

Springer-Lehrbuch

Theoretische Elektrotechnik

Eine Einführung

von

Karl Küpfmüller, Wolfgang Mathis, Albrecht Reibiger

Neuausgabe

[Theoretische Elektrotechnik – Küpfmüller / Mathis / Reibiger](#)

schnell und portofrei erhältlich bei [beck-shop.de](#) DIE FACHBUCHHANDLUNG

Thematische Gliederung:

[Theoretische Physik, Mathematische Physik](#)

Springer 2008

Verlag C.H. Beck im Internet:

[www.beck.de](#)

ISBN 978 3 540 78589 7

[Inhaltsverzeichnis: Theoretische Elektrotechnik – Küpfmüller / Mathis / Reibiger](#)

ngsverfahren für die or-Poissongleichung

Ableitung der Vektor-Poissongleichung

ssen aus Abschnitt 18, dass sich das H-Feld unter Berücksichtigung
hwirkungsprinzips und des Helmholtzschen Satzes hinsichtlich seines
nzfreien Anteils in folgender Weise ergibt

$$\operatorname{rot} \mathbf{H} = \mathbf{J}. \quad (21.1)$$

eziehung wird nach Abschnitt 19.3 auch differentielle Form des Durch-
gesetzes genannt, das man aus (21.1) mit Hilfe des Stokesschen Satzes
ntegrale Form bringen kann

$$\oint_{C_A} \mathbf{H} \cdot d\mathbf{s} = \iint_A \mathbf{J} \cdot d\mathbf{A} = I. \quad (21.2)$$

el: Für ein H-Feld mit geraden parallelen Feldlinien, wie es z. B. an-
rt in den Eisenblechen einer Drosselspule vorliegt, sei

$$H_x = H, \quad H_y = 0, \quad H_z = 0. \quad (21.3)$$

Achse hat also die Richtung des H-Feldes. Ferner sei die H-Feldlinien-
n allen Ebenen parallel zur x, z -Ebene konstant, $H = \|\mathbf{H}\|$ also nur
abhängig. Dann gilt definitionsgemäß

$$\operatorname{rot}_x \mathbf{H} = 0, \quad \operatorname{rot}_y \mathbf{H} = 0, \quad \operatorname{rot}_z \mathbf{H} = -\frac{\partial H}{\partial y}. \quad (21.4)$$

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poissongleichung

$$J_z = -\frac{\partial H}{\partial y}. \quad (21.5)$$

das Magnetfeld homogen, dann wäre also die Stromdichte Null. Nimmt Flussdichte mit der y -Richtung ab, so fließt Strom in der z -Richtung, ist sie zu, in der entgegengesetzten Richtung. Ein konstante Stromdichte ist einer linearen Zunahme der Flussdichte verbunden.

da das B-Feld nach Abschnitt 18.23 quellenfrei ist, so gilt unter der Voraussetzung, dass $\mu = \text{konst.}$ ist,

$$\operatorname{div} \mathbf{H} = 0. \quad (21.6)$$

Erkung: In ferromagnetischen Stoffen kann $\operatorname{div} \mathbf{H}$ wegen des feldstärkeabhängigen μ von Null verschieden sein.

auf Grund der Gl. (21.6) kann man nun den Ansatz machen

$$\mathbf{H} =: \frac{1}{\mu} \operatorname{rot} \mathbf{A}, \quad (21.7)$$

i \mathbf{A} ein Vektorfeld darstellt, das durch diese Beziehung definiert ist¹.
ihrt man dies in Gl. (21.1) ein, so folgt

$$\frac{1}{\mu} \operatorname{rot} \operatorname{rot} \mathbf{A}(\mathbf{r}) = \mathbf{J}, \quad (21.8)$$

mit einer Rechenregel für den Operator $\operatorname{rot} \operatorname{rot}$ (siehe A.1)

$$\operatorname{grad} \operatorname{div} \mathbf{A}(\mathbf{r}) - \Delta \mathbf{A}(\mathbf{r}) = \mu \mathbf{J}. \quad (21.9)$$

Gl. (21.7) ist nur die Rotation des Vektorfeldes $\mathbf{A}(\mathbf{r})$ festgelegt, so dass seine Divergenz noch verfügt werden kann. Man spricht in diesem Zusammenhang von der Eichung des Vektorfeldes $\mathbf{A}(\mathbf{r})$. Im Rahmen der Theorie stationären Magnetfeldes verwendet man üblicherweise die sogenannte Lomb-Eichung

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = 0. \quad (21.10)$$

t folgt aus Gl. (21.9)

$$\Delta \mathbf{A} = -\mu \mathbf{J}, \quad (21.11)$$

Gleichung, die der Laplaceschen PDgl. (6.9) der Elektrostatik ähnlich ist wird auch als Vektor-Poissongleichung bezeichnet, auf die bereits in Abschnitt 18 kurz eingegangen wurde. Auf einige Lösungsmethoden dieser

en Differentialgleichung wird in den folgenden Abschnitten eingegan-

Coulomb-Eichung $\operatorname{div} \mathbf{A} = 0$ ist natürlich konsistent mit der im statischen Magnetfeld gültigen Beziehung $\operatorname{div} \mathbf{J} = 0$. Das folgt nach Möller ([192], daraus, dass man bei der Divergenzbildung des Vektorpotenzials \mathbf{A} das System festhalten und den Aufpunkt verändern muss. Wenn aber der Integrationsbereich das Stromsystem völlig einschließt, kann man auch den Punkt festhalten und das Stromsystem verschieben. Mathematisch kann dieses Resultat durch eine partielle Integration erhalten. Mit der Lösung der Vektor-Poisson-Gleichung (21.21) aus dem folgenden Abschnitt ergibt sich

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = \operatorname{div} \left(\frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{\mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V} \right), \quad (21.12)$$

Der Divergenzoperator auf Funktionen von \mathbf{r} wirkt. Das wird zusammen mit einer partiellen Integration ausgenutzt, um das folgende Ergebnis zu

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{\operatorname{div} \mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}, \quad (21.13)$$

Der Divergenzoperator nunmehr auf Funktionen von $\tilde{\mathbf{r}}$ wirkt. Da die Integration über ein beliebiges Volumen durchzuführen ist, ergibt sich die gesuchte Äquivalenz der Beziehungen $\operatorname{div} \mathbf{A} = 0$ und $\operatorname{div} \mathbf{J} = 0$. Eine detaillierte Ableitung dieses Ergebnisses findet man bei Lehner [153]. Dort findet man auch den Hinweis, dass dieses Ergebnis nicht bedeutet, dass man immer die Coulomb-Eichung zu wählen hat, sondern dass die bei der Ableitung der Poisson-Gleichung gewählte Eichbedingung auch wieder reproduzierbar

Das vektorielle Kirchhoff-Integral

Kirchhoff-Integral für Stromdichteveverteilungen

In dem vorherigen Abschnitt 21.1 haben wir eine partielle Differentialgleichung für das magnetische Flusspotential $\Phi(\mathbf{r})$ abgeleitet, aus dem man bei bekannter Materialgleichung das B- und das H-Feld ableiten kann. Die Größe kann somit wie im elektrischen Feld als Zustandsgröße angesehen werden, wobei die Beziehung (21.11) als Beobachtungsgleichung für dieses physikalische Feld \mathbf{H} aufgefasst werden kann.

