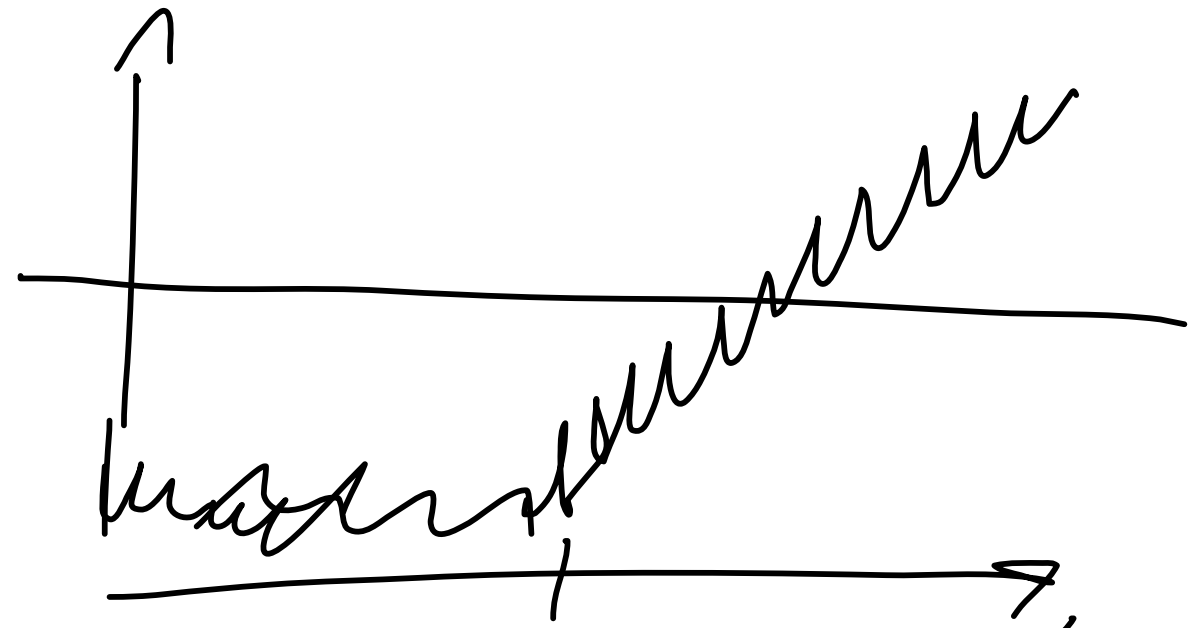


Lecture 2 so

Grüner



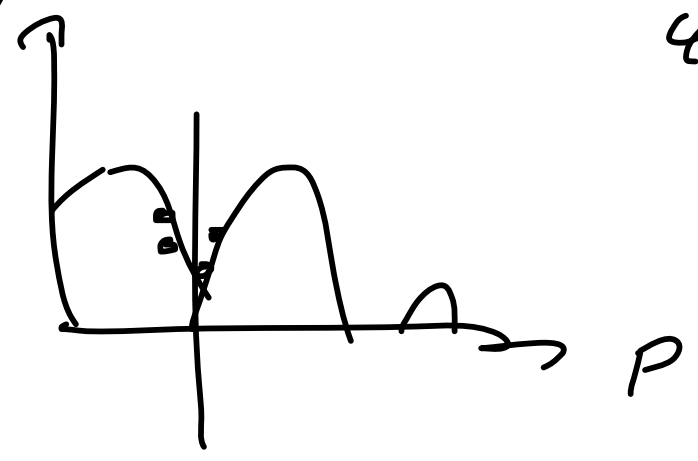
% Leasing



40

% zurückst

f(p)



# physikal. Größen u. Maßeinheiten

Messung einer Größe erfordert  
Vergleich mit einer Standardmaß-  
 einheit

→ Einheitensysteme:

SI

$$[ \text{Zeit} ] = s$$

$$[ \text{Länge} ] = m$$

$$[ \text{Masse} ] = kg$$

CGS Zentimeter, Gramm, Sekunde

$$" \frac{1}{h} \equiv c \equiv m \equiv 1 " "$$

↳ Dimensionen:

$$[ \text{Länge} ] = l$$

$$[ \text{Fläche} ] = l^2$$

$$[ \text{Geschwindigkeit} ] = \frac{l}{t}$$

$$[ \text{Kraft} ] = 1 \text{ N} = 1 \frac{\text{kg} \cdot \text{m}}{\text{s}^2}$$

$$[ \text{Leistung} ] = 1 \text{ W} = 1 \frac{\text{Nm}}{\text{s}}$$

$\parallel$   
 $\frac{\text{Arbeit}}{\text{Zeit}}$

→ alle Terme einer Gleichung  
müssen gleiche Dimensionen

beispielsweise:  $A = B + C$  ;  $[A] = [B] =$   
 $= [C]$

Bsp:  $A = 2 \pi r$  ?

$$[A] = l^2$$

$$[r] = l$$

Σ  
⊆

→ signifikante Stellen:

2,50 ; 3 sign. St.

2,501 ; 4

$0,00103 = 1,03 \cdot 10^{-3} = 3 \text{ sig.}$

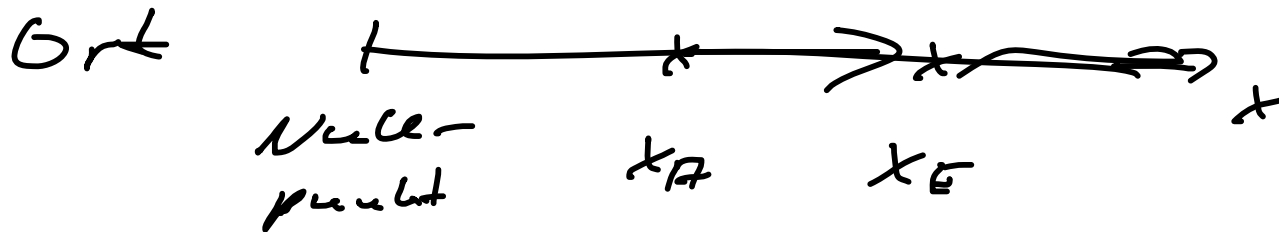
↳ Endergebnis:

# s. S. 1. St. mit größer  
als die kleinste # s. S.  
aller Augen

---

Mechanik

→ Verschiebung:



Ortsverschiebung:  $\Delta x \equiv x_B - x_A$

→ Geschwindigkeit;  $v$

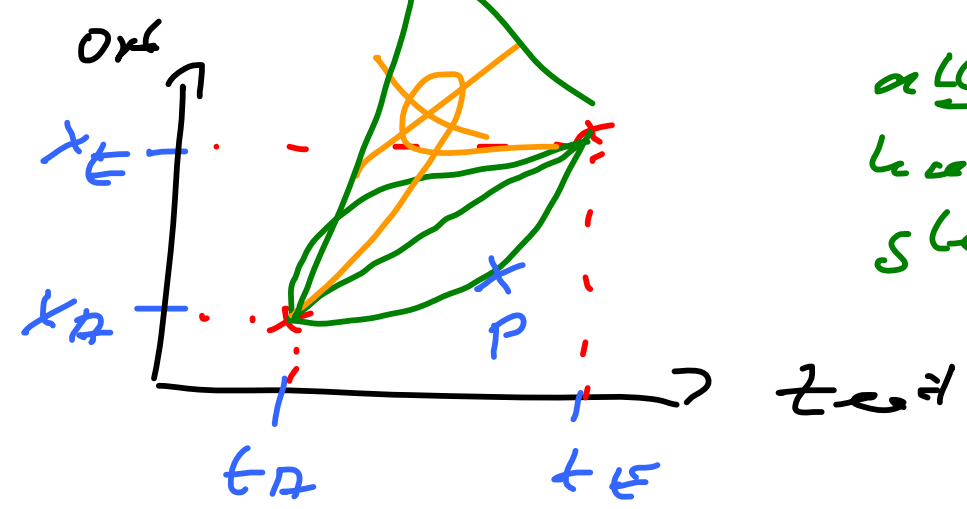


Zeitintervall:  $\Delta t \equiv t_E - t_A > 0$

mittlere Geschw.:  $\langle v \rangle \equiv \bar{v} \equiv \frac{\Delta x}{\Delta t}$

