



Theoretische Physik Ib

Analytische Mechanik – Tutorium 02

Glossar

Taylor-Entwicklung

Zylinderkoordinaten

Glossar

TPIa WS24/25

Kapitel 1

Ableitung
derivative

bijektiv
eindeutig/umkehrbar

n-mal stetig differenzierbar
n-times continuously
differentiable

n-te Ableitung
n-th derivative

Ordnung $O(\cdot)$
Groß-O, big O

partielle Integration
integration by parts

unbestimmtes Integral
indefinite integral

uneigentliches Integral
improper integral

Verfügbar in Moodle

Glossar: TPIa im SS 25

@ | A | B | C | D | E | F | G | H | I | J | K | L | M | N | O | P | Q | R | S | T | U | V | W | X | Y | Z |
Alle

Seite: 1 2 3 4 (Weiter)
Alle

A

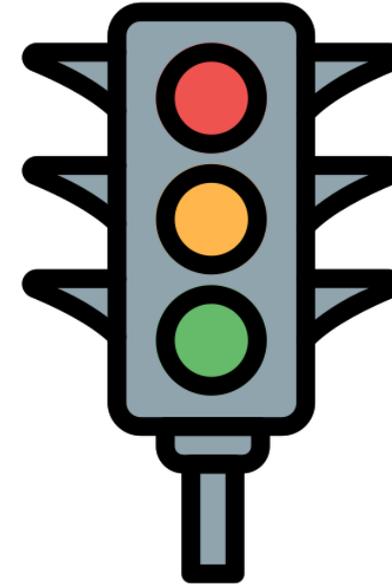
analytische Mechanik

analytical mechanics

88

Anfangsbedingung

initial condition



Begriffe durchgehen und markieren/notieren:

Grün: *alles klar, kann ich sofort hinschreiben*

Gelb: *schon mal gehört, aber nicht sofort parat*

Rot: *noch nie gehört*

Satz (Satz von Taylor). Jede Funktion $f \in \mathcal{C}^{n+1}(D)$ auf einem offenen Intervall D lässt sich für $x, x_0 \in D$ auf folgende Weise nach Potenzen entwickeln:

$$f(x) = \sum_{k=0}^n \frac{1}{k!} f^{(k)}(x_0) (x - x_0)^k + R_n(x)$$

mit Restglied $R_n(x) = \frac{1}{(n+1)!} f^{(n+1)}(\xi) (x - x_0)^{n+1}$ und ξ zwischen x und x_0 .

Taylor-Entwicklung: Aufgabe I

Aufgabe 4 *Anwendung Taylor-Entwicklung: Relativistische Energie eines Teilchens* (5 Punkte)

Albert Einstein zeigte im Rahmen seiner Arbeit zur speziellen Relativitätstheorie, dass die Gesamtenergie eines bewegten Teilchen mit der Ruhemasse m_0 und Geschwindigkeit v gegeben ist durch

$$E_{\text{rel}}(v) = \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}, \quad (4)$$

wobei c die Lichtgeschwindigkeit im Vakuum ist. Dieser Ausdruck ist zwar exakt für alle Geschwindigkeiten, ist aber bei niedrigen ‘nichtrelativistischen’ Geschwindigkeiten $v \ll c$ recht umständlich.

- a) Findet daher die klassische Näherung der kinetischen Energie durch eine geeignete Taylor-Reihe. (3 Punkte)
- b) Warum konntet ihr dieses Ergebnis erwarten? (2 Punkte)

Taylor-Entwicklung: Aufgabe I

Wir entwickeln $E_{rel}(v)$ um $v = 0$ bis zur 2. Ordnung:

$$E_{rel}(v = 0) = m_0 c^2$$

$$E'_{rel}(v) = \frac{m_0 c^2}{\left(\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}\right)^3} \cdot \frac{v}{c^2}, \quad E'_{rel}(v = 0) = 0$$

$$E''_{rel}(v) = \frac{m_0}{\left(\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}\right)^3} + \frac{m_0 v}{\left(\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}\right)^5} \cdot 3v, \quad E''_{rel}(v = 0) = m_0$$

