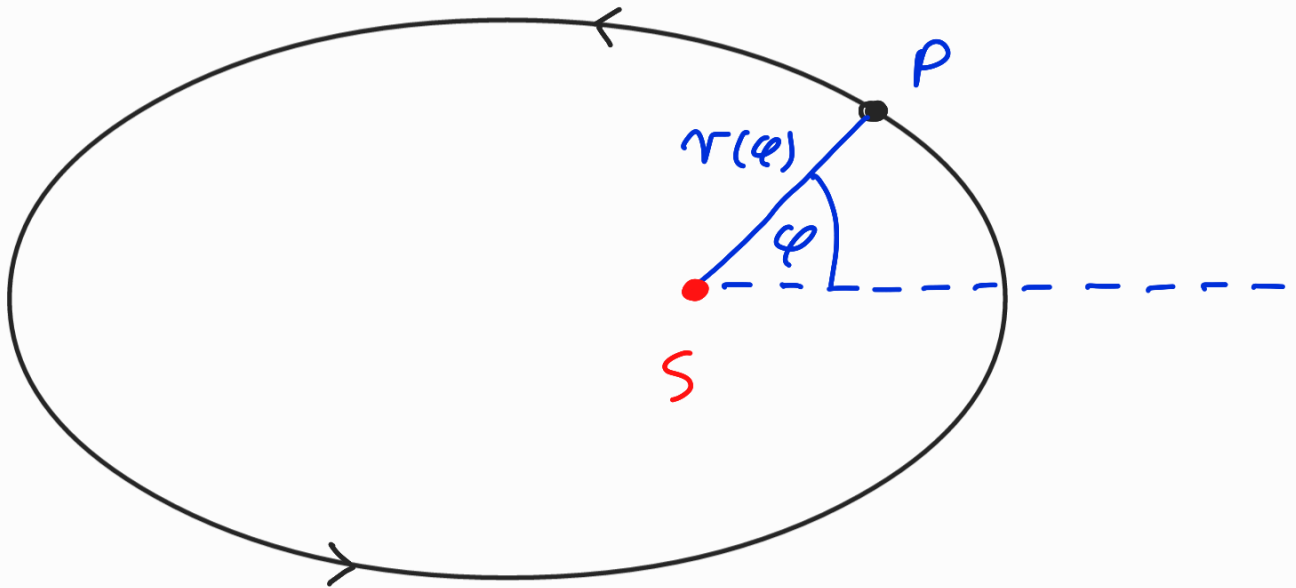


letzte Vvlsg.:

- Planetenbahnen:



$$r(\varphi) = ?$$

Radialgleichung:

$$E = \frac{m}{2} \dot{r}^2 - \frac{\alpha m}{r} + \frac{\lambda^2 m}{r^2}$$

$$U(r) = -\frac{\alpha m}{r} \quad ; \quad \alpha = G M$$

$$\lambda = l/m$$

$$\rightarrow \boxed{\dot{r}^2 - 2 \frac{\alpha}{r} + \frac{\lambda^2}{r^2} = \mathcal{K} := \frac{2E}{m}}$$

$$\rightarrow \frac{dr}{dt} = \sqrt{\mathcal{K} + \frac{2\alpha}{r} - \frac{\lambda^2}{r^2}}$$

mittels $\dot{\varphi} = \frac{h}{m r^2} = \lambda / r^2 :$

$$\boxed{\frac{dr}{d\varphi} = r^2 \sqrt{\frac{\mathcal{K}}{\lambda^2} + \frac{2\alpha}{\lambda^2} \frac{1}{r} - \frac{1}{r^2}}}$$

↖ DGL 1. Ord. für $r(\varphi)$!

Trennung der Variablen:

$$\int_{r_0}^{r_\varphi} \frac{dr}{r^2 \left(A + \frac{2B}{r} + \frac{1}{r^2} \right)^{1/2}} = \varphi - \varphi_0$$