↳ warum mittlere Geschw

Weg-Zeit-Diagramm:



alle 3 Wege  
haben  
gleiches  $\langle v \rangle$

→ Momentangeschwindigkeit = Steigung  $\frac{\Delta x}{\Delta t}$   
 an Punkt P

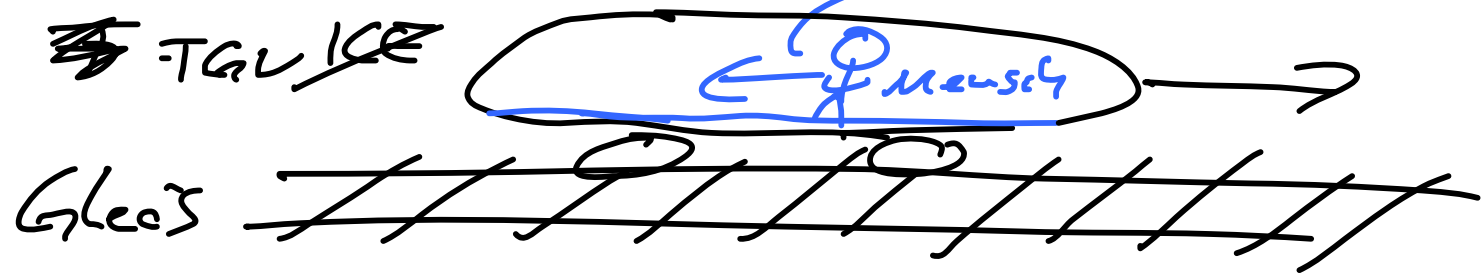
$$= v(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{dx}{dt} \equiv \dot{x}$$

↑  
in infinitesimal

→ Relativgeschwindigkeit:

Bsp: Zug fährt

$$v_m^{(\text{Zug})} = -0,7 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$



$$v_{\text{Zug}}^{(\text{Gleis})} = 100 \text{ m/s} \quad \frac{\text{relativ zum Gleis}}$$

→ Geschw. d. Menschen relativ  
zu dem Gleis:

$$v_M^{(\text{Gleis})} = v_M^{(\text{Zug})} + v_{\text{Zug}}^{(\text{Gleis})}$$

→ Bezugssystem = ausgedehntes  
System, dessen  
Teile relativ  
zueinander in  
Ruhe sind



↳ Teilchen T mit  $v_T^{(A)}$  relativ zu Bezugssystem A, das sich wiederum relativ zu B mit  $v_A^{(B)}$  bewegt:

$$v_T^{(B)} = v_T^{(A)} + v_A^{(B)}$$



→ "  $0.5c + c = 1.5c$  "

$v_L = 0.5c$

↳ später (Einsteinsche !)

$$v_T^{(B)} = \frac{v_T^{(A)} + v_A^{(B)}}{1 + \frac{v_T^{(A)} \cdot v_A^{(B)}}{c^2}}$$

Alles :  $v_T^{(A)}, v_A^{(B)} \ll c$   
 $c \approx 3 \cdot 10^8 \text{ m/s}$

→ Beschleunigungs

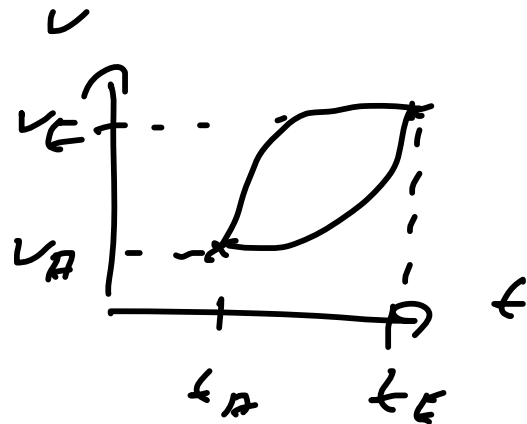
$$\langle a \rangle = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

