

# Krummlinige Koordinaten

V11 19.05.08

[es gibt keine Seiten L37-L41, wegen Nummerierungsfehler]

L42

Für 1 Teilchen:

$$x_n = x_n(q)$$

z.B. Polar  
Kugel

(1)

Dann:  $T = \frac{1}{2} m \dot{x}_n \dot{x}_n$

(2)

"metrischer Tensor"

Grund für diesen Namen:

(Einsteinsche Summen-Konvention)

$$ds^2 = dx_n dx_n = \frac{\partial x_n}{\partial q_i} \frac{\partial x_n}{\partial q_j} dq_i dq_j = g_{ij} dq_i dq_j$$

(3)

Nachrechnen!:

Cartesisch  $g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix}$

(4)

Polar  $g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \rho^2 & \\ & & 1 \end{pmatrix}$

(5)

Kugel  $g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & r^2 & \\ & & r^2 \sin^2 \theta \end{pmatrix}$

(6)

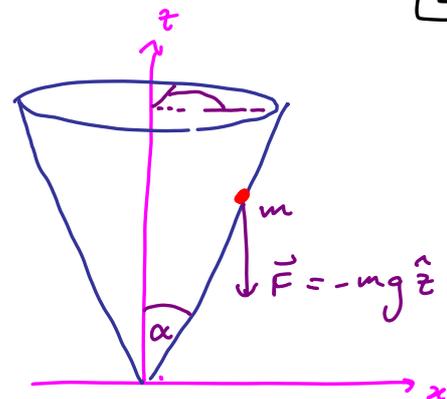
## Beispiel: Massenpunkt auf Kreiskugel

L43

Zwangsbedingung:

$$g(x, y, z) =$$

Wahl v. q's:  
(Kugelkoordinaten)



(1)

(2)

(Alternativen

oder

wären auch OK)

$$x =$$

$$x(r, \varphi)$$

(3)

$$y =$$

$$y(r, \varphi)$$

(4)

$$z =$$

$$z(r, \varphi)$$

(5)

L44

Bestimmung v. L:

Kinetische Energie:

$$T = \frac{1}{2} m \overset{\text{Kugel}}{g_{ij}} \dot{q}_i \dot{q}_j$$

(1)

(2)

Potenzielle Energie:

$$U = mgz =$$

(3)

$$L = (r, \dot{r}, \varphi, \dot{\varphi}) =$$

$$T - U =$$

(4)

unabhängig v.  $\varphi!$   $\Rightarrow$

(5)

Erhaltener verallg.  
Impuls:

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} \stackrel{(4)}{=} =$$

(6)

L45

$L_{q_2}$ :

$$0 = \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_i}$$

(1)

$q = r$ :

$$0 = \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} \right) - \frac{\partial L}{\partial r}$$

(2)

=

(3)

$q = \varphi$ :

$$0 = \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \varphi}$$

(4)

=

[konsistent mit ]

(5)

Gesamtenergie

Energieerhaltung:

$$\frac{\partial L}{\partial t} \stackrel{(4),(6)}{=} 0 \quad (\text{siehe L54}) \quad \implies$$

(6)

$$\text{const.} = E = T + U =$$

(7)

Lösung der Bwsgl.

**L46**

(4.6) löst (4.5):

$$l = m r^2 \sin^2 \alpha \dot{\varphi} \xrightarrow[\text{nach } \dot{\varphi}]{\text{aufgelöst}} \dot{\varphi} \stackrel{(4.6)}{=} \quad (1)$$

(4.6) in (4.5.7)

$$E \stackrel{(4.5.7)}{=} \frac{m}{2} (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \alpha) + mgr \cos \alpha \quad (2)$$

$$= \quad (3)$$

Effektives Potential:

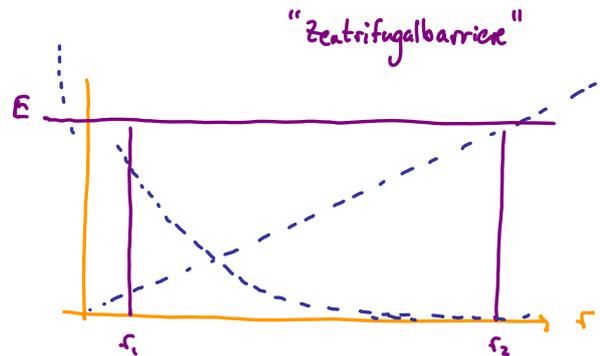
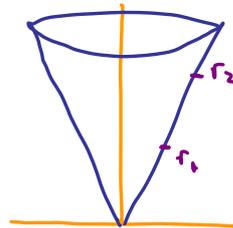
$$U_{\text{eff}}(r) = \frac{l^2}{2m r^2 \sin^2 \alpha} + mgr \cos \alpha \quad (4)$$

Zentrifugalbarriere betrifft kleine r:

Wenn  $r \rightarrow 0$   
mit  $l \sim r^2 \dot{\varphi} = \text{konst}$

dann

und



$r = r(t) ?$

**L47**

$$\dot{r} \stackrel{(4.6.2)}{=} \quad (1)$$

Zwei Lösungen, im Folgenden durch " $\pm$ " unterschieden.

