

Übungsblatt Nr. 11 zur Theorie B

1 Transponierte einer Matrix

Die Transponierte \mathbf{M}^T einer Matrix \mathbf{M} ist definiert als $(\mathbf{M}^T)_{ik} = M_{ki}$. Beweisen Sie $(\mathbf{A}\mathbf{B}\cdots\mathbf{Y}\mathbf{Z})^T = \mathbf{Z}^T\mathbf{Y}^T\cdots\mathbf{B}^T\mathbf{A}^T$. *Hinweis:* Zeigen Sie zunächst $(\mathbf{A}\mathbf{B})^T = \mathbf{B}^T\mathbf{A}^T$.

2 Allgemeines gekoppeltes System

In der Vorlesung wurde gezeigt, dass das Potential für zwei gekoppelte Oszillatoren als

$$V(u_1, u_2) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^2 \sum_{l=1}^2 C_{kl} u_k u_l \equiv \frac{1}{2} \mathbf{u} \cdot (\mathbf{C} \mathbf{u}) \quad (1)$$

geschrieben werden kann, wobei u_i die Auslenkung aus dem Gleichgewicht bezeichnet. In dieser Aufgabe sei $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ -2 & 4 \end{pmatrix}$.

(a) Bestimmen Sie die Eigenwerte λ_1, λ_2 und die zugehörigen normierten Eigenvektoren $\mathbf{a}^1, \mathbf{a}^2$ von \mathbf{C} . Bilden Sie die Matrix $\mathbf{U} = (\mathbf{a}^1, \mathbf{a}^2)$, deren Spalten aus den Eigenvektoren bestehen, und zeigen Sie, dass \mathbf{U} eine orthogonale Matrix ist: $\mathbf{U}^T \mathbf{U} = \mathbf{U} \mathbf{U}^T = \mathbf{1}$.

(b) Führen Sie neue Koordinaten q_1, q_2 ein über $\mathbf{u} = \mathbf{U} \mathbf{q} \Leftrightarrow u_i = \sum_{k=1}^2 U_{ik} q_k$. Wie sieht das Potential $V(q_1, q_2)$ in den neuen Koordinaten aus?

Hinweis: Zeigen Sie zunächst, dass $V(q_1, q_2) = \frac{1}{2} \mathbf{q} \cdot (\tilde{\mathbf{C}} \mathbf{q})$ mit $\tilde{\mathbf{C}} = \mathbf{U}^T \mathbf{C} \mathbf{U}$.

Wenn u_1, u_2 durch x, y gegeben sind, wie lauten dann $q_1(x, y)$ und $q_2(x, y)$?

Skizzieren Sie das neue Koordinatensystem und einige Äquipotentiallinien von $V(q_1, q_2)$.

(c) Die kinetische Energie sei gegeben durch $T(\dot{u}_1, \dot{u}_2) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^2 m_k (\dot{u}_k)^2$. Geben Sie $T(\dot{q}_1, \dot{q}_2)$ als Funktion von $\dot{\mathbf{q}}$, \mathbf{U} und \mathbf{U}^T an.

Es sei nun $m_k = m$. Bestimmen Sie die Lagrangefunktion und die Bewegungsgleichungen für die $q_i(t)$, und geben Sie die allgemeine Lösung für $q_i(t)$ sowie $u_i(t)$ an.

Kurzfragen zur Wiederholung vor der Klausur (ohne Kreuze)

- Was ist eine Trägheitskraft?
- Erklären Sie das Prinzip der kleinsten Wirkung.
- Variationsproblem: Wie bestimmt man die Kurve $f(x, x', t)$, die die Größe $F = \int f(x, x', t) dx$ minimiert? Wie berücksichtigt man Randbedingungen dabei?
- Welche Erhaltungsgrößen sind erhalten, wenn \mathcal{L} invariant unter Zeitverschiebung / Raumverschiebungen / Drehungen ist?
- Wie lautet \mathcal{L} für ein Teilchen im Potential / im Magnetfeld?
- Was sind kanonische Koordinaten? Wenn man \mathcal{L} kennt, wie bestimmt man \mathcal{H} ?
- Wie bestimmt man die Eigenwerte und Eigenvektoren einer symmetrischen Matrix? Welche Eigenschaften haben sie?