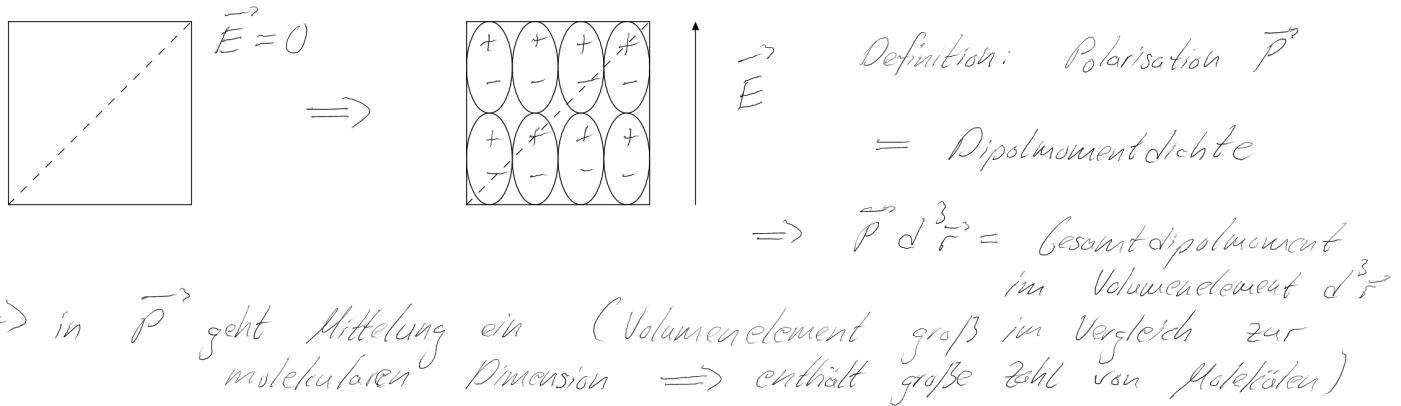


Elektrostatische der Dielektrika

Die dielektrische Polarisation

- Dielektrikum \Leftrightarrow Isolator, Nicht-leiter
- im Isolator gibt es im neutralen Zustand gleich viele positive und negative Ladungen, welche nicht frei beweglich sind
- durch Anlegen eines el. Feldes verschieben sich Ladungen etwas
 \Rightarrow Entstehung vieler kleiner Dipole oder Ausrichtung bereits vorhandener.



- für nicht zu große Feldstärken E und für isotrope Medien und Ausschluss von Ferroelektrika gilt in guter Näherung:

$$\boxed{\vec{P} = \epsilon_0 \chi_e \vec{E}} \quad \chi_e \dots \text{el. Suszeptibilität (kann ortabhängig sein)}$$

\Rightarrow vom makroskopischen Standpunkt aus gesehen, setzt sich das el. Feld aus zwei Anteilen zusammen:

1. Anteil von S („wahre Ladungen“)
2. gemittelter Anteil der Dipole

$$\Rightarrow A(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_V \frac{S(\vec{r}') d^3 r'}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} + \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_V \frac{\vec{P}(\vec{r}') \cdot (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} d^3 r'$$

- Formel für praktische Zwecke ungeeignet
 z.B. für $S(\vec{r}')$ vorgegeben sucht man E und \vec{P}

$$- es gilt weiterhin: \frac{\vec{r} - \vec{r}'}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} = \vec{\nabla}' \left(\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{\vec{P}(\vec{r}') \cdot (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} = \vec{P}(\vec{r}') \vec{\nabla}' \left(\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \right) = \vec{\nabla}' \cdot \left(\frac{\vec{P}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \right) - \frac{\vec{\nabla}' \cdot \vec{P}(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$

\Rightarrow Divergenzanteil verschwindet im Integral

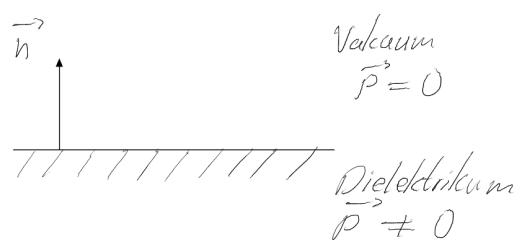
$$\Rightarrow U(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_V \frac{\sigma(\vec{r}') + \sigma_p(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r' \quad \text{mit } \sigma_p = -\vec{\nabla} \cdot \vec{P}(\vec{r})$$

„Polarisationsladungsdichte“

Bemerkung: Effekt verständlich: Bei inhomogener Polarisation kann durch Ladungverschiebung in einem Volumenelement eine Netto-Ladung entstehen

$$\int_V \sigma_p d^3 r = 0 \quad \text{gilt natürlich}$$

Grenzfläche im Vakuum:



$$\Rightarrow \text{Oberflächenpolarisationsladung: } \sigma_p = P_n$$

(vgl. Herleitung von $\sigma = D_n$ auf Leiteroberfläche)

$$\Rightarrow \Delta U = -\frac{\sigma + \sigma_p}{\epsilon_0} = -\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{-1}{\epsilon_0} (\sigma - \vec{\nabla} \cdot \vec{P})$$

$$\Rightarrow \text{mit } \vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P} \quad \text{folgt also} \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{D} = \sigma$$

$$\text{im einfachsten Falle folgt: } \vec{D} = \epsilon \vec{E} \quad \text{mit } \epsilon = \epsilon_0 (1 + \chi_e)$$

\Rightarrow auch ϵ kann ortsabhängig sein (meistens auch: $\epsilon_r := 1 + \chi_e$)

\Rightarrow ab jetzt prinzipieller Unterschied zwischen \vec{D} und \vec{E}

Quellen von \vec{D} : σ („wahre Ladungen“)
Quellen von \vec{E} : $\frac{1}{\epsilon_0} (\sigma + \sigma_p)$

- im allgemeinen Falle gilt $\vec{D} = \vec{P}(E, r) \Rightarrow \vec{D} = \vec{D}(E, r)$

Grundgleichungen der Elektrostatisik mit Dielektrika:

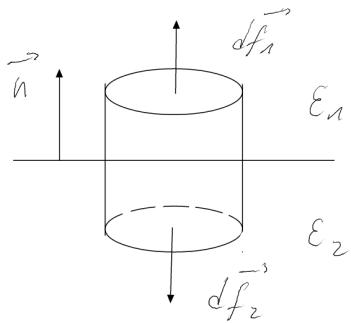
$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = 0 \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{D} = \sigma \quad \vec{D} = \epsilon(r) \vec{E}$$

- oft: ϵ ist stückweise konstant \Rightarrow Übergangsbedingung an Grenzfläche nicht definiert

$$\vec{\nabla}(\epsilon(r) \vec{E}) = \epsilon(r) \vec{\nabla} \cdot \vec{E} + \vec{E} \cdot \vec{\nabla} \epsilon(r) \quad (\text{Gradient nicht definiert für Grenz.})$$

Übergangsbedingungen an der Grenzfläche zweier Medien

- integrale Form der Maxwell-Gleichungen: $\oint \vec{D} d\vec{l} = Q$ $\oint \vec{E} d\vec{r} = 0$



- flacher Zylinder \Rightarrow Mantelbeiträge vernachlässigbar
(Voraussetzung: \vec{E} und \vec{D} endlich)

$$\Rightarrow \int \vec{D}^{(1)} d\vec{l} + \int \vec{D}^{(2)} d\vec{l} = \int \eta dl$$

$$= \int \vec{D}^{(1)} d\vec{l} - \int \vec{D}^{(2)} d\vec{l}$$

$$\Rightarrow \eta = D_n^{(1)} - D_n^{(2)} \quad \text{mit } D_n = \vec{D} \cdot \vec{n}$$

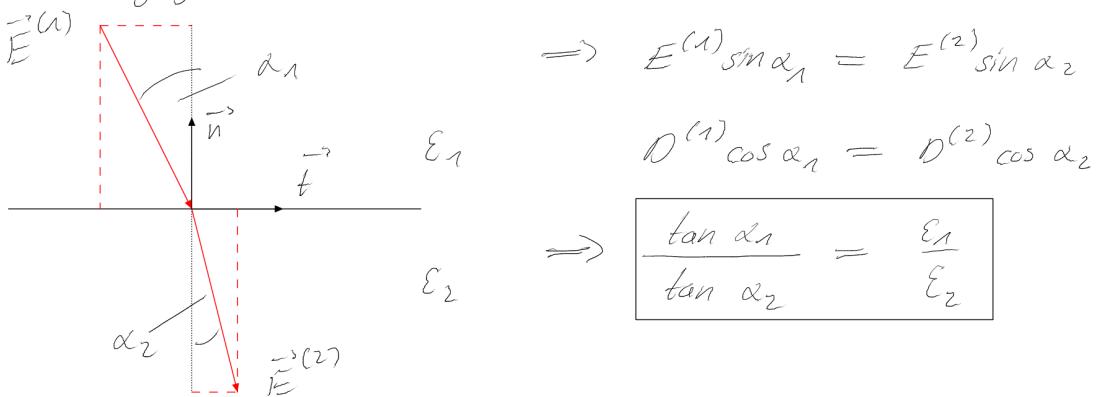
- vgl. mit Leiter: dort galt $D_n^{(1)} = \eta$ und $D_n^{(2)} = 0$

- meist $\eta = 0 \Rightarrow \vec{D}$ stetig $\Rightarrow \boxed{\epsilon_1 E_h^{(1)} = \epsilon_2 E_h^{(2)}}$

$$\Rightarrow \oint_C \vec{E} d\vec{r} = 0 \Rightarrow E_t^{(1)} - E_t^{(2)} = 0$$

$$\Rightarrow E_t^{(1)} = E_t^{(2)} \Rightarrow E_t \text{ stetig} \Rightarrow \frac{D_t^{(1)}}{\epsilon_1} = \frac{D_t^{(2)}}{\epsilon_2}$$

\Rightarrow Brechungsgesetz der Feldlinien:



Punktladung vor dielektrischem Halbraum:

Ansatz: $U^{(1)} = \frac{1}{4\pi\epsilon_1} \left(\frac{Q}{|\vec{r}-\vec{r}_1|} - \frac{Q'}{|\vec{r}-\vec{r}_2|} \right)$

$U^{(2)} = \frac{1}{4\pi\epsilon_2} \frac{Q''}{|\vec{r}-\vec{r}_2|}$

(1) (2) $\Rightarrow Q'$ und Q'' so bestimmen, dass auf Grenzfläche $U^{(1)} = U^{(2)}$ und $\epsilon_1 \frac{\partial U^{(1)}}{\partial n} = \epsilon_2 \frac{\partial U^{(2)}}{\partial n}$ gilt.

