Theoretische Physik (Hebecker)

Robin Heinemann

October 27, 2016

Contents

Einleitung:

- Webseite: www.thphys.uni-heidelberg.de/hebecker/TP1/tp1.html
- Bartelman skripte

1 Kinematik des Massenpunktes

Massenpunkt / Punktmasse - (selbstevidente) Abstraktion Kinematik: Bescheibung der Bewegung (Ursachen der Bewegung $\rightarrow$ Dynamik)

1.1 Kinematik der Massenpunktes in <u>einer</u> Dimension

1.1.1 Graphik

- Ort: x
- zu Zeit $t:\ x(t)$
- Geschwindigketi: $v(t) \equiv \frac{\mathrm{d}x(t)}{\mathrm{d}t} \equiv \dot{x}(t)$
- Beschleunigung: $a(t) \equiv \dot{v}(t) = \ddot{x}(t)$
- Beispiel: $x(t) \equiv x_0 + v_0 t + \frac{a_0}{2},\ t^2,\ v(t) = v_0 + a_0 t,\ a(t) = a_0$
- Umgekehrt: Integration, z.B. von Geschwindigkeit zu Trajektorie: Anfangsposition muss gegeben sein, z.B. $x(t_0) \equiv x_0$

  $$x(T) = x_0 + \int_{t_0}^{t} v(t)\mathrm{d}t$$

  Man prüft leicht $\dot{x}(t) = v(t)$

  - Es gibt keine andere Funktion $\tilde{x}(t)$ mit $\dot{\tilde{x}}(t) = v(t)$ und $\tilde{x}(t_0) = x_0$

  Analog: Von Beschleunigung zur Geschwindigkeit, und dann weiter zur Trajektorie

1.1.2 Üben dieser Logik an unserem Beispiel

Gegeben: $a(t) = a_0,\ t_0 = 0, v_0, x_0$

$$\Rightarrow\ v(t) = v_0 + \int_0^t a_0 \mathrm{d}t' = v_0 + a_0 t$$

$$x(t) = x_0 + \int_0^t (v_0 + a_0 t')\mathrm{d}t' = x_0 + v_0 t + \frac{a_0}{2} t^2$$

1.2 Grundbegriffe der Differenzial und Integralrechung

1.2.1 Funktion

$$f : \mathbb{R} \to \mathbb{R},\ x \mapsto f(x)$$

1.2.2 Differentiation oder Ableitung

$$\frac{\mathrm{d}f(x)}{\mathrm{d}x} = f'(x) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

$\mathrm{d}f$ bezeichnet den in Δx linearen Anteil des Zuwaches $\Delta f \equiv f(x + \Delta x) - f(x)$.

- Aus $\Delta f = f'(x)\Delta(x) + O(\Delta x^2)$ folgt $\mathrm{d}f = f'(x)\Delta x$
- Anwendung auf die Identitätabbildung: $x \mapsto x \Rightarrow \mathrm{d}x = \Delta x$

  $$\Rightarrow \mathrm{d}f = f'(x)\mathrm{d}x \text{ oder } \frac{\mathrm{d}f(x)}{\mathrm{d}x} = f'(x)$$

  Dies ist eigentlich nur eine Schreibweise für $f'(x)$, aber nützlich, weil bei kleinen Δx $\mathrm{d}f \simeq \Delta f$ (Schreibweise beinhaltet intuitiv die Grenzwertdefinition)

- $f'(x)$ wieder Funktion $\Rightarrow$ analog: $f''(x),\ f'''(x), \ldots, f^{(n)}(x)$
- Praxis

  $$(f \cdot g)' = f'g + g'f \text{ (Produkt/Leibnizregel)}$$

  $$(f \circ g)'(x) = f'(g(x))g'(x) \text{ (Kettenregel)}$$

  $$(f^{-1})'(x) = \frac{1}{f'(f^{-1}(x))} \text{ (Ableitung der Inversen Funktion)}$$