$$A = e/\lambda^2$$

$$B = \alpha/\lambda^2$$

$$\rightarrow r(\varphi) = \frac{p}{1 + \varepsilon \cos \varphi} \quad (*)$$

mit $p = \frac{\lambda^2}{\alpha}$

$$\varepsilon = \left(1 + \frac{\kappa \lambda^2}{\alpha^2} \right)^{1/2}$$

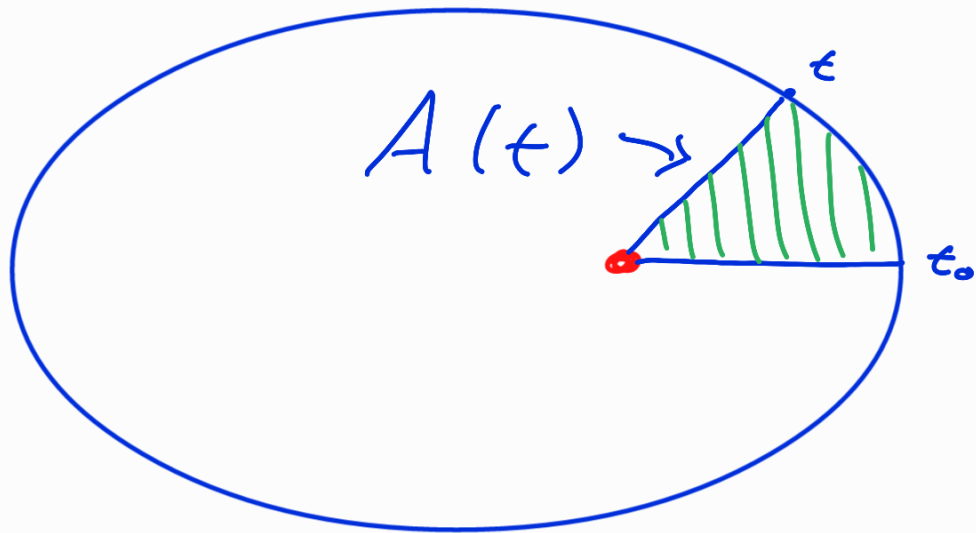
• $E < 0 \quad \rightarrow \quad \kappa = \frac{2E}{m} < 0$

$\rightarrow \quad \underline{\varepsilon < 1}$

d.h. Planet bewegt sich
auf ELLipse (*), Sonne
im Brennpunkt.

(1. Keplersche Gesetz)

2. Keplersche Gesetz = Flächensatz:



$$A(t) = \omega_0 t$$

$$\uparrow$$
$$\omega_0 = \frac{l}{2m} = \frac{\dot{\varphi}}{2} = \underline{\underline{\text{konst.}}}$$

3. Keplersche Gesetz:

für alle Planeten ist

$$\frac{T^2}{a^3} = \text{konst.}$$

T : Umlaufzeit

a : große Halbachse

$$2.2.: \quad T = u a^{3/2}$$

↑ universelle Konst.!

$$T \stackrel{!}{=} \frac{A_{\text{Ellipse}}}{\omega_0} = \frac{\pi a b}{\lambda/2}$$

↑
Flächensatz

$$= \frac{2\pi b}{\lambda \sqrt{a}} \cdot a^{3/2}$$

↑ konstant !

$$\frac{b}{\lambda \sqrt{a}} = \frac{1}{\lambda} \sqrt{(1-\varepsilon^2)a} = \frac{\sqrt{p}}{\lambda} = \frac{1}{\sqrt{\alpha}} !$$

$$b = \sqrt{1-\varepsilon^2} a$$

$$p = \frac{\lambda^2}{\alpha}$$

Übg.: Runge-Lenz - Vektor:

$$\vec{A} := \vec{p} \times \vec{L} - \gamma m \frac{\vec{r}}{r(x)}$$

$$U(r) = -\frac{\gamma}{r}$$

→ konstant!

