

①

LØYSINGSFORSLAG TIL EKSAMEN 1  
TFY4108 FYSIKK, 14/12 - 2012

Oppgave 1.

(a) Tidsuavhengig Schr. likn. inne  
i boksen: ( $0 < x < L$ )

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = E \psi$$

$$\psi(x) = \sqrt{\frac{2}{L}} \sin\left(\frac{\pi x}{L}\right)$$

$$\Rightarrow -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = -\frac{\hbar^2}{2m} (-1) \left(\frac{\pi}{L}\right)^2 \psi = E \psi$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{E = \frac{\hbar^2 \pi^2}{2mL^2}}} \quad \text{er grunntilstandsenergien}$$

(b) Sannsynstettheten er  $|\psi(x)|^2$

$\Rightarrow$  sannsynet er

$$\int_{L/4}^{3L/4} dx |\psi(x)|^2 = \frac{2}{L} \int_{L/4}^{3L/4} dx \sin^2 \frac{\pi x}{L}$$

$$\begin{aligned} &\stackrel{y = \frac{\pi x}{L}}{\cong} \frac{2}{L} \frac{L}{\pi} \int_{\pi/4}^{3\pi/4} dy \sin^2 y = \frac{2}{\pi} \frac{1}{2} (y - \sin y \cos y) \Big|_{\pi/4}^{3\pi/4} \\ &= \frac{1}{\pi} \left[ \frac{3\pi}{4} - \frac{1}{\sqrt{2}} \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) - \frac{\pi}{4} + \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{\sqrt{2}} \right] \\ &= \underline{\underline{\frac{1}{\pi} \left[ \frac{\pi}{2} + 1 \right]}} \quad (\approx 0.82) \end{aligned}$$

$$(c) \quad (i) \quad \langle x \rangle = \frac{L}{2}$$

Sannsynskteteiken  $|\psi(x)|^2 = \frac{2}{L} \sin^2 \frac{\pi x}{L}$   
 i boksen er symmetrisk om  
 $x = L/2 \Rightarrow \langle x \rangle = L/2$

$$(ii) \quad \langle p \rangle = 0$$

Sidan tilstanden er stasjonær er  $\langle p \rangle$  tidsuavhengig. Veit også at partikkelen må være innenfor et begrensa område  $0 < x < L$ . Å ha  $\langle p \rangle \neq 0$  (dvs.  $\langle p \rangle > 0$  eller  $\langle p \rangle < 0$ ) er ikke forenleg med desse eigenskapane. Dermed må  $\langle p \rangle = 0$ .

Alternativt:

$$\langle p \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} dx \psi^*(x) \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \psi(x)$$

$$= \underbrace{-i \hbar}_{\text{imagner}} \cdot \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} dx \psi^*(x) \frac{\partial \psi(x)}{\partial x}}_{\text{reell siden } \psi^*(x) = \psi(x)} = iC \quad \text{med } C \text{ reell}$$

Men  $\langle p \rangle$  må være reell sidan bevegelsesmengd er en fysisk observabel. Dermed må  $C$  være 0  $\Rightarrow \langle p \rangle = 0$

(Det er nok å gi eit svar på enten (i) eller (ii))

(3)

$$(d) \langle x^2 \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} dx \psi^*(x) x^2 \psi(x)$$

$$= \frac{2}{L} \int_0^L dx x^2 \sin^2\left(\frac{\pi x}{L}\right) = \frac{2}{L} \left(\frac{L}{\pi}\right)^3 \int_0^{\pi} dy y^2 \sin^2 y$$

Integral er  $\int_0^{\pi} dy y^2 \sin^2 y$

$$= \frac{1}{24} \left[ 4y^3 + (3 - 6y^2) \sin 2y - 6y \cos 2y \right] \Big|_0^{\pi}$$

$$= \frac{1}{24} \left[ 4\pi^3 + 0 - 6\pi \cdot 1 - (0 + 0 - 0) \right]$$

$$= \frac{\pi^3}{6} \left[ 1 - \frac{3}{2\pi^2} \right]$$

$$\Rightarrow \langle x^2 \rangle = \underline{\underline{L^2 \left( \frac{1}{3} - \frac{1}{2\pi^2} \right)}}$$

