

## 5. Übungsblatt zur Theoretischen Physik Ia (Mechanik)

**Abgabe:** Do. 15. Jun 2006 in der Übung

**Aufgabe 8 (3 Punkte):** *Eichinvarianz der Lagrange-Funktion*

Beweisen Sie die folgende Behauptung: Sei  $P(q_i, t), i = 1, \dots, f$  eine  $C^3$ -Funktion (3mal stetig differenzierbar) und sei

$$L'(q_i, \dot{q}_i, t) = L(q_i, \dot{q}_i, t) + \sum_{k=1}^f \frac{\partial P}{\partial q_k} \dot{q}_k + \frac{\partial P}{\partial t}.$$

Dann ist  $q_i(t)$  genau dann Lösung von

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L'}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L'}{\partial q_i} = 0, \quad i = 1, \dots, f$$

wenn es Lösung von

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} = 0, \quad i = 1, \dots, f$$

ist.

**Aufgabe 9 (3 Punkte):** *Forminvarianz der Lagrange-Gleichung*

Beweisen Sie die folgende Behauptung: Sei

$$\begin{aligned} q_i &= f_i(Q_1, \dots, Q_N), \\ Q_i &= F_i(q_1, \dots, q_N) \end{aligned}$$

eine umkehrbar-eindeutige (mindestens  $C^2$ ) Transformation der generalisierten Koordinaten. Dann ist  $Q_i(t)$  eine Lösung der LAGRANGE-Gleichung zur transformierten LAGRANGE-Funktion

$$\begin{aligned} L'(Q_1, \dots, Q_N, \dot{Q}_1, \dots, \dot{Q}_N) &= L\left(f_1(Q_1, \dots, Q_N), \dots, f_N(Q_1, \dots, Q_N), \right. \\ &\quad \left. \sum_{k=1}^N \frac{\partial f_1}{\partial Q_k} \dot{Q}_k, \dots, \sum_{k=1}^N \frac{\partial f_N}{\partial Q_k} \dot{Q}_k\right), \end{aligned}$$

wenn  $q_i(t)$  Lösung der LAGRANGE-Gleichung zu  $L(q_1, \dots, q_N, \dot{q}_1, \dots, \dot{q}_N)$  ist. Interpretieren Sie den Satz physikalisch!

**Aufgabe 10 (4 Punkte):** *Sphärisches Pendel*

Betrachten Sie das dreidimensionale sphärische Pendel vom 1. Übungsblatt. Stellen Sie die Zwangsbedingungen auf und führen Sie generalisierte Koordinaten ein. Geben Sie die LAGRANGE-Funktion an und stellen Sie die LAGRANGE-Bewegungsgleichung 2. Art auf.

*Hinweis:* Zeigen Sie, dass die kinetische Energie in sphärischen Koordinaten folgende Gestalt annimmt:

$$T(r, \dot{r}, \varphi, \dot{\varphi}, \vartheta, \dot{\vartheta}) = \frac{m}{2} \left( \dot{r}^2 + \dot{\varphi}^2 r^2 \sin^2 \vartheta + \dot{\vartheta}^2 r^2 \right).$$

Bitte vergessen Sie nicht, Ihren Namen und Ihre Matrikelnummer auf das Lösungsblatt zu schreiben!!!