

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$\oint_C \vec{H} \cdot d\vec{s} = \int_A \vec{j} \cdot d\vec{a} = I_{\text{eing}}$	1.1	Durchflutungsgesetz Ampersches Gesetz
$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{s} = -\frac{d}{dt} \int_A \vec{B} \cdot d\vec{a}$	1.2	Induktionsgesetz Faradaysches Gesetz
$\oint_H \vec{D} \cdot d\vec{a} = \int_V \rho dV = Q_{\text{eing}} = \int_V \rho d^3 r$	1.3	Gaußsches Gesetz
$\oint_H \vec{B} \cdot d\vec{a} = 0$	1.4	Quellenfreiheit des B-Feldes
$\vec{D} = \epsilon \vec{E} \quad \vec{B} = \mu \vec{H} \quad \vec{j} = \sigma \vec{E}$	1.5	Materialgleichungen
$\vec{F}_{Qq} = -\vec{F}_{qQ} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Qq}{r^2} \vec{e}_{Qq}$	2.1	Kräfte zwischen zwei Punktladungen
$\vec{F} = \sum_i \vec{F}_{q_i, q} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{qQ_i}{r_i^2} \vec{e}_i$	2.2	Kräfte zwischen n Punktladungen
$\vec{E} = \frac{\vec{F}_q}{q}$	2.3	Elektrische Feldstärke
$\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{r^2} \vec{e}_{Qq}$	2.4	Feldstärke einer Punktladung
$\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \sum_{i=1}^n \frac{Q_i}{r_i^2} \vec{e}_i$	2.5	Feldstärke von n Punktladungen
$\vec{E}_A = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_{V_Q} \frac{\rho(x_Q, y_Q, z_Q)}{r_{QA}^2} \vec{e}_{QA} dV_Q$	2.6	Feldstärke einer Raumladungsverteilung
$W_{12} = q \int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{s}$	2.7	Arbeit für die Verschiebung von q von P1 nach P2
$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{s} = 0$	2.8	Arbeit bei der Verschiebung entlang einer geschlossenen Kurve
$U_{12} = \frac{W_{12}}{q} = \int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{s}$	2.9	Spannung zwischen P1 und P2
$V_P = \int_P^{P_0} \vec{E} \cdot d\vec{s} = -\int_{P_0}^P \vec{E} \cdot d\vec{s}$	2.10	Potential bzgl. P ₀
$U_{12} = V_{P1} - V_{P2}$	2.11	Spannung als Potentialdifferenz
$\oint_H \epsilon_0 \vec{E} \cdot d\vec{a} = \{Q, \text{ falls } Q \in \dot{H} / 0, \text{ sonst}\}$	2.12	Hüllfläche um Punktladung
$\oint_H \epsilon_0 \vec{E} \cdot d\vec{a} = Q_{\text{eing}} = \sum_i Q_i \text{ oder } \int_V \rho dV_q$	2.13	
$\oint_H \epsilon \vec{E} \cdot d\vec{a} = \oint_H \epsilon_0 \epsilon_r \vec{E} \cdot d\vec{a} = Q_{\text{eing}}$	2.14	
$\vec{D} = \epsilon \vec{E}$	2.15	Elektrische Verschiebung
$\oint \vec{D} \cdot d\vec{a} = Q_{\text{eing}}$	2.16	
$I = \frac{dQ_{\text{transp}}}{dt}$	2.17	Definition von I

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$dI = \vec{j} \cdot d\vec{a}$	2.18	Definition der Stromdichte j
$I = \int_A \vec{j} \cdot d\vec{a}$	2.19	Strom durch Fläche A
$\vec{j} = \sum_{i=1}^n n_i q_i \vec{v}_i$ n_i Anzahldichte	2.20	Stromdichte bei n verschiedenen Ladungsträgern
$\vec{v}_i = b_i \vec{E}$	2.21	Beweglichkeit und mittlere Geschwindigkeit
$\vec{j} = \left(\sum_{i=1}^k n_i q_i b_i \right) \vec{E} = \sigma \vec{E}$	2.22	Lokales Ohmsches Gesetz
$\vec{F} = q(\vec{v} \times \vec{B})$	2.23	Lorentzkraft
$\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$	2.24	Kraft aus beiden Feldern
$\Phi = \int_A \vec{B} \cdot d\vec{a}$	2.28	Magnetischer Fluß
$U_i = (IR) = -\frac{d\Phi}{dt} = -\frac{d}{dt} \int_A \vec{B} \cdot d\vec{a}$	2.29	Induzierte Spannung
$U_i = \oint_C (\vec{V} \times \vec{B}) \cdot d\vec{s} - \int_A \frac{\delta \vec{B}}{\delta t} \cdot d\vec{a}$	2.30	Bewegungsinduktion - Ruheinduktion
$\oint_C \vec{E}_i \cdot d\vec{s} = -\int_A \frac{\delta \vec{B}}{\delta t} \cdot d\vec{a}$	2.31	Induziertes elektrisches Feld
$\oint_C \vec{E}_{st} \cdot d\vec{s} = 0$	2.32	Grundgesetz der Elektrostatik
$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{s} = -\int_A \frac{\delta \vec{B}}{\delta t} \cdot d\vec{a}$	2.33	Induktionsgesetz integrale Form
$\frac{dQ_{eing}}{dt} = -\oint_{Hüll} \vec{j} \cdot d\vec{a}$	2.37	Zeitliche Änderung der von Hüll. eingeschloßenen Ladung
$\oint_C \vec{H} \cdot d\vec{s} = \int_A \left(\vec{j} + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t} \right) \cdot d\vec{a}$	2.41	Erweitertes Durchflutungsgesetz
$\lim_{A \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{A} \oint_C \vec{H} \cdot d\vec{s} \right\} = \lim_{A \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{A} \int_A \left(\vec{j} + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t} \right) \cdot d\vec{a} \right\}$	3.1	Übergang zum Punkt