  - Begründung (nur zum letzen Punkt)

    $$(f^{-1})'(x) = \frac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d}x} = \frac{\mathrm{d}y}{\mathrm{d}(f(y))} = \frac{\mathrm{d}y}{f'(y)\mathrm{d}y} = \frac{1}{f'(f^{-1}(x))}$$

- Schöne Beispiele

$$(x^x)' = (e^{\ln x^x})' = (e^{x\ln x})' = e^{x\ln x}(\ln x + 1) = x^x(\ln x + 1)$$

$$\arctan'(x) \equiv (\tan^{-1}(x)) = \frac{1}{\tan^{-1}(y)} \text{ wobei } y = \tan^{-1}(x)$$

Besser:

$$\tan^{-1}(y) = (\sin y \frac{1}{\cos y})' = \cos y \frac{1}{\cos y} + \sin y (\frac{1}{\cos y})' = 1 + \sin y(-\frac{1}{\cos^2 y})(-\sin y) = 1 + \tan^2 y$$

- Verknüpfung

$$f \circ g : x \mapsto f(g(x))$$

- Inverse

$$f^{-1} : x = f(y) \mapsto y$$

- Grenzwerte:
  - nützliche Regel: l'Hôpital (”$\frac{0}{0}$”)
    Falls $\lim_{x\to x_0} f, g = 0$ und $\lim_{x\to x_0} \frac{f'}{g'}$ existiert, so gilt $\lim_{x\to x_0} \frac{f}{g} = \lim_{x\to x_0} \frac{f'}{g'}$
  - weitere nützliche Regel

$$\lim \frac{\text{Beschränkt}}{\text{Unbeschränkt und monoton wachsend}} = 0$$

    * Beispiel:

$$\lim_{y\to 0} \frac{\sin \frac{1}{y}}{\frac{1}{y}}$$

  - Kürzen unter lim
    * Beispiel:

$$\lim_{x\to\infty} \frac{x}{2x + \sqrt{x}} = \lim_{x\to\infty} \frac{1}{2 + \frac{1}{\sqrt{x}}} = \frac{1}{2}$$

1.2.3 Integrieren

1. Fundamentalsatz der Analysis

$$\int^y f(x)\mathrm{d}x = F(y) \& F'(y) = f(y)$$

$$\int f(x)\mathrm{d}x = F(x) + C$$

$$\int_a^b f(x)\mathrm{d}x = F(b) - F(a)$$

($\rightarrow$ saubere Definition über Riemansches Integral)

2. Praxis

   (a) Partielle Integration

   $$\int^y f(x)g'(x)\mathrm{d}x = f(y)g(y) - \int^y f'(x)g(x)\mathrm{d}x$$

   (b) Substitution Unter Annahme einer invertierbaren Funktion $x : y \mapsto x(y)$

   $$\int f(x)\mathrm{d}x = \int f(x)\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}y}\mathrm{d}y = \int f(x(y))x'(y)\mathrm{d}y$$

   Andere Formulierung:

   $$\int_a^b f(g(x))g'(x)\mathrm{d}x = \int_{g(a)}^{g(b)} f(y)\mathrm{d}y$$

   Substitution $y = g(x)$

   (c) Klassiker

   $$\int \ln x\mathrm{d}x = \int \ln x 1\mathrm{d}x = \ln x x - \int \frac{1}{x}x\mathrm{d}x = x(\ln x - 1)$$

   $$\int xe^{x^2}\mathrm{d}x = \int e^{x^2}\frac{1}{2}\mathrm{d}(x^2) = \frac{1}{2}\int e^y\mathrm{d}y = \frac{1}{2}e^y = \frac{1}{2}e^{x^2}$$

1.3 Kinematik in mehreren Dimensionen

1.3.1 Zweidimensionale Bewegung

Zweidimensional $\rightarrow$ Bewegung in der Ebene. Trajektorie: $x(t), y(t)$

1. Bespiel

$$x(t) = v_0 t \sin \omega t$$

$$y(t) = v_0 t \cos \omega t$$

(a) **TODO** Skizze der Trajektorie (Bahnkurve)

