

Übung zu

Grundgebiete der Elektrotechnik III

Lehrstuhl für Allgemeine Elektrotechnik und Datenverarbeitungssysteme
Univ.-Prof. Dr.-Ing. T. Noll

WS 09/10 - Blatt 1

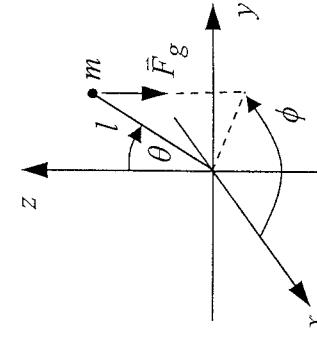
Aufgabe 1

- Geben Sie das in Zylinderkoordinaten $\vec{r}(\rho, \phi, z)$ vorliegende Vektorfeld $\vec{B}_1(\vec{r}) = \frac{1}{\rho} \cdot \vec{e}_\phi$ in kartesischen Koordinaten an.
- Geben Sie das in Kugelkoordinaten $\vec{r}(r, \theta, \phi)$ vorliegende Vektorfeld $\vec{B}_2(\vec{r}) = \frac{1}{r} \cdot \vec{e}_r$ in kartesischen Koordinaten an.
- Geben Sie das Vektorfeld $\vec{B}_3(\vec{r}_A) = \frac{1}{r_{AQ}} \cdot \vec{e}_{r_{AQ}}$ für $\vec{r}_Q = a \cdot \vec{e}_y$ in kartesischen Koordinaten (x_A, y_A, z_A) an.

$$\text{für } \vec{r}_Q = a \cdot \vec{e}_y \quad \text{in} \quad r_{AQ}$$

Aufgabe 2

Ein starrer, masseloser Stab der Länge l trägt an einem Ende die Masse m . Das andere Ende ist drehbar im Koordinatenursprung gelagert. Auf die Masse m wirkt die Gewichtskraft $\vec{F}_g = -m \cdot g \cdot \vec{e}_z$.



Berechnen Sie die Zugkraft auf den Stab $F_l = \vec{F}_g \cdot \frac{\vec{l}}{l}$ und das Drehmoment im Ursprung $\vec{L} = \vec{l} \times \vec{F}_g$.

HINWEIS: Der Hebelarm ist $\vec{l} = l \cdot \vec{e}_r$.

Aufgabe 3

Eine Kugel mit dem Radius R trägt auf der Oberfläche die Flächeladungsdichte $\sigma_e(\theta) = \sigma_{e0} \cdot \cos \theta$.

Das Innere der Kugel ($r < R$) ist ladungsfrei.

- Welche Ladung Q_1 trägt die obere Hälfte der Kugel ($0 \leq \theta \leq \pi/2$)?
- Verwenden Sie bei der Integration die Substitution $u = \sin \theta$.

b) Wie groß ist die Gesamtladung der Kugel?

Anstelle der Flächeladung hat die Kugel nun die Raumladung

$$\rho_e(r) = \rho_{e0} \cdot r/R.$$

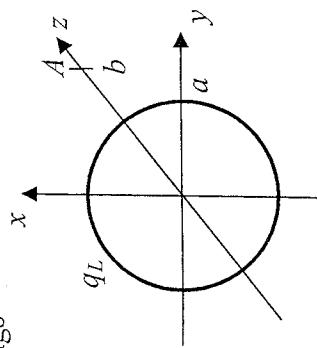
c) Wie groß ist jetzt die Gesamtladung der Kugel?

HINWEIS: Der Mittelpunkt der Kugel liegt im Koordinatenursprung.

Aufgabe 4

Eine kreisförmige Linienladung mit dem Ladungsbelag $q_L \neq f(\vec{r})$ und dem Radius a liegt in der $x-y$ -Ebene. Im gesamten Raum gilt $\varepsilon = \varepsilon_0$.

- a) Welches Koordinatensystem ist hier zweckmäßig? Formulieren Sie den Vektor von einem infinitesimalen Ladungselement dQ zu einem Aufpunkt $A(0,0,b)$ auf der z -Achse.



b) Geben Sie das elektrostatische Feld $\vec{E}(0,0,b)$ der Linienladung an.

- c) Welches elektrostatische Feld $\vec{E}(0,0,b)$ ergibt sich näherungsweise für $b \gg a$ (im Fernfeld)?