$\lim_{A \rightarrow \dot{i}} \left\{ \frac{1}{A} \oint_C \vec{H} \cdot d\vec{s} \right\} = \vec{n} \cdot \text{rot} \vec{H}$	3.2	
$\lim_{A \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{A} \int_A \left(\vec{j} + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t} \right) \cdot d\vec{a} \right\} = \vec{n} \cdot \left(\vec{j} + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t} \right)$	3.3	
$\text{rot} \vec{H} = \vec{j} + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t}$	3.4	Durchflutungsgesetz lokale Form
$\lim_{V \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{V} \oint_H \vec{D} \cdot d\vec{a} \right\} = \lim_{V \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{V} \int_V \rho dV \right\}$	3.6	Grenzwert im Gaußschen Gesetz
$\text{div} \vec{D} = \lim_{V \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{V} \oint_H \vec{D} \cdot d\vec{a} \right\}$	3.7	

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$\lim_{V \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{V} \int_V \rho dV \right\} = \rho$	3.8	
$\operatorname{div} \vec{D} = \rho$	3.9	Lokales Gaußsches Gesetz
$\operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{\delta \vec{B}}{\delta t}$	3.11	Induktionsgesetz
$\vec{p} = q \vec{x}$	3.17	Dipolmoment
$\vec{P} = n q \vec{x}$	3.18	Polarisation
$\vec{P} = \chi \epsilon_0 \vec{E}$	3.19	Suszeptibilität
$\sigma_{pol} = n q x = \vec{P} = \epsilon_0 \chi \vec{E} $	3.20	Polarisations Flächenladungsdichte
$\sigma = \vec{P} \cdot \vec{n}$	3.21	Durch Hüll. verschobene Flächenladung
$\oint_{Hüll} \vec{P} \cdot \vec{n} da = \oint_{Hüll} \vec{P} \cdot d\vec{a} = \chi \oint_{Hüll} \epsilon_0 \vec{E} \cdot D \vec{a} = \chi Q_{eing} = 0$	3.22	
$Q_{pol} = -\oint_H \vec{P} \cdot \vec{n} da$	3.23	Ladung im allgemeinen Polarisationsfall
$Q_{pol} = \int_V \rho_{pol} dV$	3.24	
$\int_V \rho_{pol} dV = -\oint_H \vec{P} \cdot \vec{n} da$	3.25	Integrale Aussage zur Polarisationsraumladungsdichte
$\rho_{pol} = -\operatorname{div} \vec{P}$	3.26	Lokale Aussage
$\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P}$	3.27	Resultierendes Feld im dielektrischen Material
$\operatorname{div} \vec{D} = \operatorname{div} \epsilon_0 \vec{E} + \operatorname{div} \vec{P} = \rho$	3.28	Gaußsches Gesetz
$\operatorname{div} \epsilon_0 \vec{E} = \rho + \rho_{pol}$	3.29	
$\operatorname{div} \epsilon_0 \vec{E} = \rho_{pol} = -\operatorname{div} \vec{P}$	3.30	Für Gebiete ohne freie Ladungen
$\vec{D} = \epsilon_0 \epsilon_r \vec{E} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P} = \epsilon_0 (1 + \chi) \vec{E}$	3.31	
$\epsilon_r = 1 + \chi$	3.32	Dieletrizitätszahl
$\operatorname{rot} \vec{H} = \vec{j} + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t} = \vec{j} + \frac{\delta \vec{E}}{\delta t} + \frac{\delta \vec{P}}{\delta t}$	3.33	Durchflutungsgesetz
$\vec{j}_{pol} = \frac{\delta \vec{P}}{\delta t} = n q \frac{\delta \vec{x}}{\delta t} = n q \vec{v}$	3.34	Polarisationsstromdichte
$\vec{m} = \mu_0 I A \vec{n}$	3.35	Magn. Dipolmoment
$\vec{M} = \frac{d\vec{m}}{dV} \quad d\vec{m} = \vec{M} dV$	3.36	Magn. Moment pro Volumen
$\vec{j}_{mag} = \frac{1}{\mu_0} \operatorname{rot} \vec{M}$	3.37	Magnetisierungsstromdichte
$\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \vec{M}$	3.38	Erweiterte Definition von B

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$\frac{1}{\mu_0} \operatorname{rot}(\vec{B} - \vec{M}) = \vec{j}_f + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t}$	3.39	Durchflutungsgesetz
$\frac{1}{\mu_0} \operatorname{rot} \vec{B} = \vec{j}_{mag} + \vec{j}_f + \frac{\delta \vec{D}}{\delta t}$	3.40	Durchflutungsgesetz
$\vec{M} = \mu_0 \chi_m \vec{H}$	3.41	Magn. Suszeptibilität
$\vec{B} = \mu_0 \vec{H} + \vec{M} = \mu_0 (1 + \chi_m) \vec{H}$	3.42	
$\operatorname{div} \vec{B} = \operatorname{div} \mu_0 \vec{H} + \operatorname{div} \vec{M} = 0$	3.43	Quellenfreiheit von B
$\operatorname{div} \mu_0 \vec{H} = -\operatorname{div} \vec{M}$	3.44	
$\vec{B} = \mu_0 \vec{H}_1 = \mu_0 \vec{H}_2 + \vec{M}$	3.46	Siehe Beispiel S.35
$\vec{w}_i = b_i \frac{\vec{F}_i}{q_i}$ w mittlere Relativgeschwindigkeit	3.47	Atomistische Betrachtungen zum Ohmschen Gesetz
$\vec{v}_i = \vec{v} + \vec{w}_i$	3.48	Mittlere Geschwindigkeit
$\vec{F}_i = q_i (\vec{E} + \vec{E}_e + \vec{v}_i \times \vec{B})$	3.49	Kraft auf einen Ladungsträger
$\vec{j} = \sum_i n_i q_i \vec{v}_i$	3.50	Stromdichte atomistisch
