

**Aufgabe 1: (11 Punkte)**

Da durch das Messinstrument kein Strom fließt, ist der Strom  $I_1$  durch  $R_1$  gleich dem Strom  $I_2$  durch  $R_2$  (Knotenregel). Der Strom  $I_1$  durch  $R_1$  (bzw.  $L_1$ ) ist gleich dem Strom  $I_2$  durch  $R_2$  (bzw.  $L_2$ ). ①

$$I_1 = I_2 \quad \text{①}$$

$$I_1 = I_2 \quad \text{①}$$

Aufgrund der Maschenregel für die beiden Maschen mit dem Messinstrument sind die Spannungen  $U_1 = R_1 I_1$  und  $U_2 = R_2 I_2$  sowie  $U_3 = R_3 I_3$  und  $U_4 = R_4 I_4$  jeweils gleich:

$$U_1 = U_3 \Rightarrow R_1 I_1 = R_3 I_3 \quad \text{①} \text{ ①}$$

$$U_2 = U_4 \Rightarrow R_2 I_2 = R_4 I_4 \quad \text{①} \text{ ①}$$

Aufgrund der Ergebnisse für die Ströme aus der Knotenregel folgt mit Gl. (2):

$$R_1 I_1 = R_2 I_1 \quad \text{③} \text{ ①}$$

Nach Division der Gln. (1) und (3) erhält man

$$\frac{R_1}{R_2} = \frac{R_1}{R_2} \quad \text{①}$$

Die Widerstände des Schiebewiderstands sind proportional zu ihrer Länge mit gleichem Proportionalitätsfaktor  $c$ , also  $R_1 = cL_1$  und  $R_2 = cL_2$ , so dass

$$\frac{R_1}{R_2} = \frac{L_1}{L_2} \quad \text{①}$$

$$\Rightarrow R_3 = \frac{L_2}{L_1} R_4 \quad \text{①}$$

**Aufgabe 2: (13 Punkte)**

a) Laut der ersten Maxwell'schen Gleichung ist

$$\oint_A \vec{D} \cdot d\vec{A} = Q_A \quad \text{①}$$

mit der in der geschlossenen Oberfläche  $A$  enthaltenen Ladung  $Q_A$ . Für die Kugelschale  $K$  mit Radius  $R$  und Oberflächenladung  $Q$  integrieren wir über eine zu  $K$  konzentrische Kugeloberfläche mit Radius  $r$ . Aus Symmetriegründen gelten

- $\vec{D} \parallel \vec{A}$  ①
- $D$  ist nur von  $r$  abhängig ①

und somit

$$Q_A = \oint_A D(r) dA = \epsilon_0 E(r) 4\pi r^2 \quad \text{①}$$

$$\Rightarrow E(r) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q_A}{r^2} \quad \text{①}$$

Für  $r < R$  ist  $Q_A = 0$ , für  $r \geq R$  ist  $Q_A = Q$ , so dass

$$E(r) = \begin{cases} 0 & \text{für } r < R \\ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{r^2} & \text{für } r \geq R \end{cases} \quad \text{①} \text{ ①}$$

Das Potential  $\Phi(r)$  erhält man aus  $E(r)$  durch Integration

$$\Phi(r) = - \int_{\infty}^r E(r') dr' = \begin{cases} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{R} & \text{für } r < R \\ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{r} & \text{für } r \geq R \end{cases} \quad \text{①} \text{ ①} \text{ ①}$$

b) Das Potential des Kugelkondensators ist die Summe der Potentiale  $\Phi_1$  und  $\Phi_2$  seiner konzentrischen Hohlkugeln, also

$$\Phi_{\text{ges}}(r) = \begin{cases} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{Q_1}{R_1} + \frac{Q_2}{R_2} \right) & \text{für } r < R_1 \\ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{Q_1}{r} + \frac{Q_2}{R_2} \right) & \text{für } R_1 \leq r \leq R_2 \\ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q_1 + Q_2}{r} & \text{für } r > R_2 \end{cases} \quad \text{①} \text{ ①} \text{ ①}$$

c) Bei Erdung der äußeren Schale,  $\Phi_{\text{ges}}(R_2) = 0$ , folgt aus (b) sofort  $Q_2 = -Q_1$ . Zur Bestimmung der Kapazität wird zunächst die Spannung zwischen den Kugelschalen berechnet.

