

Übung zur Vorlesung Theoretische Physik I

SoSe 2016

Blatt 8

17.06.2016

Aufgabe 27 Dyadisches Produkt

Seien \mathbf{A} und \mathbf{B} zwei von Null verschiedene Vektoren in \mathbb{R}^3 mit Komponenten A_x, A_y, A_z bzw. B_x, B_y, B_z . Das dyadische Produkt ist durch $G = \mathbf{A}\mathbf{B}^T$ definiert, wobei die Komponenten der Matrix $G \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ durch

$$G_{ij} = A_i B_j \text{ für } i, j \in \{x, y, z\} \quad (1)$$

gegeben sind.

- Zeigen sie, dass G Rang 1 hat und ein Tensor zweiter Stufe ist. (1 Punkt)
- Berechnen Sie die Determinante $\det(G)$ und zeigen Sie, dass G mindestens einen Eigenvektor zum Eigenwert $\lambda_0 = 0$ hat. (1 Punkt)
- Geben Sie die Anzahl und Form aller linear unabhängigen Eigenvektoren zum Eigenwert $\lambda_0 = 0$ an. (1 Punkt)
- Geben Sie alle Eigenwerte von G an. Was ist die Spur von G ? (1 Punkt)
- Berechnen sie den Eigenvektor für einen Eigenwert $\lambda \neq 0$. Unter welcher Bedingung existiert eine Basis in der G diagonal ist? (1 Punkt)

Aufgabe 28 Drehimpulserhaltung

Betrachten Sie N Teilchen mit Masse m_i ($i = 1, 2, \dots, N$) und Ortsvektoren \mathbf{r}_i in einem Potential $V(\mathbf{r}_i)$. Es sei ϕ die Rotationskoordinate um die das System bzgl. des Vektors \mathbf{n} rotiert wird.

- Zeigen Sie, dass

$$\frac{\partial \mathbf{r}_i}{\partial \phi} = \mathbf{n} \times \mathbf{r}_i \quad (2)$$

gilt.

(2 Punkte)

- Zeigen Sie, dass die generalisierte Kraft Q_ϕ zu ϕ das Skalarprodukt zwischen dem Gesamtdrehmoment und \mathbf{n} ist.

Hinweis: Für drei Vektoren \mathbf{a} , \mathbf{b} und \mathbf{c} gilt

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = (\mathbf{c} \times \mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) \cdot \mathbf{a}. \quad (3)$$

(2 Punkte)

- Zeigen Sie weiter, dass der konjugierte Impuls p_ϕ zu ϕ das Skalarprodukt zwischen dem Gesamtdrehimpuls und \mathbf{n} ist. Was folgern Sie, wenn ϕ eine zyklische Koordinate ist? (1 Punkt)

Aufgabe 29 *Der kräftefreie symmetrische Kreisel*

Betrachten Sie einen kräftefreien symmetrischen Kreisel, dessen Symmetrieachse die z -Achse ist.

- a) Verwenden sie die Eulerschen Gleichungen um zu zeigen, dass der Gesamtdrehimpuls im Bezugssystem des Kreisels um die Symmetrieachse mit der Frequenz

$$\Omega = \frac{I_1 - I_3}{I_1} \omega_z \quad (4)$$

rotiert. Dabei bezeichnen I_1 , I_2 und I_3 die Hauptträgheitsmomente des Kreisels und ω_z ist die z -Komponente der Winkelgeschwindigkeit $\boldsymbol{\omega}$ im Bezugssystem des Kreisels. (3 Punkte)

- b) Sei nun \mathbf{L} parallel zur Vertikalen im ruhenden Bezugssystem (s. Abb. 1) und seien (θ, ϕ, ψ) die Eulerwinkel im Bezugssystem des Kreisels; θ gibt die Neigung der z -Achse gegen die Vertikale an, ϕ gibt den Azimut des Kreisels um die Vertikale an und ψ gibt den Drehwinkel um seine eigene Symmetrieachse an. Zeigen Sie, dass die z -Achse um die Vertikale rotiert und

$$\dot{\phi} = \frac{I_3 \omega_z}{I_1 \cos \theta} \quad (5)$$

gilt.

Hinweis: Geben sie die Winkelgeschwindigkeit im körperfesten Koordinatensystem in Abhängigkeit der Eulerwinkel an. (3 Punkte)

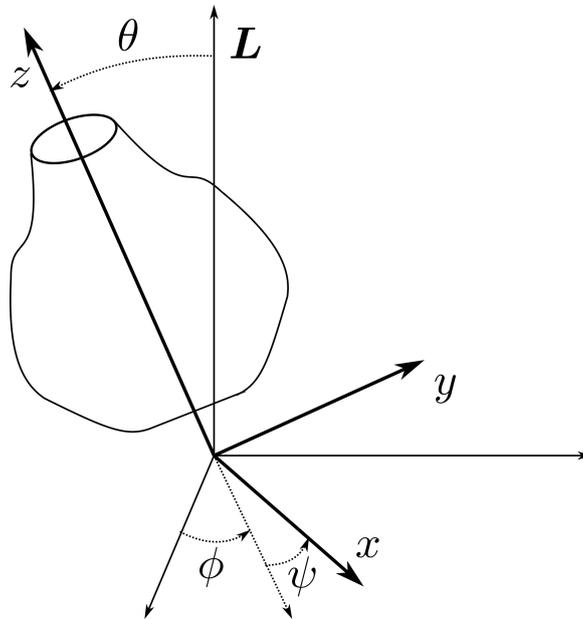


Abbildung 1: Der symmetrische Kreisel mit den eingetragenen Eulerwinkeln.