bewegung des Magnetstabes führt zu einer Änderung der magnetischen Flussdichte innerhalb des Aluminiumplättchens. Nach dem Faraday'schen Induktionsgesetz $U_{\text{ind}} = -\frac{d}{dt} \int \vec{V} d\vec{A}$ ergibt sich eine Potentialdifferenz, die zu einem Wirbelstrom in dem Aluminiumplättchen führt. Dieser Wirbelstrom ist nach der Lenz'schen Regel immer so gerichtet, dass sein Magnetfeld der Ursache, also der Änderung des Magnetfeldes, entgegen gerichtet ist. Nimmt beispielsweise der Magnetische Fluss zu, wird der induzierte Wirbelstrom seiner Ursache entgegenwirken und folglich ein Magnetfeld haben, das entgegen dem äußeren Magnetfeld wirkt. Sollte das äußere Magnetfeld abnehmen wird der induzierte Wirbelstrom versuchen diese Änderung auszugleichen und in die selbe Richtung wirken. Beim Annähern stoßen sich Plättchen und Magnet durch die entgegengesetzt gerichteten Magnetfelder ab und beim Entfernen des Magnetstabes verursachen die gleich gerichteten Magnetfelder die beobachtete Anziehung des Plättchens. Im Aluminiumkamm sind die Wirbelströme nur noch innerhalb der Zinken und nicht mehr über die gesamte Fläche möglich. Dies verursacht den stark verringerten Effekt des Magnetstabes.

Ähnlich verhält es sich mit dem fallenden Magneten im Aluminiumrohr. Die Änderung des Magnetfeldes durch den Querschnitt des Rohres induziert Wirbelströme, die ein Magnetfeld verursachen, welches dem des fallenden Magneten entgegengesetzt ist. Dieses Magnetfeld bremst den Fall des Magneten. Im aufgeschnittenen Rohr können die Wirbelströme nicht mehr im Querschnitt stattfinden, sondern nur noch auf der gesamten Mantelfläche, weshalb der Bremseffekt deutlich kleiner ist.