
Klausur zu “Theoretische Physik 2 – Klassische Mechanik”

01. August 2022

Prof. Marc Wagner
Goethe-Universität Frankfurt
Institut für Theoretische Physik

5 Aufgaben mit insgesamt **100** Punkten. Die Klausur ist mit **50** oder mehr Punkten bestanden.

Name: _____

Matrikelnummer: _____

Aufgabe	Punkte
1	
2	
3	
4	
5	
Gesamt	
Note	

Aufgabe 1 (3+4+6+8=21 Punkte)

Die Bewegung eines Massenpunkts (Masse m) in 2 Raumdimensionen ist auf die Kurve $\mathbf{r}(\lambda) = (x(\lambda), y(\lambda))$ eingeschränkt. Es wirken keine weiteren Kräfte.

- Verwende λ als generalisierte Koordinate und gib die Lagrange-Funktion an.
- Bestimme den kanonisch konjugierten Impuls und die Hamilton-Funktion.
- Zeige mit Hilfe der Poisson-Klammer, dass der Betrag der Geschwindigkeit eine Erhaltungsgröße ist.
- Drücke den Drehimpuls $l = m(x\dot{y} - y\dot{x})$ durch die generalisierte Koordinate und den kanonisch konjugierten Impuls aus. Berechne die Poisson-Klammer $\{H, l\}$ für den Fall $\mathbf{r}(\lambda) = r(\cos(\lambda), \sin(\lambda))$ mit $r > 0$. Was folgt daraus für die Erhaltung des Drehimpulses?

Lösung 1(a)

$$\dot{x} = x'(\lambda)\dot{\lambda}, \quad \dot{y} = y'(\lambda)\dot{\lambda} \quad (1)$$

$$L = \frac{m}{2}\dot{\mathbf{r}}^2 = \frac{m}{2}\left(x'^2(\lambda) + y'^2(\lambda)\right)\dot{\lambda}^2, \quad (2)$$

wobei hier und im Folgenden $x' = dx/d\lambda$ und $y' = dy/d\lambda$.

Lösung 1(b)

$$p_\lambda = \frac{\partial L}{\partial \dot{\lambda}} = m\left(x'^2(\lambda) + y'^2(\lambda)\right)\dot{\lambda} \quad (3)$$

$$H = p_\lambda \dot{\lambda} - L = \frac{1}{2m(x'^2(\lambda) + y'^2(\lambda))} p_\lambda^2. \quad (4)$$

Lösung 1(c)

Der Betrag der Geschwindigkeit ist erhalten, wenn das Betragsquadrat der Geschwindigkeit erhalten ist. Dieses ist proportional zu kinetischen Energie sowie zur Hamilton-Funktion, $\dot{\mathbf{r}}^2 = 2T/m = 2H/m$. Aus $\{H, \dot{\mathbf{r}}^2\} = 2\{H, H\}/m = 0$ folgt die Erhaltung des Betrags der Geschwindigkeit.

Alternativ:

$$\dot{\mathbf{r}}^2 = \left(x'^2(\lambda) + y'^2(\lambda)\right)\dot{\lambda}^2 = \frac{p_\lambda^2}{m^2\left(x'^2(\lambda) + y'^2(\lambda)\right)} \quad (5)$$

Explizites Berechnen liefert null da die Terme wie oben beschrieben (bis auf einen Vorfaktor) identisch sind.

Lösung 1(d)

Drehimpuls:

$$l = m(x\dot{y} - y\dot{x}) = m\left(x(\lambda)y'(\lambda)\dot{\lambda} - y(\lambda)x'(\lambda)\dot{\lambda}\right) = \frac{x(\lambda)y'(\lambda) - y(\lambda)x'(\lambda)}{x'^2(\lambda) + y'^2(\lambda)}p_\lambda. \quad (6)$$

$$x'(\lambda) = -r \sin(\lambda), \quad y'(\lambda) = +r \cos(\lambda),$$

$$l = p_\lambda,$$

$$H = p_\lambda^2/2mr^2.$$

Damit $\{H, l\} = \{p_\lambda^2, p_\lambda\}/2mr^2 = 0$, d.h. der Drehimpuls ist erhalten.

Aufgabe 2 (3+4+4+6=17 Punkte)

Ein Massenpunkt (Masse m) bewegt sich auf einer Zylinderfläche mit Radius R , deren Symmetrieachse der z -Achse entspricht. In negative z -Richtung wirkt die konstante Schwerkraft vom Betrag mg .

