

Kapitel 1

Die Maxwellschen Feldgleichungen

Durchflutungsgesetz (Ampere 1826, Verschiebungsstrom)

$$\vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \quad (1.1)$$

Induktionsgesetz (Faraday, 1831)

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad (1.2)$$

\vec{H} = magn. Feldstärke

\vec{j} = Stromdichte („äußere Ströme“)

\vec{D} = elektr. Verschiebung

\vec{E} = elektr. Feldstärke

\vec{B} = magn. Induktion

Die beiden anderen Maxwell-Gleichungen (sog. Nebenbedingungen) können aus den ersten beiden Gleichungen abgeleitet werden, wenn man zusätzlich die Ladungserhaltung berücksichtigt:

Aus geschlossener Fläche fließender Strom = Aus eingeschlossenem Volumen abfließende Ladung pro Zeit

$$\oint_A \vec{j} \cdot d\vec{A} = - \int_V \frac{\partial \rho}{\partial t} dV \quad (1.3)$$

ρ bedeutet dabei die „äußere“ Ladungsdichte: Das betrachtete Volumen soll groß genug sein, so dass über Polarisations Effekte etc. gemittelt wird.

Mit dem Gaußschen Satz ergibt sich:

$$\oint_A \vec{j} \cdot d\vec{A} = \int_V \vec{\nabla} \cdot \vec{j} dV \quad (1.4)$$

und damit wird aus der vorstehenden Gleichung:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{j} = -\frac{\partial \rho}{\partial t} \quad (\text{Kontinuitätsgleichung}). \quad (1.5)$$

Aus dem Induktionsgesetz wird durch Bilden der Divergenz

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{\partial}{\partial t}(\vec{\nabla} \cdot \vec{B}) \quad (1.6)$$

$$\text{Allgemein gilt: } \vec{\nabla} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{a} = 0. \quad (1.7)$$

Damit ist nur eine Ortsabhängigkeit für $\vec{\nabla} \cdot \vec{B}$ möglich:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = F(\vec{x}) \quad (1.8)$$

Mit dem Gauß'schen Gesetz gilt bzgl. Ortsabhängigkeit von $\vec{\nabla} \cdot \vec{B}$:

$$\int_V (\vec{\nabla} \cdot \vec{B}) dV = \oint_A \vec{B} \cdot d\vec{A} \quad (1.9)$$

Es gibt nach heutigem Stand **keine** magn. Monopole!

Damit folgt:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0; \quad \text{Immer erhalten} \quad (1.10)$$

Das Durchflutungsgesetz liefert ebenfalls durch Bilden der Divergenz

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{j} + \frac{\partial}{\partial t}(\vec{\nabla} \cdot \vec{D}) = 0$$

$$\text{Integralform: } \left[\oint \vec{j} \cdot d\vec{A} = -\frac{\partial}{\partial t} \int \vec{\nabla} \cdot \vec{D} dV = -\frac{\partial}{\partial t} \int \rho dV \right]. \quad (1.11)$$

Mit der Kontinuitätsgleichung wird daraus

$$-\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial t}(\vec{\nabla} \cdot \vec{D}) = 0$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{D} = \rho. \quad (1.12)$$

Die Gleichungen 1.1, 1.2, 1.10 und 1.12 sind die Maxwell'schen Feldgleichungen in allgemein gültiger Form.

\vec{D} und \vec{E} bzw. \vec{H} und \vec{B} wurden eingeführt, um die Feldeffekte bei Vorhandensein von Materie möglichst allgemein zu erfassen. **Im Vakuum** gelten die Verknüpfungen

$$\begin{aligned} \vec{B} &= \mu_0 \cdot \vec{H} \\ \vec{D} &= \varepsilon_0 \cdot \vec{E}. \end{aligned} \quad (1.13)$$