$$U = |\Phi_{\text{ges}}(R_1) - \Phi_{\text{ges}}(R_2)| = \frac{Q_1}{4\pi\epsilon_0} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right) \quad \text{①}$$

Dann ist die Kapazität

$$C = \frac{Q_1}{U} = 4\pi\epsilon_0 \frac{R_1 R_2}{R_2 - R_1} \quad \text{①} \text{ ①}$$

**Aufgabe 4: (13 Punkte)**

Es gilt wegen des vernachlässigbaren Verschiebungsstroms für das vom geraden Leiter durch die Stromdichte  $\vec{j}$  erzeugt Magnetfeld  $\vec{H}$

$$\int_V \text{rot } \vec{H} dV = \int_V \vec{j} dV \quad \text{①}$$

Bei Integration über eine zum Leiter senkrecht stehende, zentrierte Kreisfläche  $F$  mit Radius  $r$  folgt aufgrund der Symmetrie:

$$\oint \vec{H} d\vec{r} = \int_V \vec{j} dV$$

$$H \cdot 2\pi r = I_L, \text{ also } H(r) = \frac{I_L}{2\pi r} \quad \text{①}$$

a) Induktion in Leiterschleife

$$U_{\text{ind}} = -\dot{\Phi} \quad \text{①}$$

Mit der Festlegung, dass der Normalenvektor der Fläche  $A$  der Drahtschleife  $S$  parallel zum Magnetfeld ist  $\vec{A} \parallel \vec{B}$ , folgt

$$\Phi = \int_A B(r) dA, \quad dA = d\vec{r}$$

$$= \int_a^{a+b} \frac{\mu_0 I_L}{2\pi r} d\vec{r}$$

$$= \frac{\mu_0 I_L}{2\pi} \ln \left( 1 + \frac{b}{a} \right) \quad \text{①}$$

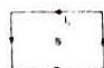
Für  $t > t_1$  ist  $I_L$  konstant, also  $\dot{\Phi} = 0$ , damit

$$U_{\text{ind}} = 0 \Rightarrow I_3(t) = 0 \quad \text{①}$$

Für  $0 \leq t \leq t_1$  ist  $I_L(t) = \beta t$ , also

$$U_{\text{ind}} = \frac{\mu_0 d \beta}{2\pi} \ln \left( 1 + \frac{b}{a} \right) = R_3 I_3$$

$$\Rightarrow I_3(t) = \frac{\mu_0 d \beta}{2\pi R_3} \ln \left( 1 + \frac{b}{a} \right) \quad \text{①}$$



Bestimmung des induzierten Stroms

Das Magnetfeld  $H(r)$  in der Drahtschleife liegt in der Papierebene (3D).

(ii) Der induzierte Strom erzeugt ein Magnetfeld. Aus der Änderung von  $H$  ergibt sich mit dem Ampereschen Regel, das  $H = 0$  ergibt. Das induzierte Magnetfeld aus der Papierebene heraus.  $I_3$  verläuft aber entgegen der Uhrzeigerichtung. Über

(ii)  $U_{\text{ind}} = \oint_S \vec{E} \cdot d\vec{l}$  ist negativ, da  $\Phi > 0$ . Da  $\vec{A}$  in die Papierebene zeigt ( $\vec{A} \parallel \vec{B}$ ), ist die Umlaufrichtung des Linienintegrals gleich der Uhrzeigerichtung. Also verlaufen  $\vec{E}$  und  $I_3$  dazu entgegengesetzt.

b) Die Lorentzkraft auf ein Leiterstück  $l$  beträgt

$$F_L = I_3 \vec{l} \times \vec{B} \quad (\vec{l} \text{ zeigt in Stromrichtung}) \quad \text{①}$$