$\vec{j} = \sum_i n_i q_i (\vec{v} + \vec{w}_i) = \vec{v} \sum_i n_i q_i + \sum_i n_i q_i \vec{w}_i$	3.51	
$\vec{w}_i = b_i (\vec{E} + \vec{E}_e + \vec{v}_i \times \vec{B})$	3.52	Mittlere Geschwindigkeit der Ladungen
$\vec{j} = \vec{V} \rho + \sum n_i q_i b_i (\vec{E} + \vec{E}_e + \vec{v}_i \times \vec{B})$	3.53	
$\vec{j} = \rho \vec{V} + \sigma (\vec{E} + \vec{E}_e + \vec{V} \times \vec{B}) + (\sum_i n_i q_i b_i \vec{w}_i) \times \vec{B}$	3.54	Lokales ohmsches Gesetz
$(\sum_i n_i q_i b_i \vec{w}_i) \times \vec{B} = \sigma \underline{C_H} (\vec{j} \times \vec{B})$	3.55	Hall Term
$C_H = \frac{1}{n_i q_i}$	3.57	Hall Konstante skalar für $\rho=0$ und eine Sorte Ladungsträger
$dW_e = dQ \int_1^2 \vec{E} \cdot d\vec{s} = U dQ$	3.58	differentielle Feldarbeit
$W_e = \int_0^Q U(Q') dQ'$	3.59	
$W_e = \frac{1}{C} \int_0^Q Q' dQ' = \frac{1}{2} QU = \frac{1}{2} CU^2$	3.60	Energieinhalt eines Kondensators
$dQ = \oint_H d\vec{D} \cdot d\vec{a}$	3.61	differentielles Gaußsches Gesetz
$dW_e = \oint_H U d\vec{D} \cdot d\vec{a}$	3.62	Energiezuwachs
$dW_e = \oint_H \int_1^2 (\vec{E} \cdot d\vec{D})(d\vec{s} \cdot d\vec{a}) \quad (\vec{E} \parallel d\vec{a})$	3.64	Integral über „Flußröhren“
$dW_e = \int_V (\vec{E} \cdot d\vec{D}) dV$	3.65	„Volumenintegral“

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$dw_e = \vec{E} \cdot d\vec{D}$	3.66	differentielle „Energiedichte“
$w_e = \int_0^{\vec{D}} \vec{E}(\vec{D}') \cdot d\vec{D}'$	3.67	Energiedichte
$w_e = \frac{1}{\epsilon} \int_0^{\vec{D}} \vec{D}' \cdot d\vec{D}' = \frac{1}{2\epsilon} D^2 = \frac{1}{2} ED = \frac{1}{2} \epsilon E^2 \quad D = \epsilon E$	3.69	
$W_e = \int_V w_e dV$	3.70	Gesamtenergie eines C's
$dW_m = P dt = UI dt$	3.71	magnetische Feldenergie
$U = w \frac{d\Phi}{dt}$	3.72	Induktion
$dW_m = I w d\Phi$	3.73	
$W_m = w \int_{\Phi'=0}^{\Phi} I(\Phi') d\Phi'$	3.74	Energie eines L's
$w\Phi = LI$	3.75	Selbstinduktivität L
$W_m = L \int_0^I I' dI' = \frac{1}{2} LI^2 = \frac{1}{2} w\Phi I = \frac{1}{2L} (w\Phi)^2$	3.76	Energie einer Spule
$\Phi = \int_A \vec{B} \cdot d\vec{a}$	3.78	magn. Fluß
$dW_m = Iw \int_A (d\vec{B} \cdot d\vec{a}) = \int_A wI (d\vec{B} \cdot d\vec{a})$	3.79	
$\oint_C \vec{H} \cdot d\vec{s} = wI$	3.80	Durchflutungsgesetz
$dW_m = \int_A \oint_C (\vec{H} \cdot d\vec{B}) d\vec{s} \cdot d\vec{a}$	3.82	„Flußröhre“
$dW_m = \int_V (\vec{H} \cdot d\vec{s}) dV$	3.83	Volumenintegral
$dw_m = \vec{H} \cdot d\vec{B}$	3.84	magnet. Energiedichte
$w_m = \int_0^{\vec{B}} \vec{H}(\vec{B}') \cdot d\vec{B}'$	3.85	
$w_m = \frac{1}{\mu} \int_0^{\vec{B}} \vec{B}' \cdot d\vec{B}' = \frac{1}{2\mu} B^2 = \frac{1}{2} HB = \frac{1}{2} \mu H^2$	3.87	für $B = \mu H$
$W_m = \int_V w_m dV$	3.88	mag. Gesamtenergie
$\frac{-d}{dt} \int_V (w_e + w_m) dV = \oint_H \vec{S} \cdot d\vec{a} + L_M$	3.89	Gesamtenergie eines Volumens; Energistromdichte S
$L_M = \frac{dW_M}{dt} = \int_V \sum_{i=1}^k n_i q_i \vec{v}_i \cdot \vec{E} dV$	3.90	Vom Feld übertragene Energie
$L_M = \int_V \vec{j} \cdot \vec{E} dV$	3.91	
$\vec{j} = \sigma (\vec{E} + \vec{E}_e + \vec{v} \times \vec{B})$	3.92	Ohmsches Gesetz (ohne Hall)
$\vec{j} \cdot \vec{E} = \frac{1}{\sigma} \vec{j}^2 - \vec{j} \cdot \vec{E}_e + \vec{v} \cdot (\vec{j} \times \vec{B})$	3.96	

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$\frac{-d}{dt} \int_V (w_e + w_m) dV =$ $\oint_H \vec{S} \cdot d\vec{a} + \int_V \left(\frac{1}{\sigma} \vec{j}^2 - \vec{j} \cdot \vec{E}_e + \vec{v} \cdot (\vec{j} \times \vec{B}) \right) dV$	3.97	
$\frac{-\delta}{\delta t} (w_e + w_m) = \text{div } \vec{S} + \frac{1}{\sigma} \vec{j}^2 - \vec{j} \cdot \vec{E}_e + \vec{v} \cdot (\vec{j} \times \vec{B})$	3.98	
$\frac{-\delta}{\delta t} (w_e + w_m) = \text{div } \vec{S} + \vec{j} \cdot \vec{E}$	3.99	
$\vec{S} = \vec{E} \times \vec{H}$	3.105	Poyntingvector
$\text{div}(\vec{E} \times \vec{H}) = \text{div}(\vec{E} \times \vec{H} + \vec{S}_0)$	3.106	Additives divergenzfreies Vectorfeld
$\text{rot } \vec{E} = 0 \quad \text{div } \vec{D} = \rho \quad \vec{D} = \epsilon \vec{E}$	4.1-4.3	Elektrostatik
$\text{rot } \vec{H} = 0 \quad \text{div } \vec{B} = 0 \quad \vec{B} = \mu \vec{H}$	4.4-4.6	Magnetostatik
$\sigma \vec{E} = 0$	4.7	
$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{s} = 0$	4.8	el. Feld an Grenzflächen
$D_{n2} \Delta A - D_{n1} \Delta A = Q_{\text{eing}} = \omega \Delta A$	4.11	Dielektrische Verschiebung an Grenzflächen (Normalkomp.)
