

Aufgabe 3.1

Mittwoch, 23. März 2016 15:05

a Flächenanomali: rotiert um x Achse. $\vec{z} \perp \vec{w}$

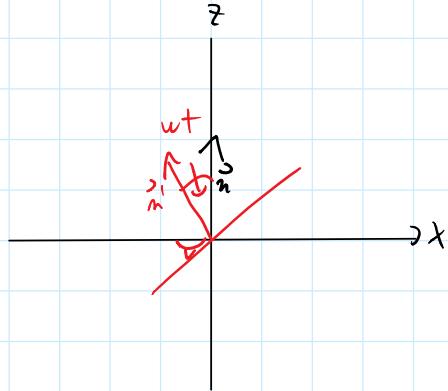
i)

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} 0 \\ -\sin(wt) \\ \cos(wt) \end{pmatrix} \quad |\vec{n}| = 1 \checkmark$$

ii)

$$\vec{B} = B_0 \vec{e}_z$$

$$U_{ind} = - \frac{d\phi}{dt} = - \frac{d}{dt} \int_F dF \cdot \vec{B}$$

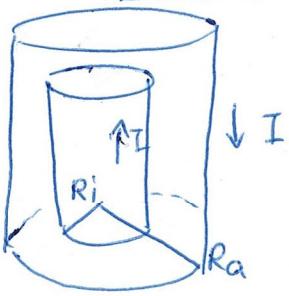


$$= -B_0 \frac{d}{dt} \underbrace{\int_F dF}_{\text{Kreisfläche mit } \vec{n} \text{ s.o.}} \cdot \vec{e}_z = -B_0 \frac{d}{dt} R^2 \pi \cos(wt)$$

\approx Kreisfläche mit
 \vec{n} s.o.

$$= B_0 R^2 \pi \sin(wt)$$

b) (i) Hohlrohrleiter



Aus Symmetrie folgt weder

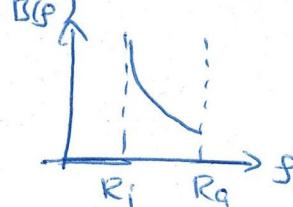
$$\vec{j}(\vec{r}) = \left[\frac{\delta(s-R_i)}{2\pi R_i} - \frac{\delta(s-R_o)}{2\pi R_o} \right] I \cdot \hat{e}_z$$

$$= j(s) \cdot \hat{e}_z \Rightarrow \vec{A}(\vec{r}) = A(s) \cdot \hat{e}_z$$

$$\Rightarrow \vec{B}(\vec{r}) = B(s) \hat{e}_\varphi = - \frac{\partial A(s)}{\partial s} \cdot \hat{e}_\varphi = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

Ampere:

$$\oint d\vec{F} \cdot \vec{B}(\vec{r}) = \mu_0 2\pi s B(s) = \mu_0 I_{\text{eing}} = \mu_0 \begin{cases} 0 & s < R_i \\ \frac{I}{R_i} & R_i < s < R_o \\ 0 & s > R_o \end{cases}$$



Selbstinduktivität pro l

$$\frac{L}{l} = \frac{1}{I^2} \int dF \vec{j}(\vec{r}_t) \cdot \vec{A}(\vec{r}_t)$$

Querschnitt

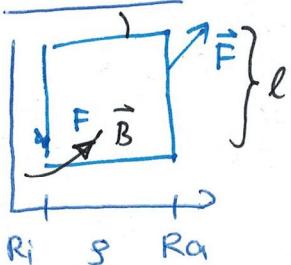
Für diese Betrachtung reicht die Kenntnis von $A(s)$ für $R_i < s < R_o$

$$\Rightarrow A(s) = - \int_{R_i}^s ds' B(s') = - \frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln s' \Big|_{R_i}^s = \frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \left(\frac{R_i}{s} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{L}{l} = \frac{1}{I^2} \int_{R_i}^{R_o} ds s \int_0^{2\pi} d\varphi \cdot \left[\frac{\delta(s-R_i)}{2\pi R_i} - \frac{\delta(s-R_o)}{2\pi R_o} \right] \cdot I \cdot \frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \left(\frac{R_i}{s} \right)$$

$$= \mu_0 \cdot \left[\frac{R_i}{2\pi R_i} \ln \left(\frac{R_i}{R_i} \right) - \frac{R_o}{2\pi R_o} \ln \left(\frac{R_i}{R_o} \right) \right] = \underline{\underline{\frac{\mu_0}{2\pi} \ln \left(\frac{R_o}{R_i} \right)}}$$

