Theoretische Physik II Elektrodynamik

Vorlesung von Prof. Dr. Michael Thoss im Wintersemester 2018

Markus Österle Andréz Gockel

17. November 2018

Inhaltsverzeichnis

0.1 Zur Vorlesung 0.2 Einführung und Überblick 0.2.1 Rückblick 0.2.2 Elektrodynamik 0.3 Aufbau der Vorlesung 1 Elektrostatik 1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz 1.1.1 Coulombsches Gesetz 1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichung (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	2
0.2.1 Rückblick 0.2.2 Elektrodynamik 0.3 Aufbau der Vorlesung 1 Elektrostatik 1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz 1.1.1 Coulombsches Gesetz 1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichungen (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	2
0.2.2 Elektrodynamik 0.3 Aufbau der Vorlesung 1 Elektrostatik 1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz 1.1.1 Coulombsches Gesetz 1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichung (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	3
1 Elektrostatik 1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz 1.1.1 Coulombsches Gesetz 1.1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	3
1 Elektrostatik 1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz .	3
1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz 1.1.1 Coulombsches Gesetz 1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	3
1.1.1 Coulombsches Gesetz 1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	4
1.2 Elektrisches Feld 1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	4
1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichungn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	4
1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen 1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichungn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	5
1.2.2 Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung 1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	5
1.2.3 Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichungn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	6
1.2.4 Flächenladungsdichte 1.2.5 Linenladungsdichte 1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential 1.3.1 Elektrostatisches Potential 1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	6
1.2.5 Linenladungsdichte	8
1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential	9
1.3.1 Elektrostatisches Potential	9
1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form) 1.3.3 Divergenz (Quellen) 1.3.4 Zusammenfassung: 1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis 1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	10
1.3.3 Divergenz (Quellen)	10
1.3.4 Zusammenfassung:	11
1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis	13
1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung	14
	16
1.3.7 Gaußsches Gesetz	16
1.3.8 Satz von Stokes	17
1.3.9 Zusammenfassung: Feldgleichungen der Elektrostatik	17
1.4 Elektrostatische Energie	18
1.4.1 Elektrostatische Potentielle Energie	18
1.5 Verhalten des el. Feldes an Grenzflächen mit Flächenladung	20
1.5.1 Randbedingungen an el. Leitern	22
1.6 Randwertprobleme (RWP) der Elektrostatik und	
Lösungsmethoden	23
1.6.1 Formulierung des Randwertproblems	
1.6.2 Methode der Bildladung (Spiegelladung)	
1.6.3 Formale Lösungen des elektrostatischen Randwertproblems mit	
Greenschen Funktionen (GF)	26
1.6.4 Greensche Funktion des Dirichlet Randwertproblems einer Ebene	29
1.6.5 Separation der Variablen und Entwicklung nach orthogonalen Funktionen	30
1.6.6 Vollständige Orthonormale Funktionensysteme (VONS)	33
1.6.7 Laplace-Gleichung in Kugelkoordinaten	34

Kapitel 0

Einführung

0.1 Zur Vorlesung

Dozent Michael Thoss

Übungen Donnerstag/Freitag (ILIAS) beginnt 18./19.10.18

Übungsleiter Jakob Bätge

Abgabe der Hausaufgaben bus Dienstag 12:00 - Briefkasten GuMi

Klausur 13.02.19, 10-12 Uhr, Hörsaal Anatomie (Nachklausur: 26.19, 10-12 Uhr)

Ankündigungen ILIAS Pass: theophy2.thoss18

Angaben Vorlesung: 4 SWS, Übung: 2 SWS, ECTS: 7

Vorkenntnisse Mathematik: Analysis für Physiker (Vektor Rechnung), Theoretische Physik I, Experimental Physik II.

Hinweis zu den Übungen

- Keine Anwesenheitspflicht.
- Keine Punktzahl nötig für Klausurzulassung.
- Kann auch wehrend Übungen abgegeben werden.

Lehrbücher:

- W. Nolting, Grundkurs Theoretische Physik 3: Elektrodynamik (Springer)
- D.J. Griffiths, Elektrodynamik: Eine Einführung (Pearson)
- T. Fließbach, Elektrodynamik (Spektrum Akademischer Verlag)
- J.D. Jackson, Klassische Elektrodynamik (Walter de Gruyter) geht dieser Vorlesung hinaus

0.2 Einführung und Überblick

Die vier fundamentalen Wechselwirkungen (WW):

- Starke WW
- Elektromagnetische WW Wird in dieser Vorlesung betrachtet
- Schwache WW
- Gravitation

0.2.1 Rückblick

Theoretische Physik 1:

- Mechanik
- Punktmechanik: Bahnkurven von Körpern
- \bullet Bewegungsgleichung: $m \pmb{\ddot{r}} = \pmb{F}$

0.2.2 Elektrodynamik

- Grundlegende Größen
- Felder

•

$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r},t)$$
 $\boldsymbol{B}(\boldsymbol{r},t)$

elektrisches Feld Magnetfeld

→ Feldtheorie sehr wichtiges Konzept

Wie sind Elektrische Felder definiert?

Experimentelle Definition als Messgröße: Kraft auf Ladung

$$F = q(E(r,t) + v \times B(r,t))$$

Theoretische Definition ist Mathematisch: Feldgleichungen-Maxwellgleichungen

$$abla \cdot E = \frac{1}{\varepsilon_0} \rho$$
 $\nabla \cdot B = 0$ ∂E

$$\nabla \times \boldsymbol{E} + \frac{\partial \boldsymbol{B}}{\partial t} = 0$$
 $\nabla \times \boldsymbol{B} - \mu_0 \varepsilon_0 \frac{\partial \boldsymbol{E}}{\partial t} = \mu_0 \boldsymbol{j}$

Hierbei steht ρ für die Ladungsdichte und \boldsymbol{j} für die Stromdichte.

0.3 Aufbau der Vorlesung

1./2. Statische Phänomene: $\frac{\partial E}{\partial t} = 0 = \frac{\partial B}{\partial t}$

$$\Rightarrow \nabla \cdot \boldsymbol{E} = \frac{1}{\varepsilon_0} \rho \qquad \nabla \cdot \boldsymbol{B} = 0$$

$$\underbrace{\nabla \times \boldsymbol{E} = 0}_{\text{1. Elektrostatik}} \qquad \underbrace{\nabla \times \boldsymbol{B} = 0}_{\text{2. Magnetostatik}}$$

- 3. Zeitabhängige magnetische/elektrische Felder
- 4. Relativistische Formulierung der Elektrodynamik

Kapitel 1

Elektrostatik

Wir beschäftigen uns in diesem Kapitel mit **ruhenden Ladungen** und **zeitunabhängigen Feldern**. Das Grundproblem besteht darin, dass wir eine Ladungsverteilung haben und das Elektrische Feld und dessen Potential bestimmen wollen.

 \rightarrow Feld $\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}),$ el. Potential $\varPhi(\boldsymbol{r})$

• q₂ q₁ • • q₃

1.1 Elektrische und Coulombsches Gesetz

Ladung: Beobachtungstatsachen:

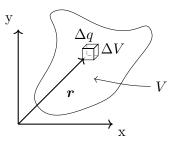
- i) Zwei Arten "+", "-"
- ii) Abgeschlossenes System: Ladung erhalten: $q = \sum_i q_i = \text{const.}$
- iii) Ladung ist quantisiert in Einheiten der Elementarladung:

$$q = ne, \ n \in \mathbb{Z}, \ e = 1,602 \cdot 10^{-19} \,\mathrm{C}$$

n=-1: für ein Elektron wäre ein Beispiel einer Punktladung

Kontinuierliche Ladungsverteilung Ladungsdichte $\rho(\boldsymbol{r}) = \frac{\text{Ladung}}{\text{Volumen}} = \frac{\Delta q}{\Delta V} \text{ Gesamtladung in } V :$

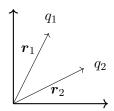
$$Q = \int_{V} d^3 r \, \rho(\boldsymbol{r})$$



1.1.1 Coulombsches Gesetz

Die Kraft, welche eine am Ort r_2 lokalisierte Punktladung auf eine Punktladung am Ort r_1 ausübt, ist gegeben durch:

$$oldsymbol{F}_{12} = k rac{q_1 q_2}{|oldsymbol{r}_1 - oldsymbol{r}_2|^2} rac{oldsymbol{r}_1 - oldsymbol{r}_2}{|oldsymbol{r}_1 - oldsymbol{r}_2|}$$



- 1. $F_{12} \sim q_1 q_2$
- 2. $\mathbf{F}_{12} \sim \frac{1}{|\mathbf{r}_1 \mathbf{r}_2|^2}$

- 3. $\mathbf{F}_{12} \sim q_1 q_2 \, \mathbf{e}_{r_{12}}$
- 4. $F_{12} = -F_{21}$

Es gilt das Superpositionsprinzip: Das heißt, durch vektorielle Addition der Kräfte kann die Gesamtkraft ermittelt werden.

$$F_1 = k \sum_{j=2}^{N} \frac{q_1 q_j}{r_{1j}^2} e_{r_{1j}}$$

Zur Konstanten k:

Die Konstante ist abhängig von dem verwendeten Maßsystemen.

- i) Gauß-System (cgs): $k \equiv 1$, dyn = $\frac{\text{g-cm}}{\text{s}^2} = 10^{-5} \,\text{N}$ 1 dyn = $\frac{(1\text{ESE})^2}{\text{cm}^2}$ 1ESE = $\frac{\sqrt{\text{g-cm}^3}}{\text{s}}$
- ii) SI (MKSA-System): Definition von A = Ampère

$$\frac{\Delta F}{\Delta l} = 2 \cdot 10^{-7} \, \frac{\text{N}}{\text{m}}$$

$$\frac{1 \, \text{m}}{1 \, \text{m}} \xrightarrow{1 \, \text{m}} \frac{1 \, \text{m}}{1 \, \text{m}}$$
Strom = $\frac{\text{Ladung}}{\text{Zeit}} \Rightarrow 1 \, \text{A} = \frac{1 \, \text{C}}{1 \, \text{s}} \rightarrow e = 1,602 \cdot 10^{-19} \, \text{C} \qquad c \approx 3 \cdot 10^8 \, \frac{\text{m}}{\text{s}}$

$$\frac{\Delta F}{\Delta l} = k \frac{2 \, l^2}{c^2 \, l} \qquad \rightarrow k = 2 \cdot 10^{-7} \, \frac{\text{N}}{\text{m}} \frac{c^2 \, \text{lm}}{2 \, (1 \, \text{A})^2} = 10^{-7} c^2 \, \frac{\text{N}}{\text{A}^2}$$

$$k = \frac{1}{4 \pi \varepsilon_0}$$

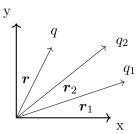
Damit erhalten wir für die Dielektrizitätskonstante des Vakuums:

$$\varepsilon_0 = 8.85 \cdot 10^{-12} \frac{\text{C}^2}{\text{Nm}^2}$$

1.2 Elektrisches Feld

1.2.1 Feld eines Systems von Punktladungen

N-Ladungen q_1, \ldots, q_N ruhen an den Orten r_1, \ldots, r_N . Nun bringen wir eine Testladung q am Ort r mit ein.



Kraft von q_1 , q_2 auf q

$$\boldsymbol{F} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q \sum_{j=1}^{N} q_n \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j|^3} = q \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r})$$

Somit ist das elektrisches Feld:

$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_{j=1}^{N} q_j \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j|^3}$$

Bemerkung

- i) Testladung klein (formal: $\lim_{q\to 0} \frac{F}{q}$)
- ii) math. $\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r})$ Vektorpfeil

kartesisch:
$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \begin{pmatrix} E_x(\boldsymbol{r}) \\ E_y(\boldsymbol{r}) \\ E_z(\boldsymbol{r}) \end{pmatrix}$$

iii) Wechselwirkungsprozess: 2 Teile

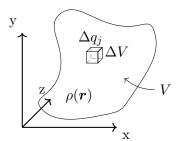
$$q_j \to \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) \to \boldsymbol{F} = q\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r})$$

iv) Superpositionsprinzip gilt

Feld einer kontinuierlichen Ladungsverteilung $\rho(r)$ 1.2.2

$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \underbrace{\int\limits_{V} d^3r' \, \rho(\boldsymbol{r}') \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j|^3}}_{\substack{\text{schließt alle} \\ \text{Ladungen ein}}}$$

$$ho(m{r}_j) = rac{\Delta q_j}{\Delta V_j}$$



$$E(\mathbf{r}) = k \sum_{j} \Delta q_{j} \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}_{j}}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_{j}|^{3}}$$

$$= k \sum_{j} \Delta V_{j} \rho(\mathbf{r}_{j}) \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}_{j}}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_{j}|^{3}}$$
mit $\Delta V_{j} \rightarrow 0 \rightarrow k \int_{V} d^{3}r' \rho(\mathbf{r}') \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^{3}}$

Ladungsdichte einer Punktladung 1.2.3Deltafunktion

$$\rho(\mathbf{r}) = q\delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}_0)$$

Punktladung in $\mathbf{r}_0 \Rightarrow \rho(\mathbf{r}) = 0 \quad \mathbf{r} \neq \mathbf{r}_0$ Ladungsdichte divergiert in r_0



$$\rho(\mathbf{r}_0) = \infty$$

 $ho({m r}_0) = \infty$ Modell für Punktladung:

Ladung q in Kugel mit Radius ε um $\mathbf{r}_0, \ \varepsilon \to 0$

$$\rho_2(\mathbf{r}) = \left\{ \begin{array}{cc} \frac{q}{v_k} & |\mathbf{r}| \le \varepsilon \\ 0 & \text{sonst} \end{array} \right\} = \frac{q}{\frac{4}{3}\pi\varepsilon^3} \underbrace{\Theta(\varepsilon - |\mathbf{r}|)}_{\text{Stufenfunktion}}$$

$$\rho(\mathbf{r}) = \lim_{\varepsilon \to 0} \rho_{\varepsilon}(\mathbf{r}) = \begin{cases} \infty & \mathbf{r} = 0 \\ 0 & \mathbf{r} \neq 0 \end{cases}$$

Divergenz muss so sein, dass

$$\int\limits_{\substack{V \\ \boldsymbol{r}_0 \in V}} d^3r \ \rho(\boldsymbol{r}) = q$$

Definition Delta-Funktion (Diracsche Deltafunktion)

1.

$$\delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0) = \left\{ \begin{array}{ll} 0 & \boldsymbol{r} \neq \boldsymbol{r}_0 \\ \infty & \boldsymbol{r} = \boldsymbol{r}_0 \end{array} \right.$$

2.

$$\int_{V} d^{3}r \ f(\boldsymbol{r})\delta(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}_{0}) = \left\{ \begin{array}{cc} f(\boldsymbol{r}_{0}) & \boldsymbol{r}_{0} \in V \\ 0 & \boldsymbol{r}_{0} \notin V \end{array} \right.$$

Mathematik

Distribution - Funktional

Funktional: Abb. Funktionen $\mapsto \mathbb{R}, \mathbb{C}$

$$\delta_{\boldsymbol{r}_0}: f \mapsto f(\boldsymbol{r}_0)$$

Physik

$$\int d^3r \ f(\boldsymbol{r})\delta(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}_0) = f(\boldsymbol{r})$$

 δ -Fkt. als Grenzwert einer Folge von Funktionen im Integral

$$\int d^3r \ f(\boldsymbol{r})\delta(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}_0) = \lim_{\varepsilon \to 0} \quad \int d^3 \ f(\boldsymbol{r}g_{\varepsilon}(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}_0))$$

mit

$$egin{aligned} \lim_{arepsilon o 0} g_{arepsilon}(m{r} - m{r}_0) &= \left\{egin{array}{ll} 0 & m{r}
eq m{r}_0 \ \infty & m{r} &= m{r}_0 \end{array}
ight. \ \int_{V} d^3r \ g_{arepsilon}(m{r} - m{r}_0) &= 1 \end{aligned}$$

Beispiel: $g_{\varepsilon}(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}_0)=\frac{\Theta(\varepsilon-|\boldsymbol{r}|)}{\frac{4}{3}\pi\varepsilon^3}$ Mehrere Punktladungen q_j in \boldsymbol{r}_j

$$ho(m{r}) = \sum_j q_j \delta(m{r} - m{r}_j)$$

$$\Rightarrow \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int_V d^3r' \ \rho(\boldsymbol{r}') \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3}$$

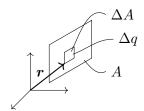
$$= \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int_V d^3r' \ \sum_j q_j \delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j) \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3}$$

$$= \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_j q_j \int_V d^3r' \ \delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j) \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3}$$

$$= \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_j q_j \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_j|^3} \quad \checkmark$$

1.2.4 Flächenladungsdichte

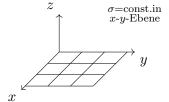
$$\sigma({m r}) = rac{ ext{Ladung}}{ ext{Fläche}} = rac{\Delta q}{\Delta A}$$



erzeugtes elektrisches Feld:

$$E(r) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int_{A} df' \sigma(r) \frac{r - r'}{|r - r'|^3}$$

Beispiel: Elektrisches Feld einer homogenen Flächenladung



$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int_{-\infty}^{+\infty} dx' \int_{-\infty}^{+\infty} dy' \ \sigma \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3} \qquad \boldsymbol{r}' = (x', y', 0)$$

Symmetrie: \boldsymbol{E} unabhängig von x, y $\boldsymbol{r} = (0, 0, z)$

$$\mathbf{r} - \mathbf{r}' = (-x', -y', z), |\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^3 = (x'^2 + y'^2 + z^2)^{3/2}$$

$$E_x \sim \sigma \int_{-\infty}^{+\infty} dx' \int_{-\infty}^{+\infty} dy' \frac{(-x')}{(x'^2 + y'^2 + z^2)^{3/2}} = 0 = E_y$$

 $\mathbf{E} = (0, 0, E_z)$

$$E_{z} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} \sigma_{z} \int_{-\infty}^{+\infty} dx' \underbrace{\int_{-\infty}^{+\infty} dy' \frac{(x')}{(x'^{2} + y'^{2} + z'^{2})^{3/2}}}_{\frac{1}{x'^{2} + z^{2}} \frac{y'}{(x'^{2} + y'^{2} + z^{2})^{3/2}} \Big|_{-\infty}^{+\infty} = \frac{1}{x'^{2} + z^{2}} \frac{\operatorname{sgn}(y')}{\sqrt{1 + \frac{x'^{2} + z^{2}}{y'^{2}}}} \Big|_{-\infty}^{+\infty} = \frac{2}{x'^{2} + z^{2}}$$

$$= \frac{1}{2\pi\varepsilon_{0}} \sigma_{z} \underbrace{\int_{-\infty}^{+\infty} dx' \frac{1}{x'^{2} + z^{2}}}_{\frac{1}{z} \arctan\left(\frac{x'}{2}\right) \Big|_{-\infty}^{+\infty} = \frac{1}{z} \operatorname{sgn}(z)\pi$$

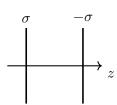
$$E_{z} = \frac{\sigma}{2\varepsilon_{0}} \operatorname{sgn}(z)$$

Grenzfläche: $z \to 0$

$$m{E} \stackrel{\longrightarrow}{\longrightarrow} \left\{ egin{array}{ll} rac{\sigma}{2arepsilon_0} m{e}_z & z > 0 \ -rac{\sigma}{2arepsilon_0} m{e}_z & z < 0 \end{array}
ight.$$

$$\frac{\sigma}{2\varepsilon_0} \xrightarrow{\sigma}$$

$$m{E}_{\perp_{+}} - m{E}_{\perp_{-}} = rac{\sigma}{arepsilon_{0}}, \qquad m{E}_{\parallel} = 0$$

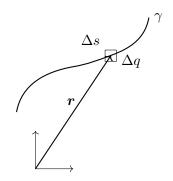




1.2.5 Linenladungsdichte

$$\lambda(\boldsymbol{r}) = \frac{\text{Ladung}}{\text{Länge}} = \frac{\Delta q}{\Delta s}$$

$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \underbrace{\int_{\gamma} ds' \ \lambda(\boldsymbol{r}') \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3}}_{\text{Linienintegral}}$$



Beispiel: Elektrisches Feld einer homogenen Linienladung $\lambda = \text{const.}$

$$E(r) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int_{\gamma} ds' \, \lambda \frac{r - r'}{|r - r'|^3} \qquad \gamma : z' \mapsto r'(z') = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z \end{pmatrix}$$

$$x = \frac{\lambda}{4\pi\varepsilon_0} \int_{-\infty}^{\infty} dz' \, \frac{r - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z \end{pmatrix}}{(x^2 + y^2 + (z - z')^2)^{3/2}}$$

$$E_x = \frac{\lambda x}{4\pi\varepsilon_0} \int_{-\infty}^{\infty} dz' \, \frac{1}{(x^2 + y^2 + (z - z')^2)^{3/2}} = \frac{\lambda x}{4\pi\varepsilon_0} \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} d\bar{z} \, \frac{1}{(x^2 + y^2 + \bar{z}^2)^{3/2}}}_{\frac{2}{x^2 + y^2}} = \frac{\lambda}{2\pi\varepsilon_0} \frac{x}{x^2 + y^2}$$

$$E_y = \frac{\lambda}{2\pi\varepsilon_0} \frac{x}{x^2 + y^2}$$

$$E_z = \frac{\lambda}{4\pi\varepsilon_0} \int_{-\infty}^{\infty} dz' \, \frac{z - z'}{(x^2 + y^2 + (z - z')^2)^{3/2}} = 0$$

$$E(r) = \frac{\lambda}{2\pi\varepsilon_0} \frac{1}{x^2 + y^2} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2} = \frac{\lambda}{2\pi\varepsilon_0} \frac{1}{\rho} e_{\rho}, \qquad e_{\rho} = \begin{pmatrix} \cos\varphi \\ \sin\varphi \\ 0 \end{pmatrix}$$

1.3 Feldgleichungen und elektrostatische Potential

$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3r' \ \rho(\boldsymbol{r'}) \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r'}}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r'}|^3}$$

1.3.1 Elektrostatisches Potential

elektrische Feld ist ein Potentialfeld $\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = -\nabla \phi(\boldsymbol{r}) = -\left(\boldsymbol{e}_x \frac{\partial \phi}{\partial x} + \boldsymbol{e}_y \frac{\partial \phi}{\partial y} + \boldsymbol{e}_z \frac{\partial \phi}{\partial z}\right)$

$$\frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3} = -\nabla \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|}$$

$$-\frac{\partial}{\partial x} \frac{1}{[(x-x')^2 + (y-y')^2 + (z-z')^2]^{1/2}} = \frac{-\left(-\frac{1}{2}\right)}{[(x-x')^2 + (y-y')^2 + (z-z')^2]^{3/2}} = \frac{(x-x')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^3}$$

$$\Rightarrow \mathbf{E}(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3r' \ \rho(\mathbf{r}') \left(-\nabla_{\mathbf{r}} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}\right) = \nabla_F \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3r' \ \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

 \rightarrow elektrostatisches Potential

$$\phi(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3r' \, \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} + c$$

übliche Konvention: $c = 0 \ (\phi(r) \ |r| \xrightarrow{\rightarrow} \infty \ 0)$

Potential einer Punktladung in r_0 :

$$\begin{split} \rho(\boldsymbol{r}) &= q\delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0) \\ \phi(\boldsymbol{r}) &= \int_{\mathbb{R}^3} d^3r' \; \frac{q\delta(\boldsymbol{r}' - \boldsymbol{r}_0)}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0|} \\ \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) &= -\boldsymbol{\nabla}\phi = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q\boldsymbol{\nabla} \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0|} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0|^3} \end{split}$$

(Funktional-Analysis Siegfried Großmann Springer) (Landau-Lipschitz Buch geht weit der Vorlesung hinaus)

1.3.2 Feldgleichugn (differentielle Form)

Rotation (Wirbel)

$$\operatorname{rot} \mathbf{E} \nabla \times \mathbf{E} = \mathbf{e}_{x} \left(\frac{\partial E_{z}}{\partial y} - \frac{\partial E_{x}}{\partial z} \right) + \mathbf{e}_{y} \left(\frac{\partial E_{x}}{\partial z} - \frac{\partial E_{z}}{\partial x} \right) + \mathbf{e}_{z} \left(\frac{\partial E_{y}}{\partial x} - \frac{\partial E_{x}}{\partial y} \right) \Rightarrow \nabla \times \mathbf{E} = -\nabla \times (\nabla \phi) = 0$$

Mathe: Es sind äquivalent

i
$${m E} = - \nabla \phi$$

ii $\nabla \times \mathbf{E} = 0$ (auf einfach zusammenhängendem Gebiet)

iii Kurvenintegral $\int_{\gamma} d\mathbf{r} \cdot \mathbf{E}$ ist Wegunabhängig

$$\int_{r_1}^{r_2} d\mathbf{r} \cdot \mathbf{E} = -\int_{r_1}^{r_2} dt \underbrace{\frac{d\mathbf{r}}{dt} \times \nabla \phi(\mathbf{r}(t))}_{\frac{d\phi}{dt}} = \underbrace{(\phi(\mathbf{r}_2) - \phi(\mathbf{r}_1))}_{\text{Potential differenz}}$$

1.3.3 Divergenz (Quellen)

$$\div \mathbf{E} = \nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\partial E_x}{\partial x} + \frac{\partial E_y}{\partial y} + \frac{\partial E_z}{\partial z}$$

$$\nabla \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \nabla_{\boldsymbol{r}} \cdot \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3r' \ \rho(\boldsymbol{r}') \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3}$$
$$= \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int_V d^3r' \rho(\boldsymbol{r}') \nabla_{\boldsymbol{r}} \cdot \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3}$$

x-Anteil:

$$\frac{\partial}{\partial x} \frac{x - x'}{[(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2]^{3/2}} = \frac{1 \cdot [\dots]^{3/2} (x - x') (x - x')^{3/2} \cdot 2[\dots]^{1/2}}{[\dots]^3}$$

$$= \frac{[\dots]^{1/2} ((x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2 - 3(x - x')^2)}{[\dots]^{3/2}}$$

$$= \frac{(y - y')^2 + (z - z')^2 - 2(x - x')^2}{[\dots]^{3/2}}$$

$$\frac{\partial}{\partial y} \frac{y - y'}{[(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2]^{3/2}} = \frac{(x - x')^2 + (z - z')^2 - 2(y - y')^2}{[\dots]^{3/2}}$$

$$\frac{\partial}{\partial z} \frac{z - z'}{[(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2]^{3/2}} = \frac{(x - x')^2 + (y - y')^2 - 2(z - z')^2}{[\dots]^{3/2}}$$

$$\nabla \frac{r - r'}{[\dots]^{3/2}} = 0 \quad \text{follows} \quad m \neq m'$$

$$\nabla \cdot \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^3} = 0$$
 falls $\mathbf{r} \neq \mathbf{r}'$