└

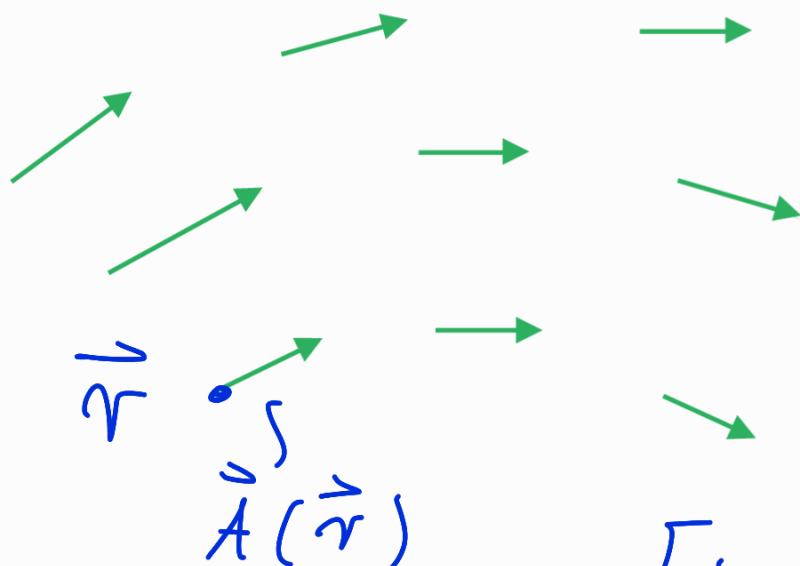
Vektoranalysis

insb. für Elektrostatik
Magnetostatik
Elektrodynamik } Exp. ph. 2
=

Divergenz eines Vektorfelds

↳ Satz von Gauß

allg. Vektorfeld \vec{A}

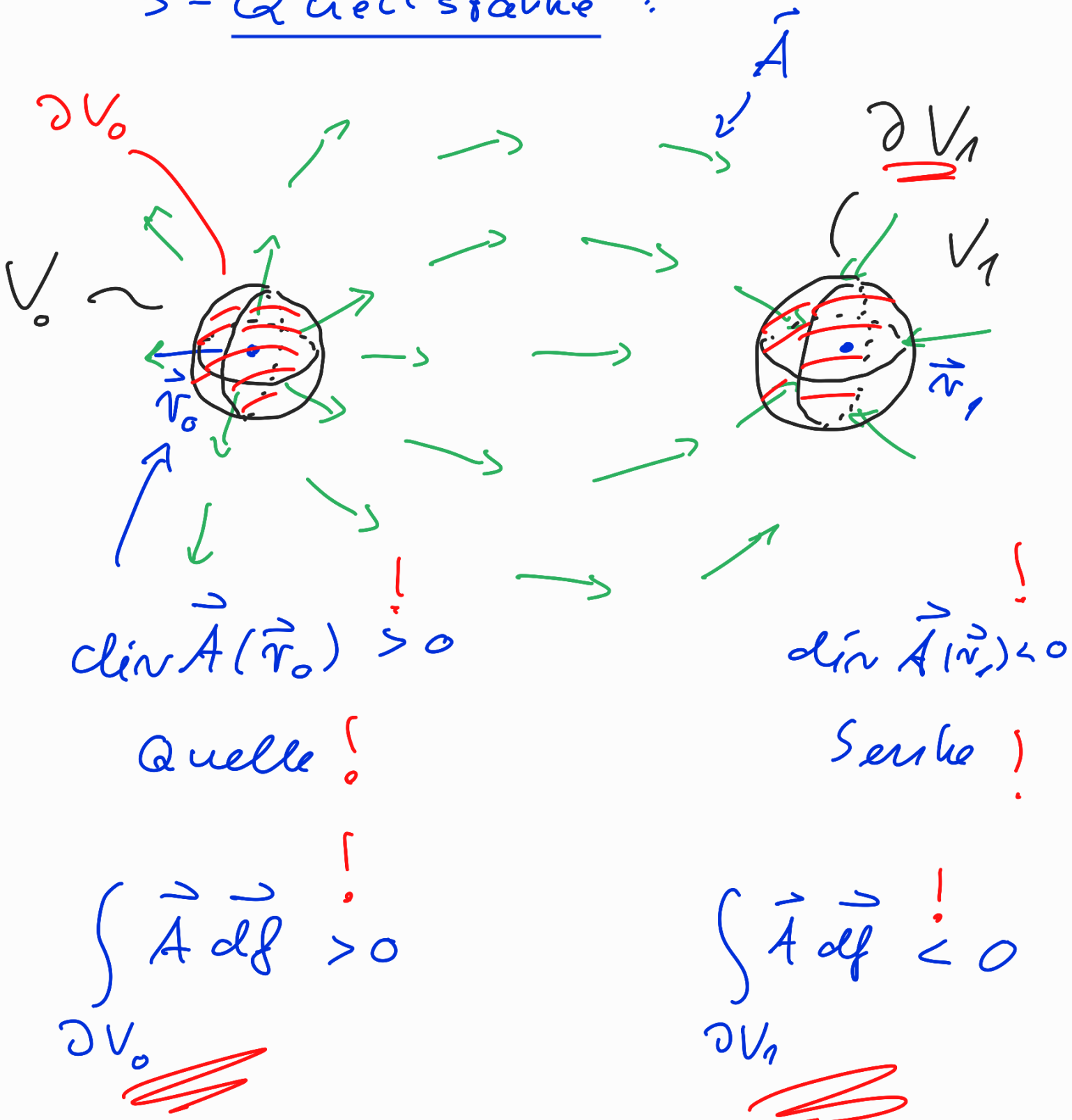


$$\vec{A} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$
$$\vec{r} \mapsto \vec{A}(\vec{r})$$

