

Abgabe: Mo., 20.06.2022 bis 12:00 Uhr in Stud.IP

Übungsblätter gibt es unter <https://1nk.tu-bs.de/h0Z6Hb>.

Aufgaben mit Δ müssen von Studierenden im Lehramt nicht bearbeitet werden.

29. **Wissensfragen (3 Punkte)**

- (a) Zeichnen Sie die elektrischen Feldlinien und die Äquipotentiallinien eines Dipols und eines Quadrupols.
(b) Was ist die Nahzone einer Multipolentwicklung?

30. **Elektromagnetisches Feld einer bewegten Punktladung (14 Punkte)**

Berechnen Sie das Feld einer mit konstanter Geschwindigkeit bewegten Punktladung.

- (a) Bestimmen Sie das Vierer-Potential $A^{\mu'}$ der Punktladung in ihrem Ruhesystem Σ' . Geben Sie das Vierer-Potential aus Sicht eines Inertialsystems Σ an, in dem die Punktladung sich mit Geschwindigkeit $\vec{v} = v_0 \vec{e}_1$ bewegt. Welche Felder \vec{E} und \vec{B} beobachtet man in Σ ? Bestimmen Sie die Äquipotentialflächen $\varphi(\vec{r}) = \text{const}$ und skizzieren Sie diese sowie die Feldlinien von \vec{E} .

- Δ (b) Aus der Vorlesung sind die Liénard-Wiechert-Potentiale bekannt. Berechnen Sie \vec{E} und \vec{B} für den Fall einer Punktladung, die sich mit konstantem $\vec{v} = v_0 \vec{e}_1$ bewegt. Leiten Sie dazu die folgende Form der Liénard-Wiechert-Potentiale ab:

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{q}{c} \frac{\vec{v}(\tau)}{[|\vec{r} - \vec{r}(\tau)| - (1/c)\vec{v}(\tau) \cdot (\vec{r} - \vec{r}(\tau))]} \Big|_{\tau=t_{\text{ret}}} \quad (1)$$

$$\varphi(\vec{r}, t) = \frac{q}{[|\vec{r} - \vec{r}(\tau)| - (1/c)\vec{v}(\tau) \cdot (\vec{r} - \vec{r}(\tau))]} \Big|_{\tau=t_{\text{ret}}} \quad (2)$$

$\vec{r}(t)$ ist die Bahnkurve der Punktladung, $\vec{v}(t)$ ihre Geschwindigkeit und \vec{r} ist der Beobachtungspunkt in Σ .

Beachten Sie beim Differenzieren, dass die Gleichung $t_{\text{ret}} = t - |\vec{r} - \vec{r}(t_{\text{ret}})|/c$ eine implizite Definition der retardierten Zeit darstellt.

Hinweise:

- i. Es ist hilfreich, die Abkürzungen

$$\vec{R} = \vec{r} - \vec{r}(t_{\text{ret}}), \quad R = |\vec{R}|, \quad v_R = \frac{\vec{v}(t_{\text{ret}}) \cdot \vec{R}}{R} \quad (3)$$

einzuführen und zunächst die Ausdrücke $\partial t_{\text{ret}}/\partial t$, ∇t_{ret} , ∇R , ∇v_R usw. zu bestimmen, ohne dabei die retardierte Zeit zu eliminieren.

- ii. Stellen Sie damit zunächst \vec{E} in Abhängigkeit von \vec{R} und v_R dar.

- Δ (c) Formen Sie \vec{E} solange um, bis Sie für \vec{E} Ihr Ergebnis aus (a) erhalten.

Hinweis: Um mit (a) vergleichen zu können, muss die retardierte Zeit aus \vec{E} eliminiert werden. Zeigen Sie dazu:

$$\vec{r} - \vec{v}t = \vec{R} - R \frac{\vec{v}}{c} \quad \text{und} \quad R^2(1 - v_R/c)^2 = (\vec{r} - \vec{v}t)^2 - [(\vec{v}/c) \times (\vec{r} - \vec{v}t)]^2 \quad (4)$$

31. **Drehmoment auf einen Dipol (3 Punkte)**

Berechnen Sie das Drehmoment auf einen reinen Dipol \vec{p} in einem externen Feld \vec{E} .

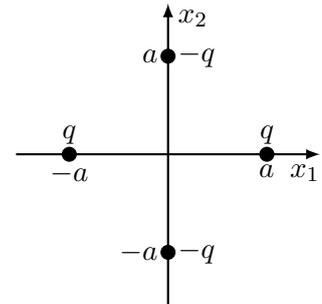
Hinweis: Verfahren Sie analog zur Berechnung der Kraft auf einen Dipol im externen \vec{E} -Feld.

32. **Multipolentwicklung (10 Punkte)**

Berechnen Sie das Monopol-, Dipol- und Quadrupolmoment der folgenden Ladungsverteilungen bezüglich des Koordinatenursprungs:

- (a) Vier Punktladungen q und $-q$ wie rechts in der Skizze dargestellt.
- (b) Homogen geladene Kugelschale mit Radius R , deren Mittelpunkt im Ursprung liegt.
- (c) Zylinder mit Radius R und Länge L , sowie mit folgender Raumladungsdichte:

$$\rho(\vec{r}) = \begin{cases} c x_3^n & \text{für } -L/2 \leq x_3 \leq L/2 \text{ und } x_1^2 + x_2^2 \leq R^2 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \quad (5)$$



mit $c = \text{const}$ und $n \in \mathbb{N}$.

Geben Sie außerdem jeweils die Beiträge der einzelnen Momente zum Potential $\varphi(\vec{r})$ an.