Es wurde auch erwähnt, dass die Bestimmungsgleichung (21.11) vom Typ der Vektor-Poisson-Gleichung ist. Ein Unterschied gegenüber der Poisson-Gleichung in der Elektrostatik scheint lediglich darin zu bestehen, dass \mathbf{A} und

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poissongleichung

Im Sonderfall der x, y, z -Koordinaten komponentenweise angewendet werden kann. Somit zerfällt die Gl. (21.11) in xyz -Koordinaten in drei nicht gekoppelte Poisson-Gleichungen für die Komponenten des Vektorpotenzials

$$\Delta A_x = -\mu J_x, \quad (21.14)$$

$$\Delta A_y = -\mu J_y, \quad (21.15)$$

$$\Delta A_z = -\mu J_z. \quad (21.16)$$

günstige Situation ergibt sich jedoch nur dann, wenn keine Randbedingungen im Endlichen vorliegen. Sind Randbedingungen im Endlichen vorhanden, so erhält man Bedingungsgleichungen, die zu Kopplungen zwischen Komponenten führen. Wird nämlich das physikalisch relevante B -Feld auf einem Rand im Endlichen vorgegeben, so wird dort $\text{rot } \mathbf{A}(\mathbf{r})$ vorgegeben, woraus sich nach Definition des Rotationsoperators offensichtlich Kopplungen der Ableitungen des Vektorpotenzials \mathbf{A} ergeben.

Wie im Anhang B.2 gezeigt wird, verkompliziert sich die Situation, wenn ein Problem in allgemeineren Koordinatensystemen betrachtet. Bei der Verwendung des Laplaceoperators auf das Vektorpotential treten dann weitere Probleme auf, die zu einer expliziten Kopplung der Poisson-Gleichungen für die Komponenten führen. Beispielsweise koppeln die radiale Komponente und die Azimutalkomponente in Zylinderkoordinaten, während alle drei Komponenten in Kugelkoordinaten gekoppelt sind. Die Verwendung des Vektorpotenzials für praktischen Rechnungen ist dann eher fraglich.

Auf Grund der Analogie zu den Verhältnissen im elektrischen Feld können wir die Komponenten von \mathbf{A} sofort die Lösungen anschreiben, wenn wir xyz -Koordinaten arbeiten und keine Randbedingungen im Endlichen vorliegen. Ist im elektrischen Feld die Ladungsdichte an jeder Stelle des Raumes konstant, so gilt für das Potential (vgl. Gl.(11.28))

$$\varphi(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon} \iiint_V \frac{\varrho(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}, \quad (21.17)$$

Bei $d\tilde{V}$ das Volumenelement ist, $\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|$ den Abstand des Aufpunktes von dem Volumenelement bezeichnet und das Integral über den ganzen geladenen Raum zu erstrecken ist. An die Stelle von ϱ/ε in der skalaren Poisson-Gleichung der Elektrostatik tritt in der Theorie des stationären Magnetfeldes Gl. (21.11) $\mu \mathbf{J}$. Entsprechend gilt daher

$$A_x(\mathbf{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{J_x(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}, \quad (21.18)$$

$$A_y(\mathbf{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{J_y(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}, \quad (21.19)$$

$$A_z(\mathbf{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{J_z(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}. \quad (21.20)$$

sich die Integrationen auf den von der elektrischen Stromdichte \mathbf{J} erfüllten Raumbereich V bezieht. Diese drei Gleichungen kann man wieder zu einer Vektorgleichung zusammenfassen

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{\mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}. \quad (21.21)$$

Die Rechenregeln der Vektoranalysis lässt sich zeigen, dass dieser Vektorpotenzial $\mathbf{A}(\mathbf{r})$ auch die Bedingung (21.10) erfüllt. Wenn die elektrische Strömung in einem Punkt des Raumes gegeben ist, kann also mit der Formel (21.21) das Vektorpotenzial $\mathbf{A}(\mathbf{r})$ berechnet werden.

Der Vektorpotenzial $\mathbf{A}(\mathbf{r})$ kann auch zur Berechnung des magnetischen Flusses Φ herangezogen werden. Nach Abschnitt 19.1 ist der durch eine beliebige Fläche A gehende magnetische Fluss gleich dem Flächenintegral des Vektorpotenzials über diese Fläche

$$\Phi = \iint_A \mathbf{B}(\tilde{\mathbf{r}}) \cdot d\tilde{\mathbf{A}}. \quad (21.22)$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \text{rot } \mathbf{A}(\mathbf{r}) \quad (21.23)$$

mit

$$\Phi = \iint_A \text{rot } \mathbf{A}(\tilde{\mathbf{r}}) \cdot d\tilde{\mathbf{A}} \quad (21.24)$$

mit Hilfe des Stokesschen Satzes schließlich

$$\Phi = \oint_{C_A} \mathbf{A}(\tilde{\mathbf{r}}) \cdot d\tilde{\mathbf{s}}. \quad (21.25)$$

Man erhält demnach den magnetischen Fluss Φ , der durch eine beliebig berandete Fläche hindurchgeht, indem man das Linienintegral des Vektorpotenzials entlang der Randlinie C_A der Fläche A bildet.