$$\langle p^2 \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} dx \psi^*(x) \left( \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \right)^2 \psi(x)$$

$$= -\hbar^2 \frac{2}{L} \int_0^L dx \sin\left(\frac{\pi x}{L}\right) \frac{\partial^2}{\partial x^2} \sin\left(\frac{\pi x}{L}\right)$$

$$= \frac{\hbar^2 \pi^2}{L^2} \cdot \underbrace{\frac{2}{L} \int_0^L dx \sin^2 \frac{\pi x}{L}}_{= \int_{-\infty}^{\infty} dx |\psi(x)|^2 = 1} = \underline{\underline{\frac{\pi^2 \hbar^2}{L^2}}}$$

(4)

$$\Delta x = \sqrt{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} = \sqrt{L^2 \left( \frac{1}{3} - \frac{1}{2\pi^2} \right) - L^2 \frac{1}{4}}$$

$$= \underline{\underline{L \sqrt{\frac{1}{12} - \frac{1}{2\pi^2}}}}$$

$$\Delta p = \sqrt{\langle p^2 \rangle - \langle p \rangle^2} = \sqrt{\frac{\pi^2 \hbar^2}{L^2} - 0} = \underline{\underline{\frac{\pi \hbar}{L}}}$$

$$(e) \Delta x \Delta p = L \sqrt{\frac{1}{12} - \frac{1}{2\pi^2}} \frac{\pi \hbar}{L} = \underline{\underline{\sqrt{\frac{\pi^2}{12} - \frac{1}{2}} \cdot \hbar}}$$

$$\approx \underline{\underline{0.568 \hbar}}$$

Heisenbergs usikkerhetsrelasjon sier at  $\Delta x \Delta p \geq \frac{1}{2} \hbar$   
 Vi ser at den er tilfredsstillt.

## Oppgave 2.

(a) Krafta gitt av Newtons 2. lov:

$$F_x = m a_x = m \frac{dv_x}{dt} = m \left( -\frac{b}{m} \right) v_x = -b v_x$$

Gjenkjenner dette som en vanlig type friksjonskraft ( $|F|$  prop. med  $|v|$ ,  $F$  og  $v$  motsatt retta (med  $b > 0$ )).  $b$  er da simpelthen koeffisienten som gir eit mål på friksjonen (store  $b$  gir store friksjon for same  $v$ ).

(5)

$$\begin{aligned}
 (b) \quad x(t) &= \int_0^t v_x(t') dt' \quad (\text{dvs. } x(0)=0) \\
 &= v_0 \int_0^t e^{-bt'/m} dt' = -\frac{m}{b} v_0 (e^{-bt/m} - 1) \\
 &= \underline{\underline{\frac{mv_0}{b} [1 - e^{-bt/m}]}}
 \end{aligned}$$

Partikkelen trengjer inn til posisjonen  
 $x(t=\infty) = mv_0/b$

### Oppgave 3

(a)  $E_k$  er ikkje bevart i kollisjonen fordi den er uelastisk.  $\vec{p}$  er bevart fordi det virkar ingen ytre netto krefter på skivene.

(b) Bevaring av bevegelsesmengd gir

$$\vec{v}_1 = \vec{v}_1' + \vec{v}_2' \quad (\text{forkorta felles masse } m)$$

Kvadrering gir  $v_1^2 = (v_1')^2 + (v_2')^2 + 2\vec{v}_1' \cdot \vec{v}_2'$

Endringa i kinetisk translasjonsenergi er

$$\begin{aligned}
 \Delta E_k^{\text{trans}} &= E_k^{\text{trans}} (\text{etter}) - E_k^{\text{trans}} (\text{før}) \\
 &= \left[ \frac{1}{2} m (v_1')^2 + \frac{1}{2} m (v_2')^2 \right] - \frac{1}{2} m v_1^2 \\
 &= -m \vec{v}_1' \cdot \vec{v}_2' = \underline{\underline{-m v_1' v_2' \cos \theta}}
 \end{aligned}$$

④

som kan være positiv, negativ, eller null avh. av  $\theta$ . Siden  $E_k$  minsker i kollisjonen (dvs.  $\Delta E_k < 0$ ) er vi avhengig av kinetisk rotasjonsenergi  $E_k^{\text{rot}}$  for kollisjonen for at kinetisk translasjonsenergi skal kunne auke.  
 $(E_k = E_k^{\text{trans}} + E_k^{\text{rot}})$