Da in den Seitenstücken mit Länge  $b$  die Ströme entgegengesetzt sind, der Verlauf von  $H(r)$  entlang der Leiter aber gleich ist, heben sich ihre Beiträge auf. Es bleibt

$$|F_L| = |I_3| d \left( \frac{\mu_0 I_L}{2\pi a} - \frac{\mu_0 I_L}{2\pi(a+b)} \right)$$

$$= \frac{\mu_0}{2\pi} |I_3 I_L| \frac{db}{a(a+b)} \quad \text{①}$$

Die Lorentzkraft auf das Leiterstück im Abstand  $a$  ist größer als die Lorentzkraft auf das Leiterstück im Abstand  $a+b$  und bestimmt somit die Richtung der Gesamtkraft. Für das Leiterstück im Abstand  $a$  ist der Leiterstrom  $I_3$  antiparallel zu  $I_L$ . Die Kraft ist also entsprechend der Rechten-Hand-Regel vom Leiter weggerichtet. ①

**Aufgabe 3:** (11 Punkte)

a) Auf das Teilchen wirkt die Lorentzkraft

$$\vec{F}_L = Q \vec{v} \times \vec{B} \quad (1)$$

Die anfängliche Geschwindigkeit  $\vec{v}_0 = (v_0, 0, 0)$  ist senkrecht zur Richtung des Magnetfelds,  $\vec{v}_0 \perp \vec{B}$ .

1. Lösungsweg

Mit  $v = |\vec{v}|$  und  $F_L = |\vec{F}_L|$  erhalten wir folgende Bedingungen für die Bahnkurve:

(i)  $\vec{F}_L$  wirkt immer senkrecht zur aktuellen Bewegungsrichtung,  $\vec{F}_L \perp \vec{v}$ . Damit bleibt der Betrag der Geschwindigkeit konstant,  $v = v_0$ . (1)

(ii) Da  $\vec{v}_0 \perp \vec{B}$  ist die z-Komponente von  $\vec{F}_L$  immer Null,  $F_{Lz} = 0$ . Es gilt  $F_L = Qv_0B_0 = \text{const.}$  (1)

(iii) Die Bahnkurve des Teilchens liegt damit in der xy-Ebene. (1)

Für die Bahnkurve des Teilchens im Magnetfeld resultiert notwendigerweise eine Kreisbahn. Da die Ladung  $Q$  positiv ist, entspricht der Umlaufsin in der gegebenen xy-Ebene entsprechend der Rechte-Hand-Regel dem Uhrzeigerlauf (vgl. Zeichnung). Den Radius  $r$  des Kreises erhält man durch Gleichsetzen der Lorentzkraft  $F_L$  mit der Zentrifugalkraft (1)

$$F_L = \frac{mv_0^2}{r} \quad (1)$$

Also

$$Qv_0B_0 = \frac{mv_0^2}{r} \Rightarrow r = \frac{mv_0}{QB_0} \quad (1)$$

2. Lösungsweg

Die Newtonsche Bewegungsgleichung des Teilchens im Magnetfeld lautet

$$m\vec{a} = Q\vec{v} \times \vec{B} \quad (1)$$

so dass mit  $\vec{v} = (v_x, v_y, v_z)$  folgt

$$\begin{pmatrix} \dot{v}_x \\ \dot{v}_y \\ \dot{v}_z \end{pmatrix} = \frac{QB_0}{m} \begin{pmatrix} +v_y \\ -v_x \\ 0 \end{pmatrix} \quad (1)$$

Lösungsansatz:

$$\left. \begin{matrix} v_x = +v_0 \cos \omega t \\ v_y = -v_0 \sin \omega t \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{matrix} \dot{v}_x = -\omega v_0 \sin \omega t = +\omega v_y \\ \dot{v}_y = +\omega v_0 \cos \omega t = -\omega v_x \end{matrix} \quad (1)$$

