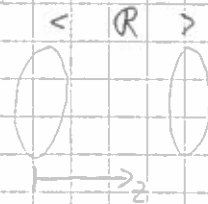


MOT - Spulen

$$B(z) = \frac{\mu_0 N I R^2}{2} \left(\frac{1}{(R^2 + z^2)^{3/2}} - \frac{1}{(R^2 + (z-R)^2)^{3/2}} \right)$$

distance of
screen coil



$$\frac{dB}{dz} = \frac{\mu_0 N I R^2}{2} \cdot \left(\frac{-\frac{3}{2}}{(R^2 + z^2)^{5/2}} \cdot 2z - \frac{-\frac{3}{2} \cdot 2(z-R)}{(R^2 + (z-R)^2)^{5/2}} \right)$$

$$\frac{dB}{dz} \Big|_{z=\frac{R}{2}} = \frac{\mu_0 N I R^2}{2} \cdot \left(\frac{-\frac{3}{2} \cdot \frac{R}{2}}{\left(\frac{5}{4} R^2\right)^{5/2}} + \frac{3 \cdot (-\frac{R}{2})}{\left(\frac{5}{4} R^2\right)^{5/2}} \right)$$

$$= -\frac{\mu_0 N I R^2}{2} \cdot \frac{3R}{\left(\frac{5}{4}\right)^{5/2} R^{5/2}}$$

$$\sim \frac{1}{R^2}$$

Siehe auch Joost Siller Masterarbeit



KEYSIGHT
TECHNOLOGIES

Magnetfeld allgemein

Biot - Savart \rightarrow Dementieren:

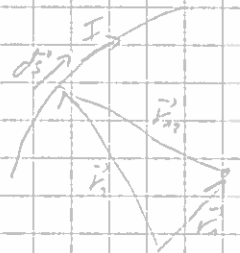
ganz allgemein:

\rightarrow Stromdichte bei \vec{r}_2
 \rightarrow Einheitsvektor von \vec{r}_2 nach \vec{r}_1
 \rightarrow Abstand \vec{r}_2 nach $\vec{r}_1 = \sqrt{(x_1-x_2)^2 + (y_1-y_2)^2 + (z_1-z_2)^2}$

$$\vec{B}(\vec{r}_1) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{\vec{j}(\vec{r}_2) \times \vec{e}_{12}}{r_{12}^2} dV_2 \quad (1)$$

für dünnen Leiter: $\vec{j}(\vec{r}_2) dV_2 = \vec{j}(\vec{r}_2) \cdot d\vec{L}_2 \cdot dS_2 = I \cdot d\vec{S}_2$

$$\vec{B}(\vec{r}_1) = \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot I \int \frac{d\vec{S}_2 \times \vec{e}_{12}}{r_{12}^2} = - \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot I \cdot \int \frac{\vec{e}_{12} \times d\vec{S}_2}{r_{12}^2} \quad (2)$$

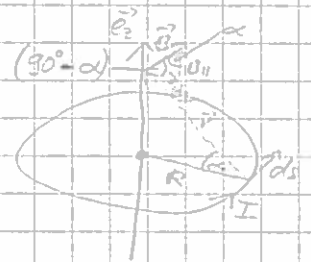


Kreisförmige Stromschleife mit Radius R und Leiterschleife z

$$r_{12} = \sqrt{R^2 + z^2}, \quad \vec{e}_{12} \times d\vec{S}_2 = dS_2 \cdot \vec{n}$$

wobei $\vec{n} = \cos\alpha \cdot \vec{e}_z + \sin\alpha \cdot \vec{e}_s$ in Zylinderkoordinaten

Alle \vec{e}_s -Werte gleichen sich aus.



$$d\vec{B} = - \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot I \cdot \frac{\vec{e}_z \times d\vec{S}_2}{r_{12}^2} = - \frac{\mu_0 I}{4\pi} \cdot \frac{dS_2}{r_{12}^2} \cdot \vec{n}$$

$$dB_{||} = - \frac{\mu_0 I}{4\pi} \cdot \frac{\cos\alpha}{r_{12}^2} dS_2 \quad \cos\alpha = \frac{R}{r_{12}} \quad = - \frac{\mu_0 I}{4\pi} \cdot \frac{R}{r_{12}^3} dS_2$$

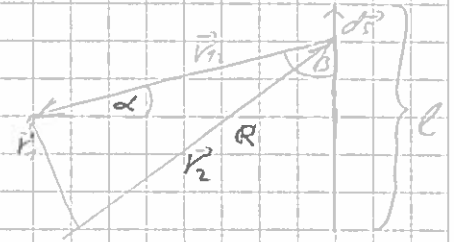
$$B_{||} = \oint dB_{||} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \cdot \frac{R}{r_{12}^3} \cdot \oint dS_2 = \frac{\mu_0 I R^2 2\pi}{4\pi r_{12}^3} = \frac{\mu_0 I R^2}{2 (R^2 + z^2)^{3/2}}$$

Gerades Leiterstück (vereinfacht)

$$\alpha_{\max} = \arctan\left(\frac{l}{2R}\right) = -\alpha_{\min}$$

$$\vec{e}_{12} \propto d\vec{s} = -\sin\beta \cdot |\vec{e}_1| |d\vec{s}| \cdot \vec{e}_2 \quad \text{mit } \vec{e}_2 = \vec{e}_{12} \propto \vec{e}_2$$

$\cos\alpha$
Wichtig!



