

Aufgabe 14: Kaninchen und Füchse**(mündlich, 6 Punkte)**

Eine Population von $x(t)$ Kaninchen entwickle sich im Laufe der Zeit gemäß

$$\dot{x} = ax - bxy,$$

wobei a die Reproduktionsrate, y die Anzahl von Füchsen, b die Fressrate der Füchse pro Kaninchen ist und $x(t) \in \mathbb{R}$ reellwertig betrachtet wird. Für die Anzahl der Füchse gelte

$$\dot{y} = -cy + dxy$$

mit der Sterberate c und der Reproduktionsrate d der Füchse pro Kaninchen.

- Finden Sie die Fixpunkte des Systems.
- Es sei $(x_0, y_0) \neq (0, 0)$ der nichttriviale Fixpunkt. Betrachten Sie die Dynamik in unmittelbarer Nähe dieses Punktes, indem Sie

$$x = x_0 + u, \quad y = y_0 + v$$

setzen und die Gleichungen für u und v in der linearen Näherung betrachten. Zeigen Sie, dass

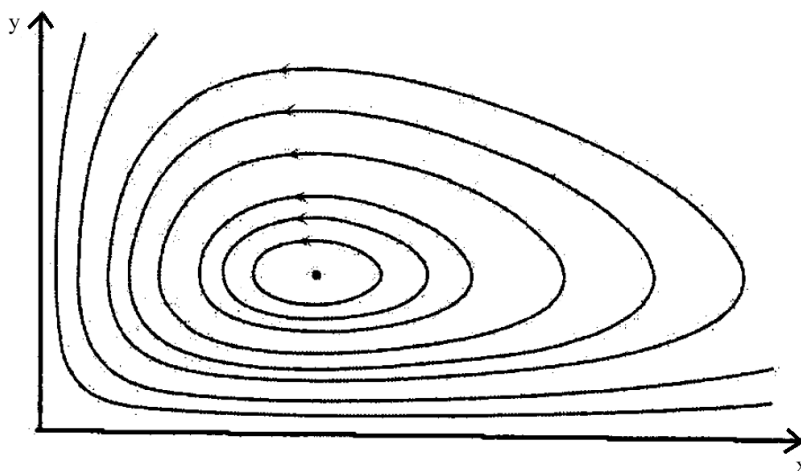
$$\ddot{u} + \omega^2 u = 0$$

gilt, berechnen Sie ω und interpretieren Sie die Trajektorie.

- Zeigen Sie, dass

$$V(x, y) = dx - c \ln x + by - a \ln y$$

zeitlich konstant ist. Die Linien, auf denen V konstant ist, haben die folgende Gestalt:



Aufgabe 15: Poisson-Klammer**(schriftlich, 8 Punkte)**

a) Es seien

$$f(q_i, p_i, t), \quad g(q_i, p_i, t) \quad \text{und} \quad h(q_i, p_i, t)$$

beliebige Funktionen der Koordinaten und Impulse sowie der Zeit. Zeigen Sie die folgenden Beziehungen:

$$\text{i) } \{f, gh\} = g\{f, h\} + \{f, g\}h, \quad \text{ii) } \{f, q_k\} = -\frac{\partial f}{\partial p_k}, \quad \text{iii) } \{f, p_k\} = \frac{\partial f}{\partial q_k}.$$

b) Es seien $\vec{r}, \vec{p}, \vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$ Ort, Impuls und Drehimpuls eines Teilchens. Berechnen Sie exemplarisch die folgenden Poisson-Klammern zwischen den kartesischen Koordinaten:

$$\{L_x, x\}, \quad \{L_x, y\}, \quad \{L_x, p_x\}, \quad \{L_x, p_y\}, \quad \{L_x, L_y\}.$$

Aufgabe 16: Gekoppelte lineare Differentialgleichungen**(mündlich, 6 Punkte)**

Gegeben seien zwei physikalische Größen $x(t), y(t)$, die den Bewegungsgleichungen

$$\dot{x} = ax + by, \quad \dot{y} = bx + ay$$

genügen mögen ($0 < a < b$).

a) Zeigen Sie mit Hilfe eines Exponential-Ansatzes, dass die zweidimensionale Trajektorie $\vec{r}(t)$ durch

$$\vec{r}(t) = c_+ \vec{r}_+ e^{\lambda_+ t} + c_- \vec{r}_- e^{\lambda_- t}$$

beschrieben werden kann, und bestimmen Sie λ_{\pm} . Welche Vorzeichen haben λ_{\pm} ?

b) Berechnen Sie $\vec{r}(t)$ für die Spezialfälle

$$\vec{r}(t=0) = \begin{pmatrix} x_0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{r}(t=0) = \begin{pmatrix} 0 \\ y_0 \end{pmatrix}.$$

c) Zeigen Sie, dass $(x, y) = (0, 0)$ der einzige Fixpunkt des Systems ist.

d) Skizzieren Sie die möglichen Trajektorien in der x, y -Ebene.

e) Welche Anfangsbedingungen muss $\vec{r}(t=0)$ erfüllen, damit $\lim_{t \rightarrow \infty} \vec{r}(t) = 0$ gilt? Welche Trajektorie ergibt sich?

f) Was geschieht, wenn die Trajektorie in e) durch eine kleine Störung modifiziert wird?