Setzt man das in die Definition der Taylorreihe ein dann erhält man:

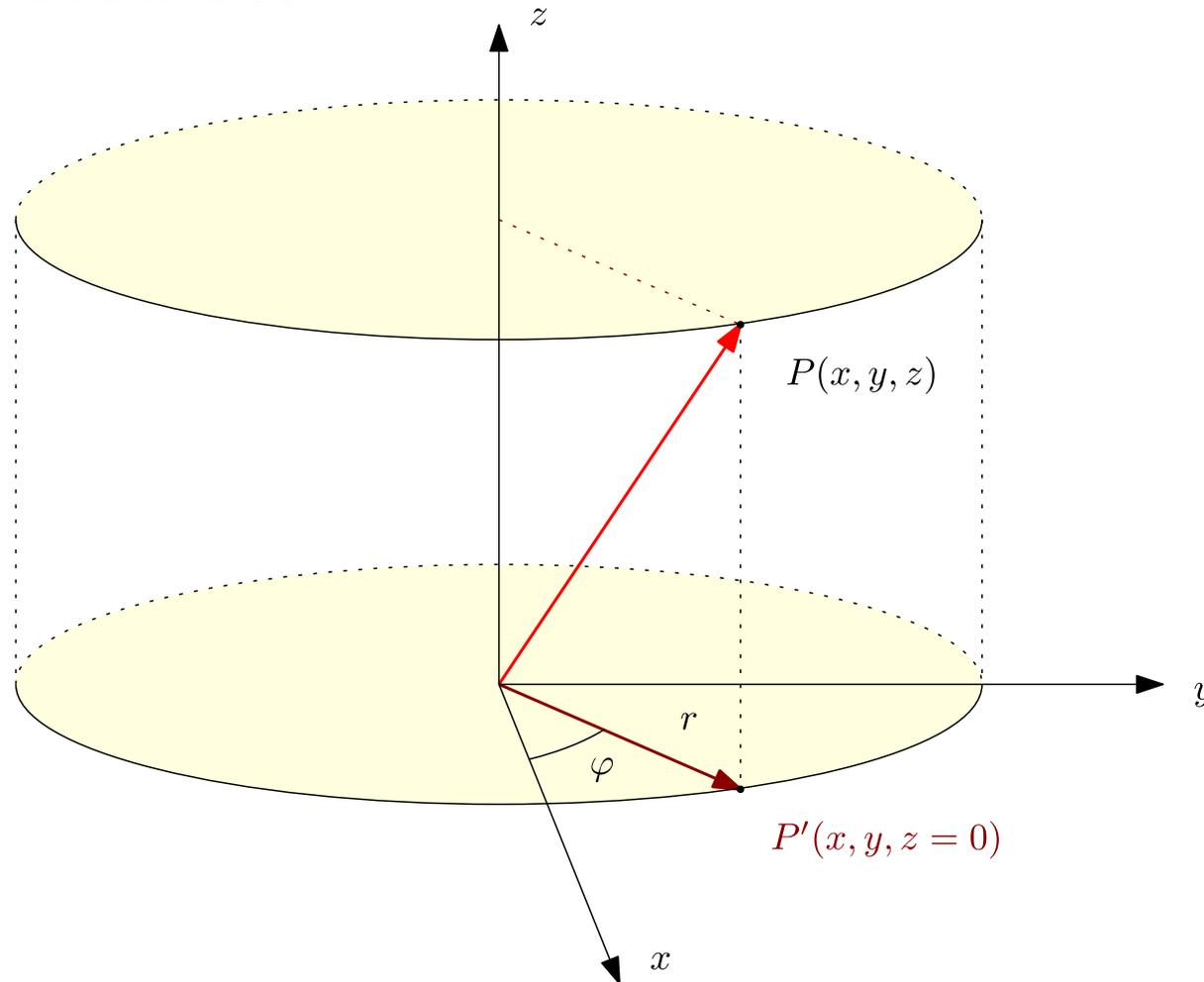
$$E_{rel}(v) = m_0 c^2 + \frac{1}{2} m_0 v^2 + \mathcal{O}(v^3) \quad (1)$$

Der erste Term ist die relativistische Ruhemasse, also das bekannte $E = mc^2$. Der zweite Term ist die klassische nichtrelativistische kinetische Energie, die man aus der Schule kennt.