Kirchhoff-Integral für Stromfäden

Kirchhoffsche Formel für das Vektorpotenzial (21.21) auf linienförmige Stromfäden zu können, muss man zunächst das Vektorpotenzial auf einer Achse eines linienförmigen Leiters bestimmen. Es hat dort praktisch den maximalen Wert, wenn man sich den ganzen Strom in einem durch die Achse verlaufenden gebildeten Stromfaden konzentriert denkt, vorausgesetzt, dass die Stromdichte J konstant ist. Dieses Prinzip wird (Nähерungsprinzip)

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

Das Volumenelement dV in das vektorielle Linienelement ds und das vektorielle Flächenelement dA formal faktorisiert wird; \mathbf{n}_A ist die Flächennormale von dA . Ersetzt man dV in Gl.(21.21) durch $dA \cdot d\tilde{s}$, vertauscht Integrationsvariable \tilde{r} und Aufpunkt \mathbf{r} , bezeichnet den Aufpunkt nunmehr mit \mathbf{r}_1 und integriert über die Querschnittsfläche des Drahtes, wobei sich der Strom I im Draht ergibt, dann erhält man folgende Näherung für das Vektorpotenzial

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}_1) = \frac{I\mu}{4\pi} \oint_{C_{Strom}} \frac{ds}{\|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}\|}. \quad (21.27)$$

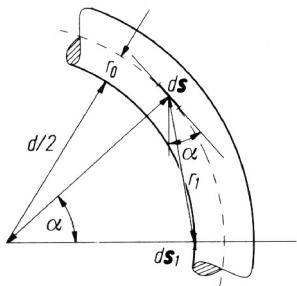


Abbildung 21.1. Zur Berechnung des magnetischen Flusses

Um danach in irgendeinem Punkt \mathbf{r}_1 des Raumes das Vektorpotenzial $\mathbf{A}(\mathbf{r}_1)$ zu berechnen, hat man sich die Kurve des Stromfadens in die Längenelemente ds zerlegt zu denken. Jedes Längenelement liefert einen Beitrag zum Vektorpotenzial in dem betrachteten Punkt, dessen Richtung übereinstimmt mit der Richtung des Längenelementes, und dessen Betrag proportional der Länge des Längenelementes dividiert durch den Abstand $r_1 := \|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}\|$ des betrachteten Punktes von dem Längenelement ist.

An dieser Stelle soll noch einmal darauf hingewiesen werden, dass diese physikalisch motivierte Betrachtung im Hinblick auf eine praktische Beurteilung des Linienintegrals wenig hilfreich ist. Vielmehr muss die Kurve, die den Stromfaden beschreibt, parametrisiert werden und damit das Linienintegral in ein einfaches Integral umgewandelt werden. Einzelheiten dazu findet man im Abschnitt bei Merziger und Wirth [188].

Wir betrachten einen Punkt einer der kreisförmigen Mantellinien des Leiters, z. B. inneren, deren Radius $d/2 - r_0$ beträgt, Abb. 21.1, ergibt sich also das Vektorpotenzial, wenn man den Abstand $r_1 = \|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}\|$ zwischen diesem Punkt auf einer Mantellinie \mathbf{r}_1 und dem Längenelement ds der Leiterachse in Gl. (21.27) einsetzt.

Mantellinie des linienförmigen Leiters verkettet ist, indem man das Produkt des Vektorpotenzials mit einem Längenelement $d\mathbf{s}_1$ der Mantellinie bildet und die einzelnen Beiträge über die ganze Mantellinie summiert (integriert). Es ergibt sich für $\mu = \mu_0$

$$\Phi = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \oint_{C_{Mantel}} \left(\oint_{C_{Strom}} \frac{d\mathbf{s}}{\|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}\|} \right) d\mathbf{s}_1 \quad (21.28)$$

$$\Phi = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \oint_{C_{Mantel}} \oint_{C_{Strom}} \frac{d\mathbf{s} \cdot d\mathbf{s}_1}{\|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}\|}. \quad (21.29)$$

Beispiel: Für kreisförmige Linienleiter kann die Formel (21.29) weiter spezialisiert werden. Gemäß der Definition des skalaren Produktes gilt die Beziehung

$$d\mathbf{s} \cdot d\mathbf{s}_1 = ds ds_1 \cos \alpha, \quad (21.30)$$

α der Winkel ist, den die beiden Längenelemente miteinander bilden, Abb. 21.1. Führt man dies in Gl. (21.29) ein, so folgt

$$\Phi = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \oint_{C_{Mantel}} \oint_{C_{Strom}} \frac{ds ds_1 \cos \alpha}{\|\mathbf{r} - \mathbf{r}_1\|}. \quad (21.31)$$

Abstand zwischen den beiden Längenelementen und das Längenelement kann man gemäß Abb. 21.1 auf folgende Weise ausdrücken

$$r_1 = \|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}\| = \sqrt{\frac{1}{4}d^2 + \left(\frac{1}{2}d - r_0\right)^2 - d\left(\frac{1}{2}d - r_0\right)\cos \alpha}; \quad (21.32)$$

$$ds_1 = \left(\frac{1}{2}d - r_0\right) d\alpha. \quad (21.33)$$

Integration über ds kann vorab ausgeführt werden. Sie ergibt $d\pi$. Damit erhält man eine in α parametrisierte Form des Liniendoppelintegrals

$$\Phi = \frac{\mu_0 I}{4\pi} 2\pi \int_0^{2\pi} \frac{\frac{1}{2}d\left(\frac{1}{2}d - r_0\right) \cos \alpha d\alpha}{\sqrt{\frac{1}{4}d^2 + \left(\frac{1}{2}d - r_0\right)^2 - d\left(\frac{1}{2}d - r_0\right)\cos \alpha}}. \quad (21.34)$$

Das Integral lässt sich durch die sogenannten elliptischen Integrale² darstellen. Unter der Voraussetzung, dass der Drahtradius sehr klein ist gegen den Radius des Kreises, kann man einen einfachen Näherungsausdruck ableiten. Er wird nämlich aus Gl. (21.34) angenähert

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

Um $2r_0^2/d^2$ eine gegen 1 sehr kleine Größe sein soll, so ergeben sich erhebliche Werte des Integranden nur in der Umgebung von $\cos \alpha = 1$, also für $\alpha = 0$ und $\alpha = 2\pi$; der Verlauf des Integranden in Abhängigkeit von α ist in Abbildung 21.2 aufgezeichnet.

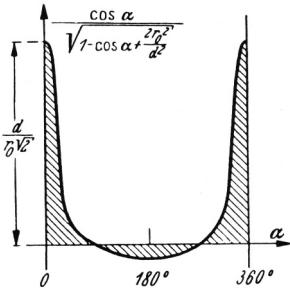


Abbildung 21.2. Angenäherte Berechnung des Integrals 21.35

an erhält daher einen Näherungswert des Integrals, wenn man die Näherungsformel

$$\cos \alpha \approx 1 - \frac{\alpha^2}{2} \quad (21.36)$$

setzt und von 0 bis $\pi/4$ integriert, also in einem Bereich, in dem diese Näherungsformel noch brauchbar ist; das ganze Integral hat dann den doppelten Wert.