 \Rightarrow falls $r \notin V$, d.h. r in Gebiet ohne Ladungsdichte $\rho(r) = 0$

$$\Rightarrow \nabla \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = 0$$

 $r \in V$: Grenzwertbetrachtung (Regularisierung des Integranden)

statt

$$\frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|^3} = \frac{\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'}{[(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z - z')^2]^{3/2}}$$

betrachten wir:

$$\boldsymbol{f}_a(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}') = \frac{\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}'}{[(x-x')^2+(y-y')^2+(z-z')^2]^{3/2}} = \frac{\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}'}{[(\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}')^2+a^2]^{3/2}} \quad a \in \mathbb{R}, \ a > 0$$

am Ende Grenzwert lim

$$abla \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \lim_{a \to 0} \int_V d^3r' \; \rho(\boldsymbol{r}') \, \nabla_{\boldsymbol{r}} \cdot f_a(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}')$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \frac{x - x'}{[(\mathbf{r} - \mathbf{r}')^2 + a^2]^{3/2}} = \frac{[\dots + a^2]^{3/2} - (x - x')\frac{3}{2} \cdot 2(x - x')[\dots + a^2]^{3/2}}{[\dots + a^2]^3}$$
$$= \frac{(y - y')^2 + (z - z')^2 + a^2 - 2(x - x')^2}{[\dots + a^2]^{3/2}}$$

$$\nabla_{\boldsymbol{r}} \cdot f_a(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}') = \frac{3a^2}{[(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}')^2 + a^2]^{5/2}}$$
$$\lim_{a \to 0} f_a(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}') = \begin{cases} 0 & \boldsymbol{r} \neq \boldsymbol{r}' \\ \infty & \boldsymbol{r} = \boldsymbol{r}' \end{cases}$$

 \Rightarrow zum Integral $\int_V d^3r'\dots$ trägt (in Limes $a\to 0)$ nur der Bereich ${\bm r}'\approx {\bm r}$ bei

$$K_R(\boldsymbol{r}) = \{ \boldsymbol{r}' \in \mathbb{R}^3 : |\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'| \le R \}$$

$$\lim_{a \to 0} \int_{V} d^{3}r' \ \rho(\mathbf{r}') \nabla_{\mathbf{r}} \cdot f_{a}(\mathbf{r} - \mathbf{r}')$$

$$= \lim_{a \to 0} \int_{K_{R}(\mathbf{r})} d^{3}r' \ \rho(\mathbf{r}') \frac{3a^{2}}{[(\mathbf{r} - \mathbf{r}')^{2} + a^{2}]^{5/2}}$$

$$+ \lim_{a \to 0} \int_{V/K_{R}(\mathbf{r})} d^{3}r' \rho(\mathbf{r}') \frac{3a^{2}}{[(\mathbf{r} - \mathbf{r}')^{2} + a^{2}]^{5/2}}$$

Wähle R klein genug, dass man innerhalb $K_R(r)$ $\rho(r')$ in Taylorreihe um r entwickeln kann.

$$\begin{split} \tilde{\bm{r}} &= \bm{r}' - \bm{r}, \ d^3r' = d^3\tilde{r} \\ \int_{K_R(\bm{r})} d^3r' \ \rho(\bm{r}') \frac{3a^2}{[(\bm{r} - \bm{r}')^2 + a^2]^{5/2}} &= \int_{K_R(0)} d^3\tilde{r} \ \rho(\bm{r} + \tilde{\bm{r}}) \frac{3a^2}{[\tilde{\bm{r}}^2 + a^2]^{5/2}} \end{split}$$

Taylorentwicklung von $\rho(\mathbf{r} + \tilde{\mathbf{r}})$ zum $\tilde{\mathbf{r}} = 0$

$$\rho(\mathbf{r} + \tilde{\mathbf{r}}) = \rho(\mathbf{r}) + \tilde{\mathbf{r}} \cdot \nabla \rho(\mathbf{r}) + \dots$$

$$= \int_{K_R(0)} d^3 \tilde{r} \left(\rho(\mathbf{r}) + \tilde{\mathbf{r}} \cdot \nabla \rho(\mathbf{r}) + \dots \right) \frac{3a^2}{\left[\tilde{\mathbf{r}}^2 + a^2\right]^{5/2}}$$

1. Integral:

$$\int_{K_{R}(0)} d^{3}\tilde{r} \ \rho(\mathbf{r}) \frac{3a^{2}}{(\tilde{r}^{2} + a^{2})^{5/2}} = \rho(\mathbf{r}) \underbrace{\int_{0}^{R} d\tilde{r} \frac{3a^{2}}{(\tilde{r}^{2} + a^{2})^{5/2}}}_{\left[\frac{\tilde{r}^{3}}{(\tilde{r}^{2} + a^{2})^{3/2}}\right]_{0}^{R}} \underbrace{\int_{0}^{\sin\theta a\theta a\varphi}}_{=4\pi}$$

$$= 4\pi \rho(\mathbf{r}) \frac{R^{3}}{(R^{2} + a^{2})^{3/2}} \xrightarrow[a \to 0]{} 4\pi \rho(\mathbf{r})$$

2. Integral:

$$\int_{K_R(0)} d^3\tilde{r} \underbrace{\tilde{\boldsymbol{r}}}_{\tilde{\boldsymbol{r}}} \cdot \nabla_{\boldsymbol{r}} \rho(\boldsymbol{r}) \frac{3a^2}{(\tilde{r}^2 + a^2)^{5/2}} = \underbrace{\int_0^R d\tilde{r}}_{\tilde{\boldsymbol{r}}} \frac{3a^2\tilde{r}^3}{(\tilde{r}^2 + a^2)^{3/2}} \underbrace{\int d\Omega \ \boldsymbol{e_{\tilde{r}}} \cdot \nabla \rho(\boldsymbol{r})}_{\text{unabh. von } a} \xrightarrow[a \to 0]{} 0$$

gilt auch für alle höheren Terme

$$\begin{split} \lim_{a \to 0} \int_{V} d^{3}r' \rho(\boldsymbol{r}) \nabla_{\boldsymbol{r}} \cdot \frac{(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}')}{[(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}')^{2} + a^{2}]^{3/2}} &= 4\pi \rho(\boldsymbol{r}) \\ \Rightarrow \nabla \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) &= \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} \lim_{a \to 0}^{\prime\prime} = \frac{1}{\varepsilon_{0}} \rho(\boldsymbol{r}) \end{split}$$

$$abla oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) = rac{1}{arepsilon_0}
ho(oldsymbol{r}) \quad oldsymbol{r} \in \mathbb{R}^3$$

1.3.4 Zusammenfassung:

Feldgleichungen der Elektrostatik

Mathe: partielle DGL

$$abla oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) = rac{1}{arepsilon_0}
ho(oldsymbol{r}) ext{ inhomogene DGL}$$
 $abla imes oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) = 0 ext{ homogene DGL}$

DGL für Potential $\phi \colon \boldsymbol{E} = -\nabla \phi$

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \nabla \cdot (-\nabla \phi) = -\nabla \cdot \begin{pmatrix} \partial_x \phi \\ \partial_y \phi \\ \partial_z \phi \end{pmatrix}$$
$$= -\underbrace{\left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}\right)}_{=:\Delta \phi}$$

Partielle DGL 2. Ordnung:

Poissongleichung

$$\Delta \varPhi(\boldsymbol{r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\boldsymbol{r})$$

für Gebiete mit $\rho(\mathbf{r}) = 0$:

$$\Delta \phi(\mathbf{r}) = 0$$
 Laplacegleichung

Darstellung der Deltafunktion:

$$\lim_{a \to 0} \int_{\mathbb{R}^3} d^3 r' \ \rho(\mathbf{r}') \underbrace{\nabla_{\mathbf{r}} \cdot \frac{(\mathbf{r} - \mathbf{r}')}{[(\mathbf{r} - \mathbf{r}')^2 + a^2]^{3/2}}}_{\frac{3a^2}{[(\mathbf{r} - \mathbf{r}')^2 + a^2]^{5/2}} =: g_a(\mathbf{r}' - \mathbf{r})} = 4\pi \rho(\mathbf{r})$$

 $\frac{1}{4\pi}g_a$ liefert Grenzwertdarstellung der δ -funktion.

$$\lim_{a\to 0} \int_{\mathbb{R}^3} d^3r' \ \rho(\boldsymbol{r}') \frac{1}{4\pi} g_a(\boldsymbol{r}'-\boldsymbol{r}) = \rho(\boldsymbol{r})$$

$$\lim_{a \to 0} g_a(\mathbf{r}' - \mathbf{r}) = \begin{cases} 0 & \mathbf{r} \neq \mathbf{r}' \\ \infty & \mathbf{r} = \mathbf{r}' \end{cases}$$

$$\delta(\mathbf{r}) = \lim_{a \to 0} \frac{1}{4\pi} \nabla_{\mathbf{r}} \cdot \frac{r^2}{(r^2 + a^2)^{3/2}}$$

$$\stackrel{\text{formal}}{=} \frac{1}{4\pi} \nabla \cdot \underbrace{\frac{\mathbf{r}}{r^3}}_{= -\nabla_{\frac{1}{r}}} = -\frac{1}{4\pi} \nabla \cdot \left(\nabla_{\frac{1}{r}}\right) = \frac{-1}{4\pi} \Delta_{\frac{1}{r}}^1 \Rightarrow \Delta_{\frac{1}{r}}^1 = -4\pi \delta(\mathbf{r})$$

z.B. Potential einer Punktladung ρ q in r_0 :

$$\phi(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0|}$$

$$\Delta\phi(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q \underbrace{\Delta_{\mathbf{r}} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0|}}_{=-4\pi\delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}_0)} = -\frac{1}{\varepsilon_0} \underbrace{q\delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}_0)}_{=\rho(\mathbf{r})} = \frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\mathbf{r})$$

Wiederholung

$$egin{aligned} oldsymbol{
abla} \cdot oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) &= rac{1}{arepsilon_0}
ho(oldsymbol{r}) \ oldsymbol{
abla} imes oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) &= 0 \end{aligned}$$
 $\Rightarrow oldsymbol{E} = -oldsymbol{
abla} \Phi(oldsymbol{r}) = -rac{1}{arepsilon_0}
ho(oldsymbol{r})$

1.3.5 Integralsätze der Vektoranalysis

1) Gaußscher Satz:

Sei $\mathbf{A}(\mathbf{r})$ ein Vektorfeld im Volumen $V \subset \mathbb{R}^3$, so gilt:

$$\int_V d^3r \ \nabla \cdot \boldsymbol{A}(\boldsymbol{r}) = \int_{\partial V} d\boldsymbol{f} \ \cdot \boldsymbol{A}(\boldsymbol{r})$$

$$\partial V \ \text{Rand von } V$$

$$d\boldsymbol{f} = \boldsymbol{n} \ df$$
 nach aussen orientierter Normaleneinheutsvektor

Bemerkung:

i) Analogie 1D: Fundamentalsatz der Integralrechnung:

$$\int_{a}^{b} dx \frac{df}{dx} = f(b) - f(a)$$

ii) Geometrische / physikalische Integration:

Fluss des Vektorfeldes \boldsymbol{A} durch ∂V

$$\int_{\partial V} d\boldsymbol{f} \cdot \boldsymbol{A}$$

Integral über die Quellen von \boldsymbol{A}

$$\int_V d^3r \boldsymbol{\nabla} \cdot \boldsymbol{A}$$

$$\mathbf{A} = \text{const.} \rightarrow \mathbf{\nabla} \cdot \mathbf{A} = 0$$

 $\textit{Beispiel: } \text{Geschwindigkeit einer Flüssigkeit: } \boldsymbol{A}(\boldsymbol{r}) = \boldsymbol{v}(\boldsymbol{r})$

$$\mathbf{v} = \text{const.} \quad \nabla \cdot \mathbf{v} = 0 \quad \int_{\partial V} d\mathbf{f} \cdot \mathbf{v} = 0$$

