

Theoretische Physik I:

Vorlesung 26: Zusammenfassung



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

- ▶ Newton I, II, III
- ▶ Generalisierte Koordinaten
- ▶ Zwangsbedingungen
- ▶ Minimierungsprobleme
- ▶ Wirkung, Lagrangefunktion, Lagrange II
- ▶ Lagrange I und Normalkräfte
- ▶ Hamilton, Legendre Transformation
- ▶ Himmeldynamik
- ▶ Starre Körper
- ▶ Schwingungen
- ▶ Relativitätstheorie

Auch Symmetrie, Erhaltungsgröße, numerische Methoden, Chaos

2: Newton I, II, III

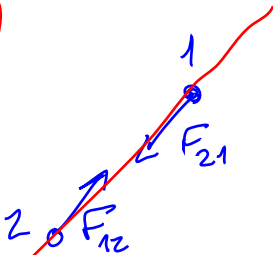


I Bezugssystem: ohne Einfluss $x^{\infty} = 0$

$$m \ddot{x} = \sum \vec{F} \text{ Kraft}$$

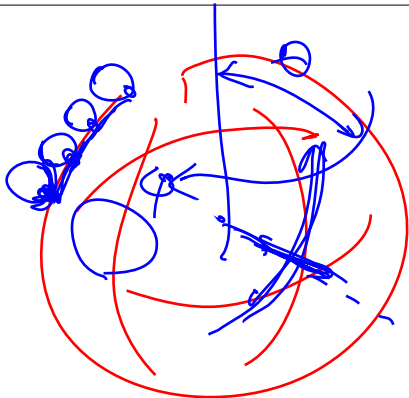
Trägheit

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$$



Kartesische Koord.

3: Generalisierte Koordinaten



r, θ, ϕ

4: Zwangsbedingungen

$$f(x, y, z) = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} - R = 0$$

~~$f(q_{i,t}) = 0$~~ (oder k oder $u(t)$)
 $\bar{f} = f - k \quad f - u(t) = \bar{f}$

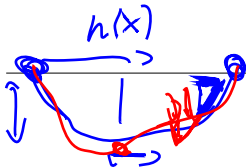
$$\frac{d}{dt} f(q_{i,t}) = 0 = \frac{\partial f(q_{i,t})}{\partial t} + \sum_i \frac{dq_i}{dt} \frac{\partial f(q_{i,t})}{\partial q_i}$$

$$0 = a_t + \sum_i a_i \frac{dq_i}{dt}$$

$\frac{\partial q_i}{\partial q_j} \neq \frac{\partial a_j}{\partial q_i}$ Nicht-
 Nicht-Holonom.
 Wenn-Holonom

nicht-mult - Phänomen
 mult - Skleronom Jeder
 umgekehrt

5: Minimierungsprobleme



$$t = \int_{x_0}^{x_1} \frac{dx \sqrt{1+h'^2}}{\sqrt{2gh}} = \int_{x_0}^{x_1} F(h, h') dx$$

$h(x_0) = 0 = h(x_1)$

TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Um dies zu minimieren, muss

$$\frac{\partial F}{\partial h} = \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial h'}$$

oder $\left(\frac{\partial F}{\partial q} = \frac{d}{dt} \frac{\partial F}{\partial \dot{q}} \right)$
 $x \rightarrow t$

6: Wirkung, Lagrangefunktion, Lagrange II

KinE

PotE



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

$$L(q, \dot{q}, t) = T(\dot{q}, q, t) - V(q, t)$$

Wirkung $S = \int_{t_0}^{t_f} dt L(q, \dot{q}, t)$

Ham. Prinz

$$\delta S = 0 \Rightarrow$$

$$\frac{dL}{dq_i} = \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right]$$

P_i kan. Impuls.
 $q_i = S$
 $\frac{d}{dt} S = \dot{q}_i$

Euler-Lagrange Gl.

Hol.
Zwangsbed.

$$f(q_i, t) = q_i - k(t)$$

7: Lagrange I, Normalkräfte



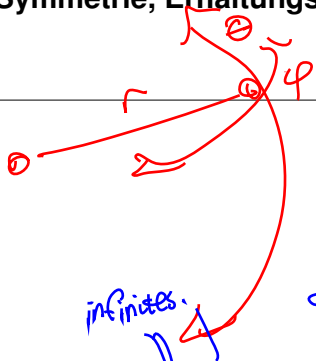
TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

$$L(q_i, \dot{q}_i, t) = L_{\text{(standard)}} - \sum_a \lambda_a f_a(q_i)$$

Finde ich λ_a -Werten, wobei die ZB gehorchen

$\lambda(\dots)$ Ausdrücke als Zwkr.
interpretieren.

