

# ElMag - Formelsammlung

S. Reinli

## Inhaltsverzeichnis

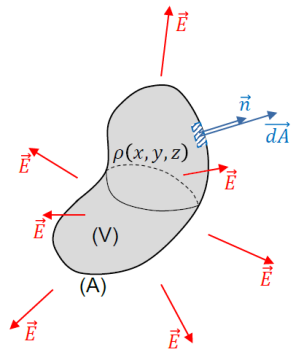
8. Oktober 2016

<b>1</b>	<b>Elektrostatische Analyse</b>	<b>2</b>
1.1	Grundgesetze . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Anwendung: pn-Übergang</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Stationäre Strömungsanalyse</b>	<b>4</b>
<b>4</b>	<b>Magnetostatische Analyse</b>	<b>5</b>
<b>5</b>	<b>Idiotenseite</b>	<b>6</b>

# 1 Elektrostatische Analyse

Die **Elektrostatische Analyse** ist ein Hauptbestandteil des Designs von Hoch- und Mittelspannungsgeräten. Wird unter anderem für die Berechnung der Ersatzkapazität von elektrischen Komponenten und Leitungen verwendet.

## 1.1 Grundgesetze

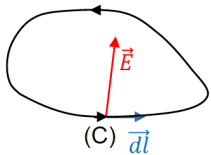


### Gaussches Gesetz:

Der Fluss des Vektors  $\vec{D} = \epsilon \cdot \vec{E}$  durch eine geschlossene orientierte Fläche (A) ist gleich der gesamten elektrischen Ladung Q, die von der Fläche (A) umgeben ist:

$$\oiint_{(A)} \vec{D} \cdot d\vec{A} = Q \quad \text{oder} \quad \oiint_{(A)} \vec{E} \cdot d\vec{A} = \frac{Q}{\epsilon}$$

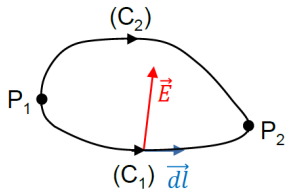
$\vec{D}$  - elektrische Flussdichte  
 $\vec{E}$  - elektrisches Feld  
 $\epsilon$  - elektrische Permittivität



### Wirbelfreiheit des elektrostatischen Feldes:

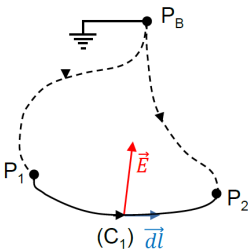
Das Kurvenintegral des elektrostatischen Feldes  $\vec{E}$  über jede geschlossene orientierte Kurve (C) ist gleich null:

$$\oint_{(C)} \vec{E} \cdot d\vec{l} = 0$$



$$\oint_{(C)} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{l} - \int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{l} = 0$$

Das elektrische Skalarpotential eines Punktes gegenüber dem Bezugspunkt ( $P_B$ ):



$$\varphi_{P_1} = \int_{P_1}^{P_N} \vec{E} \cdot d\vec{l} \quad \text{und} \quad \varphi_{P_2} = \int_{P_2}^{P_N} \vec{E} \cdot d\vec{l}$$

$$U_{P_1 P_2} = \varphi_{P_1} - \varphi_{P_2} = \int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{l}$$

### Poisson-Gleichung

$$\frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial z^2} = -\frac{\rho}{\epsilon}$$

### Laplace-Gleichung

$$\frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \varphi}{\partial z^2} = 0$$

### Randbedingungen

#### Der geerdete Rand:

$$\varphi = 0$$

#### Der Rand mit bekannten Potential:

$$\varphi = A,$$

#### Der Rand der Symmetrie:

$$\frac{\partial \varphi}{\partial n} = 0$$

## 2 Anwendung: pn-Übergang

Einige Elektronen füllen die Löcher des Gitters und dadurch entsteht eine Raumladungszone. In dieser Zone ist eine Ladung verteilt, aber die Elektronen sind in diesem Bereich nicht frei. Durch diese Zone können die Elektronen nicht mehr die Löcher füllen.

