

Numerische Ansätze für physikalische Probleme

Dynamik in der Physik

- ▷ Zusammenhänge werden meist über Formeln ausgedrückt.
- ▷ Ein paar Beispiele:

Kraft
↓
 $f = m \cdot a$

Mass
↓

Beschleunigung
↓
Newton

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(x,t) = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \psi(x,t)$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \rho / \epsilon_0$$

Es handelt sich um sogenannte **Differenzialgleichungen**

Differentialgleichungen (DGL)

- ▷ Es wird die **Änderung einer Größe** mit sich selbst oder anderen Größen in Zusammenhang gebracht.
- ▷ Es gibt verschiedene Arten das aufzuschreiben.

$$f(y) = f(y', y'', \dots)$$

Handwritten diagram illustrating the relationship between temporal and spatial derivatives:

- Top equation: $\dot{y} = \frac{d}{dt} y$
- Bottom equation: $y' = \frac{d}{dx} y$
- Text "zeitliche Ableitung" (temporal derivative) with an arrow pointing to the top equation.
- Text "räumliche Ableitung" (spatial derivative) with an arrow pointing to the bottom equation.

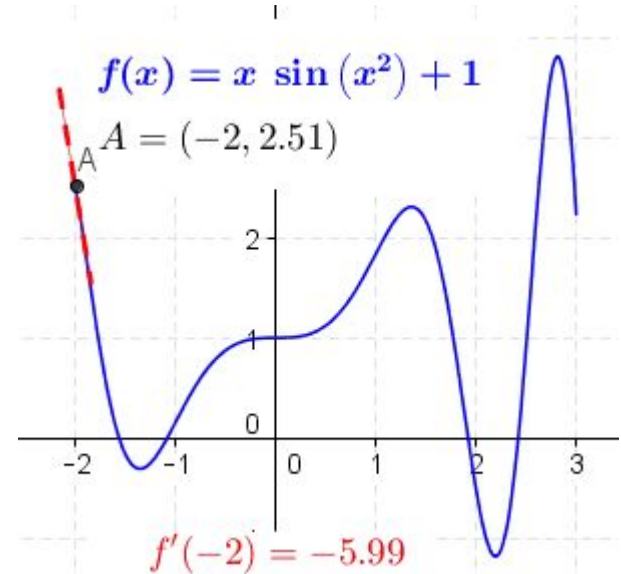
Ableitung?!?!?

- Die **Ableitung** einer Funktion gibt deren **Steigung** (Änderung) an.
- Es gibt diverse Regeln, mit denen man Ableitungen berechnen kann - einige Ableitungen sollte man kennen.

$$\frac{d}{dt} \sin(t) = \cos(t)$$

$$\frac{d}{dx} e^x = e^x$$

$$\frac{d}{dt} \cos(t) = -\sin(t)$$



Die Lösung von DGLs

- ▷ DGLs lassen sich **nicht durch einzelne Zahlenwerte** lösen, wie andere Gleichungen.
- ▷ Lösungen von DGLs sind selbst **Funktionen!**

$$y = \dot{y}$$

$$y = e^t \quad \text{da} \quad \dot{y} = e^t$$

$$y = -\ddot{y}$$

$$y = \sin(t) \quad \dot{y} = \cos(t) \quad \ddot{y} = -\sin(t)$$

Zurück zur Physik: Dynamik einer Feder

Newton $f = ma = m\dot{v} = m\ddot{x}$

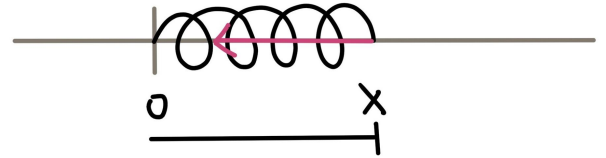
Hook'sches
Gesetz

$$f = -kx$$

Feder-
konstante

Auslenkung

$$F = -kx$$

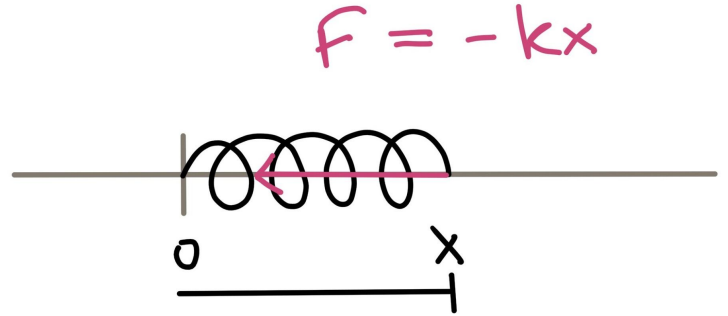


... noch mehr Formeln ...

$$m\ddot{x} = -kx$$

$$\ddot{x} = -\frac{k}{m}x$$

$$x(t) = \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}}x\right)$$

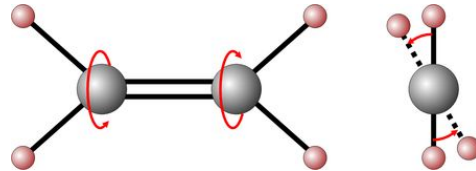


Harmonischer Oszillator

$$\ddot{x} = -\omega^2 x$$

$$x(t) = \cos(\omega t)$$

"Harmonischer
Oszillator"



