

Feldern im elektromagnetischen Feld

Masse  $m$ , Ladung  $q$ , elektr. Feld  $\underline{E}(r,t)$  und magnet. Feld  $\underline{B}(r,t)$ ,  $e$  Ladung

Newton:  $m \ddot{\underline{q}} = \underline{F}^{\text{Lorentz}} = e \underline{E} + \frac{e}{c} (\dot{\underline{q}} \times \underline{B})$  (CGS-System)

$\underline{q} = \underline{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  Geschw.

Welche Lagrangefunktion führt auf diese BWG?

Problem: Lorentzkraft ist ja nicht konservativ!

Konservativ Grenzfall:

$\underline{B} = 0$  (gibt!)  $\Rightarrow L = T - V = \frac{m}{2} \dot{\underline{q}}^2 - \underbrace{e \phi(\underline{q}, t)}_{\text{Energie des Teilchens im Potential } \phi(\underline{q}, t)}$

$\underline{E} = -\nabla \phi(\underline{q}, t)$   
skalares Potential (elektrostatisches)

$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\mu} - \frac{\partial L}{\partial q_\mu} \Rightarrow m \ddot{q}_\mu = e (-\nabla \phi)_\mu = e (\underline{E})_\mu$

Allgemeiner Fall:

$\underline{B}(\underline{q}, t) \neq 0$ , aber  $\nabla \cdot \underline{B} = 0$  es gibt keine magnetische Quellen!!  
(Maxwell) (Mangole!!)

$\Rightarrow \underline{B} = \nabla \times \underline{A}(\underline{r}, t)$   
Vektorpotential

Dann folgt für das elektr. Feld:  $\underline{E}(\underline{r}, t) = -\nabla \phi(\underline{r}, t) - \frac{1}{c} \frac{\partial \underline{A}}{\partial t}$   
(hier ohne Beweis  $\rightarrow$  siehe VL Elektrodynamik)

Ansatz für die Lagrangefunktion:

$L = T - \underbrace{\left( e \phi(\underline{q}, t) - \frac{e}{c} \dot{\underline{q}} \cdot \underline{A}(\underline{q}, t) \right)}_{\text{verallgemeinertes Potential } \tilde{V}}$   
 $\left( \frac{m}{2} \dot{\underline{q}}^2 \right)$

Test:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_k} = -e \frac{\partial \phi}{\partial q_k} + \frac{e}{c} \frac{\partial}{\partial q_k} (\dot{\mathbf{q}} \cdot \mathbf{A}(\mathbf{q}, t)) \quad (q_k = x, y, z)$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} = \frac{d}{dt} (m \dot{q}_k) + \frac{d}{dt} \left( \frac{e}{c} \frac{\partial}{\partial \dot{q}_k} \sum_{l=1}^3 \dot{q}_l A_l \right)$$

$$\underbrace{\sum_{l=1}^3 \frac{\partial \dot{q}_l}{\partial \dot{q}_k} A_l}_{d_{lk}} = A_k$$

$$= m \ddot{q}_k + \frac{e}{c} \frac{d}{dt} A_k(\mathbf{q}, t) = m \ddot{q}_k + \frac{e}{c} \left( \underbrace{\sum_{l=1}^3 \left( \frac{\partial A_k}{\partial q_l} \dot{q}_l \right)}_{(\dot{\mathbf{q}} \cdot \nabla) A_k} + \frac{\partial A_k}{\partial t} \right)$$

$$\dot{q}_x \frac{\partial A_k}{\partial x} + \dot{q}_y \frac{\partial A_k}{\partial y} + \dot{q}_z \frac{\partial A_k}{\partial z}$$

Variieren:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_k} = 0$$

nicht-variatives Charakter des Problems  
steht im Ansatz für  $\mathcal{L}$ !