 \Rightarrow Es gibt keine Quellen von \boldsymbol{v}

$$\nabla \cdot \boldsymbol{r} \neq 0$$
 $\int_{\partial V} d\boldsymbol{f} \cdot \boldsymbol{v} \neq 0$

iii)

$$\int_{V} d^{3}r \boldsymbol{\nabla} \cdot \boldsymbol{A}(\boldsymbol{r}) = \int_{0}^{\Delta x} dx \int_{0}^{\Delta y} dy \int_{0}^{\Delta z} \left(\frac{\partial A_{x}}{\partial x} + \frac{\partial A_{y}}{\partial y} + \frac{\partial A_{z}}{\partial z} \right)$$

$$\begin{split} &\int_{0}^{\Delta z} dz \int_{0}^{\Delta y} dy \underbrace{\int_{0}^{\Delta x} dx \frac{\partial A_{x}}{\partial x}}_{A_{x}(\Delta x, y, z) - A_{x}(0, y, z)} \\ &= \int_{0}^{\Delta z} dz \int_{0}^{\Delta y} A_{x}(\Delta x, y, z) - \int_{0}^{\Delta z} dz \int_{0}^{\Delta y} dy A_{x}(0, y, z) \\ &= \int_{F_{A}^{+}} d\boldsymbol{f} \cdot \boldsymbol{A} + \int_{F_{A}^{-}} d\boldsymbol{f} \cdot \boldsymbol{A} \end{split}$$

$$F_x^+: d\mathbf{f} = \mathbf{e}_x dy dz$$
 $F_x^-: d\mathbf{f} = -\mathbf{e}_x dy dz$

ebenso gilt dann für die anderen Koordinaten:

$$\int_{0}^{\Delta x} dx \int_{0}^{\Delta z} dz \int_{0}^{\Delta y} dy \frac{\partial A_{y}}{\partial y} = \int_{F_{y}^{+}} d\mathbf{f} \cdot \mathbf{A} + \int_{F_{y}^{-}} d\mathbf{f} \cdot \mathbf{A}$$
$$\int_{0}^{\Delta x} dx \int_{0}^{\Delta y} dy \int_{0}^{\Delta z} dz \frac{\partial A_{z}}{\partial z} = \int_{F_{z}^{+}} d\mathbf{f} \cdot \mathbf{A} + \int_{F_{z}^{-}} d\mathbf{f} \cdot \mathbf{A}$$

$$\Rightarrow \int_{V} d^{3}r \nabla \cdot \boldsymbol{A} = \int_{\partial V} d\boldsymbol{f} \cdot \boldsymbol{A}$$

2) Stokescher Satz

Sei A(r) ein Vektorfeld, F eine Fläche mit Randkurve ∂F , so gilt:

$$\int\limits_{\text{Linienintegral}\to\,\partial F} d\boldsymbol{r} \boldsymbol{A}(\boldsymbol{r}) = \int\limits_{F\,\leftarrow\,\text{Oberflächenint.}} d\boldsymbol{f}\cdot (\nabla\times\boldsymbol{A}(\boldsymbol{r}))$$

$$d\mathbf{f} = \mathbf{n}df$$

Richtung von $d\mathbf{f}$ und Umlauf sinn von ∂F : rechte Hand Regel. Beispiel:

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \begin{pmatrix} -y \\ x \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{A} = \begin{pmatrix} \frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} \\ \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} \\ \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_z}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1+1 \end{pmatrix} = 2\mathbf{e}_z$$

$$\mathbf{r}(\varphi) = R \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \qquad \varphi \in [0, 2\pi]$$

$$\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial \varphi} = R \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\int_{\partial F} d\mathbf{r} \cdot \mathbf{A}(\mathbf{r}) = \int_0^{2\pi} d\varphi \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial \varphi} \cdot \mathbf{A}(\mathbf{r}(\varphi))$$

$$= \int_0^{2\pi} d\varphi R(+\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) = 2\pi R^2$$

$$\int_{-\infty}^{2\mathbf{e}_z} d\mathbf{r} \cdot \mathbf{A}(\mathbf{r}) = 2\pi R^2$$

Vektorfeld ohne Wirbel z.B. $\mathbf{A} = \text{const.}$

$$\nabla \times \boldsymbol{A} = 0$$

Bemerkung:

1.3.6 Integrale Form der Feldgleichung

1.3.7 Gaußsches Gesetz

$$oldsymbol{
abla} oldsymbol{
abla} \cdot oldsymbol{E} = rac{1}{arepsilon_0} \int_V d^3r oldsymbol{
abla} \cdot oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) = rac{1}{arepsilon_0} Q_V \\ = \int_V doldsymbol{f} \cdot oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) \\ \int_{\partial V} doldsymbol{f} \cdot oldsymbol{E}(oldsymbol{r}) = rac{1}{arepsilon} Q_V \end{aligned}$$

Berechnung elektrischer Felder für hochsymmetrische Ladungsverteilungen

Beispiel:

Homogen geladene Kugel mit Radius R und Gesamtladung Q. Damit ist die Ladungsdichte innerhalb der Kugel:

$$\rho = \frac{Q}{V} = \frac{Q}{\frac{4}{3}\pi R^3}$$

$$\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) = E_r(r)\boldsymbol{e}_r$$

$$r = r \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \varphi \\ \sin \theta \sin \varphi \\ \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$e_r = \frac{r}{r}$$

 $\boldsymbol{e}_r = \frac{\boldsymbol{r}}{r}$ Fluss von \boldsymbol{E} durch Oberfläche einer Kugel mit Radius r

$$d\mathbf{f} = \mathbf{e}_r r^2 \sin \theta d\theta d\varphi \Rightarrow d\mathbf{f} \cdot \mathbf{E} = E_r(r) r^2 \sin \theta d\theta d\varphi$$

$$\begin{split} \int_{\partial K_r(0)} d\boldsymbol{f} \ \boldsymbol{E} &= \int_0^T d\theta \ \int_0^{2\pi} d\varphi E_r(r) r^2 \sin\theta \\ &= E_r(r) r^2 4\pi \\ &= \frac{1}{\varepsilon_0} Q_{K_r(0)} = \frac{1}{\varepsilon_0} \int_{K_r(0)} d^3 r \ \rho(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{\varepsilon_0} \left\{ \begin{array}{l} Q & r > R \\ Q \frac{r^3}{R^3} & r \leq R \end{array} \right. \\ &\Rightarrow E_r(r) = \frac{Q}{4\pi\varepsilon_0} \left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{r^2} & r > R \\ \frac{r}{R^3} & r \leq R \end{array} \right. \end{split}$$

Satz von Stokes 1.3.8

$$\nabla \times \boldsymbol{E} = 0$$

Definition: $\gamma = \partial F$

 \int_{γ} ist dann ein Linienintegral über eine geschlossene Kurve

$$\int_{\gamma} d\boldsymbol{r} \cdot \boldsymbol{E} = \int_{F} d\boldsymbol{f} \cdot (\boldsymbol{\nabla} \times \boldsymbol{E}) = 0$$

Zusammenfassung: Feldgleichungen der Elektrostatik differentielle Darstellung:

$$\nabla \cdot \boldsymbol{E} = \frac{1}{\varepsilon_0} \rho \quad \nabla \times \boldsymbol{E} = 0 \quad \rightarrow \quad \boldsymbol{E} = -\nabla \Phi \quad \rightarrow \quad \Delta \Phi = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho$$

Integral Darstellung:

$$\int_{\partial V} d\mathbf{f} \cdot \mathbf{E} = \frac{1}{\varepsilon_0} Q_V \qquad , \qquad \oint_{\gamma} d\mathbf{r} \cdot \mathbf{E} = 0$$

17

1.4 Elektrostatische Energie

potentielle Energie einer Punktladung im äußeren elektrischen Feld Kraft auf Ladung q:

$$\boldsymbol{F} = q\boldsymbol{E}$$

Die Arbeit bei Verschiebung der Ladung von \boldsymbol{a} nach \boldsymbol{b}

$$\begin{split} W &= -\int_{\boldsymbol{a}}^{\boldsymbol{b}} d\boldsymbol{r} \cdot \boldsymbol{F} = -q \int_{\boldsymbol{a}}^{\boldsymbol{b}} d\boldsymbol{r} \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) \\ &= q \int_{\boldsymbol{a}}^{\boldsymbol{b}} d\boldsymbol{r} \cdot \boldsymbol{\nabla} \Phi = q \underbrace{(\Phi(\boldsymbol{b}) - \Phi(\boldsymbol{a})}_{\text{Potential differenz}} \end{split}$$

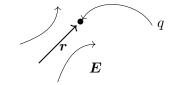
Die Arbeit um q aus dem unendlichen ∞ nach \boldsymbol{r} zu bringen ist dann:

$$W = q(\Phi(\mathbf{r}) - \Phi(\infty))$$

Zur Referenz: $\Phi(\infty) = 0$

Damit ist die Energie der Ladung q im äußeren Feld:

$$\Rightarrow W = q(\Phi(\mathbf{r}))$$
$$\mathbf{E} = -\nabla \Phi$$



Elektrostatische Potentielle Energie

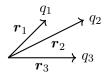
Energie einer Verteilung von Punktladungen

N Ladungen q: an Orten r_i

Zunächst: $\underbrace{i-1}_{\text{erzeugen am Ort } \boldsymbol{r}_i}$ Ladungen q_j bei \boldsymbol{r}_j

Das Potential

$$\Phi(\mathbf{r}_i) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_{j=1}^{i-1} \frac{q_i}{|\mathbf{r}_j - \mathbf{r}_i|}$$



Arbeit um $i\text{--}\mathrm{te}$ Ladung aus dem unendlichen nach \boldsymbol{r} zu bringen:

$$W_i = q_i \Phi(\mathbf{r}_i) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_{i=1}^{j-1} \frac{q_i q_j}{r_{ij}}$$

Somit ergibt sich die gesamte Arbeit für N Ladungen als:

$$W = \sum_{i=2}^{N} W_i = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_{i=2}^{N} \sum_{j=1}^{i-1} \frac{q_i q_j}{r_{ij}}$$
$$= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \frac{q_i q_j}{r_{ij}}$$

$$\Rightarrow W = \frac{1}{8\pi\varepsilon_0} \sum_{\substack{i,j\\i\neq j}} \frac{q_i q_j}{r_{ij}}$$

$$W = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} q_i \left(\sum_{\substack{j\\j\neq i}} \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q_i}{r_{ij}} \right)$$

$$= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} q_i \Phi_{j}(\mathbf{r}_i)$$

Energie einer kontinuierlichen lokalisierten Ladungsverteilung

$$W = \frac{1}{8\pi\varepsilon_0} \int d^3r \int d^3r' \frac{\rho(\mathbf{r})\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r}_j - \mathbf{r}_i|}$$

$$= \frac{1}{2} \int d^3r \ \rho(\mathbf{r}) \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \underbrace{\int_{\mathbb{R}^3} d^3r' \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r}_j - \mathbf{r}_i|}}_{\Phi(\mathbf{r})}$$

$$E_{\text{ext}}$$

$$W_{\text{ext}} = \int d^3r \ \rho(\mathbf{r}) \Phi_{\text{ext}}(\mathbf{r})$$

Energie W durch E ausdrücken:

$$\begin{split} \boldsymbol{\Delta}\boldsymbol{\Phi} &= -\frac{1}{\varepsilon_0}\boldsymbol{\rho} \quad \Rightarrow \quad \boldsymbol{W} = -\frac{1}{2}\int d^3r\varepsilon_0 \underbrace{\boldsymbol{\Delta}\boldsymbol{\Phi}(\boldsymbol{r})\boldsymbol{\Phi}(\boldsymbol{r})}_{\boldsymbol{\nabla}\cdot(\boldsymbol{\Phi}\boldsymbol{\nabla}\boldsymbol{\Phi})^{-}(\boldsymbol{\nabla}\boldsymbol{\Phi})^{2}} \\ &= -\frac{\varepsilon_0}{2}\underbrace{\int_{\mathbb{R}^{3}}d^3r\boldsymbol{\nabla}\cdot(\boldsymbol{\Phi}\boldsymbol{\nabla}\boldsymbol{\Phi})}_{R\rightarrow\infty} + \frac{\varepsilon_0}{2}\int d^3r\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) \\ &\lim_{R\rightarrow\infty}\int_{K_{R}(0)}d^3r\boldsymbol{\nabla}\cdot(\boldsymbol{\Phi}\boldsymbol{\nabla}\boldsymbol{\Phi}) = \lim_{R\rightarrow\infty}\int_{\partial K_{R}(0)}d\boldsymbol{f}\cdot\underbrace{(\boldsymbol{\Phi}\boldsymbol{\nabla}\boldsymbol{\Phi})}_{R\rightarrow\infty} = 0 \\ &= \frac{\varepsilon_0}{2}\int d^3r\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) \end{split}$$

Zur Umformung oben wurde benutzt:

$$\Phi \overset{R \to \infty}{\sim} \frac{1}{R} \qquad \nabla \Phi \sim \frac{1}{R^2} \qquad d\mathbf{f} = \mathbf{n} \underbrace{d\mathbf{f}}_{\sim R^2}$$

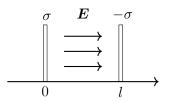
Damit ergibt sich für die Energie einer Verteilung von Punktladungen

$$\Rightarrow \qquad W = \frac{\varepsilon_0}{2} \int d^3r \ \boldsymbol{E}^2(\boldsymbol{r})$$

nicht für Punkladungen

Energiedichte des elektrostatischen Feldes

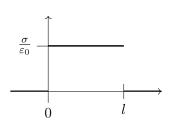
$$w(\boldsymbol{r}) = \frac{\varepsilon_0}{2} \boldsymbol{E}^2(\boldsymbol{r})$$



Beispiel: Plattenkondensator

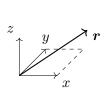
Fläche F, Ladung $\rightarrow r = \frac{q}{F} \rightarrow \mathbf{E} = \frac{r}{\varepsilon_0} \mathbf{e}_x$

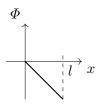
- \to Die Energiedichte ist: $w=\frac{\varepsilon_0}{2}\pmb{E}^2=\frac{\sigma^2}{2\varepsilon_0}$ (nicht für Punktladungen)
- \rightarrow Die Energie beträgt: $W=\int d^3r w({\bm r})=l\cdot F\cdot \frac{\sigma^2}{2\varepsilon_0}$



Potentialdifferenz - Spannung

$$\Phi(\mathbf{r}) - \Phi(0) = -\int_0^{\mathbf{r}} d\mathbf{r}' \cdot \mathbf{E}(\mathbf{r}') = -\int_0^x dx' \frac{\sigma}{\varepsilon_0} = -\frac{\sigma}{\varepsilon} x$$





Die Spannung zwischen zwei Kondensatorplatten ist dann:

$$U = \Phi(0) - \Phi(l) = \frac{\sigma}{\varepsilon_0} l = \frac{q}{\varepsilon_0 F} l$$

Die Kapazität ist also:

$$C = \frac{q}{U} = \frac{\varepsilon_0 F}{I}$$

Was ist die Energie bei einer Verteilung von Punktladungen und bei einer kontinuierlichen Ladungsverteilung. Bei einer kontinuierlichen Ladungsverteilung haben wir herausgefunden:

$$W = \frac{1}{8\pi\varepsilon_0} \sum_{\substack{i,j\\i\neq j}} \frac{q_i q_j}{r_{ij}} \qquad \text{für Punktladungen}$$

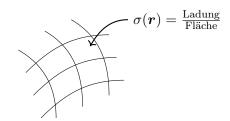
Die Energie der Punktladung selbst steckt hier nicht drinnen. Man muss dabei aufpassen, welche Gleichung man für welches Modell benutzt.