$$\Delta v = v_E - v_A$$

$$\langle a \rangle = \frac{v}{s^2 \pi!!!!}$$

↳ Momentanbeschleunigung

$$a = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta v}{\Delta t} = \text{Tangente} \quad \text{an } v(t) =$$



$$= \dot{v} = \frac{dv}{dt}$$

$$\dot{v} = \frac{dv}{dt}$$

$$v = \dot{x} = \frac{dx}{dt} \Rightarrow \dot{v} = \frac{d\dot{x}}{dt} = \frac{d(dx/dt)}{dt} =$$

$$= \frac{d^2x}{dt^2} = \ddot{x}$$

$$\hookrightarrow \text{Erdschwerkungs } \equiv g = 9.81 \frac{m}{s^2}$$

→ freier Fall

Bsp: Stein fällt von Turm  
ohne Luftreibung

⇒ konstante Beschleunigung

$$\langle a \rangle = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{dv}{dt} = a =$$

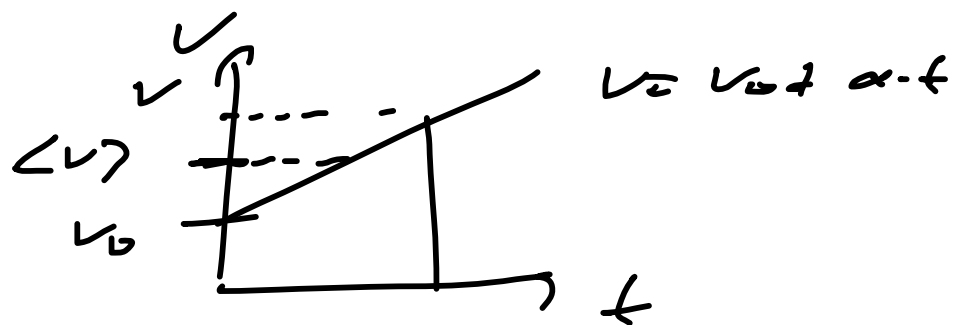
$$= \frac{v - v_0}{t} \quad t_A \equiv t_0 \equiv 0$$

$$\Rightarrow at = v - v_0$$

$$\Rightarrow \boxed{v = v_0 + a \cdot t}$$

$$\text{da } a = \text{const} \Rightarrow \langle v \rangle = \frac{1}{2} (v + v_0)$$

Durchschnitt



$$\text{mit } \Delta x = x - x_0 = \langle v \rangle \cdot \Delta t = \\ = \langle v \rangle \cdot t$$

$$\Rightarrow \Delta x = \frac{1}{2} (v + v_0) \cdot t$$

$$\Rightarrow \Delta x = \frac{1}{2} (a \cdot t + v_0 + v_0) t = \frac{1}{2} a t^2 + v_0 \cdot t$$

allgemein:

$$x = x_0 + v_0 \cdot t + \frac{1}{2} a t^2$$

$\uparrow$                        $\uparrow$                        $\uparrow$

~~Aufangs-~~ort                      Anfangs-  
geschw.                      Beschleunigung