(b) Raumkurve Menge aller Punkte ${x,y}, die das Teilchen durchläuft

(c) **TODO** Skizze Nichtriviale Darstellung <u>nur</u> im Raum (Raumkurve)

1.3.2 Dreidimensionale Bewegung

Die Darstellung der Tranjektorie istr erschwert, denn man bräuchte 4 Dimensionen: 3 für Raum und 1 für Zeit Formal keim Problem: Trajektorie ist

- $$x(t), y(t), z(t)$$

- $$x^1(t), x^2(t), x^3(t)$$

- $$\{x^i(t)\}, i = 1, 2, 3$$

Dementsprechend:

$$v^i(t) = \dot{x}^i(t); a^i(t) = \dot{v}^i(t); i = 1, 2, 3$$

1.4 Vektorräume

Eine Menge V heißt Vektorraum, wenn auf ihr zwei Abbildungen

- die Addition $(+)$
- die Multiplikation mit reellen Zahlen $(*)$

definiert sind.

$$x : V \times V \to V$$

$$\text{Multiplikation} : \mathbb{R} \times V \to V$$

$V \times V$ - Produktmenge $\equiv$ Menge aller Paare so dass gilt:

$$v + (w + u) = (v + w) + u \quad u, v, w \in V \qquad \text{Assoziativität}$$

$$v + w = w + v \qquad \text{Kommutativität}$$

$$\begin{aligned}
\exists 0 \in V : v + 0 = v \,\forall\, v \in V & \qquad \text{Null} \\
\alpha(v+w) = \alpha v + \alpha w & \qquad \text{Distributvität} \\
(\alpha+\beta)v = \alpha v + \beta v \quad \alpha, \beta \in \mathbb{R} & \qquad \text{Distributivität} \\
\alpha(\beta v) = (\alpha\beta) v & \qquad \text{Assoziativität der Multiplikation} \\
1v = v & \qquad \text{Multiplikation mit Eins}
\end{aligned}$$

1.4.1 Einfachstes Beispiel

$V \equiv \mathbb{R}$ (mit der gewöhnlichen Addition und Multiplikation und mit $0 \in \mathbb{R}$ als Vektorraumnull)

1.4.2 Unser Haupt-Beispiel

Zahlentupel aus n-Zahlen:

$$V \equiv \mathbb{R}^n = \{(x^1, x^2, \dots, x^n), x^i \in \mathbb{R}\}$$

Notation:

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x^1 & x^2 & \dots & x^n) \end{pmatrix}, \vec{y} = \begin{pmatrix} y^1 & \dots y^n \end{pmatrix}$$

Man definiert:

$$\vec{x} + \vec{y} \equiv (x^1 + y^1, x^2 + y^2, \dots, x^n + y^n)$$

$$\vec{0} \equiv (0, \dots, 0)$$

$$\alpha\vec{x} \equiv (\alpha x^1, \dots, \alpha x^n)$$

1. **TODO** (Maybe) Skizze 3D Vektor $\rightarrow$ übliche Darstellung durch "Pfeile"

1.5 Kinematik in $d > 1$

Trajektorie ist Abbildung: $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3, t \rightarrow \vec{x}(t))(x^1(t), x^1(t), x^3(t))$

$$\vec{v} = \dot{\vec{x}}(t), a\vec{(t)} = \dot{\vec{v}}(t) = \ddot{\vec{x}}(t)$$

Setzt allgemeine Definition der Ableitun voraus:

$$\frac{\mathrm{d}\vec{y}(x)}{\mathrm{d}x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\vec{y}(x + \Delta x) - \vec{y}(x)}{\Delta x} \Rightarrow \vec{y}'(x) = ({y^1}'(x), \dots, {y^n}'(x))$$

1.5.1 Beispiel für 3-dimensionale Trajketorie

Schraubenbahn:

$$\vec{x}t = (R\cos\omega t, R\sin\omega t, v_0 t)$$

$$\vec{v} = (-R\omega\sin\omega t, R\omega\cos\omega t, v_0)$$

$$\vec{a} = (-R\omega^2\cos\omega t, -R\omega^2\sin\omega t, 0)$$

1. **TODO** Skizze (Raumkurve) **Kommentar:**
   $\vec{x}, \vec{v}, \vec{a}$ leben in verschiedenen Vektorräumen! allein schon wegen $[x] = \mathrm{m}$, $[v] = \mathrm{m\,s^{-1}}$
   Wir können wie in $d = 1$ von $\vec{a}$ zu $\vec{v}$ zu $\vec{x}$ gelangen!

