

**UNIVERSITÄT LEIPZIG**  
**INSTITUT FÜR THEORETISCHE PHYSIK**

Theoretische Mechanik

Übungsblatt 7  
Musterlösungen

## 19 Aufgabe

Teil (i). Man kann sich leicht überzeugen, dass  $\theta = \pi - 2J$ , wobei

$$J = \int_{r_{\min}}^{\infty} \frac{(b/r^2) dr}{\sqrt{1 - b^2/r^2 - U(r)/E}},$$

und  $b$  den Stoßparameter bezeichnet. Es ist wichtig, dass bei  $r_{\min}$  der Nenner eine Nullstelle hat. Für  $U = B/r^2$  findet man

$$J = -b \int_{u_{\max}}^0 \frac{du}{\sqrt{1 - (uA)^2}} = \frac{\pi b}{2A},$$

wobei  $A = \sqrt{b^2 + B/E}$  und  $u = 1/r$ . Somit erhalten wir

$$\theta = \pi - \frac{\pi b}{\sqrt{b^2 + B/E}}.$$

Es ist klar, dass  $\theta$  als Funktion von  $b$  monoton fallend ist, und dass  $\theta(0) = \pi$ ,  $\theta(\infty) = 0$ . Der differentiellen Wirkungsquerschnitt wird aus

$$\frac{d\sigma}{d\Omega} = \frac{b}{\sin \theta} \left| \frac{db}{d\theta} \right|$$

berechnet. Setzen wir  $w = 1 - \theta/\pi$ ,  $w \in [1, 0]$ , so ergibt sich zuerst

$$b = \frac{w}{\sqrt{1-w^2}} \cdot \frac{B}{E},$$

und damit

$$\frac{d\sigma}{d\Omega} = \left( \frac{B}{E} \right)^2 \frac{1}{(1-w^2)^2} \frac{\pi}{\sin(\pi w)}.$$

Der totale Wirkungsquerschnitt  $\sigma = \int_{S^2} d\sigma$  ergibt sich aus

$$\sigma = \int_1^0 dw \left( \frac{B}{E} \right)^2 \frac{1}{(1-w^2)^2},$$

und divergiert wegen der Singularität bei  $w = 1$  (d.h.  $\theta = \pi$ , d.h.  $b = \infty$ ). Diese Konklusion war

zu erwarten, denn der totale Wirkungsquerschnitt auch durch

$$\sigma = \int_0^\pi 2\pi b \left| \frac{db}{d\theta} \right| d\theta = \int_0^{b_{max}} 2\pi b db$$

gegeben ist, wobei  $b_{max}$  den Stoßparameter bezeichnet für den  $\theta(b_{max}) = \pi$ ; nun im unseren Fall ist  $b_{max} = \infty$ .

*Teil (ii).* In der Näherung  $M \gg m$  ruht das Target im Laborsystem vor und nach dem Stoß. Die Geometrie des Stoßes wurde im Abb. 1 abgebildet. Offensichtlich gilt  $\sin \varphi = \frac{b}{r+R}$  und damit

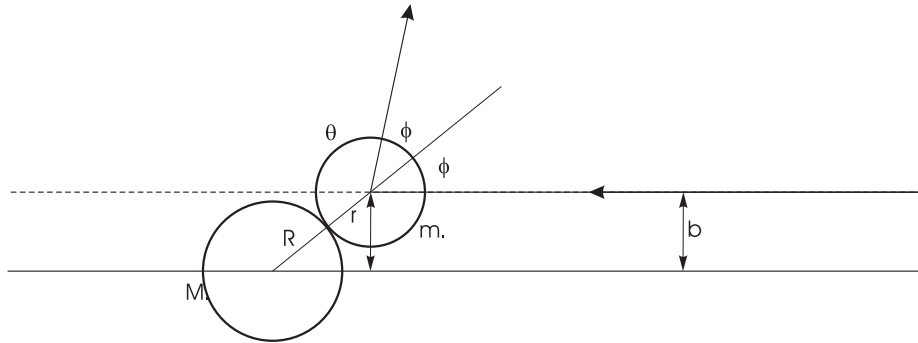


Abbildung 1: Die Geometrie zur Aufgabe 19 Teil (ii).

$b = (r + R) \cos \frac{\theta}{2}$ . Für  $b \in [0, r + R]$  ist also  $\theta(b)$  monoton fallend (s. Abb. 2). Der differentielle Wirkungsquerschnitt ist einfach zu berechnen:

$$\frac{d\sigma}{d\Omega} = \frac{b}{\sin \theta} \left| \frac{db}{d\theta} \right| = \frac{(r + R)^2}{4}.$$

Es ist zu bemerken, dass dieser Wirkungsquerschnitt isotrop ist. Da der maximale Wert  $b$  ist

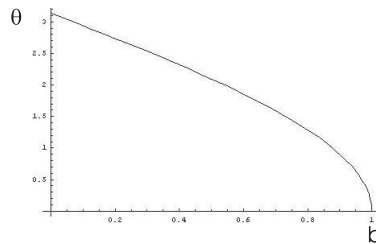


Abbildung 2: Die Abhängigkeit  $\theta(b)$  in d. Teil (ii) (hier  $r + R = 1$ ).