- c) Wie groß ist $\vec{E}(0,0,b)$? Was ergibt sich für das Fernfeld ($b \gg a$) auf der z -Achse?

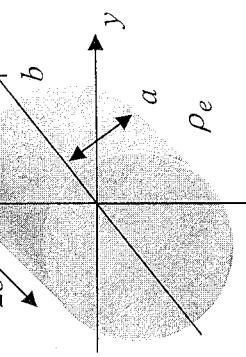
$$\text{HINWEISE: } \int x \cdot (x^2 + A^2)^{-3/2} dx = -(x^2 + A^2)^{-1/2},$$

$$\frac{1}{\sqrt{1+x}} \approx 1 - \frac{1}{2}x \quad \text{für } |x| < < 1$$

Aufgabe 6

Ein Zylinder mit der homogenen Raumladungsdichte ρ_e hat den Radius a und die Länge $2c$ in z -Richtung. Sein Mittelpunkt liegt im Ursprung des Koordinatensystems. Mithilfe des Ergebnisses aus Aufgabe 5 soll das auf der z -Achse im Punkt $A(0,0,b)$ erzeugte elektrostatische Feld für $b > c$ berechnet werden (s. Abb.).

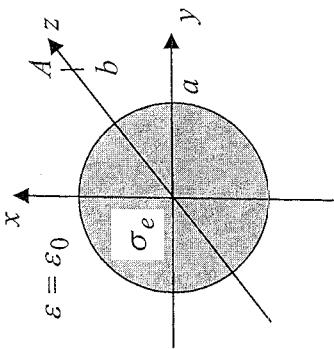
- a) Welche Flächenladungsdichte $d\sigma_e$ hat ein näherungsweise als Kreisfläche betrachterter Teilzylinder mit dem Radius a und der infinitesimalen Länge dz ? Geben Sie die von einem solchen Teilzylinder mit dem Mittelpunkt $(0,0,z)$ im Punkt $A(0,0,b)$ erzeugte Feldstärke $d\vec{E}$ an.
- b) Berechnen Sie nun $\vec{E}(0,0,b)$ durch Integration über $d\vec{E}$ im Intervall $-c \leq z \leq c$.



Aufgabe 5

Eine kreisförmige Scheibe mit dem Radius a und der Flächenladungsdichte σ_e befindet sich in der $x-y$ -Ebene. Ihr Mittelpunkt liegt im Ursprung des Koordinatensystems (vgl. Abb.).

- a) Formulieren Sie dQ , \vec{r}_{AQ} und die Integrationsgrenzen zur Bestimmung von \vec{E} im Aufpunkt $A(0,0,b)$ für $b > 0$.
- b) Welche Teilintegration ist aus Symmetriegründen trivial? Wie lässt sich das Integral mit dem Ergebnis aus Aufgabe 4 formulieren?



Hinweis: Zusatzveranstaltung

"Mathematische Methoden" findet
noch nicht übermorgen (Mi. 28.10.)
statt!

Freiwillige HA: Abgabe bis Di. Mittag 3.11.09
vom aktuellen Blatt: Aufg. 6
im freien Holzboxen gegenüber
Seminarraum (213)

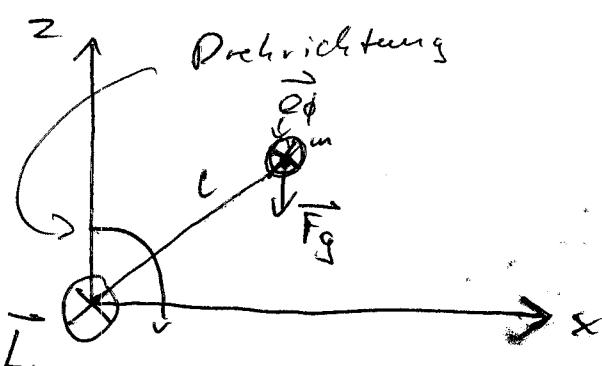
Fortsetzung Aufg. 2)

$$\vec{L} = (\cancel{l} \cdot \vec{e}_r) \times (-m \cdot g \cdot \cos(\theta) \cdot \vec{e}_r + m \cdot g \cdot \sin(\theta) \vec{e}_\theta) \\ = (-l \cdot m \cdot g \cdot \cos(\theta)) \cdot \underbrace{(\vec{e}_r \times \vec{e}_r)}_{=0}$$

