

Infobox: Anmeldung Vorleistung

Die Anmeldung zur Vorleistung ist im Campus System unter campus.studium.kit.edu freigeschaltet, und bis einschließlich Samstag **02.02.2019** um 12:00 Uhr möglich.
Die (Wieder-)Abmeldung von der Vorleistung ist ebenfalls nur bis zum 02.02.19 möglich.

1. Drehmatrizen Teil 2

(25 Punkte)

Betrachten Sie die Matrizen

$$R_x(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ 0 & \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}, \quad R_y(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & 0 & \sin(\alpha) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\alpha) & 0 & \cos(\alpha) \end{pmatrix}, \quad R_z(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

welche Drehungen um die Hauptachsen e_x , e_y , und e_z beschreiben.

- (a) Berechnen Sie die sogenannten Erzeugenden J_i ($i \in \{x, y, z\}$), welche jeweils eine infinitesimale Drehung um die Achse i beschreiben, d.h. $R_i(\alpha) = \mathbb{1} + \alpha J_i$ (für $\alpha \rightarrow 0$). Am einfachsten lässt sich J_i ermitteln aus

$$J_i = \left. \frac{dR_i(\alpha)}{d\alpha} \right|_{\alpha=0} \quad (1)$$

- (b) Zeigen Sie, dass die Erzeugenden J_i die Kommutatorrelationen

$$[J_i, J_j] = \sum_{k=1}^3 \varepsilon_{ijk} J_k \quad (2)$$

erfüllen, wobei $[A, B] \equiv AB - BA$ der Kommutator ist. Berechnen Sie ausserdem J_i^2 .

- (c) Nutzen Sie die Taylor-Darstellungen der Funktionen $\cos(\varphi) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \varphi^{2n} / (2n)!$ und $\sin(\varphi) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \varphi^{2n+1} / (2n+1)!$ um zu beweisen, dass die Drehmatrix $R_i(\alpha)$ geschrieben werden kann als

$$R_i(\alpha) = e^{\alpha J_i}. \quad (3)$$

Die Exponentialfunktion von Matrizen ist als Taylor-Reihe $e^a = \sum_{n=0}^{\infty} a^n / n!$ zu verstehen. Aus der obigen Eigenschaft lässt sich dann eine allgemeine Drehung schreiben als

$$R(\boldsymbol{\alpha}) = e^{\boldsymbol{\alpha} \cdot \mathbf{J}}, \quad (4)$$

mit $\mathbf{J} = (J_x, J_y, J_z)$ und $\boldsymbol{\alpha} = \alpha \mathbf{n}$, wobei α den Drehwinkel und der Einheitsvektor \mathbf{n} die Drehachse beschreibt.

- (d) Wir definieren nun die *zeitabhängige* Drehmatrix $R_{\boldsymbol{\omega}} = R(\boldsymbol{\omega}t)$, mit $\boldsymbol{\omega} = (0, 0, \omega)$. Berechnen Sie $\dot{R}_{\boldsymbol{\omega}}$ und leiten Sie damit die Beziehungen

$$R_{\boldsymbol{\omega}} \dot{R}_{\boldsymbol{\omega}} = (\omega J_z) R_{2\boldsymbol{\omega}}, \quad R_{\boldsymbol{\omega}}^T \dot{R}_{\boldsymbol{\omega}} = \omega J_z, \quad \text{und} \quad (\dot{R}_{\boldsymbol{\omega}})^T R_{\boldsymbol{\omega}} = -(\omega J_z)^2 \quad (5)$$

her.