$$\Leftrightarrow m \ddot{q}_k = -\frac{e}{c} \frac{\partial A_k}{\partial t} - e \frac{\partial \phi}{\partial q_k} + \frac{e}{c} \frac{\partial}{\partial q_k} (\dot{\mathbf{q}} \cdot \mathbf{A}(\mathbf{q}, t)) - \frac{e}{c} (\dot{\mathbf{q}} \cdot \nabla) A_k(\mathbf{q}, t)$$

$$\text{benutze: } \underline{\mathbf{E}} = -\nabla \phi(\mathbf{q}, t) - \frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{A}}{\partial t}$$

$$m \ddot{q}_k = e \left( \underline{\mathbf{E}}(\mathbf{q}, t) \right)_k + \frac{e}{c} \left( \frac{\partial}{\partial q_k} (\dot{\mathbf{q}} \cdot \mathbf{A}(\mathbf{q}, t)) - (\dot{\mathbf{q}} \cdot \nabla) A_k(\mathbf{q}, t) \right) \quad \textcircled{*}$$

$$\begin{aligned} & \left( \dot{\mathbf{q}} \times (\nabla \times \underline{A}) \right)_k \\ &= \left( \dot{\mathbf{q}} \times \underline{B}(\mathbf{q}, t) \right)_k \end{aligned}$$

dem  $\left( \dot{\mathbf{q}} \times (\nabla \times \underline{A}) \right)_k = \left( \nabla (\dot{\mathbf{q}} \cdot \underline{A}) - \underline{A} (\dot{\mathbf{q}} \cdot \nabla) \right)_k = \left( \nabla (\dot{\mathbf{q}} \cdot \underline{A}) - (\dot{\mathbf{q}} \cdot \nabla) \underline{A} \right)_k$

$$\underline{a} \times (\underline{b} \times \underline{c}) = \underline{b} (\underline{a} \cdot \underline{c}) - \underline{c} (\underline{a} \cdot \underline{b})$$

Wir finden also

$$m \ddot{q}_k = e E_k(\mathbf{q}, t) + \frac{e}{c} \left( \dot{\mathbf{q}} \times \underline{B}(\mathbf{q}, t) \right)_k$$

das ist genau die entsprechende Newton'sche Bewegung!

Unser Ansatz  $L = T - e \left( \phi(\mathbf{q}, t) - \frac{1}{c} \dot{\mathbf{q}} \cdot \underline{A}(\mathbf{q}, t) \right)$

war also erfolgreich!

Bemerkungen:

- Unsere Konstruktion einer Lagrange-funktion im elektromagnet. Feld mag widersprüchlich erscheinen, denn  $\underline{A}$  (vekt.) ist ja nicht konservativ

allgemein gilt für nicht-konservative Systeme mit holonomem Zwangsbedingungen:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_k} - \frac{\partial T}{\partial q_k} = Q_k \leftarrow \text{generalisierte Kraft}$$

Eine verallgemeinerte Lagrange-funktion  $L = T - \tilde{V} \leftarrow \text{generalisiertes Potential}$

läßt sich dann formulieren, wenn

$$Q_k = \frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{V}}{\partial \dot{q}_k} - \frac{\partial \tilde{V}}{\partial q_k}$$

(durch Einsetzen kommt man dann auf  $\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_k} - \frac{\partial L}{\partial q_k} = 0$ )

speziell Lorentzkraft:

$$\vec{V} = e \left( \phi - \frac{1}{c} \dot{\vec{q}} \cdot \vec{A}(\vec{q}, t) \right)$$

Für Reibungskraft gibt es kein entsprechendes  $\vec{V}$ !

• Zusammenhang mit dem Thema Eichtransformationen

Elektrodynamik:

Die Transformieren

$$\underbrace{\vec{A}(\vec{q}, t)}_{\text{Vektorpotential}} \rightarrow \vec{A}'(\vec{q}, t) = \vec{A}(\vec{q}, t) + \nabla \chi(\vec{q}, t)$$

skalare Fkt.  
(Gradient)

$$\text{lässt } \vec{B} = \nabla \times \vec{A}(\vec{q}, t) \text{ invariant!}$$

(denn  $\text{rot grad } \chi = 0$ )

$$\text{analog: } \underbrace{\phi(\vec{q}, t)}_{\text{skalares Potential}} \rightarrow \phi'(\vec{q}, t) = \phi(\vec{q}, t) - \frac{1}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t}(\vec{q}, t)$$

$$\text{lässt } \vec{E} = -\nabla \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \text{ invariant!}$$

⇒ Maxwellgleichung bleiben unverändert!

