

Blatt 6 Tobias

Mittwoch, 9. Dezember 2020 17:10

100

/1

Wenn ϕ_0 auf der Kugeloberfläche von φ unabhängig sein soll, muss $\phi(r, \theta, \varphi)$ als Entwicklung in Kugelflächenkoordinaten auch von φ unabhängig sein. Das bedeutet $[A_{lm} r^l + B_{lm} r^{-(l+1)}]$ und $Y_{lm}(\theta, \varphi)$ müssen von φ unabhängig sein. $\frac{\partial Y_{lm}}{\partial \varphi} = 0$ gilt in Allgemeinen nur für $m=0$.

$$\phi(r, \theta) = \sum_{l=0}^{\infty} [A_l r^l + B_l r^{-(l+1)}] Y_l(\theta)$$

$$\phi(R, \theta) = \sum_{l=0}^{\infty} [A_l R^l + B_l R^{-(l+1)}] Y_l(\theta)$$

entwickelt man $\phi_0 = V \cos \theta \sin^2 \theta$ ebenfalls in Kugelflächenfunktionen

ergibt sich mit $m=0$:

$$\phi_0 = \sum_{l=0}^{\infty} C_l Y_l \quad \text{mit} \quad C_l = \int d\varphi \int_0^\pi \sin \theta \phi Y_l(\theta) d\theta = 2\pi V \int_0^\pi \sin^3 \theta \cos \theta Y_l(\theta) d\theta$$

Die Kugelflächenfunktionen sind aus der Vorlesung bekannt:

$l=0$

$l=1$

$l=2$

$l=3$

$$\sqrt{\frac{1}{4\pi}}$$

$$\sqrt{\frac{3}{4\pi}} \cos \vartheta$$

$$\sqrt{\frac{5}{16\pi}} (3 \cos^2 \vartheta - 1)$$

$$\sqrt{\frac{7}{16\pi}} (5 \cos^3 \vartheta - 3 \cos \vartheta)$$

$$C_0 = 2\pi V \int_0^\pi \sin^3 \theta \cos \theta \sqrt{\frac{1}{4\pi}} d\theta = V \sqrt{\pi} \left[\frac{1}{4} \sin^4 \theta \right]_0^\pi = 0 \quad \checkmark$$

$$C_1 = 2\pi V \int_0^\pi \sqrt{\frac{3}{4\pi}} \sin^3 \theta \cos^2 \theta d\theta = \sqrt{3\pi} V \int_0^\pi \sin \theta \cos^3 \theta - \sin \theta \cos^5 \theta d\theta = \sqrt{3\pi} V \left[-\frac{1}{3} \cos^3 \theta + \frac{1}{5} \cos^5 \theta \right]_0^\pi$$

$$= \sqrt{3\pi} V \left(\frac{1}{3} - \frac{1}{5} + \frac{1}{3} - \frac{1}{5} \right) = \frac{4}{15} \sqrt{3\pi} V \quad \checkmark$$

$$C_2 = 2\pi V \int_0^\pi \sin^3 \theta \cos \theta \sqrt{\frac{5}{16\pi}} (3 \cos^2 \theta - 1) d\theta = 3 \frac{\sqrt{5\pi}}{2} V \int_0^\pi \sin^3 \theta \cos^3 \theta d\theta - 0$$

$$= 3 \frac{\sqrt{5\pi}}{2} V \int_0^\pi \sin^3 \theta \cos \theta - \sin^5 \theta \cos \theta d\theta = 3 \frac{\sqrt{5\pi}}{2} \left[\frac{1}{4} \sin^4 \theta - \frac{1}{6} \sin^6 \theta \right]_0^\pi = 0 \quad \checkmark$$

$$C_3 = 2\pi V \int_0^\pi \sqrt{\frac{7}{16\pi}} (5 \cos^3 \theta - 3 \cos \theta) \sin^3 \theta \cos \theta d\theta = \frac{\sqrt{7\pi}}{2} \int_0^\pi 5 \sin^3 \theta \cos^4 \theta - 3 \sin^3 \theta \cos^2 \theta d\theta$$

$$= \frac{\sqrt{7\pi}}{2} V \int_0^\pi 5 \sin \theta \cos^4 \theta - 5 \sin \theta \cos^6 \theta - 3 \sin \theta \cos^2 \theta + 3 \sin \theta \cos^4 \theta d\theta$$