### Oppgave 4.

(a) I sklifasen virker ei kinetisk friksjonskraft mot bevegelsen, med størrelse  $F_f = \mu_k N = \mu_k mg$  ( $N$  er normalkrafta). Newtons 2 lov gir akselerasjonen

$$a = - \frac{F_f}{m} = - \mu_k g$$

Hastigheten:  $v \stackrel{a \text{ konstant}}{=} v_0 + at = v_0 - \mu_k g t$

(b) Verken tyngda eller normalkrafta gir kraftmoment. Newtons 2 lov for rotasjon gir

$$\alpha_z = \frac{\tau_z}{I} = \frac{F_f r}{I} = \frac{\mu_k mg r}{\frac{2}{5} m r^2} = \frac{5}{2} \frac{\mu_k g}{r}$$

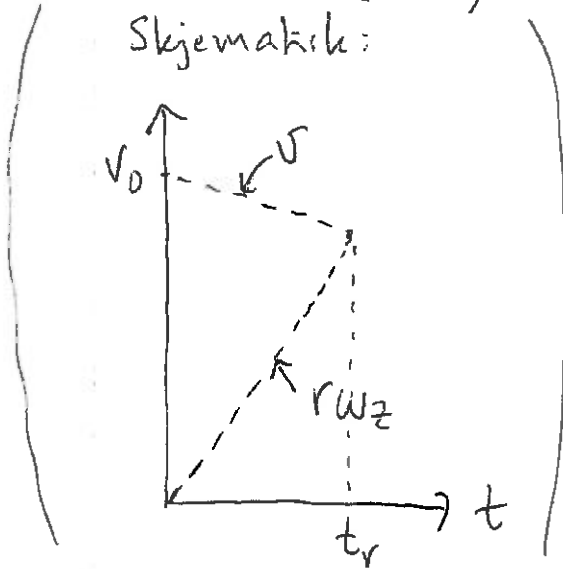
Rotasjons-hastigheten:  $\omega_z \stackrel{\alpha_z \text{ konstant}}{=} \omega_0 + \alpha_z t$   
 $= 0 + \frac{5}{2} \frac{\mu_k g}{r} t = \frac{5}{2} \frac{\mu_k g}{r} t$   $\leftarrow$  initialrotasjons-hast. = 0 her

(c) 2 skilifasen ( $0 < t < t_r$ ).

$$v = v_0 - \mu_k g t$$

$$r\omega_z = \left(\frac{5}{2}\right) \mu_k g t$$

Skjematisk:



Rein rulling oppstår  
ved lda  $t_r$  der

$$v = r\omega_z \quad (\text{ullenkåret})$$

Set inn :  $v_0 - \mu_k g t_r = \frac{5}{2} \mu_k g t_r$

$$\Rightarrow t_r = \frac{v_0}{\left(\frac{5}{2} + 1\right) \mu_k g} = \underline{\underline{\frac{2}{7} \frac{v_0}{\mu_k g}}}$$

$$x_r = x_0 + v_0 t_r + \frac{1}{2} a t_r^2$$

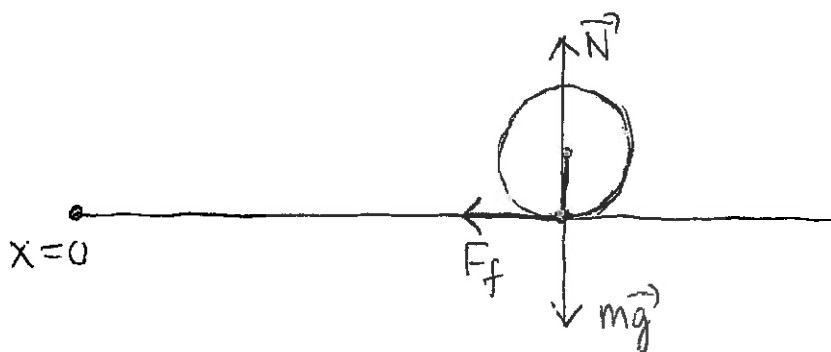
$$= 0 + v_0 \frac{2}{7} \frac{v_0}{\mu_k g} + \frac{1}{2} (-\mu_k g) \left(\frac{2}{7}\right)^2 \frac{v_0^2}{(\mu_k g)^2}$$

