

Ferienkurs Elektrodynamik - SS 2008

1 Satz von Stokes

Verifizieren Sie den Satz von STOKES am Beispiel der Fläche A und des Vektorfeldes \mathbf{F} .

$$\mathbf{F} = \begin{pmatrix} x^3 + yz^2 \\ y^2 + xz^2 \\ xyz \end{pmatrix}, \quad A = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1 \wedge z \geq 0\}$$

Lösung

$$\nabla \times \mathbf{F} = \begin{pmatrix} xz - 2xz \\ 2yz - yz \\ z^2 - z^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -xz \\ yz \\ 0 \end{pmatrix}$$

Als nächstes das Integral über die Halbkugel

$$\begin{aligned} \int_A d\mathbf{A} \cdot \nabla \times \mathbf{F} &= \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\pi/2} d\theta \sin\theta \begin{pmatrix} \sin\theta \cos\phi \\ \sin\theta \sin\phi \\ \cos\theta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -\sin\theta \cos\phi \cos\theta \\ \sin\theta \sin\phi \cos\theta \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\pi/2} d\theta \sin\theta (-\sin^2\theta \cos^2\phi \cos\theta + \sin^2\theta \sin^2\phi \cos\theta) \\ &= \underbrace{\int_0^{2\pi} d\phi (\sin^2\phi - \cos^2\phi)}_{=0} \int_0^{\pi/2} d\theta \sin^3\theta \cos\theta \\ &= 0 \end{aligned}$$

Der Rand von A , über den man jetzt integrieren muss, ist ein Kreis in der x - y -Ebene mit Radius 1, den man folgendermaßen parametrisiert:

$$\mathbf{r}(\phi) = (\cos\phi, \sin\phi, 0) \implies d\mathbf{r} = d\phi (-\sin\phi, \cos\phi, 0)$$

Damit folgt (man beachte, dass $z = 0$):

$$\begin{aligned} \int_{\partial A} d\mathbf{r} \cdot \mathbf{F} &= \int_0^{2\pi} d\phi \begin{pmatrix} -\sin\phi \\ \cos\phi \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x^3 + yz^2 \\ y^2 + xz^2 \\ xyz \end{pmatrix} \\ &= \int_0^{2\pi} d\phi (-\sin\phi \cos^3\phi + \cos\phi \sin^2\phi) \\ &= 0 \end{aligned}$$

Den Wert der trigonometrischen Integrale erhält man am einfachsten aus Symmetriebetrachtungen. Nützlich ist dabei auch die Tatsache, dass man bei T-periodischen Funktionen, so man über eine ganze Periode integriert, den Integrationsbereich beliebig verschieben darf.

$$\int_0^T dx f(x) = \int_t^{T+t} dx f(x)$$

In unserem Fall für $T = 2\pi$ und $t = -\pi$ beispielsweise symmetrisch zum Ursprung.

2 Satz von Gauß

Verifizieren Sie den Satz von GAUSS am Beispiel des Volumens V und des Vektorfeldes \mathbf{F} .

$$\mathbf{F} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z^2 \end{pmatrix}, \quad V = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 \leq 1 \wedge z \geq 0\}$$

Lösung

Zunächst benötigt man die Divergenz von \mathbf{F} :

$$\nabla \cdot \mathbf{F} = 2 + 2z$$

Diese integriert man nun über die Halbkugel.

$$\begin{aligned} \int_V dV \nabla \cdot \mathbf{F} &= \int_0^1 dr r^2 \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\pi/2} d\theta \sin \theta (2 + 2z) \\ &= 2 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{4}{3} \pi + 2 \cdot 2\pi \cdot \frac{1}{4} \int_0^1 d \cos \theta \cos \theta \\ &= \frac{4}{3} \pi + \frac{1}{2} \pi \\ &= \frac{11}{6} \pi \end{aligned}$$

