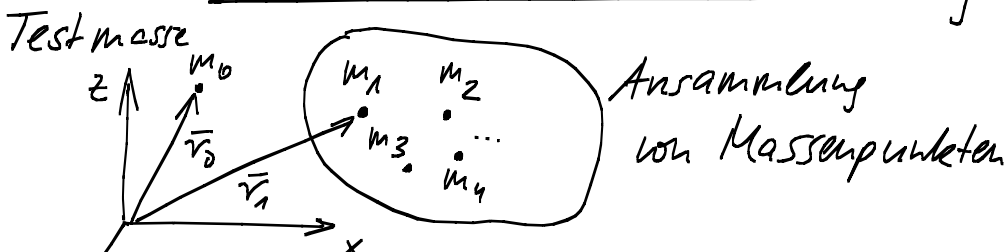


8. Gravitation ausgedehnter Körper

- Punktmassenannahme oft nicht präzise (z.B. für Erde-Mond oder Erde-Satellit)
- Dies ist leicht korrigierbar, da Kräfte (& damit die zugrundeliegenden Potentiale) additiv sind.

(Achtung: Dies ist nicht mehr korrekt in der ART, da dort Gleichungen für das Gravitationsfeld nicht linear sind. In der hier relevanten linearen Näherung spielt dies keine Rolle.)

8.1 Potential einer Massenverteilung



Testmasse m_0 an Position \vec{r}_0 . Ansammlung von Massenpunkten m_1, m_2, m_3, m_4 an Positionen $\vec{r}_1, \vec{r}_2, \vec{r}_3, \vec{r}_4$.

$$V(\vec{r}_0) = \sum_{a=1}^N - \frac{m_0 m_a G_N}{|\vec{r}_0 - \vec{r}_a|}$$

Übergang zum ausgedehnten Körper \rightarrow Übergang zur Integration

$$V(\vec{r}_0) = \sum_{a=1}^N - \frac{m_0 G_N}{|\vec{r}_0 - \vec{r}_a|} \cdot \rho(\vec{r}_a) \cdot \Delta V_a$$

↑
Zerlegung des Körpers in viele kleine Elemente

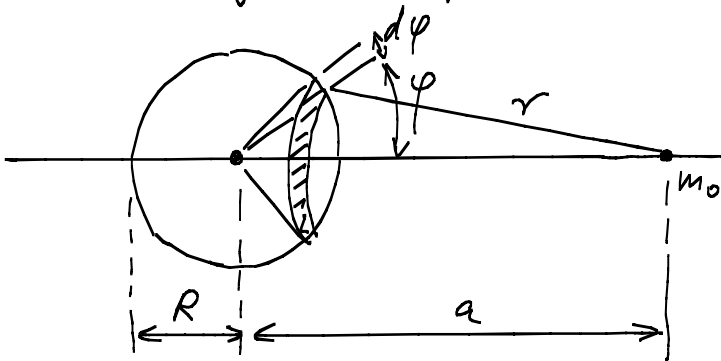
$$V(\vec{r}_0) = -m_0 G_N \int \frac{d^3\vec{r} \rho(\vec{r})}{|\vec{r}_0 - \vec{r}|}$$

oder, noch expliziter:

$$V(x_0, y_0, z_0) = -m_0 G_N \int \frac{dx dy dz \rho(x, y, z)}{\sqrt{(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2}}$$

↑
Integral über Körpervolumen.

