# 1. Thermodynamik

### 1.1. Zustände

Im folgenden bedeutet Zustand in der Regel: Gleichgewichts-Makrozustand,

- zeitlich unveränderlich, wenn äußere Parameter nicht verändert werden,
- gekennzeichnet durch einige makroskopische Angaben (Energie, Volumen, ...)

Zustandsgrößen: Größen, die in einem Zustand eindeutig festgelegt sind , zum Beispiel Energie, Entropie,

Volumen, ...; nicht: Arbeit, Wärme. Es gibt intensive/ extensive Zustandsgrößen.

Zustandsvariable: Ein Satz von Zustandsgrößen, der ausreicht, um alle anderen Zustandsgrößen eindeutig

festzulegen. Beispiel: Ideales Gas mit Variablen E, V, N; oder alternativ T, V, N; und

so weiter

#### 1.2. Arbeit und Warme

Unterteile Zustandsgrößen in <u>äußere Parameter</u> (<u>Kontrollparameter</u>) (können vom Experimentator willkürlich von außen eingestellt werden, zum Beispiel Volumen, gegebenenfalls Teilchenzahl) und andere, <u>innere Größen</u>, die auch von den inneren Eigenschaften abhängt. Oft genügt neben den äußeren Parametern eine weitere Variable (zum Beispiel Temperatur), um den Zustand festzulegen ("einfaches System").

Energie kann auf zwei Arten geändert werden:

– Arbeit: Veränderung der Kontrollparameter

– Wärme: Energieübertragung ohne Änderung der Kontrollparameter

Arbeit:  $\delta W = f \cdot dX f$  intensiv, X extensiv (für kontrollierte, reversible Arbeit)

Beispiele:

1) Gas: Expansions arbeit  $V \qquad \qquad \bigcup_{\substack{d \mid X \\ -----}} \delta W = -F \, dX = -\frac{F}{A} A \, dx = -p \, dV$  mit Druck  $p = \frac{F}{A}$ , Kraft des Systems auf Wand.  $\delta W > 0$ , wenn dV > 0

- 2) Gummiband: Dehnungsarbeit  $\delta W = F \cdot dI$ , dI: Längenänderung, f>0: Von außen angewandte Kraft Hier:  $\delta W>0$ , wenn dI>0
- 3) Magnetisches System:  $\delta W = \vec{B} \cdot d(\vec{M}V) \vec{B}$ : magnetische Flussdichte,  $\vec{M}V$ : Magnetisierung (hier magnetisches Moment pro Volumen)
- 4) Chemische Arbeit:  $\delta W = \mu \, dN$
- 1. Hauptsatz der Thermodynamik:

Es gibt in jedem System eine extensive Zustandsgröße "innere Energie" (E oder U), die beim abgeschlossenen System erhalten bleibt und sich gemäß | d $E = \delta W + \delta Q$  | verhält.

(Kann als Energieerhaltungssatz beziehungsweise Definition von Wärme aufgefasst werden. Schreibweise

, dE" deutet an, dass E eine Zustandsgröße ist und daher dE ein exaktes Differential ist.)

## Mikroskopische Interpretation

Energie 
$$E = \langle E \rangle = \sum_{j} P_{j} E_{j}$$

$$\rightarrow \qquad dE = \sum_{j} P_{j} dE_{j} + \sum_{j} E_{j} dP_{j}$$

Arbeit: 
$$\sum P_j\,\mathrm{d} E_j$$

Arbeit: 
$$\sum_{j} P_{j} dE_{j}$$
Wärme:  $\sum_{j} E_{j} dP_{j}$ 

$$\sum_{j} P_{j} dE_{j} = \sum_{j} P_{j} \frac{\partial E_{j}}{\partial V} dV = -p dV \text{ mit } -p := \sum_{j} P_{j} \frac{\partial E_{j}}{\partial V}$$

(wenn  $E_i$  nur von V abhängig; gilt zum Beispiel nicht für Arbeit mit Reibungsverlusten, zum Beispiel Rühren)

ightarrow Arbeit  $\stackrel{ riangle}{=}$  Änderung der Energieniveaus  $E_i$ 

ightarrow Wärme  $\stackrel{ riangle}{=}$  Änderung der Besetzungswahrscheinlichkeiten  $P_i$ 

Achtung: Die geänderten  $P_j$ ,  $E_j$  entsprechen hier nicht unbedingt einem Gleichgewichtszustand. Ein solcher muss sich erst einstellen.