Energie und Kraftdichte

Sei $\vec{D} = \epsilon(\vec{r}) \cdot \vec{E}$, \Rightarrow

$$W = \frac{1}{2} \int_V \vec{E} \cdot \vec{D} d^3 r$$

Bemerkung: Mit $\nabla \cdot \vec{D} = S$ und $\vec{E} = -\nabla U$ folgt

$$W = \frac{1}{2} \int_V S U d^3 r$$

Kraftdichte: \vec{k} , Kraft auf Volumenelement = $\vec{k} d^3 r$

$$\vec{k} = \vec{S} \vec{E} - \frac{1}{2} \vec{E}^2 \text{ grad } \epsilon \quad (\text{ohne Elastostriktion})$$

Stationäre Ströme und ihre Felder

Grundgleichungen:

- Kopplung elektrischer und magnetischer Felder: $\vec{E} \neq 0 \Rightarrow \vec{j} \neq 0 \Rightarrow \vec{B} \neq 0$

es gilt dann:

$$\begin{aligned}\vec{\nabla} \times \vec{E} &= 0 & \vec{\nabla} \cdot \vec{D} &= \sigma & \vec{D} &= \epsilon \vec{E} \\ \vec{\nabla} \times \vec{H} &= \vec{j} & \vec{\nabla} \cdot \vec{B} &= 0 & \vec{B} &= \mu \vec{H} \\ \vec{j} &= \sigma \vec{E} & \text{als "Ohm'sches Gesetz"}\end{aligned}$$

\vec{j} ... Stromdichte $[\vec{j}] = A \cdot m^{-2}$ σ ... el. Leitfähigkeit $[\sigma] = \frac{1}{\Omega \cdot m} = \frac{A}{V \cdot m}$

hier ist Ohm'sches Gesetz nur die einfachste Form (möglich auch Hall-Effekt)

elektrischer Strom: $I = \int_A \vec{j} d\vec{f}$

Stationäre Ströme in Leitern

Kontinuitätsgesetz: $\vec{j} = \vec{\nabla} \times \vec{H} \Leftrightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{j} = 0 \Leftrightarrow \oint_{\partial V} \vec{j} d\vec{f} = 0$

\Rightarrow quellenfreies Stromfeld \Rightarrow in V fließt gleichmäßiger Strom hinaus, wie herein

\Rightarrow für Grenzfläche ist Normalkomponente j_n stetig
 \Rightarrow auf Leiteroberfläche $j_n = 0$ da im Vakuum $\sigma = 0$ gilt

Allgemeine Aussagen:

$\vec{j} = \sigma \vec{E} \Rightarrow$ Leiterinneres ist nicht mehr feldfrei für $\vec{j} \neq 0$

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = 0 \Rightarrow \vec{E} = -\vec{\nabla} \varphi \quad (\text{wie bisher})$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{j} = \vec{\nabla} \cdot (\sigma \vec{E}) = \frac{\sigma}{\epsilon} \vec{\nabla} \cdot \vec{D} + \vec{D} \cdot \vec{\nabla} \left(\frac{\sigma}{\epsilon} \right) \Rightarrow \sigma = -\frac{\epsilon^2}{\sigma^2} \vec{j} \cdot \vec{\nabla} \left(\frac{\sigma}{\epsilon} \right)$$

\Rightarrow Raumladungen entstehen, wenn $\frac{\sigma}{\epsilon}$ sich in Stromrichtung ändert

\Rightarrow bei Unstetigkeiten von $\frac{\sigma}{\epsilon}$ entsteht eine Flächenladung

\Rightarrow im homogenen Leiter ($\sigma/\epsilon = \text{konst}$) gilt weiterhin $\sigma = 0$

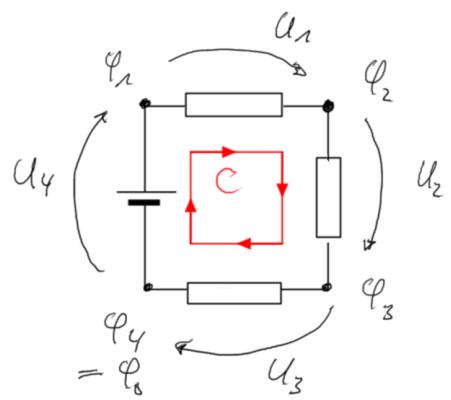
\Rightarrow im homogenen Leiter gilt dann: $\Delta \varphi = 0$ ($\sigma = \text{konst}$ ausreichend)

Kirchhoff'schen Gesetze für Stromkreise:

$$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{r} = 0 \quad C \text{ entspricht hierbei dem Stromkreis}$$

$$\Rightarrow \oint_C \vec{E} \cdot d\vec{r} = \sum_i (\varphi_i - \varphi_{i-1}) = \sum_i U_i$$

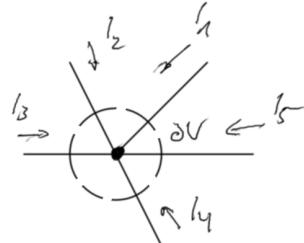
$$\Rightarrow \boxed{\sum_i U_i = 0} \quad \text{Maschengesetz}$$



$$\oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{l} = 0$$

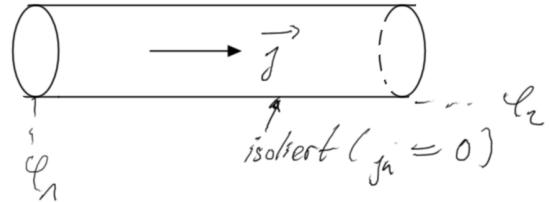
$$\Rightarrow \oint_{\partial V} \vec{j} \cdot d\vec{l} = \sum_i I_i$$

$$\Rightarrow \boxed{\sum_i I_i = 0} \quad \text{Knotengesetz}$$



Definition des Widerstandes: $R = \frac{U}{I}$

$$\Rightarrow R = \frac{\varphi_2 - \varphi_1}{I}$$



$$\Rightarrow I = \int_A \vec{j} \cdot d\vec{l} \quad U = \int_{r_1}^{r_2} \vec{E} \cdot d\vec{r} \quad \text{und wegen } \vec{j} = \sigma \vec{E}$$

$R = \text{konst}$ und hängt nur von σ und Leitergeometrie ab

im homogenen Leiter gilt dann $R \propto \frac{1}{\sigma}$

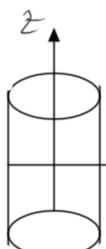
Magnetfeld stationärer Ströme

Aufgabenstellung: — Stromverteilung vorgegeben (in Leitern oder auch Bewegung geladener Körper z.B. geladene rotierende Kugel) [konvektive Stromdichte: $\vec{j} = \vec{v} \times \vec{B}$]

$$\text{Gleichungen: } \vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{j} \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \quad \vec{B} = \mu \vec{H} \quad [\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \vec{M}]$$

\Rightarrow bei hoher Symmetrie führt meist integrale Form zu Ziel

Beispiel: gerader zylindrischer Leiter (unendlich lang) $\mu = \mu_0 = \text{konst}$



Zylinderkoordinaten: r, φ, z

$$\Rightarrow \text{innen: } \vec{j} = j \vec{e}_z = \text{konst}$$

\Rightarrow wegen Symmetrie $\frac{\partial \vec{H}}{\partial \varphi} = 0 = \frac{\partial \vec{H}}{\partial z}$ und $H_z = 0$

$$\mu_0 \oint_A \vec{H} d\vec{l} = 0 = 4\pi r^2 \cdot H_h \cdot \mu_0 \Rightarrow H_h = 0 \Rightarrow \vec{H} = H(r) \hat{e}_\varphi$$

$$\Rightarrow \text{außen: } \oint_C \vec{H} d\vec{r} = \int_A \vec{j} d\vec{l} = J = 2\pi r \cdot H = \pi R^2 j$$

$$\Rightarrow H = J \frac{R^2}{2r} \Rightarrow \vec{H} = J \cdot \frac{R^2}{2r} \hat{e}_\varphi \text{ außen}$$

Das Vektorpotential: $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \Leftrightarrow \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$, wobei \vec{A} das

Seien \vec{A}' und \vec{A} mit $\vec{\nabla} \times \vec{A} = \vec{\nabla} \times \vec{A}'$ neu eingeführte Vektorpotential ist