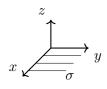
$$\boldsymbol{E} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q \frac{\boldsymbol{r}}{r^3} \qquad \int d^3r \ \boldsymbol{E}^2 = \int d^3r \ \frac{1}{r^4} = \infty$$

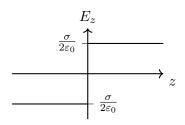
1.5 Verhalten des el. Feldes an Grenzflächen mit Flächenladung

ightarrow Diskontinuitäten von ${m E}$

Beispiel: Wir betrachten eine homogene Flächenladung.





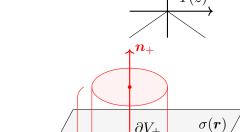


$$\Rightarrow \boldsymbol{E} = \frac{\sigma}{2\varepsilon_0} \mathrm{sgn}(z) \boldsymbol{e}_z$$

$$m{E}_{\perp} = \pm rac{\sigma}{2arepsilon_0} m{e}_z \ m{E}_{\parallel} = 0$$

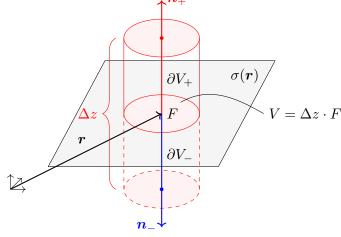
Das elektrische Feld $\boldsymbol{E}_{\parallel}$ ist gleich der Ableitung des elektrischen Potentials:

Das elektrische Potential ist also stetig.



Normalkomponente E_{\perp}

Gaußscher Satz für V:



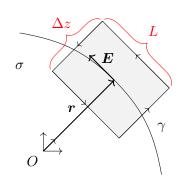
$$\begin{split} \int_{V} d^{3}r' \; \boldsymbol{\nabla} \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) &= \int_{\partial V} d\boldsymbol{f}' \; \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) \\ &= \int_{\mathrm{Mantel}} d\boldsymbol{f}' \; \boldsymbol{E} + \int_{\partial V_{+}} d\boldsymbol{f}' \; \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) + \int_{\partial V_{-}} d\boldsymbol{f}' \; \boldsymbol{E} \\ &\downarrow^{\Delta z \to 0} \qquad \qquad \downarrow^{\Delta z \to 0} \qquad \qquad \downarrow^{\Delta z \to 0} \\ &\downarrow^{\Delta f'} \; \boldsymbol{n} \cdot \boldsymbol{E}_{+} \qquad - \int_{F} d\boldsymbol{f}' \; \boldsymbol{n} \cdot \boldsymbol{E}_{-} \end{split}$$

 \boldsymbol{E}_{\pm} ist das Feld auf beiden Seiten der Grenzfläche

$$\begin{split} \int_{\partial V} d\boldsymbol{f}' \boldsymbol{E} & \stackrel{\Delta z \to 0}{\longrightarrow} \int_{F} df \boldsymbol{n} \cdot (\boldsymbol{E}_{+} - \boldsymbol{E}_{-}) \stackrel{F \to 0}{\longrightarrow} F \ \boldsymbol{n} \cdot \left(\boldsymbol{E}_{+}(\boldsymbol{r}) - \boldsymbol{E}_{-}(\boldsymbol{r})\right) \\ & \int_{V} d^{2} r' \boldsymbol{\nabla} \cdot \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}') = \frac{1}{\varepsilon_{0}} \int_{V} d^{3} r' \rho(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{\varepsilon_{0}} \int_{F} df' \sigma(\boldsymbol{r}') \stackrel{F \to 0}{\longrightarrow} \frac{1}{\varepsilon_{0}} F \sigma(\boldsymbol{r}) \\ & \stackrel{\frac{1}{\varepsilon_{0}} \rho(\boldsymbol{r}')}{\longrightarrow} \boldsymbol{n} \cdot (\boldsymbol{E}_{+}(\boldsymbol{r}) - \boldsymbol{E}_{-}(\boldsymbol{r})) = \frac{1}{\varepsilon_{0}} \sigma(\boldsymbol{r}) \\ & E_{\perp_{\pm}} = \boldsymbol{n} \cdot \boldsymbol{E}_{\pm} \qquad E_{\perp_{+}}(\boldsymbol{r}) - E_{\perp_{-}}(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{\varepsilon_{0}} \sigma(\boldsymbol{r}) \end{split}$$

Tangentialkomponente $E \parallel$

Satz von Stokes:



$$0 = \oint_{\gamma} d\mathbf{r}' \cdot \mathbf{E} \xrightarrow{\Delta z \to 0} \int_{-\frac{L}{2}}^{-\frac{L}{2}} ds \mathbf{t} \cdot (\mathbf{E}_{+} - \mathbf{E}_{-}) \xrightarrow{L \to 0} L \mathbf{t} \cdot (\mathbf{E}_{+}(\mathbf{r}) - \mathbf{E}_{-}(\mathbf{r})) = 0$$
$$\to \mathbf{t} \cdot (\mathbf{E}_{+}(\mathbf{r}) - \mathbf{E}_{-}(\mathbf{r})) = 0$$

 \rightarrow Die Tangentialkomponente ist stetig

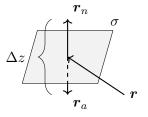
$$E_{\parallel_+} = E_{\parallel_-}$$

Insgesamt ergibt sich damit:

$${m E}_+({m r}) - {m E}_-({m r}) = rac{\sigma}{arepsilon_0} {m n}$$

Das elektrische Potential Φ ist damit stetig.

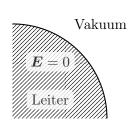
$$\underbrace{\Phi(\boldsymbol{r}_b) - \Phi(\boldsymbol{r}_a)}_{\Phi_+(\boldsymbol{r}) - \Phi_-(\boldsymbol{r})} = \int_{\boldsymbol{r}_a}^{\boldsymbol{r}_b} d\boldsymbol{r}' \cdot \boldsymbol{E} \quad \stackrel{\Delta z \to 0}{\longrightarrow} 0$$



1.5.1 Randbedingungen an el. Leitern

Leiter: Material mit freibeweglichen Ladungsträgern (Metall)

Eigenschaften von \boldsymbol{E} im Leiter:

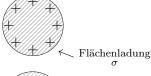


i)
$$E = 0$$

ii)
$$0 = \nabla \cdot \boldsymbol{E} = \frac{1}{\varepsilon_0} \rho, \qquad \rho(\boldsymbol{r}) = 0$$

iii) Nettoladung befinden sich an Oberfläche

iv) Potential
$$\Phi(\mathbf{r}_b) - \Phi(\mathbf{r}_a) = 0 \rightarrow \Phi(\mathbf{r}) = \text{const.}$$





Randbedingungen

$$egin{aligned} m{E}_{+} - m{E}_{-} &= rac{\sigma^{-}}{arepsilon_{0}} m{n} \ m{E}_{-} &= 0 \ \
ightarrow m{E}_{+}(m{r}) &= rac{\sigma(m{r})}{arepsilon_{0}} m{n}(m{r}) \end{aligned}$$

[Folie: Ladung an Oberfläche eines Leiters]

1.6 Randwertprobleme (RWP) der Elektrostatik und Lösungsmethoden

1.6.1 Formulierung des Randwertproblems

Das elektrische Potential: $\Phi(r)$: $E(r) = -\nabla \Phi(r)$

$$\Delta \Phi(\mathbf{r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\mathbf{r})$$
 Poisson-Gleichung

Für eine gegebene lokale Ladungsverteilung ρ gilt:

$$\Phi(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3r' \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

$$\to \Phi(\mathbf{r}) \stackrel{|\mathbf{r}| \to 0}{\longrightarrow} 0$$

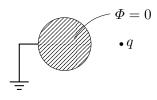
Typische Problemstellung:

Ladungsverteilung ρ + Werte des Potentials auf Randfläche

Be is piel:

Randwertproblem: Gegeben: $\rho(\boldsymbol{r}')$ im Raumbereich V

 $\Phi(r)$ oder E(r) auf Randfläche ∂V Gesucht: $\Phi(r)$, E(r) überall in V

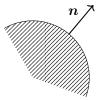


Zwei Fälle:

- i) $\varPhi({\pmb r})$ ist auf der Randfläche gegeben
 - \rightarrow Dirichlet-Randbedingung
- ii) $\boldsymbol{E}(\boldsymbol{r})$ ist auf der Randfläche gegeben
 - \rightarrow Neumannsche Randbedingung

Gegeben sei: $n \cdot E$ dies ist gleich der Normalenableitung:

$$oldsymbol{n}\cdotoldsymbol{E}=-oldsymbol{n}oldsymbol{
abla}\Phi=-rac{\partial\Phi}{\partial n}$$



Wir beschränken uns vorwiegend auf den ersten Fall. Zur Lösung dieser Probleme gibt es einige Methoden. Zum Einstieg und zur Wiederholung betrachten wir zunächst die Methode der Spiegelladung.

1.6.2 Methode der Bildladung (Spiegelladung)

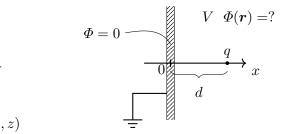
Punktladung vor leitender, geerdeter Metallplatte

$$oldsymbol{\Delta} \Phi(oldsymbol{r}) = -rac{1}{arepsilon_0}
ho(oldsymbol{r}) = -rac{q}{arepsilon_0} \delta(oldsymbol{r} - oldsymbol{r}_0)$$

$$= V \qquad oldsymbol{r}_0 = (d,0,0) \qquad V = \{oldsymbol{r} \in \mathbb{R}^3, x > 0\}$$

Randbedingungen:

$$\Phi(\mathbf{r}) = 0$$
 für $\mathbf{r} \in \partial V$, d.h. $\mathbf{r} = (0, y, z)$



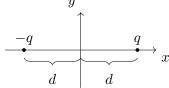
Idee: Ersetze ursprüngliche Problem durch "Fiktives" Problem mit zusätzlichen Ladungen außerhalb von V, welche die Randbedingungen simulieren.

Potential der Punkladungen in r_0 :

$$\Phi_q(m{r}) = rac{1}{4\piarepsilon_0} rac{q}{|m{r} - m{r}_0|}$$

addiere Ladung -q in $\boldsymbol{r}_0'=(-d,0,0)=-\boldsymbol{r}_0$

$$\varPhi(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{q}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0|} - \frac{q}{|\boldsymbol{r} + \boldsymbol{r}_0|} \right)$$



Schauen wir nun nach ob dies die Poisson-GLeichung erfüllt:

$$\Delta \Phi = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \left(\underbrace{\Delta \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0|}}_{=-4\pi\delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0)} - \underbrace{-\Delta \frac{1}{|\boldsymbol{r} + \boldsymbol{r}_0|}}_{=-4\pi\delta(\boldsymbol{r} + \boldsymbol{r}_0)} \right)$$

$$= -\frac{q}{\varepsilon_0} \delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0) + \frac{q}{\varepsilon_0} \underbrace{\delta(\boldsymbol{r} + \boldsymbol{r}_0)}_{=0 \text{ für } \boldsymbol{r} \neq -\boldsymbol{r}_0} \checkmark \forall \boldsymbol{r} \in V$$

Diskussion der Lösung

i) Struktur

$$\Phi(\mathbf{r}) = \underbrace{\frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_0|}}_{=: \Phi_{\rm s}(\mathbf{r})} + \underbrace{\frac{(-q)}{4\pi\varepsilon_0} \frac{1}{|\mathbf{r} + \mathbf{r}_0|}}_{=: \Phi_{\rm hom}(\mathbf{r})}$$

 $r \in V$

$$\Delta \Phi_{
m s}(m{r}) = -rac{1}{arepsilon_0}
ho(m{r})$$
 Poisson-Gleichung
$$\Delta \Phi_{
m hom}(m{r}) = 0$$
 Laplace-Gleichung

Mathematisch: Lösung inhomogener DGL

$$\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_{\mathrm{s}}(\mathbf{r}) + \Phi_{\mathrm{hom}}(\mathbf{r})$$