#### 1.3. Thermodynamische Prozesse

Prozess = Änderung von Zustandsgrößen

Quasistatischer Prozess: langsam genug, so dass System immer im Gleichgewicht ist; das heißt langsamer

als die Relaxationszeit des Systems

→ Abfolge von Gleichgewichtszuständen

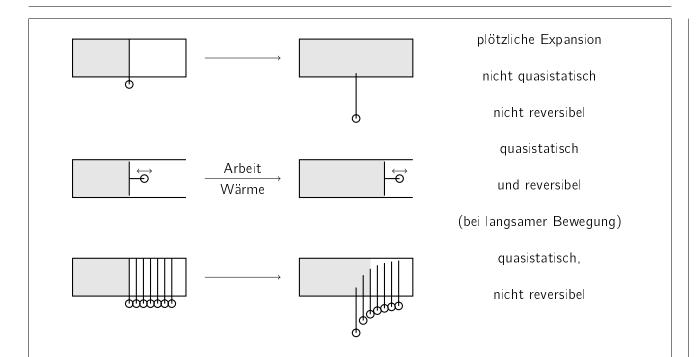
Reversibler Prozess: umkehrbar; genauer (Plancksche Definition): es ist möglich, den Prozess rück-

gängig zu machen und dazu auch alle benutzten Hilfsmittel in den Anfangszu-

stand zu versetzen.

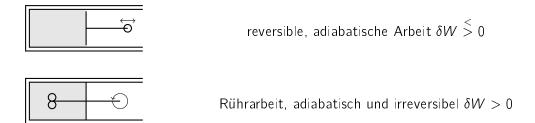
Adiabatischer Prozess: ohne Wärmeaustausch; thermisch isoliertes System

Beispiele:



Adiabatischer Prozess: muss "schnell genug" ablaufen, um Wärmeaustausch zu verhindern.

## Beispiele:



Achtung: In anderen Gebieten, besonders Quantenmechanik, bedeutet "adiabatisch" einen langsamen, reversiblen Prozess, bei dem die Besetzungswahrscheinlichkeiten konstant bleiben.

# 1.4. Temperatur

Empirisch: Systeme in Kontakt (diathermische Wände) können Wärme austauschen.

Thermisches Gleichgewicht: kein Netto-Austausch von Wärme

### Nullter Hauptsatz:

Wenn Systeme A, B im thermischen Gleichgewicht sind, sowie B, C ebenso, dann sind auch A, C im thermischen Gleichgewicht.

- ightarrow Ermöglicht die Definition der Temperatur durch Einteilen der physikalischen Systeme in Äquivalenzklassen von Systemen im thermischen Gleichgewicht ( $\stackrel{\triangle}{=}$  gleiche Temperatur).
- ightarrow Empirische Temperatur
- ightarrow im Einklang mit der statistischen Definition  $T^{-1}:=rac{\partial S}{\partial E}$ .

### 1.5 Differentiale

Betrachte Funktion  $F: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ 

Totales Differential: 
$$df = \sum_{j} \frac{\partial f}{\partial x_{j}} dx_{j} (x = (x_{1}, \dots, x_{n}) \in \mathbb{R}^{n})$$

Anschaulich: Änderung von f bei kleinen Änderungen d $x_j$ .

Saubere Definition: df ist eine lineare Abbildung  $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ , die im Limes  $dx \to 0$  die Abbildung  $f(x_0 + dx) - f(X_0)$  approximiert. Hier sind  $x_0$ ,  $dx \in \mathbb{R}^n$ .

Kurvenintegral:

Verallgemeinerung: Ersetze  $\frac{\partial f}{\partial x_j}$  durch Funktionen  $g_j: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ , die nicht unbedingt partielle Ableitungen einer Funktion sind.  $\to$  im Allgemeinen  $\frac{\partial g_s}{\partial x_k} \neq \frac{\partial g_k}{\partial x_s}$ .

→ Definiere Differentialform ("1-Form", "Pfaffsche Form"):

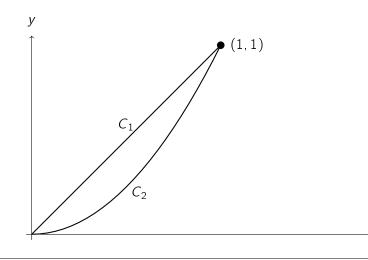
$$\overline{\delta G := \sum_j g_j \, \mathrm{d} x_j} \to \mathsf{Kurvenintegrale} \int\limits_C \delta G = \int\limits_{\tau_1}^{\tau_2} \sum_j g_j \dot{x}_j \, \mathrm{d} \tau.$$

" $\delta G$ " ist nur Schreibweise und impliziert nicht die Existenz einer Funktion G. Wenn jedoch  $\sqrt{rac{\partial g_j}{\partial x_k}}=rac{\partial g_k}{\partial x_j}$ 

 $\forall j,k$ , dann ist  $\delta G$  ein <u>exaktes Differential</u> und wir können schreiben $\delta G=\mathrm{d} G,\ g_j=rac{\partial G}{\partial x_j}$ . (Hier wurde angenommen, dass Definitionsbereich einfach geschlossen ist.) Dann heißt G <u>Potential</u> zu  $\delta G$ . Kurvenintegrale im Allgemeinen wegabhängig.