Alternativ:



$$\Phi = \iint d\vec{F} \cdot \vec{B} = L \cdot I, \quad d\vec{F} = dz ds \hat{e}_\varphi$$

$$\vec{B} = B(s) \cdot \hat{e}_\varphi$$

$$= \int_0^l dz \int_{R_i}^{R_o} \frac{\mu_0 I}{2\pi s} = \underline{\underline{\frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \left(\frac{R_o}{R_i} \right) \cdot l}}$$

Bemerkung: $\Phi = L \cdot I$ gilt nur für Leiterschleifen. Die Situation hier können wir allerdings als Überlagerung solcher Leiterschleifen auffassen.

b) ii) Selbstinduktivität pro Längeneinheit

$$L = \frac{1}{4\pi^2} \int d^3r \vec{j}(\vec{r}) \cdot \vec{A}(\vec{r}) = \frac{l}{I^2} \int \underset{\text{Querschnitt}}{dF} \vec{j}(\vec{r}_+) \cdot \vec{A}(\vec{r}_+)$$

$$\Rightarrow \frac{L}{l} = \frac{1}{I^2} \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^\infty ds \vec{j}(\vec{r}_+) \cdot \vec{A}(\vec{r}_+)$$

$$= \frac{2\pi}{I^2} \cdot \left(-\frac{M_0 l}{4\pi} \right) \int_0^\infty ds \cdot s \left[\frac{I}{R_1^2 \pi} \Theta(R_1-s) \cdot \frac{s^2}{R_1^2} - \frac{I}{2\pi R_2} \delta(s-R_2) (1 + 2 \ln \frac{R_2}{R_1}) \right]$$

$$= -\frac{M_0 l}{2\pi} \left\{ \int_0^{R_1} ds s^3 \cdot \frac{1}{R_1^4} - \underbrace{\frac{1}{2} R_2 \cdot \frac{1}{2R_2} (1 + 2 \ln \frac{R_2}{R_1}) \right\}$$

$$= \frac{M_0 l}{2\pi} \left[\ln \frac{R_2}{R_1} + \frac{1}{4} \right]$$

$$\vec{j}(\vec{r}_+) = \left[\frac{I}{\pi R_1^2} \Theta(R_1-s) - \frac{I}{2\pi R_2} \delta(s-R_2) \right] \hat{e}_z$$

(Erinnerung)

$$\vec{A}(\vec{r}_+) = -\frac{M_0 l}{4\pi} \hat{e}_z \begin{cases} \frac{s^2}{R_1^2} & , s < R_2 \\ 1 + 2 \ln \left(\frac{s}{R_1} \right) & , R_1 < s < R_2 \\ 1 + 2 \ln \left(\frac{R_2}{R_1} \right) & , s > R_2 \end{cases}$$

Hinweis:

Hier dürfen wir nicht $\Phi = \int dF \cdot \vec{B} = L \cdot I$ verwenden, da wir das Koaxialkabel nicht über Leiterschleifen darstellen können.

$$c) \vec{j}(\vec{r}, t) = \underbrace{\int_0 \delta(s-R) \delta(z) \cos(\omega t)}_{\equiv \vec{j}_0(\vec{r})} \hat{e}_y$$

(i) Retardiertes Skalarpotential $\Phi^{ret}(\vec{r}, t) = 0$, da $\delta(\vec{r}) = 0$

Retardiertes Vektorpotential

$$\vec{A}^{ret}(\vec{r}, t) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int d^3 r' \frac{\vec{j}(\vec{r}, t - \frac{1}{c}|\vec{r} - \vec{r}'|)}{|\vec{r} - \vec{r}'|} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int d^3 r' \frac{\vec{j}_0(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \cos(\omega t - k|\vec{r} - \vec{r}'|)$$

Feld:

Taylor: $(1+x)^n \approx 1 + nx$
 $x \ll 1$

- $\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \approx \frac{1}{r} + O\left(\frac{1}{r^2}\right)$ (siehe VL)
- $k|\vec{r} - \vec{r}'| = kr \left[1 - 2\frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r^2} + O\left(\frac{1}{r^2}\right)\right]^{1/2} = kr \left[1 - \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r^2} + O\left(\frac{1}{r^2}\right)\right]$
- $\cos(\omega t - kr) = \cos(\omega t - kr + k \cdot \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r} + O(\frac{1}{r^2}))$
 $\approx \cos(\omega t - kr) - k \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r} \sin(\omega t - kr) + O(\frac{1}{r})$

$$\text{wobei } \cos x = \cos x_0 + \frac{d}{dx} \cos x \Big|_{x=x_0} (x - x_0) + O(x - x_0)^2$$

$$= \cos x_0 - \sin(x_0) (x - x_0) + O(1/r)$$

mit $x = \omega t - kr + k \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r}$ und $x_0 = \omega t - kr$

$$\Rightarrow \vec{A}(\vec{r}, t) \approx \frac{\mu_0}{4\pi r} \cos(\omega t - kr) \underbrace{\int d^3 r' \vec{j}_0(\vec{r}')}_{= \vec{I}_1 \text{ da } \vec{j}_0 \propto \hat{e}_y}$$

$$- \frac{\mu_0 k}{4\pi r^2} \sin(\omega t - kr) \underbrace{\int d^3 r' \vec{j}(\vec{r}) \cdot (\vec{r} \cdot \vec{r}')}_{= \vec{I}_2}$$

$$\vec{I}_2 = \int d^3 r' (\vec{r} \cdot \vec{r}') \vec{j}_0(\vec{r}') \quad , \quad x' = R \cos \varphi', y' = R \sin \varphi'$$

$$\vec{r} \cdot \vec{r}' = x R \cos \varphi' + y R \sin \varphi'$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} dz' \int_0^{\infty} ds' s' \int_0^{2\pi} d\varphi' \cdot I_0 \cdot \delta(s-R) \delta(z) \cdot (x R \cos \varphi' + y R \sin \varphi') \begin{pmatrix} -\sin \varphi' \\ \cos \varphi' \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= I_0 \cdot R^2 \pi \begin{pmatrix} -y \\ x \\ 0 \end{pmatrix} = m(-y, x, 0)$$

Mit $k = \omega/c$ und $m = I_0 \cdot R^2 \pi$ und $\hat{e}_\varphi = \frac{1}{r} (-\frac{y}{x})$

$$\Rightarrow \vec{A}(\vec{r}, t) = - \underbrace{\frac{M_0 \omega m}{4\pi r c}}_{O(\frac{1}{r})} \sin(\omega t - kr) \sin\theta \cdot \hat{e}_\varphi = O(\frac{1}{r})$$

ii) $\vec{B}(\vec{r}, t) = \vec{\nabla} \times \vec{A}$

$$= \hat{e}_r \frac{1}{r \sin\theta} \underbrace{\frac{\partial}{\partial \theta} (A_\varphi \sin\theta)}_{O(\frac{1}{r})} - \hat{e}_\theta \cdot \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r A_\varphi)$$

$$= - \hat{e}_\theta \underbrace{\left(\frac{1}{r} A_\varphi + \frac{\partial A_\varphi}{\partial r} \right)}_{O(\frac{1}{r^2})} + O(\frac{1}{r^2})$$

$$\Rightarrow \vec{B}(\vec{r}, t) = - \hat{e}_\theta \frac{\partial}{\partial r} A_\varphi + O(\frac{1}{r^2})$$

$$\approx - \underbrace{\frac{M_0 \omega^2 m}{4\pi r c^2} \cos(kr - \omega t) \sin\theta}_{\hat{e}_\theta}$$

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \text{grad } \Phi(\vec{r}, t) - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

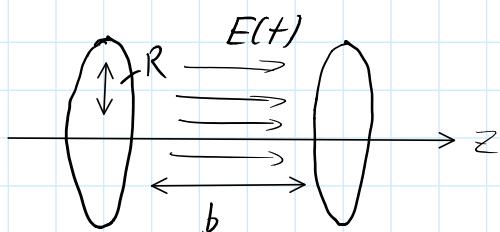
$$= \frac{M_0 \omega^2 m}{4\pi r c} \cos(kr - \omega t) \sin\theta \hat{e}_\varphi$$

$$= c \vec{B} \times \hat{e}_r \quad \text{da} \cdot \hat{e}_\varphi = - \hat{e}_\theta \times \hat{e}_r = \hat{e}_r \times \hat{e}_\theta$$

Aufgabe 3.2

Mittwoch, 23. März 2016

11:42



$$\vec{E} = E(t) \hat{e}_z$$

$$\frac{dE}{dt} = K = \text{const.}$$

a Benutze folgende Maxwellgleichung

$$\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \mu_0 \epsilon_0 K \hat{e}_z$$

