

Warum folgen Planeten Keplers Gesetzen?

- Newton:
- auch Himmelskörper folgen irdischer Mechanik
 - zwischen MPen der Massen m_1 und m_2 wirkt Gravitationskraft

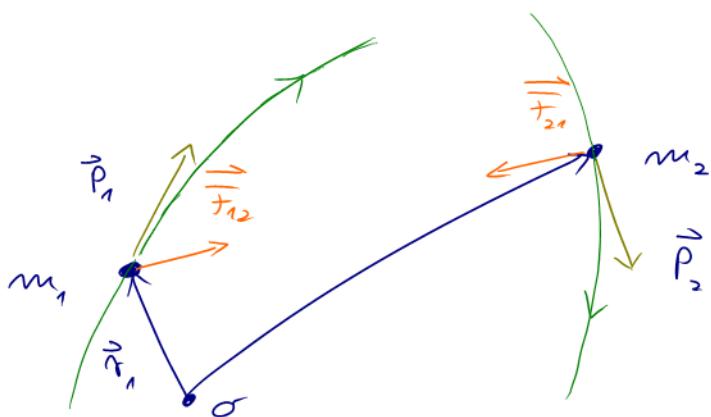
$$\vec{F}(\vec{r}_{12}) = - \frac{\alpha}{r_{12}^2} \hat{r}_{12} \quad (1)$$

wobei $\alpha \propto m_1 \cdot m_2$

↳ heute: $\alpha = G m_1 m_2$, $G = 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ N m}^2 / \text{kg}^2$

Wir wollen zeigen: a) und b) implizieren Keplers Gesetze!

zu lösende Aufgabe: Zwei-Körper-Problem mit Gravitationskraft (1)



$$m_1 \ddot{\vec{r}}_1(t) = - \frac{\alpha}{|\vec{r}_1(t) - \vec{r}_2(t)|} \hat{r}_{12}(t)$$

$$m_2 \ddot{\vec{r}}_2(t) = - \frac{\alpha}{|\vec{r}_1(t) - \vec{r}_2(t)|} \hat{r}_{21}(t)$$

zunächst vereinfachende Annahme für den Fall $m_1 \gg m_2$:
(z.B. $m_1 = \text{Sonnemasse} \gg \text{Planetenmasse} = m_2$)

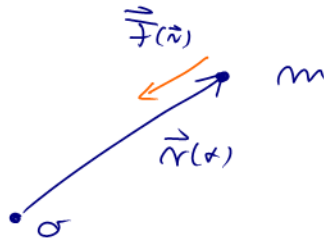
MP ruht in σ ; d.h. $\vec{r}_1(t) = \vec{0}$ und MP 2
am Ort $\vec{r}(t) \equiv \vec{r}_2$ erfährt Kraft $\vec{F}(\vec{r}) = \vec{F}_{21}(\vec{r})$

→ Bewegung eines MP im isotropen Zentralkraftfeld

$$\vec{F}(\vec{r}) = f(|\vec{r}|) \hat{r} \quad \leftarrow \downarrow$$

- Betrag der Kraft hängt nur von $|\vec{r}|$ ab
- Kraftrichtung $\parallel \vec{r}$

z.B. 1) lineares Kraftfeld: $\vec{F}(\vec{r}) = -k \vec{r} \equiv -k |\vec{r}| \hat{r}$
 2) Gravitationskraft: $\vec{F}(\vec{r}) = -\frac{\gamma}{|\vec{r}|^2} \hat{r}$



Bewegungsgleichung:

$$m \ddot{\vec{r}}(t) = \vec{F}(\vec{r}(t))$$

Bahn $\vec{r}(t) = ?$

Wir zeigen zuerst:

Der Drehimpuls $\vec{l} = \vec{r} \times \vec{p}$ eines MPs im Zentralkraftfeld ist eine Erhaltungsgröße.

denn nach Drehimpulssatz $\dot{\vec{l}}(t) = \vec{M}^{ex}(t) = \vec{r}(t) \times \vec{F}(\vec{r}(t)) \stackrel{\uparrow}{=} \vec{0}$,
 $\vec{F}(\vec{r}(t)) \parallel \vec{r}(t)$

→ $\vec{l}(t)$ konstant

Folgerungen:

- 1) Bahn $\vec{r}(t)$ des MPs verläuft für alle Zeiten t in Ebene $\perp \vec{l}$ durch σ