$$+ (l \cdot m \cdot g \cdot \sin(\theta)) \cdot \underbrace{(\vec{e}_r \times \vec{e}_\theta)}_{\vec{e}_\phi}$$

am Ort der Masse

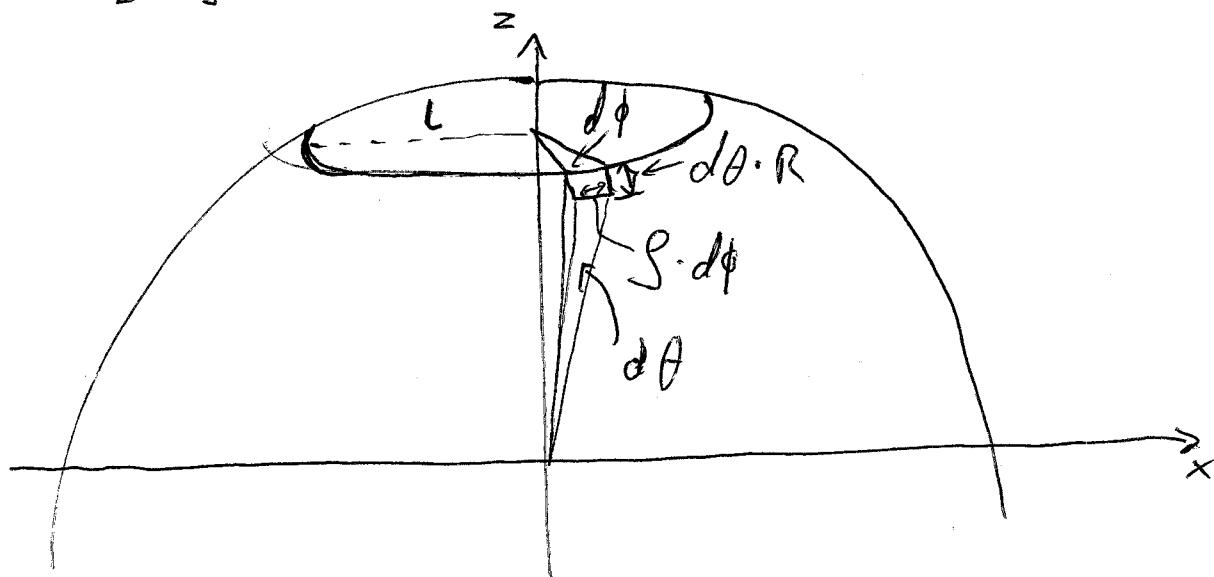
$$\Rightarrow \vec{L} = (-m \cdot g \cdot \sin(\theta)) \cdot \vec{e}_\phi$$



Anmerkung: Die Richtung von \vec{L} und der Drehsturz sind im Rechtschraubensinn miteinander verknüpft.

Aufg 3.)

$$[\sigma_e] = 1 \frac{A_s}{m^2}$$



$$dA = \underbrace{R \cdot \sin(\theta) \cdot d\phi}_{S} \cdot R \cdot d\theta$$

$$dQ = \sigma_e(\theta) \cdot dA$$

$$\underline{\text{a.)}} \quad Q_1 = \int_{\theta=0}^{\pi/2} \int_{\phi=0}^{2\pi} dQ(\theta, \phi)$$

$$Q_1 = \int_{\theta=0}^{\pi/2} \int_{\phi=0}^{2\pi} r^2 \cdot \sin(\theta) \cdot \sigma_{e0} \cdot d\theta \cdot d\phi \cdot \cos(\theta)$$

$$Q_1 = R^2 \cdot \sigma_{e0} \cdot 2\pi \cdot \int_{\theta=0}^{\pi/2} \sin(\theta) \cdot \cos(\theta) \cdot d\theta$$

Substitution $u = \sin(\theta)$

$$\frac{du}{d\theta} = \cos(\theta)$$

$$\rightarrow du = d\theta \cdot \cos(\theta)$$

Grenzen: $\theta = 0 \rightarrow u = 0$

$$\theta = \frac{\pi}{2} \rightarrow u = 1$$

$$Q_1 = R^2 \cdot \sigma_{e_0} \cdot 2\pi \cdot \int_{u=0}^{u=1} u \cdot du = R^2 \cdot \sigma_{e_0} \cdot \pi$$