Da in der ganzen x - y -Ebene $d\mathbf{A} \perp \mathbf{F}$ gilt, verschwindet das Integral über den „Boden“ der Halbkugel. Bleibt noch die obere Hälfte S der Kugeloberfläche:

$$\begin{aligned} \int_S d\mathbf{A} \cdot \mathbf{F} &= \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\pi/2} d\theta \sin \theta \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \phi \\ \sin \theta \sin \phi \\ \cos \theta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \phi \\ \sin \theta \sin \phi \\ \cos^2 \theta \end{pmatrix} \\ &= \int_0^{2\pi} d\phi \int_0^{\pi/2} d\theta \sin \theta (\sin^2 \theta \cos^2 \phi + \sin^2 \theta \sin^2 \phi + \cos^3 \theta) \\ &= 2\pi \left[\underbrace{\int_0^{\pi/2} d\theta \sin^3 \theta}_{= 2/3} + \int_0^{\pi/2} d\theta \sin \theta \cos^3 \theta \right] \\ &= 2\pi \left[\frac{2}{3} + \underbrace{\int_0^1 d \cos \theta \cos^3 \theta}_{= 1/4} \right] \\ &= \frac{11}{6} \pi \end{aligned}$$

3 System von Differentialgleichungen

Lösen Sie die folgende Differentialgleichung unter Berücksichtigung der Randbedingungen. Welche Form hat die Kurve, die \mathbf{v} beschreibt?

$$\dot{\mathbf{v}} = \mathbf{v} \times \mathbf{F}, \quad \mathbf{v}(0) = \mathbf{v}_0, \quad \mathbf{F} = (0, 0, 1)$$

Lösung

$$\dot{\mathbf{v}} = \begin{pmatrix} \dot{v}_x \\ \dot{v}_y \\ \dot{v}_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{pmatrix}$$

Wie man sieht, bleibt v_z konstant. Es genügt also, nur die x - y -Ebene zu betrachten (Formal zerfällt die Matrix in eine direkte Summe).

$$\dot{\mathbf{v}} = \begin{pmatrix} \dot{v}_x \\ \dot{v}_y \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}}_{=: A} \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \end{pmatrix}$$

Die Lösung lautet daher:

$$\mathbf{v}(t) = e^{tA} \mathbf{v}_0 = e^{tS\Lambda S^{-1}} \mathbf{v}_0 = S e^{t\Lambda} S^{-1} \mathbf{v}_0 = S \operatorname{diag}(e^{\lambda_1 t}, e^{\lambda_2 t}) S^{-1} \mathbf{v}_0$$

Die Eigenwerte von A sind $\lambda_{1/2} = \mp i$, woraus unmittelbar die Eigenvektoren $\mathbf{v}_1 \propto (i, 1)$ und $\mathbf{v}_2 \propto (1, i)$ folgen. Damit erhält man die Transformationsmatrix S sowie ihre Inverse S^{-1} :

$$S = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} i & 1 \\ 1 & i \end{pmatrix}, \quad S^{-1} = S^\dagger = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -i & 1 \\ 1 & -i \end{pmatrix}$$

Der Ausdruck für $\mathbf{v}(t)$ lautet dann:

$$\begin{aligned} \mathbf{v}(t) &= S \operatorname{diag}(e^{-it}, e^{it}) S^{-1} \mathbf{v}_0 \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} i & 1 \\ 1 & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{-it} & 0 \\ 0 & e^{it} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -i & 1 \\ 1 & -i \end{pmatrix} \mathbf{v}_0 \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} i & 1 \\ 1 & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -i e^{-it} & e^{-it} \\ e^{it} & -i e^{it} \end{pmatrix} \mathbf{v}_0 \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} e^{-it} + e^{it} & i e^{-it} - i e^{it} \\ -i e^{-it} + i e^{it} & e^{-it} + e^{it} \end{pmatrix} \mathbf{v}_0 \\ &= \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix} \mathbf{v}_0 \end{aligned}$$

Der Vektor $\mathbf{v}(t)$ rotiert um die z -Achse und beschreibt damit einen Kreis. Interpretiert man ihn als Geschwindigkeitsvektor mit $v_z = \text{const.} \neq 0$, so beschreibt er die Geschwindigkeit eines Teilchens, das sich auf einer spiralförmigen Bahn in z -Richtung bewegt.

