

I.3. Konservative Kräfte, Potentiale

\underline{F}_i (Kraft auf Teilchen i) lässt sich als Gradient eines Potentials darstellen

$$\underline{F}_i = -\nabla_i V(\underline{r}_1, \dots, \underline{r}_N) \quad i=1, \dots, N$$

\nearrow Skalares Potential - potentielle Energie
 Gradient bezgl. Teilchen i

Beispiel:

Gravitationskraft, die von einer Masse M bei $\underline{r}=0$ auf eine Punktmasse m wirkt
 bei Ort \underline{r}

$$\underline{F}(\underline{r}) = -\gamma m M \frac{\underline{r}}{|\underline{r}|^3}$$

Potential
 $\Rightarrow V(\underline{r}) = -\gamma m M \frac{1}{|\underline{r}|} = -\gamma m M \frac{1}{r}$ mit $r = |\underline{r}|$

check: $\nabla \frac{1}{r} = -\frac{1}{r^2} \nabla r = -\frac{1}{r^2} \frac{r}{r} = -\frac{r}{r^3}$ ✓
Einheitsvektor in Richtung \underline{r}

Ander, aber äquivalente Formulierung für konservative Kräfte:

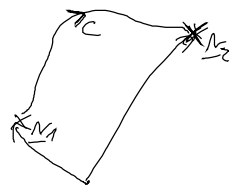
"Die von einer konservativen Kraft geleistete Arbeit entlang eines Weges C von Ort \underline{r}_1 zum Ort \underline{r}_2 hängt nicht von der Form dieses Weges ab!"

definiere Arbeit (gilt allgemein, nicht nur für konservative Kräfte!)

$$W_{21} = - \int_{\underline{r}_1}^{\underline{r}_2} d\underline{r} \cdot \underline{F}(\underline{r})$$

\nwarrow Weg
 \nearrow WeGLEMEnt

Kurvenintegral



"Arbeit, die aufgebracht (geliefert) werden muss, um einen Massenpunkt gegen die Kraft \underline{F} von \underline{r}_1 nach \underline{r}_2 zu bewegen"

Sei nun \underline{F} konservativ:

$$\text{also } \underline{F}(\underline{r}) = -\nabla V(\underline{r})$$

$$\Rightarrow W_{z1} = -\int_{\underline{r}_1}^{\underline{r}_2} d\underline{r} \cdot (-\nabla V(\underline{r})) = \int_{\underline{r}_1}^{\underline{r}_2} d\underline{r} \cdot \nabla V(\underline{r}) = \underline{V}(\underline{r}_2) - \underline{V}(\underline{r}_1)$$

\Rightarrow Es kommt also nur auf das Potential am Anfangs- und Endpunkt an!!

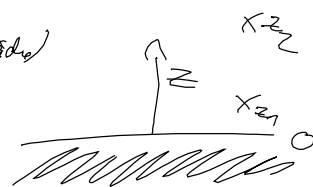
Für nicht-konservative Kräfte kann W_{z1} auch von der betrachteten Kurve abhängen!

z.B. "Schwerkraft" (Körper der Masse m in der Nähe der Erdoberfläche)

$$\underline{F} = -m g \hat{e}_z = -\nabla(mgz)$$

$$W_{z1} = -\int_{\underline{r}_1}^{\underline{r}_2} d\underline{r} \cdot \underline{F} = m g (z_2 - z_1)$$

$$\text{mit } \underline{r}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z_1 \end{pmatrix}, \underline{r}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z_2 \end{pmatrix}$$



Annahme: $z_2 > z_1$, dann folgt $W_{z1} > 0$. Konsistent mit der Erwartung, dass Arbeit gegen das Schwerkraftfeld ~~verwendet~~ aufgewendet werden muss.

Weitere Folgerung:

Für konservative Kräfte gilt

$$\oint d\underline{r} \cdot \underline{F}(\underline{r}) = 0 \quad (\text{da } V(\underline{r}_2) = V(\underline{r}_1))$$

geschlossenes
Kreuzintegral

$$\text{d.h. } \underline{r}_2 = \underline{r}_1$$



Schließlich kann man eine konservative Kraft charakterisieren durch

$$\text{rot } \underline{F} = \nabla \times \underline{F} = 0$$

Kraftfeld $\underline{F}(\underline{r})$ muss irrotational sein!

