

Aufgabe 20: Vektorpotential

In der Vorlesung haben wir das Vektorpotential eines unendlich langen, zylindrischen Leiters mit Radius R , der mit konstanter Stromdichte $j = |\vec{j}| = const$ durchsetzt ist, berechnet und in Zylinderkoordinaten (r, φ, z) gefunden:

$$\vec{A}(\vec{r}) = A_z(r) \vec{e}_z = \begin{cases} -\frac{\mu_0}{4} \cdot j \cdot (r^2 - R^2) \vec{e}_z & ; r \leq R \\ -\frac{\mu_0}{2} j R^2 \ln\left(\frac{r}{R}\right) \vec{e}_z & ; r > R \end{cases} \quad \text{mit} \quad \vec{j}(\vec{r}) = \begin{cases} j \vec{e}_z & ; r \leq R \\ \vec{0} & ; r > R \end{cases}$$

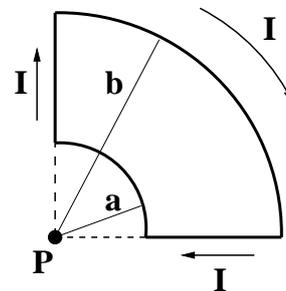
- (a) Berechnen Sie daraus mit $\vec{B} = \nabla \times \vec{A}$ das in der Vorlesung auf anderem Wege gefundene Magnetfeld.
- (b) Zeigen Sie dann, dass das Vektorpotential die Poisson-Gleichung $\Delta \vec{A} = -\mu_0 \vec{j}$ erfüllt.

Aufgabe 21: Biot-Savart

In der Vorlesung haben wir das Biot-Savart-Gesetz kennen gelernt, welches im Falle eines (in sich geschlossenen) Linienstroms I

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

lautet.



- (a) Bestimmen Sie damit für die abgebildete vom Strom I durchflossene geschlossene Viertelkreis-Leiterkonfiguration das Magnetfeld im Punkt P.
- (b) Was ergibt sich in den Grenzfällen $b \rightarrow a$ und $b \rightarrow \infty$, und wie können diese Ergebnisse anschaulich verstanden werden?

Aufgabe 22: Elektrodynamische Potentiale

In der Vorlesung wurden das skalare Potential Φ und das Vektorpotential \vec{A} der Elektrodynamik eingeführt als

$$\begin{aligned}\vec{B} &= \nabla \times \vec{A} \\ \vec{E} &= -\nabla\phi - \frac{\partial}{\partial t}\vec{A}.\end{aligned}$$

Die Potentiale selbst stellen keine physikalische Größen, sondern einzig Hilfsfunktionen zur Bestimmung der physikalischen Größen \vec{B} und \vec{E} dar. Dadurch, dass \vec{E} und \vec{B} einzig durch die Ableitung der Potentiale festgelegt sind, ergeben sich Freiheiten für die Potentiale:

Zeigen Sie, dass man die Potentiale Φ und \vec{A} wie folgt formulieren kann:

$$\begin{aligned}\Phi(\vec{r}, t) &= \Phi_0(\vec{r}, t) - \frac{\partial\lambda(\vec{r}, t)}{\partial t} \\ \vec{A}(\vec{r}, t) &= \vec{A}_0(\vec{r}, t) + \nabla\lambda(\vec{r}, t)\end{aligned}$$

und dass \vec{B} und \vec{E} unabhängig von der Wahl von $\lambda(\vec{r}, t)$ sind.