8.2 Gravitationspotential einer Kugelschale



Die Kugelschale sei dünn,
mit Flächendichte σ_F
(gemessen in kg/m^2)

Das von dem schraffierten Ring erzeugte Potential ist

$$dV = -m G_N \frac{dM}{r} = -m G_N \frac{\sigma_F dA}{r} = - \frac{m G_N \sigma_F}{r} \cdot \underbrace{(R d\varphi)}_{\text{Breite}} \cdot \underbrace{(2\pi R \sin\varphi)}_{\text{Radius (des Ringes)}}$$

$$r = \sqrt{(a - R \cos\varphi)^2 + (R \sin\varphi)^2}$$

$$= \sqrt{a^2 + R^2 - 2aR \cos\varphi}$$

Einzige Integration: φ von 0 bis π :

$$V = -m G_N \sigma_F \cdot 2\pi R^2 \int_0^\pi \frac{d\varphi \sin\varphi}{\sqrt{A - B \cos\varphi}} \quad \text{mit} \quad \begin{aligned} A &= a^2 + R^2 \\ B &= 2aR \end{aligned}$$

Ersetzung: $\cos\varphi = x$; $-\sin\varphi d\varphi = dx$

$$\varphi = 0 \Rightarrow x = 1 ; \quad \varphi = \pi \Rightarrow x = -1$$

$$V = -m G_N \sigma_F 2\pi R^2 \int_{-1}^1 \frac{-dx}{\sqrt{A - Bx}}$$

$$\int_{-1}^1 \frac{-dx}{\sqrt{A-Bx}} = -\frac{1}{(-B)} 2 \cdot \sqrt{A-Bx} \Big|_{-1}^1 = \frac{2}{B} (\sqrt{A+B} - \sqrt{A-B})$$

$$= \frac{2}{2aR} (\sqrt{a^2+R^2+2aR} - \sqrt{a^2+R^2-2aR}) = \frac{1}{aR} ((a+R) - (a-R)) = \frac{2}{a}$$

$$V = -m G_N \rho_F \frac{4\pi R^2}{a} = -m G_N \frac{A \rho_F}{a} = -\frac{G_N m M}{a}$$

genau so, als sei die Masse im Zentrum konzentriert.

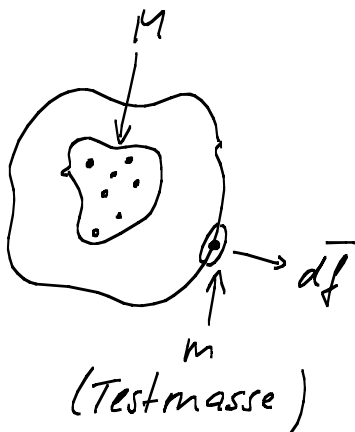
Analoge Rechnung zeigt: Im Inneren dieser Kugelhöhle gibt es keine gravit. Kraft ($V = \text{const.}$)
→ Übungen

Einfache Konsequenz:

Das Potential eines sphärisch symmetrischen Körpers im Außenraum ist so, als sei die Masse im Zentrum konzentriert.
(Homogenität ist nicht erforderlich.)

8.3 Gauß'scher Satz für Gravitation

Zentrale Behauptung: Sei O eine Oberfläche, welche eine Massenverteilung mit Gesamtmasse M einschließt. Sei $\vec{F}(\vec{x})$ die von dieser Massenverteilung auf eine Testmasse m ausgeübte Kraft. Dann gilt:



$$M = -\frac{1}{4\pi G_N m} \int_O \vec{F} \cdot d\vec{f}$$

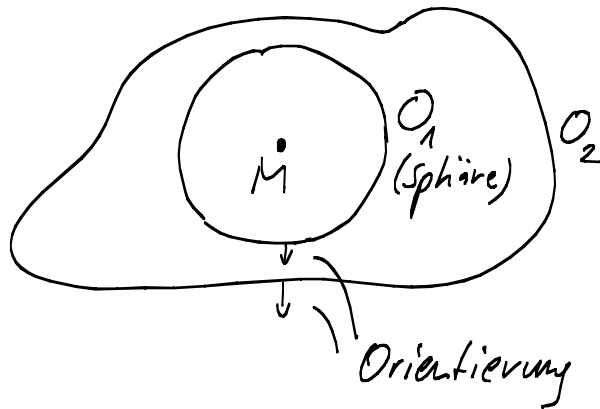
Startpunkt: Punktmasse M am Ursprung. O sei Sphäre mit Radius R und Zentrum am Ursprung.