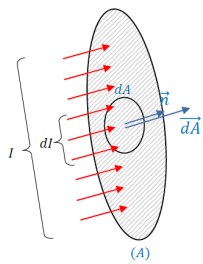
$$\varrho_p = \frac{Q_p}{d_p \cdot d \cdot L}$$

$$\varrho_n = \frac{Q_n}{d_n \cdot d \cdot L}$$

$$\oint\limits_{(A)} \vec{E} \cdot d\vec{A} = -\frac{\varrho_p}{\varepsilon} \cdot d \cdot L \cdot (x + d_p) \Rightarrow E_{x1}(x) = -\frac{\varrho_p}{\varepsilon} \cdot (x + d_p)$$

$$\oint\limits_{(A)} \vec{E} \cdot \vec{n} \cdot d\vec{A} = \frac{Q}{\varepsilon} = \frac{\varrho \cdot V}{\varepsilon} = -\frac{\varrho_p}{\varepsilon}$$

### 3 Stationäre Strömungsanalyse



#### Elektrische Stromdichte

$$\vec{j} = \frac{dI}{dA} \cdot \vec{n} \quad [\vec{j}] = \frac{A}{m^2}$$

$$I = \iint_{(A)} \vec{j} \cdot d\vec{A}$$

#### Kontinuitätsgleichung:

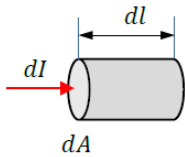
$$I = -\frac{dQ}{dt} = -\frac{d}{dt} \iiint_{(V)} \varrho \cdot dV = -\iiint_{(V)} \frac{d\varrho}{dt} \cdot dV$$

$$\oiint_{(A)} \vec{j} \cdot d\vec{A} = -\iiint_{(V)} \frac{d\varrho}{dt} \cdot dV$$

In der stationären Strömungsanalyse:

$$\oiint_{(A)} \vec{j} \cdot d\vec{A} = 0$$

#### Ohmsches Gesetz:



Der gesamte Strom durch die Fläche A

$$\oiint_{(A)} \vec{j} \cdot d\vec{A} = -\iiint_{(V)} \frac{d\varrho}{dt} \cdot dV$$

und stationär sieht diese Gleichung folgendermassen aus:

$$\oiint_{(A)} \vec{j} \cdot d\vec{A} = 0$$

#### Ohmsches Gesetz:

$$R = \varrho \cdot \frac{l}{A}$$

$$\sigma = \frac{1}{\varrho}$$

$$G = \sigma \cdot \frac{A}{l}$$

## 4 Magnetostatische Analyse

Ampèresches Gesetz:

$$\oint_{(C)} \vec{H} \cdot d\vec{l} = \sum_{k=1}^n I_k = \theta$$

## 5 Idiotenseite

### 5.1 SI-Vorsätze

Symbol	Name	Wert	Binär	Symbol	Name	Wert
da	Deka	$10^1$		d	Dezi	$10^{-1}$
h	Hekto	$10^2$		c	Centi	$10^{-2}$
k	Kilo	$10^3$	$2^{10} = 1024$	m	Mili	$10^{-3}$
M	Mega	$10^6$	$2^{20}$	$y, \mu$	Mikro	$10^{-6}$
G	Giga	$10^9$	$2^{30}$	n	Nano	$10^{-9}$
T	Tera	$10^{12}$	$2^{40}$	p	Piko	$10^{-12}$
P	Peta	$10^{15}$	$2^{50}$	f	Femto	$10^{-15}$

### 5.2 Dreiecksformeln

#### Cosinussatz

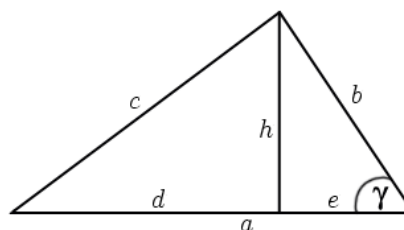
$$c^2 = a^2 + b^2 - 2 \cdot a \cdot b \cdot \cos \gamma$$

