

Allgemeine Form der Newton'schen Bewegungsgleichung:

$$m \ddot{\vec{r}} = \vec{F}(\vec{r}, t) \quad \rightarrow \text{gewöhnliche Differentialgleichung 2. Ordnung}$$

$$m \ddot{x}_i = F_i(x_1, x_2, x_3, t) \quad i=1,2,3$$

Mehrteilchensysteme für N Teilchen

$$m_j \ddot{\vec{r}}_j = \vec{F}_j(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N, t) \quad j=1, \dots, N$$

$\rightarrow 3N$ Differentialgleichungen 2te Ordnung $\rightarrow 3N$ "Freiheitsgrade"

Phasenraum

Für n Freiheitsgrade hat man den n -dimensionalen Ortsvektor $\vec{r} = (y_1, \dots, y_n)$; Der von $\vec{u} = (\vec{r}, \dot{\vec{r}})$ aufgespannte $2n$ dimensionale Vektorraum heißt Phasenraum. Definiere

$$u_j = y_j \quad j=1, \dots, n$$

$$u_{j+n} = \dot{y}_j \quad j=1, \dots, n$$

$$\Rightarrow \dot{u}_j = \dot{y}_j = u_{n+j}$$

$$\dot{u}_{j+n} = \ddot{y}_j = f_j(u_1, \dots, u_{2n}, t) \quad j=1, \dots, n$$

$\Rightarrow$ Kraft kann auch von Geschwindigkeiten abhängen, z.B. Reibung, Lorentz-Kraft

hat die Form

$$\dot{\vec{u}} = \vec{g}(\vec{u}, t) \quad \rightarrow 2n \text{ gewöhnliche Differentialgleichungen } \underline{\text{erster}} \text{ Ordnung}$$

Symmetrien dieser Gleichungen führen i.a. zu Erhaltungsgrößen
z.B. führt Zeit-unabhängigkeit i.a. zu Energieerhaltung

$\ddot{\vec{F}}$ heißt konservativ oder Gradienten-Kraft wenn

$$\ddot{\vec{F}}(\vec{r}) = -\vec{\nabla} V(\vec{r})$$

mit $V(\vec{r})$ eine Skalarfunktion genannt "Potential"

Dann ist

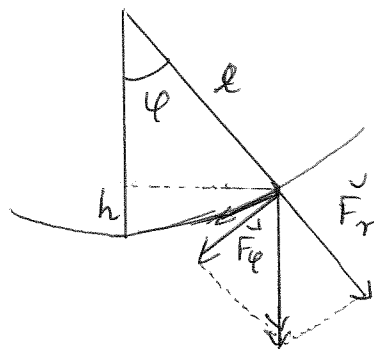
$$E = E_{kin} + E_{pot} = \frac{m}{2} \dot{\vec{r}}^2 + V(\vec{r})$$

erhalten:

$$\begin{aligned} \frac{dE}{dt} &= m \dot{\vec{r}} \cdot \ddot{\vec{r}} + \dot{\vec{r}} \cdot \vec{\nabla} V = \dot{\vec{r}} \cdot (m \ddot{\vec{r}} + \vec{\nabla} V) \\ &= \dot{\vec{r}} \cdot (m \ddot{\vec{r}} - \ddot{\vec{F}}(\vec{r})) = 0 \end{aligned}$$

Beispiele

Schräger Wurf $\rightarrow$ siehe experimenteller Teil
mathematisches Pendel:



$$\ddot{\vec{F}} = -mg \vec{e}_z$$

$$= -\vec{\nabla} E_{pot}$$

$$\text{mit } E_{pot} = mgh = mgl(1 - \cos \varphi)$$

wenn $l = \text{const.}$ ist $\vec{F}_\varphi = m a_\varphi$ in Polarkoordinaten

$$F_\varphi = -mg \sin \varphi \quad a_\varphi = l \ddot{\varphi}$$

$$\Rightarrow m l \ddot{\varphi} = -mg \sin \varphi \quad \text{oder} \quad \ddot{\varphi} + \frac{g}{l} \sin \varphi = 0$$