$$I = \int_0 \vec{F} \cdot d\vec{f} = \int_0 \left(-\frac{G_N m M}{R^2} \vec{e}_r \right) \cdot (|d\vec{f}| \vec{e}_r) = -\frac{G_N m M}{R^2} \int_0 |d\vec{f}|$$

$$= -\frac{G_N m M}{R^2} \cdot 4\pi R^2$$

$$M = -\frac{I}{4\pi m G_N} \quad \checkmark \quad \leftarrow$$

Allgemeine Fläche:



$$I_{1,2} \equiv \int_{O_1, O_2} \vec{F} d\vec{f}$$

$$I_2 - I_1 = \int_{O_2} \vec{F} d\vec{f} - \int_{O_1} \vec{F} d\vec{f} = \int_{O_2} \vec{F} d\vec{f} + \int_{\tilde{O}_1} \vec{F} d\vec{f}$$

↑
umgekehrt orientiert

$$I_2 - I_1 = \int_{O_2 - O_1} \vec{F} d\vec{f}$$

"O₂-O₁" ← Oberfläche des "Zwischenraumes" zwischen O₁ und O₂.

nach Gauß:

$$I_2 - I_1 = \int_{\text{"Vol}_2 - \text{Vol}_1"} d(\text{Vol.}) \cdot \nabla \cdot \vec{F} = - \int_{\text{"Vol}_2 - \text{Vol}_1"} d(\text{Vol.}) \nabla^2 V$$

(Volumen des Zwischenraumes)

⇒ Unsere Eingangsbemerkung folgt für eine allg. M umgebende Fläche, falls $\nabla^2 V = 0$ im Zwischenraum.

Letzteres wollen wir jetzt nachprüfen:

Berechnung von $\nabla^2 V$

• $V(\vec{r}) = -\frac{m M G_N}{r}$ mit $\vec{r} = (x_1, x_2, x_3)$;
 $r = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$

• Wir können uns sofort auf $\nabla^2\left(\frac{1}{r}\right)$ konzentrieren:

$$\begin{aligned} \left(\nabla\left(\frac{1}{r}\right)\right)_i &= \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{1}{r}\right) = \frac{\partial}{\partial x_i} \cdot \frac{1}{\sqrt{\sum_j x_j^2}} = -\frac{1}{2} \frac{2x_i}{\sqrt{\sum_j x_j^2}^3} = \\ &= -\frac{x_i}{r^3} = -\left(\frac{\vec{r}}{r^3}\right)_i \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \nabla^2\left(\frac{1}{r}\right) &= \nabla \cdot \left(\nabla\left(\frac{1}{r}\right)\right) = \frac{\partial}{\partial x_i} \cdot \left(\nabla\left(\frac{1}{r}\right)\right)_i = \frac{\partial}{\partial x_i} \cdot \left(-\frac{x_i}{\sqrt{\sum_j x_j^2}^3}\right) = \\ &= -\left\{ \frac{3}{\sqrt{\sum_j x_j^2}^3} - \frac{3}{2} \cdot \frac{x_i \cdot 2x_i}{\sqrt{\sum_j x_j^2}^5} \right\} = -\left\{ \frac{3r^2}{r^5} - \frac{3r^2}{r^5} \right\} = 0 \end{aligned}$$

\Rightarrow Also gilt in der Tat $I_1 = I_2$ für 2 beliebige Flächen O_1 und O_2 , die eine Punktmasse M am Ursprung umgeben.

• Wegen Translationsinvarianz überträgt sich dies sofort auf Flächen, die eine Punktmasse beliebiger Position umgeben.

($\int_O \vec{F} \cdot d\vec{f}$ ändert sich nicht, wenn Fläche und Massenpkt. verschoben werden.)

$\Rightarrow M = -\frac{1}{4\pi m G_N} \int_O \vec{F} \cdot d\vec{f}$ für bel. Fläche O die eine bel. Pkt. Masse M umgibt.