Randeffekte dürfen vernachlässigt werden,
weshalb folgt:

$$\vec{B}(r) = B(r) \hat{e}_\phi$$

Nun gilt es 2 Mgl. das B -Feld zu berechnen:

1. Mgl: Ampere'sches Durchflutungsgesetz

$$\oint d\vec{r} \cdot \vec{B}(r) = \iint_F dF \cdot \text{rot} \vec{B}$$

(= dF)

wähle C : $\vec{r} = r \hat{e}_\rho$ $d\vec{r} = r \hat{e}_\phi$ $\vartheta = [0, 2\pi]$

wir verwenden hier Zylinderkoordinaten, d.h. $r = \sqrt{x^2 + y^2}$.

Damit:

$$\int_0^{2\pi} d\vartheta \int_0^r r B(r) \hat{e}_\phi \cdot \hat{e}_\phi = 2\pi r B(r)$$

Ampere s.o.

$$= \int_0^r dr' \int_0^{2\pi} d\vartheta r' \hat{e}_z \cdot \hat{e}_z \mu_0 \epsilon_0 K = \mu_0 \epsilon_0 K 2\pi \frac{r'^2}{2}$$

$$\Rightarrow B(P) = \mu_0 \epsilon_0 K \frac{P}{2}$$

Möglichkeit 2:

Bereite die Rotation in Zylinderkoordinaten.

$$\text{rot } \vec{B} = \left[\frac{1}{P} \frac{\partial B_z}{\partial \varphi} - \frac{\partial B_\varphi}{\partial z} \right] \vec{e}_P + \left[\frac{\partial B_P}{\partial z} - \frac{\partial B_z}{\partial P} \right] \vec{e}_\varphi + \\ + \frac{1}{P} \left[\frac{2}{\partial P} (PB_\varphi) - \frac{\partial B_P}{\partial \varphi} \right] \vec{e}_z$$

da \vec{B} nur von P abhängt,

und aus $\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial E}{\partial t}$, da keine freien Ströme vorhanden sind.

$$\Rightarrow \frac{1}{P} \frac{\partial}{\partial P} [P B(P)] \vec{e}_z = \mu_0 \epsilon_0 K \vec{e}_z$$

$$\Rightarrow P B(P) = \int dP \mu_0 \epsilon_0 K P = \mu_0 \epsilon_0 K \frac{P^2}{2} + C$$

$$\Rightarrow B(P) = \mu_0 \epsilon_0 K \frac{P}{2}$$

(muss 0 sein, dass $B(0)$ endlich ist)

b. Berechnung des Poynting-Vektors.

$$\vec{S} = \frac{1}{\mu_0} \vec{E} \times \vec{B}$$

$$= \frac{1}{\mu_0} E(t) \mu_0 \epsilon_0 K \frac{P}{2} \underbrace{\vec{e}_z \times \vec{e}_\varphi}_{=-\vec{e}_P}$$

beachte rechtschändigkeit
des Kreuzproduktes.

verwende: $E(t) = Kt$

$$\Rightarrow \vec{S} = \frac{\epsilon_0}{2} K^2 P \underbrace{\begin{pmatrix} -\cos \varphi \\ -\sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix}}_{=-\vec{e}_P}$$

c

(i) Berechnung des Energieflusses im Kondensator.

$$J = \iint_V dF \cdot \vec{s}$$

wobei der Normalenvektor der Mantelfläche $\vec{n} = -\vec{e}_p$ ist. Die Deckflächen tragen nicht bei, da deren Normalenvektor in \vec{e}_z ist, und $\vec{e}_z \cdot \vec{e}_p = 0$.

$$\Rightarrow J = \frac{\epsilon_0}{2} k^2 R + \iint_{\text{Mantelfläche}} dF$$

$= L \pi R l$

$$\Rightarrow J = \pi \epsilon_0 k^2 R^2 l t$$

(ii) Berechnen sie die im Kondensator gespeicherte Feldenergie

$$\mathcal{E}(t) = \iint_{\text{Zylinder}} d^3r w_{em} = \iint_{\text{Zylinder}} d^3r \left[\frac{\epsilon_0}{2} \vec{E}^2(\vec{r}, t) + \frac{1}{2 \mu_0} \vec{B}^2(\vec{r}, t) \right]$$