Taylor-Entwicklung: Aufgabe II

$$\ln(1 + x) \approx x \text{ für } |x| < 1$$

Zylinder-Koordinaten



$$P(x, y, z) = P(r, \varphi, z)$$

$$x = r \cos \varphi$$

$$y = r \sin \varphi$$

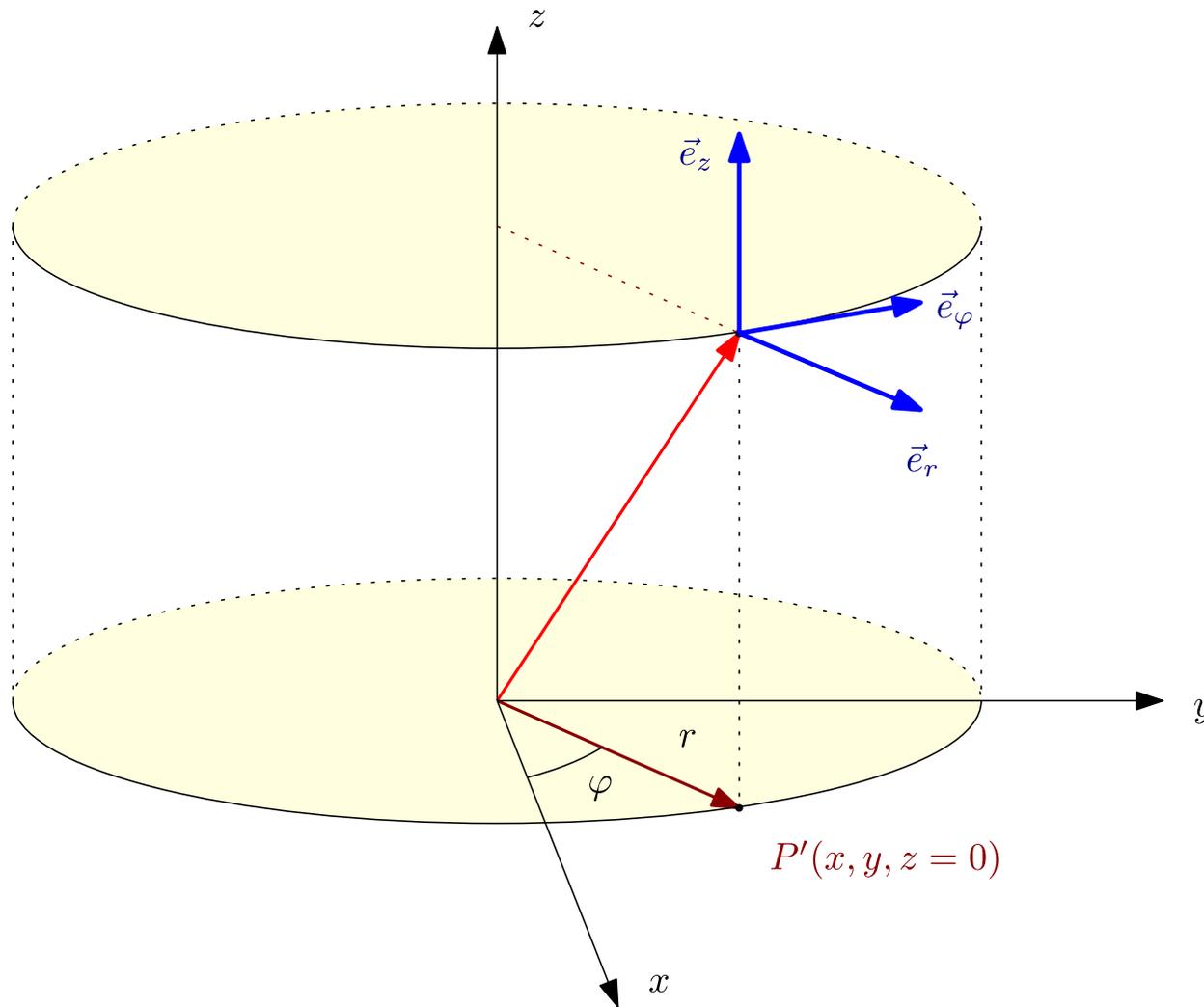
$$z = z$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2} \quad (1)$$