Tipp: Die Eigenschaften $Ae^B = e^B A$ und $e^A e^B = e^{A+B}$ für kommutierende Matrizen, d.h. $[A, B] = 0$, dürfen ohne Beweis benutzt werden. Etwas leichter kann man sich von der Beziehung $[\exp(A)]^T = \exp(A^T)$

2. Die Gezeiten

(40 Punkte)

- (a) Wir betrachten zwei massive Körper, die sich vom Gravitationspotential getrieben gegenseitig umkreisen. Ihr Abstand r_0 bleibe dabei konstant. Zeigen Sie, dass die Positionen \mathbf{r}_1 und \mathbf{r}_2 der beiden Massen m_1 und m_2 die Form

$$\mathbf{r}_1 = \mathbf{R} - (m_2/M)\mathbf{r}_0 \quad \mathbf{r}_2 = \mathbf{R} + (m_1/M)\mathbf{r}_0 \quad (6)$$

annehmen mit dem Verbindungsvektor $\mathbf{r}_0 = \mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1$ zwischen den beiden Massen, dem Schwerpunkt $\mathbf{R} = (m_1/M)\mathbf{r}_1 + (m_2/M)\mathbf{r}_2$, und der gesamten Masse $M = m_1 + m_2$.

- (b) Wir wählen das Koordinatensystem nun so, dass die Schwerpunktskoordinate (Baryzentrum) \mathbf{R} im Ursprung liegt, also $\mathbf{R} = 0$. Nutzen Sie ein Keplersches Gesetz um zu zeigen, dass die Drehfrequenz $\omega = (GM/r_0^3)^{1/2}$ ist.
- (c) Wir positionieren uns für den Rest dieser Aufgabe in das mit den Massen rotierende Bezugssystem. Dazu führen wir eine Transformation $\mathbf{r}' = R_\omega \mathbf{r}$ durch, mit $R_\omega = R(\omega t)$ eine Rotationsmatrix um die z -Achse mit $\omega = (0, 0, \omega)$. Ausserdem sei die x' -Achse entlang der Verbindungslinie zwischen den zwei Massen, siehe Abbildung 1. Zeigen Sie, dass sich die kinetische Energie einer Testmasse m am Ort \mathbf{r} transformiert zu

$$m\dot{\mathbf{r}}^2/2 \quad \longrightarrow \quad m(\dot{\mathbf{r}}')^2/2 + m\boldsymbol{\omega} \cdot (\mathbf{r}' \times \dot{\mathbf{r}}') + m(\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}')^2/2, \quad (7)$$

und dass für die potentielle Energie gilt $V(|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2|) = V(|\mathbf{r}'_1 - \mathbf{r}'_2|)$.

Hinweis: Beachten Sie, dass für ein Vektor \mathbf{v} gilt: $\mathbf{v}^2 = \mathbf{v}^T \mathbf{v}$.

Notiz: Da das mitrotierende System kein Inertialsystem mehr ist, stellt diese Transformation keine Galilei-Transformation dar (siehe Blatt 11).

- (d) Körper 1 besitze eine Meeresoberfläche und einen mittleren Radius ρ_1 (in Abwesenheit anderer Gestirne). Eine Testmasse m (Wassermolekül) spürt das Potential $V(\mathbf{r}') = V_1(\mathbf{r}') + V_2(\mathbf{r}') + V_\omega(\mathbf{r}')$, wobei $V_i(\mathbf{r}') = -Gmm_i/|\mathbf{r}' - \mathbf{r}'_i|$. Nutzen Sie die Lagrange-Funktion (Blatt 5) um zu zeigen, dass das Scheinpotential $V_\omega(\mathbf{r}') = -m(\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}')^2/2$ von der Transformation der kinetischen Energie herrührt.

Entwickeln Sie nun $V(\mathbf{r}'_1 + \boldsymbol{\rho})$ für $\rho/r_1 \ll 1$. Dazu parametrisieren Sie am besten $\mathbf{r}'_1 = [-(m_2/M)r_0, 0, 0]$ und $\boldsymbol{\rho} = \rho(\sin \theta \cos \varphi, \sin \theta \sin \varphi, \cos \theta)$ und beschränken sich auf die Rotationsebene ($\theta = \pi/2$). Zeigen Sie, dass unter Berücksichtigung quadratischer Korrekturen $\mathcal{O}[(\rho/r_0)^2]$ gilt

$$V(\mathbf{r}'_1 + \boldsymbol{\rho}) \approx -\frac{Gm_1}{\rho} - \frac{Gm_2}{r_0} \left[1 + \frac{m_2}{2M} + (3/2)(\rho/r_0)^2 \cos^2(\varphi) \right]. \quad (8)$$