Es gilt also

$$\Phi \approx \frac{\mu_0 I}{2} d \int_0^{\pi/4} \frac{\left(1 - \frac{1}{2}\alpha^2\right) d\alpha}{\sqrt{\alpha^2 + 4\frac{r_0^2}{d^2}}}. \quad (21.37)$$

Daraus folgt angenähert

$$\Phi \approx \frac{\mu_0 I d}{2} \ln \frac{d}{2r_0}. \quad (21.38)$$

Ergebnis soll mit Hilfe folgender Zahlenwerte illustriert werden: Es sei $d = 0\text{cm}$, $r_0 = 1\text{mm}$, $I = 2\text{A}$. Befindet sich die Drahtschleife in Luft, so wird Gl. (21.38)

$$\frac{1,257}{2} \cdot 10^{-6} \cdot 2 \cdot 20 \ln 100 \frac{Vs}{Am} Acm = 1,16 \cdot 10^{-6} Vs = 1,16 \mu Wb. \quad (21.39)$$

Verdoppelt man den Durchmesser d , so wird $\Phi \approx 2,66 \mu Wb$. Der magnetische

Das Biot-Savart-Integral

uch war das Gesetz von Biot, Savart und Amperè der Ausgangspunkt quantitative Behandlung des Magnetfeldes von stromführenden Leitern genannte *Elektromagnetismus* – und dessen Kraftwirkung Anfang des Jahrhunderts. Einzelheiten der Entstehungsgeschichte der Theorie, die in schend kurzer Zeit ausgebaut wurde, findet man u. a. bei H. Ebert an dieser Stelle soll nur überblicksartig auf einige historische Aspekte ngen werden.

ndszließlich waren magnetische Erscheinungen schon seit den Griekannt, aber dabei handelte es sich um magnetische Wirkungen sogenannter Magneteisensteine. Erste Beobachtungen über die Kraftwirkung von stromführenden Leitern gehen auf Romagnosi im Jahre 1802 zurück. Systematische Experimente über elektromagnetische Erscheinungen anhand eines durchflossenen Drahtes und einer Magnetnadel (vgl. Abschnitt 22.3.4) dann erstmals von Ørsted durchgeführt. Seine Ergebnisse teilte er am 1. 1820 mit. Ørsteds Entdeckung teilte Arago am 4. September 1820 französischen Kollegen mit; der Versuch wurde dort am 11. September demonstriert. Wenige Tage später, nämlich am 25. September 1820 zeigte er die gegenseitige Beeinflussung zweier stromführender Drähte. Weitere Wochen später – 30. Oktober 1820 – präsentierten Biot und Savart erste quantitative Aussagen über die „magnetische Kraft“ auf einen Draht. Die erste Illustration der magnetischen Kraftwirkung mit Eisenspänen wurde erstmals von Seebeck im Jahre 1821 angegeben. Mit Hilfe eines „Winkelvariometers“ zeigten sie, dass folgende Proportionalitäten gelten

$$\|\mathbf{B}\| \sim \frac{1}{\|\mathbf{r}\|}, \quad \|\mathbf{B}\| \sim I, \quad (21.40)$$

wir uns der modernen Bezeichnungsweise $\|\mathbf{B}\|$ für die Kraftwirkung an.

aus ergibt sich dann insgesamt (C : Konstante)

$$\|\mathbf{B}\| = C \frac{I}{\|\mathbf{r}\|}. \quad (21.41)$$

gemeine Form wurde 1823 von Amperè angegeben. Dieses Ergebnis mal höchst ungewöhnlich und erregte die Gemüter, denn die Kraftwirkung fiel nicht wie beim Gravitationsgesetz und der elektrostatischen Coulomb-Gesetzmäßigkeit mit $1/\|\mathbf{r}\|^2$ ab sondern mit $1/\|\mathbf{r}\|$. Laplace zeigte schließlich, dass es eine differentielle Form der Biot-Savartschen Gesetzmäßigkeit für die magnetische Kraftwirkung gibt, die wieder im Einklang mit dem $1/\|\mathbf{r}\|^2$ -Abfall der

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

In gewissen Sinne die Vorgehensweise von Laplace rechtfertigt. Im folgenden gehen wir auf die Ableitung des Biot-Savart-Integrals auf der Grundlage des Vektorpotenzials ein, das in dieser Form eigentlich von Laplace stammt.

Abschnitt 21.2.2 haben wir gezeigt, dass das B-Feld eines Linienleiters nach dem modifizierten Kirchhoffintegral für das Vektorpotenzials \mathbf{A} ermittelt werden kann. Oft braucht man jedoch das Vektorpotenzial selbst nicht zu berechnen. Wir leiten im folgenden aus dem Vektorpotenzial eine Formel zur Berechnung des H-Feldes ab, die es gestattet, eine entsprechende Formel für das B-Feld anzugeben.

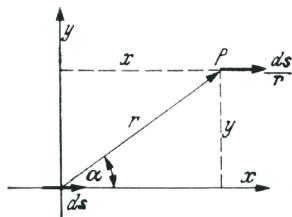
Das H-Feld ist nach Gl. (21.7) und (21.21)

$$\mathbf{H}(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi} \operatorname{rot} \left(\iiint_V \frac{\mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V} \right). \quad (21.42)$$

Gleichung wenden wir nun auf einen „Stromfaden“ an, also auf einen durchflossenen Leiter von sehr geringem Querschnitt, oder auf einen mit Strömungslinien begrenzten Ausschnitt aus einem drahtförmigen Leiter mit einem Querschnittsgeometrie. Mit der Näherungsbeziehung in Gl. (21.27) ergibt

$$\mathbf{H}(\mathbf{r}) = \frac{I}{4\pi} \operatorname{rot} \left(\oint_{C_A} \frac{d\tilde{\mathbf{s}}}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} \right) = \frac{I}{4\pi} \oint_{C_A} \operatorname{rot} \left(\frac{d\tilde{\mathbf{s}}}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} \right), \quad (21.43)$$

Bei der Operator rot auf Funktionen von \mathbf{r} wirkt. Verwenden wir die Be-



Bildung 21.3. Zur Ableitung der Formel von Biot-Savart und Amperé

ang (z. B. Wunsch, Schulz [295], S. 328)

$$\operatorname{rot}(U(r) \mathbf{a}) = \frac{dU}{dr} \left(\frac{\mathbf{r}}{r} \times \mathbf{a} \right) \quad (21.44)$$

$r := \|\mathbf{r}\|$, dann erhält man für den Integranden von (21.43)

$$\text{rot}_x \left(\frac{d\tilde{\mathbf{s}}}{r} \right) = 0, \quad (21.46)$$

$$\text{rot}_y \left(\frac{d\tilde{\mathbf{s}}}{r} \right) = 0, \quad (21.47)$$

$$\text{rot}_z \left(\frac{d\tilde{\mathbf{s}}}{r} \right) = \frac{\sin \alpha ds}{r^2}, \quad (21.48)$$

