

## 5. Übungsblatt zur Theoretischen Physik (WS 20/21)

Name(n): Joshua Detrois, Leo Knapp, Juan Provencio

Gruppe: F

Punkte: \_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_/\_\_\_\_  $\Sigma$ \_\_\_\_

---

### 5.1 Aufgabe 1

Bemerkung: Die folgenden Taylor-Reihen sind nicht alle in einem unendlichen Intervall konvergent, aber Konvergenzradien sind noch nicht in den Vorlesungen erwähnt worden.

a) Geg.:  $f(x) = \frac{1}{1-x}$

Ges.: Taylor-Entwicklung um  $x_0 = 0$

Mit der Allgemeinen Formel

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n$$

(a) Ableitungen berechnen:

$$\begin{aligned} f'(x) &= -(1-x)^{-2}(-1) \\ &= \frac{1}{(1-x)^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f''(x) &= -2(1-x)^{-3}(-1) \\ &= \frac{2}{(1-x)^3} \end{aligned}$$

$$f'''(x) = \frac{6}{(1-x)^4}$$

...

$$f^{(n)} = \frac{n!}{(1-x)^{n+1}}$$

$$\rightarrow f^n(0) = n!$$

(b) In die allgemeine Formel einsetzen:

$$\begin{aligned}\frac{1}{1-x} &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{n!}{n!} (x)^n \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} x^n\end{aligned}$$

b) Geg.:  $f(x) = \sin x$

Ges.: Taylor-Entwicklung um  $x_0 = \frac{\pi}{2}$

(a) Ableitungen berechnen:

$$f'(x) = \cos x$$

$$f''(x) = -\sin x$$

$$f'''(x) = -\cos x$$

$$f^{(4)}(x) = \sin x$$

...

(b) Ableitungen um die Entwicklungsstelle untersuchen:

$$f^{(0)}\left(\frac{\pi}{2}\right) = \sin \frac{\pi}{2} = 1$$

$$f'\left(\frac{\pi}{2}\right) = \cos \frac{\pi}{2} = 0$$

$$f''\left(\frac{\pi}{2}\right) = -\sin \frac{\pi}{2} = -1$$

$$f'''\left(\frac{\pi}{2}\right) = -\cos \frac{\pi}{2} = 0$$

$$f^{(4)}\left(\frac{\pi}{2}\right) = \sin \frac{\pi}{2} = 1$$

...

$$f^{(n)}\left(\frac{\pi}{2}\right) = (-1)^n$$

(c) In die allgemeine Formel einsetzen:

Nur die geraden n-ten Ableitungen sind ungleich null, also können wir  $2n$  in den entsprechenden Stellen einsetzen

$$\sin x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{(2n)!} \left(x - \frac{\pi}{2}\right)^{2n}$$

c) Geg.:  $f(x) = \arctan x$

Ges.: Taylor-Entwicklung um  $x_0 = 0$

(a) Ableitungen berechnen:

$$f'(x) = \frac{1}{1+x^2}$$

...

(b) Taylor-Reihe aufstellen

Wir wissen, dass

$$\arctan x = \int \frac{1}{1+x^2} dx$$

und aus Teilaufgabe a) wissen wir, dass

$$\frac{1}{1-x} = \sum_{n=0}^{\infty} x^n$$

durch Substitution mit  $z = -x^2$  erhalten wir:

$$\frac{1}{1+x^2} = \frac{1}{1-z}$$

Daraus ergibt sich:

$$\begin{aligned} \arctan x &= \int \frac{1}{1-z} dz = \int \sum_{n=0}^{\infty} z^n \\ &= \int \sum_{n=0}^{\infty} (-x^2)^n \\ &= \int \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n (x^2)^n \\ &= C + \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1} \end{aligned}$$

Um C zu bestimmen setzen wir  $x = 0$

$$\arctan(0) = C$$

$$C = 0$$

Also

$$\arctan x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1}$$

d) Geg.:

- $\sin 0.1 = 0.099833$
- $\sin x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}$

$$\text{Ges.: m für welches } \sin 0.1 \approx \sum_{n=0}^m (-1)^n \frac{0.1^{2n+1}}{(2n+1)!} \pm 10^{-5}$$

