

Lösung der Aufgabe 5.1.10

Überarbeitet: MaKi

Aufgabe

Im folgenden wird ein ladungsfreier Viertelzylinder betrachtet, d.h. ein Zylinder, dessen Grundfläche aus nur einem Viertelkreis besteht. Seine Achse fällt mit der z -Achse zusammen und die Stirnseiten liegen im ersten Quadranten des x - y -Koordinatensystems. Der Viertelzylinder dehnt sich in positive z -Richtung aus. Er hat den Radius a und die Länge l .

Auf der Stirnseite bei $z = 0$ hat der Zylinder das Potential $V_C = C \cdot x \cdot y$, die anderen Seiten sind geerdet.

- Skizzieren Sie die Anordnung.
- Wie lautet das Potential V_C unter Verwendung von Zylinderparametern?
- Wie lautet der vollständige Lösungsansatz für V in einem Vollzylinder?
- Wählen Sie eine geeignete Untermenge der von φ -abhängigen Funktionen, die die Randbedingungen bei $\varphi = 0$ und $\varphi = \pi/2$ erfüllen.
- Bildet diese Untermenge ein vollständiges Orthogonalsystem im Bereich $0 < \varphi < \pi/2$?
- Durch geeignete Translation verschwindet eine der beiden Funktionen von z . Wie lautet die Transformation und welche Funktion verschwindet?
- Wie lautet der vollständige Lösungsansatz für V in dem Viertelzylinder?
- Entwickeln Sie die Koeffizienten nach φ .
- Entwickeln Sie die Koeffizienten nach ϱ .
- Wie lautet die vollständige Lösung?

Formeln zur Besselfunktion:

$$\int x^{n+1} J_n(x) dx = x^{n+1} J_{n+1}(x)$$
$$\int x^{-n+1} J_n(x) dx = x^{-n+1} J_{n-1}(x)$$

Lösung

a)...

b)

$$V_C(\rho, \varphi, 0) = V_0 \cdot \begin{cases} 1 & \text{für } \rho < a, \quad 0 < \varphi < \pi/2 \\ -1 & \text{für } \rho < a, \quad \pi/2 < \varphi < \pi \\ 1 & \text{für } \rho < a, \quad \pi < \varphi < 3\pi/2 \\ -1 & \text{für } \rho < a, \quad 3\pi/2 < \varphi < 2\pi \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

Falsch: Das Potential in den anderen drei Quadranten zu Null annehmen; Das Potential an den Kanten ist dann nämlich $V_0/2$. (Entwickelt man eine Kurve in eine Fourierreihe, erhält man an Unstetigkeitspunkten den Mittelwert aus den angrenzenden Bereichen (Satz von Dirichlet).)

c)

$$\Delta V = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} \left(\rho \frac{\partial V}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \left(\frac{\partial^2 V}{\partial \varphi^2} \right) + \frac{\partial^2 V}{\partial z^2} = 0$$

d)

$$V = \sum_{k_z} \sum_m \left[A_{1,k_z} \frac{\cosh\{k_z z\}}{\cosh\{k_z l\}} + A_{2,k_z} \frac{\sinh\{k_z z\}}{\sinh\{k_z l\}} \right] [B_{1,m} \cos\{m\varphi\} + B_{2,m} \sin\{m\varphi\}] \cdot \\ \cdot [C_{1,m,k_z} J_m\{k_z \rho\} + C_{2,m,k_z} N_m\{k_z \rho\}]$$

e) Da V bei $\rho = 0$ endlich ist, verschwinden alle C_{2,m,k_z} .

f) Wegen $V(\rho = a) = 0$ ist $k_z = x_{m,n}/a$, wobei $x_{m,n}$ die n -te Nullstelle der Besselfunktion m -ter Ordnung ist.

g) Die Stirnseite bei $z = l$ ist geerdet. Verschiebt man die Anordnung so, dass diese Stirnseite bei $z' = 0$ liegt, verschwinden die Koeffizienten A'_1 .