Begründung:

$$\underline{F} = -\nabla V(\underline{r}) \quad (*)$$

V sei zweimal stetig differenzierbar

$$\Rightarrow \frac{\partial^2 V}{\partial x_k \partial x_l} = \frac{\partial^2 V}{\partial x_l \partial x_k} \quad \text{wobei } x_k, x_l \text{ sind Komponenten des Ortsvektors}$$

$$\text{mit } (*) \Rightarrow \frac{\partial F_k}{\partial x_l} = \frac{\partial F_l}{\partial x_k}$$

$$\Rightarrow \text{rot } \underline{F} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F_z}{\partial y} - \frac{\partial F_y}{\partial z} \\ \frac{\partial F_x}{\partial z} - \frac{\partial F_z}{\partial x} \\ \frac{\partial F_y}{\partial x} - \frac{\partial F_x}{\partial y} \end{pmatrix} = 0$$

Bemerkung:

Genau genommen ist $\text{rot } \underline{F} = 0$ zunächst nur notwendige Bedingung für konservative Kraft. Sie wird zu hinreichender Bedingung, wenn das Gebiet, in dem $\text{rot } \underline{F} = 0$, einfach zusammenhängend ist

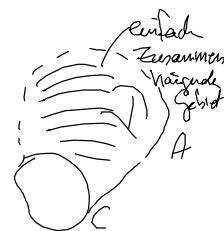
↳ jeder geschlossene Weg im dem Gebiet muß sich zu einem Punkt zusammenziehen lassen, der immer noch im Gebiet liegt

Alternativ kann man $\text{rot } \underline{F} = 0$ begründen einfach über den Stokes'schen Integralatz

$$\oint_C \underline{dr} \cdot \underline{F}(\underline{r}) = 0 = \int_A dA \cdot \text{rot } \underline{F}$$

↑
Konservative Kraft

↓
Flächenintegral



Ergebnis soll für alle Flächenelemente dA gelten
 $\rightarrow \text{rot } \underline{F} = 0$

Weitere Bemerkung zum Thema konservativer Kraft

i) Es gibt nicht nur konservative Einheitskräfte, sondern auch entsprechende Zweiteilchenkräfte

Teilchenindex $i, j = 1, \dots, N$

$$\underline{F}_{ij} = -\nabla_i V(\underline{r}_i, \underline{r}_j)$$

Zweiteilchenpotential

$$\underline{F}_{ji} = -\nabla_j V(\underline{r}_i, \underline{r}_j)$$

Beachte: Es muss das dritte Newtonsche Axiom gelten!
 "actio gegen gleich reactio", d.h. $\underline{F}_{ji} = -\underline{F}_{ij}$

Dies ist automatisch erfüllt, falls $V(\underline{r}_i, \underline{r}_j)$ die Form $V(\underline{r}_i - \underline{r}_j)$ hat, oder auch $V(|\underline{r}_i - \underline{r}_j|)$
Verbindungsvektor Betrag des Verbindungsvektors

durch: Sei $V = V(\underline{r}_i - \underline{r}_j)$

$$\Rightarrow \underline{F}_{ij} = -\nabla_i V(\underline{r}_i - \underline{r}_j) = -(-\nabla_j V(\underline{r}_i - \underline{r}_j)) = -\underline{F}_{ji}$$

Beispiele: Gravitationskraft, Coulombkraft

ii) Beispiele für nicht-konservative Kräfte

• Reibungskraft (Stoße) :

$$\underline{F}_i = -\gamma \underline{v}_i$$

Reibungskoeffizient
Geschwindigkeitsvektor

• Lorentzkraft

$$\underline{F}_i = q(\underline{E} + \frac{\underline{v}_i}{c} \times \underline{B})$$

Ladung Elektr. Feld Magnetfeld

Bem: Geschwindigkeitsabhängige Kräfte werden häufig als dissipativ bezeichnet!

(ii) Begriff der Leistung

Ausgangspunkt: allgemeine Definition der Arbeit

$$W_{z1} = - \int_C \underline{dr} \cdot \underline{F}(\underline{r}, \dot{\underline{r}}, t) \quad (*)$$

mit $\dot{\underline{r}} = \underline{v}$
Geschw.