$r := \|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|$ ist, unter $\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}$ ein Vektor verstanden wird, der durch den Abstand zwischen dem Nullpunkt und dem Punkt P gegeben ist und die Richtung von P hinweist und α nach Abb. 21.3 der eingeschlossene Winkel im rechten Winkel ist. Für das H-Feld ergibt sich damit schließlich die Laplacesche

$$\mathbf{H}(\mathbf{r}) = \frac{I}{4\pi} \oint_C \frac{d\tilde{\mathbf{s}} \times (\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3}, \quad (21.49)$$

meistens nach Biot und Savart benannt wird. Man kann diese Formel zur Berechnung magnetischer Felder von stromdurchflossenen linienförmigen Leiterstrukturen deuten. Das H-Feld setzt sich aus Anteilen zusammen, die den einzelnen Längenelementen ds des Leiters herrühren, und die sich addieren. Jeder Anteil ist gegeben durch

$$d\mathbf{H} = \frac{I}{4\pi} \frac{d\mathbf{s} \times \mathbf{r}}{\|\mathbf{r}\|^3}. \quad (21.50)$$

also den Betrag

$$dH := \|d\mathbf{H}\| = \frac{I}{4\pi} \frac{ds \sin \alpha}{\|\mathbf{r}\|^2} \quad (21.51)$$

die Richtung, die senkrecht auf der durch ds und \mathbf{r} gebildeten Ebene steht. Das H-Feld selbst ergibt sich, wenn man alle Teilvektoren, die von den einzelnen Längenelementen des elektrischen Stromkreises herrühren, geometrisch addiert. Da der räumliche Verlauf des Stromes in den meisten Fällen vorgegeben ist, so kann man mit Hilfe der Laplaceschen Formel, Gl. (21.49), grundsätzlich die Aufgabe der Berechnung magnetischer Felder von elektrischen Stromkreisen lösen, wenn auch die zu diesem Vorgang auszuführende Integration in vielen Fällen nicht zu einfachen Ausdrücken führt.

Weiterhin wird, wie bereits gesagt, bei der Laplaceschen Interpretation (21.49) von der „Summe“ auf die Summanden geschlossen, was natürlich korrekt ist. Außerdem ist zu beachten, dass die Laplacesche Formel nur unter der Voraussetzung gilt, dass μ im ganzen Raum konstant ist.

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{\mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{V}. \quad (21.52)$$

Das Integral lässt sich nur sehr selten analytisch behandeln. Daher haben wir in Abschnitt 21.2.2 ein Näherungsverfahren diskutiert, bei dem „dünne“ Stromfäden vorausgesetzt werden. Aus dem Volumenintegral in Gl. (21.52) wird dann ein Linienintegral, das man deutlich öfter in analytischer Weise berechnen kann. In diesem Abschnitt wollen wir noch kurz auf eine andere Näherung eingehen, die wir schon in Zusammenhang mit der skalaren Poissonschen Gleichungen vorgestellt haben; es handelt sich um die Multipol-Entwicklung. Wie in Abschnitt 11.5 beschrieben, gehen wir dabei von einer vollständig im Raum gelegenen Stromverteilungsdichte \mathbf{J} aus und entwickeln den Nenner des Integranden des Kirchhoff-Integrals (21.52) $1/\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|$ in eine Reihe; im Falle eines homogenen Mediums führt das nach Gl. (11.31) auf Legendre-Polynome. Man erhält eine Reihe von additiven Anteilen des Vektorpotenzials

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \sum_{n=0}^{\infty} \mathbf{A}_n(\mathbf{r}), \quad (21.53)$$

Die Anteile \mathbf{A}_n in integraler Form vorliegen. Die ersten beiden Terme vereinfachen sich zu

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) \approx \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{\mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r}\|} d\tilde{V} + \frac{\mu}{4\pi} \iiint_V \frac{\mathbf{r} \cdot \mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3} d\tilde{V}. \quad (21.54)$$

Der interessanteste Anteil ist der magnetische Monopolterm in Gl. (21.54). Seine Verschwinden des Monopolterms folgt aus $\operatorname{div} \mathbf{J} = 0$, wobei eine etwas aufwandigere Rechnung durchgeführt werden muss; vgl. z. B. Schnackenberg (1983), S. 137ff).

Der Dipolterm in Gl. (21.54) kann etwas umgeformt werden; man erhält ihn auch in Abschnitt 19.4

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) \approx \frac{\mu}{4\pi} \frac{\mathbf{m} \times \mathbf{r}}{\|\mathbf{r}\|^3}, \quad (21.55)$$

$$\mathbf{m} := \frac{1}{2} \iiint_V \tilde{\mathbf{r}} \times \mathbf{J}(\tilde{\mathbf{r}}) d\tilde{V}. \quad (21.56)$$

Man kann natürlich die Multipol-Entwicklung auch noch mit der in Abschnitt 21.2 behandelten Näherung mit Stromfäden kombinieren, so dass die Dipol- und sogar die Quadrupol-Näherung analytisch ausgewertet werden kann.

Allgemeinere Überlegungen zur magnetischen Multipol-Entwicklung finden man bei u. a. Eder [67] und Schnackenberg [242]. Verallgemeinerte

Ableitung der Vektor-Poisson-Gleichung (21.11) verwendete Coulomb-Gesetz also auch die Ursache dafür, dass der Monopolterm des Vektorpotenzials verschwindet.

Das skalare magnetische Potenzial

rechnung des *genauen* Verlaufes des H-Feldes, aus dem dann bei konstanter Permeabilität das B-Feld berechnet werden kann, stellt ein ähnliches Problem dar wie die Berechnung elektrischer Felder, und es gelten sogar außer stromdurchflossenen Leiter ganz ähnliche Gesetze wie dort. Nach dem Durchflutungsgesetz hat das Linienintegral des H-Feldes den Wert null, wenn der Integrationsweg nicht mit Strömen verkettet ist. In der reinen differentiellen Form gilt

$$\operatorname{rot} \mathbf{H} = \mathbf{0}. \quad (21.57)$$

Unter bestimmten Voraussetzungen kann man eine Lösung dieser partiellen Differentialgleichung angeben

$$\mathbf{H} = -\operatorname{grad} \psi. \quad (21.58)$$

In integraler Form geht hervor, dass das Linienintegral des H-Feldes für einen geschlossenen Wege zwischen zwei Punkten a und b denselben Wert hat, wenn die Punkte a und b im magnetischen Feld ab; man kann dies, wie im Falle des elektrischen Feldes mit Hilfe des skalaren Feldes ψ ausdrücken, das wir gerade untersucht haben. Wir verwenden daher auf der Grundlage der Gleichung die folgende Integraldarstellung des *magnetischen Potenzials*

$$\int_a^b \mathbf{H} \cdot d\mathbf{s} = \psi_a - \psi_b. \quad (21.59)$$

Feld kann also außerhalb der Stromleiter durch den Gradienten eines skalaren Potenzials ausgedrückt werden.