$\frac{\tan \alpha_1}{\tan \alpha_2} = \frac{\epsilon_1}{\epsilon_2}$	4.13	Brechung der elektrischen Feldlinien in Isolatoren
$\vec{E} = -\text{grad } V$	4.15	Elektostatisches Potential
$\text{div grad } V + \left(\frac{1}{\epsilon} \text{grad } \epsilon \right) \cdot \text{grad } V = \frac{-\rho}{\epsilon}$	4.16	
$\text{div grad } V = -\frac{\rho}{\epsilon}$	4.17	Poissongleichung
$V = -\int_{P_0}^P \vec{E} \cdot d\vec{s} = -\int_{\infty}^r \frac{Q}{4\pi\epsilon r^2} \vec{e}_r \cdot \vec{e}_r dr = \frac{Q}{4\pi\epsilon r}$	4.19	Potential einer Punktladung
$V = \frac{1}{4\pi\epsilon} \sum_{i=1}^n \frac{Q_i}{r_i}$	4.20	Potential von n Punktladungen
$V_A = \frac{1}{4\pi\epsilon} \frac{\int_V \rho dV_Q}{r_{QA}}$	4.21	Potential im Aufpunkt A
$ Q_{\text{ges}} = \left \int_V \rho dV_Q \right < \infty$	4.22	
$W = \frac{1}{2} \int_V \rho dV$	4.31	Energie einer Raumladungsverteilung
$\rho V = \text{div}(V \vec{D}) + \vec{E} \cdot \vec{D}$	4.32	
$W = \frac{1}{2} \int_V \text{div}(V \vec{D}) dV + \int_V \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} dV$	4.33	
$W = \frac{1}{2} \oint_H V \vec{D} \cdot d\vec{a} + \int_V \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} dV$	4.34	

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$W = \int_{V \rightarrow \infty} \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} dV$	4.35	Energie eines unendlich ausgedehnten Feldes
$C = \frac{Q}{U}$	4.36	Kapazität
$C = \frac{\oint_H \vec{D} \cdot d\vec{a}}{\int_1^2 \vec{E} \cdot d\vec{s}} = \frac{\oint_H \epsilon \vec{E} \cdot d\vec{a}}{\int_1^2 \vec{E} \cdot d\vec{s}}$...explizit
$Q_i = \sum_{j=1}^n \alpha_{ij} V_j$	4.42	Herleitung Kapazität mehrerer Leiter
$\alpha_{ij} = \alpha_{ji}$	4.43	
$Q_i = \sum_{j=0}^{n/2} K_{i2n} U_{i2n}$	4.44	Teilkapazitätskoeffizienten
$K_{ij} = K_{ji} = -\alpha_{ij}$		
$D_+ = \frac{1}{2} \frac{Q}{A_p}$	4.45	Dielektrische Verschiebung auf einer Platte
$f = \omega \frac{1}{2} E = \frac{1}{2} ED = w_e$	4.46	Kraft pro Fläche auf eine Kondensatorplatte
$F_x = \frac{1}{2} U^2 \left(-\frac{C}{x}\right) = -\frac{1}{2} \frac{U}{x} Q = -\frac{1}{2} EDA_p$	4.53	Kraft auf Kondensatorplatte bei konstanter Ladung und virtueller Verrückung
$f_x = \frac{F_x}{A_p} = -\frac{1}{2} ED = -w_e$	4.54	Kraft pro Fläche bei konstanter Ladung und virtueller Verrückung
$f_x = \frac{F_x}{bd} = w_{e2} - w_{e1} = \frac{1}{2} E^2 (\epsilon_2 - \epsilon_1)$	4.56	Kraft pro Fläche auf Trennfläche bei $\vec{E} \perp \vec{n}_A$
$f_x = \frac{F_x}{A_p} = w_{e1} - w_{e2} = \frac{1}{2} D^2 \left(\frac{1}{\epsilon_1} - \frac{1}{\epsilon_2}\right)$	4.57	Druck auf Trennfläche falls $\vec{E} \parallel \vec{n}_A$
$f_x = f_x(E_t) + f_x(D_n) = \frac{1}{2} E_t^2 (\epsilon_2 - \epsilon_1) + \frac{1}{2} D_n^2 \left(\frac{1}{\epsilon_1} - \frac{1}{\epsilon_2}\right)$	4.58	Druck auf Trennfläche (allgemeiner Fall)
$f_x = \frac{1}{2} (\epsilon_2 - \epsilon_1) E_1^2 \left(\sin^2 \alpha_1 + \frac{\epsilon_1}{\epsilon_2} \cos^2 \alpha_1\right)$	4.59	..umgestellt
$f_{vx} = -\frac{1}{2} \epsilon \frac{dE_y^2}{dx} - \frac{1}{2} E_y^2 \frac{d\epsilon}{dx} + \frac{1}{\epsilon} D_x \frac{dD_x}{dx} - \frac{D_x^2}{2} \frac{1}{\epsilon^2} \frac{d\epsilon}{dx}$	4.60	Kraft pro Volumen in einem inhomogenen Dielektrikum
$f_{vx} = \rho E_x - \frac{1}{2} E^2 \frac{d\epsilon}{dx}$	4.61	...unter speziellen Voraussetzungen
$\vec{f}_v = \rho \vec{E} - \frac{1}{2} \vec{E}^2 \text{ grad } \epsilon$	4.62	...allgemeiner Fall
$\vec{f}_v = \nabla \cdot \underline{\underline{T_e}}$	4.63	Maxwellscher Spannungstensor

Formel	Nummer	Name
$\underline{\underline{T}}_e = \epsilon \vec{E} \vec{E} - \frac{1}{2} \epsilon E^2 \underline{\underline{1}}$	4.64	
$\nabla \cdot (\epsilon \vec{E}) \vec{E} = \epsilon \vec{E} \cdot \nabla \vec{E} + \vec{E} \operatorname{div}(\epsilon \vec{E}) = \epsilon \vec{E} \cdot \nabla \vec{E} + \rho \vec{E}$	4.66	Herleitung..
$\nabla \cdot \frac{1}{2} \epsilon E^2 \underline{\underline{1}} = \frac{1}{2} \epsilon E^2 \nabla \cdot \underline{\underline{1}} + \operatorname{grad}(\frac{1}{2} \epsilon E^2) \cdot \underline{\underline{1}}$	4.67	..vereinfacht..