$\vec{B}(\vec{r}, t)$ ist zeitlich konstant

$$\begin{aligned} & \Rightarrow \int_0^l \int_0^{2\pi} \int_0^R d\varphi \int_0^P dP P \left[\frac{\epsilon_0}{2} k^2 t^2 + \epsilon_0 \frac{k^2 P^2 \mu_0}{8} \right] \\ & = \frac{\epsilon_0}{2} \pi l R^2 k^2 t^2 + \frac{\epsilon_0^2 \mu_0}{76} \pi k^2 R^4 l = \frac{\epsilon_0}{2} \pi l R^2 k^2 \left(t^2 + \frac{R^2}{8c^2} \right) \end{aligned}$$

Test ob gilt $\frac{d\mathcal{E}}{dt} = J$

$$\frac{d\mathcal{E}}{dt} = \epsilon_0 \pi l R^2 k^2 t = J \checkmark$$

d) Aus der Wellengleichung

$$\left(\frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \Delta\right) \vec{E}(\vec{r}, t) = 0$$

folgt mit $\vec{E}(\vec{r}, t) = \vec{E}(t) \cdot \hat{e}_z$:

$$\Delta \vec{E}(\vec{r}, t) = 0 \quad \text{damit:}$$

$$\frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \vec{E}(\vec{r}, t) = 0 \Rightarrow \vec{E}(\vec{r}, t) \propto t$$

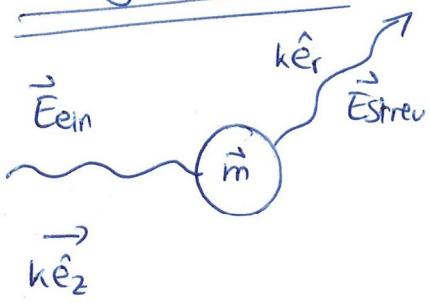
Alternativ $\vec{E}(\vec{r}, t) = \vec{E}(t) \hat{e}_z$ ist wirbelfrei

$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}, \text{ rot } \vec{B} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \quad (\text{da } \vec{j} = \vec{0})$$

wäre $\vec{E}(t)$ nicht $\propto t$, $\Rightarrow \vec{B}$ zeitabhängig

Damit Widerspruch zu $\vec{\nabla} \times \vec{E}(\vec{r}, t) = 0$

Aufgabe 3.3



$$\vec{E}_{\text{ein}} = \vec{E}_0 e^{i(kz-wt)} = E_0 \hat{E}_0 e^{i(kz-wt)}$$

$$\vec{B}_{\text{ein}} = \frac{1}{\mu} \vec{k} \times \vec{E}_{\text{ein}} = \frac{1}{c} \hat{e}_z \times \vec{E}_{\text{ein}} = \vec{B}_0 e^{i(kz-wt)}$$

Strudfelder:

$$\vec{E}_{\text{streu}} = \frac{\mu_0 \omega^2}{4\pi r c} e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - wt)} (\vec{m} \times \hat{e}_r)$$

$$\vec{B}_{\text{streu}} = \frac{1}{c} \hat{e}_r \times \vec{E}_{\text{streu}}$$

$$\vec{m} = \beta \frac{\vec{B}_0}{\mu_0} = \frac{\beta}{\mu_0 c} (\hat{e}_z \times \vec{E}_0) e^{i(kz-wt)}$$

a) $\vec{E}_{\text{streu}} = \beta \frac{\omega^2}{4\pi r c^2} e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - wt + kz - wt)} \cdot (\hat{e}_z \times \vec{E}_0) \times \hat{e}_r$

$$\left. \frac{d\delta \vec{E}}{d\Omega} \right|_{\text{pol}} = \frac{r^2 |\vec{\epsilon}^* \cdot \vec{E}_{\text{streu}}|^2}{|\vec{\epsilon}_0 \cdot \vec{E}_{\text{ein}}|^2} = \frac{r^2 |\vec{\epsilon}^* \cdot \vec{E}_{\text{streu}}|^2}{E_0^2}$$

$$= \underbrace{\beta^2 \frac{\omega^4}{16\pi^2 c^4}}_{\equiv \alpha} |\vec{\epsilon}^* [(\hat{e}_z \times \vec{E}_0) \times \hat{e}_r]|^2$$

b) Vektorprodukte auflösen

$$(\hat{e}_z \times \vec{E}_0) \times \hat{e}_r = \vec{E}_0 \cdot (\hat{e}_z \cdot \hat{e}_r) - \hat{e}_z (\vec{E}_0 \cdot \hat{e}_r)$$