$= \frac{1}{2}$

b.) $Q_{\text{ges}} = Q_1 + Q_2$ untere Hälfte

Bereich $\frac{\pi}{2} < \theta \leq \pi$

Grenzen: $\theta = \frac{\pi}{2} \rightarrow u = 1$

$$\theta = \pi \rightarrow u = 0$$

$$Q_2 = R^2 \sigma_{e_0} \cdot 2\pi \cdot \int_{u=1}^0 u \cdot du$$

$= -\frac{1}{2}$

$$Q_2 = -Q_1 \Rightarrow \underline{\underline{Q_{\text{ges}} = 0}}$$

c.) Jetzt in homogene Raumladung

$$\rho_e = f(r)$$

$$Q_{\text{ges}} = \int_{r=0}^R \int_{\theta=0}^{\pi} \int_{\phi=0}^{2\pi} \rho_e(r) \cdot dV$$

$$dV = d\theta \cdot dr$$

$$Q_{geg} = \frac{\rho_{eo}}{R} \cdot \underbrace{\int_{r=0}^R r^3 \cdot dr}_{\frac{1}{4} R^4} \underbrace{\int_{\theta=0}^{\pi} \sin(\theta) d\theta}_{[-\cos(\theta)]_{\theta=0}^{\pi}} \underbrace{\int_{\phi=0}^{2\pi} d\phi}_{2\pi}$$

$$Q_{geg} = \frac{\rho_{eo}}{R} \cdot \frac{1}{4} R^4 \cdot R \cdot 2\pi = \rho_{eo} \cdot \pi \cdot R^3$$

Aufg. 4.1

$$q_L = \text{const.} \quad [q_L] = \frac{As}{m}$$

$$\epsilon = \epsilon_0$$

an Ort der Ladung, wo man die Kraft der auf die Ladung, bzw. das lokale E-Feld interessiert

a) Der Vektor liegt der Achse auf der z-Achse

→ Ausdruckung ist rotationsymmetrisch zur z-Achse

Gesucht: \vec{r}_{AQ}

(sinnvoll: Zylinderkoordinaten)