Die Translationsregel lautet also: $z' = z - l$

Achtung: Zylinder geht nun bis $z' = -l$

h) Das Potential verschwindet für $\varphi = 0$, deshalb verschwinden alle $B_1 = 0$.

Das Potential verschwindet auch für $\varphi = \pi/2$, deshalb gilt: $B_{2,m} = 0 \quad \forall \quad (m+1)/2 \in \mathbb{N}$

i) Mit $V_{m,n} = A_{2,k_z} B_{2,m} C_{1,m,k_z}$:

$$V = \sum_n \sum_m V_{m,n} \frac{\sinh\{x_{m,n}(l-z)/a\}}{\sinh\{x_{m,n}l/a\}} \sin\{m\varphi\} J_m\{x_{m,n}\rho/a\} \\ \sum_n \sum_m V_{m,n} \sin\{m\varphi\} J_m\{x_{m,n}\rho/a\} = V_C$$

k) Nur gerade m können auftreten (s.o.):

$$\begin{aligned}
 \int_0^{2\pi} \sum_n \sum_m V_{m,n} \sin\{m\varphi\} J_m\{x_{m,n}\rho/a\} \sin\{m'\varphi\} d\varphi &= \int_0^{2\pi} V_C \sin\{m'\varphi\} d\varphi \\
 &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} V_0 \sin\{m'\varphi\} d\varphi - \int_{\frac{\pi}{2}}^{\pi} V_0 \sin\{m'\varphi\} d\varphi + \int_{\pi}^{\frac{3\pi}{2}} V_0 \sin\{m'\varphi\} d\varphi - \int_{\frac{3\pi}{2}}^{2\pi} V_0 \sin\{m'\varphi\} d\varphi \\
 \sum_n \sum_m V_{m,n} J_m\{x_{m,n}\rho/a\} \underbrace{\int_0^{2\pi} \sin\{m\varphi\} \sin\{m'\varphi\} d\varphi}_{\pi\delta_{m,m'}} &= -\frac{4}{m'} \left[\cos\{m'\varphi\} \right]_0^{\frac{\pi}{2}} \\
 \sum_n V_{m',n} J_{m'}\{x_{m',n}\rho/a\} &= \frac{4}{\pi m'} \begin{cases} 1 & \text{für } m' = 2, 6, 10, \dots \\ 0 & \text{für } m' = 0, 4, 8, \dots \\ 0 & \text{für } m' = 1, 3, 5, 7, 9, \dots \end{cases}
 \end{aligned}$$

Da nur noch der Index m' auftritt, kann er wieder durch m ersetzt werden.

l) Im folgenden wird die Normierung $\rho' = \rho/a$ verwendet.

Nur die Koeffizienten mit $(m+2)/4 \in \mathbb{N}$ sind von Null verschieden.

$$\begin{aligned}
 \int_0^1 \rho' \sum_n V_{m,n} J_m\{x_{m,n}\rho'\} J_m\{x_{m,n'}\rho'\} d\rho' &= \int_0^1 \rho' \frac{4}{\pi m} J_m\{x_{m,n'}\rho'\} d\rho' \\
 \sum_n V_{m,n} \underbrace{\int_0^1 \rho' J_m\{x_{m,n}\rho'\} J_m\{x_{m,n'}\rho'\} d\rho'}_{\frac{1}{2} J_{m+1}^2\{x_{m,n}\rho'\} \delta_{n,n'}} &= V_{m,n'} \frac{1}{2} J_{m+1}^2\{x_{m,n'}\rho'\} = \int_0^1 \rho' \frac{4}{\pi m} J_m\{x_{m,n'}\rho'\} d\rho'
 \end{aligned}$$

$$V_{m,n} = \frac{8}{\pi m J_{m+1}^2\{x_{m,n'}\rho'\}} \int_0^1 \rho' J_m\{x_{m,n}\rho'\} d\rho' \begin{cases} 1 & \text{für } m = 2, 6, 10, \dots \\ 0 & \text{für } m = 0, 4, 8, \dots \\ 0 & \text{für } m = 1, 3, 5, 7, 9, \dots \end{cases}$$