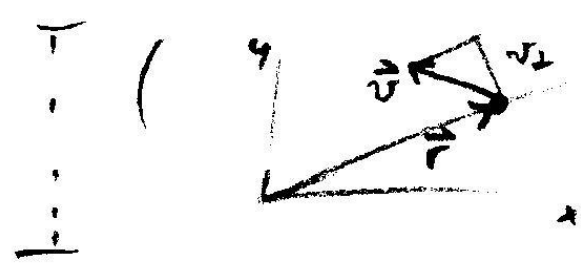


"Drehmoment" = Drehimpuls = $\vec{L} := \vec{r} \times \vec{p} = m\vec{r} \times \vec{v} = m\vec{r} \times \vec{v}_\perp$



$$\vec{L} = \vec{e}_3 \cdot m v_\perp r = m \vec{r} \times \vec{v}_\perp = m \vec{r} \times \vec{v}$$

ein Teilchen hat $\vec{L}$ auch ohne Stange

$\vec{L}$ ist vom Ursprung abh.!

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \vec{L} &= m \dot{\vec{r}} \times \vec{v} + m \vec{r} \times \dot{\vec{v}} \\ &= 0 + \vec{r} \times \vec{K} \end{aligned}$$

"Drehmoment"

(allg., egal wo Ursprung ist)

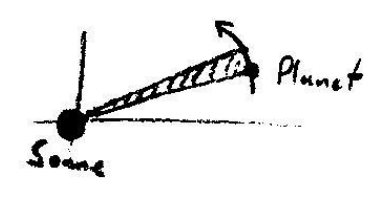
wenn $\vec{K} \sim \vec{r}$ (oder $\vec{r} = 0$, oder $\vec{K} = 0$) ("Zentralkraft": $\vec{K} = K(r) \frac{\vec{r}}{r}$), dann

$$\dot{\vec{L}} = 0, \text{ d.h. } \vec{L} = \text{const}_t$$

"Drehimpulserhaltung" für 1 T. (s. auch Ü5)

Flächensatz (Kepler 1571-1630, Newton 1643-1727)

Planet (m) um Sonne (= Ursprung)



$\vec{L}$ behält Richtung (m bleibt in Ebene $\perp \vec{L}$) und Betrag

$$\text{const}_t = \frac{1}{2m} |\vec{L}| = \frac{1}{2} |\vec{r} \times \vec{v}| = \frac{1}{2} r v_\perp = \frac{r \cdot dr_\perp}{2 dt} = \frac{d(\text{Fläche})}{dt}$$

T und V

Wollen "Energie" einer Physik begründen — multipliziere deren Bewegungsgl. mit der einmal weniger abgeleiteten Unbekannten.

Hier: $\vec{v} \cdot [m\ddot{\vec{r}} = \vec{K}]$

$$m \vec{v} \cdot \dot{\vec{v}} = \vec{v} \cdot \vec{K}$$

$$\left(\frac{m}{2} \vec{v}^2 \right)' = \frac{d\vec{r} \cdot \vec{K}}{dt} = \frac{dA}{dt}$$

mit $dA =$ am T. in dt verrichtete Arbeit

Energiezufuhr erhöht also die Größe

$$\frac{m}{2} \vec{v}^2 =: T = \text{kinetische Energie}$$

Kann man auch $\vec{v} \cdot \vec{K} = (\text{etwas})'$ schreiben?

"Potential"

wenn es zu gegebenem $\vec{K}(\vec{r})$ eine Hilfsfunktion $V(\vec{r})$ ("pot. E.")

dort gibt, daß $\vec{K}(\vec{r}) = -(\partial_x V, \partial_y V, \partial_z V)$ ($\vec{K} = -\vec{\nabla} V$)

gilt, dann ist $\vec{v} \cdot \vec{K} = -\vec{v} \cdot (\partial_x V, \partial_y V, \partial_z V) = -\partial_t V(\vec{r}(t))$

und folglich $\partial_t (T+V) = 0$

und somit $\frac{m}{2} \vec{v}^2(t) + V(\vec{r}(t)) = \text{const}_t = E$ ("Energieerhaltungssatz" der Mechanik eines Pp.)