$\vec{f}_v = \nabla \cdot \underline{\underline{T}}_e = \nabla \cdot (\epsilon \vec{E} \vec{E} - \frac{1}{2} \epsilon E^2 \underline{\underline{1}}) = \rho \vec{E} + \epsilon \vec{E} \cdot \nabla \vec{E} - \operatorname{grad}(\frac{1}{2} \epsilon E^2)$	4.68	...
$\operatorname{grad}(\frac{1}{2} \epsilon E^2) = \frac{1}{2} \epsilon \operatorname{grad} E^2 + \frac{1}{2} E^2 \operatorname{grad} \epsilon$	4.69	..Vectoralgebra..
$\operatorname{grad} E^2 = \operatorname{grad}(\vec{E} \cdot \vec{E}) = 2(\vec{E} \cdot \nabla \vec{E} + \vec{E} \times \operatorname{rot} \vec{E})$	4.70	...
$f_v = \nabla \cdot \underline{\underline{T}}_e = \rho \vec{E} - \frac{1}{2} E^2 \operatorname{grad} \epsilon$	4.71 =4.62	Ende Herleitung
$\vec{F} = \int_V \vec{f}_v dV = \int_V \nabla \cdot \underline{\underline{T}}_e dV$	4.72	Kraft auf ein Volumen V
$\vec{F} = \oint_H d\vec{a} \cdot \underline{\underline{T}}_e = \oint_H da \vec{n} \cdot \underline{\underline{T}}_e$	4.73	..weiter
$\vec{f}_H = \vec{n} \cdot \underline{\underline{T}}_e = \vec{n} \cdot (\epsilon \vec{E} \vec{E} - \frac{1}{2} \epsilon E^2 \underline{\underline{1}})$ $= \vec{n} \frac{1}{2} \epsilon (E_n^2 - E_t^2) + \vec{t} \epsilon E_n E_t$	4.74 -4.76	Kraft pro Flächeneinheit der Hüllfläche
$\operatorname{div} \operatorname{rot} \vec{H} = \operatorname{div} \vec{j} + \operatorname{div} \frac{\delta \vec{D}}{\delta t}$	5.1	Durchflutungsgesetz f. Stationäre Strömungen
$\operatorname{div} \vec{j} + \frac{\delta}{\delta t} \operatorname{div} \vec{D} = 0$	5.2	Vertauschung von „div“ mit zeitl. Ableitung
$\operatorname{div} \vec{j} + \frac{\delta \rho}{\delta t} = 0$	5.3	Kontinuitätsgleichung
$\int_V \operatorname{div} \vec{j} dV = \oint_H \vec{j} \cdot d\vec{a} = \int_V -\frac{\delta \rho}{\delta t} dV = -\frac{dQ_{\text{eing}}}{dt}$	5.4	... integriert
$\operatorname{div} \vec{j} = \operatorname{div} \frac{\sigma}{\epsilon} \vec{D} = -\frac{\delta \rho}{\delta t}$	5.5	
$\frac{\delta \rho}{\delta t} + \frac{\sigma}{\epsilon} \rho = 0$	5.6	DGL (mit $\operatorname{div} D = \rho$)
$\rho(\vec{x}, t) = \rho(\vec{x}, t_0) e^{\frac{-t}{T_R}}$	5.7	Allgemeine Lösung der DGL
$T_R = \frac{\epsilon}{\sigma} = \frac{\epsilon_r \epsilon_0}{\sigma}$	5.8	Relaxationszeit
$\operatorname{div} \vec{j} = 0$	5.9	Ladungserhaltung im stationären Fall
$\operatorname{rot} \vec{H} = \vec{j} \quad \operatorname{div} \vec{B} = 0 \quad \vec{B} = \mu \vec{H}$	5.10-12	Maxwellsche Gleichungen

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$rot \vec{E}=0 \quad div \vec{D}=\rho \quad \vec{D}=\epsilon \vec{E} \quad \vec{j}=\sigma(\vec{E}+\vec{E}_e)$	5.13-16	für stationäre Strömungen
$\sigma \oint_C \vec{E} \cdot d\vec{s} = \oint_C \vec{j} \cdot d\vec{s} = 0$	5.17	Erzeugung von Stationären Strömungen nur durch eingeprägte Felder
$div \vec{E}_e = -\frac{\rho}{\epsilon}$	5.18	
$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{s} = 0$	5.19	
$\Delta V = div \vec{E}_e$	5.20	
$\rho = \vec{j} \cdot grad \frac{\epsilon}{\sigma} - \epsilon div \vec{E}_e - \vec{E}_e \cdot grad \epsilon$	5.21	Raumladungen
$j_{n2} = j_{n1} \quad E_{t2} = E_{t1}$	5.22-23	Grenzflächenbedingungen
$\frac{\tan \alpha_1}{\tan \alpha_2} = \frac{\sigma_1}{\sigma_2}$	5.24	Brechung von Feldlinien
$\omega = \left(\frac{\epsilon_2}{\sigma_2} - \frac{\epsilon_1}{\sigma_1} \right) j_n - (\epsilon_2 E_{en2} - \epsilon_1 E_{en1})$	5.25	Oberflächenladung an der Trennfläche
$\vec{F}_i = q_i(\vec{E} + \vec{E}_e)$	5.26	Kraft auf Ladungsträger der Sorte i
$P_i = \vec{w}_i \cdot \vec{F}_i = q_i \vec{w}_i \cdot (\vec{E} + \vec{E}_e)$	5.27	Leistung der Ladungsträger der Sorte i mit Geschwindigkeit w
$p = \sum_{i=1}^k n_i P_i = \sum_{i=1}^k n_i q_i \vec{w}_i \cdot (\vec{E} + \vec{E}_e)$	5.28	Leistungsdichte bei Anzahldichte n
$p = \vec{j} \cdot (\vec{E} + \vec{E}_e)$	5.29	.. mit Stromdichte
$p = \frac{1}{\sigma} j^2 = \vec{j} \cdot (\vec{E} + \vec{E}_e)$	5.30	.. mit lokalem ohmschen Gesetz
$\int_{V_1} \frac{1}{\sigma} j^2 dV = \int_{V_1} \vec{j} \cdot \vec{E} dV + \int_{V_1} \vec{j} \cdot \vec{E}_e dV$	5.31	Lok. Energiebilanz über V1
$\int_{V_1} \frac{1}{\sigma} j^2 dV = \int_{V_1} \frac{1}{\sigma} \frac{I^2}{A^2} da ds = \frac{l}{\sigma A} I^2 = R_i I^2$	5.32	Leistung, die in Wärme umgesetzt wird (Quelle)