Aus (2) folgt

$$\vec{B}(\vec{r}) = + \frac{\mu_0 I}{4\pi} \cdot \int \frac{\cos\alpha \, ds}{r_2^2} \vec{e}_2$$

$$\cos\alpha = \frac{R}{r_2}$$

$$\tan\alpha = \frac{l}{R}$$

$$= + \frac{\mu_0 I}{4\pi} \cdot \int \frac{\cos\alpha^3}{R^2} \cdot R \cdot \frac{1}{\cos\alpha} \cdot d\alpha \cdot \vec{e}_2$$

$$\frac{ds}{d\alpha} = R \cdot \frac{1}{\cos\alpha}$$



$$= + \frac{\mu_0 I}{4\pi R} \int_{\alpha_{\min}}^{\alpha_{\max}} \cos\alpha \, d\alpha \cdot \vec{e}_2$$

$$= + \sin(\alpha_{\max})$$

$$= + \frac{\mu_0 I}{4\pi R} \cdot [\sin(\alpha_{\max}) - \sin(\alpha_{\min})] \vec{e}_2$$

$$= + \frac{\mu_0 I}{2\pi R} \sin(\alpha_{\max}) \vec{e}_2$$

$$\sin(\alpha_{\max}) = \sin\left(\arctan\left(\frac{l}{2R}\right)\right) = \frac{\frac{l}{2R}}{\sqrt{1 + \left(\frac{l}{2R}\right)^2}}$$

$$= \frac{\mu_0 I \cdot l}{4\pi R^2 \sqrt{1 + \left(\frac{l}{2R}\right)^2}} \vec{e}_2$$

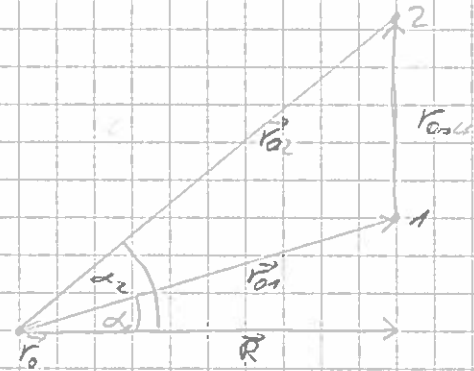
$$\sin(x) = \frac{\tan(x)}{\sqrt{1 + \tan^2(x)}}$$

→ Vereinfachung sind nicht möglich für allgemeine Berechnung
 ↳ nutze allgemeinere Version auf nächster Seite

Gerades Leiterstück allgemein:

$$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu_0 I}{4\pi R} \int_{\alpha_1}^{\alpha_2} \cos \alpha \cdot d\alpha \vec{e}_\perp$$

$$= \frac{\mu_0 I}{4\pi R} [\sin(\alpha_2) - \sin(\alpha_1)] \vec{e}_\perp$$



$$\cos(\alpha_1) = \frac{|\vec{r}_1 \times \vec{r}_{\text{Drht}}|}{|\vec{r}_1| \cdot |\vec{r}_{\text{Drht}}|}$$

$$\vec{r}_1 = \vec{r}_1 - \vec{r}_0$$

$$\vec{r}_2 = \vec{r}_2 - \vec{r}_0$$

$$\vec{r}_{\text{Drht}} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

$$\vec{e}_R = \vec{r}_{\text{Drht}} \times (\vec{r}_1 \times \vec{r}_{\text{Drht}})$$

Achtung \vec{e}_R geht von \vec{r}_0 zum Draht

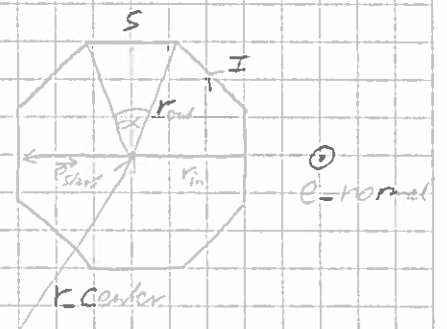
\vec{e}_1 geht vom Draht zu \vec{r}_0

Funktionen für regelmäßige Polygone:

$$r_{\text{out}} = \frac{S}{2 \cdot \sin(\frac{\pi}{N})}$$

$$r_{\text{out}} = \frac{r_{\text{in}}}{\cos(\frac{\pi}{N})}$$

$$\vec{e}_{\text{Start-Comer}} = r_{\text{out}} \cdot \underline{\text{Rot}}(\vec{r}_1, \alpha_2) \cdot \vec{e}_{\text{Start-Seite}}$$



N: Anz. d. Ecken

r_{in} : Innerer Radius

r_{out} : Äußerer Radius

S: Seitenlänge

\vec{r}_{center} : Vektor zum Polygonmittelpunkt

\vec{e}_{normal} : Normalenvektor der Seiten-
ebene; gem. Vorz. läuft
gemäß rechter Händregel

$\vec{e}_{\text{Start-Seite}}$: Vektor zur „Start-Seite“

$\vec{e}_{\text{Start-Comer}}$: „Start-Ecke“