

• Potentiale (die immer voneinander)

schrägle  $\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$  - "Vektorpotential" ((nicht eindeutig, aber ex. (s.u. \*)) )

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{A}) = \partial_i \epsilon^{ijk} \partial_j A^k = 0$$

(Max 3) folgt!

$$\Rightarrow (\text{Max 2}): \vec{\nabla} \times (\vec{E} + \vec{A}_c) = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{E} + \vec{A}_c = -\vec{\nabla} \phi$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{E} = -\vec{\nabla} \phi - \vec{A}_c, \quad \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}}$$

- Freiheitsgrade? 6 Feldgr. ( $E_i, B_i$ )  $\rightarrow$  4 Potentiale ( $\phi, A_i$ )  
8 Maxwell-Gln  $\rightarrow$  4 Gln (Max 1), (Max 4)  
(denn Max 2,3 automatisch erfüllt)

• Potentiale in Max 1,4 umsetzen

$$(\text{Max 1}) -\Delta \phi - \frac{1}{c} \partial_t \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 4\pi g$$

$$(\text{Max 4}) \underbrace{\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A})}_{(bac-cab)} + \frac{1}{c^2} (\vec{c} \vec{\nabla} \phi + \vec{A}) = \frac{4\pi}{c} \vec{f}$$

$$(bac-cab) = \vec{\nabla} (\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - \Delta \vec{A}$$

$$\underline{\text{def}} \quad \square = \frac{1}{c^2} \partial_t^2 - \Delta \quad \underline{\text{d'Alembert-Op.}}, \text{ Box, Quabla}$$

$$\Rightarrow \square \phi = 4\pi g + \frac{1}{c} \partial_t [\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \frac{1}{c} \phi] \quad \hat{=} (\text{Max 1})$$

$$\square \vec{A} = \frac{4\pi}{c} \vec{f} - \vec{\nabla} [\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \frac{1}{c} \phi] \quad \hat{=} (\text{Max 4})$$

$\Rightarrow$  können diese beiden Gl. noch vereinfachen, s.u. (5.86)

(\*) ein mögliches  $\vec{A}$  ist ( $\vec{\nabla} \cdot \vec{B}$  beachten):

$$\vec{A}(F) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} - \int_0^y dy' B_3(x,y';z) \\ + \int_0^x dx' B_3(x',y,z) \\ \int_0^y dy' [B_1(xy'z) + B_1(0y'z)] - \int_0^x dx' [B_2(x'y_z) + B_2(x_0z)] \end{pmatrix}$$

((check:  $\vec{\nabla} \times \vec{A}$  bilden,  $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$  ausnutzen,  $\vec{B}$  herausgekommen))

„Ü“?

→ Endenfreiheit der Potentiale  $\phi, \vec{A}$ ?

- Eichfreiheit

wegen  $\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$  ist  $\vec{A} \rightarrow \vec{A} + \vec{\nabla} \chi$  ohne Effekt auf  $\vec{B}$   
aber dann  $\vec{E} \rightarrow -\vec{\nabla} \phi - \frac{1}{c} \vec{A}'_c - \vec{\nabla}^2 \chi_c$

$\Rightarrow \vec{E}, \vec{B}$  invariant gegenüber

$\phi \rightarrow \phi - \frac{1}{c} \vec{\chi}$ ,  $\vec{A} \rightarrow \vec{A} + \vec{\nabla} \chi$ ,  $\chi(\vec{r}, t)$  beliebig

Bem.: • bei Variation von  $\chi$  durchlaufen

$\phi_{\text{neu}} = \phi_{\text{alt}} - \frac{1}{c} \vec{\chi}$ ,  $\vec{A}_{\text{neu}} = \vec{A}_{\text{alt}} + \vec{\nabla} \chi$  den "Eichorbit"

• Möglichkeiten, Stellen / Bereiche des Eichorbits festzulegen:

(a)  $\vec{A}$  liegt fest (sofern bei  $r \rightarrow \infty$  abfallend),

wenn man  $\vec{\nabla} \times \vec{A} = \vec{B} = \text{gegeben}$

um  $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \text{wählen}$  angeht

(( $\vec{\nabla} \cdot \vec{A}_{\text{neu}} = \text{gewählt} = \vec{\nabla} \cdot \vec{A}_{\text{alt}} + \Delta \chi$  nach  $\chi$  lösen...))

(b)  $\phi$  weichen?  $\frac{1}{c} \vec{\chi} = \phi_{\text{alt}} \rightarrow \chi(\vec{r}, t) = \chi(\vec{r}, 0) + \int_0^t dt' \phi_{\text{alt}}(\vec{r}, t')$

(c) z.B.  $A_3$  weichen? ja, geht analog zu (b)

$\vec{e}_3 \cdot \vec{A} = 0$ ; und  $\vec{n} \cdot \vec{A} = 0$  ist möglich

• einige häufig verwandte Eichfixierungen:

Lorentz-Eichung  $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \frac{1}{c} \dot{\phi} = 0$

Coulomb-Eichung  $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0$

temporal gauge  $\phi = 0$

axial gauge  $\vec{n} \cdot \vec{A} = 0$

• Physik (Natur) ist (muss sein) invariant!