   $$\vec{v}(t) = \vec{v_0} + \int_{t_0}^{t} \mathrm{d}t'\vec{a}(t') = (v_0^1 + \int_{t_0}^{t} \mathrm{d}t' a^1(t'), v_0^2 + \int_{t_0}^{t} \mathrm{d}t' a^2(t'), v_0^3 + \int_{t_0}^{t} \mathrm{d}t' a^2(t'))$$

2. Üben: Schraubenbahn; $t_0 = 0$, $\vec{x_0} = (R, 0, 0), v_0 = (0, R\omega, v_0)$ Es folgt:

   $$\vec{v}(t))(0, R\omega, v_0) + \int_0^t \mathrm{d}t'(-R\omega^2)(\cos\omega t', \sin\omega t', 0) \tag{1}$$

   $$=(0, R\omega, v_0) + (-R\omega^2)(\frac{1}{\omega}\sin\omega t', -\frac{1}{\omega}\cos\omega t', 0) \mid_0^t \tag{2}$$

   $$=(0, R\omega, v_0) - R\omega(\sin\omega t, -\cos\omega t, 0) - (0, -1, 0) \tag{3}$$

   $$=(-R\omega\sin\omega t, R\omega + R\omega\cos\omega t - R\omega, v_0) \tag{4}$$

   $$=(-R\omega\sin\omega t, R\omega\cos\omega t, v_0) \tag{5}$$

3. Bemerkung Man kann Integrale über Vektoren auch durch Riemansche Summen definieren:

   $$\int_{t_0}^{t} \vec{v}(t')\mathrm{d}t' = \lim_{n\to\infty}(v(t_0)\Delta t + \vec{v}(t_0 + \Delta t)\Delta t + \ldots + \vec{v}(t - \Delta t)\Delta t)$$

   mit $\Delta t = \frac{t - t_0}{N}$

1.6 Skalarprodukt

Führt von Vektoren wieder zu nicht-vektoriellen (Skalaren) Größen.

1.6.1 Symmetrische Bilinearform

$f(\alpha x+\beta y)=\alpha f(x)+\beta f(y)$ "linear" Abbildung von $V\times V\to\mathbb{R},\ (v,w)\mapsto v\cdot w$ mit den Eigenschaften

- $v\cdot w=w\cdot v$
- $(\alpha u+\beta v)\cdot w=\alpha u\cdot w+\beta v\cdot w$

Sie heißt positiv-semidefinit, falls $v\cdot v\geq 0$,
Sie heißt positiv-definit, falls $v\cdot v=0\Rightarrow v=0$ Hier : Skalarprodukt $\equiv$ positiv definite symmetrische Bilinearform

1.6.2 Norm (Länge) eines Vektors

$$|v|=\sqrt{v\cdot v}=\sqrt{v^2}$$

$\mathbb{R}^n$: Wir definieren

$$\vec{x}\cdot\vec{y}=x^1y^1+\ldots+x^ny^n\equiv\sum_{i=1}^{n}x^iy^i\equiv\underbrace{x^iy^i}_{\text{Einsteinsche Summenkonvention}}$$

$$|\vec{x}|=\sqrt{(x^1)^2+\ldots+(x^n)^2}$$

Wichtig: oben euklidiesches Skalarprodukt! Anderes Skalarprodukt auf $\mathbb{R}^2$: $\vec{x}\cdot\vec{y}=7x^1y^2+x^2y^2$ anderes Beispiel:

$$\vec{x}\cdot\vec{y}\equiv x^1y^1-x^2y^2$$

symmetrische Bilinearform, <u>nicht</u> positiv, semidefinit! Frage:
Beispiel für Bilinearform die positiv-semidefinit ist, aber <u>nicht positiv definit</u>

