

# Moderne Physik für Informatiker

Vorlesung: PD. Dr. S. Gieseke – Übung: Dr. M. Sekulla

## Übungsblatt 3

Besprechung: Di, 16.05.2015

### Aufgabe 8: Harmonischer Oszillator

Der eindimensionale harmonische Oszillator, ohne Reibung und ohne Berücksichtigung der Gravitationskraft, ist durch folgende Bewegungsgleichung (auch als Hook'sches Federgesetz bekannt) beschrieben:

$$F(x) = m \frac{d^2x}{dt^2} = -kx \quad \implies \quad m \frac{d^2x}{dt^2} + kx = 0 \quad (1)$$

wobei  $x = x(t)$  die zeitabhängige Auslenkung,  $m$  die Masse und  $k$  die sog. Federkonstante bezeichnen. Die Anfangsbedingungen für Ort und Geschwindigkeit zum Zeitpunkt  $t = 0$  seien durch  $x(0) = x_0$  (Anfangsauslenkung) und  $\dot{x}(0) = v_0$  (Anfangsgeschwindigkeit) gegeben. Finden Sie die Lösung  $x(t > 0)$  für dieses Anfangswertproblem. Berechnen Sie dann die Energie des Oszillators und diskutieren Sie deren Abhängigkeit von  $x_0$  und  $v_0$ . Gehen Sie dabei wie folgt vor:

- Benutzen Sie den Ansatz  $x_A(t) = c_\lambda e^{\lambda t}$ : Durch Einsetzen in Gleichung (1) ergibt sich eine quadratische Gleichung und zwei Lösungen für  $\lambda$ ,  $\lambda_1(k, m)$  und  $\lambda_2(k, m)$ , welche zwei Lösungen  $x_1(t)$  und  $x_2(t)$  bedingen. Deren lineare Superposition  $x(t) = x_1(t) + x_2(t)$  führt dann zur allgemeinen Lösung.
- Um die Parameter  $c_{\lambda_1}$  und  $c_{\lambda_2}$  zu bestimmen, setzen Sie nun die Anfangsbedingungen für  $x(t = 0) = x_0$  und  $\dot{x}(t = 0) = v_0$  ein.
- Verwenden Sie die Abkürzung  $\frac{k}{m} = \omega^2$ , um die Ausdrücke  $x(t)$  und  $v(t)$  weiter zu vereinfachen.  
*Hinweis:* Nutzen Sie die Identitäten  $\sin(x) = \frac{1}{2i} (e^{ix} - e^{-ix})$  und  $\cos(x) = \frac{1}{2} (e^{ix} + e^{-ix})$ .
- Formulieren Sie nun die Energie  $E = T + V = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}kx^2$  in Abhängigkeit der Anfangsbedingungen  $x_0$  und  $v_0$ .

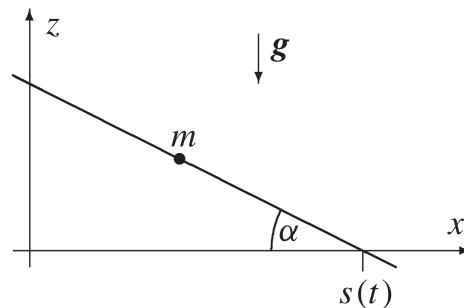
### Aufgabe 9: Beschleunigte schiefe Ebene

Ein Massepunkt mit den Koordinaten  $(x, z)$  gleitet reibungsfrei auf einer schiefen Ebene, die in  $x$ -Richtung mit der konstanten Beschleunigung  $a$  beschleunigt wird,  $s(t) = at^2/2$ . Die Neigung  $\alpha$  der schiefen Ebene ist konstant.

- Stellen sie die Zwangsbedingung  $A(x, z, t) = 0$  auf indem Sie die  $x$ -Koordinate und die  $z$ -Koordinate des Massepunktes in Relation setzen. Nutzen Sie hierfür das rechtwinklige Dreieck, deren Hypotenuse die Strecke zwischen Massepunkt und  $s(t)$  ist.
- Berechnen Sie nun die Zwangskraft  $Z_i(x, z, t)$  komponentenweise ( $i = x, z$ ) mittels

$$Z_i(x, z, t) = \lambda \cdot \frac{\partial A(x, z, t)}{\partial x_i}.$$

- (c) Stellen Sie nun die Lagrangegleichungen 1. Art für den Massepunkt auf. Nehmen Sie dabei an, dass die Schwerkraft  $F = -mg$  in  $z$ -Richtung auf die Masse wirkt.
- (i) Um die  $\lambda$  zu bestimmen, differenzieren Sie die Zwangsbedingung  $A(x, z, t)$  zweimal nach der Zeit und setzen Sie diese dann in die vorher bestimmte Bewegungsgleichung ein.
- (d) Lösen Sie nun die Bewegungsgleichungen. Beginnen Sie mit  $x(t)$  ( $\dot{x}(t=0) = v_0$ ,  $x(t=0) = x_0$ ) und verwenden Sie dann die Zwangsbedingung um  $z(t)$  zu bestimmen.



### Aufgabe 10: Bewegung im kugelsymmetrischen Potential

Die Bewegung eines Teilchens in einem kugelsymmetrischen Potential  $V$  soll mittels Kugelkoordinaten  $(r, \Theta, \varphi)$  beschrieben werden. Diese sind gegeben durch

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cos(\varphi) \sin(\Theta) \\ r \sin(\varphi) \sin(\Theta) \\ r \cos(\Theta) \end{pmatrix}$$

- (a) Ermitteln Sie zunächst die kinetische Energie  $T = m\dot{\vec{x}}^2$  des Teilchens in Kugelkoordinaten. Hierzu führen Sie die folgende Schritte aus:
- (i) Bestimmen Sie die Richtungsvektoren  $\vec{k}_{q_i}$  für die Kugelkoordinaten  $q_i = (r, \Theta, \varphi)$  mittels  $\vec{k}_{q_i} = \frac{\partial \vec{x}}{\partial q_i}$  und bilden Sie die zugehörigen normierten Einheitsvektoren  $\vec{e}_{q_i} = \frac{\vec{k}_{q_i}}{|\vec{k}_{q_i}|}$ .
- (ii) Zeigen Sie, dass sie  $\dot{\vec{x}} = \frac{d\vec{x}}{dt} = \sum_{i=1}^3 \frac{dq_i}{dt} \frac{\partial \vec{x}}{\partial q_i}$  mit Hilfe der Einheitsvektoren schreiben können als
- $$\dot{\vec{x}} = \dot{r}\vec{e}_r + r\dot{\Theta}\vec{e}_\Theta + r \sin(\Theta) \dot{\varphi}\vec{e}_\varphi.$$
- (iii) Berechnen Sie nun die kinetische Energie  $T$  in Kugelkoordinaten. Sie können hierbei die Orthonormalität der Einheitsvektoren nutzen.
- (b) Bilden Sie die Lagrangefunktion  $\mathcal{L}$  für ein Teilchen mit Masse  $m$  im kugelsymmetrischen Potential  $V = V(r, t)$ .
- (i) Welche Koordinate  $q_i = (r, \Theta, \varphi)$  ist zyklisch?
- (ii) Ermitteln Sie den dazugehörigen zeitlich konstanten verallgemeinerten Impuls  $p_\beta = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_\beta}$ .