$$= \frac{\sqrt{7\pi}}{2} V \left[-\cos^5 \theta + \frac{5}{7} \cos^7 \theta + \cos^3 \theta - \frac{3}{5} \cos^5 \theta \right]_0^\pi = \frac{\sqrt{7\pi}}{2} V \left(\left(1 - \frac{5}{7} - 1 + \frac{3}{5}\right) - \left(-1 + \frac{5}{7} + 1 - \frac{3}{5}\right) \right)$$

$$= -\sqrt{7\pi} V \frac{4}{35} \quad \checkmark$$

$$\Rightarrow \phi_0 \approx \frac{4\sqrt{3\pi}}{15} V Y_1 - \frac{4\sqrt{7\pi}}{35} V Y_3$$

Bei Näherung auf auf Glieder bis $l=3$

$$\Delta \phi(r, \theta) = 0 \quad \text{für } r \neq R$$

Im Innerenraum muss $\Delta \phi = 0$ sein

$$\text{Damit } \Delta \phi = 0 \quad \text{muss auch} \quad \Delta \left(\frac{B_L}{r^{L+1}} Y_L(\theta) \right) = 0$$

$\Delta \frac{1}{r^{L+1}} \Big|_{r=0} \neq 0$ deshalb muss $B_L = 0$ gewählt werden.

Koeffizientenvergleich für $r=R$ mit ϕ_0 liefert dann:

$$\phi(R, \theta) \approx \sum_{L=0}^3 A_L R^L Y_L(\theta) \stackrel{!}{=} \sum_{L=0}^3 C_L Y_L(\theta) \Rightarrow C_L = A_L R^L$$

$$A_0^I = A_2^I = 0 \quad A_1^I = \frac{4\sqrt{3\pi}}{15} \frac{V}{R} \quad A_3^I = -\frac{4\sqrt{2\pi}}{35} \frac{V}{R^3}$$

$$\Rightarrow \phi^I(r, \theta) \approx \frac{4\sqrt{3\pi}}{15} V \frac{r}{R} Y_1 - \frac{4\sqrt{2\pi}}{35} V \frac{r^3}{R^3} Y_3$$

$$= \frac{2}{5} V \frac{r}{R} \cos \theta - V \frac{r^3}{R^3} \left(\cos^3 \theta - \frac{3}{5} \cos \theta \right) \quad \checkmark$$

Außerhalb der Kugel muss das Potential

für $r \rightarrow \infty \rightarrow 0$ laufen. Das ist mit einem r^L term nicht möglich, weshalb man $A_L = 0$ wählen muss. ✓

Koeffizientenvergleich liefert diesmal:

$$C_L = \frac{B_L}{R^{L+1}} \Rightarrow B_L = C_L R^{L+1}$$

$$\phi^A(r, \theta) = \frac{4\sqrt{3\pi}}{15} V \left(\frac{R}{r} \right)^2 Y_1(\theta) - \frac{4\sqrt{2\pi}}{35} V \left(\frac{R}{r} \right)^4 Y_3$$

$$= \frac{2}{5} V \left(\frac{R}{r} \right)^2 \cos \theta - \frac{1}{5} V \left(\frac{R}{r} \right)^4 (5 \cos^3 \theta - 3 \cos \theta) \quad \checkmark$$

13

Innerhalb des Zylinders gilt: $\Delta \phi = 0$

$$\Delta \phi = \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \stackrel{!}{=} 0$$

Da das Problem invariant bei Translation entlang der z -Achse ist gilt $\frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} = 0$

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} = 0 \quad | \text{ Separationsansatz } \phi(r, \theta) = F(\theta) \cdot G(r)$$

$$F G'' + \frac{1}{r} F G' + \frac{1}{r^2} G F'' = 0$$

$$r^2 \frac{G''}{G} + r \frac{G'}{G} = \omega^2 = - \frac{F''}{F}$$

Ansatz für $F(\theta)$

$$F = A \sin(\omega \theta) + B \cos(\omega \theta)$$

Ansatz für $G = r^\lambda$

$$r^2 G'' + r G' - \omega^2 G = 0$$

$$r^2 \lambda(\lambda-1) r^{\lambda-2} + r \lambda r^{\lambda-1} - \omega^2 r^\lambda = 0$$

$$\lambda^2 - \lambda + \lambda - \omega^2 = 0$$

$$\lambda = \pm \omega$$

D.h. $\Delta \phi|_{r=0} = \Delta (F \cdot r^\lambda)|_{r=0} = 0$ gelten muss, muss λ positiv sein.

