

A1)

76128 KARLSRUHE,
Postfach 6380
Tel. 07 21 / 6 08 20 81
07 21 / 6 08 35 53

$$a) \quad m \ddot{z} = -mg + \gamma \dot{z}^2, \quad z(0) = h, \quad \dot{z}(0) = 0$$

$$\text{mit } v(t) = \dot{z}(t)$$

$$\Rightarrow \dot{v} = -g + \frac{\gamma}{m} v^2 \Rightarrow \frac{\dot{v}}{1 - \frac{\gamma}{mg} v^2} = -g$$

$$\Rightarrow \int dv \frac{1}{1 - \frac{\gamma}{mg} v^2} = -gt + C = \sqrt{\frac{mg}{\gamma}} \int du \frac{1}{1 - u^2} = \sqrt{\frac{mg}{\gamma}} \operatorname{artanh}\left(\sqrt{\frac{\gamma}{mg}} v\right)$$

$$v(0) = 0 \Rightarrow C = 0$$

$$\Rightarrow v(t) = -\sqrt{\frac{mg}{\gamma}} \tanh\left(\sqrt{\frac{\gamma g}{m}} t\right)$$

$$\Rightarrow z(t) = -\sqrt{\frac{mg}{\gamma}} \sqrt{\frac{m}{\gamma g}} \int du' \tanh(u') = -\frac{m}{\gamma} \int du' \frac{e^{u'} - e^{-u'}}{e^{u'} + e^{-u'}}$$

$$\text{Substitution: } w = e^{u'} + e^{-u'}, \quad \frac{dw}{du'} = e^{u'} - e^{-u'}$$

$$= -\frac{m}{\gamma} \int dw \frac{1}{w} = -\frac{m}{\gamma} \ln w + C' = -\frac{m}{\gamma} \ln [\cosh(\sqrt{\frac{\gamma g}{m}} t)] + \underbrace{\ln 2 + C'}_{= C''}$$

$$\text{Anfangsbed.: } z(0) = h \Rightarrow C'' = h$$

$$= h - \frac{m}{\gamma} \ln [\cosh(\sqrt{\frac{\gamma g}{m}} t)]$$

$$b) \quad t(z) = \sqrt{\frac{m}{\gamma g}} \operatorname{arcosh}\left[\exp\left(\frac{\gamma}{m}(h-z)\right)\right]$$

$$\Rightarrow t(1000 \text{ m}) = \underline{\underline{62.3 \text{ s}}}$$

76128 KARLSRUHE,
Postfach 6380
Tel. 07 21 / 6 08 20 81
07 21 / 6 08 35 53

A21

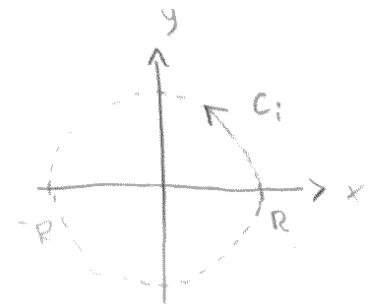
$$a) \nabla \times \vec{F} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \partial_x \frac{x}{x^2+y^2} + \partial_y \frac{y}{x^2+y^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{2}{x^2+y^2} + \frac{-2x^2}{(x^2+y^2)^2} + \frac{-2y^2}{(x^2+y^2)^2} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{Beachte: } \vec{F}(x=0, y=0, z) \text{ nicht definiert!}$$

$$b) (i) \oint_C d\vec{s} \cdot \vec{F} = \int_0^{2\pi} dt \frac{\partial \vec{s}}{\partial t} \cdot \vec{F}$$

$$= \int_0^{2\pi} dt \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

$$= \int_0^{2\pi} dt (\sin^2 t + \cos^2 t) = \underline{\underline{2\pi}}$$



$$\rightarrow \vec{s}(t) = R \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$$

$$\frac{\partial \vec{s}}{\partial t} = R \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

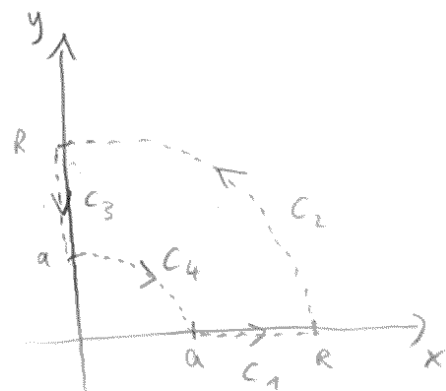
$$\vec{F}(x(t), y(t)) = \frac{1}{R} \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$(ii) C_1: \vec{s}_1(t) = \begin{pmatrix} a + (R-a)t \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad 0 \leq t \leq 1$$

$$\frac{\partial \vec{s}_1}{\partial t} = (R-a) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$C_2: \vec{s}_2(t) = R \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ 0 \end{pmatrix}, \quad 0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}$$

$$\frac{\partial \vec{s}_2}{\partial t} = R \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 0 \end{pmatrix}$$



A2 F)