- Wähle geeignete generalisierte Koordinaten und gib die Lagrange-Funktion an.
- Berechne mit Hilfe der Euler-Lagrange-Gleichungen die Bewegungsgleichungen.
- Bestimme die allgemeine Lösung der Bewegungsgleichungen.
- Bestimme die Lösung der Bewegungsgleichungen für die Anfangsbedingungen $\mathbf{r}(t=0) = (R, 0, 0)$, $\dot{\mathbf{r}}(t=0) = (0, v_{y,0}, 0)$.

Lösung 2(a)

Generalisierte Koordinaten (φ, z) mit $\mathbf{r} = (R \cos(\varphi), R \sin(\varphi), z)$.

Lagrange-Funktion:

$$L = \frac{m}{2}(r^2\dot{\varphi}^2 + \dot{z}^2) - mgz. \quad (7)$$

Lösung 2(b)

Aus

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^j} - \frac{\partial L}{\partial q^j} = 0 \quad (8)$$

folgt

$$\dot{\varphi} = \text{const} \quad (\text{zyklische Variable}) \quad , \quad \ddot{z} = -g. \quad (9)$$

Lösung 2(c)

$$\varphi(t) = \omega t + \varphi_0 \quad , \quad z(t) = -\frac{gt^2}{2} + v_{z,0}t + z_0 \quad (10)$$

mit unbestimmten Konstanten ω , φ_0 , $v_{z,0}$ und z_0 .

Lösung 2(d)

Anfangsbedingungen entsprechen $\varphi(t=0) = 0$, $z(t=0) = 0$, $\dot{\varphi}(t=0) = v_{y,0}/R$, $\dot{z}(t=0) = 0$.
Damit $\omega = v_{y,0}/R$, $\varphi_0 = 0$, $v_{z,0} = 0$ und $z_0 = 0$, d.h.

$$\varphi(t) = \frac{v_{y,0}}{R}t \quad , \quad z(t) = -\frac{gt^2}{2}. \quad (11)$$

Aufgabe 3 (4+5+4+6+6=25 Punkte)

- (a) Ein Zug (Länge $2L$ in seinem Ruhesystem Σ_{Zug}) fährt mit konstanter Geschwindigkeit v durch einen Tunnel (Länge L in dessen Ruhesystem Σ_{Tunnel}).
- (i) Mit welcher Geschwindigkeit v muss der Zug fahren, dass er aus Sicht eines in Σ_{Tunnel} ruhenden Beobachters exakt in den Tunnel passt, d.h. sich zum gleichen Zeitpunkt die Zugspitze am Tunnelausgang und das Zugende an Tunneleingang befindet?
 - (ii) Der Lokführer, der in Σ_{Zug} ruht, misst den Zeitunterschied zwischen den beiden Ereignissen
 - * Zugspitze erreicht Tunnelausgang,
 - * Zugende erreicht Tunneleingang.

Berechne diesen Zeitunterschied.

- (b) Zwei Züge fahren die gleiche Bahnstrecke (Streckenlänge L) in der gleichen Zeit T . Zug A fährt dabei mit konstanter Geschwindigkeit $\bar{v} = L/T$, Zug B startet mit Geschwindigkeit 0 und erhöht diese linear, bis er das Ziel erreicht.
- (i) Welche Einschränkung an L und T muss gelten, damit die oben beschriebenen Zugfahrten physikalisch überhaupt möglich sind?
 - (ii) Berechne die Zeitspanne um die ein Fahrgast in Zug A und um die ein Fahrgast in Zug B altert?
 - (iii) Welcher der beiden Fahrgäste hat bei kleinem \bar{v}/c mehr Lebenszeit verloren? Beantworte diese Frage, indem Du eine Taylor-Näherung der beiden Zeitspannen in \bar{v}/c ausführst, bis zur niedrigsten Ordnung, in der sich die beiden Zeitspannen unterscheiden.

Hinweis:

$$\int dx \sqrt{1-x^2} = \frac{1}{2} \left(\sqrt{1-x^2} x + \arcsin(x) \right) \quad , \quad \arcsin(x) = x + \frac{x^3}{6} + \mathcal{O}(x^5). \quad (12)$$

Lösung 3(a)

(i):

Längenkontraktion um Faktor $\gamma = 1/\sqrt{1-\beta^2} = 2$. Damit $\beta^2 = 3/4$ bzw. $\beta = v/c = \sqrt{3}/2$.