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \times (\vec{A} - \vec{A}') = 0 \Rightarrow \vec{A} - \vec{A}' = \vec{\nabla} \psi$$

\Rightarrow Vektorpotential ist bis auf Gradienten einer beliebigen skalaren Funktion ψ bestimmt

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{j} = \vec{\nabla} \times \left(\frac{1}{\mu} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{A} \right)$$

$$\text{off: } \mu = \text{konst} \Rightarrow \vec{j} = \frac{1}{\mu} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \times \vec{A} = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - \Delta \vec{A} = \mu \vec{j} \quad (\text{in kartesischen Koordinaten})$$

$$\text{Sei nun } \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = f \text{ und } \vec{A}' = \vec{A} + \vec{\nabla} \psi \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{A}' = f + \Delta \psi$$

\Rightarrow durch Lösung von $\Delta \psi = -f$ wird Vektorpotential gefunden mit $\vec{\nabla} \cdot \vec{A}' = 0$

$$\Rightarrow \boxed{\Delta \vec{A}' = -\mu_0 \vec{j} \quad \text{mit Eichung: } \vec{\nabla} \cdot \vec{A}' = 0} \quad 3 \text{ Poisson-Gleichungen}$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{A}(r) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{j}(r') dr'}{|r - r'|^3}}$$

Lösung, sofern Ströme im Endlichen bleiben

$$\Rightarrow \text{Multipolentwicklung: führender Term: } \vec{A} \approx \frac{\vec{m} \times \vec{r}}{4\pi r^3} \text{ mit } \vec{m} = \frac{\mu_0}{2} \int_V \vec{r} \times \vec{j} dV$$

mit \vec{m} als magnetisches Moment der Stromverteilung

physikalische Analogie:

$$\begin{matrix} \vec{E} \\ \vec{D} \end{matrix} \leftrightarrow \begin{matrix} \vec{B} \\ \vec{H} \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} S \\ \epsilon \end{matrix} \leftrightarrow \begin{matrix} \vec{j} \\ \frac{1}{\mu} \end{matrix}$$

$$\varphi \leftrightarrow \vec{A}$$

Beispiele: Vektorpotential eines homogenen Feldes

$$\vec{B} = \vec{B}_0 = \text{konst. mit } \vec{A} = \frac{1}{2} \vec{B}_0 \times \vec{r}$$

$$\text{magnetischer Dipol: } \vec{H} = -\vec{\nabla} \psi \quad \vec{B} = \frac{\vec{m} \vec{r}}{4\pi r^3} \quad \text{mit } \vec{A} = \frac{\vec{m} \times \vec{r}}{4\pi r^3}$$

Vektorpotential eines geraden Leiters: $\vec{j} = j \vec{e}_z$

\Rightarrow Lösung nicht anwendbar, da Strom im Unendlichen vorhanden, aber es folgt $\vec{A} = A \vec{e}_z = A(r) \vec{e}_z$

$$\text{Zylinderkoordinaten: } \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \times \vec{A} = \mu_0 \vec{j} \quad \text{o.E. } \vec{\nabla} \times \vec{A} = -\frac{\partial A_z}{\partial r} \vec{e}_\theta$$

$$\Rightarrow \frac{1}{r} \frac{d}{dr} r \frac{dA_z}{dr} = -\mu_0 \vec{j} \Rightarrow A_z = -\frac{1}{4} \mu_0 j r^2 + C \ln r + D$$

$$\text{Innen: Regularität bei } r=0 \Rightarrow C=0 \Rightarrow A_z = -\frac{\mu_0}{4} j r^2 + D$$

$$\text{Außen: } \vec{j} = 0 \Rightarrow A_z = C' \ln r + D'$$

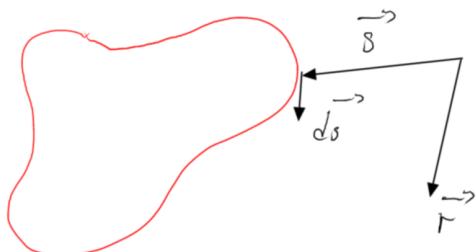
Das Biot-Savartsche Gesetz

$$-\text{ stationärer Strom im endlichen Raumbereich} \Rightarrow \vec{A} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{j}^3 d\vec{r}^3}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3}$$

$$\Rightarrow \vec{H} = \frac{1}{\mu_0} \vec{\nabla} \times \vec{A} = \frac{1}{4\pi} \int_V \vec{\nabla} \times \left(\frac{\vec{j}}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} \right) d^3 r'^3$$

$$= \frac{-1}{4\pi} \int_V \vec{j} \times \vec{\nabla} \left(\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} \right) d^3 r'^3 = \frac{1}{4\pi} \int_V \frac{\vec{j} \times (\vec{r}^3 - \vec{r}'^3)}{|\vec{r}^3 - \vec{r}'^3|^3} d^3 r'^3$$

$$-\text{ Stromfluss durch dünnes Draht } (d \ll r) \Rightarrow \vec{j} d \frac{3}{r^2} \rightarrow 1 \cdot \vec{ds}$$

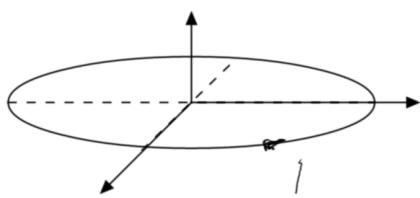


$$\Rightarrow \vec{H} = \frac{1}{4\pi} \oint \frac{d\vec{s} \times (\vec{r}^3 - \vec{s})}{|\vec{r}^3 - \vec{s}|^3}$$

$$\Rightarrow \vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \oint \frac{d\vec{s} \times (\vec{r}^3 - \vec{s})}{|\vec{r}^3 - \vec{s}|^3}$$

Bemerkung: Formel ist nicht an Bedingung $\mu = \mu_0$ geknüpft. Magnetische Eigenschaften des Leitermaterials haben hier keine Auswirkung auf Außenfeld, da Leiterdurchmesser vernachlässigt wurde.
 \Rightarrow auch ferromagnetisch möglich

Beispiel: Kreisstrom Feld im Mittelpunkt $\Rightarrow \vec{F} = 0$



$$\Rightarrow \mu = \frac{1}{4\pi} \oint \frac{\vec{s} \times d\vec{s}}{(s)^3}$$

mit $s = R$
 $\vec{s} = R(\cos \varphi, \sin \varphi, 0)$
 $d\vec{s} = R d\varphi (-\sin \varphi, \cos \varphi, 0)$

$$= \frac{1}{4\pi R^3} \oint R^2 (0, 0, \sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) d\varphi$$

$$= \frac{1 e_z}{4\pi R} \int_0^{2\pi} d\varphi = \frac{1}{2R} \vec{e}_z$$

magnetisches Moment eines Ringstroms: $\vec{m} = \frac{\mu_0}{2} \int (\vec{r} \times \vec{j}) d^3 r$

$$\vec{j} \cdot d^3 r \rightarrow I ds \Rightarrow \vec{m} = \frac{\mu_0 I}{2} \oint \vec{r} \times \vec{ds} = \mu_0 I \int \vec{J}$$

$$\Rightarrow \text{Kreisstrom: } \vec{m} = \mu_0 / \pi R^2 \vec{n}$$

Vektorpotential eines beliebigen Magnetfeldes (im stationären Fall)

$$\text{es gilt allgemein: } \vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \vec{M} = \vec{\nabla} \times \vec{A} \quad (\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0)$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{j}$$

$$\Rightarrow -\vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \times \vec{A} = \Delta \vec{A} = -\mu_0 \vec{\nabla} \times \vec{H} - \vec{\nabla} \times \vec{M}$$

$$= -\mu_0 \vec{j} - \vec{\nabla} \times \vec{M}$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{j}(\vec{r}') d^3 r'}{|\vec{r} - \vec{r}'|} + \frac{1}{4\pi} \int_V \frac{\vec{\nabla} \times \vec{M} d^3 r'}{|\vec{r} - \vec{r}'|}}$$

$$\text{es gilt: } \frac{\vec{\nabla} \times \vec{M}}{|\vec{r} - \vec{r}'|} = \underbrace{\vec{\nabla} \times \left(\frac{\vec{M}}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \right)}_{\text{Integral über Summand verschwindet, da sich jede Komponente als Divergenz betrachten lässt}} + \vec{M} \times \vec{\nabla} \left(\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \right)$$

Integral über Summand verschwindet, da sich jede Komponente als Divergenz betrachten lässt

$$\Rightarrow \boxed{\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{j}(\vec{r}') d^3 r'}{|\vec{r} - \vec{r}'|} + \frac{1}{4\pi} \int_V \frac{\vec{M} \times (\vec{r} - \vec{r}')} {|\vec{r} - \vec{r}'|^3} d^3 r'}$$

$$\text{Leistungsstrom (isotroper Leiter): } \vec{j} = \sigma \vec{E}$$

$$\text{Leistungsstrom (im Kristall)} : j_i = \sigma_{ik} E_k \quad \sigma_{ik} \dots \text{Leitfähigkeitstensor}$$

$$\text{Hall-Effekt} : \vec{j} = \sigma \vec{E} + \alpha (\vec{E} \times \vec{B})$$