Leistung: Arbeit pro Zeiteinheit

Das kann man explizit mit (*) ausdrücken, indem man im Kurvenintegral die Kurve C parametrisiert

$\underline{r} = \underline{r}(\alpha)$, wobei: $\alpha = t$ (Zeit)
↳ Parameter

$\underline{dr} = \frac{d\underline{r}}{d\alpha} d\alpha$, wobei: $\underline{dr} = \frac{d\underline{r}}{dt} dt = \underline{v} dt$

Kurvenintegral wird also in Zeitintegral umgewandelt!

Einsetzen in (*)

$$\Rightarrow W = - \int_{t_0}^t \underline{F}(\underline{r}, \dot{\underline{r}}, t') \cdot \dot{\underline{r}}(t') dt'$$

↳ geleistete Arbeit zum Zeitpunkt t

mit t_0 : gehört zum Ort \underline{r}_0

t : gehört zum Ort \underline{r}

Erinnern: Leistung $\hat{=}$ Arbeit pro Zeiteinheit

\Rightarrow interpretiere $\underline{F}(\underline{r}, \dot{\underline{r}}, t') \cdot \dot{\underline{r}}(t')$ als momentane Leistung der Kraft zum Zeitpunkt t'

I.4. Erhaltungssätze

Betrachte System aus N Massepunkten ($i = 1, \dots, N$)

Kraft auf Teilchen \vec{c} (Masse m_i)

$$\underline{F}_i = \underline{F}_i(\underline{r}_1, \dots, \underline{r}_N, \dot{\underline{r}}_1, \dots, \dot{\underline{r}}_N, t)$$

$$= \underbrace{\underline{F}_i^{\text{extern}}}_{\text{Erfahrungsbetrag}} + \underbrace{\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^N \underline{F}_{ij}}_{\text{Zwei-Teilchenbeitrag (z.B. Gravitation)}}$$

Definiere

$$M = \sum_{i=1}^N m_i \quad \text{Gesamtmasse}$$

$$\underline{R} = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^N m_i \underline{r}_i \quad \text{Schwerpunkt}$$

Beispiel: $N=2, m_1=m_2=m$

$$\Rightarrow \underline{R} = \frac{m}{M} (\underline{r}_1 + \underline{r}_2) \\ = \frac{1}{2} (\underline{r}_1 + \underline{r}_2)$$

$$\underline{P} = \sum_{i=1}^N m_i \dot{\underline{r}}_i = \sum_{i=1}^N \underline{p}_i$$

(lineare) Gesamtimpuls

$$\underline{L} = \sum_{i=1}^N \overset{\text{Vektorprodukt}}{(\underline{r}_i \times \underline{p}_i)} = \sum_{i=1}^N \underline{l}_i \quad \text{mit } \underline{l}_i = \underline{r}_i \times \underline{p}_i$$

Gesamt Drehimpuls

Wir zeigen nun:

Unter bestimmten Bedingungen gelten für diese (und damit zusammenhängende) Größen Erhaltungssätze, d.h. die Größen ändern sich nicht mit der Zeit!

Dies kann benutzt werden, um die Bewegungsgleichungen (BWG) des Systems zu vereinfachen!

a) Linearer Gesamtimpuls

$$\underline{P} = \sum_{i=1}^N m_i \underline{\dot{r}}_i = \sum_{i=1}^N \underline{p}_i \quad \textcircled{+}$$

betrachte $\underline{P} = \underline{P}(t)$ (denn $\underline{p}_i = \underline{p}_i(t)$)

Erinnere:
Bei Einzelteilchen gilt
 $\underline{F}_i = \dot{\underline{p}}_i = m_i \underline{\ddot{r}}_i$

$$\dot{\underline{P}}(t) = \frac{d}{dt} \underline{P}(t) = \sum_{i=1}^N m_i \underline{\ddot{r}}_i = \sum_{i=1}^N \underline{F}_i$$

Gesamtimpuls

2. Newton'sches Axiom

benutze Ansatz für Walle

$$\dot{\underline{P}}(t) = \sum_{i=1}^N \underline{F}_i^{\text{extern}} + \sum_{i=1}^N \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^N \underline{F}_{ij}$$