↳ Magnetfeld: $\vec{F}(\vec{r})$
Strömungsfeld: $\vec{j}(\vec{r}, t)$

Divergenz eines Vektorfeldes \vec{A}

$\rightarrow \text{div } \vec{A} = ?$
 $\rightarrow =$ Quellstärke :



Def.:

Divergenz (Quellstärke) von
Vf. \vec{A} in \vec{r}_0 :

$$\operatorname{div} \vec{A}(\vec{r}_0) := \lim_{|V| \rightarrow 0} \frac{1}{|V|} \int_{\partial V} \vec{A} \cdot d\vec{f}$$

V : Volumen um \vec{r}_0

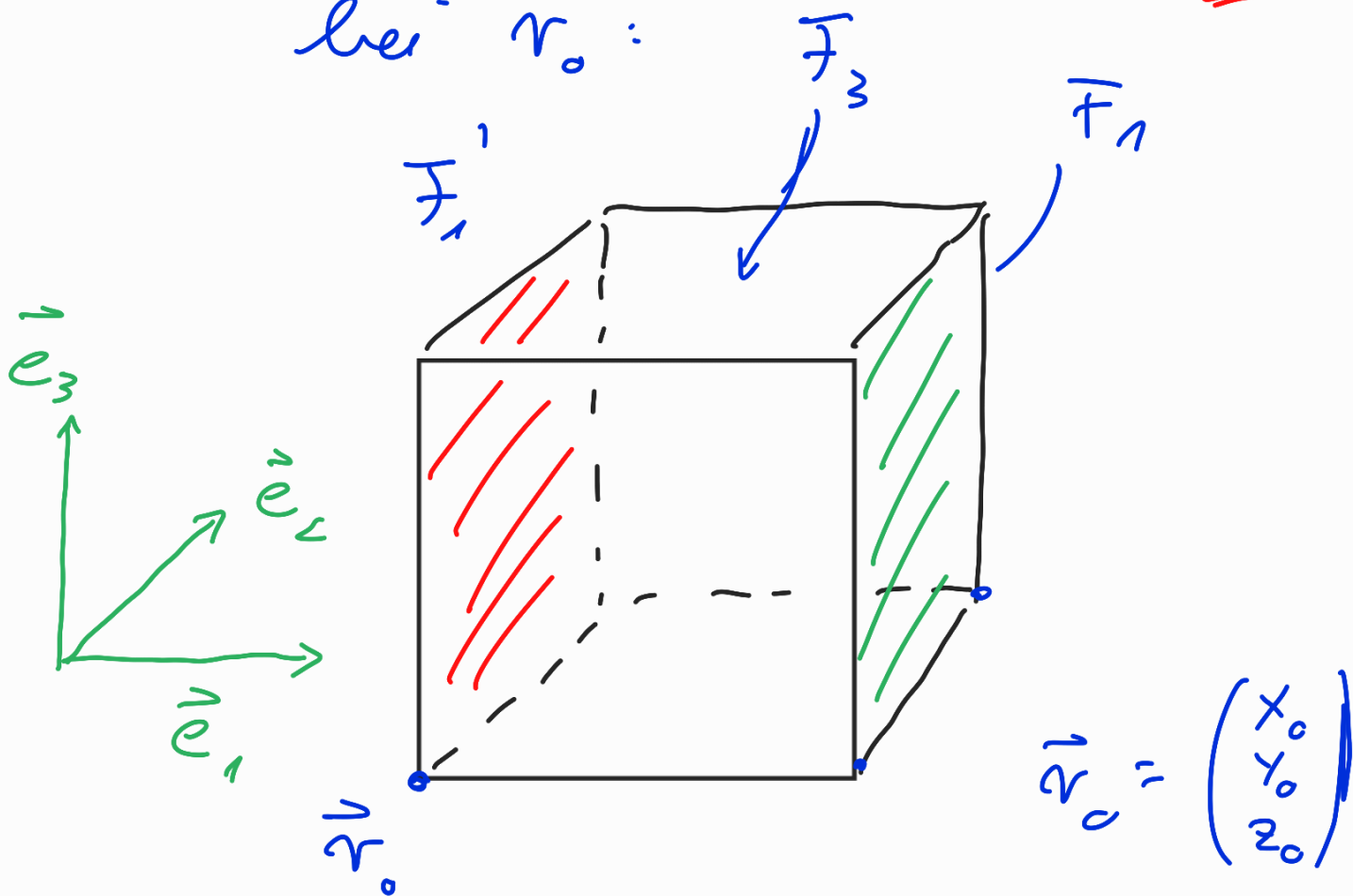
∂V : Rand (Oberfläche) von V

$|V|$: Volumeninhalte von V

Berechnung der Divergenz in
kartesischen Koordinaten:

V : Würfel mit Kantenlänge $h \rightarrow 0$

bei \vec{r}_0 :



$$\partial V = \overline{F}_1 \cup \overline{F}_1' \cup \overline{F}_2 \cup \overline{F}_2' \cup \overline{F}_3 \cup \overline{F}_3'$$

$$\int_{\partial V} \vec{A} d\vec{f} = \int_{\overline{F}_1 \cup \overline{F}_1'} \vec{A} d\vec{f} + \int_{\overline{F}_2 \cup \overline{F}_2'} \vec{A} d\vec{f} + \int_{\overline{F}_3 \cup \overline{F}_3'} \vec{A} d\vec{f}$$

I
II
II

$y_0 + h$ $z_0 + h$

$$F = \int_{y_0}^{y_0+h} \int_{z_0}^{z_0+h} \underbrace{(A_1(x_0+h, y, z) - A_1(x_0, y, z))}_{\frac{\partial A_1}{\partial x} \cdot h} dy dz$$

h^2

$$\int_{\partial V} \vec{A} \, d\vec{f} = \left(\frac{\partial A_1(\vec{r}_0)}{\partial x} + \frac{\partial A_2(\vec{r}_0)}{\partial y} + \frac{\partial A_3(\vec{r}_0)}{\partial z} \right)$$

$\underbrace{\hspace{15em}}_{\substack{\underbrace{3}_{\text{L}} = |V| \quad \vec{r}_0 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}}}$

$$\rightarrow \operatorname{div} \vec{A}(\vec{r}_0) = \sum_{i=1}^3 \frac{\partial A_i(\vec{r}_0)}{\partial x_i}$$

mittels $\vec{\Delta} = \begin{pmatrix} \partial/\partial x_1 \\ \partial/\partial x_2 \\ \partial/\partial x_3 \end{pmatrix} :$

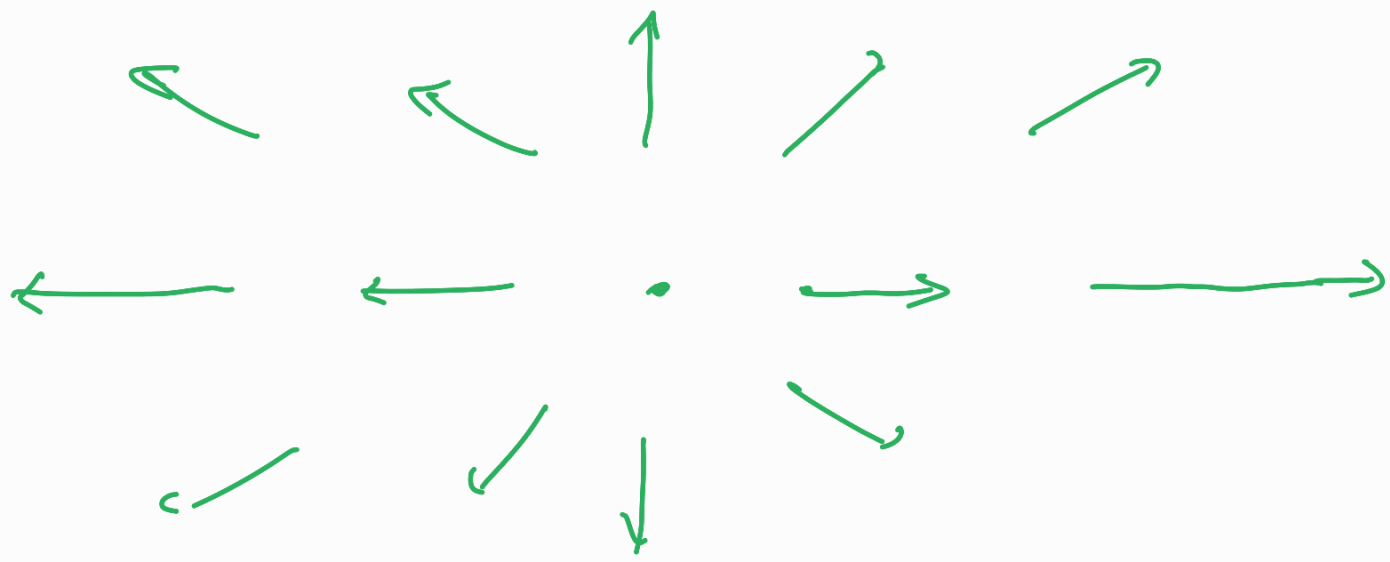
$$\operatorname{div} \vec{A}(\vec{r}_0) = \vec{\Delta} \cdot \vec{A}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x_1} & \frac{\partial}{\partial x_2} & \frac{\partial}{\partial x_3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_1 \\ A_2 \\ A_3 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{\partial A_1}{\partial x_1} + \frac{\partial A_2}{\partial x_2} + \frac{\partial A_3}{\partial x_3}$$