Betrachte nun entsprechende Transformation der Lagrangefunktion

$$\mathcal{L} \rightarrow \mathcal{L}' = T - e \left( \phi' - \frac{1}{c} \dot{\vec{q}} \cdot \vec{A}' \right)$$

transformiert verallgemeinert Potentiale

$$= T - e \left( \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t} - \frac{1}{c} \dot{\vec{q}} \cdot \vec{A} - \frac{1}{c} \dot{\vec{q}} \cdot \nabla \chi \right)$$

Transformationsformel für  $\phi', A'$

$$= T - e \left( \phi - \frac{1}{c} \dot{\vec{q}} \cdot \vec{A} \right) + \frac{e}{c} \left( \frac{\partial \chi}{\partial t} + \dot{\vec{q}} \cdot \nabla \chi \right)$$

$$= T - e \left( \phi - \frac{1}{c} \dot{\vec{q}} \cdot \vec{A} \right) + \frac{e}{c} \left( \sum_{k=1}^3 \frac{\partial \chi}{\partial q_k} \dot{q}_k + \frac{\partial \chi}{\partial t} \right)$$

$$= \underbrace{T - e(\phi - \frac{1}{c} \dot{q} \cdot A)}_{\substack{\vec{v}, \text{ nicht-} \\ \text{transformiert}}} + \frac{d}{dt} \left( \frac{e}{c} \chi(q, t) \right)$$

$L$

$$\Rightarrow L' = L + \frac{d}{dt} \left( \frac{e}{c} \chi(q, t) \right)$$

hat genau die Form, die zu Beginn des Kapitels als zulässige Eichtransformation von  $L$  vorgestellt wurde!

$$(L' = L + \frac{d}{dt} M(q_1, \dots, q_f, t))$$

lässt die Lagrange-Gleichung invariant!

Die Eichtransformationen der Elektrodynamik führen auf eine Umänderung der Lagrange-Funktion, die die B.W.G. invariant lassen  
 $\rightarrow$  „Physik bleibt erhalten“!

- Als weitere wichtige Invarianz der Lagrange-Gleichungen betrachten wir Transformation der generalisierten Koordinaten!

„Forminvarianz“

$$\text{Sei } Q_i = Q_i(q_1, \dots, q_f, t)$$

$$q_H = q_H(Q_1, \dots, Q_f, t)$$

umkehrbar eindeutiger Zusammenhang

$$\text{Und } \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_H} - \frac{\partial L}{\partial q_H} = 0.$$

Dann sind die  $Q_1, \dots, Q_f$  Lösungen der Lagrange-Gleichung zur transformierten Lagrange-Funktion

$$\tilde{L} = L(\{q_i(Q_i, t), t\}, \{\dot{q}_i(Q_i, t), t\})$$

drücke also die ~~aktuelle~~ Lagrange-Funktion  $L(\{q_i, \dot{q}_i, t\})$  durch die neuen Koordinaten aus

Dann gilt -

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \tilde{L}}{\partial \dot{Q}_i} - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial Q_i} = 0$$

Das heißt, die Wahl der generalisierten Koordinate ist willkürlich, nur ihre Anzahl  $f$  liegt fest!



„Trennbarkeit“

hier ohne Beweis (gute Übung!)

## II.11. Symmetrien und Erhaltung

Ziel:

Zeige mit Hilfe des Lagrange-Formalismus, dass bestimmte Symmetrien eines <sup>(mechanischen)</sup> physikalischen Systems ( $\hat{=}$  Invarianzen gegenüber bestimmte Transformationen)

Zur Erhaltung entsprechender physikalischer Größen  $I$  führen (d.h.  $\frac{dI}{dt} = 0$ )

$I$  ist dann eine „Konstante der Bewegung“

Die Zusammenhänge sind Inhalt des Theorems von Emmy Noether (1918)  
„Noether-Theorem“

Betrachte im folgenden konservativen Systeme mit holonomem Zwangsbedingungen

### II.11.1. Zeittranslations-Symmetrie

$\hat{=}$  Physikalische Eigenschaften des Systems hängen nicht vom Zeitpunkt der Messung ab

Wann ist das erfüllt?

c) skleronome (d.h. nicht explizit zeitabhängige) Zwangsbedingungen

d.h. Transformationsformel

$$\underline{r}_i = \underline{r}_i(q_1, \dots, q_f) \quad , \quad \text{d.h.} \quad \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial t} = 0$$

$$\text{und} \quad \dot{\underline{r}}_i = \sum_k \frac{\partial \underline{r}_i}{\partial q_k} \dot{q}_k$$

$$(f) \quad \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial t} = 0 \quad , \quad \text{also} \quad \mathcal{L}(q_1, \dots, q_f, \dot{q}_1, \dots, \dot{q}_f) \quad \text{aber keine Zeitabhängigkeit!!}$$