$$\Rightarrow \lambda = |\omega|$$

Es kann unendlich viele mögliche ω, A, B und r geben und die Lösung ist die

Superposition:

$$\phi(r, \theta) = \sum_{\omega, A, B, r} r^{|\omega|} (A_n \sin(\omega \theta) + B_n \cos(\omega \theta)) \quad \checkmark$$

Das Problem weist eine Symmetrie $\phi(r, \theta) = \phi(r, -\theta)$ auf.

Deshalb kann der Sinus keinen Teil beitragen und man

darf $A_n = 0$ wählen.

Randbedingungen: $\phi(r=R, \theta) = V_1$ für $\theta \in [0, \frac{\pi}{2}] \cup [\frac{3\pi}{2}, 2\pi]$

$$\phi(r=R, \theta) = V_2 \quad \text{für } \theta \in [\frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}]$$

Diese Randbedingungen können als 2π -Periodisch betrachtet werden, obwohl uns natürlich nur $\theta \in [0, 2\pi]$ interessiert.

Randbedingungen als Fourierreihe entwickeln:

$$a_k = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \phi(r=R, \theta) \cos(kt) dt = \frac{1}{\pi} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} V_2 \cos(kt) dt + \frac{1}{\pi} \int_{\frac{\pi}{2}}^{\frac{3\pi}{2}} V_1 \cos(kt) dt + \frac{1}{\pi} \int_{\frac{3\pi}{2}}^{2\pi} V_2 \cos(kt) dt$$

$$\text{Fall } k=0: \quad a_0 = \frac{1}{\pi} \left(\frac{\pi}{2} V_2 + \pi V_1 + \frac{\pi}{2} V_2 \right) = V_1 + V_2$$

Fall $k \neq 0$:

$$= \frac{1}{\pi} \left\{ \left[\frac{V_2}{k} \sin(kt) \right]_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} + \left[\frac{V_1}{k} \sin(kt) \right]_{\frac{\pi}{2}}^{\frac{3\pi}{2}} + \left[\frac{V_2}{k} \sin(kt) \right]_{\frac{3\pi}{2}}^{2\pi} \right\} =$$

$$a_k = -2 \frac{V_1}{k} \sin(k \frac{\pi}{2}) + 2 \frac{V_2}{k} \sin(k \frac{\pi}{2})$$

$$= 0 \quad \text{für } k = 2n \quad n \in \mathbb{N}$$

$$= 2 \frac{V_1 - V_2}{k\pi} \quad \text{für } k = 4n-3$$

$$= -2 \frac{V_1 - V_2}{k\pi} \quad \text{für } k = 4n-1$$

$$b_k = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} \phi(r=R, \theta) \sin(kt) dt = 0$$

$$\Rightarrow \phi(r=R, \theta) = \frac{V_1 + V_2}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{2(-1)^{n+1}}{(2n-1)\pi} (V_1 - V_2) \cos((2n-1)\theta)$$

$$\Rightarrow \phi(r=R, \theta) = \frac{V_1 + V_2}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2(-1)^{k+1}}{(2k-1)\pi} (V_1 - V_2) \cos((2k-1)\theta)$$

$2k-1$ deshalb, weil nur über die ungeraden k summiert werden soll. $(-1)^{k-1}$ weil $k=4n-1$ Terme negativ werden

Koeffizientenvergleich liefert nun mit der Annahme $m=0, 1, 2, 3, \dots$

$$\phi(r=R, \theta) = \frac{V_1 + V_2}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} \frac{2(V_1 - V_2)(-1)^{k+1}}{(2k-1)\pi} \cos((2k-1)\theta) \stackrel{!}{=} \sum_{m=0}^{\infty} R^m \gamma \beta_m \cos(m\theta)$$

$$R^0 \gamma \beta_0 = \frac{V_1 + V_2}{2}$$

$$\gamma \beta_m = \frac{2(V_1 - V_2)}{m \pi R^m} \text{ für } m=4n-3 \text{ bzw. } \dots = -\frac{2(V_1 - V_2)}{m \pi R^m} \text{ für } m=4n-1$$

$$\Rightarrow \phi(r, \theta) = \frac{V_1 + V_2}{2} + 2 \frac{V_1 - V_2}{\pi} \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^{m-1}}{2m-1} \left(\frac{r}{R}\right)^{2m-1} \cos((2m-1)\theta)$$