Beispiele:

1) $\forall f \quad \vec{A} : \vec{r} \mapsto \vec{r}$



$$\vec{A} : \vec{r} \mapsto \vec{r}$$

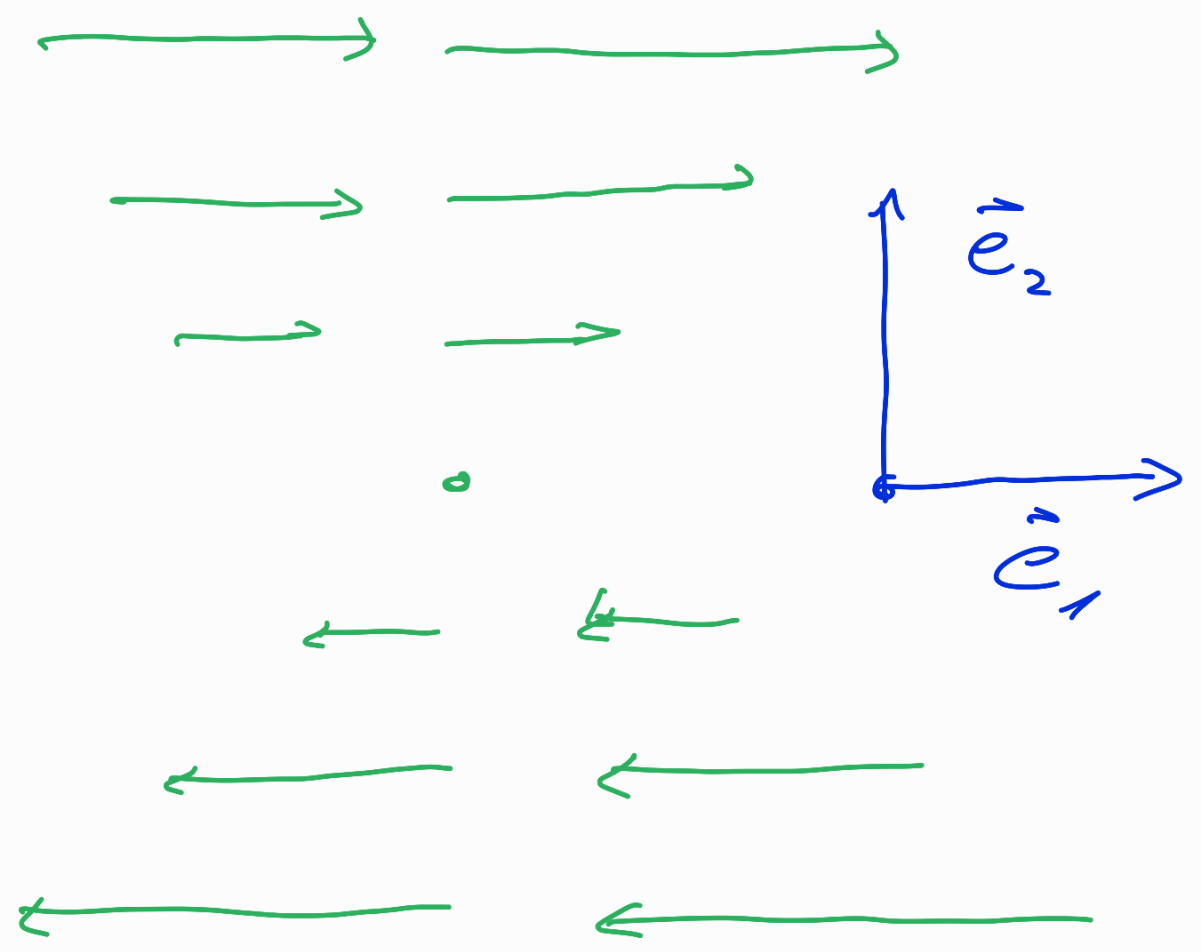
$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