- in Leitern wird räumliche nicht-Lokalität unter Umständen wichtig

magnetische Feldstärke \vec{H} :

$$\text{lineares isotropes Medium: } \vec{H} = \frac{1}{\mu} \vec{B}$$

$$\text{Permanentmagnete: } \vec{H} = \frac{1}{\mu_0} (\vec{B} - \vec{\mu}) \text{ mit } \vec{\mu} \text{ vorgegeben}$$

Übergangsbedingungen an Grenzflächen zweier Medien

Ausgangspunkt: integrale Form der Maxwell-Gleichungen:

$$\oint_A \vec{D} d\vec{\sigma} = Q \quad \oint_A \vec{B} d\vec{\sigma} = 0$$

\Rightarrow Normalkomponente des \vec{B} -Feldes ist stetig $B_n^{(1)} - B_n^{(2)} = 0$

$$\rightarrow D_n^{(1)} - D_n^{(2)} = \eta$$

$$\oint_{\partial U} \vec{E} \cdot d\vec{r} = - \int_U \vec{B} \cdot d\vec{\sigma} \quad \oint_{\partial U} \vec{H} \cdot d\vec{r} = \int_U (\vec{j} + \vec{D}) \cdot d\vec{\sigma}$$

$$\Rightarrow E_t^{(1)} - E_t^{(2)} = 0 \quad (\vec{B} \text{ bleibt endlich})$$

$$\Rightarrow H_t^{(1)} - H_t^{(2)} = j_F^{-1} \quad \Rightarrow \vec{u} \times (\vec{H}^{(1)} - \vec{H}^{(2)}) = \vec{j}_F \quad (\vec{D} \text{ endlich})$$

Der Poyntingsche Satz

Poyntingsche Satz für Ladungen und Ströme im Vakuum:

$$\begin{aligned} (I) \quad \vec{\nabla} \times \vec{H} &= \vec{j} + \vec{D} \\ (II) \quad \vec{\nabla} \times \vec{E} &= -\vec{B} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow (-\vec{E} \cdot \vec{I} + \vec{H} \cdot \vec{II}) \cdot \vec{H} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{E} - \vec{E} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{H} = -\vec{j} \vec{E} - \vec{E} \vec{D} - \vec{H} \vec{B}$$

$$= \vec{\nabla} \cdot (\vec{E} \times \vec{H}) = -\vec{j}\vec{E} - \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial t} (\epsilon_0 \vec{E}^2 + \mu_0 \vec{H}^2)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{2} \vec{E} \vec{D} + \frac{1}{2} \vec{B} \vec{H} \right) + \vec{\nabla} \cdot (\vec{E} \times \vec{H}) = -\vec{j}\vec{E}$$

Poyntingscher Satz

Interpretation:

$\frac{1}{2} \vec{E} \vec{D}$ = Wel... elektrische Feldenergiendichte

$\frac{1}{2} \vec{B} \vec{H}$ = Wmag... magnetische Feldenergiendichte

Wel + Wmag = w ... Energiedichte des elektromagnetischen Feldes

\Rightarrow Poyntingsche Satz ist damit Energiesatz der Elektrodynamik.

$\vec{s} := \vec{E} \times \vec{H}$ Poynting-Vektor

$$\Rightarrow \frac{\partial w}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{s} = -\vec{j}\vec{E}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \int w d^3r + \oint \vec{s} d\vec{f} = - \int \vec{j} \vec{E} d^3r$$

$$\Rightarrow \frac{dw}{dt} + \oint \vec{s} d\vec{f} = - \int \vec{j} \vec{E} d^3r$$

Bedeutung von $- \int \vec{j} \vec{E} d^3r$: Leistung an den Quellen

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} (T + w) = - \oint \vec{s} d\vec{f}$$

Der Poyntingsche Satz für Medien:

Ausgangspunkt: $\vec{E} \vec{D} + \vec{H} \vec{B} + \vec{\nabla} \cdot \vec{s} = -\vec{j} \vec{E}$

a) einfachster Fall: $\vec{D} = \epsilon \vec{E}$, $\vec{B} = \mu \vec{H}$, $\vec{j} = \sigma \vec{E}$
mit ϵ, μ, σ beliebige Funktionen von \vec{r}

\Rightarrow entspricht vorheriger Gleichung
 \Rightarrow für Medien nicht allgemein gültig

$$\frac{d}{dt} [T + w] = - \oint \vec{s} d\vec{f} \quad \text{mit} \quad \frac{\vec{D}^2}{\sigma} = \epsilon \vec{E}^2$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \mathbf{w}}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{s} = - \frac{\vec{j}^2}{\sigma} \quad \text{joulesche Wärmeleitungsichte}$$

b) quasistationäre Näherung (Kapitel 4) mit bewegten Leitern:

$\Rightarrow \dot{\vec{D}}$ kann vernachlässigt werden

$$\Rightarrow \vec{j} = \sigma(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B}), \quad \vec{B} = \epsilon \vec{H}$$

$$\Rightarrow \vec{H} \vec{B} + \vec{\nabla} \cdot \vec{s} = - \vec{j} \left(\frac{\vec{j}}{\sigma} - \vec{v} \times \vec{B} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{2} \vec{B} \vec{H} \right) + \vec{\nabla} \cdot \vec{s} = - \frac{\vec{j}^2}{\sigma} - (\vec{j} \times \vec{B}) \vec{v}$$

\Rightarrow Integration über gesamten Raum: (rechte Seite ist 0 außerhalb des Leiters)
 $(\vec{E} \propto \frac{1}{r^2}, \vec{H} \propto \frac{1}{r^3} \text{ für } r \rightarrow \infty; S_n \text{ stetig, da alle Größen endlich bleiben müssen})$

$$\underbrace{\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^3} \frac{1}{2} \vec{B} \vec{H} d^3 r}_{W_{magn}} = - \int_{\mathbb{R}^3} \frac{\vec{j}^2}{\sigma} d^3 r - \underbrace{\int_{\mathbb{R}^3} (\vec{j} \times \vec{B}) \vec{v} d^3 r}_{\text{Leistung der Lorentzkräfte}}$$

$\vec{v} = 0 \Rightarrow$ freier Zerfall von Magnetfeldern
 $\vec{v} \neq 0 \Rightarrow$ Umwandlung magn. in mech. Energie (beide Richtungen)

Beispiel: zwei starre Leiterschleifen mit Relativbewegung

.) $d\vec{s} := d(\vec{r}_1 - \vec{r}_2)$ z.B. Bewegung der Leiterschleife 1

es gilt: $\vec{F}_{12} d\vec{s} = l_{12} dI_{12}$
 Energiebilanz:

$$\frac{dW_{magn}}{dt} = - R_1 l_1^2 - R_2 l_2^2 - l_{12} i_{12}$$

Andererseits: $W_{magn} = \frac{1}{2} (L_{11} l_1^2 + L_{22} l_2^2) + L_{12} l_{12}$

(konstante Ströme) $\frac{dW_{magn}}{dt} = l_{12} i_{12}$ (scheinbarer Widerspruch)
 (auch: magnetisches Paradoxon)

Auflösung: Ströme bleiben nicht konstant, sondern sie ändern sich gemäß
 (auch für $R_1 = R_2 = 0$) $R_1 l_1 = - \dot{\phi}_1, \quad R_2 l_2 = - \dot{\phi}_2$

$$\Rightarrow -\dot{\phi}_1 = -\frac{d}{dt} (L_{11}I_1 + L_{12}I_2) \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{durch Einsetzen} \\ \text{folgt vorige Gleichung} \\ \text{ohne Widerspruch} \end{array}$$

$$-\dot{\phi}_2 = -\frac{d}{dt} (L_{21}I_1 + L_{22}I_2)$$

einfachster Fall $R_1 = R_2 = 0, L_{11} = L_{22} = 0 : \frac{dU_{magn}}{dt} = -I_1 I_2 i_{12}$

Impulsbilanz: (nur im Vakuum)

$$\Rightarrow \vec{k} = \mathcal{S}\vec{E} + \vec{j} \times \vec{B}, \vec{D} = \epsilon_0 \vec{E}, \vec{B} = \mu_0 \vec{H}$$

$$\Rightarrow k_i = S E_i + \epsilon_{ijk} j_j B_k \quad (\text{mit Summenkonvention})$$

Maxwell-Gleichungen: (Summenkonvention)

$\partial_i D_i = S$	$\partial_i B_i = 0$
$\epsilon_{ijk} \partial_j E_k = -\partial_t B_i$	$\epsilon_{ijk} \partial_j H_k = j_i + \partial_t D_i$

$$\begin{aligned} \Rightarrow k_i &= E_i \partial_n D_n + \epsilon_{ijk} (-\partial_t D_j + \epsilon_{jnm} \partial_n H_m) B_k \\ &= E_i \partial_n D_n - \epsilon_{ijk} (B_k \partial_t D_j + D_j \partial_t B_k) - \epsilon_{ijk} \epsilon_{knm} \partial_j \partial_n E_m \\ &\quad + (\delta_{im} \delta_{kn} - \delta_{in} \delta_{km}) \partial_n H_m B_k \\ &= E_i \partial_n D_n - \epsilon_{ijk} \partial_t (B_k D_j) - (\delta_{jm} \delta_{in} - \delta_{jn} \delta_{im}) \partial_j \partial_n E_m \\ &\quad + \partial_k H_i B_k - \partial_i H_k B_k \\ &= E_i \partial_n D_n - \epsilon_{ijk} \partial_t (B_k D_j) - \partial_j \partial_i E_j + \partial_j \partial_i E_i \\ &\quad + \partial_k H_i B_k - \partial_i H_k B_k \\ &= -\epsilon_{ijk} \partial_t (B_k D_j) - \frac{\epsilon_0}{2} \partial_i (E_n E_n) + \partial_j \partial_i E_i \\ &\quad - \frac{\epsilon_0}{2} \partial_i (H_n H_n) + \partial_n (H_i D_n) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow k_i = -\epsilon_0 \mu_0 \partial_t (\epsilon_{ijk} E_j H_k) + \partial_n T_{in}$$

$$\text{mit } T_{in} := E_i D_n + H_i B_n - \frac{1}{2} \delta_{in} (E_i D_i + B_i H_i)$$