4 Partielle Differentialgleichung

Lösen Sie die folgende partielle Differentialgleichung unter Berücksichtigung der angegebenen Randbedingungen mithilfe eines Separationsansatzes.

$$\frac{\partial \Phi(x,t)}{\partial t} = \frac{\partial^2 \Phi(x,t)}{\partial x^2}, \quad \Phi(0,t) = \Phi(1,t) = 0, \quad \Phi(x,0) = \sin(\pi x)$$

Lösung

Der Separationsansatz

$$\Phi(x,t) = X(x)T(t)$$

führt auf

$$XT' = TX'' \iff \frac{T'}{T} = \frac{X''}{X}$$

Die linke Seite ist nur noch von t , die rechte nur noch von x abhängig. Das Gleichheitszeichen kann nur dann für alle x und t gültig sein, wenn beide Seiten der Gleichung konstant sind.

$$\frac{T'}{T} = \frac{X''}{X} = -k^2 \iff T' = -k^2 T, \quad X'' = -k^2 X$$

Die Lösung hat also folgende Struktur:

$$\Phi(x,t) = e^{-k^2 t} (A \sin kx + B \cos kx)$$

Einsetzen in die erste Randbedingung liefert:

$$\Phi(0,t) = 0 \iff B e^{-k^2 t} = 0 \iff B = 0$$

Daraus folgt, dass stets $A \neq 0$ gelten muss, da Φ sonst die triviale Lösung wäre.

$$\Phi(1,t) = 0 \iff A e^{-k^2 t} \sin k = 0 \iff k = n\pi, \quad n \in \mathbb{N}$$

Um den vollständigen Lösungsraum zu „erreichen“, muss ab jetzt also über alle n summiert werden ($A \rightarrow a_n$). Zu guter letzt noch die Startbedingung.

$$\Phi(x,0) = \sin \pi x \iff \sum_{n=0}^{\infty} a_n \sin n\pi x = \sin \pi x \iff a_n = \delta_{n,1}$$

Die Lösung lautet also:

$$\Phi(x,t) = e^{-\pi^2 t} \sin \pi x$$

5 Green-Funktion

Berechnen Sie mittels FOURIER-Transformation die GREEN-Funktion $G(\mathbf{x})$ des LAPLACE-Operators. Geben Sie damit die allgemeine Lösung der POISSON-Gleichung für eine Punktladung q , die sich am Ort \mathbf{x}_0 befindet, an.

$$\Delta \Phi(\mathbf{x}) = -\frac{\rho(\mathbf{x})}{\varepsilon_0}$$

Lösung

Die FOURIER-Integrale lauten:

$$f(\mathbf{k}) = \int d^3x e^{-i\mathbf{k}\cdot\mathbf{x}} f(\mathbf{x})$$

$$f(\mathbf{x}) = \int \frac{d^3k}{(2\pi)^3} e^{i\mathbf{k}\cdot\mathbf{x}} f(\mathbf{k})$$