Beispiel:

$$\delta G = y \, dx + dy$$
,  $g_x = y$ ,  $g_y = 1$ ,  $\frac{\partial g_y}{\partial x} = 0$ ,  $\frac{\partial g_x}{\partial y} = 1$ 



$$C_{1}: \quad \tau \in [0,1] \quad x(\tau) = \tau \quad y(\tau) = \tau \quad \int_{C_{1}} \delta G = \int_{0}^{1} (g_{x}\dot{x} + g_{y}\dot{y}) \, d\tau = \int_{0}^{1} (y \cdot 1 + 1) \, d\tau = \frac{3}{2}$$

C<sub>2</sub>: 
$$\tau \in [0,1]$$
  $x(\tau) = \tau$   $y(\tau) = \tau^2$   $\int_{C_2} \delta G = \int_0^1 (y \cdot 1 + 2\tau) d\tau = \int_0^1 (\tau^2 + 2\tau) d\tau = \frac{4}{3}$ 

Rechenregeln  $(a, b \in \mathbb{R} \text{ konstant})$ : da = 0, d(af + bg) = a df + b dg, d(fg) = g df + f dg

 $\lambda\left(x
ight)$  (überall eq 0) heißt integrierender Faktor von  $\delta G$ , wenn  $\lambda \delta G$  ein exaktes Differential ist. Dann gilt  $\frac{\partial}{\partial x_i}\lambda g_k=rac{\partial}{\partial x_k}\lambda g_j$ .

Beispiel:  $e^x (y dx + x dx) = de^x y$ 

In 3 Dimensionen: 
$$\delta G = \vec{g} \cdot \vec{dx}$$
,  $\vec{g} = \begin{pmatrix} g_1 \\ g_2 \\ g_3 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{dx} = \begin{pmatrix} dx_1 \\ dx_2 \\ dx_3 \end{pmatrix}$ 

Exakt, wenn  $\vec{\nabla} \times \vec{g} = 0$ .

Integrierender Faktor existiert, wenn  $\vec{\nabla} \times \lambda \vec{g} = \lambda \vec{\nabla} \times \vec{g} - \vec{g} \times \vec{\nabla} \lambda = 0$  mit  $\lambda \neq 0$ .  $\rightarrow \vec{g} \cdot \lambda \vec{\nabla} \times \vec{g} = 0$   $\rightarrow \vec{g} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{g} = 0$  (Frobenius-Bedingung)

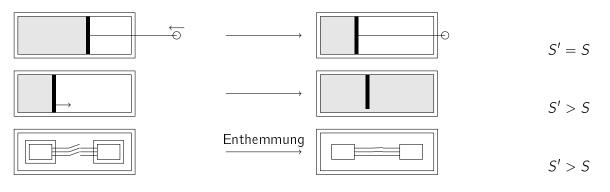
## 1.6. Entropie und 2. Hauptsatz

Empirisch gilt in adiabatisch eingeschlossenen Systemen: Es gibt reversible und irreversible Prozesse.

ightarrow Fasse alle (Gleichgewichts-)Zustände, die durch reversible Prozesse ineinander Überführt werden können, zu einer Äquivalenzklasse zusammen und führe eine Zustandsgröße S ein (empirische Entropie), die für alle Zustände der Äquivalenzklasse denselben Wert hat.

Ordnungsschema: S so gewählt, dass S durch irreversible Prozesse erhöht wird (Konvention).

Bei der Wegnahme von einschränkenden Bedingungen ("Enthemmung") strebt das System dem Zustand höchster Entropie zu (im Einklang mit dem Prinzip der maximalen Entropie der Statistischen Physik).



#### 2. Hauptsatz:

Es gibt eine Extensive Zustandsgröße, Entropie S, die im adiabatisch eingeschlossenen System nicht abnehmen kann:  $\Delta S \geq 0$ ,

Häufig wird angenommen, dass S eine streng monoton wachsende Funktion S(E,X) der Energie und der extensiven Parameter X ist, damit S nach E auflösbar ist: E(S,X). Dies schließt negative Temperaturen aus.

Für quasistatische Prozesse: S kann (wie alle anderen Zustandsgrößen) als Funktion eines Satzes von

Für kontrolliert und reverersibel zugeführte Arbeit gilt:  $\delta W=f\,\mathrm{d} X$ . Zusätzlich adiabatisch ( $\delta Q=0$ )

dann gilt: 
$$dE = \delta W = f dX$$
. Reversibel + adiabatisch:  $dS = 0$ ,  $dE = f dX \rightarrow \frac{1}{T} f dX + \left(\frac{\partial S}{\partial X}\right)_E dX = 0$ 

$$\rightarrow \frac{f}{T} = -\left(\frac{\partial S}{\partial X}\right)_E$$

Alternativ: Definiere f über  $\frac{f}{T} = -\left(\frac{\partial S}{\partial X}\right)_E$  und folgere daraus  $\delta W = f \, dX$ , wenn dS = 0 und  $\delta Q = 0$ .