#### Sinussatz

$$\frac{a}{\sin \alpha} = \frac{b}{\sin \beta} = \frac{c}{\sin \gamma} = 2r = \frac{u}{\pi}$$

#### Pythagoras beim Sinus

$$\sin^2(b) + \cos^2(b) = 1 \quad \tan(b) = \frac{\sin(b)}{\cos(b)}$$



$$\sin \beta = \frac{b}{a} = \frac{\text{Gegenkathete}}{\text{Hypotenuse}}$$

$$\cos \beta = \frac{c}{a} = \frac{\text{Ankathete}}{\text{Hypotenuse}}$$

$$\tan \beta = \frac{c}{b} = \frac{\text{Gegenkathete}}{\text{Ankathete}}$$

$$\cot \beta = \frac{b}{c} = \frac{\text{Ankathete}}{\text{Gegenkathete}}$$

### 5.3 Funktionswerte für Winkelargumente

deg	rad	sin	cos	tan	deg	rad	sin	cos	deg	rad	sin	cos	deg	rad	sin	cos
0	0	0	1	0	90	$\frac{\pi}{2}$	1	0	180	$\pi$	0	-1	270	$\frac{3\pi}{2}$	-1	0
30	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	120	$\frac{2\pi}{3}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{1}{2}$	210	$\frac{7\pi}{6}$	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	300	$\frac{5\pi}{3}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{2}$
45	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	1	135	$\frac{3\pi}{4}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	225	$\frac{5\pi}{4}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	315	$\frac{7\pi}{4}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$
60	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{2}$	$\sqrt{3}$	150	$\frac{5\pi}{6}$	$\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	240	$\frac{4\pi}{3}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{1}{2}$	330	$\frac{11\pi}{6}$	$-\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$

### 5.4 Periodizität

$$\cos(a + k \cdot 2\pi) = \cos(a) \quad \sin(a + k \cdot 2\pi) = \sin(a) \quad (k \in \mathbb{Z})$$

### 5.5 Quadrantenbeziehungen

$$\sin(-a) = -\sin(a)$$

$$\sin(\pi - a) = \sin(a)$$

$$\sin(\pi + a) = -\sin(a)$$

$$\sin\left(\frac{\pi}{2} - a\right) = \sin\left(\frac{\pi}{2} + a\right) = \cos(a)$$

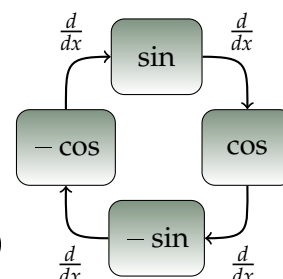
$$\cos(-a) = \cos(a)$$

$$\cos(\pi - a) = -\cos(a)$$

$$\cos(\pi + a) = -\cos(a)$$

$$\cos\left(\frac{\pi}{2} - a\right) = -\cos\left(\frac{\pi}{2} + a\right) = \sin(a)$$

### 5.6 Ableitungen



## 5.7 Additionstheoreme

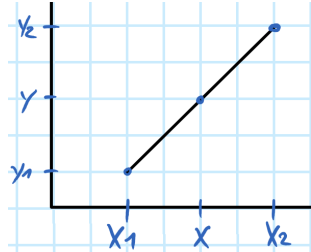
$$\sin(a \pm b) = \sin(a) \cdot \cos(b) \pm \cos(a) \cdot \sin(b)$$

$$\cos(a \pm b) = \cos(a) \cdot \cos(b) \mp \sin(a) \cdot \sin(b)$$

$$\tan(a \pm b) = \frac{\tan(a) \pm \tan(b)}{1 \mp \tan(a) \cdot \tan(b)}$$

## 5.9 Geradengleichung Interpolieren

$$y(x) = y_1 + \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}(x - x_1)$$