Das Linienintegral des H-Feldes zwischen zwei Punkten bezeichnet man auch als *magnetische Spannung*. Es kann mit dem magnetischen Spannungsmesser nach Rogowski (vgl. Abschnitt 19) gemessen werden. Das Linienintegral über einen in sich geschlossenen Weg ist die *magnetische Umlaufspannung*, und das Durchflutungsgesetz kann daher auch in der Form ausgeschrieben werden: „*Die magnetische Umlaufspannung längs eines beliebigen geschlossenen Weges ist gleich der Durchflutung des Weges.*“

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

Setzt man in Gl.(21.58) das B-Feld mit Hilfe der Gln. (18.23) ein, so ergibt

$$\operatorname{div}(\mu \operatorname{grad} \psi) = 0. \quad (21.61)$$

Die Permeabilität μ eine Konstante ist, wie insbesondere in Luft, so daraus

$$\Delta \psi = 0. \quad (21.62)$$

Da magnetische Potenzial außerhalb der Stromleiter gilt also die Laplace-Potenzialgleichung. Zur Berechnung solcher magnetischen Felder können die gleichen Methoden angewendet werden wie beim elektrischen Feld.

Um das magnetische Potenzial ψ explizit berechnen zu können, gehen wir der Biot-Savart-Laplace-Formel (21.49) aus und verwenden eine Variante des Ampereschen Satzes (A.22), die im Anhang A.1 angegeben wird. Daraus ergibt sich

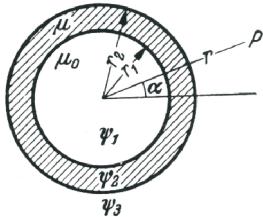
$$\begin{aligned} \mathbf{H}(\mathbf{r}) &= \frac{I}{4\pi} \oint_{C_A} \frac{d\tilde{\mathbf{s}} \times (\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3} = \frac{I}{4\pi} \iint_A (d\tilde{\mathbf{A}} \times \tilde{\nabla}) \times \frac{(\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3} \\ &= -\frac{I}{4\pi} \iint_A (d\tilde{\mathbf{A}} \times \nabla) \times \frac{(\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3} \\ &= \nabla \left(\frac{I}{4\pi} \iint_A \frac{(\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3} \cdot d\tilde{\mathbf{A}} \right) - \frac{I}{4\pi} \iint_A \Delta \frac{1}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|} d\tilde{\mathbf{A}}, \end{aligned}$$

Bei einer Operatorbeziehung verwendet wurde, die auf der bekannten Vektorregel $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \mathbf{b}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) - \mathbf{c}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})$ basiert. Da $1/(\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|)$ proportional zur Greenfunktion des Laplaceoperators ist, entartet der Integrand des zweiten Terms zu einer Deltafunktion. Dieser Term verschwindet, wenn wir die Fläche A durch die Leiterschleife so legen, dass der Aufpunkt \mathbf{r} nicht auf die Schleife liegt. Der erste Term kann offensichtlich aus der skalaren Funktion

$$\hat{\psi}(\mathbf{r}) = \frac{I}{4\pi} \iint_A \frac{(\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}})}{\|\mathbf{r} - \tilde{\mathbf{r}}\|^3} \cdot d\tilde{\mathbf{A}} \quad (21.63)$$

ermittelt werden, die gerade dem magnetischen Potenzial in Gl. (21.58) entspricht.

Beispiel: Als Anwendungsbeispiel werde die magnetische Schirmwirkung einer Hohlkugel aus Eisen betrachtet. Die Hohlkugel mit den Radien r_1 und r_2 , Abb. 21.4, bestehe aus Material mit der konstanten Permeabilität μ und finde sich in einem homogenen magnetischen Feld. Gefragt ist nach der Feldstärke H im Innern des Hohlraumes, wenn die H-Feldstärke H_0 des



Aufgabe 21.4. Zur Berechnung der magnetischen Schirmwirkung einer Hohlku-

den Innenraum

$$\psi_1 = \left(c_{11}r + \frac{c_{21}}{r^2} \right) \cos \alpha, \quad (21.64)$$

Kugelwand

$$\psi_2 = \left(c_{12}r + \frac{c_{22}}{r^2} \right) \cos \alpha, \quad (21.65)$$

Außenraum

$$\psi_3 = \left(c_{13}r + \frac{c_{23}}{r^2} \right) \cos \alpha, \quad (21.66)$$

Grenzbedingungen sind

$$\text{für } r = r_1 : \frac{\partial \psi_1}{\partial \alpha} = \frac{\partial \psi_2}{\partial \alpha} \quad \text{und} \quad \mu_0 \frac{\partial \psi_1}{\partial r} = \mu \frac{\partial \psi_2}{\partial r}; \quad (21.67)$$

$$\text{für } r = r_2 : \frac{\partial \psi_2}{\partial \alpha} = \frac{\partial \psi_3}{\partial \alpha} \quad \text{und} \quad \mu \frac{\partial \psi_2}{\partial r} = \mu_0 \frac{\partial \psi_3}{\partial r}. \quad (21.68)$$

muss im Innenraum ψ_1 endlich bleiben, d. h. $c_{21} = 0$ sein, und das
al im Außenraum muss für $r \rightarrow \infty$ in das Potenzial des homogenen
übergehen, d. h. $c_{13} = H_a$. Durch Einführen der Ansätze (21.64)-
in die Grenzbedingungen findet man leicht, dass diese mit bestimmten
der Koeffizienten erfüllt werden können. Für die H-Feldstärke H_i im
um (= c_{11}) ergibt sich

$$H_i = 9H_a \left(2\mu_r + 5 + \frac{5}{\mu_r} - 2 \frac{(\mu_r - 1)^2}{\mu_r} \left(\frac{r_1}{r_2} \right)^3 \right)^{-1}. \quad (21.69)$$

Die relative Permeabilität des Schirmmaterials μ groß gegen 1 ist, folgt
(21.69) die Näherungsformel für den „Schirmfaktor“

$$H_i \approx 4.5 \cdot \frac{r_1^2}{r_2^2}$$

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

$d/mm =$	1	2	5	10
$H_i/H_a =$	0,40	0,20	0,090	0,053

Tabelle 21.1. Zusammenhang von Schirmfaktor und Wandstärke

sind einige Zahlenwerte angegeben für ein Abschirmgehäuse mit einem Radius $r_1 = 5\text{cm}$ aus gewöhnlichem Eisen mit $\mu_r = 200$ und verschiedener Wandstärke d . In gleicher Weise kann man untersuchen, wie eine Unterteilung des Außenwand in mehrere Schichten die Schirmwirkung verbessert. Das hier angegebene Feldstärkeverhältnis gilt nur für stationäre magnetische Felder. Bei periodischen Wechselfeldern wächst die Schirmwirkung infolge der im Eisen induzierten Wirbelströme, die das erzeugende Feld noch weiter schwächen, vgl. Abschnitt 29 und 34.1.