$$\vec{x}\vec{y}=x^1y^1$$

1.7 Abstand zwischen Raumpunkten

Der anschauliche Abstand zweichen Raumpunkten $\vec{x},\vec{y}$:

$$|\vec{x}-\vec{y}|=\sqrt{(\vec{x}-\vec{y})(\vec{x}-\vec{y})}=\sqrt{(\vec{x}-\vec{y})^2}=\sqrt{\sum_{i=1}^{3}(x^i-y^i)^2}=\sqrt{(x^i-y^i)(x^i-y^i)}$$

$$=\sqrt{\vec{x}^2+\vec{y}^2-2\vec{x}\vec{y}}=\sqrt{|\vec{x}|^2+|\vec{y}|^2-2|\vec{x}||\vec{y}|\cos\theta}$$

Haben benutzt: $\vec{x}\cdot\vec{y}=|\vec{x}||\vec{y}|\cos\theta$

1.7.1 Spezialfall

$$\vec{x} = (x^1, 0, 0), \vec{y} = (y^1, y^2, 0)$$

$$\vec{x} \cdot \vec{y} = x^1 \cdot y^1; \cos\theta = \frac{y^1}{|\vec{y}|}; |\vec{x}| = x^1$$

1. **TODO** Skizze

$$\Rightarrow \vec{x} \cdot \vec{y} = |\vec{x}||\vec{y}| \cos\theta$$

   Dass dies für beliebige Vektoren gilt, wird später klar werden.

1.7.2 Infinisetimaler Abstand

Speziell wird der infinitesimale Abstand wichtig sein:

$$\mathrm{d}\vec{x} = (\mathrm{d}x^1, \mathrm{d}x^2, \mathrm{d}x^3)$$

$\mathrm{d}\vec{x} = (\frac{\mathrm{d}x^1}{\mathrm{d}t}\mathrm{d}t, \frac{\mathrm{d}x^2}{\mathrm{d}t}\mathrm{d}t, \frac{\mathrm{d}x^3}{\mathrm{d}t}\mathrm{d}t) = (v^1\mathrm{d}t, v^2\mathrm{d}t, v^3\mathrm{d}t) = (v^1, v^2, v^3)\mathrm{d}t = \vec{v}\mathrm{d}t$, oder: $\vec{v} = \frac{\mathrm{d}\vec{x}}{\mathrm{d}t}$ ($\mathrm{d}\vec{x}$ analog zu $\mathrm{d}f$ vorher);
$\mathrm{d}\vec{x}^2 = |\mathrm{d}\vec{x}|^2 = |\vec{v}|^2\mathrm{d}t^2$
$|\mathrm{d}x| = |\vec{v}|\mathrm{d}t$.

1.8 Bogenlänge und begleitendes Dreibein

$|d\vec{x}|$ entlang $\vec{x}(t)$ aufaddieren $\rightarrow$ Bogenlänge.

$$s(t) = \int_{t_0}^{t} |\mathrm{d}\vec{x}| = \int_{t_0}^{t} \mathrm{d}t' \left|\frac{\mathrm{d}\vec{x}}{\mathrm{d}t'}\right| = \int_{t_0}^{t} \mathrm{d}t' \sqrt{\dot{\vec{x}}(t')^2} = \int_{t_0}^{t} \sqrt{\vec{v}(t')^2}$$

Infinitesimale Version:

$$\frac{\mathrm{d}s(t)}{\mathrm{d}t} = \left|\frac{\mathrm{d}\vec{x}}{\mathrm{d}t}\right| = |\vec{v}|$$

Man kann (im Prinzip) $s(t) = s$ nach t auflösen.

$$\Rightarrow t = t(s) \Rightarrow \underbrace{\vec{x}(s)}_{\text{Parametrisierung der Trajektorie durch die Weglänge } s} \equiv \vec{x}(t(s))$$