$b_{max} = r + R$  (und der minimale  $b_{min} = 0$ ) folgt sofort, dass der totale Wirkungsquerschnitt  $\sigma_{tot} = \pi(r + R)^2$ .

*Teil (iii).* Wir erinnern daran, dass bei eindimensionalen Stoßen von Kugeln gleicher Masse wenn das Target vor dem Stoß ruht, dann muss das Projektil *nach dem Stoß* ruhen. In anderen Worten:

nach dem Stoß verschwindet die Komponente der Projektilgeschwindigkeit parallel zu der Gerade zwischen den Zentren der Kugel. Aus der Abb. 3 sieht man sofort, dass  $\varphi = \frac{\pi}{2} - \theta$ , und damit

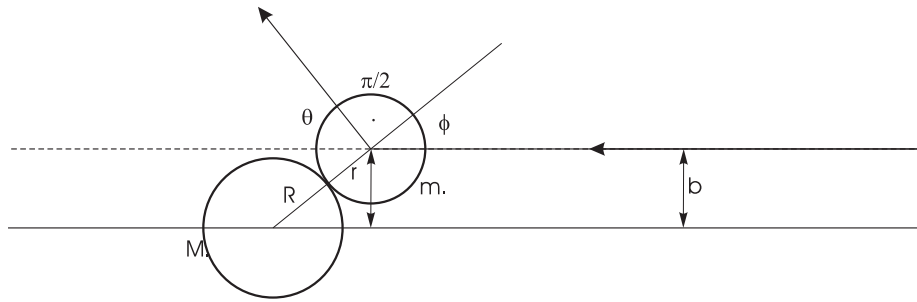


Abbildung 3: Die Geometrie zur Aufgabe 19 Teil (iii).

$$b = (r + R) \cos \theta.$$

Wir finden, dass für  $b \in [0, r + R]$  die Funktion  $\theta(b)$  wieder monoton fallend ist, nun diesmal der Bildbereich ist kleiner:  $\theta \in [0, \pi/2]$  (s. Abb. 4). Für den differentiellen Wirkungsquerschnitt ergibt sich

$$\frac{d\sigma}{d\Omega} = (r + R)^2 \cos(\theta), \quad (\text{für } \theta \in [0, \pi/2]).$$

Die extremale Werte von  $b$  sind wie in der Teil (ii), und damit bleibt der totale Wirkungsquerschnitt unverändert.

## 20 Aufgabe

Wir führen die folgende Notation

$$\dot{x}_A^i \dot{x}_i^A = \sum_{A=1}^N \vec{r}_{(A)} \dot{\vec{r}}_{(A)}$$

ein, und finden

$$2\bar{T} = \lim \frac{1}{2\tau} \int_{-\tau}^{\tau} m_A \left\{ \frac{d}{dt} (\dot{x}_A^i x_i^A) - \ddot{x}_A^i x_i^A \right\} dt.$$

Nun der erste Term

$$\lim \frac{1}{2\tau} \int_{-\tau}^{\tau} m_A \frac{d}{dt} (\dot{x}_A^i x_i^A) = \lim \frac{1}{2\tau} (m_A \dot{x}_A^i x_i^A) \Big|_{-\tau}^{\tau}$$

verschwindet nach der Voraussetzung, und wegen

$$\ddot{x}_i^A = -\partial_i^A U(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N)$$

erhalten wir

$$2\bar{T} = \overline{x_A^i \partial_i^A U(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N)}$$

d.h. der Virialsatz. Es sei nun  $U(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) \equiv U(y^i)$ ; für homogene Potenziale,

$$U(\lambda y^i) = \lambda^s U(y^i),$$

mit der Bezeichnung  $x^i = \lambda y^i$ , gilt

$$s\lambda^{s-1}U(y^i) = \frac{d}{d\lambda} [\lambda^s U(y^i)] = \frac{dU(x^i)}{d\lambda} = \frac{\partial U(x^i)}{\partial x^j} \cdot \frac{dx^j}{d\lambda} = \frac{\partial U(x^i)}{\partial x^j} \cdot y^j,$$

und für  $\lambda = 1$

$$sU(y^i) = y^i \frac{\partial U(y^j)}{\partial y^i}$$

(Eulerscher Satz über homogenen Funktionen). Der Virialensatz besagt im diesen Fall

$$2\bar{T} = s\bar{U},$$

wobei  $\bar{U}$  die potenzielle Energie des Systems bezeichnet.