- (e) Die Meeresoberfläche verformt sich so, dass sie einer Äquipotentiallinie folgt, $V(\mathbf{r}'_1 + \boldsymbol{\rho}) = \text{const.}$ Parametrisieren Sie $\rho = \rho_1 + \delta\rho$ und entwickeln Sie das Potential (8) in $\delta\rho/\rho_1 \ll 1$. Lösen Sie die Bestimmungsgleichung für $\delta\rho$ in Abhängigkeit von φ .
- (f) Bei welchen Winkeln ist der Radius ρ maximal? Bestimmen Sie den numerischen Wert der Amplitude für die Paare Erde-Mond/Erde-Sonne und diskutieren Sie das Ergebnis.

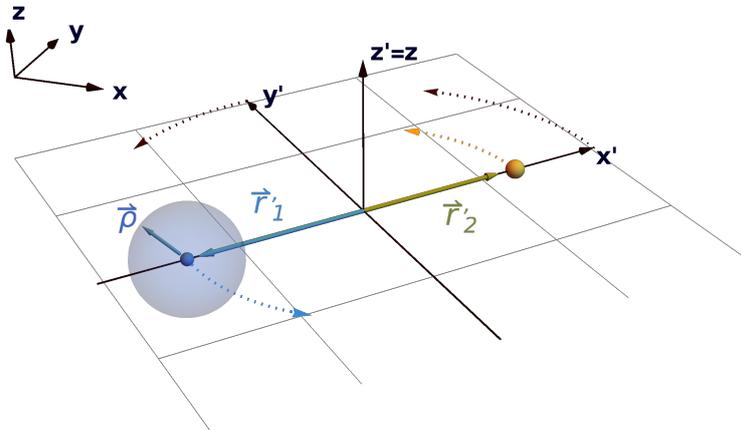


Abbildung 1: Erde-Gestirn-System (Gestirn = Mond oder Sonne). Zu Illustrationszwecken wurden keine realistischen Massstäbe verwendet.

3. Zweiatomiges Molekül - Teil 2

(35 Punkte)

Die Herangehensweise an ein Zweikörperproblem (Kapitel 3.2.1, 3.2.2) soll vertieft werden.

- (a) Wir betrachten ein zweiatomiges Molekül bestehend aus den Massen m_1 und m_2 . Ein Potential $V(|\mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1|)$ binde die beiden Massen. Diskutieren Sie die Bewegungsgleichungen der Relativ- und Schwerpunktskoordinate.
- (b) Diskutieren Sie, warum für dieses Problem der Drehimpuls erhalten ist. Was lässt sich daraus ableiten?
- (c) Zeigen Sie dass die Winkelgeschwindigkeit gegeben ist durch $\dot{\varphi} = L/mr^2$ und drücken Sie damit das verbleibende Problem einzig in der radialen Koordinate $r = |\mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1|$ aus.
- (d) Die Bindungsenergie zweier Atome wird oft durch das Lennard-Jones Potential

$$V_{\text{LJ}}(r) = 4\epsilon \left[\left(\frac{\sigma}{r} \right)^{12} - \left(\frac{\sigma}{r} \right)^6 \right] \quad (9)$$

beschrieben, welches eine kurzreichweitige Abstoßung und eine langreichweitige Anziehung beschreibt. Zeigen Sie, dass das Lennard-Jones Potential ein Minimum besitzt und dort durch ein harmonisches Potential $V(r) = V_0 + k(r - \ell_0)^2/2$ approximiert werden; Bestimmen Sie die Parameter V_0 , k , und ℓ_0 und skizzieren Sie beide Potentiale.

- (e) Für das harmonische Potential $V(r) = V_0 + k(r - \ell_0)^2/2$, wie verhalten sich der Gleichgewichtsabstand $\tilde{\ell}_0(L)$ und die Steifigkeit $\tilde{k}(L)$ im Radialproblem des zweiatomigen Moleküls wenn dieses einen Drehimpuls L besitzt. Diskutieren Sie hier **nur** die Fälle kleiner ($L \ll L_0$) und grosser Drehimpulse ($L \gg L_0$); welches ist die relevante Vergleichsgrösse L_0 im Problem?