$\epsilon_{ijk} E_j H_k \dots$ Poynting-Vektor $T_{in} \dots$ Maxwell'scher Spannungstensor (\overline{T})

auch:

$$\vec{k} + \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{c^2} \vec{s} \right) = \vec{\nabla} \cdot \vec{T}$$

Die elektromagnetischen Potentiale

Einführung der Potentiale:

- Allgemein gilt: $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \iff \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$ mit $\vec{A} = \vec{A}(\vec{r}, t)$
mit Eichtransformation $\vec{A}' = \vec{A} + \vec{\nabla} \psi$ mit $\psi = \psi(\vec{r}, t)$

Skalares Potential:

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{E} &= -\partial_t \vec{B} \iff \vec{\nabla} \times \vec{E} = -\vec{\nabla} \times (\partial_t \vec{A}) \\ &\iff \vec{\nabla} \times (\vec{E} + \partial_t \vec{A}) = 0 \\ &\iff \vec{E} = -\vec{\nabla} \varphi - \partial_t \vec{A} \quad \text{mit } \varphi = \varphi(\vec{r}, t) \end{aligned}$$

\Rightarrow bei einer Eichtransformation darf sich \vec{E} nicht ändern:

$$\vec{A}' = \vec{A} + \vec{\nabla} \psi \implies \varphi' = \varphi - \dot{\psi}$$

\Rightarrow Maxwellgleichungen sind durch Potentiale automatisch erfüllt

Die inhomogenen Wellengleichungen

- Ladungen und Ströme im Vakuum: $\vec{B} = \mu_0 \vec{H}$, $\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E}$
- $$\vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{j} + \partial_t \vec{D} \implies \vec{\nabla} \times \mu_0 \vec{H} = \mu_0 \vec{j} + \mu_0 \partial_t \vec{D}$$
- $$\implies \vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{j} + \mu_0 \epsilon_0 \partial_t \vec{E}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{D} = \rho \implies \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\begin{aligned} \implies \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \times \vec{A} &= \mu_0 \vec{j} - \mu_0 \epsilon_0 (\vec{\nabla} \dot{\varphi} + \partial_t^2 \vec{A}) \\ \implies -\epsilon_0 \Delta \varphi - \epsilon_0 \vec{\nabla} \cdot \vec{A} &= \rho \end{aligned}$$

\Rightarrow gekoppelte Gleichungen für φ und \vec{A} \Rightarrow Entkopplung durch geeignete Wahl der Eichfunktion φ

Lorenzeichnung (Lorenzkonvention):

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \frac{1}{c^2} \ddot{\varphi} = 0 \quad c^2 := \frac{1}{\mu_0 \epsilon_0}$$

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{A}' + c^{-2} \ddot{\varphi}' = \vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \Delta \varphi + c^{-2} \ddot{\varphi} - c^{-2} \ddot{\psi}$$

\Rightarrow Bestimmen von φ durch Lösen der Gleichung:

$$\square \varphi := \Delta \varphi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\vec{\nabla} \cdot \vec{A} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial \varphi}{\partial t} \quad (\square \dots \text{d'Alembert Operator})$$

- nach Mathematik: φ ist nicht eindeutig bestimmt, aber immer lösbar
(bis auf Lösungen von $\square \varphi = 0$ eindeutig)

(Lorenzeichnung)

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \times \vec{\nabla} \times \vec{A} = \mu_0 \vec{j} + \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - c^{-2} \partial_t^2 \vec{A}$$

$$-\epsilon_0 \Delta \varphi + \epsilon_0 c^{-2} \partial_t^2 \varphi = s$$

\Rightarrow

$$\square \vec{A} = \Delta \vec{A} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2} = -\mu_0 \vec{j}$$

inhomogene Wellengleichung mit Lorenzeichnung

$$\square \varphi = \Delta \varphi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{s}{\epsilon_0}$$

Bemerkung: - Spezialfall der Zeitabhängigkeit entsprechen Potentialen der Elektro- und Magnetostatik: $\Delta \vec{A} = -\mu_0 \vec{j}$, $\Delta \varphi = -\frac{s}{\epsilon_0}$

- Andere Eichung: (Coulomb-Eichung) $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0$

$$\Rightarrow \Delta \varphi = -\frac{s}{\epsilon_0}, \quad \square \vec{A} = -\mu_0 \vec{j} + c^{-2} \vec{\nabla} \partial_t \varphi$$

- Lorenzeichnung ist Lorentz-invariant (nicht aber Coulombbeichung)
- weitere Eichungen möglich (sodass $\varphi \equiv 0$)

- inhomogene Wellengleichung + Lorenzeichnung + Potentiagleichung mit Materialgleichungen sind Maxwell-Gleichungen im Vakuum mit Materialgleichungen äquivalent

\Rightarrow Kontinuitätsgleichung:

$$\square(\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + c^{-2} \ddot{\varphi}) = 0 \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{j} + \partial_t s = 0$$

- Zusammenfassung von \vec{A} und φ zu einem Vierervektor:

$$A^\mu := (\vec{A}, \frac{\varphi}{c}), \quad j^\mu := (\vec{j}, s_c) \Rightarrow \square A^\mu = -\mu_0 j^\mu$$

$$\Rightarrow \text{Lorenzschung: } \partial_\mu A^\mu = 0, \quad \partial_\mu j^\mu = 0$$

$$\text{mit } x^1 = x, \quad x^2 = y, \quad x^3 = z, \quad x^4 = ct$$

Die retardierten Potentiale

Lösungen von $\square \varphi = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$ und $\square \vec{A} = -\mu_0 \vec{j}$ mit $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + c^{-2} \dot{\varphi} = 0$:

$$\varphi(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_V \frac{\rho(\vec{r}', t - \frac{|\vec{r} - \vec{r}'|}{c})}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r'$$

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{j}(\vec{r}', t - c^{-1}|\vec{r} - \vec{r}'|)}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r'$$

Bemerkung: •) $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + c^{-2} \dot{\varphi} = 0$, falls $\partial_t \rho + \vec{\nabla} \cdot \vec{j} = 0$

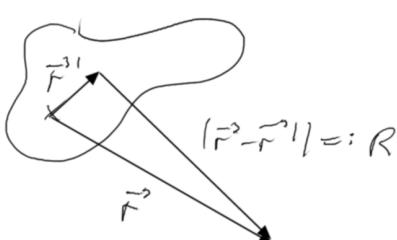
- retardierende Potentiale stellen spezielle Lösungen der inhomogenen Wellengleichung dar
- allgemeine Lösung: Hinzufügen der allgemeinen Lösungen von $\square \varphi = 0$ und $\square \vec{A} = 0$
- oft ist die Situation die, dass das Feld ausschließlich als von den Quellen (bewegte geladene Teilchen) verursacht angesehen werden kann. Dann stellen retardierende Potentiale die richtige Lösung dar

-) Ausstrahlungsbedingung (Effekte nicht instantan, sondern mit Geschwindigkeit c)
-) Kausalitätsprinzip
-) Auszeichnung einer Zeitrichtung

- avancierte Potentiale: $t - c^{-1}|\vec{r} - \vec{r}'| \rightarrow t + c^{-1}|\vec{r} - \vec{r}'|$
ebenfalls Lösung (unterscheiden sich bei homogener Lösung)

Ausstrahlung eines Systems von Ladungen und Strömen

Multipolentwicklung der retardierten Potentiale:



es gilt für $r \gg r'$:

$$\frac{1}{R} = \frac{1}{r} + \frac{x_i x'_i}{r^3} + \dots$$

$$R = r - \frac{x_i x'_i}{r} + \dots$$

$$j_n(\vec{r}, t - \frac{R}{c}) = j_n(\vec{r}, t - \frac{r}{c}) + \frac{\partial j_n}{\partial R} \left. \left((R-r) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 j_n}{\partial R^2} \right) \right|_{R=r} (R-r)^2$$

$$\Rightarrow \frac{\partial j_n}{\partial R} = \frac{\partial j_n}{\partial t} \cdot \left(-\frac{1}{c}\right) \quad \frac{\partial^2 j_n}{\partial R^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 j_n}{\partial t^2}$$

$$\Rightarrow \frac{j_n(\vec{r}', t - c^{-1}R)}{R} = \left[j_n(\vec{r}, t - \frac{R-r}{c}) - \frac{R-r}{c} j_n(\vec{r}, t - \frac{R}{c}) + \frac{(R-r)^2}{2c^2} j_n(\vec{r}, t - \frac{R}{c}) \right. \\ \left. + \dots \right] \cdot \left[\frac{1}{r} + \frac{x_i x_i'}{r^3} + \dots \right]$$

Sei nun ω eine charakteristische Frequenz für Zeitabhängigkeit der Ladungs- und Stromverteilung, L die Ausdehnung.