12 a)

$$\rho(r) = -q \delta(\vec{r}) + 3q \delta(\vec{r} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix})$$

$$Q^{(0)} = \int d^3r' \rho(r') = 2q$$

$$Q^{(1)} = \int d^3r' \vec{r}' \rho(r') = 3q \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}$$

$$Q_{ij}^{(2)} = \int d^3r' (3r'_i r'_j - r'^2 \delta_{ij}) \rho(r')$$

$$Q^{(2)} = 3q \begin{pmatrix} -a^2 & 0 & 0 \\ 0 & -a^2 & 0 \\ 0 & 0 & 2a^2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \phi(\vec{r}) &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\frac{Q^0}{r} + \frac{\vec{r} \cdot \vec{Q}^{(1)}}{r^3} + \frac{1}{2} \sum Q_{ij} \frac{x_i x_j}{r^5} \right) \\ &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\frac{2q}{r} + \frac{3q a z}{r^3} + \frac{3q a^2}{2r^5} (2z^2 - x^2 - y^2) \right) \end{aligned}$$

b)

$$\rho(\vec{r}) = 3q \delta(\vec{r}) - q \delta(\vec{r} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -a \end{pmatrix})$$

$$Q^{(0)} = 2q$$

$$Q^{(1)} = -\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix} q = q \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ a \end{pmatrix}$$

$$Q_{ij}^{(2)} = -q \begin{pmatrix} -a^2 & 0 & 0 \\ 0 & -a^2 & 0 \\ 0 & 0 & 2a^2 \end{pmatrix} = q \begin{pmatrix} a^2 & 0 & 0 \\ 0 & a^2 & 0 \\ 0 & 0 & -2a^2 \end{pmatrix}$$

$$\phi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\frac{2q}{r} + \frac{q a z}{r^3} + \frac{q a^2}{2r^5} (x^2 + y^2 - 2z^2) \right)$$

c)

$$\rho(\vec{r}) = -q \delta(\vec{r}) + 3q \delta(\vec{r} - \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix})$$

$$Q^{(0)} = 2q \quad \checkmark$$

$$Q^{(1)} = 3q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$Q^{(2)} = 3qa^2 \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$\phi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\frac{2q}{r} + \frac{3qa^2}{r^3} + \frac{3qa^2}{2r^5} (2x^2 - y^2 - z^2) \right)$$

d)

$$\rho = -2q \delta(\vec{r}) + q \delta(\vec{r} - \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}) + q \delta(\vec{r} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -a \end{pmatrix})$$

$$Q^{(0)} = 0 \quad \checkmark$$

$$Q^{(1)} = q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + q \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -a \end{pmatrix} = q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ -a \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$Q^{(2)} = q \begin{pmatrix} 2a^2 & 0 & 0 \\ 0 & -a^2 & 0 \\ 0 & 0 & -a^2 \end{pmatrix} + q \begin{pmatrix} -a^2 & 0 & 0 \\ 0 & -a^2 & 0 \\ 0 & 0 & 2a^2 \end{pmatrix} = qa^2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$\phi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\frac{qa(x-z)}{r^3} + \frac{qa^2}{2r^5} (x^2 - 2y^2 + z^2) \right)$$

e)

Wähle symmetrische Punktladungen so,
das Quadrupolmoment Null werden

$$q \text{ bei } \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad -q \text{ bei } \begin{pmatrix} -a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Q^{(2)} = qa^2 \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} - qa^2 \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$Q^{(1)} = q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Q^{(0)} = 0$$

$Q^{(1)}$ muss = 0 werden. Dafür könnte man
zum Beispiel 2 weitere Ladungen hinzufügen:

$$-\frac{q}{2} \text{ bei } \begin{pmatrix} 2a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \frac{q}{2} \text{ bei } \begin{pmatrix} -2a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Q^{(0)} = 0$$

$$Q^{(1)} = q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - q \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$Q^{(2)} = qa^2 \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} - qa^2 \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$-\frac{q}{2}a^2 \begin{pmatrix} 8 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix} + \frac{q}{2}a^2 \begin{pmatrix} 8 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix}$$

$$= 0 \quad \checkmark$$