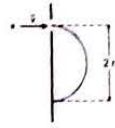
Die Newtonsche Bewegungsgleichung wird also gelöst durch eine Kreisgleichung mit den Anfangsbedingungen  $t = 0$  und  $v_z = 0$  sowie der Winkelgeschwindigkeit

$$\omega = \frac{QB_0}{m} \quad (1)$$

Mit  $x = r \sin \omega t$  und  $y = r \cos \omega t$  sowie  $v_x = \dot{x}$  und  $v_y = \dot{y}$  wird  $v_0 = \omega r$  und wir erhalten für den Radius  $r$  der Kreisbahn (1)

$$r = \frac{v_0}{\omega} = \frac{mv_0}{QB_0} \quad (1)$$

(Ende 2. Lösungsweg)



Nach Eintritt des Teilchens in das Magnetfeld durchläuft das Teilchen einen Halbkreis und stößt dann in einem Abstand  $2r$  unterhalb des Eintrittspunkts senkrecht auf die Blende (1)

b) Die zusammen mit dem elektrischen Feld auf das Teilchen wirkende Kraft ist (1)

$$\vec{F} = Q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B}) \quad (1)$$

Das geladene Teilchen wird nur dann nicht abgelenkt, wenn  $\vec{F} = 0$ . Die Bedingung für das elektrische Feld lautet also (1)

$$\vec{E} = -\vec{v} \times \vec{B} \quad (1)$$

unabhängig von Vorzeichen und Betrag der Ladung. Es folgt (1)

$$\vec{E} = - \begin{pmatrix} v_0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ B_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ v_0 B_0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (1)$$

**Aufgabe 5:** (12 Punkte)

a) Mit den komplexen Widerständen für Kapazität und Induktivität

$$Z_C = -i \frac{1}{\omega C}, \quad Z_L = i\omega C \quad (1)$$

ist die Übertragungsfunktion gegeben durch (1)

$$\underline{A} = \frac{U_s}{U_r} = \frac{Z_C}{R + Z_C + Z_L} = \frac{1}{1 - \omega^2 LC + i\omega RC} \quad (1)$$

Die Trennung in Real- und Imaginarteil ergibt (1)

$$\underline{A} = \frac{1 - \omega^2 LC}{(1 - \omega^2 LC)^2 + \omega^2 RC^2} - i \frac{\omega RC}{(1 - \omega^2 LC)^2 + \omega^2 RC^2} \quad (1)$$

so dass (1)

$$A = \sqrt{\underline{A} \underline{A}^*} = \frac{1}{\sqrt{(1 - \omega^2 LC)^2 + \omega^2 RC^2}} \quad (1)$$

und (1)

$$\tan \varphi = \frac{\Im(\underline{A})}{\Re(\underline{A})} = -\frac{\omega RC}{1 - \omega^2 LC} \quad (1)$$

Bei der Frequenz  $\omega_0 = 1/\sqrt{LC}$  wird der Nenner von  $A$  minimal und  $\tan \varphi \Rightarrow \mp \infty$ . (1)

b) Verhalten von  $A$

- Für  $\omega \rightarrow 0$  wird  $Z_C \rightarrow \infty$  und  $Z_L \rightarrow 0$ . Der Spannungsabfall findet vollständig am Kondensator statt. Es wird  $A \rightarrow 1$  für  $\omega \rightarrow 0$ . (1)
- Für  $\omega \rightarrow \infty$  wird  $Z_C \rightarrow 0$  und  $Z_L \rightarrow \infty$ , so dass der Spannungsabfall vollständig an der Spule stattfindet. Entsprechend wird  $A \rightarrow 0$  für  $\omega \rightarrow \infty$ . (1)
- Für  $\omega = \omega_0$  wird der Nenner von  $A$  minimal und  $A$  kann nahe  $\omega_0$  unter geeigneten Umständen ein (lokales) Maximum aufweisen. (1)

Verhalten von  $\varphi$

- Für  $\omega = 0$  wird  $\tan \varphi = 0$ , also  $\varphi = 0^\circ$ . (1)
- Für  $\omega \rightarrow \infty$  wird  $\tan \varphi \rightarrow 0$ , also  $\varphi \rightarrow 0^\circ$ . (1)
- Für  $\omega = \omega_0$  wird  $\tan \varphi = \pm \infty$ , die Phase  $\varphi$  macht also einen Sprung von  $-\pi/2$  nach  $+\pi/2$ . (1)