$\int_{V_1} \vec{j} \cdot \vec{E} dV = -UI$	5.33	Feld nimmt Energie auf
$\int_{V_1} \vec{j} \cdot \vec{E}_e dV = \int (\vec{E} \cdot d\vec{s})(\vec{j} \cdot d\vec{a}) = I \int \vec{E}_e \cdot d\vec{s}$	5.34	Eingepägtes Feld gibt Energie ab
$\int_{V_1} \vec{j} \cdot \vec{E}_e dV = U_0 I$	5.35	Leerlaufspannung der Quelle
$R_i I^2 = -UI + U_0 I$	5.36	Gesamtenergiebilanz der Quelle
$B_{n1} = B_{n2}$	6.1	Normalkomponente von B an Grenzflächen
$(\vec{H}_2 - \vec{H}_1) \cdot (\vec{t} \times \vec{n}) \Delta l = I_{eing}$	6.3	Kurve in Grenzflächenumgebung

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$I_{\text{eing}} = \Delta l \vec{i} \cdot \vec{t}$	6.4	Strom I bei Flächenstromdichte i auf der Grenzfläche
$\vec{n} \times (\vec{H}_2 - \vec{H}_1) = \vec{i}$	6.5a	Oberflächenstromdichte
$H_{t2} - H_{t1} = i$	6.5b	Dito, nur skalar
$\frac{\tan \alpha_1}{\tan \alpha_2} = \frac{\mu_1}{\mu_2}$	6.6	Brechungsgesetz für magnetische Feldlinien
$\text{div rot } \vec{U} = 0$	6.7	Vectoranalysis
$\vec{B} = \text{rot } \vec{A}$	6.8	A-Feld (Vectorpotential)
$\vec{A}' = \vec{A} + \text{grad } \Phi$	6.9	Uneindeutigkeit des zugehörigen B-Feldes
$\text{div } A = 0$	6.10	Coulomb – Eichung des A-Feldes (andere auch möglich)
$\text{rot rot } \vec{A} = \mu \vec{j}$	6.11	Herleitung einer Bestimmungsgleichung für A
$\Delta \vec{A} = -\mu \vec{j}$	6.12	
$\Delta = \frac{\delta^2}{\delta x^2} + \frac{\delta^2}{\delta y^2} + \frac{\delta^2}{\delta z^2}$	6.13	...in karthesischen Koordinaten
$\Delta \vec{A} = \Delta A_x \vec{e}_x + \Delta A_y \vec{e}_y + \Delta A_z \vec{e}_z$	6.14	..in Komponenten
$\Delta A_x = -\mu j_x \quad \Delta A_y = -\mu j_y \quad \Delta A_z = -\mu j_z$	6.15-17	
$A_i = \frac{\mu}{4\pi} \int_V \frac{j_i dV}{r_{QA}} \quad i = x, y, z$	6.18	Lösung analog zur Poissongleichung
$\vec{A}_A = \frac{\mu}{4\pi} \int_{Q-\text{Vol}} \frac{\vec{j}_Q dV}{r_{QA}}$	6.19	Allgemein gültige Vectorgleichung zur Coulomb-Eichung
$\Phi = \int_A \vec{B} \cdot d\vec{a} = \int_A \text{rot } \vec{A} \cdot d\vec{a} = \oint_C \vec{A} \cdot d\vec{s}$	6.20	Zur Berechnung vom magn. Fluß
$\vec{B}_A = \text{rot } \vec{A}_A = \text{rot}_a \left\{ \frac{\mu}{4\pi} \int_{Q-\text{Vol}} \frac{\vec{j}_Q dV_Q}{r_{QA}} \right\}$	6.21	Herleitung des Biot – Savartschen Gesetzes
$\vec{B}_A = \text{rot}_a \vec{A}_A = \frac{\mu}{4\pi} \int_{Q-\text{Vol}} \text{rot}_a \left\{ \frac{\vec{j}_Q}{r_{QA}} \right\} dV_Q$	6.22	Vertauschung von rot und int
$\text{rot}_a \left\{ \frac{\vec{j}_Q}{r_{QA}} \right\} = \frac{1}{r_{QA}} \text{rot}_a \vec{j}_Q - \vec{j}_Q \times \text{grad}_a \frac{1}{r_{QA}}$	6.23	
$\text{grad} \frac{1}{R_{QA}} = -\frac{1}{r_{QA}^2} \text{grad}_a r_{QA} = -\frac{\vec{r}_{QA}}{r_{QA}^3}$	6.25	
$\vec{B}_A = \frac{\mu}{4\pi} \int_{Q-\text{Vol}} \frac{\vec{j}_Q \times \vec{r}_{QA}}{r_{QA}^3} dV_Q$	6.26	Allgem. Form des Biot – Savartschen Gesetzes

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$d\vec{B}_A = \frac{\mu I}{4\pi} \frac{d\vec{s} \times \vec{r}_{QA}}{r_{QA}^3}$	6.27	Spezielle Form des Biot – Savartschen Gesetzes
$\vec{B}_A = \frac{\mu I}{4\pi l} \oint_C \frac{d\vec{s} \times \vec{r}_{QA}}{r_{QA}^3}$	6.28	Für geschlossenen Stromkreis
$\oint \vec{H} \cdot d\vec{s} = I_{\text{eing}} = \int_A \vec{j} \cdot d\vec{a}$	6.29	Integrales Durchflutungsgesetz zur Magnetfeldberechnung bei Anordnungen mit Rotationssymmetrie
$H_\phi(r) = \frac{1}{r} \int_0^r j_z(r') r' dr'$	6.30	..explizit
$f_x = w_{e2} - w_{e1} = \frac{1}{2} H_t^2 (\mu_2 - \mu_1)$	6.31	Kraft pro Fläche bei Feld tangential zur Trennfläche
$f_x = \frac{1}{2} B_n^2 \left(\frac{1}{\mu_1} - \frac{1}{\mu_2} \right)$	6.32	Kraft pro Fläche bei Feld normal zur Trennfläche
$f_x = \frac{1}{2} H_t^2 (\mu_2 - \mu_1) + \frac{1}{2} B_n^2 \left(\frac{1}{\mu_1} - \frac{1}{\mu_2} \right)$	6.33	Kraft pro Fläche bei allgemeinem Feld
$f_x = \frac{1}{2} (\mu_2 - \mu_1) H_t^2 (\sin^2 \alpha_1 + \frac{\mu_1}{\mu_2} \cos^2 \alpha_1)$	6.34	...dito, bloß mit Geometrie
$p_i = \frac{1}{2} \mu_i H_t^2 - \frac{B_n^2}{2\mu_i} \quad i=1,2$	6.35	Interpretation als Druckdifferenz mit:
$f_x = p_2 - p_1$	6.36	