Gebrauch der Erhaltungssätze:

$$\vec{p}_{\text{vor Stop}} = \vec{p}_{\text{nach Stop}}$$

$$\vec{L}_{\text{start}} = \vec{L}_{\text{später}}$$

$$(T+V)_{\text{start}} = (T+V)_{\text{später}}$$

V's A) $\vec{K} = (0, 0, -mg) \stackrel{?!}{=} -(\partial_x V, \partial_y V, \partial_z V)$

V unabh. von x, y ; $V'(z) = mg$, $V(z) = mgz + C$ egal

wähle $C=0 \Rightarrow V(z) = mgz$

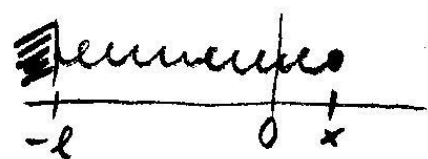
(allg.: $[V] = \text{Kraft} \cdot \text{Länge} = \text{Energie}$)

mehrsame Positionsänderung erhöht V

manchmal ist E-Satz schneller als Bew.gl. - Lösen))

B) "ideale Feder" : $\equiv \{ \text{hat keine Masse, keine Eigenstr., erfüllt } a=r \text{ perfekt, hat Daten } \kappa, l \}$

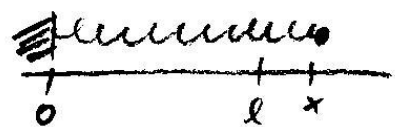
(Kraft = $\kappa \cdot \text{Auslenkung}$)



$$K_x = -\kappa x \stackrel{?!}{=} -\partial_x V(x)$$

$$\Rightarrow V(x) = \frac{\kappa}{2} x^2 + \text{const.}$$

Translation um $+l$, $x \rightarrow x-l$



$$K_x = -\kappa (x-l)$$

$$V(x) = \frac{\kappa}{2} (x-l)^2$$

V ist über Feder verteilt: Hälfte hat 2κ

$$\left(\kappa \cdot a = \kappa = \kappa_{\text{Hälfte}} \cdot \frac{a}{2}, \quad \begin{array}{c} | \frac{a}{2} | \\ -\frac{1}{2} \quad 0 \quad \frac{1}{2} \end{array} \right)$$

und es ist tatsächlich $V = \frac{\kappa}{2} a^2 \stackrel{?!}{=} 2 \frac{(2\kappa)}{2} \left(\frac{a}{2}\right)^2$

... weiter halbieren, bis zu atomaren Auslenkungen.

Folglich hat $\vec{K} = \vec{e}_{m \rightarrow \text{Zef.}} \kappa (r_{m \rightarrow \text{Zef.}} - l)^2$

das Potential $V = \frac{\kappa}{2} (r_{m \rightarrow \text{Zef.}} - l)^2$

(check: per $-(\partial_x V, \dots, \dots)$ zu $\vec{K}$ gelangen!)

$$c) \quad \vec{K} = -\gamma m M \frac{\vec{r}}{r^3} \stackrel{?!}{=} (-\partial_x V, -\partial_y V, -\partial_z V)$$

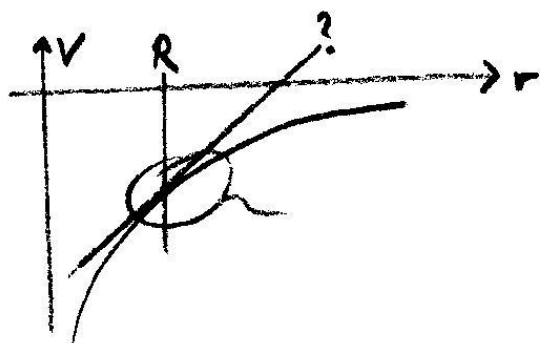
$$\text{Ansatz: } V(\vec{r}) = f(r)$$

$$-\partial_x V = -f'(r) \cdot \partial_x \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = -f'(r) \frac{x}{r} \stackrel{!}{=} -\gamma m M \frac{x}{r^3}$$

$$\Rightarrow f'(r) = \frac{\gamma m M}{r^2}, \quad f = \frac{C}{r}, \quad f' = -\frac{C}{r^2}, \quad C = -\gamma m M, \quad f = -\frac{\gamma m M}{r}$$

