

| | |
|---|--|
| <p>Grundwissen # 1</p> <p>Nenne das Potential für 1 Punktladung bei \vec{r}_0</p> | <p>Grundwissen # 2</p> <p>Nenne das Potential für einen zylindrischen Leiter bei \vec{r}_0</p> |
| <p>Grundwissen # 3</p> <p>Im stationären Fall ist das elektrische Feld \vec{E} wirbelfrei und das magnetische Feld \vec{B} quellenfrei. Formulieren Sie dies mathematisch. Tritt eine Änderung im dynamischen Fall auf? Wenn ja welche?</p> | <p>Klass. Kontinuumsth. # 4</p> <p>Nenne die 4 Maxwellgleichungen</p> |
| <p>Klass. Kontinuumsth. # 5</p> <p>Nenne die 3 Materialgleichungen</p> | <p>Klass. Kontinuumsth. # 6</p> <p>Drücken Sie \vec{E} und \vec{B} über die Potentiale Φ und \vec{A} aus.</p> |
| <p>Klass. Kontinuumsth. # 7</p> <p>Nenne die Formel für die Energie im Elektrischen Feld</p> | <p>Klass. Kontinuumsth. # 8</p> <p>Nenne die Formeln für die Energiedichten im magnetischen und Elektrischen Feld</p> |

2

Antwort

$$\varphi(r) = -\frac{Q}{2\pi\epsilon l} \ln \frac{r}{r_0} + C$$

(r = Abstand von der Zylinderachse)

1

Antwort

$$\varphi(\vec{r}) = \frac{Q}{\epsilon_0} \frac{1}{4\pi} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0|}$$

4

Antwort

$$\begin{aligned} \operatorname{div} \vec{D} &= \rho \\ \operatorname{rot} \vec{E} &= -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \operatorname{div} \vec{B} &= 0 \\ \operatorname{rot} \vec{H} &= \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \end{aligned}$$

3

Antwort

$$\begin{aligned} \operatorname{rot} \vec{E} &= 0 \\ \operatorname{div} \vec{B} &= 0 \\ \text{Dynamischer Fall: } \operatorname{rot} \vec{E} &= -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \end{aligned}$$

6

Antwort

$$\begin{aligned} \vec{B} &= \operatorname{rot} \vec{A} \\ \vec{E} &= -\nabla \Phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \end{aligned}$$

5

Antwort

$$\begin{aligned} \vec{D} &= \epsilon \vec{E} \\ \vec{B} &= \mu \vec{H} \\ \vec{j} &= \sigma \vec{E} \end{aligned}$$

8

Antwort

$$\begin{aligned} \delta W_{\text{el}} &= \vec{E} \cdot \delta \vec{D} \stackrel{\epsilon \text{ const.}}{\longrightarrow} w_{\text{el}} = \frac{1}{2} \vec{E} \vec{D} \\ \delta W_{\text{mag}} &= \vec{H} \cdot \delta \vec{B} \stackrel{\mu \text{ const.}}{\longrightarrow} w_{\text{mag}} = \frac{1}{2} \vec{H} \vec{B} \end{aligned}$$

7

Antwort

$$W_{\text{el}} = \sum_{\substack{i < k \\ i, k = 1}}^N \frac{1}{4\pi\epsilon} \frac{q_i q_k}{|\vec{r} - \vec{r}_k|}$$

Klass. Kontinuumsth. # 9

Nenne die allgemeine Bilanzgleichung

Klass. Kontinuumsth. # 10

Nenne den Poynting Vektor

Klass. Kontinuumsth. # 11

Nenne die Potentiale

Klass. Kontinuumsth. # 12

Nenne die Beiden Eichfreiheiten von \vec{A}

Klass. Kontinuumsth. # 13

Nenne die Lorenz Eichung

Klass. Kontinuumsth. # 14

Nenne die Coulomb Eichung

Potentialtheorie # 15

Nenne die 4 Gleichungen zum Verhalten
an den Materialgrenzen

10 Antwort

$$\vec{S} = \vec{E} \times \vec{H}$$

9 Antwort

$$\frac{\partial x}{\partial t} + \operatorname{div} \vec{j}_x = \pi_x$$

12 Antwort

$$\begin{aligned} \vec{A}' &= \vec{A} - \nabla \chi \\ \Phi' &= \Phi + \frac{\partial \chi}{\partial t} \end{aligned}$$

11 Antwort

$$\begin{aligned} \vec{B} &= \operatorname{rot} \vec{A} \\ \vec{E} &= -\vec{\nabla} \Phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \end{aligned}$$

14 Antwort

$$\operatorname{div} \vec{A} = 0$$

13 Antwort

$$\operatorname{div} \vec{A} + \epsilon \mu \frac{\partial \Phi}{\partial t} = 0$$

15 Antwort

$$\begin{aligned} \vec{D}_2 \vec{n} - \vec{D}_1 \vec{n} &= \sigma_{\text{int}} \\ \vec{B}_2 \vec{n} - \vec{B}_1 \vec{n} &= 0 \\ \vec{E}_1 \times \vec{n} - \vec{E}_2 \times \vec{n} &= 0 \\ \vec{H}_2 \times \vec{n} - \vec{H}_1 \times \vec{n} &= \vec{j} \end{aligned}$$