$$\varphi = \arctan \frac{y}{x} \quad (2)$$

$$z = z \quad (3)$$

Zylinder-Koordinaten: Basisvektoren



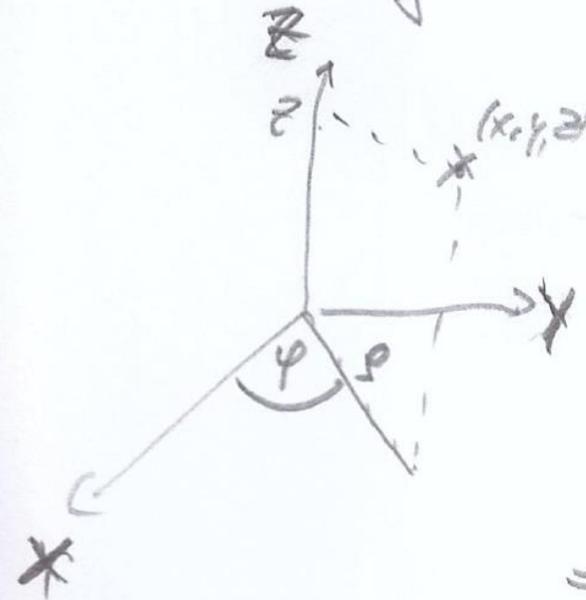
$$\vec{e}_r = \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \quad (1)$$

$$\vec{e}_\varphi = \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \quad (2)$$

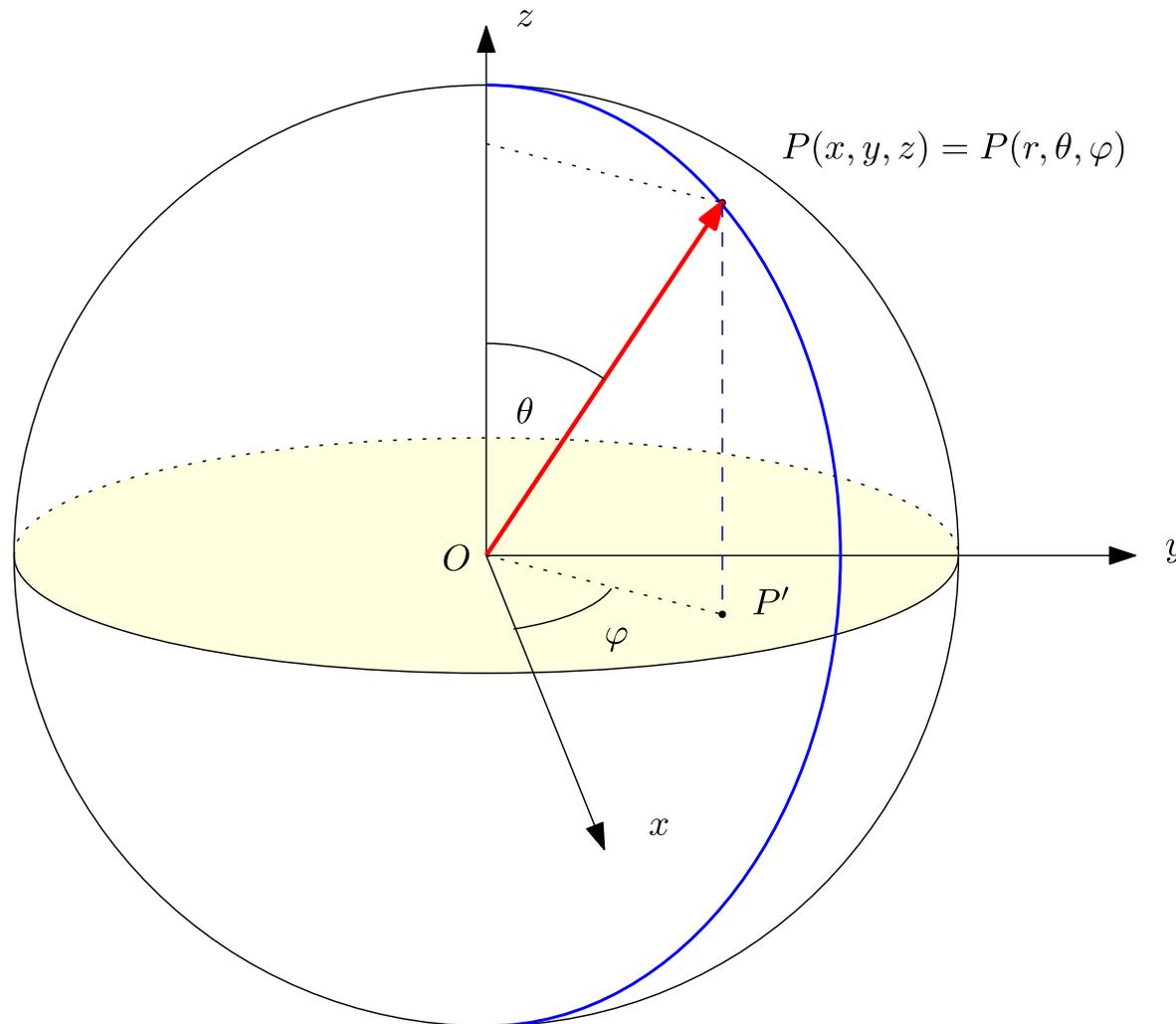
$$\vec{e}_z = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (3)$$