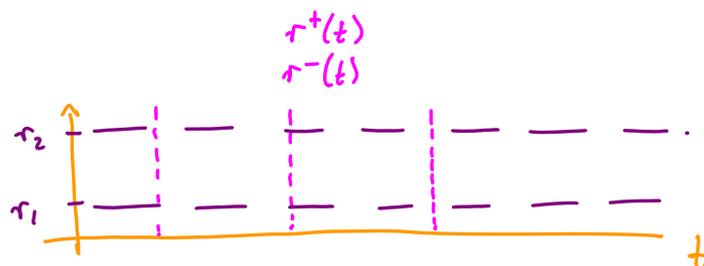
Trennung der Variablen  
und Integrieren:

$$dt = dr \frac{1}{\pm \sqrt{\frac{2}{m} [E - U_{\text{eff}}(r)]}} \quad (2)$$

im Prinzip bekannte Funktion v. t  
(Integral analytisch oder numerisch lösen)

(3) Invertieren:

$$r = \text{auch bekannt} \quad (3)$$



$$\underline{\varphi(t) = ?}$$

$$\overset{(46.1)}{\varphi} = \frac{l}{m r^2 \sin^2 \alpha} = \frac{d\varphi}{dt} \quad \boxed{L48}$$

(1)

$$d\varphi = dt \frac{l}{m r^2(t) \sin^2 \alpha} \quad (2)$$

(47.4) einsetzen

im Prinzip bekannte Funktion v. t  
(Integral analytisch oder numerisch lösen)

Integrationskonstanten: festgelegt durch Anfangsbedingungen:

$$r(t) = \quad , \quad \varphi(t) = \quad , \quad \dot{r}(t) = \quad , \quad \dot{\varphi}(t) = \quad (3)$$

$$\overset{(47.1)}{=} \sqrt{\frac{2}{m} [E - U_{\text{eff}}(r)]} \quad \overset{(46.1)}{=} \frac{l}{m r^2 \sin^2 \alpha} \quad (4)$$

oder alternativ:  $l, E, r_0, \varphi_0$ 

Jeder Erhaltungssatz legt eine Integrationskonstante fest!

$$\underline{\text{Bahn: } r = r(\varphi)?}$$

Bereits bekannt (zumindest im Prinzip):

L49

$$r = r(t)$$

$$\varphi = \varphi(t)$$

(1)

Eliminiere t:

$$\frac{dr}{d\varphi} =$$

(2)

=

(3)

Integriere:

$$d\varphi = dr \frac{1}{\left[ \sqrt{\frac{2}{m} (E - U_{\text{eff}}(r))} \right] \frac{1}{l} m r^2 \sin^2 \alpha} \quad (4)$$

im Prinzip bekannte Funktion v. r  
(Integral analytisch oder numerisch lösen)

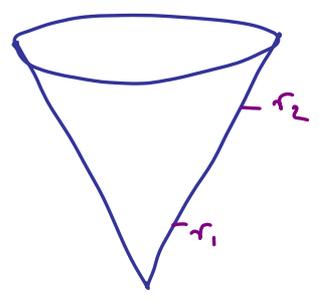
$$\Rightarrow \varphi = \varphi(r) = \quad , \quad \Rightarrow r = r(\varphi)$$

Wann ist Bahn geschlossen?

Falls  $\varphi(T+t_0) = \varphi(t_0)$   
 $r(T+t_0) = r(t_0)$ , etc.

Hängt von  $\alpha$ ,  $l$ ,  $E$ , etc. ab.

Falls Bewegung periodisch ist: was ist Periode?



150

Dauer von  
 $r_2 \rightarrow r_1 \rightarrow r_2: T$

Periode:  $dt' \stackrel{(47.2)}{=} \frac{dr'}{\sqrt{\frac{2}{m}(E - U_{eff}(r'))}}$  (1)

Erhaltungssätze und Symmetrien

151a

1. Satz:

$L$  sei invariant unter Raumtranslation,  
 Dann ist der Gesamtimpuls erhalten,

$\vec{r}_v \rightarrow$  (1)

$\sum_v \vec{p}_v$  (2)

2. Satz:

$L$  sei invariant unter Raumrotationen,  
 Dann ist der Gesamtdrehimpuls erhalten,

$\vec{r}_v \rightarrow$  (3)

$\sum_v \vec{r}_v \times \vec{p}_v$  (4)

3. Satz:

$L$  sei invariant unter Zeitverschiebungen,  
 Dann ist die Hamiltonfunktion erhalten,  
 $L$  (Gesamtenergie)

$t \rightarrow$  (5)

$H = \sum_v \vec{p}_v \cdot \dot{\vec{r}}_v - L$  (6)

# 1. Satz: Raumtranslationsinvariant

L57b

Raumtranslationen:  
(Raumverschiebungen)

$$\begin{aligned} \vec{r}_\nu &\rightarrow \vec{r}'_\nu = & (1a) \\ \dot{\vec{r}}_\nu &\rightarrow \dot{\vec{r}}'_\nu = & (1b) \end{aligned}$$

↳ gleiche Verschiebung  $x, y, z$ .