8: Symmetrie, Erhaltungsgrößen



φ : Zyklische Koord.

$$\mathcal{L}(r, \theta, \varphi) = \left(\dot{r}^2 + r^2 \dot{\theta}^2 + r^2 \sin^2 \theta \dot{\varphi}^2 \right) \frac{m}{2} - V(r)$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \dot{\varphi}} = 0$$

P_φ

$\frac{d}{dt} \mathcal{L} = 0$
 ↑ Erhaltungsgröße

$$q_i \rightarrow q_i + \alpha F_{ij} q_j$$

$$L \rightarrow L$$

9: Hamilton, Legendre

$$p_i = p_i(q, \dot{q}) \quad \dot{q}_i = \dot{q}_i(p, q)$$

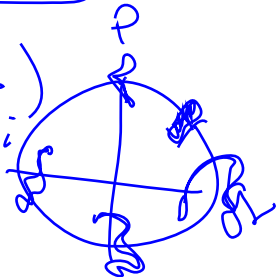
$$H(q_i, p_i) = \sum_i \dot{q}_i p_i - L(q, \dot{q}) \quad \text{Als F von } q, p.$$

$\frac{\partial H}{\partial q_i} \Big _{p, q \neq q_i} = -\dot{p}_i$	$\frac{\partial H}{\partial p_i} \Big _{q, p \neq p_i} = \dot{q}_i$
--	---

Ham'sche Bgl.

$$\left\{ \sum f(p, q), g(p, q) \right\} = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial g}{\partial q_i} \right)$$

$$\left\{ \sum f, H \right\} = \dot{f}$$

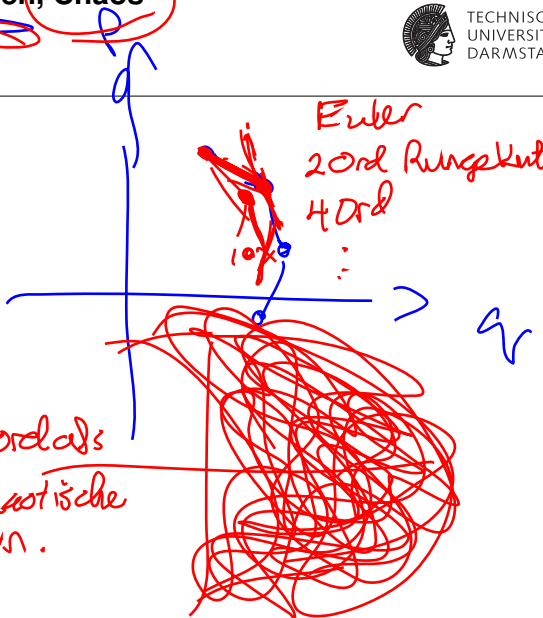


10: Numerische Methoden, Chaos



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

$$\begin{pmatrix} q_1 \\ q_2 \\ \vdots \\ p_1 \\ p_2 \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1(q, p) \\ f_2(q, p) \\ \vdots \end{pmatrix}$$



Euler
20rd Runge-Kutta
40rd
⋮

Generisch: Mehr Koordinats
E & gibt → Chaotische
dyn.

11: Himmeldynamik



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

2 Körper

$${}^{\circ}E \quad L = V(|\vec{r}_e - \vec{r}_s|) + \frac{m_e}{2} |\dot{\vec{r}}_e|^2 + \frac{m_s}{2} |\dot{\vec{r}}_s|^2$$

Relativ & Schwerpunkt

$${}^{\circ}S \quad L = \underbrace{V(r_f)}_{\substack{\circ \\ \vec{p}_f = 0}} + \underbrace{\frac{M_{ges}}{2} |\dot{\vec{r}}_s|^2}_{\substack{\circ \\ \vec{p}_f = 0}} + \frac{\mu}{2} |\dot{\vec{r}}_r|^2$$

$$M = m_s + m_e \approx m_s$$

$$\mu = \frac{m_s m_e}{m_s + m_e} \approx m_e$$

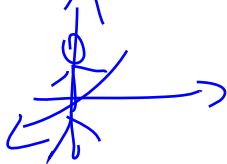
$$\vec{p}_f = 0$$

$$U = V(r_f) + \frac{p_{rel}^2}{2\mu}$$

EFF
Pot.