(ii):

Ereignisse in Σ_{Tunnel} (bei geeigneter Wahl des Koordinatenursprungs): $(0, L)$ und $(0, 0)$ (Zug fährt in positive x -Richtung).

Ereignisse in Σ_{Zug} via Boost mit Matrix

$$\Lambda = \gamma \begin{pmatrix} 1 & -\beta \\ -\beta & 1 \end{pmatrix}, \quad (13)$$

d.h. $\gamma(-\beta, 1)L$ und $(0, 0)$. Damit Zeitdifferenz $\gamma\beta L/c = \sqrt{3}L/c$.

Lösung 3(b)

(i):

Im "Laborsystem" $v_B = 2\bar{v}t/T$ (wenn Zugfahrt bei $t = 0$ beginnt). Damit muss $L/T = \bar{v} \leq c/2$ gelten, da kein Zug schneller als Lichtgeschwindigkeit fahren kann.

(ii):

Eigenzeit, Fahrgast in Zug A:

$$\tau_A = \int_0^T dt \sqrt{1 - (\bar{v}/c)^2} = \sqrt{1 - (\bar{v}/c)^2} T. \quad (14)$$

Eigenzeit, Fahrgast in Zug B:

$$\begin{aligned} \tau_B &= \int_0^T dt \sqrt{1 - (2\bar{v}t/cT)^2} = \frac{cT}{2\bar{v}} \int_0^{2\bar{v}/c} dx \sqrt{1 - x^2} = \\ &= \frac{cT}{2\bar{v}} \left(\sqrt{1 - (2\bar{v}/c)^2} (\bar{v}/c) + \frac{1}{2} \arcsin(2\bar{v}/c) \right), \end{aligned} \quad (15)$$

wobei Substitution $x = 2\bar{v}t/cT$ verwendet wurde.

(iii):

Eigenzeit, Fahrgast in Zug A:

$$\tau_A \approx \left(1 - \frac{\bar{v}^2}{2c^2} \right) T. \quad (16)$$

Eigenzeit, Fahrgast in Zug B:

$$\tau_B \approx \left(\frac{1}{2} - \frac{\bar{v}^2}{c^2} + \frac{1}{2} + \frac{\bar{v}^2}{3c^2} \right) T = \left(1 - \frac{2\bar{v}^2}{3c^2} \right) T. \quad (17)$$

Fahrgast in Zug A also stärker gealtert.

Aufgabe 4 (3+5+10+3=21 Punkte)

Zwei Massenpunkte (beide haben die gleiche Masse m) bewegen sich in 1 Raumdimension (Koordinaten q^1 und q^2). Die Massenpunkte sind mit einer Feder verbunden (Federkonstante k , Ruhelänge 0). Außerdem ist jeder der Massenpunkte mit jeweils einer weiteren Feder (ebenfalls Federkonstante k , Ruhelänge 0) mit dem Ursprung verbunden.

- Gib die Lagrange-Funktion in den Koordinaten (q^1, q^2) an.
- Bestimme die Massen- und die Kraftmatrix.
- Bestimme die beiden Normalschwingungen des Systems. Beschreibe die beiden Bewegungsformen in Worten oder mit einer aussagekräftigen Skizze.
- Gib die Lagrange-Funktion in Normalkoordinaten (ξ^1, ξ^2) an, sowie die entsprechende Transformation zwischen (ξ^1, ξ^2) und (q^1, q^2) .

Lösung 4(a)

$$L = \frac{m}{2}(\dot{q}^2)^2 + \frac{m}{2}(\dot{q}^1)^2 - \frac{k}{2}(q^2 - q^1)^2 - \frac{k}{2}(q^1)^2 - \frac{k}{2}(q^2)^2. \quad (18)$$

Lösung 4(b)

$$L = \frac{1}{2}\dot{\mathbf{q}}M\dot{\mathbf{q}} - \frac{1}{2}\mathbf{q}K\mathbf{q} \quad (19)$$

mit Massen- und Kraftmatrix

$$M = \begin{pmatrix} m & 0 \\ 0 & m \end{pmatrix}, \quad K = \begin{pmatrix} 2k & -k \\ -k & 2k \end{pmatrix}. \quad (20)$$

Lösung 4(c)

$$\det(-M\omega_j^2 + K) = (-m\omega_j^2 + 2k)^2 - k^2 = 0 \quad (21)$$

$$-m\omega_j^2 + 2k = \pm k, \quad (22)$$

d.h. $\omega_1^2 = k/m$ und $\omega_2^2 = 3k/m$.

