

Auch die Gesamtenergie im Schwerpunktsystem lässt sich durch μ und Relativkoordinaten ausdrücken:

$$\begin{aligned} E^{(s)} &= \frac{1}{2} m_1 |\dot{\vec{x}}_1|^2 + \frac{1}{2} m_2 |\dot{\vec{x}}_2|^2 + V(|\vec{x}_{1,2}|) \\ &= \frac{m_1 m_2^2 + m_2 m_1^2}{2 (m_1 + m_2)^2} \dot{\vec{x}}^2 + V(|\vec{x}|) \\ &= \frac{m_1 m_2 (m_2 + m_1)}{2 (m_1 + m_2)^2} \dot{\vec{x}}^2 + V(|\vec{x}|) = \frac{1}{2} \mu \dot{\vec{x}}^2 + V(|\vec{x}|) \end{aligned}$$

Die Bewegungsgleichung im SPS lautet

$$\begin{aligned} \ddot{\vec{x}} &= \ddot{\vec{x}}_2 - \ddot{\vec{x}}_1 = \ddot{\vec{x}}_2 - \ddot{\vec{x}}_1 = -\frac{1}{m_2} f(x) \hat{e}_x - \frac{1}{m_1} f(x) \hat{e}_x = -\frac{1}{\mu} f(x) \hat{e}_x \\ \Leftrightarrow \mu \ddot{\vec{x}} &= -f(x) \hat{e}_x = -V'(x) \hat{e}_x \quad (*) \end{aligned}$$

Mit (*) können wir leicht überprüfen, dass $\vec{L}^{(s)}$ und $E^{(s)}$ erhalten sind:

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \vec{L}^{(s)} &= \mu (\dot{\vec{x}} \times \ddot{\vec{x}} + \vec{x} \times \ddot{\ddot{\vec{x}}}) = -V'(x) \dot{\vec{x}} + \hat{e}_x = \vec{0} \\ \frac{d}{dt} E^{(s)} &= \mu \dot{\vec{x}} \cdot \ddot{\vec{x}} + V'(x) \underbrace{\hat{e}_x \cdot \dot{\vec{x}}}_{\frac{d}{dt} |\vec{x}|} = \dot{\vec{x}} \cdot (\mu \ddot{\vec{x}} + V'(x) \hat{e}_x) = 0 \end{aligned}$$

Das Virialtheorem im SPS folgt aus dem allg.

Ausdruck (siehe 3.1.1) als:

(52)

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \mu \overline{\dot{\vec{x}}^2} &= \overline{E_{\text{kin}}^{(S)}} = -\frac{1}{2} \overline{(\vec{x}_1' \cdot \vec{f}_{21} + \vec{x}_2' \cdot \vec{f}_{12})} \\ &= \frac{1}{2} \overline{\vec{x}_{21}' \cdot \vec{f}_{21}} = \frac{1}{2} \overline{\vec{x} \cdot f(x) \hat{e}_x} = \frac{1}{2} x \overline{f(x)} = \frac{1}{2} x \overline{V'(x)} \end{aligned}$$

Für homogene Potentiale $V(x) = V_0 x^\alpha$ gilt also die einfache Beziehung $\frac{1}{2} \mu \overline{\dot{\vec{x}}^2} = \frac{1}{2} \alpha \overline{V(x)}$.

Insgesamt haben wir gezeigt, dass ein 2-Teilchen-System (mit 3. Newton) vollständig äquivalent zu einem einzelnen Teilchen mit Masse μ im Zentralpotential plus der Schwerpunkt-Bewegung ist.

Jetzt wollen wir die Lösung von (*) diskutieren.

$\vec{L}^{(S)}$ erhalten \rightarrow Bahn $\vec{x}(t)$ für alle Zeiten in Ebene senkrecht zu $\vec{L}^{(S)}$

wähle $\vec{L}^{(S)} = L \vec{e}_3$ mit $L > 0 \rightarrow$ Bewegung in \vec{e}_1, \vec{e}_2 -Ebene, z.B. mit $\vec{e}_1 \equiv \hat{e}_x(0)$; $\vec{e}_2 \equiv \hat{e}_3 \times \vec{e}_1$ fest

Falls $L = 0$ (d.h. für $\dot{\vec{x}}(0) \parallel \vec{x}(0)$) \rightarrow eindim. Problem

Sonst führen wir Polarkoordinaten ein:

$$\vec{x} = x \hat{e}_x = x [\cos(\varphi) \hat{e}_1 + \sin(\varphi) \hat{e}_2]$$

nochmal mit expliziten Zeitabhängigkeiten:

$$\underline{\vec{x}}(t) = \underline{x}(t) \underline{\hat{e}}_x(t) = \underline{x}(t) [\cos(\varphi(t)) \underline{\hat{e}}_1 + \sin(\varphi(t)) \underline{\hat{e}}_2]$$

$$\Rightarrow \dot{\vec{x}} = \dot{x} \underline{\hat{e}}_x + x \dot{\varphi} \underbrace{[-\sin(\varphi) \underline{\hat{e}}_1 + \cos(\varphi) \underline{\hat{e}}_2]}_{\underline{\hat{e}}_3 \times \underline{\hat{e}}_x(t)} \quad (\Delta)$$

Damit folgt der Gesamtdrehimpuls im SPS als

$$\begin{aligned} L_{\hat{e}_3} &= \vec{L}^{(s)} = \mu \vec{x} \times \dot{\vec{x}} \\ &= \mu x^2 \dot{\varphi} [\cos(\varphi) \underline{\hat{e}}_1 + \sin(\varphi) \underline{\hat{e}}_2] \times [-\sin(\varphi) \underline{\hat{e}}_1 + \cos(\varphi) \underline{\hat{e}}_2] \\ &= \mu x^2 \dot{\varphi} (\underline{\hat{e}}_1 \times \underline{\hat{e}}_2) [\cos^2(\varphi) + \sin^2(\varphi)] = \mu x^2 \dot{\varphi} \underline{\hat{e}}_3 \end{aligned}$$

Für seinen konstanten Betrag gilt also:

$$L = \mu x^2(t) \dot{\varphi}(t) \quad \text{bzw.} \quad \dot{\varphi}(L, x) = \frac{L}{\mu x^2} \quad (\square) \quad \underline{\underline{27.5.11}}$$

Die Gesamtenergie im SPS folgt aus (A) als

$$\begin{aligned} E^{(s)} &= \frac{1}{2} \mu \dot{\vec{x}}^2 + V(x) \quad \underbrace{\hspace{10em}}_{+ V(x)} \\ &= \frac{1}{2} \mu \left[\dot{x}^2 \underbrace{|\underline{\hat{e}}_x|^2}_{=1} + (x \dot{\varphi})^2 \underbrace{|\underline{\hat{e}}_3 \times \underline{\hat{e}}_x(t)|^2}_{=1} + 2 x \dot{\varphi} \underbrace{\underline{\hat{e}}_x \cdot (\underline{\hat{e}}_3 \times \underline{\hat{e}}_x)}_{=0} \right] \\ &= \frac{1}{2} \mu (\dot{x}^2 + x^2 \dot{\varphi}^2) + V(x) \\ &= \frac{1}{2} \mu \dot{x}^2 + \frac{1}{2} \mu x^2 \left(\frac{L}{\mu x^2} \right)^2 + V(x) \\ &= \frac{1}{2} \mu \dot{x}^2 + V_f(x) \end{aligned}$$

mit dem effektiven Potential (von L abhängig!)

$$V_f(x) \equiv V(x) + \frac{L^2}{2\mu x^2} \quad (**)$$