 Φ_{hom} wird so gewählt, dass die Randbedingungen erfüllt werden:

$$r \in \partial V : \quad \Phi_{\text{o}}(r) = \Phi_{\text{s}}(r) + \Phi_{\text{hom}}(r)$$

ii) Elektrisches Feld

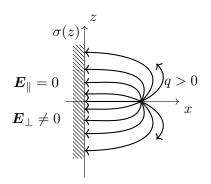
$$\boldsymbol{E} = -\boldsymbol{\nabla}\Phi = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{(x-d,y,z)}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}_0|^3} - \frac{(x+d,y,z)}{|\boldsymbol{r} + \boldsymbol{r}_0|^3} \right)$$

An der Oberfläche
$$x \to 0, x \ge 0$$

 $|\mathbf{r} \pm \mathbf{r}_0|^3 \to (d^2 + y^2 + z^2)$

$$\left. \boldsymbol{E}(\boldsymbol{r}) \right|_{\boldsymbol{r} \in \partial V} = -\frac{qd}{2\pi\varepsilon_0} \frac{1}{(d^2 + y^2 + z^2)^{3/2}} \boldsymbol{e}_x$$

Durch das externe elektrische Feld verschieben sich die Ladungsträger im Metall und es entsteht eine Influenzladung an der Oberfläche.



iii) Influenzladung auf Metalloberfläche

$$oldsymbol{E}_{+}-oldsymbol{E}_{-}=rac{\sigma}{arepsilon_{0}}oldsymbol{n}\qquadoldsymbol{n}=oldsymbol{e}_{x}$$

 $r \in \partial V$:

$$\sigma(\mathbf{r}) = \varepsilon_0 \mathbf{E}_+(\mathbf{r}) = -\frac{qd}{2\pi (d^2 + y^2 + z^2)^{3/2}}$$

gesamte influenzierte Ladung

$$q_i = \int_{\partial V} df \ \sigma(\boldsymbol{r}) = \dots = -q$$

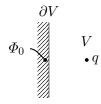
iv) Kraft zwischen Punktladungen und Metallplatte

$$F = q\tilde{E}(r_0) = \frac{-q^2}{4\pi\varepsilon_0(2d)^2}e_x$$

Eindeutigkeit der Lösung des Randwertproblems

Dirichlet-Randwertproblem:

$$\Delta \Phi(\mathbf{r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\mathbf{r})$$
 $\mathbf{r} \in V$ $\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_0(\mathbf{r})$ $\mathbf{r} \in \partial V$



Annahme: Φ_1 , Φ_2 lösen RWP

d.h.
$$\Delta \Phi_1(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\boldsymbol{r}) = \Delta \Phi_2(\boldsymbol{r}) \qquad \boldsymbol{r} \in V$$

$$\Phi_1(\boldsymbol{r}) = \Phi_0(\boldsymbol{r}) = \Phi_2(\boldsymbol{r}) \qquad \boldsymbol{r} \in \partial V$$

Setze:

$$(\mathbf{r}) := \Phi_1(\mathbf{r}) - \Phi_2(\mathbf{r})$$

$$\Delta \Phi(\mathbf{r}) = 0 \quad \mathbf{r} \in V$$

$$\mathbf{r} \in \partial V \quad \Psi(\mathbf{r}) = \Phi_1(\mathbf{r}) - \Phi_2(\mathbf{r}) = 0$$

Greensche Identität:

g, h Funktionen an V:

$$\int_{V} d^{3}r \left[(\boldsymbol{\nabla}(\boldsymbol{r})) \cdot (\boldsymbol{\nabla}h(\boldsymbol{r})) + g(\boldsymbol{r})\Delta h(\boldsymbol{r}) \right]$$

$$= \int_{\partial V} d\boldsymbol{f} \cdot (g(\boldsymbol{r})\boldsymbol{\nabla}h(\boldsymbol{r})$$

$$= \int_{\partial V} d\boldsymbol{f} g(\boldsymbol{r}) \underbrace{\boldsymbol{n} \cdot \boldsymbol{\nabla}h(\boldsymbol{r})}_{=\frac{\partial h}{\partial n}(\boldsymbol{r})}$$

$$h = g = \Psi$$

$$\Rightarrow \int_{V} d^{3}r \ ((\nabla \Psi)^{2} + \Psi(\mathbf{r}) \underbrace{\Delta \Psi(\mathbf{r})}_{=0}) = \int_{\partial V} d\mathbf{f} \ \underbrace{\Psi(\mathbf{r})}_{=0} \frac{\partial \Psi(\mathbf{r})}{\partial n}$$

$$\Rightarrow \int_{V} d^{3}r \ (\nabla \Psi(\mathbf{r}))^{2} = 0 \Rightarrow \nabla \Psi(\mathbf{r}) = 0 \qquad \mathbf{r} \in V$$

$$\Psi(\mathbf{r}) = \text{const.} \qquad \Psi(\mathbf{r}) = 0 \text{ in } V \Rightarrow \Phi_{1}(\mathbf{r}) = \Phi_{2}(\mathbf{r})$$

1.6.3 Formale Lösungen des elektrostatischen Randwertproblems mit Greenschen Funktionen (GF)

GF: generelle Methode um inhomogene DGL zu lösen

$$\Delta \Phi(\boldsymbol{r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\boldsymbol{r})$$

Greensche Funktionen der Poisson-Gleichung: $\mathcal{G}(r,r')$ mit

Greensche Funktionen der Poisson-Gleichung

$$\Delta_{m{r}}\mathcal{G}(m{r},m{r}') = -rac{1}{arepsilon_0}\delta(m{r}-m{r}')$$

Diese Gleichung geht vor einer Punktladung mit q=1 aus, ist hier aber zunächst einmal eine Definition.

 \mathcal{G} bekannt

$$\rightarrow \Delta_{\boldsymbol{r}} \mathcal{G}(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') = -\frac{1}{\varepsilon_0} \delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}')$$

$$\mathcal{G}(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') \underset{|\boldsymbol{r}| \rightarrow \infty}{\longrightarrow} 0$$

Dirichlet-Randwertproblem

$$\Delta \Phi(\mathbf{r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\mathbf{r})$$
 $\mathbf{r} \in V$ Φ_0 V $\bullet q$

Green'sche Funktionen (GF):

$$\Delta_{\mathbf{r}}\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{\varepsilon_0}\delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \quad \mathbf{r}, \mathbf{r}' \in V$$
$$\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = 0 \quad \text{für} \quad \mathbf{r} \in \partial V \quad \mathbf{r}' \in V$$

Hiermit haben wir das Grenzwertproblem auf eine Integration zurückgeführt. Dies werden wir nun Beweisen:

Beiweis:

Die 2. Greensche Identität lautet:

$$\int_{V} d^{3}r' \left(g(\mathbf{r}')\Delta_{\mathbf{r}'}h(\mathbf{r}') - h(\mathbf{r}')\Delta_{\mathbf{r}'}g(\mathbf{r}')\right)$$

$$= \int_{\partial V} d\mathbf{f}' \cdot \left(g(\mathbf{r}')\nabla_{\mathbf{r}'}h(\mathbf{r}') - h(\mathbf{r}')\nabla_{\mathbf{r}'}g(\mathbf{r}')\right)$$

$$g(\mathbf{r}') := \Phi(\mathbf{r}') \qquad h(\mathbf{r}') := \mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r})$$

$$\Rightarrow \int_{V} d^{3}r' \left[\Phi(\mathbf{r}')\underbrace{\Delta_{\mathbf{r}'}\mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r})}_{=-\frac{1}{\varepsilon_{0}}\widetilde{\delta}(\mathbf{r}'-\mathbf{r})} - \underbrace{\mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r})}_{=-\frac{1}{\varepsilon_{0}}\rho(\mathbf{r}')}\right]$$

$$= \int_{\partial V} d\mathbf{f}' \left[\underbrace{\Phi(\mathbf{r}')}_{=\Phi_{0}(\mathbf{r}')} \nabla_{\mathbf{r}'}\mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r}) - \underbrace{\mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r})}_{=0} \nabla_{\mathbf{r}'}\Phi(\mathbf{r}')\right]$$

$$\Rightarrow = -\frac{1}{\varepsilon_{0}}\Phi(\mathbf{r}) + \frac{1}{\varepsilon_{0}}\int_{V} d^{3}\mathbf{r}' \ \mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')\rho(\mathbf{r})$$

$$= \int_{\partial V} d\mathbf{f}' \ \Phi_{0}(\mathbf{r}')\nabla_{\mathbf{r}'}\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$$

$$= \int_{\partial V} d\mathbf{f}' \ \Phi_{0}(\mathbf{r}')\frac{\partial \mathcal{G}}{\partial n'}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$$

$$\Rightarrow \Phi(\mathbf{r}) = \int_{V} d^{3}\mathbf{r}' \ \mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')\rho(\mathbf{r}') - \varepsilon_{0}\int_{\partial V} d\mathbf{f}' \ \Phi_{0}(\mathbf{r}')\frac{\partial \mathcal{G}}{\partial n'}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$$
Es gilt (HA):
$$\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r}) \quad \text{Reziprozität}$$

$$\to \nabla_{\mathbf{r}'}\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \nabla_{\mathbf{r}'}\mathcal{G}(\mathbf{r}', \mathbf{r}')$$

$$\Delta_{\mathbf{r}}\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \Delta_{\mathbf{r}'}\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$$

Potential bei Randwertproblem

$$\Phi(\mathbf{r}) = \int_{V} d^{3}r' \mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') \rho(\mathbf{r}') - \varepsilon_{0} \int_{\partial V} df' \Phi_{0}(\mathbf{r}') \frac{\partial}{\partial n'} \mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$$
(1)

Wiederholung

$$\Delta \Phi(\mathbf{r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho(\mathbf{r})$$
 $\mathbf{r} \in V$
$$\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_0(\mathbf{r})$$
 $\mathbf{r} \in \partial V$



Green'sche Funktionen:

$$\Delta_{\mathbf{r}} \mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = \frac{1}{\varepsilon_0} \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \quad \mathbf{r}, \mathbf{r}' \in V$$
$$\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = 0 \quad \text{für} \quad \mathbf{r} \in \partial V \quad \mathbf{r}' \in V$$

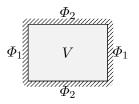
Wenn die Green'sche Funktion \mathcal{G} die Bedingungen erfüllt, können wir das Potential so schreiben wie in Gleichung (1).

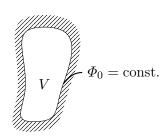
Bemerkungen:

i) Spezialfälle:

1) V Ladungsfrei
$$(\rho(\mathbf{r}) = 0 \text{ in } V)$$

$$\rightarrow \varPhi(\boldsymbol{r}) = -\varepsilon \int_{\partial V} \mathrm{d}f' \varPhi_0(\boldsymbol{r}) \frac{\partial \mathcal{G}}{\partial n'}(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}')$$





$$\Rightarrow \Phi(\mathbf{r}) = -\varepsilon \Phi_0 \underbrace{\int_{\partial V} \mathrm{d}\mathbf{f}' \frac{\partial \mathcal{G}}{\partial n'}(\mathbf{r}, \mathbf{r}')}_{\int \mathrm{d}\mathbf{f}' \mathbf{n} \cdot \nabla_{\mathbf{r}'} \mathcal{G}}$$

$$= -\varepsilon \Phi_0 \int \mathrm{d}\mathbf{f}' \cdot \nabla_{\mathbf{r}'} \mathcal{G}$$

$$\stackrel{\mathrm{S.v.G.}}{=} \int_{V} \mathrm{d}^3 \mathbf{r}' \underbrace{\nabla_{\mathbf{r}'} \cdot (\nabla_{\mathbf{r}'} \mathcal{G})}_{\Delta_{\mathbf{r}'} \cdot \mathcal{G} = -\frac{1}{\varepsilon_0} \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}')}$$

$$= -\frac{1}{\varepsilon_0}$$

$$\Rightarrow \Phi(\mathbf{r}) = \Phi_0$$

2) $V = \mathbb{R}^3$, lokalisierte Ladungsverteilung ρ

$$\Phi(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3 \mathbf{r}' \frac{\rho(\mathbf{r})}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

$$\mathcal{G}(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|} \qquad \int_{\partial V} \cdots \to 0$$

eine spezielle Lösung für \mathcal{G}

ii) \mathcal{G} ist auch die Lösung einer inhomogenen partiellen DGL

$$\mathcal{G}(m{r},m{r}') = \underbrace{\mathcal{G}_s(m{r},m{r}')}_{\substack{ ext{spezielle} \\ ext{L\"osung der} \\ ext{inhomogenen}}} + \underbrace{F(m{r},m{r}')}_{\substack{ ext{L\"osung} \\ ext{zugeh\"origen} \\ ext{homogenen}}}$$

$$egin{align*} \Delta_{m{r'}}\mathcal{G}_s(m{r},m{r'}) &= -rac{1}{arepsilon_0}\delta(m{r}-m{r'}) \ \Delta_{m{r'}}F(m{r},m{r'}) &= 0 \ \ & \mathcal{G}_j(m{r},m{r'}) &= rac{1}{4\piarepsilon_0}rac{1}{|m{r}-m{r'}|} & ext{Laplace anwenden !} \ & \mathcal{G}(m{r},m{r'}) &= rac{1}{4\piarepsilon_0}rac{1}{|m{r}-m{r'}|} &+ rac{F(m{r},m{r'})}{ ext{so w\text{ahlen, dass}}} \ & ext{Randbedingungen erf\text{iillt}} \end{split}$$

 $F(\mathbf{r}, \mathbf{r}')$ so wählen, dass die Randbedingungen erfüllt sind: $\mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = 0$ $\mathbf{r} \in \partial V$.

