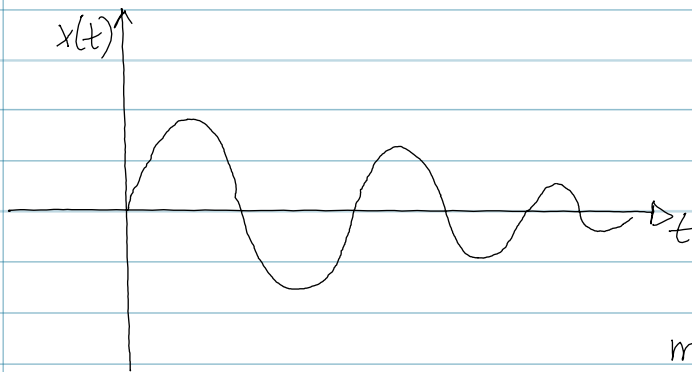


## Reale Feder (nichtkonservatives System)



$$F = -R\dot{x} \quad \text{Dämpfung}$$

$$R = \text{Dämpfungs koef.}$$

$$m\ddot{x}(t) = -kx(t) - R\dot{x}(t)$$

$$E_{\text{ges}} = T + V + Q$$

---

## Vorlesung 18.10.2013

### 1.4 Allg. Koordinaten

vollst. Beschr. System  $N$  Teilchen

zum Zeitpunkt  $t_0$  in ~~karts~~ kartesischen Koordinaten

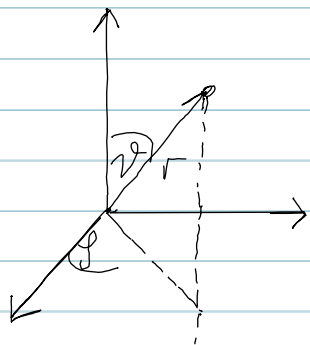
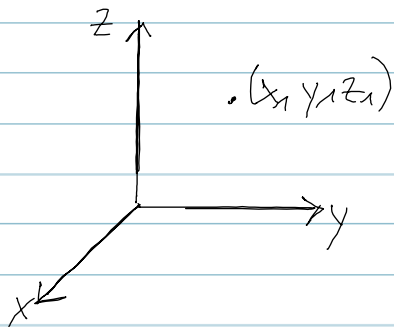
$3N$  Ortskoordinaten  $(x_1, y_1, z_1, \dots, x_N, y_N, z_N)$

$3N$  Geschwindigkeiten  $(\dot{x}_1, \dot{y}_1, \dot{z}_1, \dots, \dot{x}_N, \dot{y}_N, \dot{z}_N)$

$6N$  Angaben }  
+ } System zum Zeitpunkt „ $t$ “  
Bewegungsgl. }

$3N$  allg. Koord. :  $(q_1, q_2, q_3, \dots, q_{3N})$

↑  
nicht unbedingt von der Dimension „Länge“



$\varphi$  = Polarkwinkel  
 $\psi$  = Azimutwinkel

3N allg. Geschwindigkeiten ( $\dot{q}_{11}, \dot{q}_{12}, \dot{q}_{13}, \dots, \dot{q}_{3N}$ )

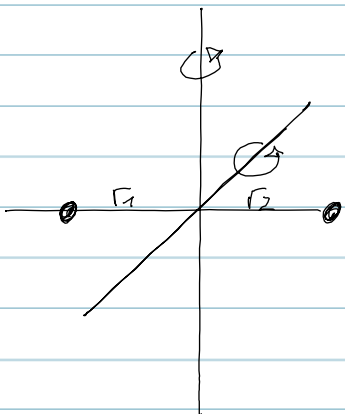
$$\dot{q}_i = \frac{dq_i}{dt}$$

6N Angaben  $\rightarrow$  vollst. Beschreibung

m Bedingungsgl.: 3N-m allg. Koord.  
3N-m Geschwindigkeit.

Bsp1 2-atom. Molekül ( $O_2, N_2, \dots$ )

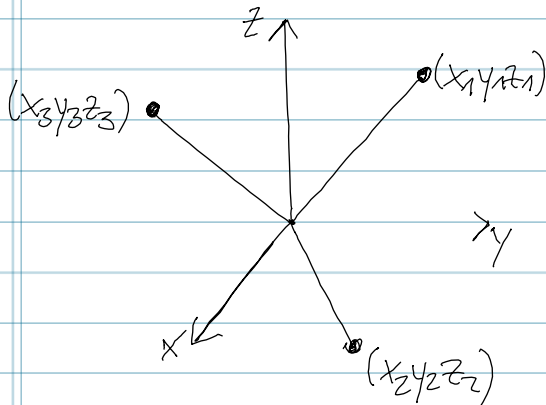
Rotation, Bindungsachse starr



$$r_1 = r_2 = \text{const.}$$

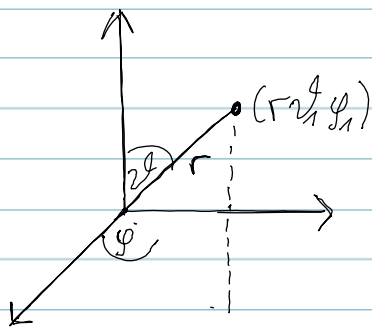
$3N-2 = 4$  allg. Koord.  $(r_1^2, \varphi_1, r_2^2, \varphi_2)$   
 $3N-2 = 4$  allg. Geschw.  $(\dot{r}_1^2, \dot{\varphi}_1, \dot{r}_2^2, \dot{\varphi}_2)$

Bsp: 3 Teilchen bewegen sich auf einer Kugeloberfläche



9 Koord.  $(x_1, y_1, z_1, \dots)$   
 9 Geschw.  $(\dot{x}_1, \dot{y}_1, \dot{z}_1, \dots)$   
 $r^2 = x^2 + y^2 + z^2$

Polar Koord.



9 allg. Koord.  $(r_1, r_2, \varphi_1, \dots)$   
 9 allg. Geschw.  $(\dot{r}_1, \dot{r}_2, \dot{\varphi}_1, \dots)$

$r_1 = r_2 = r_3 = \text{const.}$

zur Beschreibung sind 12 statt 18 Angaben notwendig

$\hookrightarrow 9-3=6$  allg. Koord.  
 $9-3=6$  allg. Geschw.

Wiederholung:

Begriffe	eindim.	dreidim.
Bewegungsfkt	$x(t)$	$\vec{r}(t)$
Kraft $\rightarrow$	$F(x)$	$\vec{F}$
kinet. Energie	$T = \frac{1}{2} m \dot{x}^2$	$T = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2)$
potent. $\rightarrow$	$W = \int_{x_0}^x F dx = V(x x_0)$	$V(x, y, z)$

Konserv. Systeme: 1. Def:  $E_{\text{ges}} = T + V$   
2. Def  $F = -\nabla V$

2. Newtonsche Axiom  $F_x = m\ddot{x}$   $\vec{F} = m\ddot{\vec{r}}$

Allg. Koordinaten

System  $N$  Teilchen

$3N$  allg. Koord.  $(q_{11}, q_{21}, \dots, q_{3N})$   
 $3N$  Geschw.  $(\dot{q}_{11}, \dot{q}_{21}, \dots, \dot{q}_{3N})$