Für reversible Prozesse mit Wärmeaustausch gilt:  $dE = \delta Q + f dX$ 

$$ightarrow dS = rac{\delta Q}{T}$$
  $(rac{1}{T}$  ist integrierender Faktor.)

Adiabatische Arbeit  $\delta W_{nr}$ , die nicht die Form f dX hat: d $S\geq 0$ , d $E=\delta W_{nr}$ , d $X=0 o \delta W_{nr}\geq 0$ .

Das heißt falls  $\delta W_{nr} \neq 0$ , dann dS>0 (irreversibel) und  $\delta W_{nr}>0$  ( $\sharp$  Perpetuum mobile 2. Art)

Nichtreversibler Prozess mit Wärmeaustausch: d $S > \frac{\delta Q}{T}$ .

$$ightarrow$$
 Formulierung des 2. Hauptsatzes für Prozesse mit Wärme: d $S \geq rac{\delta Q}{T}$ 

Ein allgemeiner Prozess mit konstanter Entropie heißt isentrop.

Beispiel: Gas mit Energie E, Volumen V.

$$\rightarrow dE = T dS - p dV$$
 beziehungsweise  $dS = \frac{dE}{T} + \frac{p}{T} dV$ 

mit Druck 
$$p = T \cdot \left(\frac{\partial S}{\partial V}\right)_E$$

Ideales Gas: 
$$S = \frac{5}{2}Nk_B + Nk_B \ln \left[ \frac{V}{Nh^3} (2\pi mk_B T)^{\frac{3}{2}} \right] = \frac{5}{2}Nk_B + Nk_B \ln \left[ \frac{V}{Nh^3} \left( 2\pi m\frac{2E}{3V} \right)^{\frac{3}{2}} \right]$$

$$\rightarrow \left(\frac{\partial S}{\partial V}\right)_F = \frac{Nk_B}{V} \rightarrow \boxed{pV = Nk_BT} \text{ thermische Zustandsgleichung}$$

Wärmekapazitäten: 
$$C = \frac{\delta Q}{dT} = \frac{T dS}{dT} = T \frac{\partial S}{\partial T}$$

konstantes Volumen: 
$$C_V = T \left( \frac{\partial S}{\partial T} \right)_V = \left( \frac{\partial E}{\partial T} \right)_V$$
; konstanter Druck:  $C_p = T \left( \frac{\partial S}{\partial T} \right)_p \neq \left( \frac{\partial E}{\partial T} \right)_p$ 

Ideales Gas: 
$$C_V = \frac{3}{2}Nk_B$$
;  $C_p = \frac{5}{2}Nk_B$ 

Betrachte im Folgenden System mit extenxiven Variablen V, N ("einkomponentiges Fluidum"). ightarrow S=

S(E, V, N).

Auflösen nach  $E \rightarrow E = E(S, V, N)$ 

Totales Differential: 
$$dE = \frac{\partial E}{\partial S} dS + \frac{\partial E}{\partial V} dV + \frac{\partial E}{\partial N} dN = T dS - p dV + \mu dN da \frac{\partial E}{\partial S} = \frac{1}{\frac{\partial S}{\partial F}} = T; \frac{\partial E}{\partial V} = -p$$

(Druck);  $\frac{\partial E}{\partial N} = \mu$  (chemisches Potential)

Einschub: Rechenregeln für partielle Ableitungen

Betrachte z(x,y), das nach x oder y aufgelöst werden kann.  $\to x(y,z)$ , y(z,x)

1) Bei festgehaltenem 
$$y$$
 ist  $x(y, z)$  die Umkehrfunktion von  $z(x, y)$ .  $\rightarrow \left(\frac{\partial x}{\partial z}\right)_y = \frac{1}{\left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)_y}$ 

$$dz = \left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)_{y} dy + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)_{x} dy$$

$$dx = \left(\frac{\partial x}{\partial y}\right)_{z} dy + \left(\frac{\partial x}{\partial z}\right)_{y} dz$$

$$dz = \left(\frac{\partial x}{\partial y}\right)_{z} dy + \left(\frac{\partial x}{\partial z}\right)_{y} dz$$

$$dz = \left(\frac{\partial x}{\partial x}\right)_{y} dx + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)_{x} dy = 0$$

$$dx = \left(\frac{\partial x}{\partial y}\right)_{z} dy = 0$$

$$\rightarrow \boxed{dE = T dS - \rho dV + \mu dN} \text{ oder } dS = \frac{1}{T} dE + \frac{\rho}{T} dV - \frac{\mu}{T} dN$$