• Wegen Linearität der Beziehung zwischen Masse & Kraft überträgt sich dies weiterhin sofort auf belieb. Massenverteilungen:

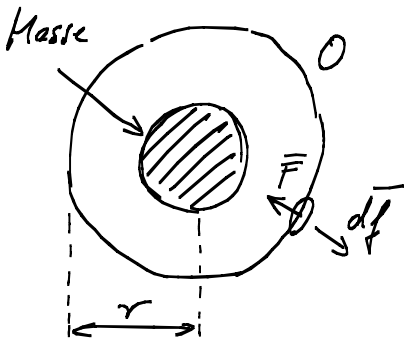


$$M_i = - \frac{1}{4\pi m G_N} \int_O \vec{F}_i \cdot d\vec{f}$$

$$M = \sum M_i = - \frac{1}{4\pi m G_N} \int_O (\sum_i \vec{F}_i) \cdot d\vec{f} = - \frac{1}{4\pi m G_N} \int_O \vec{F} \cdot d\vec{f}$$

Damit ist unsere eingangs gemachte Behauptung hergeleitet.

Einfache Anwendung: Kraft einer kugelsymmetrischen Massenverteilung:



- Aus Symmetriegründen ist $|\vec{F}| = \text{const.}$ und $\vec{F} \perp d\vec{f}$ auf O .

- Aus unserem "Theorem" folgt

$$M = - \frac{1}{4\pi G_N m} \int \vec{F} \cdot d\vec{f} = \frac{1}{4\pi G_N m} \cdot |\vec{F}| \cdot 4\pi r^2$$

$$\Rightarrow |\vec{F}| = \frac{m M G_N}{r^2} \quad ; \quad \vec{F} = - \frac{\vec{r}}{r} \cdot \frac{m M G_N}{r^2}$$

\Rightarrow Kraft ist exakt wie bei Punktmasse M im Zentrum.

(Konsistent mit unserer expliziten Rechnung fürs Potential unter 8.2)

8.4 Feldgleichung für das Gravitationspotential

• Wir wissen: $\int_O \vec{F} \cdot d\vec{f} = - (4\pi G_N m) \cdot M$

↓ Gauß

$$\int_{\text{Vol.}} (\nabla \cdot \vec{F}) \cdot d(\text{Vol.}) = - (4\pi G_N m) \cdot \int_{\text{Vol.}} \rho \cdot d(\text{Vol.})$$

- Da dies für beliebige (also speziell auch für sehr kleine) Volumina gilt, können wir das Integralzeichen weglassen:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{F} = -4\pi G_N m S$$

$$\text{bzw. } \vec{\nabla}^2 V = 4\pi G_N m S.$$

- Es ist oft nützlich, ein von der Testmasse m unabhängiges "gravitationspotential" ϕ zu definieren: $\phi \equiv \frac{1}{m} \cdot V$.

Für dieses gilt dann:

$$\boxed{\vec{\nabla}^2 \phi = 4\pi G_N S}$$

↑ Laplace-Operator Δ

Poisson'sche (ohne S : Laplace'sche) Differentialgleichung

- Man sagt: " S ist Quelle für das gravitationspotential ϕ ."

- Bewegung einer Testmasse: $m\ddot{\vec{x}} = \vec{F} = -\vec{\nabla}V \Rightarrow \ddot{\vec{x}} = -\vec{\nabla}\phi$

- Derartige (partielle) Dgl.-en werden viel ausführlicher in E-Dynamik besprochen.

(Verallgemeinerung zu "alle Körper fallen gleich schnell".)

- $\vec{\nabla}^2 \phi = 4\pi G_N S$ ist konsistent mit der obigen Aussage $\vec{\nabla}^2 V = 0$ (bzw. $\vec{\nabla}^2 \phi = 0$) für Punktmasse. (Natürlich nur für $r \neq 0$, also in einer gewissen Entfernung von der Pkt. masse. Bei $r=0$ ist $\vec{\nabla}^2(\frac{1}{r})$ nicht definiert!)