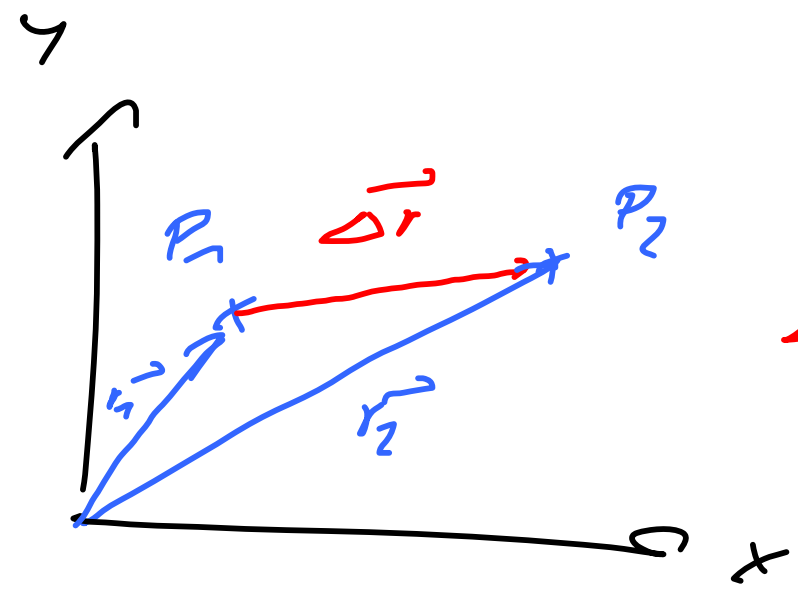
# Bewegung in 2 Dimensionen

↓  
Skalar → Vektor

→ Ortsvektor  $\vec{r} = x \cdot \hat{e}_x + y \cdot \hat{e}_y$

Einheitsvektoren

$$|\hat{e}_x| = |\hat{e}_y| = 1$$



$$\Delta \vec{r} = \overrightarrow{P_1 P_2} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

$$\langle \dot{\vec{v}} \rangle = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$

$$\dot{\vec{v}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \dot{\vec{v}}$$

Relativgesetz der v.

$$\vec{v}^{(B)} = \vec{v}^{(A)} + \vec{v}_A^{(B)}$$

$$\langle \dot{\vec{a}} \rangle = \frac{\Delta \dot{\vec{v}}}{\Delta t}$$

$$\dot{\vec{a}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \dot{\vec{v}}}{\Delta t} = \frac{d\dot{\vec{v}}}{dt} = \ddot{\vec{v}}$$



→ der schiefe Wurf — ohne Luftreibung 17



Basalbewegungsvektoren:

$$a_x = 0 \quad \left( \begin{array}{l} \text{keine} \\ \text{Beschleunigung} \\ \text{in x-Richtung} \end{array} \right)$$

$$a_y = -g$$

mit Erdbeschleunigung

Basalbewegungsvektoren unter

$$\Rightarrow \dot{v}_x = a_x = 0 \Rightarrow v_x = \text{const} \equiv v_{x,0}$$

$$\begin{aligned} \dot{v}_y &= a_y = -g \Rightarrow v_y = \int \dot{v}_y dt = \\ &= \int \underbrace{\frac{dv_y}{dt}}_{=-g} \cdot dt = - \int_{t_0 \equiv 0}^{t_1} g dt = \end{aligned}$$

$$= -g \cdot t + \underline{\underline{\text{const}}}$$

$$\equiv v_{y,0}$$

↑  
Anfangs Wert

0) Bewegungen in  $x$ - und  
 $y$ -Richtung sind unabhängig  
 von einander, weil eine  
 Kraft nur entlang einer Richtung

$$\begin{aligned}
 x &= \int \dot{x} \, dt = \int v_x \cdot dt = \\
 &= x_0 + v_{x,0} \cdot t
 \end{aligned}$$

s. vorher

$$y = y_0 + v_{y,0} \cdot t - \frac{1}{2} g t^2$$

↳ Wurfparabel

$$\text{Sei } x_0 = y_0 = 0$$

$$(1) \quad x(t) = v_{x,0} \cdot t \quad \Rightarrow \quad t = \frac{x}{v_{x,0}} \quad \text{in (2)}$$

$$(2) \quad y(t) = v_{y,0} \cdot t - \frac{1}{2} g t^2$$

$$\Rightarrow y = v_{y,0} \cdot \frac{x}{v_{x,0}} - \frac{1}{2} \frac{g x^2}{v_{x,0}^2} =$$

also  $t_0$   $\underline{\underline{=}}$   $\frac{v_{y,0}}{v_{x,0}} \cdot x - \frac{1}{2} \frac{g}{v_{x,0}^2} \cdot x^2$

Parabel:  $y = a \cdot x + b \cdot x^2$