Aufpunktvektor: $\vec{r}_A = b \cdot \vec{e}_z$

Quellpunktvektor: $\vec{r}_Q = a \cdot \underbrace{\vec{e}_\phi}_{= f(\phi_0)}$

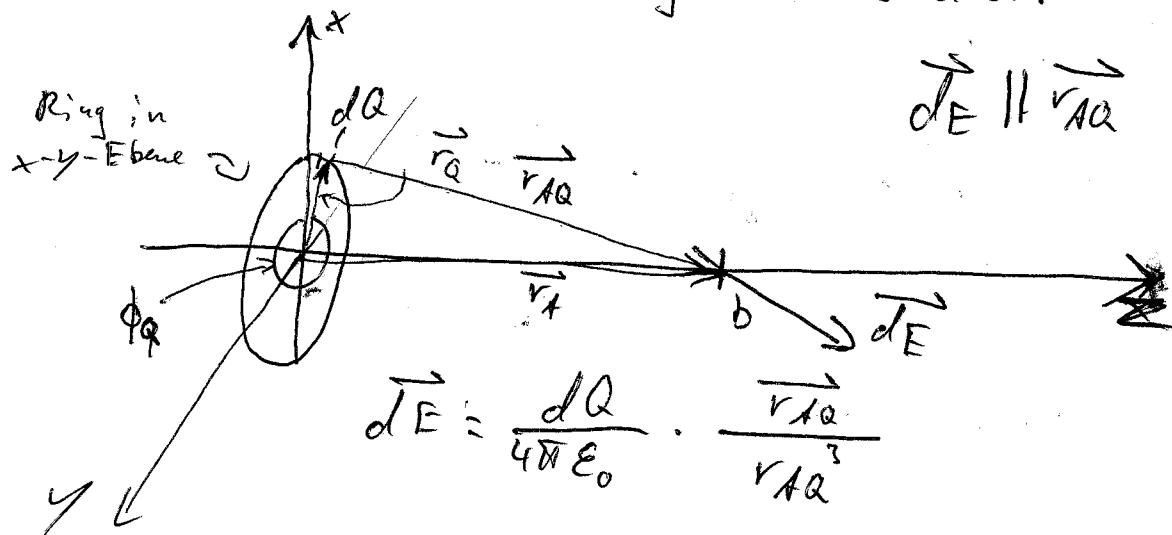
$$S_Q = a$$

$$z_Q = 0$$

$$\phi_Q = [0, 2\pi[$$

$$\vec{r}_{AQ} = \vec{r}_A - \vec{r}_Q = b \cdot \vec{e}_z - a \cdot \vec{e}_g(\phi_Q)$$

b.) Betrachte zunächst den Feldstärkebeitrag eines kleinen Ladungselementes dQ .



$$r_{AQ} = |\vec{r}_{AQ}| = |b \cdot \vec{e}_z - a \cdot \vec{e}_g(\phi_Q)|$$

wegen $\vec{e}_z \perp \vec{e}_g$:

$$r_{AQ} = \sqrt{b^2 + a^2}$$

$$d\vec{E} = \frac{dQ}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{b \cdot \vec{e}_z - a \cdot \vec{e}_g(\phi_Q)}{\sqrt{b^2 + a^2}^3}$$

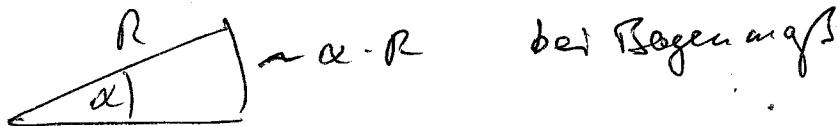
Aus der Rotationssymmetrie der Anordnung folgt: $\vec{E}(r_A) = \vec{E}(0, 0, b)$
 $= E_z(0, 0, b) \vec{e}_z$

$$E_z(0,0,b) = \int dE_z(0,0,b)$$

Linien-
Ladung

$$dE_z = \frac{dQ}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{b}{\sqrt{b^2+a^2}^3}$$

hier ist $dQ = q_L \cdot \underbrace{ds}_{a \cdot d\phi_Q}$



$$E_z = \frac{q_L}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{b}{\sqrt{b^2+a^2}^3} \cdot \int_{\phi_Q=0}^{2\pi} a \cdot d\phi_Q$$

$a \cdot 2\pi$

$$\vec{E}(\vec{r}_A) = \vec{E}(0,0,b) = E_z \cdot \vec{e}_z$$

c.) Fernfeld: $b \gg a$

$$\vec{E}(0,0,b) = \frac{q_L \cdot a \cdot b}{2 \cdot \epsilon_0 \sqrt{b^2+a^2}^3} \approx \sqrt{b^2}^3 = b^3$$

a auf Dauer zu vernachlässigen

$$\vec{E}(0,0,b) \approx \frac{q_L \cdot a}{2 \epsilon_0 \cdot b^2} \cdot \vec{e}_z$$

Formulierung mit der Gesamtladung Q

des Kreisrings: $Q = 2\pi a q_L$

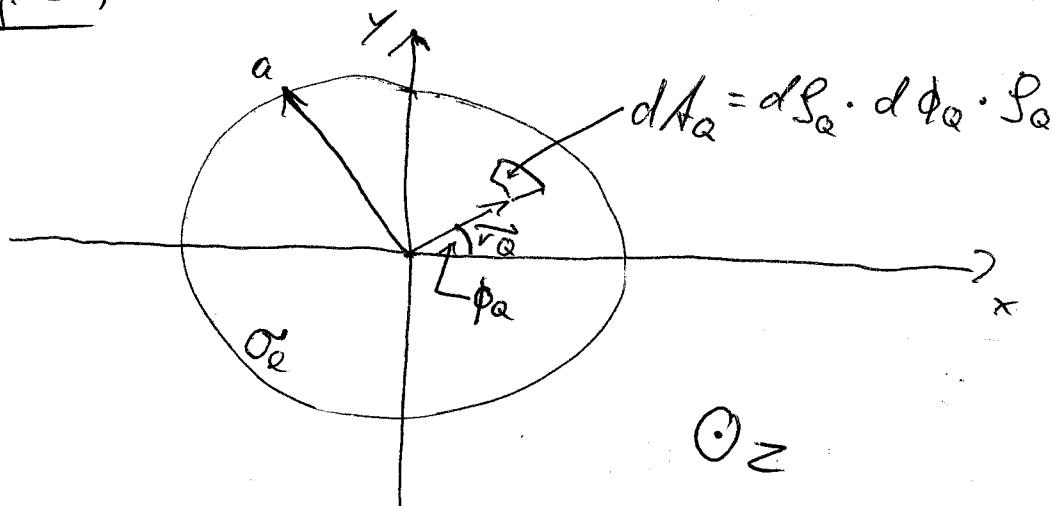
$$\vec{E}(\vec{r}_A) \approx \frac{q_L \cdot a \cdot 2\pi}{2 \epsilon_0 \cdot b^2 \cdot 2\pi} \cdot \vec{e}_z = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 \cdot b^2} \cdot \vec{e}_z$$