## 5.8 Doppel- und Halbwinkel

$$\sin(2a) = 2 \sin(a) \cos(a)$$

$$\cos(2a) = \cos^2(a) - \sin^2(a) = 2 \cos^2(a) - 1 = 1 - 2 \sin^2(a)$$

$$\cos^2\left(\frac{a}{2}\right) = \frac{1 + \cos(a)}{2} \quad \sin^2\left(\frac{a}{2}\right) = \frac{1 - \cos(a)}{2}$$

## 5.10 Grad <-> Rad

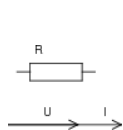
$$\alpha_{\text{rad}} = \alpha_{\text{grad}} \cdot \frac{\pi}{180}$$

$$\alpha_{\text{grad}} = \alpha_{\text{rad}} \cdot \frac{180}{\pi}$$

## 5.11 Grundelemente

### Ohmscher Widerstand R

$u$  und  $i$  können sprunghaft ändern



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

$$i(t) = \frac{u(t)}{R}$$

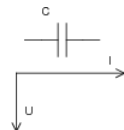
$$\underline{Z}_R = R$$

nicht linear:  
 $R_=(u) = \frac{U}{I(u)}, r_D = \frac{dU}{dI}|_{U_0}$

$$P = I^2 \cdot R = \frac{U^2}{R}$$

### Kapazität C

$u$  kann nicht sprunghaft ändern



$$u(t) = \frac{1}{C} \int_0^t i(\tau) d\tau + u(0)$$

$$i(t) = C \frac{du(t)}{dt}$$

$$\underline{Z}_C = \frac{1}{j\omega C} = -\frac{j}{\omega C}$$

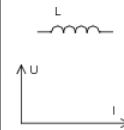
$$X_C = -\frac{1}{\omega C} \quad B_C = \omega C$$

$$Q_C = -U^2 \cdot \omega C = -\frac{P^2}{\omega C}$$

$$W_C = \frac{1}{2} C U_C^2$$

### Induktivität L

$i$  kann nicht sprunghaft ändern



$$u(t) = L \frac{di(t)}{dt}$$

$$i(t) = \frac{1}{L} \int_0^t u(\tau) d\tau + i(0)$$

$$\underline{Z}_L = j\omega L$$

$$X_L = \omega L \quad B_L = -\frac{1}{\omega L}$$

$$Q_L = I^2 \cdot \omega L = \frac{U^2}{\omega L}$$

$$W_L = \frac{1}{2} L I_L^2$$

## 5.12 Begriffe der Impedanz und Admittanz

Scheinwiderstand

$$Z = \frac{U_{\text{eff}}}{I_{\text{eff}}}$$

$$= \sqrt{R^2 + X^2}$$

Ohm

Komplexer Widerstand Impedanz

$$\underline{Z} = R + jX = Z \cdot e^{j\varphi}$$

$$= \frac{U}{I} = \frac{U \cdot U^*}{\underline{S}^*} = \frac{U^2}{\underline{S}^*} = \frac{S}{I^2}$$

Ohm

Komplexer Leitwert Admittanz

$$\underline{Y} = G + jB = \frac{1}{\underline{Z}} = \frac{1}{Z} e^{-j\varphi}$$

$$= \frac{1}{\underline{Z}}$$

Siemens

Wirkwiderstand Resistanz

$$R = \text{Re}(\underline{Z})$$

$$= Z \cdot \cos(\varphi)$$

Ohm

Wirkleitwert Konduktanz

$$G = \text{Re}(\underline{Y})$$

$$\neq \frac{1}{R}$$

Siemens

Blindwiderstand Reaktanz

$$X = \text{Im}(\underline{Z})$$

$$= Z \cdot \sin(\varphi)$$

Ohm

Blindleitwert Suszeptanz

$$B = \text{Im}(\underline{Y})$$

$$\neq \frac{1}{X}$$

Siemens

Phasenverschiebung

$$\varphi = \varphi_u - \varphi_i = \arctan\left(\frac{\text{Im}(\underline{Z})}{\text{Re}(\underline{Z})}\right)$$

Radian