Das magnetische Potenzial ist keine eindeutige Größe, da das Linienintegral des H-Feldes, also die Spannung bei einem mit Strömen verketteten Weg, Null ist, sondern Θ . Geht man n -mal um den Stromleiter herum, so erhöht sich das Potenzial ψ um den Wert $n\Theta$. Da jedoch nur Potenzialdifferenzen gemessen werden können und die Wirkungen nur von dem H-Feld abhängen, so spielt diese Vieldeutigkeit praktisch keine andere Rolle als die Bestimmtheit des Potenzials überhaupt.

An die Stelle der Grenzbedingungen des elektrischen Feldes treten hier die aus Abschnitt 22.3 abgeleiteten analogen Bedingungen und das Durchflutungsgesetz.

Genau wie beim elektrischen Feld kann in 2-dimensionalen Situationen die Methode der konformen Abbildung (vgl. Abschnitt 11.7) benutzt werden. Z.B. liefert die Funktion

$$f(\zeta) = c \ln \zeta \quad (21.71)$$

H-Feld in der Umgebung eines geraden langgestreckten (unendlich langen) Leiters, das konzentrische kreisförmige H-Feldlinien aufweist und ebene Potenzialflächen, die die Leiterachse enthalten. Das Potenzial ist

$$\psi = c \alpha; \quad (21.72)$$

Potenzialflächen sind durch $\alpha = \text{konst.}$ gegeben. Für den Betrag des H-Feldes folgt daraus

$$\|\mathbf{H}\| = H_\alpha \equiv -\frac{d\psi}{dz} \equiv -\frac{c}{z}. \quad (21.73)$$

ie positive Richtung von α und $\|\mathbf{H}\|$ rechtsläufig mit der positiven Richtung des Stromes I verknüpft ist.
die Potenzialgleichung eine lineare Differentialgleichung ist, so folgt, dass bei Vorhandensein mehrerer Leiter die Einzelfelder ungestört überlagert werden. Voraussetzung dafür ist lediglich, dass überall

$$\mu = \text{konst.} \quad (21.75)$$

mit Hilfe dieses Satzes kann man die magnetischen Felder in der Umgebung

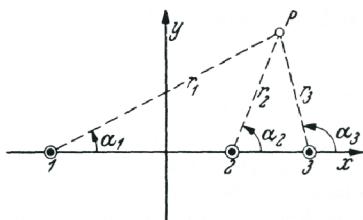


Abbildung 21.5. Berechnung des magnetischen Feldes

on *Mehrleitersystemen* berechnen. Bezeichnet 1, 2 und 3 in Abb. 21.5 drei parallele Leiter, die von den Strömen I_1, I_2, I_3 durchflossen werden (positiv in Richtung von hinten nach vorn), so gilt für das magnetische Potenzial ψ an deinem Punkt P

$$\psi = -\frac{1}{2\pi}(I_1\alpha_1 + I_2\alpha_2 + I_3\alpha_3). \quad (21.76)$$

leiten sich die Komponenten des H-Feldes in der x - und y -Richtung aus. Ist z.B.

$$H_x = -(\text{grad}\psi)_x = \frac{1}{2\pi} \left(I_1 \frac{\partial \alpha_1}{\partial x} + I_2 \frac{\partial \alpha_2}{\partial x} + I_3 \frac{\partial \alpha_3}{\partial x} \right). \quad (21.77)$$

partiellen Differentiale der Winkel α bei einer Änderung von x findet man die Beziehung

$$x = y \cot \alpha + k. \quad (21.78)$$

ergibt sich durch partielle Differenzieren

$$1 = -\frac{y}{\sin^2 \alpha} \frac{\partial \alpha}{\partial x}. \quad (21.79)$$

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

$$H_x = -\frac{1}{2\pi} \left(I_1 \frac{\sin \alpha_1}{r_1} + I_2 \frac{\sin \alpha_2}{r_2} + I_3 \frac{\sin \alpha_3}{r_3} \right). \quad (21.81)$$

u so folgt für die Komponente von H in der y -Richtung

$$H_y = \frac{1}{2\pi} \left(I_1 \frac{\cos \alpha_1}{r_1} + I_2 \frac{\cos \alpha_2}{r_2} + I_3 \frac{\cos \alpha_3}{r_3} \right). \quad (21.82)$$

oßer Entfernung von den drei Leitern werden die Abstände und die Win- nander gleich. Dann folgt

$$H_x = -\frac{1}{2\pi r} (I_1 + I_2 + I_3) \sin \alpha, \quad (21.83)$$

$$H_y = +\frac{1}{2\pi r} (I_1 + I_2 + I_3) \cos \alpha. \quad (21.84)$$

Betrag der magnetischen Feldstärke ist in großer Entfernung

$$\|\mathbf{H}\| = \sqrt{H_x^2 + H_y^2} = \frac{1}{2\pi r} (I_1 + I_2 + I_3). \quad (21.85)$$

magnetische Feld ist also in großer Entfernung von einem System paralle- leiter so beschaffen, als ob nur ein Leiter vorhanden wäre, der die Summe ströme führt.

andelt es sich um Hin- und Rückleitung eines einzigen Stromkreises, dann setzen $I_1 = -I_2 = I$, und es wird

$$\psi = -\frac{1}{2\pi} I (\alpha_1 - \alpha_2). \quad (21.86)$$

Potenziallinien sind daher Kreise, die durch die Spuren der Leiterachse verlaufen, und deren Mittelpunkte auf der Mittelsenkrechten zur Verbindungsgeraden dieser Spuren liegen; sie entsprechen den Verschiebungslinien des elektrischen Feldes. Da die magnetischen Induktionslinien die Potenziallinien senkrecht schneiden müssen, so sind sie durch die Appollonischen Kreise bestimmt wie die Potenziallinien des elektrischen Feldes (Abb. 10.14). Die Feldstärke ist auf der Verbindungsgeraden der Leiterachsen

$$\|\mathbf{H}\| = H_y = \frac{1}{2\pi} I \left(\frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2} \right), \quad (21.87)$$

as $\alpha_1 = +1$ und $\cos \alpha_2 = -1$. Sie setzt sich zusammen aus den von den beiden Leitern herrührenden Beiträgen kreisförmiger Leiter nach dem Durchgangssatz. Bezeichnet a den Abstand zwischen den beiden Drahtachsen, so ist $r_2 = a - r_1$ und

$$d\Phi = Bl dr_1 = \frac{\mu_0}{2\pi} Il \left(\frac{1}{r_1} + \frac{1}{a - r_1} \right) dr_1. \quad (21.89)$$

samte Fluss im Luftraum zwischen den beiden Leitungen ergibt sich durch Integration von $r_1 = r_0$ bis $r_1 = a - r_0$, wenn r_0 den Leiterradius net. Es wird