Lsg.:

$$\text{Für } m=1: \sin 0.1 \approx 0.1$$

$$\text{Für } m=2: \sin 0.1 \approx 0.099833$$

Also müssen wir die Taylorreihe bis auf den zweiten Glied entwickeln um einen bis auf  $10^{-5}$  genauen Wert bei  $x = 0.1$  zu erhalten

## 5.2 Aufgabe 2

Geg.:

- $m\ddot{x} = F(x)$
- $F(x) = -m\omega^2 x$
- $x(t) = A \sin \omega t + B \cos \omega t$
- $\dot{x}(t) = A\omega \cos \omega t - B\omega \sin \omega t$
- $\ddot{x}(t) = -A\omega^2 \sin \omega t - B\omega^2 \cos \omega t$

Ges.:  $E_{ges}$

Lsg.:

$$\begin{aligned} E_{ges} &= E_{kin} + E_{pot} \\ &= \frac{m\dot{x}(t)^2}{2} + \frac{kx(t)^2}{2} \end{aligned}$$

Am Umkehrpunkt einer Schwingung gilt  $\dot{x} = 0$  und  $x = x_{max}$ , somit ist die Gesamtenergie nur die vorhandene Potentialenergie

Mit  $\hat{x} = x_{max}$  und

$\hat{x} = \dot{x}_{max}$  für die Ruhelage.

Es gilt:

$$E_{ges} = \frac{m\hat{v}^2}{2} = \frac{m\omega^2\hat{x}^2}{2}$$

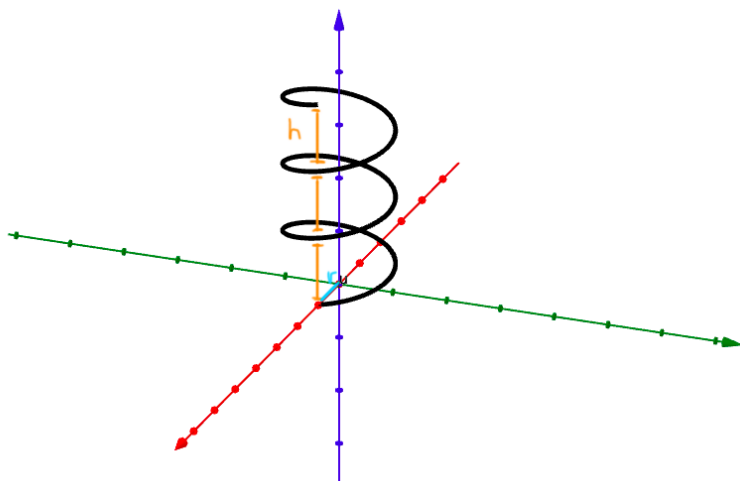
also

$$k = m\omega^2$$

Zu jedem Zeitpunkt gilt:

$$\begin{aligned} E_{ges} &= \frac{m\dot{x}(t)^2}{2} + \frac{kx(t)^2}{2} \\ &= \frac{m}{2}(A\omega \cos \omega t - B\omega \sin \omega t)^2 + \frac{k}{2}(A \sin \omega t + B \cos \omega t)^2 \\ &= \frac{m}{2}(A^2\omega^2 \cos^2 \omega t + B^2\omega^2 \sin^2 \omega t) + \frac{m\omega^2}{2}(A^2 \sin^2 \omega t + B^2 \cos^2 \omega t) \\ &= \frac{m}{2}A^2\omega^2 \cos^2 \omega t + \frac{m}{2}B^2\omega^2 \sin^2 \omega t + \frac{m\omega^2}{2}A^2 \sin^2 \omega t + \frac{m\omega^2}{2}B^2 \cos^2 \omega t \\ &= \frac{m\omega^2 A^2}{2}(\cos^2 \omega t + \sin^2 \omega t) + \frac{m\omega^2 B^2}{2}(\sin^2 \omega t + \cos^2 \omega t) \\ &= \frac{m\omega^2 A^2}{2} + \frac{m\omega^2 B^2}{2} \\ &= \text{const} \end{aligned}$$

### 5.3 Aufgabe 3



Geg.:

- $v_0 = 0$
- Energierhaltungssatz:

$$E_{kin} = \frac{m\dot{x}^2(t)}{2}$$

$$E_{pot} = mg\vec{e}_z$$

$$E_{ges} = E_{kin} + E_{pot} = \text{const}$$

- $\varphi = \varphi(t)$

Ges.:  $\vec{x}(t)$

Lsg.: Parametrisierung von  $\vec{x}(\varphi)$

$$\vec{x}(\varphi) = \begin{pmatrix} r \cos \varphi \\ r \sin \varphi \\ a\varphi \end{pmatrix}$$

Dabei hängen unser Parameter  $a$  und die Höhe  $h$  einer Umdrehung wie folgt zusammen:

$$h = 2\pi a$$

Laut des Energieerhaltungssatzes gilt:

$$E_{ges} = \frac{m\dot{\vec{x}}^2}{2} + mgz$$

Bestimme  $\dot{\vec{x}}(\varphi)$ :

$$\dot{\vec{x}}(\varphi) = \begin{pmatrix} -r\dot{\varphi} \sin \varphi \\ r\dot{\varphi} \cos \varphi \\ a\dot{\varphi} \end{pmatrix}$$

Also:

$$E_{ges} = \frac{m\dot{\vec{x}} \cdot \dot{\vec{x}}}{2} + mgz \tag{1}$$

$$= \frac{m}{2}(r^2\dot{\varphi}^2 \sin^2 \varphi + r^2\dot{\varphi}^2 \cos^2 \varphi + a^2\dot{\varphi}^2) + mgz \tag{2}$$

$$= \frac{m}{2}[r^2\dot{\varphi}^2(\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) + a^2\dot{\varphi}^2] + mgz \tag{3}$$

$$= \frac{m}{2}(r^2\dot{\varphi}^2 + a^2\dot{\varphi}^2) + mgz \tag{4}$$

Mit der Substitution  $z = a\varphi$  und entsprechend  $\dot{z} = a\dot{\varphi}$  können wir die Gleichung umformulieren:

$$E_{ges} = \frac{m}{2} \left( r^2 \cdot \frac{a^2}{a^2} \dot{\varphi}^2 + a^2 \dot{\varphi}^2 \right) + mgz \tag{5}$$

$$= \frac{m}{2} \left( \left( \frac{r}{a} \right)^2 a^2 \dot{\varphi}^2 + a^2 \dot{\varphi}^2 \right) + mgz \tag{6}$$

$$= \frac{m}{2} \left( \left( \frac{r}{a} \right)^2 \dot{z}^2 + \dot{z}^2 \right) + mgz \tag{7}$$

Nun wenden wir den Energieerhaltungssatz an:

$$\frac{dE}{dt} = 0 = \frac{m}{2} \left(\frac{r}{a}\right)^2 (\ddot{z}\dot{z} + \dot{z}\ddot{z}) + \frac{m}{2}(\ddot{z}\dot{z} + \dot{z}\ddot{z}) + mg\dot{z} \quad (8)$$

$$= \frac{m}{2} \left(\frac{r}{a}\right)^2 (2\dot{z}\ddot{z}) + \frac{m}{2}(2\dot{z}\ddot{z}) + mg\dot{z} \quad (9)$$

$$= m \left(\frac{r}{a}\right)^2 (\dot{z}\ddot{z}) + m(\dot{z}\ddot{z}) + mg\dot{z} \quad (10)$$

Wir können die gemeinsamen Vorfaktoren wegekürzen und erhalten somit eine Differentialgleichung 2. Grades:

$$0 = \ddot{z} \left[ \left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1 \right] + g \quad (11)$$

$$\rightarrow \ddot{z} = \frac{-g}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} \quad (12)$$

Integrieren wir zweimal nach  $t$  und erhalten:

$$\dot{z} = \int \frac{-g}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} dt \quad (13)$$

$$= \frac{-gt}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + C_1 \quad (14)$$

$$z = \int \left[ \frac{-gt}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + C_1 \right] dt \quad (15)$$

$$= \frac{-1}{2} \frac{gt^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + C_1 t + C_2 \quad (16)$$