Zylinder-Koordinaten: Jacobi-Matrix

2.9.3 Cylindrical coordinates


$$\begin{aligned}x &= x(\rho, \varphi) = \rho \cos \varphi \\y &= y(\rho, \varphi) = \rho \sin \varphi \\z &= z = z\end{aligned}$$
$$\Rightarrow J = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\rho \sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \rho \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
$$\Rightarrow dV = \rho \, d\rho \, dz \, d\varphi$$

Kugel-Koordinaten



$$x = r \sin \theta \cos \varphi$$

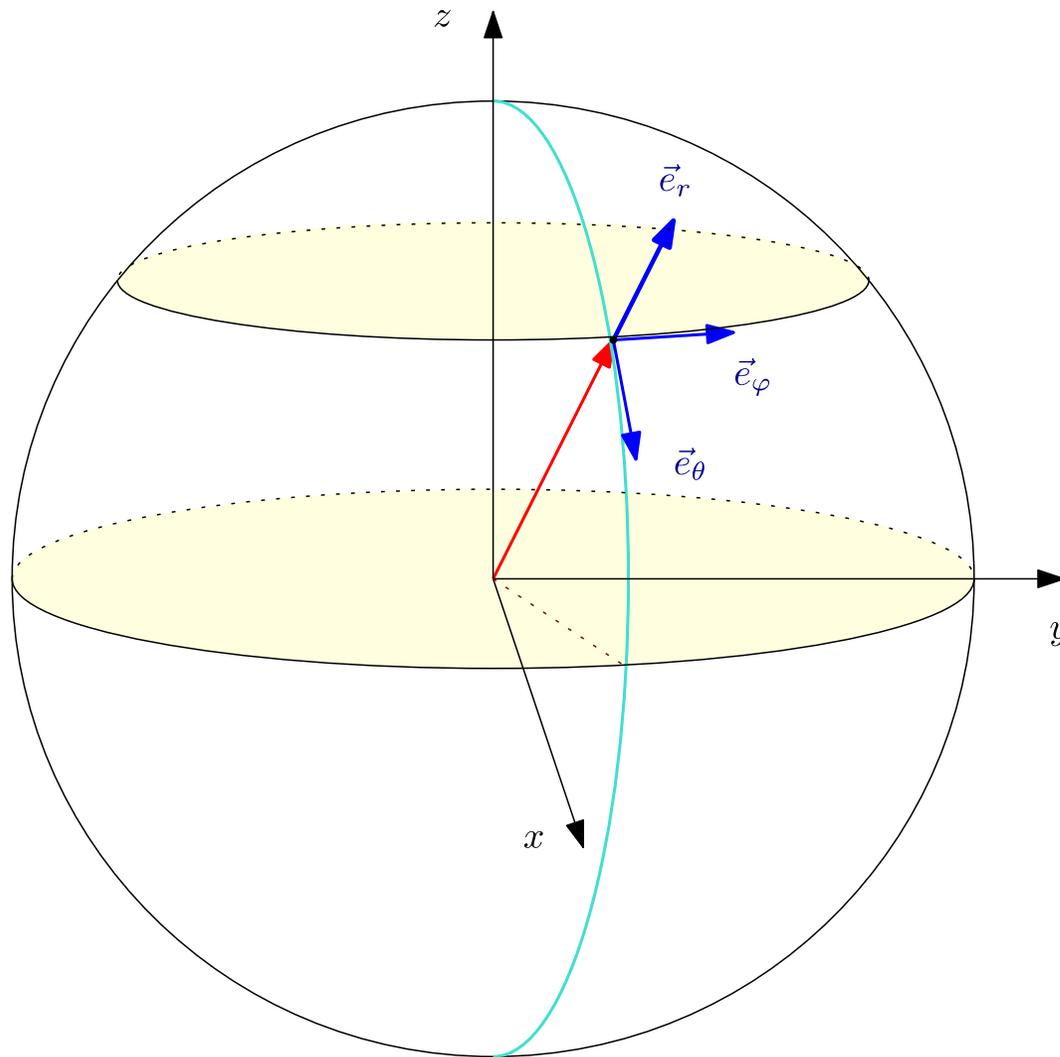
$$y = r \sin \theta \sin \varphi$$

$$z = r \cos \theta$$

$$\overline{OP'} = r \sin \theta$$

$$\overline{PP'} = r \cos \theta$$

Kugel-Koordinaten: Basisvektoren



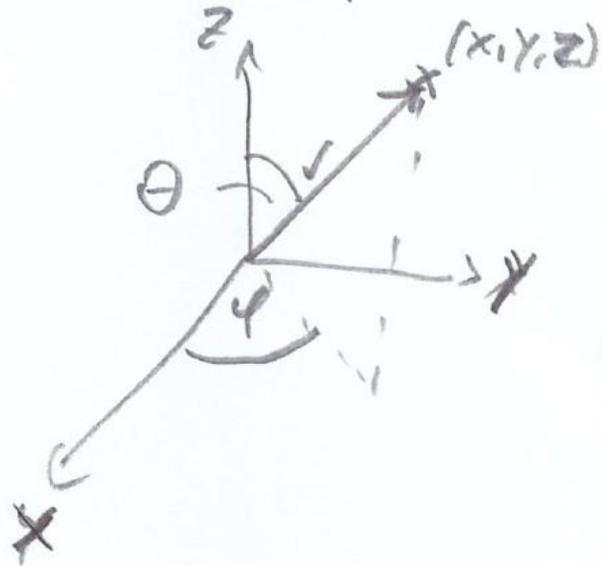
$$\vec{e}_r = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \varphi \\ \sin \theta \sin \varphi \\ \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta \cos \varphi \\ \cos \theta \sin \varphi \\ -\sin \theta \end{pmatrix}$$

$$\vec{e}_\varphi = \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix}$$

Zylinder-Koordinaten: Jacobi-Matrix

2.9.2 Spherical coordinates



$$x = x(r, \theta, \varphi) = r \sin \theta \cos \varphi$$

$$y = y(r, \theta, \varphi) = r \sin \theta \sin \varphi, \quad r \in [0, \infty), \theta \in [0, \pi], \varphi \in [0, 2\pi)$$

$$z = z(r, \theta, \varphi) = r \cos \theta$$

$$\Rightarrow J = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \varphi & r \cos \theta \cos \varphi & -r \sin \theta \sin \varphi \\ \sin \theta \sin \varphi & r \cos \theta \sin \varphi & r \sin \theta \cos \varphi \\ \cos \theta & -r \sin \theta & 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \text{volume element: } dV = r^2 \sin \theta \, dr \, d\theta \, d\varphi$$



Bis bald!