Step by Step: das Euler-Verfahren

$$m \ddot{x} = -kx$$

$$x_1 = x_0 + v_0 \Delta t$$

$$v_1 = v_0 + a_0 \Delta t$$

$$a_0 = -\frac{k}{m} x_0$$

Zeitschritte Δt

Anfangsbed. $t_0 = 0$

$$m = 1$$

$$k = 1$$

$$x_0 = 1$$

$$v_0 = 0$$

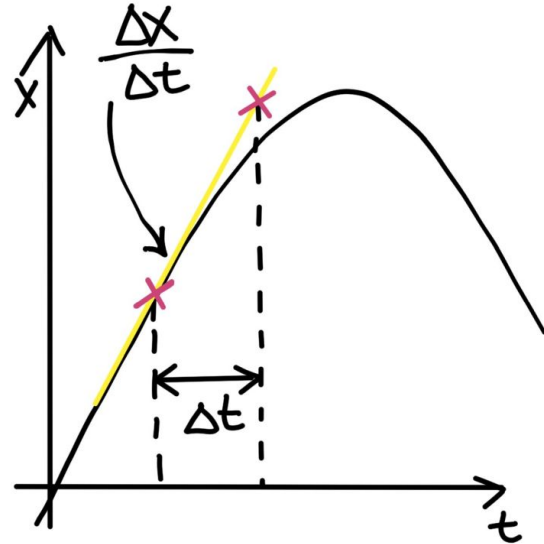
Step by Step: das Euler-Verfahren

$$m \ddot{x} = -kx$$

$$a_t = -\frac{k}{m} x_t$$

$$v_{t+1} = v_t + a_t \cdot \Delta t$$

$$x_{t+1} = x_t + v_t \cdot \Delta t$$



Implementieren ...

```
t_0, x_0, v_0 = 0, 1, 0
m, k = 1, 1
```

```
def acc(x_t, m, k):
    return -k*x_t/m
```

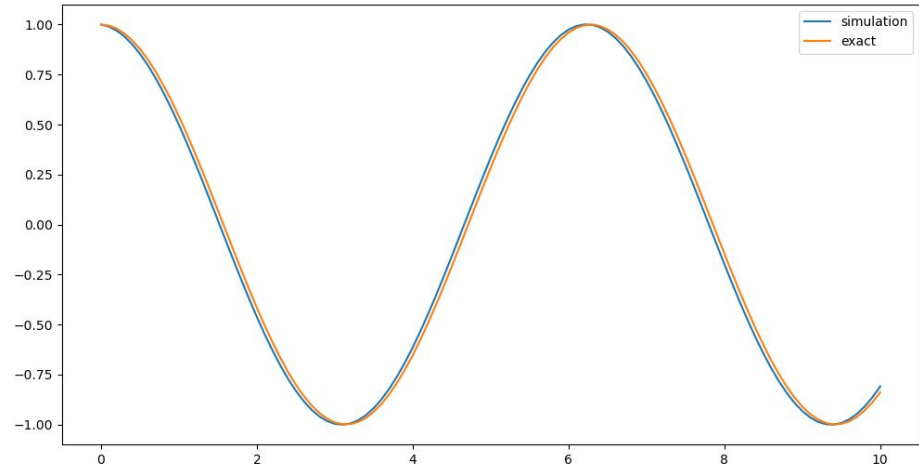
```
def v_step(v_t, a_t, dt):
    return v_t + (a_t*dt)
```

```
def x_step(x_t, v_t, dt):
    return x_t + v_t*dt
```

```
steps = 100
dt = 0.1
```

