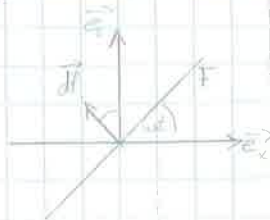
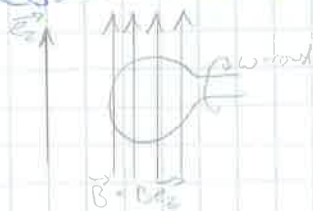


# Aufgabe 24: Leiterschleife (Fläche $F$ , Widerstand $R$ , Selbstindukt., $L$ )



$$d\vec{F} = \cos(\omega t) \vec{e}_2 - \sin(\omega t) \vec{e}_1$$

$$R I(t) = U(t) = U_B(t) + U_S(t)$$

$$U_B(t) = - \frac{d}{dt} \int \vec{B} \cdot d\vec{F} = - \frac{d}{dt} (B F \cos \omega t)$$

$$U_B(t) = \omega B F \sin(\omega t)$$

$$U_S(t) = - L \dot{I}$$

$$\Rightarrow \dot{I} + \frac{R}{L} I = \frac{B F \omega}{L} \sin(\omega t) = f(t)$$

$$\text{hom. Gl.: } \dot{I} + \frac{R}{L} I = 0$$

$$\Rightarrow \frac{dI}{dt} = - \frac{R}{L} I \Rightarrow \ln I = - \frac{R}{L} t + \tilde{C}$$

$$\Rightarrow I_h(t) = C e^{-\frac{R}{L} t}$$

$$\text{Ansatz für die inhomog. Gl.: } I(t) = C(t) e^{-\frac{R}{L} t}$$

(Variation der Konstanten)

$$\dot{I} = \dot{C} e^{-\frac{R}{L} t} - C \frac{R}{L} e^{-\frac{R}{L} t}$$

$$\dot{I} + \frac{R}{L} I = \dot{C} e^{-\frac{R}{L} t} = f(t)$$

$$\Rightarrow \dot{C} = f(t) e^{\frac{R}{L} t}$$

$$\Rightarrow C(t) = \frac{B F \omega}{L} \int \sin(\omega t) e^{\frac{R}{L} t} dt$$

$$\Rightarrow C(t) = \frac{B F \omega}{L} \frac{R \sin(\omega t) - \omega \cos(\omega t)}{\omega^2 + (\frac{R}{L})^2} e^{\frac{R}{L} t} + D$$

$$\Rightarrow I(t) = D e^{-\frac{R}{L} t} + \frac{B F \omega}{\omega^2 L + R^2} (R \sin(\omega t) - \omega L \cos(\omega t))$$

$$\text{Falls } I(0) = 0$$

$$0 = D + \frac{B F \omega}{\omega^2 L + R^2} (-\omega L)$$

$$\Rightarrow D = \frac{B F \omega^2 L}{\omega^2 L + R^2}$$

## Aufgabe 25:



$$(r, \varphi, z)$$

$$\vec{B} = (0, 0, g_z(r, t))$$

max: stationäre Maxwell-Gln.

$$\text{rot } \vec{H} = \vec{J}, \text{rot } \vec{E} = -\vec{B}$$

$$\vec{J} = \sigma \vec{E} \quad \vec{B} = \mu_0 \vec{H}$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{rot rot } \vec{A} = -\mu_0 \sigma \vec{J} \\ \text{rot rot } \vec{A} = -\mu_0 \sigma (\text{rot } \vec{H}) = -\mu_0 \sigma \vec{B} \end{array} \right\}$$

$$\frac{1}{r} \text{rot rot } \vec{A} = -\vec{B} = -\mu_0 \vec{H}$$

$$\text{rot rot } \vec{A} = -\mu_0 \sigma (\text{rot } \vec{H}) = -\mu_0 \sigma \vec{B}$$