$(b > 0)$

Dies entspricht dem Feld einer Punktladung Q im Ursprung.

Aufg. 5.)

a)



$$dA_Q = dS_Q \cdot d\phi_Q \cdot S_Q$$

$\odot z$

$$dQ = \sigma_e \cdot dA_Q = \sigma_e \cdot dS_Q \cdot S_Q \cdot d\phi_Q$$

$$\vec{r}_Q = S_Q \cdot \vec{e}_g(\phi_Q)$$

$$\vec{r}_A = b \cdot \vec{e}_z$$

$$\vec{r}_{AQ} = \vec{r}_A - \vec{r}_Q = b \cdot \vec{e}_z - S_Q \cdot \vec{e}_g(\phi_Q)$$

Quellgebiet: $0 \leq S_Q \leq a$

$$0 \leq \phi_Q < 2\pi$$

$$z_Q = 0$$

b.) $\vec{E}(r_A) = \vec{E}(0,0,b) = \int_{S_Q=0}^a \int_{\phi_Q=0}^{2\pi} \underbrace{\frac{dQ}{4\pi\epsilon_0} \cdot \vec{r}_{AQ} \cdot \frac{1}{r_{AQ}^3}}_{d\vec{E}}$

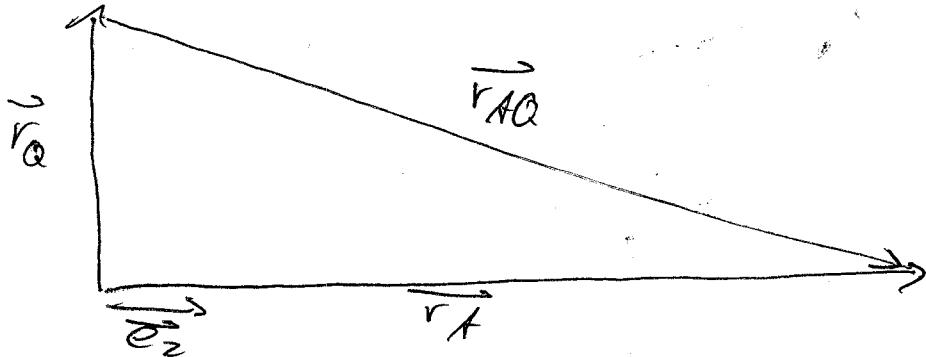
Aus Rotationssymmetrie folgt:

$$E(0,0,b) = E_z(0,0,b) \cdot \vec{e}_z \quad (\text{vgl. A4})$$

$$d\vec{E}_z(0,0,b) = d\vec{F}(0,0,b) \cdot \vec{e}_z$$

$$= \frac{\vec{r}_{AQ} \cdot \vec{e}_z}{r_{AQ}^3} \cdot \frac{\sigma_e \cdot S_Q \cdot d\phi_Q \cdot dS_Q}{4\pi \epsilon_0}$$

Dabei ist $\vec{r}_{AQ} \cdot \vec{e}_z = b$



$$|\vec{r}_A| = b = \vec{r}_{AQ} \cdot \vec{e}_z$$

$$|\vec{r}_{AQ}| = \sqrt{S_Q^2 + b^2}$$

$$r_{AQ}^3 = \sqrt{S_Q^2 + b^2}^3 = (S_Q^2 + b^2)^{3/2}$$