

Klassische Theoretische Physik II

V: Prof. Dr. M. Mühlleitner, Ü: Dr. M. Rauch

Übungsblatt 3

Abgabe: Do, 30.04.15

Besprechung: Di, 05.05.15

Aufgabe 6: Eigenwerte und Eigenvektoren

(4+4=8 Punkte)

Gegeben sei die Matrix

$$M = \begin{pmatrix} -11 & 2 & 8 \\ 2 & -2 & 10 \\ 8 & 10 & -5 \end{pmatrix}.$$

- (a) Berechnen Sie die Eigenwerte dieser Matrix, indem Sie die Lösungen λ des sogenannten charakteristischen Polynoms $\det(M - \lambda \mathbb{1}) = 0$ bestimmen. Dabei bezeichnet $\mathbb{1}$ die Einheitsmatrix.

Hinweis: Eine der Lösungen ist $\lambda = 9$.

- (b) Bestimmen Sie den normierten Eigenvektor \vec{v} zum Eigenwert $\lambda = 9$. Eigenvektoren sind diejenigen Vektoren, welche die Gleichung $M\vec{v} = \lambda\vec{v}$ erfüllen.

Aufgabe 7: Taylorentwicklung in mehreren Variablen

(4 Punkte)

Gegeben sei eine reellwertige Funktion $f(\vec{x})$, die von einem n -komponentigen Vektor von Variablen \vec{x} abhängt. Wir wollen hier nur den Fall $n = 3$ mit kartesischen Koordinaten betrachten, die Verallgemeinerung für beliebige n ist aber einfach möglich.

$f(\vec{x} + \vec{a})$ mit einem konstanten Vektor \vec{a} kann unter gewissen Anforderungen an f durch eine Taylorreihe dargestellt werden. Die ersten Summanden der Taylorreihe sind

$$f(\vec{x} + \vec{a}) = f(\vec{x}) + \vec{a} \cdot \vec{\nabla} f(\vec{x}) + \frac{1}{2!} (\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^2 f(\vec{x}) + \dots,$$

mit

$$(\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^2 := \left(\sum_{i=1}^3 a_i \frac{\partial}{\partial x_i} \right)^2 = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 a_i a_j \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j}.$$

Berechnen Sie für $f(\vec{x}) = \frac{1}{|\vec{x}|}$ die oben angegebenen ersten drei Terme der Taylorentwicklung von $f(\vec{x} + \vec{a})$.

Aufgabe 8: Rollpendel

(5+1+2=8 Punkte)

Im Schwerfeld der Erde ist eine Masse m_1 auf die horizontale x -Achse fixiert, kann sich auf dieser aber frei und ohne Reibung bewegen. An dieser befestigt ist eine Stange der Länge l , an deren anderen Ende sich eine zweite Masse m_2 befindet. Diese kann sich ansonsten frei bewegen, insbesondere auch in y -Richtung.

- Stellen Sie die Lagrange-Funktion dieses Systems auf. Finden Sie dazu geeignete generalisierte Koordinaten, die die Zwangsbedingungen automatisch berücksichtigen.
- Gibt es zyklische Koordinaten? Falls ja, was sind die erhaltenen verallgemeinerten Impulse?
- Leiten Sie für eine der übrigen Koordinaten die Bewegungsgleichung her.