\Rightarrow Terme werden um Faktor $\frac{\omega L}{c}$ kleiner

$$\Rightarrow \frac{c}{\omega} \gg L \quad (\text{Bemerkung: - Vergleich später: } \lambda \gg L)$$

\Rightarrow Vernachlässigung aller Terme ab j_n ; bei j_n nur bis $\frac{1}{r}$

$$\Rightarrow \frac{j_n(\vec{r}', t - c^{-1}R)}{R} \stackrel{(*)}{\approx} \frac{1}{r} j_n(\vec{r}', t - c^{-1}r) + \frac{x_i x_i'}{r^3} j_n(\vec{r}', t - c^{-1}r) \\ + \frac{x_i x_i'}{cr^2} \frac{\partial j_n}{\partial t}(\vec{r}', t - c^{-1}r)$$

$$(*) \quad R-r \approx -\frac{x_i x_i'}{r}$$

$$\Rightarrow A_n \approx \frac{\mu_0}{4\pi} \left[\frac{1}{r} a_n(t - \frac{R}{c}) + \frac{x_i}{r^3} a_{ni}(t - \frac{R}{c}) + \frac{x_i}{cr^2} \dot{a}_{ni}(t - \frac{R}{c}) \right]$$

mit $a_n = \int j_n(\vec{r}', t - \frac{R}{c}) d^3 r'$, $a_{ni}(t - \frac{R}{c}) = \int x_i' j_n(\vec{r}', t - \frac{R}{c}) d^3 r'$

Analoge Entwicklung von φ :

$$\varphi \approx \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left[\frac{Q}{r} + \frac{x_i p_i}{r^3} + \frac{\dot{x}_i p_i}{cr^2} \right]$$

mit $Q = \int s(\vec{r}', t - \frac{R}{c}) d^3 r'$, $p_i(t - \frac{R}{c}) = \int x_i' s(\vec{r}', t - \frac{R}{c}) d^3 r'$

Voraussetzungen:

-) $r \gg L$
-) $c\omega^{-1} \gg L$

(Kontinuitätsgl.)

$$\Rightarrow Q = 0, \quad a_n = p_n$$

Physicalische Interpretation der Terme:

Q : el. Gesamtladung (zeitunabhängig und damit konstant)

\Rightarrow Außenfeld einer beliebigen kugelsymmetrischen Ladungs- und Stromverteilung ist statisch

$\vec{\rho}^3$: el. Dipol

Bemerkung: - Terme an sich sind jeweils exakte Lösungen von $\nabla \cdot \vec{S} = 0$, $\nabla \cdot \vec{A} = 0$ mit Lorenzzeichnung ($r \neq 0$)

- im allgemeinen zeitabhängigen Fall ist $\vec{\rho}$ auch für $Q \neq 0$ nicht wetttransformierbar (Ladungsschwerpunkt zeitabhängig)

Ani: antisymmetrische Anteil \rightarrow magn. Dipol
 symmetrischer Anteil \rightarrow el. Quadrapol (hierzu gehören aber auch höhere Terme in Ψ)
 (genauer später)

Feld eines zeitabhängigen Dipoles (Hertzscher Dipol)

$$\vec{H} = \frac{1}{\mu_0} \vec{\nabla} \times \vec{A} = \frac{\vec{\rho} \times \vec{r}}{4\pi r^3} + \frac{\ddot{\vec{\rho}} \times \vec{r}}{4\pi c r^2}$$

$$\Psi = \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \left(\frac{\vec{\rho} \vec{r}}{r^3} + \frac{\vec{\rho} \vec{r}}{c r^2} \right), \quad \vec{A} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\vec{\rho}}{r}$$

$$\Rightarrow \vec{E} = \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \left[\frac{-\vec{\rho}}{c^2 r} + \frac{(\vec{\rho} \vec{r}) \vec{r}}{c^2 r^3} - \frac{\vec{\rho}}{c r^2} + \frac{3(\vec{\rho} \vec{r}) \vec{r}}{c r^4} - \frac{\vec{\rho}}{r^3} + \frac{3(\vec{\rho} \vec{r}) \vec{r}}{r^5} \right]$$

$$\text{Nahfeld: } \vec{H} \approx 0, \quad \vec{E} \approx \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \left[\frac{-\vec{\rho}}{r^3} + \frac{3(\vec{\rho} \vec{r}) \vec{r}}{r^5} \right] \quad (L \ll r \ll \frac{c}{\omega})$$

$$\text{Fernfeld: } \vec{H} \approx \frac{\vec{\rho} \times \vec{r}}{4\pi c r^2}, \quad \vec{E} = \vec{H} \times \frac{\vec{r}}{\epsilon_0 c r} \approx \frac{(\vec{\rho} \times \vec{r}) \times \vec{r}}{4\pi \epsilon_0 c^2 r^3}$$

$$\Rightarrow \vec{s} \approx \frac{(\vec{\rho} \times \vec{r})^2 \vec{r}}{16\pi^2 c^3 \epsilon_0 r^5}$$

$$\Rightarrow \frac{dW_{\text{ges}}}{dt} = - \oint \vec{S} d\vec{\sigma} = - \frac{(\ddot{\vec{p}})^2}{6\pi\epsilon_0 c^3} < 0 \quad \ddot{\vec{p}} = \ddot{\vec{p}}(t-\frac{r}{c})$$

- Bemerkung:
- nur beschleunigte Ladungen strahlen Energie ab
 - Sei $\vec{p}(t) = \vec{p}_0 \sin \omega t \Rightarrow \vec{p}(t-\frac{r}{c}) = \vec{p}_0 \sin(\omega t - kr)$
 - $\Rightarrow \ddot{\vec{p}}(t) = -\omega^2 \vec{p}$
 - $\Rightarrow \langle \frac{dW_{\text{ges}}}{dt} \rangle = -\frac{\omega^4 p_0^2}{12\pi\epsilon_0 c^3}$
 - in kleinen Raumbereichen kann das Feld in der Wellenzone (Fernfeld) als ebene Welle betrachtet werden.

Multipolstrahlung

Für $\lim_{r \rightarrow \infty} \oint_{B_r(0)} \vec{S} d\vec{\sigma}$ sind nur Terme nur bis auf r^{-2} -Anteil zurückzuführen. Rest wird gegen Null gehen.

\Rightarrow nur r^{-1} -Anteile von \vec{E} und \vec{H} nötig ($\vec{S} = \vec{E} \times \vec{H}$)

$$\Rightarrow \frac{dW_{\text{ges}}}{dt} = \lim_{r \rightarrow \infty} \oint_{B_r(0)} \vec{S} d\vec{\sigma} = \frac{-\ddot{\vec{p}}^2}{6\pi\epsilon_0 c^3} - \frac{\ddot{\vec{m}}^2}{6\pi\mu_0 c^3} - \frac{\ddot{\vec{Q}_{\text{mm}}}^2}{720\pi\epsilon_0 c^5} - \dots$$

$$\begin{array}{l} \vec{p} \dots \text{Dipolmoment} \\ \vec{m} \dots \text{magn. Dipolmoment} \\ \vec{Q}_{\text{mm}} \dots \text{Quadrupolmoment} \end{array} \quad \begin{array}{ccc} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ \text{el. Dipol-} & \text{magn. Dipol-} & \text{el. Quadrupol-} \\ \text{strahlung} & \text{strahlung} & \text{strahlung} \end{array}$$

Bemerkung:

- für abgeschlossenes System aus Teilchen mit einköpfiger spezifischer Ladung q/m verschwindet el. und magn. Dipolstrahlung (folgt aus dem Schwerpunkt- und Drehimpulssatz)

Elektromagnetische Wellen

$$\vec{H} = \frac{1}{\mu_0} \vec{\nabla} \times \vec{A}, \quad \vec{E} = -\nabla \varphi - \partial_t \vec{A}$$

\Rightarrow für $S=0, \vec{j}=0$ im Vakuum folgt dann aus $\square \vec{A}=0, \square \varphi=0$:

$$\square \vec{E} = 0, \quad \square \vec{H} = 0$$

Bemerkung:

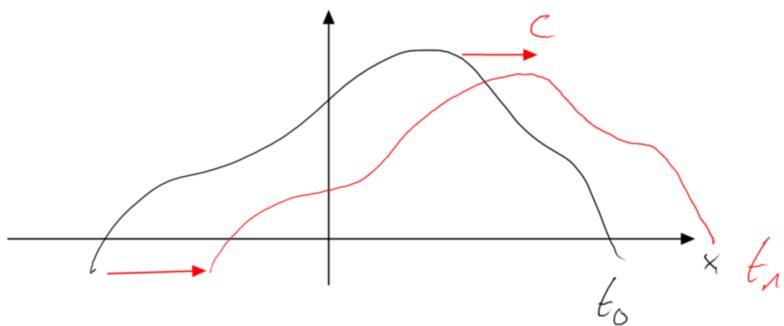
-) Gleichungen folgen damit auch aus den Maxwell-Gleichungen
-) Wellengleichungen sind nicht äquivalent zu Maxwell-Gleichungen

\Rightarrow es interessieren nur Lösungen, die den Maxwell-Gleichungen genügen

einfacher Fall: $\vec{E} = E_z(x, t) \hat{e}_z$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 E_z}{\partial t^2} = 0$$

\Rightarrow Allgemeine Lösung: $E_z = f(x-ct) + g(x+ct)$



\Rightarrow gestaltstreue Ausbreitung
(keine Dispersion)
mit Lichtgeschwindigkeit c
in positive bzw. negative
 x -Richtung

Begriffsbildung:

Welle: - jede zeitabhängige Lösung der Wellengleichung

ebene Welle: - \vec{E} und \vec{H} auf Ebenen konstant
 $\Rightarrow \vec{E}$ und \vec{H} Funktionen von $\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t$ ($k^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$)

ebene monochromatische Welle: - harmonische Abhängigkeit von der Zeit
($\propto \exp(i\omega t)$)

$$\Rightarrow \text{Ansatz: } \hat{\vec{E}} = \hat{E}_0 \exp[i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)] \quad (\text{o.E. } \omega > 0)$$

$$\hat{\vec{H}} = \hat{H}_0 \exp[i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)]$$

Dann gilt: (z.B.) $\vec{E} = \operatorname{Re}(\hat{\vec{E}})$, $\vec{H} = \operatorname{Re}(\hat{\vec{H}})$ (Maxwell-Gl.
linear, reelle)

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \cdot \vec{D} &= 0 \quad \Rightarrow \quad \vec{k} \cdot \hat{\vec{E}} = 0 \\ \vec{\nabla} \cdot \vec{B} &= 0 \quad \Rightarrow \quad \vec{k} \cdot \hat{\vec{H}} = 0 \\ \vec{\nabla} \times \vec{E} &= -\partial_t \vec{B} \quad \Rightarrow \quad \vec{k} \times \hat{\vec{E}} = \mu_0 \omega \hat{\vec{H}} \\ \vec{\nabla} \times \vec{H} &= \partial_t \vec{D} \quad \Rightarrow \quad \vec{k} \times \hat{\vec{H}} = -\epsilon_0 \omega \hat{\vec{E}} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow -\varepsilon_0 \omega \vec{k} \times \hat{\vec{E}} = \vec{k} \times (\vec{k} \times \hat{\vec{H}}) = \underbrace{\vec{k}(\vec{k} \cdot \hat{\vec{H}})}_{=0} - \hat{\vec{H}} \vec{k}^2 = -\frac{\omega^2}{c^2} \vec{H}$$

$$\Rightarrow \vec{k}^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$$

$$\Rightarrow \text{für vorgegebenes } \omega \text{ kann beliebiger Vektor } \vec{k} \text{ mit } |\vec{k}| = \frac{\omega}{c} \text{ gewählt werden, sowie einen senkrecht auf } \vec{k} \text{ stehenden komplexen Vektor } \vec{E}_0$$

$$\Rightarrow \vec{E} = \operatorname{Re} [\vec{E}_0 e^{i(\vec{k}\vec{r} - \omega t)}]$$

Diskussion: Flächen gleicher Phase $\vec{k}\vec{r} - \omega t = \text{const}$ sind Ebenen senkrecht auf \vec{k} . Dieser wandern mit Geschwindigkeit c in Richtung von \vec{k}

$$\Rightarrow c = \lambda \cdot f \quad \text{wobei} \quad \omega = 2\pi f, \quad \lambda = \frac{2\pi}{k}$$

$$\vec{k} \cdot \vec{E} = \vec{k} \cdot \vec{H} = 0 \Rightarrow \text{transversale Wellen, außerdem } \vec{E} \perp \vec{H}$$

Poyntingscher Satz: $\partial_t W + \vec{\nabla} \cdot \vec{s} = 0$

$$W = \frac{1}{2} \varepsilon_0 (\operatorname{Re} \hat{\vec{E}})^2 + \frac{1}{2} \mu_0 (\operatorname{Re} \hat{\vec{H}})^2 = \varepsilon_0 (\operatorname{Re} \hat{\vec{E}})^2 = \mu_0 (\operatorname{Re} \hat{\vec{H}})^2$$

$$\vec{s} = (\operatorname{Re} \hat{\vec{E}}) \times (\operatorname{Re} \hat{\vec{H}}) = \frac{\vec{E}^2}{\mu_0 \omega} \vec{k} = c \varepsilon_0 \vec{E}^2 \frac{\vec{k}}{|\vec{k}|} = cW \frac{\vec{k}}{|\vec{k}|}$$

\Rightarrow auch „reines Strahlungsfeld“

Polarisation: $\hat{\vec{E}}(\vec{r}, t) = \hat{\vec{E}}_0 \exp[i(\vec{k}\vec{r} - \omega t)] = \hat{\vec{E}}_0 e^{i\varphi}$

mit $\hat{\vec{E}}_0 \vec{k} = 0$ und $\varphi = \vec{k}\vec{r} - \omega t$

\Rightarrow Wahl des Koordinatensystems: $\vec{k} = (0, 0, k)$

$$\Rightarrow \hat{\vec{E}}_0 = (A e^{i\alpha}, B e^{i\beta}, 0)$$

$$\Rightarrow E_x = A \cos(\alpha + \varphi), \quad E_y = B \cos(\beta + \varphi)$$

$\Rightarrow \vec{E}$ beschreibt Ellipse („elliptische Polarisation“)

Spezialfälle: Gerade ... „lineare Polarisation“
Kreis ... „zirkuläre Polarisation“

Viererschreibweise und Lorentzinvarianz

Viererstromdichte und Viererpotential

$$\begin{aligned} j^\mu &:= (\vec{j}, s_c) = (j_x, j_y, j_z, s_c) \\ A^\mu &:= (\vec{A}, c^{-1}\varphi) = (A_x, A_y, A_z, c^{-1}\varphi) \end{aligned}$$

$$\mu = 1, \dots, 4$$

$$\Rightarrow \text{Kontinuitätsgleichung: } \partial_\mu j^\mu = 0$$

$$\Rightarrow \text{Lorenzgleichung: } \partial_\mu A_\mu = 0$$

$$\Rightarrow \text{inhomogene Wellengl.: } \square A^\mu = -\mu_0 j^\mu$$

Erläuterung: - transformieren sich durch Lorentztransformation:

$$\begin{aligned} x^{\nu} &= \underline{\mathcal{L}}^\nu_\mu x^\mu, \quad \underline{\mathcal{L}}^\alpha_\beta = \text{const} \\ \eta_{\alpha\beta} \underline{\mathcal{L}}^\alpha_\gamma \underline{\mathcal{L}}^\beta_\delta &= \eta_{\gamma\delta} \\ \eta_{\mu\nu} &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \text{Skalarprodukt: } a^\mu \cdot b^\mu = \vec{a} \cdot \vec{b} - a^\mu b^\mu = \eta_{\mu\nu} a^\mu b^\nu$$

\Rightarrow bei Lorentztransformationen invariant.

Beispiel: (Linienelement des Minkowski-Raumes)

$$ds^2 = dx^\mu dx^\mu = \eta_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = dx^2 + dy^2 + dz^2 - c dt^2$$

$$\text{abkürzende Schreibweise: } \underline{a} \cdot \underline{b} = a^\mu b_\mu = a_\mu b^\mu$$

$$\text{mit } b_\mu := \eta_{\mu\nu} b^\nu \text{ (analog: } b^\mu := \eta^{\mu\nu} b_\nu \text{)}$$

invertierte Matrix zu $\eta_{\mu\nu}$:

$$\eta^{\mu\nu} \eta_{\nu\alpha} = \eta^\mu_\alpha = \delta^\mu_\alpha$$

$$\text{Beispiel: } a_\mu^\nu = \eta_{\mu\alpha} a^{\alpha\nu}, \quad a_{\mu\nu} = \eta_{\mu\alpha} \eta_{\nu\beta} a^{\alpha\beta}$$

Bemerkung: - die partielle Ableitung erzeugt einen unteren Index

$$\Rightarrow j_\mu = (\vec{j}, -\mathcal{S}_c) \quad A_\mu = (\vec{A}, -c^{-1}\varphi)$$

(mit unteren Indize)

Der Feldstärkentensor

$$\vec{E} = -\vec{\nabla}\varphi - \partial_t \vec{A}, \quad \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

Idee: Tensor $\partial_\mu A_\nu$: 16 Komponenten

\Rightarrow zerlegen des Tensors in symmetrischen und antisymmetrischen Anteil

\Rightarrow symmetrische Anteil: 10 Komponenten

antisymmetrischer Anteil: 6 Komponenten

$$\Rightarrow F_{\mu\nu} := \partial_\mu A_\nu - \partial_\nu A_\mu \quad (2 \text{ mal antisymmetrischer Anteil})$$

Feldstärkentensor (Feldtensor) $\Rightarrow F_{\mu\nu}$ antisymmetrisch

$$F_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & B_z & -B_y & c^{-1}E_x \\ -B_z & 0 & B_x & c^{-1}E_y \\ B_y & -B_x & 0 & c^{-1}E_z \\ -c^{-1}E_x & -c^{-1}E_y & -c^{-1}E_z & 0 \end{pmatrix}$$

Beweis:

$$F_{ay} = \partial_a A_y - \partial_y A_a = -c^{-1} \partial_a \varphi - c^{-1} \partial_t A_a = -c^{-1} E_a$$

$$F_{12} = \partial_x A_y - \partial_y A_x = B_z \quad (\text{usw.})$$

Maxwellgleichungen

$$(a) \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0, \quad \vec{\nabla} \times \vec{E} = \partial_t \vec{B}$$

$$\Rightarrow \partial_\mu F_{\alpha\beta} + \partial_\alpha F_{\beta\mu} + \partial_\beta F_{\mu\alpha} = 0 \quad (\text{kurz: } F_{\langle\alpha\beta,\gamma\rangle} = 0)$$

$$(b) \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{D} = \rho, \quad \vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{j} + \partial_t \vec{D}$$

$$H_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & H_z & -H_y & cD_x \\ -H_z & 0 & H_x & cD_y \\ H_y & -H_x & 0 & cD_z \\ -cD_x & -cD_y & -cD_z & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \partial_\nu H^{\mu\nu} = j^\mu$$