Die Anfangsbedingungen  $v_0 = 0$  müssen noch erfüllt werden, also

$$\dot{z}(0) = 0 = \frac{-g0}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + C_1 \quad (17)$$

$$= 0 + C_1 \quad (18)$$

$$= C_1 \quad (19)$$

Und zum Zeitpunkt  $t = 0$  befinden wir uns ganz oben auf der Rutschbahn, also

$$z(0) = 3h = 6\pi a = \frac{-1}{2} \frac{g0^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + C_1 0 + C_2 \quad (20)$$

$$= 0 + 0 + C_2 \quad (21)$$

$$= C_2 \quad (22)$$

Die Gleichung für  $z(t)$  sieht dann wie folgt aus:

$$z(t) = \frac{-1}{2} \frac{gt^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + 6\pi a$$

Nun müssen wir die Bahnkurve  $\vec{x}(t)$  noch in Abhängigkeit der Zeit definieren und wir wissen, dass

$$z(t) = a\varphi(t)$$

und daraus

$$\varphi(t) = \frac{z(t)}{a}$$

Setzen wir dies in unsere ursprüngliche Trajektorie ein und wir erhalten

$$\vec{x}(t) = \begin{pmatrix} r \cos \frac{z(t)}{a} \\ r \sin \frac{z(t)}{a} \\ z(t) \end{pmatrix} \quad (23)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{-1}{2} \frac{gt^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + 6\pi a \\ r \cos \frac{\frac{-1}{2} \frac{gt^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + 6\pi a}{a} \\ r \sin \frac{\frac{-1}{2} \frac{gt^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + 6\pi a}{a} \end{pmatrix} \quad (24)$$

$$= \begin{pmatrix} r \cos \frac{-1}{2} \frac{agt^2}{r^2 + a^2} + 6\pi \\ r \sin \frac{-1}{2} \frac{agt^2}{r^2 + a^2} + 6\pi \\ z(t) \end{pmatrix} \quad (25)$$

$$= \begin{pmatrix} r \cos \frac{-agt^2}{2(r^2 + a^2)} \\ r \sin \frac{-agt^2}{2(r^2 + a^2)} \\ \frac{-1}{2} \frac{gt^2}{\left(\frac{r}{a}\right)^2 + 1} + 6\pi a \end{pmatrix} \quad (26)$$

## 5.4 Aufgabe 4

Geg.:

$$\bullet \vec{F}(\vec{x}) = \begin{pmatrix} 2x^2 - 3y \\ 4yz \\ 3x^2z \end{pmatrix}$$



- Quadrat mit den Eckenpunkten an

$$A = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Lsg.: Kurvenintegral:

Strecke AB:

$$\begin{aligned} W_{AB} &= \int_0^1 2x^2 - 3y dx \text{ mit } y = 0 \\ &= \int_0^1 2x^2 dx \\ &= \frac{2}{3} x^3 \Big|_0^1 \\ &= \frac{2}{3} \end{aligned}$$

Strecke BC:

$$\begin{aligned} W_{BC} &= \int_0^1 4yz dy \\ &= 2y^2 z \Big|_0^1 \\ &= 2z \end{aligned}$$

Strecke CD:

$$\begin{aligned} W_{CD} &= \int_1^0 2x^2 - 3y dx \text{ mit } y = 1 \\ &= \int_1^0 2x^2 - 3 dx \\ &= \frac{2}{3} x^3 - 3x \Big|_1^0 \\ &= -\frac{2}{3} + 3 \end{aligned}$$

Strecke DA:

$$\begin{aligned} W_{DA} &= \int_1^0 4yz dy \\ &= 2y^2 z \Big|_1^0 \\ &= -2z \end{aligned}$$

Gesamtarbeit:

$$\begin{aligned}
W_{ges} &= W_{AB} + W_{BC} + W_{CD} + W_{DA} \\
&= \frac{2}{3} + 2z - \frac{2}{3} + 3 - 2z \\
&= 3
\end{aligned}$$

Flächenintegral:

$$\begin{aligned}
\operatorname{rot} \vec{F} &= \vec{\nabla} \times \vec{F} \\
&= \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 2x^2 - 3y \\ 4yz \\ 3x^2z \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} 0 - 4y \\ 0 - 6xz \\ 0 + 3 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\int_0^1 \int_0^1 [\operatorname{rot} \vec{F}] dx dy &= \int_0^1 \int_0^1 3 dx dy \\
&= \int_0^1 3 dy \\
&= 3
\end{aligned}$$

Und  $3 = 3$ , also kann man an diesem Beispiel die beiden Ansätze des Satzes von Stokes zeigen.