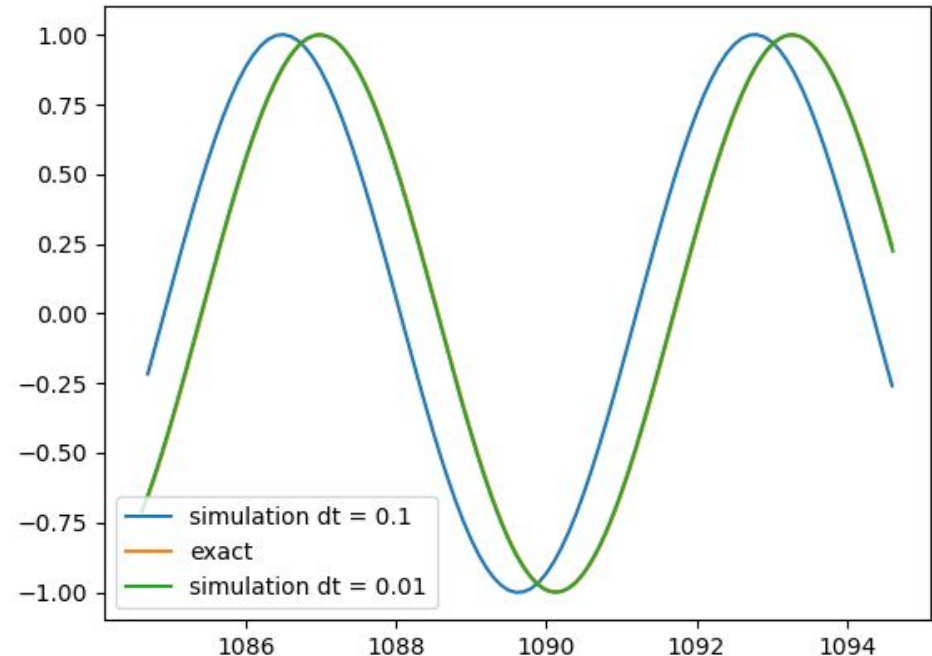
```
t = t_0
x = x_0
v = v_0
a = acc(x, m, k)
```

```
for step in range(steps):
    t = t + dt
    a = acc(x, m, k)
    v = v_step(v, a, dt)
    x = x_step(x, v, dt)
    numeric.append([t, x, v, a])
    exact.append([t, math.cos(t)])
```



Ergebnisse ... wenn man länger wartet

- ▷ Nach etwa 10000 Schritten ist die Abweichung von numerischer und exakter Lösung größer als 0.5
- ▷ Um bessere Ergebnisse zu erzielen kann man die Schrittweite verkleinern, z.B. von 0.1 auf 0.01



Wann man Numerik wirklich braucht

▷ gekoppelte, nichtlineare Systeme

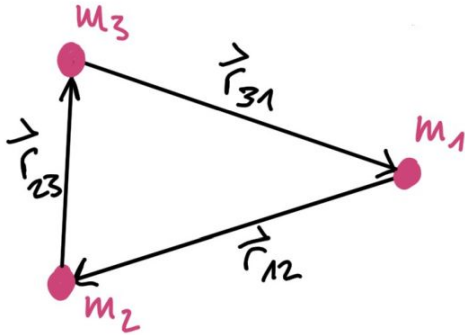
- Die zugehörigen Gleichungen lassen sich nicht mehr analytisch lösen!
- Die Physik der komplexen Systeme wurde erst mit leistungsfähigen Rechnern möglich.

▷ Beispiele

- Doppelpendel
- Planetensysteme (mehr als 2 Körper)
- Wetter



Drei Planeten - das "Dreikörperproblem"



2D: Achtung Vektoren!

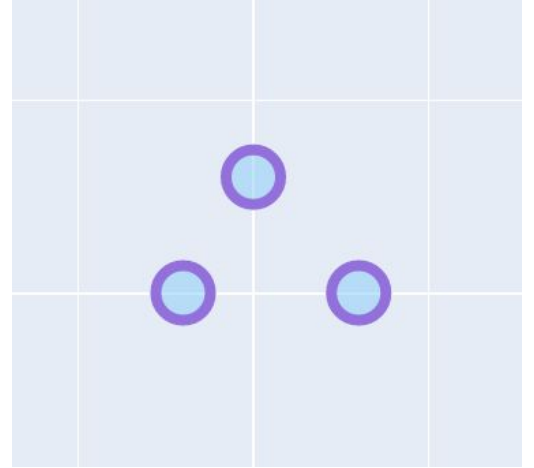
$$\vec{F}_{12} = G \frac{m_1 m_2}{r_{12}^2}$$

$$m_3 \vec{a}_3 = G \left(\frac{m_3 \cdot m_1}{r_{31}^2} \vec{r}_{31} + \frac{m_2 \cdot m_3}{r_{23}^2} \vec{r}_{32} \right)$$

Simulation

```
def gravitational_force(x1, y1, m1, x2, y2, m2):  
    force = -1* m1*m2/((x2-x1)**2 + (y2-y1)**2)  
    norm_factor = 1/((x2-x1)**2 + (y2-y1)**2)**0.5  
    x, y = (x2-x1)*norm_factor, (y2-y1)*norm_factor  
    return force*x, force*y
```

```
def step(self, force_x, force_y, dt):  
    self.vx = self.vx + dt* force_x/self.m  
    self.vy = self.vy + dt* force_y/self.m  
    self.xt = self.x + dt* self.vx  
    self.yt = self.y + dt* self.vy
```



Zusammenfassung

- ▷ Numerische Simulationen sind ein wichtiges Tool in der Physik
- ▷ Jedes numerische Verfahren erzeugt langfristig **Fehler**.
- ▷ Neben dem einfachen Euler-Verfahren gibt es auch etwas geschicktere Algorithmen, die physikalische Gesetze wie Energie- und Impulserhaltung gewährleisten.
- ▷ Bessere Verfahren sind z.B. das **Leap-Frog-Verfahren** und **Runge-Kutta-Verfahren höherer Ordnung** (zu dieser Klasse von Verfahren gehört auch das Euler-Verfahren).