$$\Rightarrow \underline{V(\vec{r}) = -\frac{\gamma m M}{r}} \quad \text{"Gravitations-Potential"}$$

$$|| \text{ (Kreis mit Radius } R \text{) } , z \ll R, \quad V = -\frac{\gamma m M}{R+z} = -\frac{\gamma m M (R-z)}{R^2 - z^2} \approx \text{const}_z + m \left(\frac{\gamma M}{R^2} \right) z + O(z^2)$$



oder: durch Reihenentwicklung

$$\frac{1}{R+z} = \frac{1}{R} + Az + O(z^2)$$

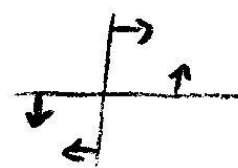
$$1 \stackrel{!}{=} (R+z) \left(\frac{1}{R} + Az + \dots \right) = 1 + RAz + \frac{z}{R} + O(z^2)$$

$$\Rightarrow A = -\frac{1}{R^2}$$

)

D) komponentenweises A-ableiten [s.a. Ü18]

$$D1) \quad 2D, \quad \vec{K}(\vec{r}) = (\alpha y, \alpha x) \stackrel{?!}{=} (-\partial_x V, -\partial_y V)$$



$$\partial_x V \stackrel{!}{=} -\alpha y \Rightarrow V = -\alpha xy + f(y)$$

$$\partial_y V = \underbrace{-\alpha x + f'(y)} \stackrel{!}{=} \underbrace{-\alpha x} \Rightarrow f = \text{const}_{x,y}$$

$$\Rightarrow \underline{V = -\alpha xy}$$

$$D2) \quad \vec{K} = \alpha(x-y, x-y)$$

$$\partial_x V \stackrel{!}{=} -\alpha x + \alpha y, \quad V = -\frac{\alpha}{2} x^2 + \alpha xy + f(y)$$

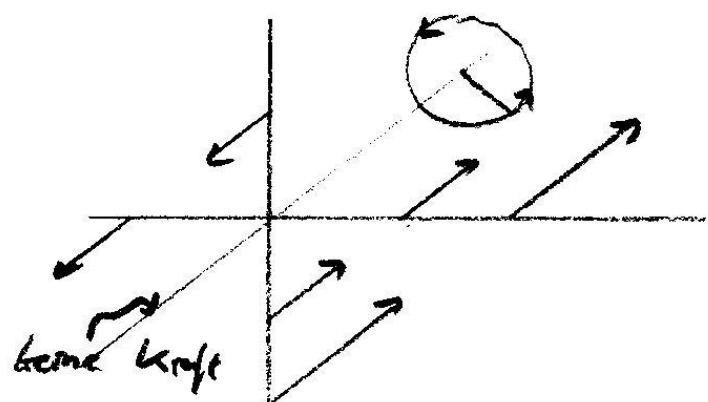
$$\partial_y V = \underbrace{\alpha x + f'(y)} \stackrel{!}{=} \underbrace{-\alpha x + \alpha y} \quad \text{nicht erfüllbar!}$$

$\vec{K}$ hat kein V .

E-Satz gilt nicht:

Potential-E nimmt zu

(es gibt solche $\vec{K}$'s)



Vermutung: $\vec{K}$ hat $V \Leftrightarrow$ sich auf der $\vec{K}$ -"Strömung" nichts dreht
(SS: $\text{rot } \vec{K} = \vec{0} = \nabla \times \vec{K}$)