Das impliziert, dass  $V$  nicht explizit zeitabhängig ist!  
Potential

Folgerungen:

Betrachte das totale zeitliche Differential von  $\mathcal{L}$

$$\frac{d\mathcal{L}}{dt} = \sum_{k=1}^f \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_k} \dot{q}_k + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} \ddot{q}_k \right) \quad \text{kein } \frac{d\mathcal{L}}{dt} \text{-Term! wegen ii)}$$

$$= \sum_{k=1}^f \left( \underbrace{\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k}}_{\text{benutze Lagrange-BW 2}} \dot{q}_k + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} \ddot{q}_k \right) = \sum_{k=1}^f \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} \dot{q}_k \right) \quad \text{(inverse Produktregel)}$$

$$\Leftrightarrow \frac{d}{dt} \mathcal{L} - \sum_{k=1}^f \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} \dot{q}_k \right) = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{d}{dt} \left( \mathcal{L} - \sum_{k=1}^f \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} \dot{q}_k \right) = 0 \quad (*)$$

Erhaltungsgröße!

Interpretation:

Beachte  $L = T - V$  und  $\frac{\partial V}{\partial \dot{q}_k} = 0$  für konservierte Systeme

und  $T = \frac{1}{2} \sum_{em} \underbrace{\sum_{i=1}^N m_i \left( \frac{\partial v_i}{\partial \dot{q}_e} \right) \cdot \left( \frac{\partial v_i}{\partial \dot{q}_m} \right)}_{T_{em}} \dot{q}_e \dot{q}_m$  für skalarerame Systeme

Kinet. Energie

$$\Rightarrow T = \frac{1}{2} \sum_{em} T_{em} \dot{q}_e \dot{q}_m$$

Damit  $\sum_{k=1}^f \dot{q}_k \frac{\partial}{\partial \dot{q}_k} (\text{in } \textcircled{*})$  ergibt.

$$\begin{aligned} \sum_{k=1}^f \dot{q}_k \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_k} &= \sum_k \dot{q}_k \left( \underbrace{\frac{1}{2} \sum_{em} T_{em} d_{ek} \dot{q}_m}_{\sum_m T_{km} \dot{q}_m} + \frac{1}{2} \sum_{em} T_{em} \dot{q}_e d_{mk} \right) \\ &= \sum_k \dot{q}_k \sum_m T_{km} \dot{q}_m \\ &= \sum_{km} T_{km} \dot{q}_k \dot{q}_m = 2T \end{aligned}$$

(beide Summen  
sind gleich!)

Die Erdrungsgröße

$$\begin{aligned} L - \sum_{k=1}^f \dot{q}_k \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_k} &= L - 2T = T - V - 2T \\ &= -(T + V) = -E \end{aligned}$$

$\textcircled{*}$  impliziert also, dass  $\frac{dE}{dt} = 0$ , also Erhaltung der Gesamtenergie

Bemerkungen:

• Die Größen  $\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_k} =: p_k$  heißen „generalisierte Impulse“

z.B. „horiz.“ Teilchen ohne und ohne Zwangsbed.  $q \hat{=} x$ ,  $\dot{q} \hat{=} v$

$$L = T - V$$

$$= \frac{m}{2} \dot{q}^2 = \frac{m}{2} (\dot{q}_x^2 + \dot{q}_y^2 + \dot{q}_z^2)$$



$$\Rightarrow p_k = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} = m \dot{q}_k \quad \Leftrightarrow \quad \underline{f = m \underline{v}} \quad \text{, normaler Impuls'}$$

• Die Funktion

$$H := \sum_{k=1}^f \dot{q}_k \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_k} - \mathcal{L} = \sum_{k=1}^f \dot{q}_k p_k - \mathcal{L}$$

heißt „Hamilton-Funktion“

Für holonome, skleronome Systeme <sup>Konservative</sup> ist  $H = T + V = E$  und  $E$  ist <sup>Erhaltungsgröße!</sup>  
 (Eine Zeitabh. im Poincaré)  $\uparrow$  <sup>Gravitations</sup>