$dF_x = -\frac{dp}{dx} A dx = f_{Vx} dV$	6.37	Kraft auf Volumenelement der Fläche A und Dicke dx
$f_{Vx} = -\frac{dp}{dx} = -\frac{d}{dx} \left(\frac{1}{2} \mu H_t^2 - \frac{B_n^2}{2\mu} \right)$	6.38	Kraft pro Volumeneinheit auf das inhomogene Medium
$f_{Vx} = -\mu H_y \frac{\delta H_y}{\delta x} - \frac{1}{2} H_y^2 \frac{d\mu}{dx} + \frac{1}{\mu} B_x \frac{\delta B_x}{\delta x} - \frac{B_x^2}{2\mu^2} \frac{d\mu}{dx}$	6.39	Kraft pro Volumen
$f_{Vx} = -j_z B_y - \frac{1}{2} \vec{H}^2 \frac{d\mu}{dx}$	6.40	F/V auf inhomogenes Medium
$\vec{f}_V = \vec{j} \times \vec{B} - \frac{1}{2} \vec{H}^2 \text{grad } \mu$	6.41	Kraft pro Volumeneinheit für allgemeinen Fall (\mathbb{R}^3)
$\vec{f}_V = \nabla \cdot \Phi_m = \text{div } \Phi_m$	6.42	Magnetischer Spannungstensor
$\Phi_m = \mu \vec{H} \vec{H} - \frac{1}{2} \mu H^2 \underline{1}$	6.43	... und dessen Berechnung
$\vec{f}_V = \vec{j} \times \vec{B} - \frac{1}{2} H^2 \text{grad } \mu = \nabla \cdot \Phi_m$	6.44	..ein bisschen Tensoranalysis...
$\vec{F} = \int_V \vec{f} dV = \int_V \nabla \cdot \Phi_m dV = \oint_H d\vec{a} \cdot \Phi_m = \oint_H da \vec{n} \Phi_m$	6.45	Gesamtkraft durch Integration

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$\vec{f}_H = \vec{n} \cdot \Phi_m$	6.46	Kraft pro Flächeneinheit der Hüllfläche
$\vec{H} = \vec{n} H_n + \vec{t} H_t$	6.47	Zerlegung von H in tangential und normalen Anteil auf der Hüllfläche
$\vec{f}_H = \vec{n} \frac{1}{2} \mu (H_n^2 - H_t^2) + \vec{t} \mu H_n H_t$	6.48	andere Darstellung von f_H
$\text{rot } \vec{E} = -\frac{\delta \vec{B}}{\delta t}$	7.1	Induktionsgesetz (Ruheinduktion)
$\vec{F} = q(\vec{v} \times \vec{B})$	7.2	Lorentzkraft auf Ladungsträger (Bewegungsinduktion)
$\oint_C \vec{E}_i \cdot d\vec{s} = -\int_A \frac{\delta \vec{B}}{\delta t} \cdot d\vec{a}$	7.3	Induktion durch zeitliche Änderung des Magnetfeldes
$\text{rot } \vec{E}_i = -\frac{\delta \vec{B}}{\delta t}$	7.4	..lokale Beziehung für induziertes elektrisches Feld
$\text{rot } \vec{E}_{st} = 0$	7.5	Statische Felder sind Wirbelfrei
$\oint \vec{E}_i \cdot d\vec{s} = -\int_A \frac{\delta \vec{B}}{\delta t} \cdot d\vec{a} = \frac{\delta \Phi_s}{\delta t}$	7.6	Herleitung Ruheinduktion in einer Leiterschleife
$\Phi_s = \int_A \vec{B} \cdot d\vec{a}$	7.7	Magnetischer Fluß durch die Schleife
$\vec{j} = \sigma (\vec{E}_{st} + \vec{E}_i)$	7.8	Ohmsches Gesetz im Material der Leiterschleife
$U_{ba} = -\int_a^b \vec{E}_{st} \cdot d\vec{s}$	7.9	Spannung an den Schleifenenden
$IR = U_{ba} = -\int_a^b \frac{1}{\sigma} \vec{j} \cdot d\vec{s} + \int_a^b \vec{E}_i \cdot d\vec{s}$	7.10	
$\int_a^b \vec{E}_i \cdot d\vec{s} = \oint \vec{E}_i \cdot d\vec{s}$	7.11	Näherung da Schleifenenden nicht im Magnetfeld
$U_i = \oint \vec{E}_i \cdot d\vec{s} = \frac{-d\Phi_s}{dt}$	7.12	Induzierte Spannung (mit 7.6)
$U_{ba} = U_i - IR_i$	7.13	Klemmenspannung
$\vec{E}_{st} _{j=0} + \vec{E}_i = 0$	7.14	...bei offener Schleife (I=0)
$d\Phi_M = \Phi_s(t) - \Phi_s(t+dt) = \frac{-d\Phi_s}{dt} dt$	7.15	Bewegungsinduktion (Fluß durch die Mantelfläche eines Volumens)
$d\Phi_M = \int \vec{B} \cdot d\vec{a}_M$	7.16	
$d\Phi_M = \int \vec{B} \cdot (d\vec{s} \times \vec{v}) dt = dt \oint_C d\vec{s} \cdot (\vec{v} \times \vec{B}) = \frac{-d\Phi_s}{dt} dt$	7.17	

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$\oint_C \vec{v} \times \vec{B} \cdot d\vec{s} = -\frac{d\Phi_s}{dt}$	7.18	
$U_i = -\int_a^b \vec{E}_{st} \cdot d\vec{s} = \int_a^b (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{s}$	7.19	Induzierte Spannung
$U_i \simeq \oint_C (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{s}$	7.20	Näherung für sehr kleinen Klemmenabstand
$\vec{v} = \vec{e}_\phi r \Omega$	7.21	MHD-Maschine Geschwindigkeit am Radius r
$\vec{v} \times \vec{B} = \vec{e}_\phi \times \vec{e}_z r \Omega B = \vec{e}_r r \Omega B$	7.22	Bewegungsinduzierte Feldstärke
$U_i = \int_0^a \vec{e}_r \cdot \vec{e}_r r \Omega B dr = \frac{1}{2} a^2 \Omega B$	7.23	Induzierte Spannung am MHD-Generator
$U_{ba} = U_i = -\frac{d\Phi_s}{dt}$	7.24	Näherung für widerstandslose Schleife
$u_i(t) = -\frac{d\Phi}{dt}$	=7.24	Verallgemeinerung auf zeitlich veränderliche Spannungen
$u(t) = -u_i(t)$	7.25	Verbraucherpeilsystem...