$$= \left(\frac{2}{7} - \frac{1}{2} \cdot \frac{4}{49}\right) \frac{v_0^2}{\mu_k g} = \underline{\underline{\frac{12}{49} \frac{v_0^2}{\mu_k g}}}$$

$$v_r = v_0 - \mu_k g t_r = v_0 - \mu_k g \frac{2}{7} \frac{v_0}{\mu_k g} = \underline{\underline{\frac{5}{7} v_0}}$$

(Alternativt kunne en <sup>t.d.</sup> finne  $v_r$  først og  
så brukt  $v_r^2 - v_0^2 = 2ax_r$  for å finne  $x_r$ .)

(d)



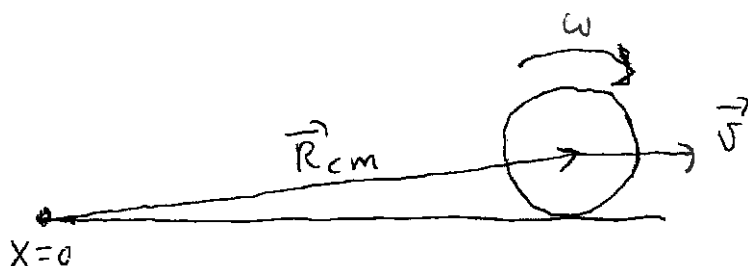
Kreftene på kula er  $\vec{N}$  (normalkraft),  $m\vec{g}$  (tyngdekraft) og (i sklefasen) friksjonskraft  $\vec{F}_f$ .

Bidraget fra  $\vec{N}$  og  $m\vec{g}$  til kraftmomentet  $\vec{\tau}$  om  $x=0$  kansellerer fordi  $\vec{N} = -m\vec{g}$  (siden null akselerasjon i vertikal retning) og den to kreftene har same arm.

Bidraget fra  $\vec{F}_f$  til  $\vec{\tau}$  er ~~også~~ null fordi armen til  $\vec{F}_f$  er null. Slik avstandsvektoren fra ref. pkt. til angrepspkt er  $\parallel$  med  $\vec{F}_f$ .  
Dermed er  $\vec{\tau} = 0$ .

$$\Rightarrow \vec{\tau} = \frac{d\vec{L}}{dt} = 0 \Rightarrow \vec{L} \text{ bevart}$$

(e)





(9)

$$\vec{L} = \vec{R}_{cm} \times m\vec{v} + I\vec{\omega} \quad (I = \frac{2}{5}mr^2)$$

peikar langs  $\hat{z}$

$$\text{Spinbevaring} \Rightarrow L_z(0) = L_z(x)$$

$$L_z(0) = rmv_0 + 0 = rmv_0$$

$$L_z(x) = rmv + I\omega$$

$$\Rightarrow rmv_0 = rmv + I\omega$$

$v_r$  kan finnast vha. rolle vilkåret  
 $v = r\omega$

$$\begin{aligned} \Rightarrow rmv_0 &= rmv_r + I \frac{v_r}{r} \\ &= rmv_r + \frac{2}{5}mr^2 \frac{v_r}{r} = \frac{7}{5}mrv_r \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{v_r = \frac{5}{7}v_0}}$$

Oppg. 5

(a) Bruker bevaring av energi. Tyngdepunktet har falle en høgd  $h = L/2$  og potensiell energi  $mgh$  er overført til kinetisk rotasjonsenergi  $\frac{1}{2} I \omega^2$

$$\Rightarrow Mg \frac{L}{2} = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{MgL}{I}} = \sqrt{\frac{MgL}{\frac{1}{3} ML^2}} = \underline{\underline{\sqrt{\frac{3g}{L}}}}$$

(b) Kraftmomentet er gitt av tyngdekraften med arm  $L/2$ . Dermed (Newtons 2. lov for rotasjon)

$$\tau = I \alpha \Rightarrow \alpha = \frac{\tau}{I} = \frac{Mg \cdot L/2}{\frac{1}{3} ML^2} = \underline{\underline{\frac{3g}{2L}}}$$