Annahme:  $L$  sei  
invariant unter (1):

$$\begin{aligned} L(\vec{r}_\nu, \dot{\vec{r}}_\nu, t) &= & (2) \\ &= & (3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} L(\vec{r} + \varepsilon \vec{q}) \\ \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} L(\vec{r}) + \end{aligned}$$

$$\left. \begin{aligned} L(\vec{r} + \varepsilon \vec{q}) \\ \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} L(\vec{r}) + \end{aligned} \right\} \Rightarrow \xrightarrow{\text{Taylor-Ent.}} L(\vec{r}_\nu, \dot{\vec{r}}_\nu, t) + \quad (4)$$

$$(3) \text{ gilt } \forall \vec{q} \Rightarrow$$

$$0 \stackrel{(4)}{=} \stackrel{(Lg2)}{=} \quad (5)$$

□

Gesamtimpuls ist erhalten

Schwerpunktskordinate ist hier  
die zyklische Koordinate:

$$\vec{R} = \frac{1}{M} \sum_{\nu=1}^N m_\nu \vec{r}_\nu \xrightarrow{(1a)} \frac{1}{M} \sum_{\nu=1}^N m_\nu \quad (6)$$

# 2. Satz: Rotationsinvariant

(Änderung  $L$  zu  $\vec{r} \Rightarrow$  Rotation) L52

Rotationen:

$$\begin{aligned} \vec{r}_\nu &\rightarrow \vec{r}'_\nu = & (1a) \\ \dot{\vec{r}}_\nu &\rightarrow \dot{\vec{r}}'_\nu = & (1b) \end{aligned}$$

Annahme:  $L$  sei  
invariant unter (1):

$$\begin{aligned} L(\vec{r}_\nu, \dot{\vec{r}}_\nu, t) &= & (2) \\ &= & (3) \end{aligned}$$

$$L(\vec{r} + \varepsilon \vec{q} \times \vec{r})$$

$$\xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} L(\vec{r}) +$$

$$= L(\vec{r}) +$$

$$\left. \begin{aligned} L(\vec{r} + \varepsilon \vec{q} \times \vec{r}) \\ \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} L(\vec{r}) + \\ = L(\vec{r}) + \end{aligned} \right\} \Rightarrow \xrightarrow{\text{Taylor-Ent.}} L(\vec{r}_\nu, \dot{\vec{r}}_\nu, t) + \quad [ \quad + \quad ] \quad (4)$$

$$(3) \text{ gilt } \forall \vec{q} \Rightarrow$$

$$0 \stackrel{(4)}{=} \quad = \quad (5)$$

Produktregel rückwärts

Gesamtdrehimpuls ist erhalten! □

### 3. Satz: Raumtranslationsinvariant

L53

Zeittranslationen:  
(Zeitverschiebungen)

$$t \rightarrow t' = t, \quad \vec{r} \rightarrow \vec{r}' = \vec{r}$$

$$\vec{r} \rightarrow \vec{r}' = \vec{r} \quad (1)$$

(1a)

(1b)

Annahme:  $L$  sei  
invariant unter (1):

$$L(\vec{r}_v, \dot{\vec{r}}_v, t) = L(\vec{r}_v, \dot{\vec{r}}_v, t) \quad (2)$$

$$\xrightarrow{\text{Taylor-Ent.}} L(\vec{r}_v, \dot{\vec{r}}_v, t) + \dots \Rightarrow \quad (4)$$

Betrachte nun  
totale Zeitableitung:

$$\frac{d}{dt} L(\vec{r}_v, \dot{\vec{r}}_v, t) = \left[ \dots + \dots \right] \quad (5)$$

$$= \dots \quad (6)$$

(5)-(6) = 0:

$$\frac{d}{dt} \left[ \dots \right] = 0 \quad (8)$$

"Hamilton-Funktion" ist erhalten

Def. d. Hamilton-Funktion:

$$H = \sum_v \vec{p}_v \cdot \dot{\vec{r}}_v - L$$

(1) L54

Für  $\vec{p}_v = m \dot{\vec{r}}_v$ ,

(bisher übliche Fall)

$$H = \dots \quad (2)$$

$$= \dots \quad (3)$$

$$= \dots \quad (4)$$

Interpretation:

Hamilton-Funktion = Energie!

Energie-Erhaltungssatz:

$$\frac{\partial L}{\partial t} = \stackrel{(5.3.7)}{\Rightarrow} \frac{d}{dt} H = 0 \quad (5)$$

Gilt entlang der 3N - Trajektorie, die durch Lfz festgelegt wird.