Energie-Erhaltung:

$$E = E_{kin} + E_{pot} = \frac{m}{2} l^2 \dot{\varphi}^2 + mgl(1 - \cos \varphi) = \text{const.} = mgl(1 - \cos \varphi_0)$$

$\varphi_0 = \text{maximale Auslenkung}$; Falls $\varphi_0 \leq \pi$

$$\Rightarrow \dot{\varphi} = \sqrt{\frac{2g}{l} (\cos \varphi - \cos \varphi_0)}$$

damit kann man die Schwingungsperiode berechnen:

$$T = \int_0^T dt = 4 \int_0^{\pi/4} dt = 4 \int_0^{\varphi_0} \frac{d\varphi}{\dot{\varphi}} = 4 \sqrt{\frac{l}{2g}} \int_0^{\varphi_0} \frac{d\varphi}{\sqrt{\cos \varphi - \cos \varphi_0}}$$

Verwende $\cos \varphi - \cos \varphi_0 = 2 \left(\sin^2 \frac{\varphi_0}{2} - \sin^2 \frac{\varphi}{2} \right)$

definiere $k = \sin^2 \frac{\varphi_0}{2}$ und transformiere auf neue Variable ξ mit $\sin \frac{\varphi}{2} = \sqrt{k} \sin \xi$ so dass $0 \leq \xi \leq \frac{\pi}{2}$

$$\Rightarrow \frac{1}{\sqrt{2l}} \int_0^{\varphi_0} \frac{d\varphi}{\sqrt{\cos \varphi - \cos \varphi_0}} = \frac{1}{2} \int_0^{\pi/2} \frac{d\varphi}{d\xi} \frac{d\xi}{\sqrt{k - k \sin^2 \xi}}$$

man ist $\frac{1}{2} \cos \frac{\varphi}{2} d\varphi \Rightarrow \sqrt{k} \cos \xi d\xi \Rightarrow \frac{d\varphi}{d\xi} = 2 \sqrt{k} \frac{\cos \xi}{\cos \varphi/2}$

$$\Rightarrow \frac{1}{\sqrt{2l}} \int_0^{\varphi_0} \frac{d\varphi}{\sqrt{\cos \varphi - \cos \varphi_0}} = \frac{1}{2} \int_0^{\pi/2} \frac{2 \sqrt{k} \cos \xi d\xi}{\sqrt{k} \cos \xi \cos \varphi/2} = \int_0^{\pi/2} \frac{d\xi}{\sqrt{1 - \sin^2 \varphi/2}} =$$

$$= \int_0^{\pi/2} \frac{d\xi}{\sqrt{1 - k \sin^2 \xi}} = K(k) = \text{vollständiges elliptisches Integral}$$

$$\Rightarrow T = 4 \sqrt{\frac{l}{g}} K(\sin^2 \frac{\varphi_0}{2})$$

Taylor Entwicklung von $K(k)$ um $k=0$:

$$K(k) \approx \int_0^{\pi/2} d\xi \left(1 + \frac{k}{2} \sin^2 \xi \right) \approx \frac{\pi}{2} \left(1 + \frac{k}{4} \right)$$

$$\Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} \left(1 + \frac{k}{4} \right)$$

Für $k \rightarrow 0$ ist $T \rightarrow 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$. Das entspricht der harmonischen Näherung $\sin \varphi \approx \varphi$:

$$\ddot{\varphi} + \frac{g}{l} \sin \varphi \approx \ddot{\varphi} + \frac{g}{l} \varphi = 0$$

Lösungen sind

$$\varphi(t) = A \sin \omega_0 t + B \cos \omega_0 t$$

mit $\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}}$, also $T = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$

Dies entspricht dem Federpendel

$$m \ddot{x} + kx = 0 \quad \text{mit} \quad E_{\text{pot}} = \frac{k}{2} x^2 \quad F = -\frac{dE_{\text{pot}}}{dx} = -kx$$