Zugehörige Eigenvektoren sind aus den entsprechenden Matrizen direkt ablesbar,

$$-M\omega_1^2 + K = \begin{pmatrix} +k & -k \\ -k & +k \end{pmatrix}, \quad -M\omega_2^2 + K = \begin{pmatrix} -k & -k \\ -k & -k \end{pmatrix}, \quad (23)$$

d.h. $\mathbf{a}_1 = (+1, +1)$ und $\mathbf{a}_2 = (+1, -1)$.

Normalschwingungen entsprechen folgenden Bewegungen:

$\mathbf{q}(t) = \mathbf{a}_1(A_1 \cos(\sqrt{k/mt} + \phi_1))$ mit frei wählbaren Konstanten A_1 und ϕ_1 , d.h. eine gleichgerichtete Schwingungen der beiden Massenpunkte.

$\mathbf{q}(t) = \mathbf{a}_2(A_2 \cos(\sqrt{3k/mt} + \phi_2))$ mit frei wählbaren Konstanten A_2 und ϕ_2 , d.h. eine entgegengerichtete Schwingungen der beiden Massenpunkte.

Lösung 4(d)

$$L = \sum_{j=1,2} \left(\frac{1}{2}(\dot{\xi}^j)^2 - \frac{\omega_j^2}{2}(\xi^j)^2 \right). \quad (24)$$

Die Koordinatentransformation lautet

$$\mathbf{q} = (\mathbf{a}_1 \mathbf{a}_2) \vec{\xi}. \quad (25)$$

Aufgabe 5 (3+7+6=16 Punkte)

Ein Massenpunkt (Masse m) bewegt sich in einer Ebene, die durch die kartesischen Koordinaten (x, y) beschrieben wird. Es liegt das Potential $V(x, y) = \alpha \sin((x - y)/\lambda)$ mit $\alpha \neq 0$ und $\lambda > 0$ vor.

- Gib die Lagrange-Funktion an.
- Das System ist translationsinvariant in Richtung $(+1, +1)$, d.h. invariant unter Verschiebungen im 45° -Winkel zur x -Achse. Gib die zugehörige Transformation $(x(s, t), y(s, t))$ an, die mit dem Parameter s solche Verschiebungen beschreibt. Beweise die Translationsinvarianz des Systems durch Einsetzen dieser Transformation in die Lagrange-Funktion.
- Verwende Deine Transformation aus Teilaufgabe (b), $(x(s, t), y(s, t))$, und leite mit dem Noether-Theorem die zugehörige Erhaltungsgröße her. Um welche physikalische Größe handelt es sich bei der Erhaltungsgröße?

Lösung 5(a)

$$L = \frac{m}{2}(\dot{x}^2 + \dot{y}^2) - \alpha \sin\left(\frac{x - y}{\lambda}\right). \quad (26)$$

Lösung 5(b)

$(x(s, t), y(s, t)) = (x + s, y + s)$ (wobei $x \equiv x(t)$ und $y \equiv y(t)$).

Es folgt $(\dot{x}(s, t), \dot{y}(s, t)) = (\dot{x}, \dot{y})$.

Einsetzen in L :

$$\begin{aligned} L(\dot{x}(s, t), \dot{y}(s, t), x(s, t), y(s, t)) &= \frac{m}{2}(\dot{x}^2(s, t) + \dot{y}^2(s, t)) - \alpha \sin\left(\frac{x(s, t) - y(s, t)}{\lambda}\right) = \\ &= \frac{m}{2}(\dot{x}^2 + \dot{y}^2) - \alpha \sin\left(\frac{x - y}{\lambda}\right) = L(\dot{x}, \dot{y}, x, y). \end{aligned} \quad (27)$$

L ist also s -unabhängig, was die Translationsinvarianz beweist.

Lösung 5(c)

Noether-Theorem:

$$I = \underbrace{\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \frac{\partial x(s, t)}{\partial s} \Big|_{s=0} + \frac{\partial L}{\partial \dot{y}} \frac{\partial y(s, t)}{\partial s} \Big|_{s=0}}_{= m(\dot{x} + \dot{y})} = m(\dot{x} + \dot{y}) = \text{const.} \quad (28)$$

Die Erhaltungsgröße I ist proportional zum kinetischen Impuls in $(+1, +1)$ -Richtung.