

# 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



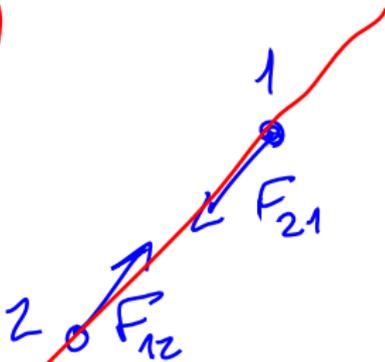
TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

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

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

Trägheit

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



Kartesische Koord.



# 4: Zwangsbedingungen

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

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

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

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

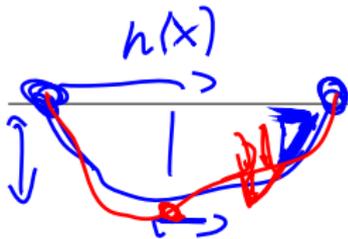
$$\frac{\partial q_i}{\partial q_j} \neq \frac{\partial a_j}{\partial q_i} \quad a_i \text{ Nicht-} \\ \text{Nicht-Holonom.} \\ \text{Wenn-Holonom}$$

Nicht-mult - Phänomen

mult - Skleronom

Jeder umgekehrt

## 5: Minimierungsprobleme



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

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



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

Um dies zu minimieren, muss

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

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

# 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



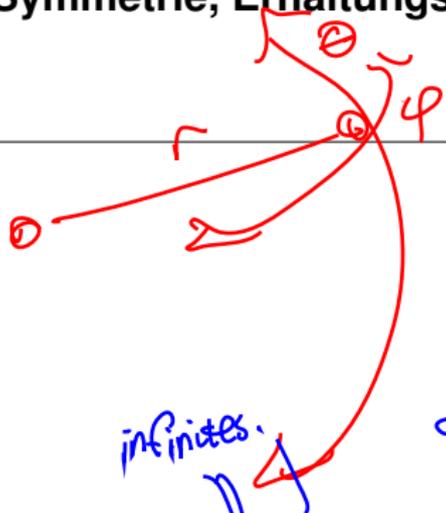
TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

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

Finde ich  $\lambda_a$ -Werten, wobei die ZB gehorchen

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

# 8: Symmetrie, Erhaltungsgrößen



$\varphi$ : Zyklische Koord.

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

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

$P_\varphi$

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

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

$$L \rightarrow L$$

# 9: Hamilton, Legendre

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

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

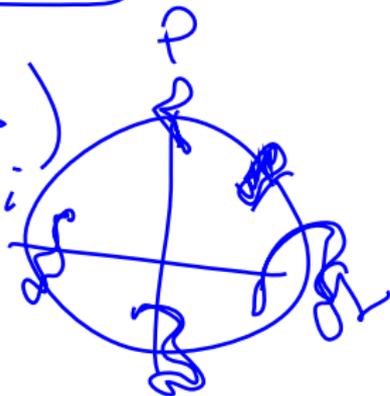
$$\frac{\partial H}{\partial q_i} \Big|_{p, q \neq q_i} = -\dot{p}_i$$

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

Ham'sche Bgl.

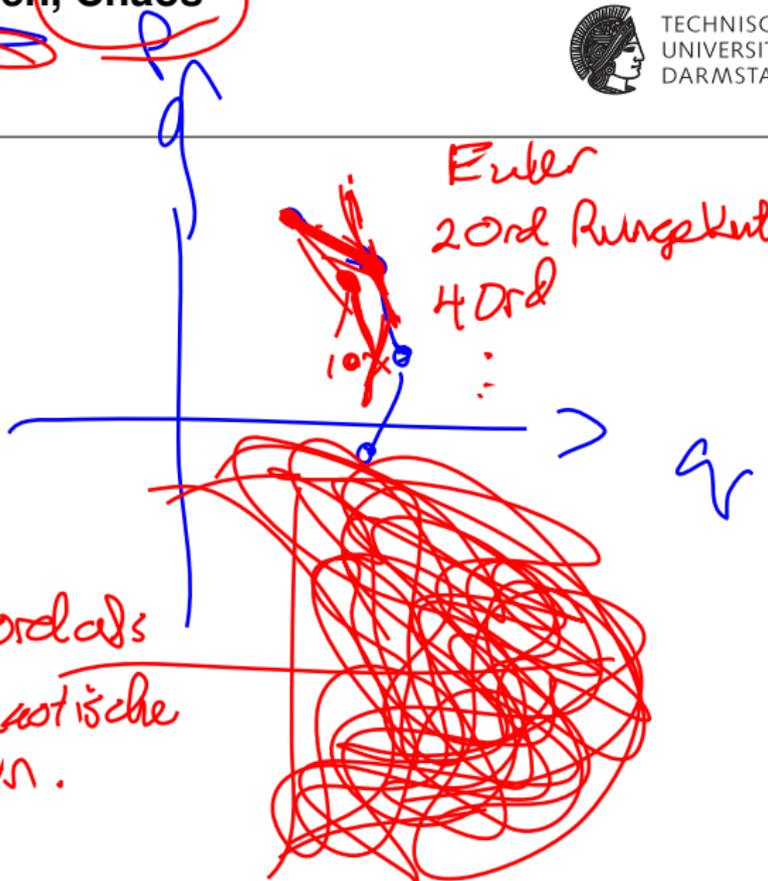
$$\left\{ \sum f(p, q), g(p, q) \right\} = \sum_i \left( \frac{\partial f}{\partial q_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial p_i} \frac{\partial g}{\partial q_i} \right)$$

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



# 10: Numerische Methoden, Chaos

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



Generisch: Mehr Koordinats  
E & gibt  $\rightarrow$  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

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

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

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

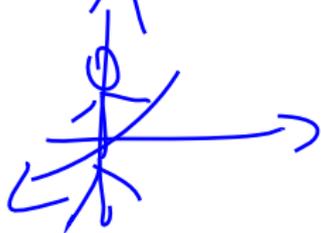
$$\vec{p}_f = 0$$

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

EFF  
Pot.