Fouriertransformation der Bestimmungsgleichung liefert:

$$-\mathbf{k}^2 G(\mathbf{k}) = 1 \iff G(\mathbf{k}) = -\frac{1}{\mathbf{k}^2}$$

Die gesuchte Funktion $G(\mathbf{x})$ erhält man schließlich durch Rücktransformation

$$\begin{aligned} G(\mathbf{x}) &= \text{FT}^{-1} G(\mathbf{k}) \\ &= -\int \frac{d^3 k}{(2\pi)^3} \frac{e^{i\mathbf{k}\cdot\mathbf{x}}}{\mathbf{k}^2} \\ &= -\frac{1}{4\pi^2} \int_0^\infty dk \int_{-1}^1 d\cos\theta e^{ikx \cos\theta} \\ &= -\frac{1}{4\pi^2} \int_0^\infty dk \frac{1}{ikx} (e^{ikx} - e^{-ikx}) \\ &= -\frac{1}{2\pi^2} \frac{1}{x} \underbrace{\int_0^\infty dk \frac{\sin kx}{k}}_{=\pi/2 \cdot \text{sgn } x} \\ &= -\frac{1}{4\pi} \frac{1}{x} \end{aligned}$$

Um das Integral in der Zweiten Zeile ausführen zu können, wurde die Basis des \mathbf{k} -Raums so gewählt, dass $k_3 \parallel \mathbf{x}$ ist. Außerdem wurde für das θ -Integral der übliche „Kosinus-Trick“ verwendet.

Mit der Ladungsdichte

$$\rho(\mathbf{x}) = q \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$$

lautet die Inhomogenität der Gleichung

$$g(\mathbf{x}) = -\frac{q}{\varepsilon_0} \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0)$$

Faltung führt schließlich zur partikulären Lösung:

$$\begin{aligned} \Phi_{part}(\mathbf{x}) &= \int d^3 x' G(\mathbf{x} - \mathbf{x}') g(\mathbf{x}') \\ &= \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \int d^3 x' \frac{q}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}'\|} \delta(\mathbf{x}' - \mathbf{x}_0) \\ &= \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|} \end{aligned}$$

Da man im Unendlichen üblicherweise $\Phi \equiv 0$ wählt, gilt für die homogene Lösung $\Phi_{hom} \equiv 0$. Den homogenen Teil der Lösung kann man also mittels Randbedingungen „wegdiskutieren“ und man erhält:

$$\Phi(\mathbf{x}) = \Phi_{part}(\mathbf{x}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q}{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|}$$

Ferienkurs Elektrodynamik - SS 2008

zu 5: Fouriertransformierte der Definitionsgleichung

Wir berechnen die Fouriertransformierte der Definitionsgleichung

$$\Delta G(\mathbf{x}) = \delta(\mathbf{x}) \quad (1)$$

Zuerst die Fouriertransformierte der rechten Seite:

$$\int d^3x \delta(\mathbf{x}) e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} = e^{-i\mathbf{k}\mathbf{0}} = 1 \quad (2)$$

Jetzt die Fouriertransformierte der linken Seite:

wir verwenden zweimal partielle Integration und die Tatsache, dass wir über den gesamten Raum integrieren und im Unendlichen sowohl $\nabla G(\mathbf{x})$ als auch $G(\mathbf{x})$ verschwinden müssen. Damit verschwinden die Obeflächenterme aus der partiellen Integration.

$$\begin{aligned} \int d^3x e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} \Delta G(\mathbf{x}) &= \int d^3x e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} \nabla \cdot (\nabla G(\mathbf{x})) \\ &= \underbrace{e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} \nabla G(\mathbf{x}) \Big|_S}_{=0} - \int d^3x (-i\mathbf{k}) e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} \nabla G(\mathbf{x}) \\ &= \underbrace{i\mathbf{k} e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} G(\mathbf{x}) \Big|_S}_{=0} - i\mathbf{k} \int d^3x (-i\mathbf{k}) e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} G(\mathbf{x}) \\ &= -k^2 \int d^3x G(\mathbf{x}) e^{-i\mathbf{k}\mathbf{x}} \\ &= -k^2 G(\mathbf{k}) \end{aligned} \quad (3)$$

Damit ist die Fouriertransformierte der Definitionsgleichung der Greenfunktion:

$$-k^2 G(\mathbf{k}) = 1 \quad (4)$$