$$\operatorname{div} \vec{A} = \operatorname{div} \vec{r}$$

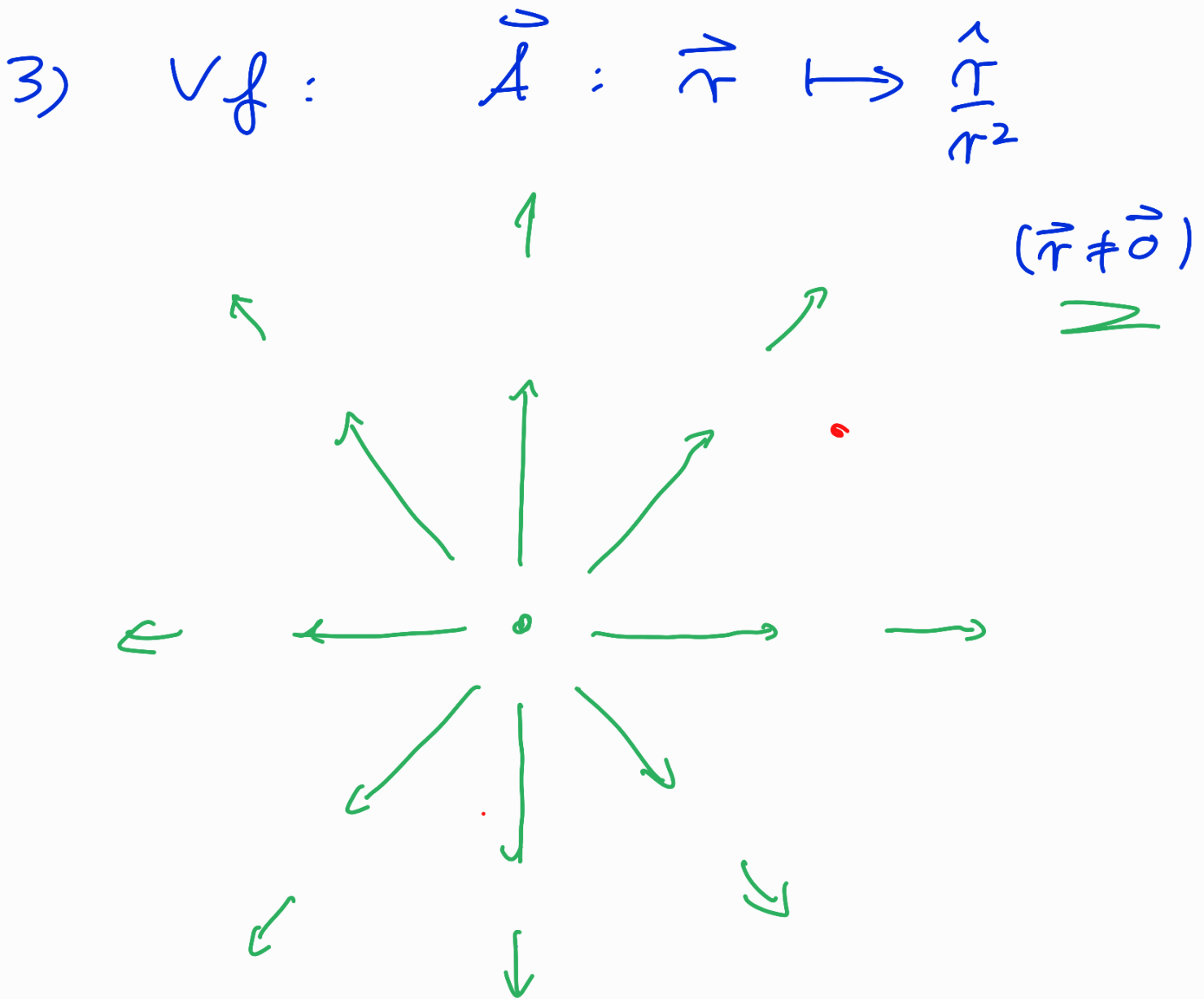
$$\operatorname{div} \vec{r} = \sum_{i=1}^3 \frac{\partial x_i}{\partial x_i} = 3$$