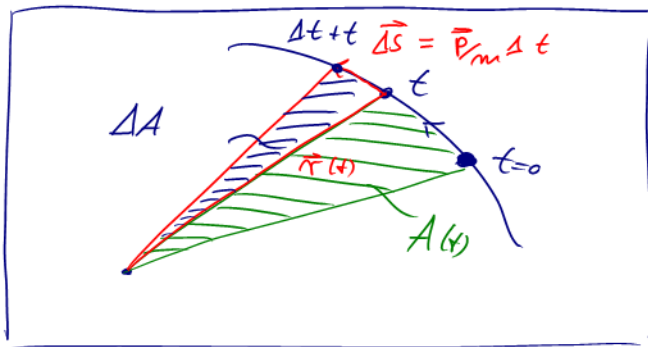
dem für alle t ist $\langle \vec{r}(t), \vec{l} \rangle$

$$= \langle \vec{r}(t), \vec{l}(t) \rangle = \langle \vec{r}(t), \vec{r}(t) \times \vec{p}(t) \rangle = 0$$

$$\vec{r} \perp \vec{r} \times \vec{p}$$

2) Es gilt der Flächensatz:

$$\frac{dA}{dt} = \text{konst.}$$



Bewegungsebene

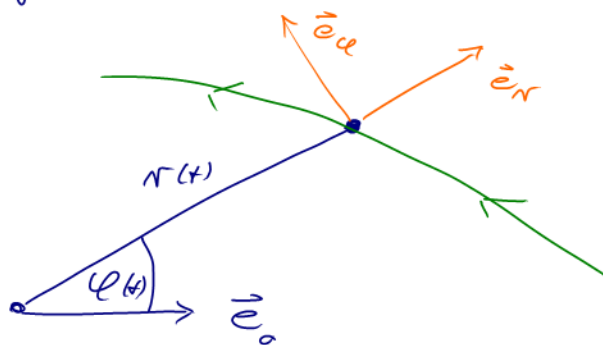
$$\Delta A = \frac{1}{2} |\vec{r} \times \Delta \vec{s}|$$

$$= \frac{1}{2} |\vec{r} \times \frac{\vec{p}}{m} \Delta t|$$

$$= \frac{1}{2m} |\underbrace{\vec{r} \times \vec{p}}_{\vec{l}}| \Delta t$$

d.h. $\frac{dA}{dt}(t) = \frac{1}{2m} |\vec{l}(t)| = \text{konst.}$

Verlauf der Bahn $\vec{r}(t)$ in Bewegungsebene ermöglicht Bahnbeschreibung in Polarkoordinaten



$$\odot \hat{l} \equiv \vec{e}_z$$

$$\vec{r} = r \vec{e}_r \rightarrow \dot{\vec{r}} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi$$

$$\rightarrow \vec{l} = \vec{r} \times m \dot{\vec{r}} = m r^2 \dot{\varphi} \underbrace{\vec{e}_r \times \vec{e}_\varphi}_{\vec{e}_z}$$

insbes. $m r^2 \dot{\varphi} = |\vec{l}| \equiv l \rightarrow$

Azimuthalgleichung:

$$\dot{\varphi}(t) = \frac{l}{mr(t)^2}$$

Wir zeigen nun:

Jedes isotrope Zentralkraftfeld ist konservativ!

→ Energieerhaltung!

ist $\vec{F}(\vec{r}) = f(|\vec{r}|) \hat{r}$ und $U(r)$ Stammfkt. von $-f(r)$, so ist $U(|\vec{r}|)$ Potential von \vec{F} ;

denn $-\text{grad } U(|\vec{r}|) = \underbrace{-\frac{\partial U(|\vec{r}|)}{\partial r}}_{f(|\vec{r}|)} \hat{r} = \vec{F}(\vec{r}) \quad \checkmark$