12: Starre Körper

6 Freiheitsgrade

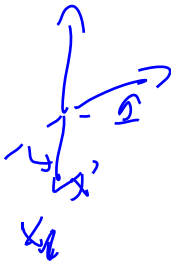
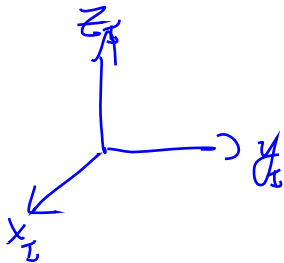


$$T = \overline{T}_{\text{Schw.}} + \overline{T}_{\text{rot}}$$

Inertial
Körper Koord

$$T_{\text{rot}} = \frac{1}{2} \omega_i T_{ij} \omega_j$$

Träg. Tensor
gleich in Körper



13: Schwingungen



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

14: Relativitätstheorie



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

15: Fragen



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Frage: Haben Photonen Eigenzeit?

Antwort: Nein – ein Photon folgt eine Bahn, mit null Eigenzeit – das heißt,
 $c^2 dt^2 = |dx|^2$.

In flache Minkowskiraumzeit ist die Bahn gerade, und $c\Delta t = |\Delta \vec{r}|$.

In allgemeine Relativitätstheorie, wobei Raumzeit krumm ist, folgt Licht eine Null-Geodäte. (Es gab keine Zeit, Geodäte zu diskutieren.)

16: Fragen II

Frage: In 2 Bezugssysteme hat dieselbe Photon unterschiedliche Energien $E = h\nu$. Wie? Was ist mit der Energie passiert?

Antwort: Energie ist erhalten *ABER* Bezugssystemabhängig.

Photonen: $E = h\nu$ und $E = pc$. Koordinatenänderung: (Photon und ν beide im $+x$ -Richtung)

$$\begin{bmatrix} E' \\ cp' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma & \gamma\beta \\ \gamma\beta & \gamma \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E \\ cp = E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma(1+\beta)E \\ \gamma(1+\beta)E \end{bmatrix} \quad E' = E \sqrt{\frac{c+v}{c-v}}$$

Teilchen ändern auch ihre Energie: $E = \gamma mc^2$

Ein Mehrteilchensystem hat eine gesamte E_{ges} und \vec{p}_{ges} , und in alle Bezugssysteme ist $E_{\text{ges}}^2 - c^2 p_{\text{ges}}^2$ gleich.

17: Weitere Fragen???



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

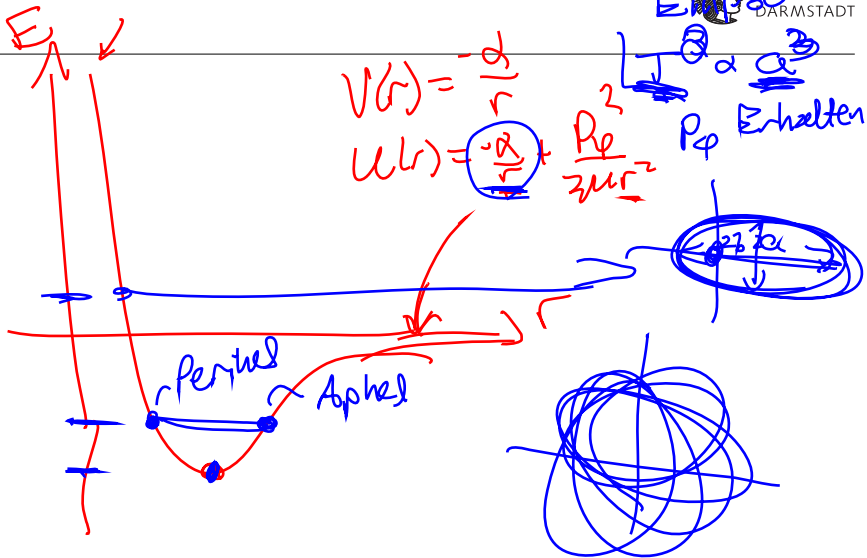
$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & \theta \\ -\theta & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' = x + \theta y \\ y' = y - \theta x \end{pmatrix}$$

θ ist "α" $F_{xy} = 1$ $F_{yx} = -1$

Erhaltungsgröße: $\sum_{ij} F_{ij} q_i \dot{q}_j = \boxed{x p_y - y p_x}$

$H = \sum_i p_i \dot{q}_i - L(q, \dot{q})$ ist erhalten wenn $\frac{\partial L}{\partial t} = 0$

18: Weitere weitere Fragen?



19: Noch weitere Fragen



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