Bemerkung: In Vakuum gilt: $F_{\mu\nu} = \mu_0 H_{\mu\nu}$

$$\Rightarrow \partial_\nu F_{\mu\nu} = \mu_0 j^\mu$$

$$\Rightarrow \text{mit } \partial_\mu A^\mu = 0 \text{ folgt } \square A^\mu = -\mu_0 j^\mu$$

Transformationsverhalten

Lorentztransformation: $x'^\nu = L^\nu_\mu x^\mu$
 $\alpha'^{\mu\nu} = L^\mu_\alpha L^\nu_\beta \alpha^{\alpha\beta}$

\Rightarrow die Maxwellgleichungen sind kovariant (forminvariant bei Lorentztransf.)

spezielle Lorentztransformation:

.) System Σ' bewegt sich gegen System Σ mit Geschwindigkeit v in positive x -Richtung

$$x' = \gamma(x - ct), \quad y' = y, \quad z' = z, \quad ct' = \gamma(ct - \frac{vx}{c})$$

$$\text{mit } \gamma = (1 - \frac{v^2}{c^2})^{-\frac{1}{2}}$$

$$\Rightarrow L^\nu_\mu = \begin{pmatrix} \gamma & 0 & 0 & -\gamma \frac{v}{c} \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -\gamma \frac{v}{c} & 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow j^x' = \gamma(j_x - \delta v), \quad j^y' = j_y, \quad j^z' = j_z, \quad c s' = \gamma(c s - \frac{v}{c} j_x)$$

Wellenzahlvektor: $k^\mu = (k_x, k_y, k_z, c^{-1}\omega)$

$$k_1' = \gamma(k_x - \frac{v}{c^2}\omega), \quad k_2' = k_y, \quad k_3' = k_z, \quad \frac{\omega'}{c} = \gamma(\frac{\omega}{c} - \frac{v}{c} k_x)$$

In diesen Formeln steht Doppler-Effekt und Aberration

Bemerkung: •) Im Vakuum gilt $k^\mu k_\mu = 0$ ($k^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$)
•) Die Phase $\phi = \vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t$ ist invariant.

Feldstärkentensor: $F^{\mu\nu} = L_\alpha^\mu L_\beta^\nu F^{\alpha\beta}$

$$\Rightarrow E_x' = E_x, \quad E_y' = \gamma(E_y - vB_z), \quad E_z' = \gamma(E_z + vB_y)$$

$$B_x' = B_x, \quad B_y' = \gamma(B_y + \frac{v}{c^2}E_z), \quad B_z' = \gamma(B_z - \frac{v}{c^2}E_y)$$

$$\Rightarrow \text{analog ergibt sich dann } H^{\mu\nu} = L_\alpha^\mu L_\beta^\nu H^{\alpha\beta}$$

$$D_y' = \gamma(D_y - \frac{v}{c^2}H_z) \quad H_y' = \gamma(H_y + vD_z)$$

Bemerkung: •) Komponenten von \vec{E} und \vec{B} transformieren sich nicht wie die räumlichen Komponenten von Vierervektoren!
•) Aufteilung in elektrische und magnetische Feldstärke ist vom Bezugssystem abhängig!

Viererkraftdichte und Energie-Impuls-Tensor

$$f^\mu := F^{\mu\nu} j^\nu \quad f_\mu := F_{\mu\nu} j^\nu$$

$$\Rightarrow f^\mu = (\vec{k}, c^{-1} \vec{j} \cdot \vec{E}) \Rightarrow f_\mu = (\vec{k}, -c^{-1} \vec{j} \cdot \vec{E})$$

$$\text{es gilt: (I)} \quad \vec{k} = -\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\vec{s}}{c^2} \right) + \vec{\nabla} \cdot \vec{\tau}$$

$$\text{mit } T_{ab} = E_a D_b + H_a B_b - \frac{1}{2} \delta_{ab} (E_i D_i + H_i B_i)$$

$$(II) \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{s} + \partial_t w = -\vec{j} \cdot \vec{E}$$

Vierdimensionale Zusammenfassung:

$$f^\mu = \partial_\nu T^{\mu\nu} \quad \text{mit}$$

$$T^{\mu\nu} := F^{\mu\alpha} H_\alpha^\nu + \frac{1}{4} g^{\mu\nu} F_{\alpha\beta} H^{\alpha\beta}$$

Energie-
Impuls-
Tensor

Bemerkung: •) $T^{\mu\nu} = T^{\nu\mu}$ (symmetrisch)
•) $T_\mu^\mu = 0$ (sparfrei)
•) oft wird auch $-T^{\mu\nu}$ als Energie-Impuls-Tensor

$$\text{•) } T_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} T_{\mu\mu} & \begin{matrix} 1 & c^{-1}\vec{s} \\ - & - \end{matrix} \\ \begin{matrix} - & - \\ c^{-1}\vec{s} \cdot \vec{T} \end{matrix} & \begin{matrix} -w \\ - \end{matrix} \end{pmatrix}, \quad T^{\mu\nu} = \begin{pmatrix} T_{\mu\mu} & \begin{matrix} 1 & -c^{-1}\vec{s} \\ - & - \end{matrix} \\ \begin{matrix} - & - \\ -c^{-1}\vec{s} \cdot \vec{T} \end{matrix} & \begin{matrix} -w \\ - \end{matrix} \end{pmatrix}$$

$T_{\mu\nu} \dots$ Impulsstromdichte (Maxwellscher Spannungstensor)
 $\vec{S} \dots$ Energiestromdichte
 $c^2 \vec{S} \dots$ Impulsdichte
 $w \dots$ Energiedichte

Bewegung von geladenen Teilchen

$$m_0 \frac{d^2 x^\mu}{dt^2} = F^\mu \quad \text{Viererkraft} \quad dt = \gamma dt \quad (\text{Eigenzeit})$$

$$F^\mu = (q \vec{K}, \frac{q}{c} \vec{R} \cdot \vec{v})$$

$$\text{mit } \vec{K} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$$

$$\Rightarrow F^\mu = q F^{\mu\nu} u_\nu \quad (\text{Vierer-}) \text{Lorentzkraft}$$

$$\text{mit } u^\mu = \frac{dx^\mu}{dt} \quad (\text{Vierergeschwindigkeit}) \Rightarrow u^\mu = (\gamma \vec{v}, \gamma c)$$

$$m_0 u^\mu = p^\mu \quad (\text{Viererimpuls})$$

Bemerkung: •) im lokalen Ruhesystem des Teilchens gilt: $F^\mu = q F^{\mu\nu} u_\nu = (q \vec{E}, 0)!!$

•) Sei $m := q m_0$ (nicht invariant)

$$\Rightarrow \frac{d}{dt}(m \vec{v}) = \vec{K} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$$

$$\text{und } \frac{d}{dt}(mc^2) = \vec{K} \cdot \vec{v} = q \vec{v} \cdot \vec{E}$$

$$\Rightarrow E = mc^2 = m_0 c^2 + T$$

$$\cdot) p^\mu = (\vec{p}, c^{-1} E) \text{ mit } \vec{p} = m \vec{v} = \gamma m_0 \vec{v}$$

$$\Rightarrow p^\mu p_\mu = -m_0 c^2 \quad (\text{auch: } p^\mu = \gamma k^\mu)$$

Variationsprinzip

Bewegung eines geladenen Testteilchens

$$\text{Wirkung} \quad W := \int \mathcal{L} dt = \int L dt \quad (\mathcal{L} \text{: lorentzinvariant})$$

$$\mathcal{L} := -m_0 c^2 + q A_\mu u^\mu \Rightarrow L = -\gamma m_0 c^2 + q \vec{v} \cdot \vec{A} - q \varphi$$

$$\delta W = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}_i} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x_i} = 0$$

Bemerkung: 1) $v \ll c \Rightarrow L = \frac{m_0}{2} v^2 + q \vec{v} \cdot \vec{A} - q\varphi$ wegen $m_0 \approx m$

2) bei einer Eichtransformation $A'_\mu = A_\mu + c_\mu \varphi$ ändert sich Wirkung nur um Konstante

Maxwell-Gleichungen

$$W = \int L dt = \frac{1}{c} \int L d^4x = \iiint L dx dy dz dt$$

L... Lagrange-Funktion

L... Lagrange-Dichte (invariant) $\Rightarrow W$ invariant

$$L := -\frac{1}{4\mu_0} F^{\alpha\beta} F_{\alpha\beta} + A_\mu j^\mu$$

$$\delta W = 0 \Rightarrow \frac{\partial L}{\partial A_\alpha} - \frac{\partial}{\partial \beta} \left(\frac{\partial L}{\partial (\partial_\beta A_\alpha)} \right) = 0$$

Bemerkung: 1) Eichinvarianz des Wirkungsprinzips \Leftrightarrow Kontinuitätsgleichungen

$$\cdot) F^{\alpha\beta} F_{\alpha\beta} = 2(\vec{B}^2 - c^{-2} \vec{E}^2)$$

$$\hookrightarrow \partial_\beta F^{\alpha\beta} = \mu_0 j^\alpha \quad (\text{Maxwell-Gleichung folgen aus dem Prinzip})$$