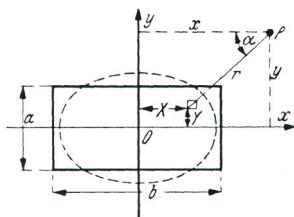
$$\Phi = \frac{\mu_0}{2\pi} Il \int_{r_0}^{a-r_0} \left(\frac{1}{r_1} + \frac{1}{a - r_1} \right) dr_1 = \frac{\mu_0}{\pi} Il \ln \frac{a - r_0}{r_0}. \quad (21.90)$$

m Prinzip der ungestörten Überlagerung der Einzelfelder kann man fer- brauch machen zur Berechnung des magnetischen Feldes bei *stabförmigen beliebigen Querschnitten*. Man zerlegt den Querschnitt in Flächen- se dA ; dann wird bei einer Stromdichte J die Stromstärke in einem Querschnitt JdA . Die Komponenten des H-Feldfeldes in einem Punkt dann nach den Gl. (21.81) und (21.82)

$$H_x = -\frac{1}{2\pi} J \iint \frac{\sin \alpha}{r} dA, \quad (21.91)$$

$$H_y = \frac{1}{2\pi} J \iint \frac{\cos \alpha}{r} dA, \quad (21.92)$$

ie Integrale über den ganzen Leiterquerschnitt zu bilden sind.



ildung 21.6. Berechnung des magnetischen Feldes eines Rechteckstabes

el: Für die in Abb. 21.6 gezeichnete Schiene mit rechteckigem Quer- stellt man das Flächenelement durch ein kleines Rechteck dar. Die naten des Rechtecks seien $x = X$, $y = Y$, die Seiten ΔX und ΔY . wird

$$r = \sqrt{(y - Y)^2 + (x - X)^2}, \quad (21.93)$$

$$\sin \alpha = \frac{y - Y}{r}, \quad \cos \alpha = \frac{x - X}{r}, \quad (21.94)$$

21 Lösungsverfahren für die Vektor-Poisson-Gleichung

Ausführung der Integration liefert

$$H_x = \frac{I}{2\pi ab} \left(\frac{1}{2} x_{+b/2} \ln \frac{y_{+a/2}^2 + x_{+b/2}^2}{y_{-a/2}^2 + x_{+b/2}^2} - \frac{1}{2} x_{-b/2} \ln \frac{y_{+a/2}^2 + x_{-b/2}^2}{y_{-a/2}^2 + x_{-b/2}^2} \right) \quad (21.96)$$

$$+ y_{+a/2} \left(\arctan \frac{x_{+b/2}}{y_{+a/2}} - \arctan \frac{x_{-b/2}}{y_{+a/2}} \right) \quad (21.97)$$

$$- y_{-a/2} \left(\arctan \frac{x_{+b/2}}{y_{-a/2}} - \arctan \frac{x_{-b/2}}{y_{-a/2}} \right) \quad (21.98)$$

$$\left. - y_{-a/2} \left(\arctan \frac{x_{+b/2}}{y_{-a/2}} - \arctan \frac{x_{-b/2}}{y_{-a/2}} \right) \right). \quad (21.99)$$

$x_{+b/2} := x + b/2$, $x_{-b/2} := x - b/2$, $y_{+a/2} := y + a/2$ und $y_{-a/2} := y - a/2$.

Ausdruck für H_y ergibt sich hieraus, wenn überall x und y sowie a und b miteinander vertauscht werden. Die Feldlinien bilden ellipsenähnliche Kurven, wie in Abb. 21.6 gestrichelt angedeutet.

Die Beziehungen (21.91) und (21.92) gelten auch für das Feld innerhalb des Leiters, wenn der Leiter die gleiche Permeabilität besitzt wie die Umgebung. Genau so wie außerhalb des Leiters addieren sich auch im Innern des Leiters an jedem Punkt des Leiterquerschnitts die Wirkungen der Ströme aus den verschiedenen Querschnittsteilen. Dagegen gilt im Innern der Leiter nicht die Laplace-Gleichung, sondern die Potenzialgleichung, bei deren Ableitung vorausgesetzt wurde, dass der Leiter ein leitender Raumteil stromlos ist. Beim geraden Leiter mit Kreisquerschnitt

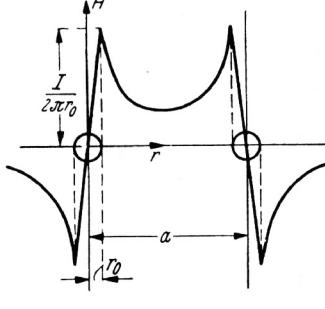


Abbildung 21.7. H-Feld bei einer Doppelleitung

wegen der Symmetrie die magnetische Feldstärke im Innern des Leiters so wie außerhalb für Punkte gleichen Abstandes von der Achse konstant bleibt, während die Feldlinien sich konzentrische Kreise um die Achse ausdehnen.

$$I_r = \frac{r^2}{r_0^2} I, \quad (21.100)$$

wieder den Leiterradius und I den Gesamtstrom bezeichnen. Daher nach dem Durchflutungsgesetz

$$\oint_C \mathbf{H} \cdot d\mathbf{s} = \|\mathbf{H}\| \oint_C ds = \|\mathbf{H}\| 2r\pi = \frac{r^2}{r_0^2} I, \quad (21.101)$$

$$\|\mathbf{H}\| = \frac{r}{2\pi r_0^2} I. \quad (21.102)$$

Verbindungsebene der beiden Drahtachsen ergibt sich damit ein Ver-

magnetischen Feldstärke, wie ihn Abb. 21.7 zeigt.

Feld im Leiterinnern genügt nicht der Laplaceschen Potenzialglei-

Diese lautet im vorliegenden zylindrischen Fall aufgrund der Rota-

nmetrie (vgl. Anhang B.1)

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial r} = 0. \quad (21.103)$$

Gl. (21.102) ergibt sich das Potenzial ($H := \|\mathbf{H}\|$)

$$\psi = - \int H r d\alpha = - \frac{1}{2\pi} \frac{r^2}{r_0^2} \alpha I + k. \quad (21.104)$$

folgt

$$\frac{\partial \psi}{\partial r} = - \frac{1}{\pi} \frac{r^2}{r_0^2} \alpha I; \quad \frac{\partial^2 \psi}{\partial r^2} = - \frac{1}{\pi} \frac{\alpha I}{r_0^2}. \quad (21.105)$$

sdruck auf der linken Seite von Gl. (21.103) wird daher $-(2/\pi)(\alpha I/r_0^2)$, von Null verschieden.