(rot H)

$$\text{Ansatz: } g_z(r, t) = \text{Re}(a(r) e^{-i\omega t})$$

$$\Rightarrow \frac{1}{r} \frac{d}{dr} r \frac{da}{dr} = -i\omega \mu_0 \sigma a$$

$$x := \sqrt{i\omega \mu_0 \sigma} r$$

$$\Rightarrow a'' + \frac{a'}{x} + a = 0$$

$$\text{Besselsche Dgl: } a'' + \frac{a'}{x} + (1 - \frac{n^2}{x^2}) a = 0 \quad (n=0)$$

(a endlich bei  $r=0 \rightarrow B=0$ )

$J_0$  Besselfkt  
 $N_0$  Neumannsche Fkt

also:  $\vec{B} = g_z \vec{e}_z$  mit  $g_z = \text{Re} [A J_0(\sqrt{i\omega\mu_0\sigma} r) e^{-i\omega t}]$

$\chi(t) = \int_0^{r_0} g_z 2\pi r dr = \text{Re} [J_0 e^{-i\omega t}]$

$\Rightarrow A = \frac{\chi_0}{2\pi \int_0^{r_0} J_0(\sqrt{i\omega\mu_0\sigma} r) r dr}$

o.B.d.4.  $J_0$  reell  $\Rightarrow \chi(t) = \chi_0 \cos \omega t$

außen  $\vec{H} = H_\phi \vec{e}_\phi$ ,  $\vec{B} = \mu_0 \vec{H}$   
 $H_\phi = H_\phi(r, t)$

$\chi(t) = \int \vec{g} d\vec{r} = \int \text{rot } \vec{H} d\vec{r} = \oint \vec{H} d\vec{r} = H_\phi 2\pi r$

$\Rightarrow H_\phi(r) = \frac{\chi(t)}{2\pi r} = \frac{\chi_0 \cos(\omega t)}{2\pi r}$

$\vec{E} = E_z \vec{e}_z$ ,  $\text{rot } \vec{E} = -\dot{\vec{B}}$ ,  $E_z = E_z(r, t)$

$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial E_z}{\partial r} \vec{e}_\phi = \frac{\mu_0 J_0 \sin(\omega t)}{2\pi r} \vec{e}_\phi$

$\Rightarrow E_z = \frac{\mu_0 J_0}{2\pi} \ln \frac{r}{r_0} \sin(\omega t) + \text{Re}(C e^{-i\omega t})$

Bestimmung von C am Rand bei  $r=r_0$

$E_z = \frac{1}{\sigma} g_z = \frac{1}{\sigma} \text{Re} [A J_0(\sqrt{i\omega\mu_0\sigma} r_0) e^{-i\omega t}]$

$\Rightarrow C = \frac{J_0 J_0(\sqrt{i\omega\mu_0\sigma} r_0)}{2\pi\sigma \int_0^{r_0} J_0(\sqrt{i\omega\mu_0\sigma} r) r dr}$

## Aufgabe 26

$W_{\text{magn}} = \frac{1}{2} \int \vec{H} \cdot \vec{B} d^3\vec{r} = \frac{1}{2\mu_0} \int \vec{B}^2 d^3\vec{r}$

$\frac{\partial}{\partial t} W_{\text{magn}} = \frac{1}{2\mu_0} \frac{\partial}{\partial t} \int \vec{B}^2 d^3\vec{r} = \frac{1}{2\mu_0} \int 2\vec{B} \cdot \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} d^3\vec{r} = -\frac{1}{\mu_0} \int \text{rot } \vec{E} \cdot \vec{B} d^3\vec{r}$

Vektoridentität:  $\text{div}(\vec{F} \times \vec{G}) = \vec{F} \cdot \text{rot } \vec{G} - \vec{G} \cdot \text{rot } \vec{F}$

$= \frac{1}{\mu_0} \int (\text{div}(\vec{B} \times \vec{E}) - \vec{E} \cdot \text{rot } \vec{B}) d^3\vec{r} = -\frac{1}{\mu_0} \int \vec{E} \cdot \text{rot } \vec{B} d^3\vec{r}$