Darstellung der Energie in Polarkoordinaten:

$$\dot{\vec{r}} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi \rightarrow |\dot{\vec{r}}|^2 = \dot{r}^2 + r^2 \dot{\varphi}^2$$

d.h. $E = \frac{m}{2} |\dot{\vec{r}}|^2 + U(|\vec{r}|)$
 $= \frac{m}{2} \dot{r}^2 + \frac{m}{2} r^2 \dot{\varphi}^2 + U(r)$

nach Azimuthalg. ist $\dot{\varphi} = \frac{l^2}{mr^2}$ und somit

$$E = \frac{m}{2} \dot{r}^2 + \frac{l^2}{2mr^2} + U(r)$$

$\frac{l^2}{2mr^2}$ ← eigentliches Potential
Zentrifugalpotential

U_{eff} , effektives Potential

mittels effektivem Potential $U_{\text{eff}}(r) = U(r) + \frac{l^2}{2mr^2}$

also

$$E = \frac{m}{2} \dot{r}^2(t) + U_{\text{eff}}(r(t))$$

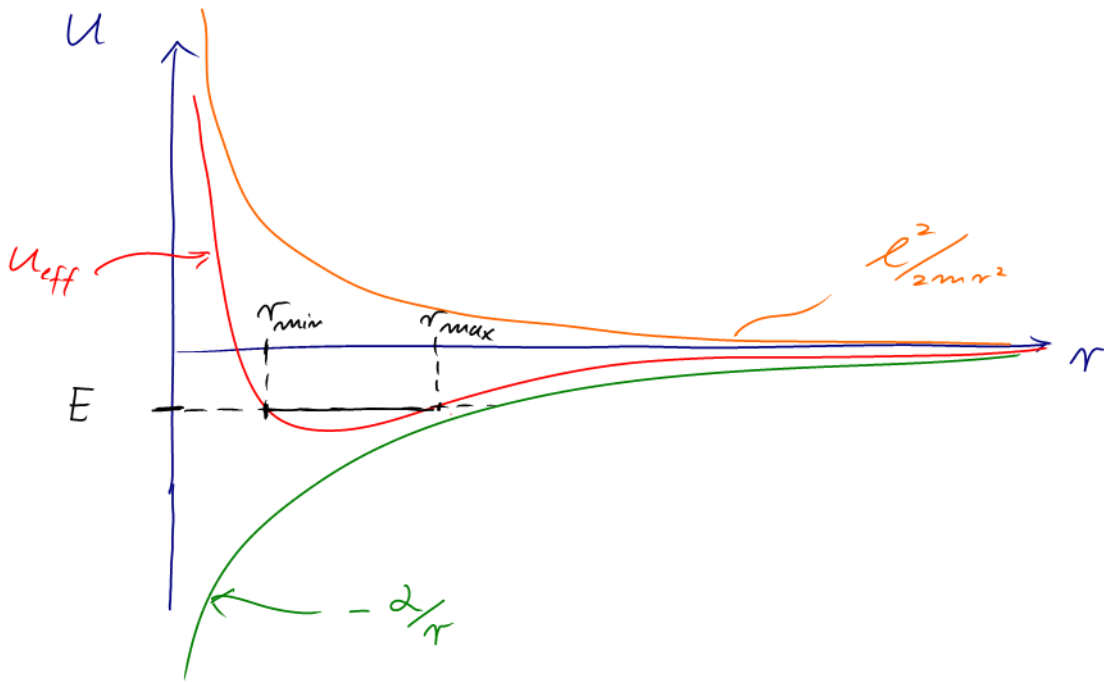
Differenzieren nach t führt wegen $\frac{dE}{dt}$ auf

$$m \ddot{r}(t) = - \frac{\partial U_{\text{eff}}(r(t))}{\partial r}$$

d.h. der Radius $r(t)$ des MP genügt 1D-Bewegungsgleichung eines 1D-Teilchens der Masse m unter effektiver Kraft $F_{\text{eff}} = - \frac{\partial U_{\text{eff}}}{\partial r}$ mit Potential U_{eff}

→ qualitative Analyse der Bahn durch Diskussion von U_{eff} !

Beispiel : $\vec{F}(\vec{r}) = - \frac{\alpha}{r^2} \hat{r} \rightarrow U(r) = - \frac{\alpha}{r}$
 $\rightarrow \underline{U_{\text{eff}}(r)} = \underline{- \frac{\alpha}{r}} + \underline{\frac{l^2}{2mr^2}}$



d.h. für $l \neq 0$ und $E < 0$ $r(t)$
 für alle Zeiten beschränkt durch

$$0 < r_{\min} \leq r(t) \leq r_{\max}$$

Drehimpulsbarriere $\frac{l^2}{2mr^2}$ verhindert "Absturz" des MP
 ins Kraftzentrum