1.6.4 Greensche Funktion des Dirichlet Randwertproblems einer Ebene

$$\Delta_{m{r}'}\mathcal{G}(m{r},m{r}') = -rac{1}{arepsilon_0}\delta(m{r}-m{r}')$$
 $m{r},m{r}'\in V$ $m{r}'\in V$ Spiegelladung

Analog: Punktladung "q=1" in r' vor leitender Ebene mit Potential 0

$$\Phi(\mathbf{r}) = \frac{q}{4\pi\varepsilon_0} \left(\frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} - \frac{1}{|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}'|} \right) \qquad \tilde{\mathbf{r}}' = (x', y', -z')$$

$$\mathcal{G}(\boldsymbol{r},\boldsymbol{r}') = \frac{1}{q}\Phi(\boldsymbol{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0}\left(\frac{1}{|\boldsymbol{r}-\boldsymbol{r}'|} - \frac{1}{|\boldsymbol{r}-\tilde{\boldsymbol{r}}'|}\right)$$

Beweis:

$$\Delta_{r} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} \left(\Delta_{r} \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|} - \Delta_{r} \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \tilde{\boldsymbol{r}}'|} \right) = -\frac{1}{\varepsilon_{0}} \delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}')$$

$$\parallel \qquad \qquad \parallel$$

$$-4\pi\delta(\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}') \qquad -4\pi\delta(\boldsymbol{r} - \tilde{\boldsymbol{r}}') = 0$$

1. Teil: ${m r} \in \partial V$: z=0 , 2. Teil = 0: ${m { ilde r}}' \notin V$.

$$\frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} = \frac{1}{\sqrt{(x - x')^2 + (y - y')^2 + (z')^2}} = \frac{1}{\sqrt{(x - x')^2 + (y - y')^2 + (-z)^2}}$$

$$= \frac{1}{|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}'|}$$

$$G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = 0 \quad \mathbf{r} \in \partial V$$

Bemerkung:

i)
$$\mathcal{G}(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \boldsymbol{r}'|} + F(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}')$$

 $F(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{1}{|\boldsymbol{r} - \tilde{\boldsymbol{r}}'|}$
 $\Delta_{\boldsymbol{r}} F(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') = 0$

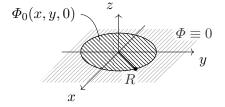
ii) Symmetrie der Greenschen Funktion (Reziprozitätsrelation):

$$\mathcal{G}(\boldsymbol{r}, \boldsymbol{r}') = \mathcal{G}(\boldsymbol{r}', \boldsymbol{r})$$

 \rightarrow formale Lösung des Randwertproblems für eine beliebige Ladungsverteilung und Randwerte $\Phi_0(\mathbf{r})$ in der Ebene:

$$\Phi(\mathbf{r}) = \int_{V} d^{3}r' \mathcal{G}(\mathbf{r}, \mathbf{r}') \rho(\mathbf{r}') - \varepsilon_{0} \int_{\partial V} df' \Phi(\mathbf{r}') \frac{\partial \mathcal{G}}{\partial n'} \qquad \Phi_{0}(x, y, 0) \xrightarrow{z} \Phi \equiv 0$$

$$\rho \equiv 0 \quad \Rightarrow \quad \Phi(\mathbf{r}) = \varepsilon_{0} \int_{\sqrt{x^{2} + y^{2}} \leq R} dy' dx' \Phi_{0}(x', y', 0) \frac{\partial \mathcal{G}}{\partial n'} \qquad x$$



1.6.5 Separation der Variablen und Entwicklung nach orthogonalen Funk-

Eine allgemeine Methode zur Lösung partieller DGL.

Zur Vereinfachung: Laplace.Gl $\Delta \Phi = 0 + \text{Randbedingung}$

Verbindung zur Poisson-Gl: $\Delta \varPhi({\bm r}) = -\frac{1}{\varepsilon_0} \rho({\bm r})$

$$\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_s(\mathbf{r}) + \Phi_{
m hom} \qquad \Phi(\mathbf{r}) = rac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int \mathrm{d}^3r' rac{
ho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} + \Phi_{
m hom}$$

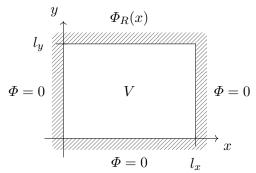
Motivation: 1-Dim Randwertproblem



Randbedingungen:

$$\begin{split} \varPhi(0) &= c_1 = \varPhi_1 \qquad \varPhi(l_x) = \varPhi_1 + c_2 l_x = \varPhi_2 \\ &\to c_2 = \frac{\varPhi_2 - \varPhi_1}{l_x} \quad \to \quad \varPhi(x) = \varPhi_1 + \frac{\varPhi_2 - \varPhi_1}{l_x} x \\ &\Rightarrow \pmb{E} = - \pmb{\nabla} \varPhi = - \frac{\varPhi_2 - \varPhi_1}{l_x} e_x \end{split}$$

2-Dim Randwertproblem



Wir suchen:
$$\Phi = \Phi(x, y)$$
 mit $\rho = 0$

$$0 = \Delta \Phi = \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial y^2}$$

Randbedingungen:

i)
$$\Phi(\mathbf{r}) = 0$$

$$y = 0$$

ii)
$$\Phi(\mathbf{r}) = 0$$
 $x = 0$

$$x = 0$$

iii)
$$\Phi(\mathbf{r}) = 0$$
 $x = l_x$

$$x = l$$

iv)
$$\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_R(x)$$
 $y = l_y$

$$y = l$$

Separations ansatz: $\varPhi(x,y) = f(x)g(y)$

$$0 = \Delta \Phi = \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}\right) f(x)g(y)$$
$$= \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} g(y) + f(x) \frac{\partial^2 g}{\partial y^2}$$
$$= \Delta \Phi = \frac{\mathrm{d}^2 f}{\mathrm{d}x^2} g(y) + f(x) \frac{\mathrm{d}^2 g}{\mathrm{d}y^2}$$

$$0 = \Delta \Phi = \frac{\mathrm{d}^2 f}{\mathrm{d}x^2} g(y) + f(x) \frac{\mathrm{d}^2 g}{\mathrm{d}y^2} \qquad \left| \cdot \frac{1}{f g} \right|$$

umformen:

$$\Rightarrow \underbrace{\frac{1}{f(x)} \frac{\mathrm{d}^2 f}{\mathrm{d}x^2}}_{\text{Fkt. von}x} = -\underbrace{\frac{1}{g(y)} \frac{\mathrm{d}^2 g}{\mathrm{d}y^2}}_{\text{Fkt. von}y} = \text{const.} = -\alpha^2$$

$$\frac{\mathrm{d}^2 f}{\mathrm{d} x^2} = -\alpha^2 f(x) \quad \text{mit } e^{i\alpha x} \qquad \frac{\mathrm{d}^2 g}{\mathrm{d} y^2} = \alpha^2 g(y) \quad \text{mit } e^{\alpha y}$$

$$e^{i\alpha x} \Rightarrow f(x) = a\sin(\alpha x) + b\cos(\alpha x)$$
 $e^{\alpha y} \Rightarrow g(x) = c\sinh(\alpha y) + d\cosh(\alpha y)$

$$\Phi(x,y) = f(x) \cdot g(y)$$

Randbedingungen:

i)
$$0 = \Phi(x,0) = f(x) \cdot d \implies d = 0$$

ii)
$$0 = \Phi(0, y) = b \cdot g(y) \implies b = 0$$

$$\Rightarrow \Phi(x,y) = a\sin(\alpha x)c\sinh(\alpha y) = A\sin(\alpha x)\sinh(\alpha y)$$

iii)
$$0 = \Phi(l_x, y) = A \sin(\alpha l_x) \sinh(\alpha y) \to \sin(\alpha l_x) = 0 \quad \Rightarrow \quad \alpha = \frac{n\pi}{l_x} \qquad n \in \mathbb{Z}(\text{oder } n \in \mathbb{N})$$

$$\to \Phi_n(x, y) = A_n \sin\left(\frac{n\pi x}{l_x}\right) \sinh\left(\frac{n\pi y}{l_y}\right)$$

iv)
$$\Phi(x, l_y) = \Phi_R(x)$$

$$\Rightarrow \Phi_R(x) = A_n \sin\left(\frac{n\pi x}{l_x}\right) \sinh\left(\frac{n\pi l_y}{l_x}\right) \qquad \forall x \in [0, l_y]$$

im allgemeinen ist dies nicht möglich, aber da es sich um eine lineare DGL ($\Delta \Phi = 0$) handelt:

 \rightarrow Linearkombinationen von Lösungen sind auch Lösungen

Ansatz für allgemeine Lösung:

$$\Phi(x,y) = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin\left(\frac{n\pi x}{l_x}\right) \sinh\left(\frac{n\pi y}{l_x}\right)$$

Der Ansatz erfüllt $\Delta \Phi = 0$ und erfüllt die Randbedingungen i), ii), iii). Um iv) zu erfüllen fordern wir:

$$\Phi_R(x) \stackrel{!}{=} \underbrace{\sum_{n=1}^{\infty} A_n \sin\left(\frac{n\pi x}{l_x}\right)}_{\text{Entwicklung}} \underbrace{\sinh\left(\frac{n\pi l_y}{l_x}\right)}_{\text{const.}}$$

Der erste Teil des Ausdrucks entspricht der Entwicklung von $\Phi_R(x)$ nach Funktionen sin $\left(\frac{n\pi x}{l_x}\right)$ also einer Fourier-Reihe.

Bestimmung von A_n : Multipliziere mit $\sin\left(\frac{n\pi x}{l_x}\right)$ $m \in \mathbb{N}$ und danach Integration:

$$\int_{0}^{l_{x}} dx \sin\left(\frac{m\pi x}{l_{x}}\right) \varPhi_{R}(x) = \sum_{n=1}^{\infty} A_{n} \sinh\left(\frac{m\pi l_{y}}{l_{x}}\right) \int_{0}^{l_{x}} dx \underbrace{\sin\left(\frac{m\pi x}{l_{x}}\right) \sin\left(\frac{n\pi x}{l_{x}}\right)}_{=\frac{l_{x}}{2}\delta_{nm}}$$

$$= A_{m} \frac{l_{x}}{2} \sinh\left(\frac{n\pi l_{y}}{l_{x}}\right)$$

$$A_{m} = \frac{2}{l_{x} \sinh\left(\frac{n\pi l_{y}}{l_{x}}\right)} \int_{0}^{l_{x}} dx \sin\left(\frac{n\pi x}{l_{x}}\right) \varPhi_{R}(x)$$

in $\Phi(x,y)$ einsetzen

Wiederholung

Vollständige Orthonormale Funktionensysteme (VONS) 1.6.6

Betrachte Funktionen g(x), h(x) auf $I = [a, b] \subset \mathbb{R}$

$$h, g: I \to \mathbb{R} (\mathbb{C})$$

Skalar
produkt: $(g,h) = \int_a^b \mathrm{d}x \ g^*(x)h(x)$

(g,h) = 0: g und h orthogonal, (g,g) = 1: g normiert

Norm: $||g|| = \sqrt{(g,g)}$

Ein abzählbarer Satz von Funktionen $\{f_n\} = \{f_1, f_2, \dots\}$

Heißt orthonormiert falls: $(f_m, f_n) = \delta_{nm} \rightarrow \text{Orthonormal}$ system

Vollständigkeit: Ein Satz von Funktionen heißt vollständig (VONS) falls jede quadratintegrable¹

Funktion $g: I \to \mathbb{R}(\mathbb{C})$ in der Form $g(x) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n f_n(x)$ dargestellt werden kann. Genauer: $\lim_{n \to \infty} \int_a^b \mathrm{d}x \mid g(x) - \sum_{n=1}^{\infty} a_n f_n(x) \mid = 0$

Genauer:
$$\lim_{n \to \infty} \int_a^b dx \mid g(x) - \sum_{n=1}^\infty a_n f_n(x) \mid = 0$$

Bestimmung der Koeffizient a_n :

$$g(x) = \sum_{n} a_n f_n(x) \qquad \left| \int dx \ f_m^*(x) \right|$$

$$\int_a^b dx \ f_m^*(x) g(x) = \sum_{n=1}^\infty \underbrace{\int_a^b dx \ f_m^*(x) f_n(x)}_{=\delta_{nm}} = a_m$$

$$g(x) = \sum_{n} a_n f_n(x) = \sum_{n} (f_n, g) f_n(x)$$

$$= \sum_{n} \int_a^b dx' \ f_n^*(x') g(x') f_n(x)$$

$$= \int_a^b dx' \ g(x') \underbrace{\sum_{n=1}^\infty f_n(x) f_n^*(x')}_{=\delta(x-x')}$$

$$da \int_a^b dx' g(x') = g(x)$$

¹Falls $\int dx |q(x)|^2$ existient

Vollständigkeitsrelation

$$\sum_{n=1}^{\infty} f_n(x) f_n^*(x') = \delta(x - x')$$

Beispiele:

1)

$$f_n(x) = \sqrt{\frac{l}{2}} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \qquad I = [0, l]$$