Gaußscher Satz über  
 die Oberflächen  $\rightarrow 0$

$= -\frac{1}{\mu_0} \mu_0 \int \vec{E} \cdot \text{rot } \vec{H} d^3\vec{r} = -\int \vec{E} \cdot \vec{J} d^3\vec{r} = \underbrace{-\frac{1}{\sigma} \int \vec{J}^2 d^3\vec{r}}_{>0}$

$\rightarrow$  negative Energieänderung  $\Rightarrow$  Energieabnahme der magn. Energie

$\Rightarrow \vec{B}$  nimmt ab (&  $\vec{H}$ )  $\Rightarrow \vec{J}$  nimmt ab:  $\vec{J} \rightarrow 0$  für  $t \rightarrow \infty$

05.02.15

## Aufgabe 28

b)  $\chi_e = \frac{\omega_p^2}{\omega_0^2 - \omega^2 + i\gamma\omega}$  ( $\omega_0, \omega_p, \gamma > 0$ )

Nullstellen des Nenners (Polstellen von  $\chi_e$ ):  $\omega_{\pm} = \frac{1}{2} (-\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - 4\omega_0^2})$   
 liegen in der komplexen Ebene

$$\chi_z = \frac{-\omega_p^2}{(\omega - \omega_+)(\omega - \omega_-)} = \frac{-\omega_p^2}{\omega_+ - \omega_-} \left( \frac{1}{\omega - \omega_+} - \frac{1}{\omega - \omega_-} \right)$$

$$G(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \chi_e(\omega) e^{-i\omega\tau} d\omega \quad (\tau \text{ reell})$$

$$\omega = \omega_R + i\omega_I \quad (R \text{ Realteil, } I \text{ Imaginärteil})$$

$$i\omega\tau = -i\tau(\omega_R + i\omega_I) = \tau\omega_I - i\tau\omega_R$$

$$\textcircled{1} \tau > 0: e^{-i\omega\tau} = e^{\tau\omega_I - i\tau\omega_R} \xrightarrow{\omega_I \rightarrow \infty} 0$$

falls  $\omega_I = \text{Im}(\omega) < 0$  ( $\tau\omega_I < 0$ )

$$\textcircled{2} \tau < 0: e^{-i\omega\tau} = e^{\tau\omega_I - i\tau\omega_R} \xrightarrow{\omega_I \rightarrow \infty} 0$$

falls  $\omega_I = \text{Im}(\omega) > 0$

zu  $\textcircled{1}$ :  $G(\tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \chi_e(\omega) e^{-i\omega\tau} d\omega$

Residuen  $= -\frac{2\pi i}{2\pi} \left( \frac{-\omega_p^2 e^{-i\omega_+ \tau}}{\omega_+ - \omega_-} + \frac{\omega_p^2 e^{-i\omega_- \tau}}{\omega_+ - \omega_-} \right) = \frac{i\omega_p^2}{\sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2}} \left( e^{-\frac{\tau}{2}(\gamma - i\sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2})} - e^{-\frac{\tau}{2}(\gamma + i\sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2})} \right)$

↙ Umlaufsin

$$= -\frac{i\omega_p^2 e^{-\frac{\tau\gamma}{2}}}{\sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2}} 2i \sin\left(\frac{\tau}{2} \sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2}\right)$$

$$= \frac{2\omega_p^2 e^{-\frac{\tau\gamma}{2}}}{\sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2}} \sin\left(\frac{\tau}{2} \sqrt{4\omega_0^2 - \gamma^2}\right)$$

Bem.:  $G(\tau)$  ist in jedem Fall reell (wegen  $\sin(ix) = i \sinh(x)$ ,  $i^2 = -1$  reelles Ergebnis)

zu  $\textcircled{2}$ :



$$\Delta G(\tau < 0) = 0$$

12.02.15