 76128 KARLSRUHE,
 Postfach 6380
 Tel. 07 21 / 6 08 20 81
 07 21 / 6 08 35 53

$$b_{ii}, F) \quad C_3: \vec{s}_3(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ R - (R-a)t \\ 0 \end{pmatrix}, \quad 0 \leq t \leq 1$$

$$\frac{\partial \vec{s}_3}{\partial t} = (a-R) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$C_4: \vec{s}_4(t) = a \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \\ 0 \end{pmatrix}, \quad 0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}$$

$$\frac{\partial \vec{s}_4}{\partial t} = a \begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \oint_{C_{ii}} d\vec{s} \cdot \vec{F} &= \int_{C_1} d\vec{s}_1 \cdot \vec{F} + \int_{C_2} d\vec{s}_2 \cdot \vec{F} + \int_{C_3} d\vec{s}_3 \cdot \vec{F} + \int_{C_4} d\vec{s}_4 \cdot \vec{F} \\ &= \int_0^1 dt (R-a) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^{\pi/2} dt \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 0 \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\quad + \int_0^1 dt (a-R) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} \dots \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \int_0^{\pi/2} dt \begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \\ 0 \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} -\cos t \\ \sin t \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= 0 + \frac{\pi}{2} + 0 - \frac{\pi}{2} = \underline{\underline{0}} \end{aligned}$$

→ Obwohl $\text{rot } \vec{F} = 0$ ist das Feld $\vec{F}$ nicht konservativ, liegt
 an der Polstelle bei $x=y=0$. $\vec{F}$ ist nur "lokal" konservativ, d. h.
 für Integrationskurven, die die z-Achse nicht umschließen.

A3)

76128 KARLSRUHE,

Postfach 6380

Tel. 07 21 / 6 08 20 81

07 21 / 6 08 35 53

a) $\vec{F}_L$ hängt von $\dot{\vec{r}}$ ab. Diese Abhängigkeit ist nicht in $V(\vec{r}, t)$ enthalten und kann auch nicht durch den Gradienten erzeugt werden.

b) $\vec{B} = B \hat{e}_z$, $\Phi = 0$

B : zeitunabhängig $\Rightarrow \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = 0 \Rightarrow \vec{E} = -\nabla\Phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = \vec{0}$.

(i) $\vec{B} = \nabla \times \vec{A} \Rightarrow B \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \partial_x A_y - \partial_y A_x \end{pmatrix}$

mögliche Wahl: $\vec{A} = \frac{B}{2} \begin{pmatrix} -y \\ x \\ 0 \end{pmatrix}$

$\rightarrow$ in Zylinderkoordin.: $\vec{x} = \begin{pmatrix} \rho \cos \varphi \\ \rho \sin \varphi \\ z \end{pmatrix} \Rightarrow \vec{A} = \frac{B}{2} \rho \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{B}{2} \rho \hat{e}_\varphi$

(ii) $V(\vec{r}, \dot{\vec{r}}, t) = q (\Phi - \dot{\vec{r}} \cdot \vec{A}) \stackrel{\text{Blatt 2}}{=} -q (\dot{\rho} \hat{e}_\rho + \rho \dot{\varphi} \hat{e}_\varphi + \dot{z} \hat{e}_z) \cdot \vec{A} = -\frac{qB}{2} \rho^2 \dot{\varphi}$

$= -q \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{pmatrix}^T \cdot \begin{pmatrix} -y \\ x \\ 0 \end{pmatrix} \frac{B}{2} = -\frac{qB}{2} (x\dot{y} - y\dot{x})$

$L = T - V = \frac{m}{2} \dot{\vec{r}}^2 - V = \frac{m}{2} (\dot{\rho}^2 + \rho^2 \dot{\varphi}^2 + \dot{z}^2) + \frac{qB}{2} \rho^2 \dot{\varphi}$

A3F1

76128 KARLSRUHE,
Postfach 6380
Tel. 07 21 / 6 08 20 81
07 21 / 6 08 35 53

c) $L = L(s, \dot{s}, \dot{\varphi}, \dot{z})$

$\Rightarrow \varphi, z$ sind zyklische Variablen, da nicht explizit in L enthalten.

$\Rightarrow$ Erhaltungsgrößen: $\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = 0$

$\Rightarrow \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = m s^2 \dot{\varphi} + \frac{qB}{2} s^2$ erhalten

↑

← Zusatzterm durch mag. Induktion

Drehimpuls $j_z = m(\vec{r} \times \vec{\dot{r}})_z$

$\frac{\partial L}{\partial \dot{z}} = m \dot{z} = p_z$: Impulserhaltung in z -Richtung

E-L-Gl für s :

$$\frac{\partial L}{\partial s} = m s \dot{\varphi}^2 + qB s \dot{\varphi} = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{s}} = \frac{d}{dt} [m \dot{s}] = m \ddot{s}$$

$\Rightarrow \ddot{s} = s(\dot{\varphi}^2 + \frac{qB}{m} \dot{\varphi})$, $\frac{qB}{m}$: Zyklotronfrequenz ω_0

d) $s = \text{const.} = s_0$, $\dot{s} = \ddot{s} = 0$

$\Rightarrow 0 = \dot{\varphi}^2 + \frac{qB}{m} \dot{\varphi} = \dot{\varphi}(\dot{\varphi} + \frac{qB}{m}) \rightarrow$ zwei Lösungen

$\dot{\varphi}_1(t) = 0 \Rightarrow \varphi_1(t) = \text{const.}$: Bewegung nur in z -Richtung.

$\dot{\varphi}_2(t) = -\frac{qB}{m} \Rightarrow \varphi_2(t) = -\frac{qB}{m} t$: Bewegung auf Kreisbahn mit Winkelfrequenz ω_0 .