## 21 Aufgabe

Wir betrachten ein infinitesimales Intervall. Ursprünglich ist der Impuls der Rakete  $M(t) \cdot \dot{v}$ ; am Ende des Intervalls die Geschwindigkeit der Rakete ist  $v + dv$ ; die Rakete ist auch um  $dm$  leichter (Triebstoffmassenverlust), wobei der Triebstoff sich mit der Geschwindigkeit  $v + dv - u$  bewegt. Der Impulssatz führt auf

$$M(t) dv = u dm,$$

d.h.

$$M(t) \frac{dv}{dt} = u\alpha.$$

Die linke Seite dieser Gleichung beschreibt die (momentane) Beschleunigung der Rakete. Mit  $M(t) = M_0 + P - \alpha t$  finden wir sofort

$$v(t) = u \ln \left( \frac{M_0 + P}{M_0 + P - \alpha t} \right).$$

Im diesen (gravitationsfreien) Fall ist die Endgeschwindigkeit der Ariane 5,

$$v_E = u \ln \left( \frac{M_0 + P}{M_0} \right) \approx 2.4 \cdot u = 9.6 \text{ km/s}$$

(zu beachten ist, dass diese Geschwindigkeit von  $\alpha$  unabhängig ist).

In einem homogenen Gravitationsfeld muss die Beschleunigung der Rakete um die Fallbeschleunigung  $g$  erniedrigt werden:

$$M(t) \frac{dv}{dt} = u\alpha - M(t)g,$$

und damit

$$v(t) = u \ln \left( \frac{M_0 + P}{M_0 + P - \alpha t} \right) - gT = -u \ln \left[ \frac{M(t)}{M(0)} \right] - gt,$$

wobei  $t \leq T = P/\alpha \approx 600s$ . Die Höhe lässt sich jetzt einfach bestimmen:

$$H(t) = \frac{uM(0)}{\alpha} \{[\ln x(t) - 1] \cdot x(t) + 1\} - \frac{gt^2}{2},$$

wobei  $x(t) = M(t)/M(0)$ . Wir finden

$$\{[\ln x(T) - 1] \cdot x(T) + 1\} \approx 0.69$$

und

$$H(T) \approx 31.4 \text{ km}.$$

Leider genügt die angegebene  $\alpha$  nicht um positive Höhen in der ursprünglichen Phase des Flugs zu sichern. In der Tat hat  $H(t)$  ein Minimum bei  $t = 440s$ :  $H_{min} \approx -171km$  und erst dann steigt (s. Abb. 4). Für grössere  $\alpha$  ist die Situation etwas besser (s. Abb. 5).

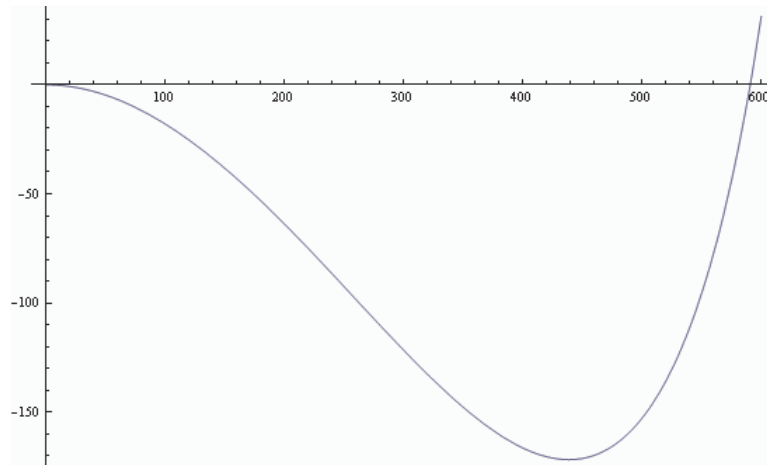


Abbildung 4: Höhe als Funktion der Zeit für  $\alpha = 250kg/s$ .

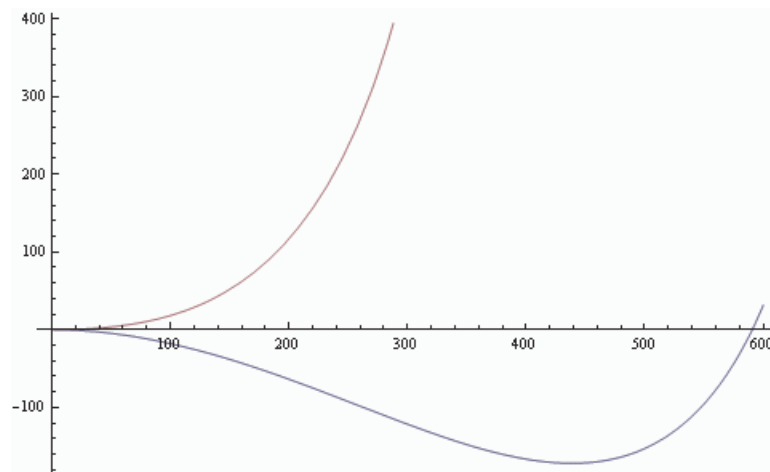


Abbildung 5: Höhe als Funktion der Zeit für  $\alpha = 250 \text{ kg/s}$  und  $\alpha = 500 \text{ kg/s}$ .