$$\rightarrow \vec{\epsilon}^* \cdot [(\hat{e}_z \times \vec{E}_0) \times \hat{e}_r] = (\vec{\epsilon}_0^* \cdot \vec{\epsilon}^*) \underbrace{[\cos \theta - (\hat{e}_0 \cdot \hat{e}_r)(\vec{\epsilon}^* \cdot \hat{e}_z)]}_{\vec{e}_z \cdot \hat{e}_r}$$

$$= \vec{E}_0 \cdot \underbrace{[\vec{\epsilon}^* (\hat{e}_z \cdot \hat{e}_r) - \hat{e}_r (\vec{\epsilon}^* \cdot \hat{e}_z)]}_{\equiv \vec{v}}$$

siehe VL

$$\left. \frac{d\delta \vec{E}}{d\Omega} \right|_{\text{unpol}} = \frac{1}{2} \sum_{\epsilon_0 = \hat{e}_x, \hat{e}_y} \left. \frac{d\delta \vec{E}}{d\Omega} \right|_{\text{pol}} = \frac{\alpha}{2} |\vec{v} \times \hat{e}_z|^2$$

$$\bullet \vec{v} \times \hat{e}_z = (\vec{\epsilon}^* \times \hat{e}_z) \cos \theta - (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \cdot (\vec{\epsilon}^* \cdot \hat{e}_z)$$

$$\Rightarrow \left. \frac{d\delta \vec{E}}{d\Omega} \right|_{\text{unpol}} = \frac{\alpha}{2} |(\vec{\epsilon}^* \times \hat{e}_z) \cos \theta - (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \cdot (\vec{\epsilon}^* \cdot \hat{e}_z)|^2$$

(I) polarisiert am Ende

$$\vec{E}_t = \frac{\hat{e}_r \times \hat{e}_z}{\sin \theta}$$

$$= \alpha, da (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \perp \hat{e}_z$$

$$\begin{aligned} \frac{d\delta_t}{d\Omega} &= \frac{\alpha}{2} \left| [(\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \times \hat{e}_z] \frac{\cos \theta}{\sin \theta} - (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \cdot \frac{(\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \cdot \hat{e}_z}{\sin \theta} \right|^2 \\ &= \frac{\alpha}{2} \left| (\hat{e}_z (\hat{e}_r \cdot \hat{e}_z) \overset{\cos \theta}{=} 1) - \hat{e}_r (\hat{e}_z \cdot \hat{e}_z) \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \right|^2 \\ &= \frac{\alpha}{2} \left| \begin{pmatrix} -\sin \theta \cos \varphi \\ -\sin \theta \sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \right|^2 = \frac{\alpha}{2} \cdot \cos^2 \theta \end{aligned}$$

(II) polarisiert am Ende

$$\vec{E}_{||} = \frac{\hat{e}_z - \cos \theta \hat{e}_r}{\sin \theta}$$

$$\begin{aligned} \frac{d\delta_{||}}{d\Omega} &= \frac{\alpha}{2} \left| (\hat{e}_z \times \hat{e}_z) \frac{\cos \theta}{\sin \theta} - (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \cdot (\hat{e}_z \cdot \hat{e}_z) \frac{1}{\sin \theta} \right. \\ &\quad \left. - (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) \frac{\cos^2 \theta}{\sin^2 \theta} + (\hat{e}_r \times \hat{e}_z) (\hat{e}_r \cdot \hat{e}_z) \frac{\cos^2 \theta}{\sin^2 \theta} \right|^2 \\ &= \frac{\alpha}{2 \sin^2 \theta} |\hat{e}_r \times \hat{e}_z|^2 = \frac{\alpha}{2 \sin^2 \theta} \left[1 - \cos^2 \theta \right] = \frac{1}{2} \cdot \alpha \end{aligned}$$

Gesamter Wirkungsquerschnitt

$$\frac{d\sigma}{d\Omega} = \frac{d\delta_t}{d\Omega} + \frac{d\delta_{||}}{d\Omega} = \frac{\alpha}{2} \cdot (\cos^2 \theta + 1)$$

$$= \beta^2 \frac{\omega^4}{32\pi^2 c^4} (1 + \cos^2 \theta) \quad \frac{\omega}{K} = C$$

$$= \beta^2 \frac{k^4}{32\pi^2} (1 + \cos^2 \theta)$$