V's addieren sich, weil sich $\vec{K}$'s addieren:

$$\vec{K} = -(\partial_x V, \dots, \dots)$$

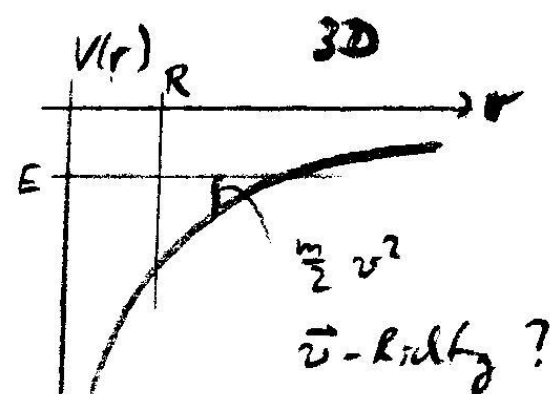
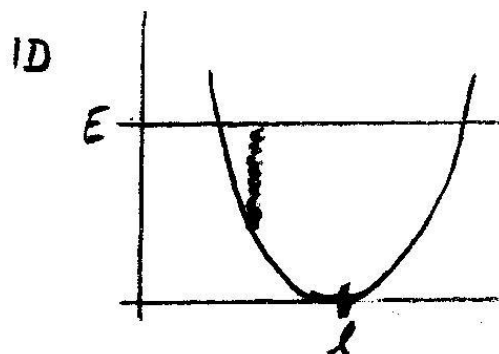
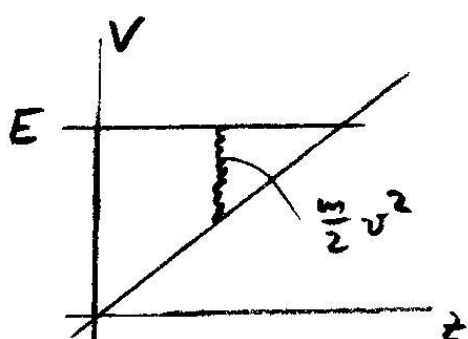
$$\vec{F} = -(\partial_x W, \dots, \dots)$$

$$\vec{K} + \vec{F} = -(\partial_x (V+W), \dots, \dots)$$

Gesamtpotential eines T.-Systems = $\sum$ seiner V's.

v^2 -Ablesen

$$\frac{m}{2} v^2 = E - V$$



effektives Potential

$$v^2 = v_{||}^2 + v_{\perp}^2$$

$$\vec{L} = m \vec{r} \times \vec{v} = m \vec{r} \times \vec{v}_{\perp}$$

$$L = |\vec{L}| = m r v_{\perp}$$

$$\dot{r} = \partial_t \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \vec{e}_r \cdot \vec{v} = v_{||}$$

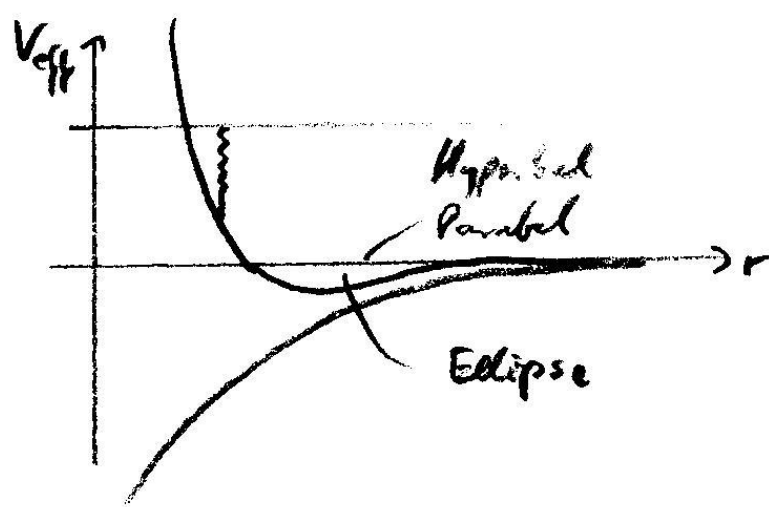
(vgl. Skript S.16, Ende Kap. 2)

$$E = \frac{m}{2} \left(\dot{r}^2 + \frac{L^2}{m^2 r^2} \right) + V(r)$$

$$E = \frac{m}{2} \dot{r}^2 + V_{\text{eff}}(r)$$

mit $V_{\text{eff}}(r) = \frac{L^2}{2mr^2} + V(r)$

Bsp zu $V(r) = -\frac{\gamma m M}{r}$



Newton regiert die Welt: Kräfte bekannt, weiter per $m\ddot{\vec{r}} = \vec{K}$
Zukunft liegt fest. (Laplace'scher Dämon)