Bedeutung der einzelnen Terme $(f_n, f_m) = \delta_{nm}$

 $g: I \to \mathbb{R} \quad g(0))0 = g(l)$

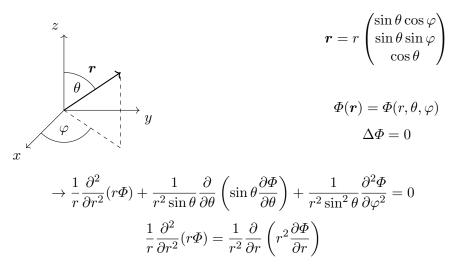
$$g(x) = \sum_{n} a_n \sqrt{\frac{l}{2}} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right)$$

2) Fourierreihe: $\{f_n\}$: n = 0: $\frac{1}{\sqrt{l}}$

$$n=0: \frac{1}{\sqrt{l}}$$

$$n \in \mathbb{N}: \qquad \sqrt{\frac{2}{l}} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \quad ; \qquad \sqrt{\frac{2}{l}} \cos\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \qquad I = [0, l]$$
$$g(x) = a_0 \frac{1}{\sqrt{l}} + \sum_{n=1}^{\infty} \left[a_n \sqrt{\frac{2}{l}} \sin\left(\frac{2\pi x}{l}\right) + b_n \sqrt{\frac{2}{l}} \cos\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \right]$$

Laplace-Gleichung in Kugelkoordinaten



Separationsansatz:

$$\Phi(r, \theta, \varphi) = \frac{U(r)}{r} P(\cos \theta) Q(\varphi)$$

1. Term:

$$\frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} \left(r' \frac{U(r)}{r'} P(\cos \theta) Q(\varphi) \right) = P(\cos \theta) Q(\varphi) \frac{1}{r} \frac{\mathrm{d}^2 U}{\mathrm{d}r^2}$$

$$\Rightarrow 0 = PQ \frac{1}{r} \frac{\mathrm{d}^2 U}{\mathrm{d}r^2} + UQ \frac{1}{r^3 \sin \theta} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\theta} \left(\sin \theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta} \right) + UP \frac{1}{r^3 \sin^2 \theta} \frac{\mathrm{d}^2 Q}{\mathrm{d}\varphi^2} \qquad \left| \cdot \frac{r^3 \sin^2 \theta}{UPQ} \right|$$

$$\Rightarrow \underbrace{-r^2\sin^2\theta\frac{1}{U}\frac{\mathrm{d}^2U}{\mathrm{d}r^2}-\sin\theta\frac{1}{P}\frac{\mathrm{d}^2}{\mathrm{d}\theta}\left(\sin\theta\frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta}\right)}_{\text{unabhängig von }\varphi} = \underbrace{\frac{1}{Q}\frac{\mathrm{d}^2Q}{\mathrm{d}\varphi^2}}_{\text{unabhängig von }r,\theta} = \mathrm{const.} := -m^2$$

für Q:

i)

$$\frac{\mathrm{d}^2 Q}{\mathrm{d}\omega^2} + m^2 Q = 0$$

Lösung:

$$\begin{split} Q(\varphi) &= e^{im\varphi} = \cos(m\varphi) + i\sin(m\varphi) \\ Q(\varphi + 2\pi) &= Q(\varphi) \quad e^{im(\varphi + 2\pi)} = e^{im\varphi} \quad \Rightarrow \quad m = \mathbb{Z} \\ \frac{r^2}{U} \frac{\mathrm{d}^2 U}{\mathrm{d}r^2} + \frac{1}{P\sin\theta} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\theta} \left(\sin\theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta}\right) = \frac{m^2}{\sin^2\theta} \\ \frac{r^2}{U} \frac{\mathrm{d}^2 U}{\mathrm{d}r^2} &= -\underbrace{\frac{1}{P\sin\theta}}_{\mathrm{unabh, von } V} \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta} \left(\sin\theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta}\right) = \mathrm{const.} := \lambda \end{split}$$

ii)

$$\frac{\mathrm{d}^2 U}{\mathrm{d}r^2} - \frac{\lambda}{r^2} U(r) = 0$$

 \rightarrow Lösung für $\lambda = l(l+1)$ (Warum das eine Lösung ist, wird in iii) erklärt)

$$U(r) = a_l r^{l+1} + b_l r^{-l}$$

 \rightarrow Spezielle Lösung für m=0:

$$\Phi(r,\theta) = \frac{U(r)}{r} P_l(\cos\theta) = (a_l r^l + b_l r^{-l-1}) P_l(\cos\theta)$$

allg. Lösung: $\Delta \Phi = 0$ für $\frac{\partial \Phi}{\partial \varphi} = 0$

$$\Phi(r,\theta) = \sum_{l=0}^{\infty} (a_l r^l + b_l r^{-l-1}) P_l(\cos \theta)$$
durch Randbedingungen festgelegt

iii)
$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\theta} \left(\sin \theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta} \right) + \left(\lambda - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right) P(\cos \theta) = 0$$

$$x := \cos \theta \quad P(x) : \text{ DGL für } P(x) \quad \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\theta} P(x(\theta)) = \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}x} \frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}\theta} = -\sin \theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}x}$$

$$\mathrm{d}x = -\frac{1}{\sin \theta} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\theta}$$

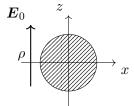
$$\Rightarrow -\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \left(-\sin^2 \theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}x} \right) + \left(\lambda - \frac{m^2}{1 - x^2} \right) P(x) = 0$$

Zugeordnete Legendresche DGL

$$\Rightarrow \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \left((1 - x^2) \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}x} \right) + \left(\lambda - \frac{m^2}{1 - x^2} \right) P(x) = 0$$

Spezialfall: Zylindersymmetrische Probleme: \varPhi unabhängig von φ

 $\rightarrow \mathbf{Legendre\text{-}Polynome}$



$$\frac{\partial \Phi}{\partial \varphi} = 0, \quad Q(\varphi) = e^{im\varphi} \Rightarrow m = 0 \Rightarrow Q(\varphi) = 1$$
$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \left((1 - x^2) \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}x} \right) + \lambda P(x) = 0$$

Legendresche DGL

$$(1 - x^2)\frac{\mathrm{d}^2 P}{\mathrm{d}x^2} - 2x\frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}x} + \lambda P(x) = 0$$

Potenzreihenansatz: $P(x) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k x^k$

- \rightarrow Fließbach
- $\rightarrow\,$ Legendre Polynome
- \rightarrow relevante Lösung nur für $\lambda = l(l+1) \qquad l \in \mathbb{N}_0$

Wiederholung

Laplace-Gleichung in Kugelkoordinaten

$$\Delta \Phi = 0$$
 $\Phi(r, \theta, \varphi)$

$$\Phi(r, \theta, \varphi) = \frac{U(r)}{r} P(\cos \theta) Q(\varphi)$$

i)

$$\frac{\mathrm{d}^2 Q}{\mathrm{d}\varphi^2} + m^2 Q = 0 \qquad m \in \mathbb{Z}$$

$$\to Q(\varphi) = e^{im\varphi}$$

ii)

$$\frac{\mathrm{d}^2 U}{\mathrm{d}r^2} - \frac{\lambda}{r^2} U = 0 \qquad \lambda = l(l+1) \quad l \in \mathbb{N}_0$$
$$U(r) = a_l r^{l+1} + b_l r^{-l}$$

iii)

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\theta} \left(\sin \theta \frac{\mathrm{d}P}{\mathrm{d}\theta} \right) + \left(\lambda - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right) P(\cos \theta) = 0$$

Zylindersymmetrische Probleme: $\frac{\mathrm{d}\Phi}{\mathrm{d}\omega}=0 \quad \rightarrow \quad m=0$

- $\rightarrow P_l(\cos\theta)$: Legendre-Polynome
- \rightarrow allgemeine Lösung:

$$\Phi(r,\theta) = \sum_{l=0}^{\infty} \left(a_l r^l + b_l r^{-l-1} \right) P_l(\cos \theta)$$

Beispiel: Leitende Kugel im homogenen Feld

$$\boldsymbol{E}_{\mathrm{ext}} = E_0 \boldsymbol{e}_z$$

$$\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_0 \qquad |\mathbf{r}| \le R$$

Die Frage ist jetzt was ist das äußere Potential und das äußere E-Feld:

$$\Phi(r)$$
 für $|r| > R$ $\rightarrow E(r)$

Lösung des Randwertproblems $\Delta \Phi(\mathbf{r}) = 0$ für $|\mathbf{r}| > R$ mit der Randbedingungen:

$$\Phi(\mathbf{r}) = \Phi_0 \text{ für } |\mathbf{r}| = R$$

$$\Phi(r) \stackrel{|r| \to \infty}{\longrightarrow} -E_0 z + \text{const.} = -E_0 r \cos \theta + \Phi_1$$

Aufgrund der Zylindersymmetrie des Problems ist Φ eine Funktion von θ und r: $\Phi(r,\theta)$

$$\to \Phi(r,\theta) = \sum_{l=0}^{\infty} \left(a_l r^l + b_l r^{-l-1} \right) P_l(\cos \theta)$$

i) r = R

$$\Phi(R,\theta) = \sum_{l=0}^{\infty} \left(a_l R^l + b_l R^{-l-1} \right) P_l(\cos \theta)$$

$$\stackrel{!}{=} \Phi_0 \cdot 1 = \Phi_0 P_0(\cos \theta)$$

an Beide Seiten Multiplizieren wir $\int_{-1}^{1} d(\cos \theta) P_n(\cos \theta)$ für $n = 0, 1, 2, 3, \dots$

$$\sum_{l=0}^{\infty} \left(a_l R^l + \frac{b_l}{R^{l+1}} \right) \underbrace{\int_{-1}^1 \mathrm{d}(\cos\theta) P_n(\cos\theta) P_l(\cos\theta)}_{\delta_{nl} \frac{2}{2n+1}} = \Phi_0 \underbrace{\int_{-1}^1 \mathrm{d}(\cos\theta) P_n(\cos\theta) P_l(\cos\theta)}_{\delta_{n0} \frac{2}{2n+1} = 2\delta_{n0}}$$

ii) $r \to \infty$

$$\begin{split} \varPhi(r) &\to -E_0 r \cos \theta + \varPhi_1 \\ &= -E_0 r P_1 (\cos \theta) + \varPhi_1 P_0 (\cos \theta) \overset{r \to \infty}{\longleftarrow} \sum_{l=0}^{\infty} \left(a_l r^l + \frac{b_l}{R^{l+1}} \right) P_l (\cos \theta) \\ &\Rightarrow \sum_{l=0}^{\infty} \left(a_l r^l + \frac{b_l}{R^{l+1}} \right) \delta_{nl} \frac{2}{2n+1} \overset{r \to \infty}{\longrightarrow} 2\varPhi_1 \delta_{n0} - E_0 r \delta_{n1} \frac{2}{2n+1} = 2\varPhi_1 \delta_{n0} - \frac{2}{3} E_0 r \delta_{n1} \qquad n = 0, 1, 2, \dots \\ &\underbrace{n = 0:} \left(a_0 + \frac{b_0}{r} \right) 2 \overset{r \to \infty}{\longrightarrow} 2\varPhi_1 \qquad \Rightarrow \qquad a_0 = \varPhi_1 \\ &\underbrace{n = 1:} \left(a_1 r + \frac{b_1}{r^2} \right) \frac{2}{\beta} \overset{r \to \infty}{\longrightarrow} - \frac{2}{\beta} E_0 r \qquad \Rightarrow \qquad a_1 = E_0 \\ &\underbrace{n > 1:} \left(a_n r^n + \frac{b_n}{r^{n+1}} \right) \frac{2}{2n+1} \overset{r \to \infty}{\longrightarrow} \quad \Rightarrow \qquad a_n = 0 \end{split}$$

Potential einer Kugel im homogenen E-Feld

$$\rightarrow \Phi(r,\theta) = \Phi_1 + (\Phi_0 - \Phi_1)\frac{R}{r} - E_0 r \cos\theta + E_0 \frac{R^3}{r^2} \cos\theta$$

Diskussion der Bedeutung der einzelnen Terme:

- Φ_1 ist eine Konstante die auf das Potential keine physikalische Auswirkung hat.
- $-E_0r\cos\theta$ ist das Potential des äußeren Feldes.
- $\Phi_0 \Phi_1$ ist das Potential einer möglichen Gesamtladung auf der Kugel.

• $E_0 \frac{R^3}{r^2} \cos \theta$ ist der Beitrag der Ladungsverschiebung auf der Kugel. Also das Potential der Influenzierten Ladungen.

Eine Kugel mit Ladung Q ohne äußeres Feld $(E_0 = 0)$:

Eine ungeladene Kugel: $Q=0 \longrightarrow \Phi_1 = \Phi_0$

$$\rightarrow \Phi(r,\theta) = \Phi_0 - E_0 r \cos \theta + E_0 \frac{R^3}{r^2} \cos \theta$$

Lösung für $m \neq 0$ (Potenzreihenansatz)

Allgemeine Lösung der Laplace-Gleichung in Kugelkoordinaten:

$$\Phi(r,\theta,\varphi) = \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^{l} \left(a_{lm} r^{l} + \frac{b_{lm}}{r^{l+1}} \right) \mathcal{Y}_{lm}(\theta,\varphi)$$

 $\Delta \Phi = 0$