$u(t) = +\frac{d\Phi}{dt}$	7.26	...und Induktion darin..
$\vec{j}(\vec{x}, t) = \vec{J}(\vec{x}) f(t)$	7.27	Stromdichte in der Spule
$i_0 = \int_A \vec{J}(\vec{x}) \cdot d\vec{a}$	7.28	
$\vec{A}(\vec{x}, t) = \frac{\mu}{4\pi} \int_{Q-vol} \frac{\vec{j}(x_Q, t)}{r_{QA}} dV_Q$ $= f(t) \frac{\mu}{4\pi} \int_{Q-vol} \frac{\vec{J}(x_Q)}{R_{QA}} dV_Q$	7.29	Zeitlicher Verlauf des Vectorpotentials A
$\Phi(t) = \int_A \vec{B}(\vec{x}, t) \cdot d\vec{a} = \oint_C \vec{A}(\vec{x}, t) \cdot d\vec{s}$	7.30	Und der Fluß mit B=rot A
$\Phi(t) = L i(t)$	7.31	Selbstinduktivitätskoeffizient
$u(t) = L \frac{di}{dt}$	7.32	
$\frac{dW_m}{dt} = u(t) i(t) = i(t) L \frac{di}{dt}$	7.33-34	Zuwachs der magnetischen Energie
$W_m(t) = L \int_0^{i(t)} i' di' = \frac{1}{2} L i^2(t)$	7.35	Gesamtenergie
$u(t) = \frac{d\Phi}{dt} = \frac{d}{dt} \oint_C \vec{A} \cdot d\vec{s} = \oint_C \frac{\delta \vec{A}}{\delta t} \cdot d\vec{s}$	7.37	Berechnung für a,b =>R (Skizze in Script)
$L = \frac{2 W_m}{i^2}$	7.38	Selbstinduktivitätskoeffizient allgemein

<i>Formel</i>	<i>Nummer</i>	<i>Name</i>
$u(t) = \sum_{i=1}^W u_i(t) = \sum_{i=1}^W \frac{d\Phi_i}{dt} = \frac{d\Psi}{dt}$	7.39	Betrachtungen für W Windungen (1..i)
$\Psi = \sum_{i=1}^W \Phi_i$	7.40	Verketteter Kraftfluß
$\Psi = w\Phi$	7.41	Kraftfluß bei z.B. Eisenkern
$\Psi = \sum_{i=1}^W \int_{A_i} \vec{B} \cdot d\vec{a} = \sum_{i=1}^W \oint_{C_i} \vec{A} \cdot d\vec{s} = \oint_{C_{Spule}} \vec{A} \cdot d\vec{s}$	7.42	Kraftfluß allgemein
$\Psi(t) = Li(t)$	7.43	Ansatz mit Strom und Selbstinduktivitätskoeffizient
$\Psi_1(t) = L_{11}i_1(t) + L_{12}i_2(t)$ $\Psi_2(t) = L_{21}i_1(t) + L_{22}i_2(t)$	7.44	Selbstinduktivitätskoeffizient und Gegeninduktivitätskoeffizient bei zwei Leiterschleifen
$L_{12} = L_{21}$	7.45	Gegeninduktivitätskoeffizienten
$u_1(t) = L_{11} \frac{di_1}{dt} + L_{12} \frac{di_2}{dt}$ $u_2(t) = L_{21} \frac{di_1}{dt} + L_{22} \frac{di_2}{dt}$	7.46	Spannungen an magnetisch gekoppelten Spulen (Trafo-Gleichungen)
$u_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt}$ $u_2 = M \frac{di_1}{dt} + L_2 \frac{di_2}{dt}$	7.47	Transformatorgleichungen
$W_m = \frac{1}{2} L_{11} i_1^2 + L_{12} i_1 i_2 + \frac{1}{2} L_{22} i_2^2$	7.48	Gesamte magnetische Energie zweier magnetisch gekoppelten Spulen
$\Psi_i = \sum_{k=1}^n L_{ik} i_k$	7.50	Verketteter Fluß für n Spulen
$u_j(t) = \frac{d\Psi_j}{dt} = \sum_{k=1}^n L_{jk} \frac{di_k}{dt}$	7.51	Spannung an der Spule j
$\vec{A}_j = \frac{\mu i_j}{4\pi} \oint_{C_j} \frac{d\vec{s}_j}{r_{QA}}$	7.53	Vectorpotential im Aufpunkt A (zwei (j,k) von n Leiterschleifen)
$\Phi_{kj} = \int_{A_k} \vec{B}_j \cdot d\vec{a} = \oint_{C_k} \vec{A}_j \cdot d\vec{s}_k$	7.54	Magnetischer Fluß in Schleife k
$\Phi_{kj} = \frac{\mu i_j}{4\pi} \oint_{C_j} \oint_{C_k} \frac{d\vec{s}_j \cdot d\vec{s}_k}{r_{jk}}$	7.55	..dito
$L_{kj} = \frac{\Phi_{kj}}{i_j} = \frac{\mu}{4\pi} \oint_{C_j} \oint_{C_k} \frac{d\vec{s}_j \cdot d\vec{s}_k}{r_{jk}}$	7.56	Neumannsche Formel für Gegeninduktivitätskoeffizienten