2)

$$\vec{A} : \vec{r} \mapsto x_2 \vec{e}_1 = \begin{pmatrix} x_2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$



$$\operatorname{div} \begin{pmatrix} x_2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \cancel{\frac{\partial}{\partial x_1} x_2} + \cancel{\frac{\partial}{\partial x_2} 0} + \cancel{\frac{\partial}{\partial x_3} 0} = 0!$$



$$\operatorname{div} \frac{1}{r^2} = 0$$

$$\operatorname{div} \frac{\vec{r}}{r^2} = \operatorname{div} \frac{\vec{r}}{r^3} = \sum_{i=1}^3 \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{x_i}{r^3} \right)$$

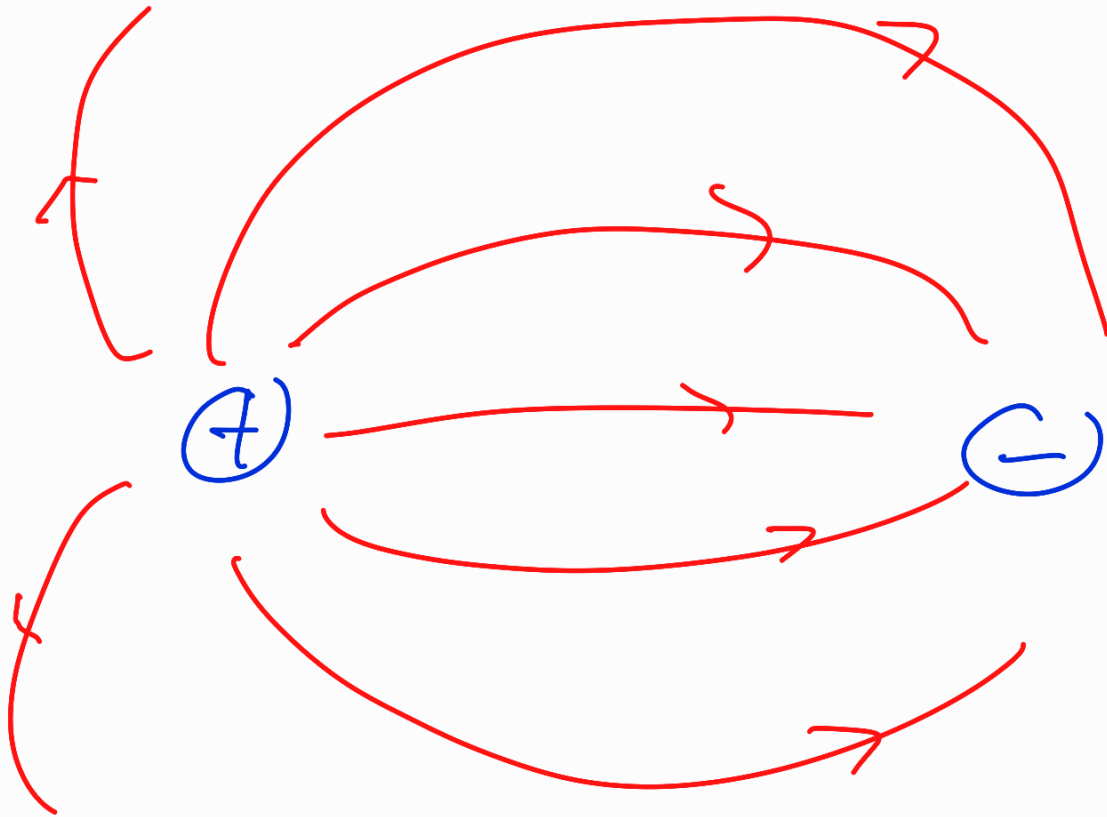
$$= \sum_{i=1}^3 \left(\frac{1}{r^3} - \frac{3}{2} \frac{x_i}{r^5} \right)$$

$$= \sum_{i=1}^3 \left(\frac{1}{r^3} - \frac{3 x_i^2}{r^5} \right)$$

$$= \frac{3}{r^3} - \frac{3}{r^3} = 0 !$$

Anwendung im Elektrostatik:

Gaußsche Gesetz:



⌘ elektrische Ladungen
sind Quellen / Senken
des elektr. Felds "

$$\frac{\text{elekt. Ladg.}}{\text{Volumen}} = \rho(\vec{r}) : \frac{\text{Ladg.}}{\text{Dichte}}$$

$$\text{elekt. Feld} : \vec{E}(\vec{r})$$

Gaußsche Gesetz:

$$\text{div } \vec{E}(\vec{r}) = \frac{1}{\epsilon_0} \rho(\vec{r})$$

$$\epsilon_0 = \dots$$