Nützlich, zum Beispiel für die Definition des Tangentenvektors:

$$\vec{T}(s) = \frac{\mathrm{d}\vec{x}(s)}{\mathrm{d}s}$$

Es gilt

$$\vec{T} \parallel \vec{v}; \left|\vec{T}\right| = \left|\frac{\vec{v}\mathrm{d}t}{|\vec{v}|\mathrm{d}t}\right| = 1 \Rightarrow \vec{T} \cdot \vec{T} = 1$$

Ableiten nach s:

$$0 = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}s}(1) = \frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s}(\vec{T} \cdot \vec{T}) = \frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s} \cdot \vec{T} + \vec{T} \cdot \frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s} = 2\vec{T} \cdot \frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s}$$

Nutze

$$\vec{T} \cdot \vec{T} = T^i T^i$$

$\Rightarrow$ Ableitung des Tangentenvektors ist ortogonal zum Tangentenvektor. Krümmungsradius der Bahn:

$$\rho \equiv \frac{1}{\left|\frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s}\right|}$$

Normalenvektor:

$$\vec{N} = \frac{\frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s}}{\left|\frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s}\right|} = \rho\frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s}$$

1.8.1 Beispiel in d=2

$$\vec{x}(t) = R(\cos\omega t, \sin\omega t)$$

$$\vec{v}(t) = R\omega(-\sin(\omega t), \cos\omega t)$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{(R\omega)^2(\sin^2\omega + \cos^2\omega t)} = R\omega$$

$$s(t) = \int_{t_0=0}^{t} \mathrm{d}t'|\vec{v}| = R\omega t;\ t(x) == \frac{s}{R\omega}$$

$$\Rightarrow \vec{x}(s) = R(\cos\frac{s}{R}, \sin\frac{s}{R}), \vec{T} = \frac{\mathrm{d}\vec{x}}{\mathrm{d}s} = (-\sin\frac{s}{R}, \cos\frac{s}{R})$$

$$\frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s} = -\frac{1}{R}(\cos\frac{s}{R}, \sin\frac{s}{R}) \Rightarrow \rho = R;\ \vec{N} = -(\cos\frac{s}{R}, \sin\frac{s}{R})$$

1. **TODO** Skizze

1.9 Vektorprodukt

$$V \times V \mapsto V;\ (\vec{a}, \vec{b}) \mapsto \vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$$

mit

$$c^i = (\vec{a} \times \vec{b})^i \equiv \sum_{i,k=1}^{3} \epsilon^{ijk} a^j b^k = \epsilon^{ijk} a^j b^k$$

dabei:

- $\epsilon^{123} = \epsilon^{231} = \epsilon^{321} = 1$
- $\epsilon^{213} = \epsilon^{132} = \epsilon^{321} = -1$
- sonst 0 ($\$\epsilon^{\mathrm{ijk}} = 0$, falls zwei Indizes gleich)

Alternativ:

- $$|\vec{c}| = |\vec{a}| \left| \vec{b} \right| |\sin \theta|$$
- Richtung von $\vec{c}$ definiert durch $\vec{c} \perp \vec{a} \wedge \vec{c} \perp \vec{c}$
- Vorzeichen von $\vec{c}$ ist so, dass $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ ein "Rechtssystem" bilden

1. **TODO** Skizze

1.10 Binormalenvektor

$$= \vec{T} \times \vec{N}$$

$\vec{T}, \vec{N}, \vec{B}$ heißen "begleitendes Dreibein" und bilden ein Rechtssystem. alle haben Länge 1 $\vec{T}, \vec{N}$ spannen die "Smiegeebene" auf

1.10.1 Zur Information

$$\frac{\mathrm{d}\vec{T}}{\mathrm{d}s} = \frac{1}{\rho}\vec{N};\ \frac{\mathrm{d}\vec{B}}{\mathrm{d}s} = -\frac{1}{\sigma}\vec{B};\ \frac{\mathrm{d}\vec{N}}{\mathrm{d}s} = \frac{1}{\sigma}\vec{B} - \frac{1}{\rho}\vec{T}$$

σ definiert die Torsion.