# 12: Starre Körper

6 Freiheitsgrade

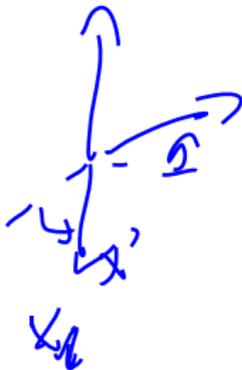
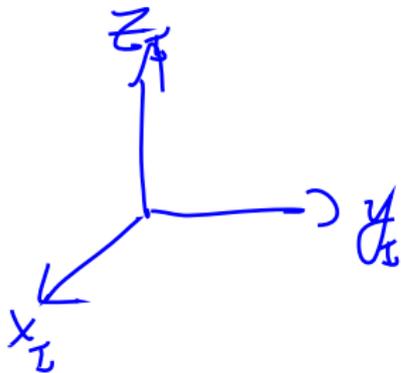


$$T = \overline{T}_{\text{Schw.}} + \overline{T}_{\text{rot}}$$

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  $\nu$  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  $E_{\text{ges}}$  und  $\vec{p}_{\text{ges}}$ , und in alle Bezugssysteme ist  $E_{\text{ges}}^2 - c^2 p_{\text{ges}}^2$  gleich.

## 17: Weitere Fragen???



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

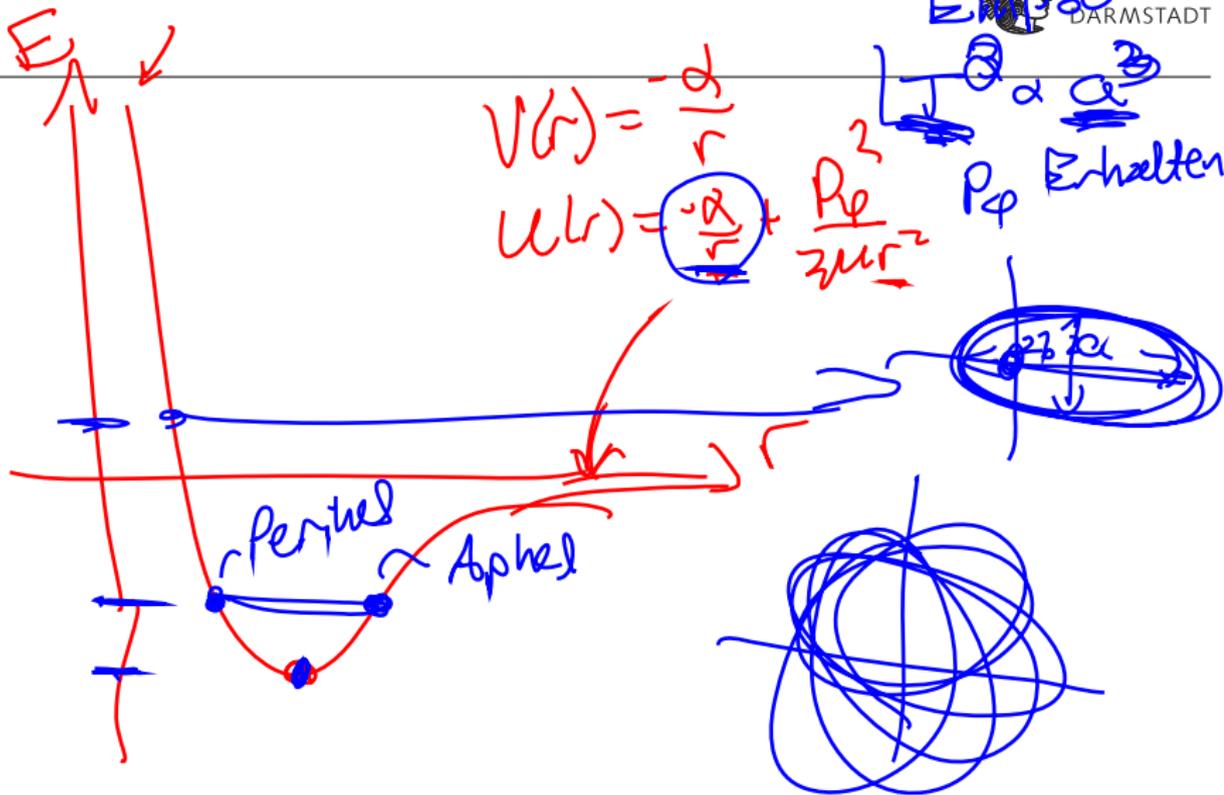
$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & \theta \\ -\theta & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' = x + \theta y \\ y' = y - \theta x \end{pmatrix}$$

$\theta$  ist "d"  $F_{xy} = 1$   $F_{yx} = -1$

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