Dimensionen: $H |A/m$; $B | \frac{Vs}{m^2}$; $E | \frac{V}{m}$ $D | \frac{As}{m^2}$. Bei Einbringen von Materie in Felder tritt elektrische und magnetische Polarisation auf (induzierte Dipolfelder oder Ausrichtung permanenter Dipole). Höhere Multipolanteile können im Allgemeinen vernachlässigt werden.

$$\text{Elektrische Polarisation: } \vec{P}(\vec{x}) = \sum_i n_i \cdot \langle \vec{p}_i \rangle \quad (1.14)$$

$$\text{Magnetische Polarisation: } \vec{M}(\vec{x}) = \sum_i n_i \cdot \langle \vec{m}_i \rangle \quad (1.15)$$

$$\vec{p}_i = q \cdot \Delta \vec{x} \quad ; \quad \vec{m}_i = I \cdot \Delta \vec{a} \quad (1.16)$$

Teilchendichte der Sorte i :

$\langle p_i \rangle$ $\langle m_i \rangle$ = mittleres elektrisches bzw. magnetisches Dipolmoment eines Teilchens der Sorte i am Ort \vec{x} .

Allgemein gültige Beziehungen zwischen \vec{H} , \vec{B} , \vec{D} , \vec{E} :

$$\vec{D} = \epsilon_o \cdot \vec{E} + \vec{P} \quad (1.17)$$

$$\vec{B} = \underbrace{\mu_o(\vec{H} + \vec{M})}_{(1.18)}$$

(Diese Definition von \vec{M} ist bei Physikern üblich)

Mit Ausnahme von ferro-, ferrimagnetischen sowie anderen Materialien mit komplexen Eigenschaften gilt für nicht zu große \vec{E} und \vec{H} die lineare Näherung

$$\vec{P} = \epsilon_o \chi_e \cdot \vec{E} \quad (1.19)$$

$$\vec{M} = \chi_m \cdot \vec{H}. \quad (1.20)$$

χ_e , χ_m sind die elektrische bzw. magnetische Suszeptibilität; im isotropen Medium Skalare, sonst Tensoren. Dann ergeben sich die sog. Materialgleichungen:

$$\vec{D} = \epsilon_o \epsilon_r \vec{E}; \quad \text{mit } \epsilon_r = \chi_e + 1 \quad (1.21)$$

$$\vec{B} = \mu_o \mu_r \vec{H}; \quad \text{mit } \mu_r = \chi_m + 1 \quad (1.22)$$

ϵ_r , μ_r sind Permittivitätszahl bzw. Permiabilitätszahl. \vec{j} und \vec{E} werden über die Leitfähigkeit σ verknüpft:

$$\vec{j} = \sigma \cdot \vec{E} \quad (1.23)$$

Bewegungsgleichung für Teilchen mit Ladung q , Masse m und Geschwindigkeit \vec{v} in elektromagnetischen Feldern:

$$\frac{d}{dt}(m \cdot \vec{v}) = q \cdot (\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B}) \quad (1.24)$$

Die Maxwellgleichungen in Materie lauten zusammengefasst:

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{H} &= \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \\ \vec{\nabla} \times \vec{E} &= -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \vec{\nabla} \cdot \vec{B} &= 0 \\ \vec{\nabla} \cdot \vec{D} &= \rho \end{aligned} \quad (1.25)$$

Die Maxwellgleichungen in Vakuum:

In diesem Fall sind ρ , \vec{j} durch ,punktförmige', frei im Vakuum bewegliche, massebehaftete Ladungsträger verursacht sowie durch ideal leitende Wände als Außenberandung (kein Eindringen

von Feldern, nur Oberflächenladungen und -ströme). Dann gilt:

$$\begin{aligned}c^2 \cdot \vec{\nabla} \times \vec{B} &= \frac{\vec{j}}{\varepsilon_0} + \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \\ \vec{\nabla} \times \vec{E} &= -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \vec{\nabla} \cdot \vec{B} &= 0 \\ \vec{\nabla} \cdot \vec{E} &= \frac{\rho}{\varepsilon_0}\end{aligned}\tag{1.26}$$