## 352 (geladenes Teilchen in $\vec{E}, \vec{B}$ )

das einige Mechanik-Problem der emm Welt:  $m\ddot{\vec{r}} = q(\vec{E} + \frac{q}{c}\vec{v} \times \vec{B})$

→ zugehörige Lagrange-Fkt hat also Reg. eines first principles.

Beh.:  $L = \underbrace{\frac{m}{2}\vec{v}^2 - q\phi}_{(1)} + q\frac{\vec{v}}{c}\vec{A}$  | (natürl. Grenzfall)

5.615 ↗  $(1 \xrightarrow{-mc^2\sqrt{1-v^2/c^2}} \text{ für Rel., vgl. § 5.3, 5.71})$

denn: Burgh.  $\frac{d}{dt} \partial_{\dot{q}_i} L = \partial_{q_i} L$  ( $q_i: \vec{r}, \dot{r} = \vec{v}$ )

brauchen  $\partial_{\dot{v}} L = m\vec{v} + \frac{q}{c}\vec{A}$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \partial_{\dot{v}} L = m\dot{\vec{v}} + \frac{q}{c} (\vec{A} + (\partial_t r_i) \underbrace{\partial_{r_i} \vec{A}}_z) \quad (\text{vgl. } \vec{A}(r(t), t))$$

$$= m\dot{\vec{v}} + \frac{q}{c} (\vec{A} + (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{A})$$

$$\partial_{\vec{v}} L = -q\vec{\nabla}\phi + q\vec{\nabla}\left(\frac{q}{c}\vec{A}\right)$$

$$\Rightarrow \text{Burgh. } m\dot{\vec{v}} = q(-\vec{\nabla}\phi - \vec{A}/c) + \frac{q}{c} [\vec{\nabla}(\vec{v} \cdot \vec{A}) - (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{A}]$$

$$= q(\vec{E} + \frac{q}{c}\vec{v} \times \vec{B}) \quad \underline{\text{ged}}$$

→ gebe nun per  $\phi \rightarrow \phi - \frac{q}{c}\vec{v}$ ,  $\vec{A} \rightarrow \vec{A} + \vec{v} \times \vec{B}$  zu anderen Potentialex über; dann reflektiert

$$L \rightarrow L + \frac{q}{c}\vec{v} + \frac{q}{c}\vec{v} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{B} = L + \underbrace{\frac{d}{dt} \left( \frac{q}{c}\vec{v} \right)}$$

Total. Mkt. lässt

Burgh. Invariant, vgl. § 2.2  
(5.26)

die Eulerinvarianz der Reaktion.

→ verallg. Impulse  $\vec{p} \equiv \partial_{\dot{v}} L = m\vec{v} + \frac{q}{c}\vec{A}$

Hamilton-Fkt  $H = \vec{v} \cdot \vec{p} - L = m\vec{v}^2 + \frac{q}{c}\vec{v} \cdot \vec{A} - \frac{m}{2}\vec{v}^2 + q\phi - \cancel{\frac{q}{c}\vec{v} \cdot \vec{A}}$

via  $\vec{p}$  ausdrücken  $H = \frac{1}{2m}(\vec{p} - \frac{q}{c}\vec{A})^2 + q\phi$

(( diese Hamilton-Fkt wird von Mechanik → QM (ohne Spin) generiert; in Kombination mit der Regel  $\vec{p} \rightarrow \frac{i}{\hbar} \vec{\nabla}$  ))

→ zurück zu den Flax 1,4 von S. 83:

- schreibe Flax 1,4 mit PotentiaLEN  $\vec{E} = -\vec{\nabla}\phi - \frac{1}{c}\vec{\dot{A}}$ ,  $\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$   
und in Lorentz-Erteilung  $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \frac{\partial \phi}{c} = 0$

$$\Rightarrow \square \left( \frac{\phi}{\vec{A}} \right) = \frac{4\pi}{c} \left( \frac{cs}{j} \right) \quad \begin{matrix} \text{(inhomogene) Wellengleichung} \\ \hookrightarrow \text{Lsg: s. später} \\ (\text{retardierte Potentiale}) \end{matrix}$$

- Nachtrag: oft werden die Flax und in integrierbarer Form benutzt (wenn verwandbar, dann rentabel; "first principles" sind die lokalen Flax von der Postkarte, S. 74):

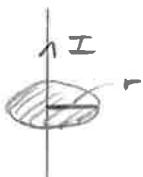
$$(\text{Satz von Gauss } \int_V d^3r \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = \oint_S d\vec{l} \cdot \vec{B})$$

$$(\text{Satz von Stokes } \int_S d\vec{l} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \oint_C d\vec{r} \cdot \vec{B})$$

$$\Rightarrow \oint_S d\vec{l} \cdot \vec{E} = 4\pi \int_V d^3r \vec{s}, \quad \oint_C d\vec{r} \cdot \vec{E} + \frac{1}{c} \partial_t \int_S d\vec{l} \cdot \vec{B} = 0$$

$$\oint_S d\vec{l} \cdot \vec{B} = 0, \quad \oint_C d\vec{r} \cdot \vec{B} - \frac{1}{c} \partial_t \int_S d\vec{l} \cdot \vec{E} = \frac{4\pi}{c} \int_S d\vec{l} \cdot \vec{j}$$

Bsp



$$B \cdot 2\pi r = \frac{4\pi}{c} \cdot I$$

→ s. auch G 37, Ü 40