Bedenke in der Doppelsumme (Zerstückelbeiträge)
taucht jedes Paar (i, j) 2 mal auf

$$\underline{F}_{-23} + \underline{F}_{-32}$$

Wegen 3. Newton'schem Axiom (achse gegenseitig reaktiv)
gilt aber $\underline{F}_{ji} = -\underline{F}_{ij}$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^N \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^N \underline{F}_{ij} = 0 \quad !!$$

\Rightarrow Doppelsumme verschwindet !!

$$\Rightarrow \boxed{\dot{\underline{P}}(t) = \sum_{i=1}^N \underline{F}_i^{\text{extern}}} \quad \text{Impulssatz}$$

Insbesondere folgt:

In einem System ohne äußere Walle ($\underline{F}_i^{\text{extern}} = 0$) folgt offensichtlich

$$\dot{\underline{P}}(t) = 0 \Leftrightarrow \underline{P} = \text{const}$$

„Impulserhaltung“

Umformulierung des Impulssatzes

$$\text{braute } \underline{P} = \sum_{i=1}^N m_i \dot{\underline{r}}_i = M \frac{1}{M} \sum_{i=1}^N m_i \dot{\underline{r}}_i = M \dot{\underline{R}}$$

$$\dot{\underline{P}}(t) = M \ddot{\underline{R}}(t) = \sum_{i=1}^N \underline{F}_i^{\text{extern}}$$

↑
Impulssatz

Erinnerung:

$$\underline{R} = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^N m_i \underline{r}_i$$

Schwerpunkt-
Vektor

Es folgt:

Ohne äußere Kräfte bewegt sich der Schwerpunkt \underline{R} eines Systems gleichförmig oder bleibt in Ruhe ($\ddot{\underline{R}}=0$)

„Schwerpunktsatz“

b) Gesamt Drehimpuls

$$\underline{L} = \sum_{i=1}^N (\underline{r}_i \times \underline{p}_i)$$

Produktregel

$$\dot{\underline{L}}(t) = \frac{d}{dt} \underline{L}(t) = \sum_{i=1}^N (\underbrace{\dot{\underline{r}}_i \times \underline{p}_i}_0 + \underline{r}_i \times \dot{\underline{p}}_i)$$

beachte: $\underline{p}_i = m_i \dot{\underline{r}}_i$

$$= \sum_{i=1}^N (\underline{r}_i \times \dot{\underline{p}}_i)$$

$$= \sum_{i=1}^N (\underline{r}_i \times \underline{F}_i) = \underline{M}$$

2. Newton'sches
Axiom

Gesamt-Drehmoment

Setze nun wieder $\underline{F}_i = \underline{F}_i^{\text{extern}} + \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^N \underline{F}_{ij}$

Nehme weiterhin an, dass \underline{F}_{ij} eine sogenannte Zentralkraft ist

$$\text{d.h. } \underline{F}_{ij} = f(|\underline{r}_i - \underline{r}_j|) \hat{n}_{ij} \quad \text{mit} \quad \hat{n}_{ij} = \frac{\overbrace{|\underline{r}_i - \underline{r}_j|}^{\text{Verbindungsvektor}}}{|\underline{r}_i - \underline{r}_j|}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \underline{\dot{L}}(t) &= \sum_{i=1}^N (\underline{r}_i \times \underline{F}_i) \\ &= \sum_{i=1}^N (\underline{r}_i \times \underline{F}_i^{\text{extern}}) + \sum_{i=1}^N \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^N (\underline{r}_i \times \underline{F}_{ij}) \end{aligned}$$

für Zentralkraft: $\underline{F}_{ij} = f(|\underline{r}_i - \underline{r}_j|) \hat{n}_{ij}$

betrachte Terme in der Doppelsumme, z.B. $i, j = 1, 2$

$$\text{z.B.: } \underline{r}_1 \times \underline{F}_{12} + \underline{r}_2 \times \underline{F}_{21}$$

$$= \underline{r}_1 \times \underline{F}_{12} + \underline{r}_2 \times (-\underline{F}_{12}) = (\underline{r}_1 - \underline{r}_2) \times \underline{F}_{12}$$

~~aktuell nicht~~
3. Ansatz