2 Grundbegriffe der Newtonsche Mechanik

2.1 Newtonsche Axiome

Dynamik: Ursachen der Bewegungsänderung → Kräfte: $\vec{F} = (F^1, F^2, F^3)$

1. Es existierten Inertialsysteme (Koordinatensysteme in denen eine Punktmasse an der keine Kraft wirkt) nicht oder sich geradlinig gleichförmig bewegt: $\ddot{\vec{x}} = 0$
2. In solchen Systemen gilt: $\vec{F} = m\ddot{\vec{x}}$
3. Für Kräfte zwischen zwei Massenpunkten gilt:

$$\vec{F}_1 2 = -\vec{F}_2 1$$

$2.$ definiert die **träge** Masse Die entscheidene physikalische Aussage von $2.$ ist das Auftreten von $\ddot{\vec{x}}$ (nicht etwa $\dot{\vec{x}}$ oder $\dddot{\vec{x}}$) Alternative Diskussionen der obigen Axiomatik:

- zum Beispiel Kapitel 1.2 von Jose/Saletan (mit $2.$ Definition der Kraft)

2.2 Trajektorie

Vorhersagen erfordern: $\vec{F} \to$ Trajektorie. Genauer: Sei $\vec{F}(\vec{x}, t)$ gegeben. Berechne $\vec{x}(t)$!

2.3 Differentialgleichungen

hier nur "gewöhnliche DGL" (nur Ableitungen nach einer Variable) (im Gegensatz zu "partiellen" (Ableitung nach verschiedenen Variabeln))

2.3.1 1. Ordung

Die allgemeine Form einer gewöhlichen Dgl. 1. Ordnung (⇒ nur 1. Ableitung):

$$y'(x) = f(x, y)$$

1. Lösung Funktionn: $y : x \mapsto y(x)$ mit $y'(x) = f(x, y(x))$ (im Allgemeinen wird x aus einem gewissen Intervall kommen: $x \in I \equiv (a, b) \subseteq \mathbb{R}$)

2.3.2 Anfangswertproblem

Gegeben durch:

1. Dgl.: $y' = f(x, y)$
2. Anfangsbedingung $(x_0; y_0) \in \mathbb{R}^2$

Gesucht: Funktion $y(x)$ mit (für $x \in I, x_0 \in I$:

1. $y'(x) = f(x, y(x))$
2. $y(x_0) = y_0$

2.3.3 partielle Ableitung

Wir betrachten ab sofort auch Funktionen mehrerer Variablen: $f : \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}, (x, y) \mapsto f(x, y)$ Partielle Ableitung:

$$\frac{\partial f(x, y)}{\partial y} \equiv \lim_{\Delta y \to 0} \frac{f(x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\Delta y}$$

Rechenregeln: Wie bei normalen Ableitung, nur mit x fest.

1. Beispiel

$$f(x, y, z) \equiv x^2 + yz$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2x$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = z$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = y$$

2.3.4 Existenz und Eindeutigkeit

... viele Theoreme über Existenz und Eindeutigkeit (Peano und Picand / Lindelöf) Insbesondere sind Existenz und Eindeutigkeit gesichert falls:

$$f(x, y) \wedge \frac{\partial f(x, y)}{\partial y}$$

stetig sind.

1. "Begründung" Zeichne an jedem Punkt (x, y) einen Vektor $(1, f(x, y))$ ein.
$$\frac{\mathrm{d}y(x)}{\mathrm{d}x} = y'(x) = f(x, y(x)) = \frac{(x, y(x))}{1}$$
2. Weiteres Argument für die Existenz und Eindeutigkeit TODO(Skizze) Steigung der gesuchten Funktion bei x_0 ist bekannt als $f(x_0, y_0) \Rightarrow$ kann Wert der Funktion bei $x + \Delta x$ abschätzen: $y_0 + \Delta x f(x_0, y_0)$ (für kleine Δx) Kenne Steigung bei $x_0 \Delta x : f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta x f(x_0, y_0)) \Rightarrow$ Schätze Wert der Funktion bei $x_0 + 2\Delta x$ ab. ($\Rightarrow$ perfekt für Numerik)