

1. Mechanik der Massenpunkte

1.1 Kinematik des Massenpunkts

Die Ausdehnung der Körper ist vernachlässigbar, die Massen
in einem Punkt vereinigt: **Massenpunkt**

Bewegung: Änderung der Lage im Raum als Funktion der Zeit

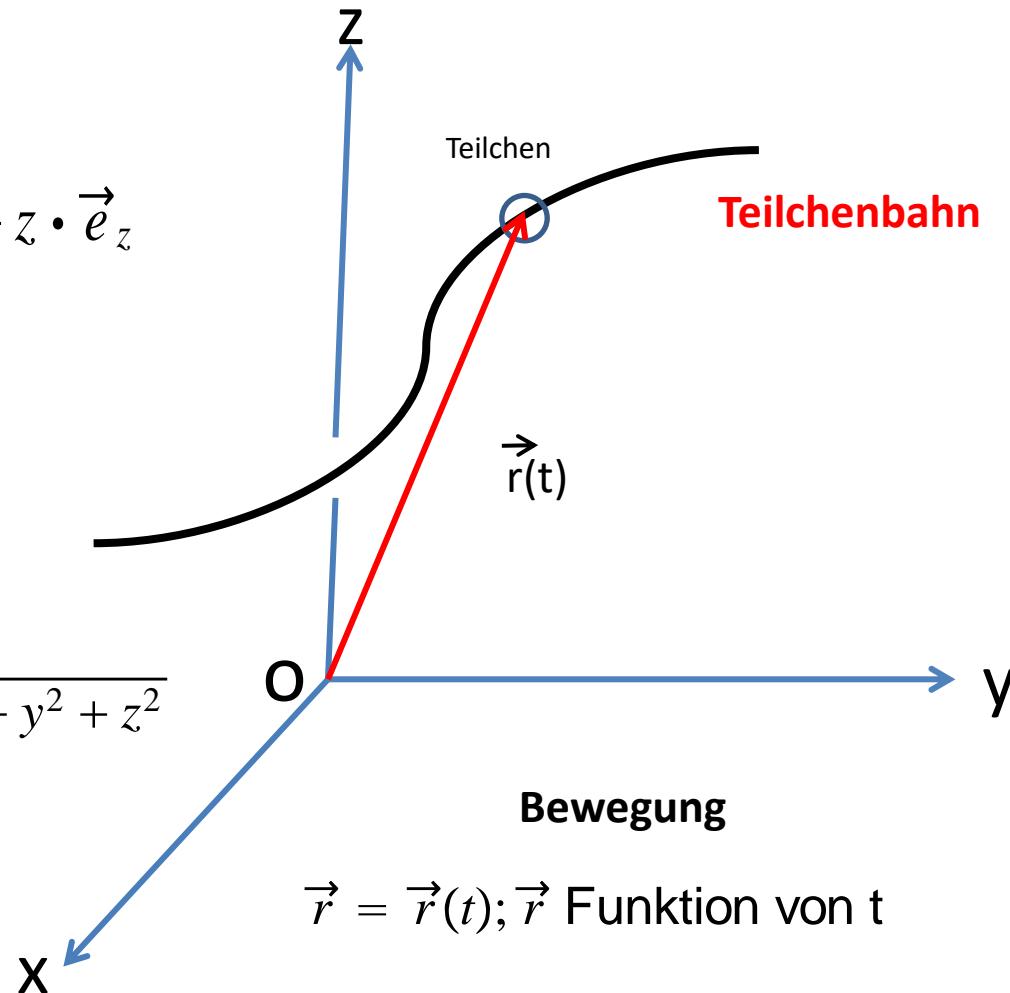
Kennzeichnung eines Punktes im Raum $P(x,y,z)$ mit den
Koordinaten y, x, z

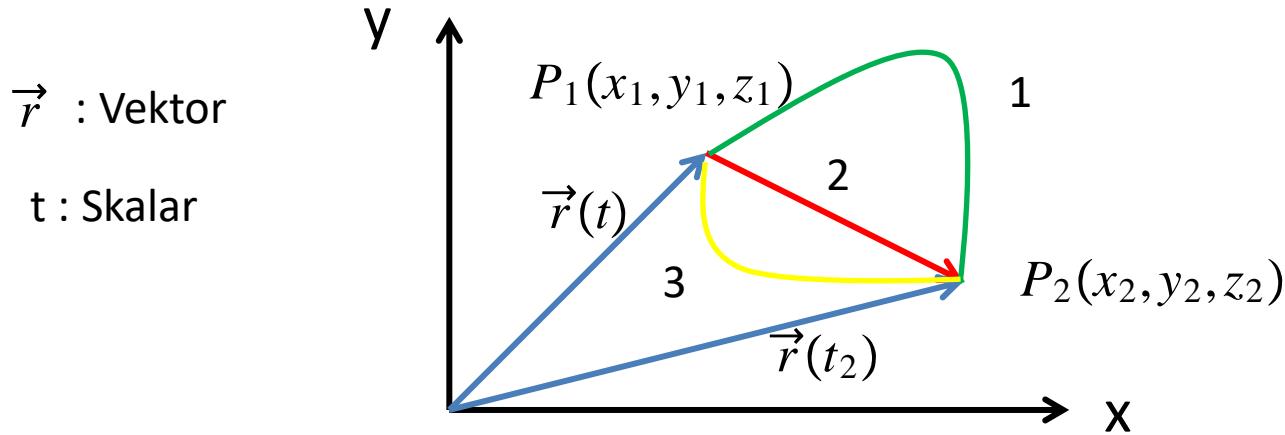
Koordinatensystem mit den Achsen x,y,z

$$\vec{r} = x \cdot \vec{e}_x + y \cdot \vec{e}_y + z \cdot \vec{e}_z$$

\vec{r} Abstand von 0

$$r = | \vec{r} | = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$





1,2,3 Mögliche **Bahnen**

Geradlinige Bewegung: Zurückgelegter Weg

$$\Delta \vec{r} = \vec{r}(t_2) - \vec{r}(t_1)$$

Dimension Länge: Meter (m) Δ : bedeutet
eine Änderung
der Δ folgenden
Größe

Verflossene Zeit: $\Delta t = t_2 - t_1$

Dimension Zeit: Sekunden (s)

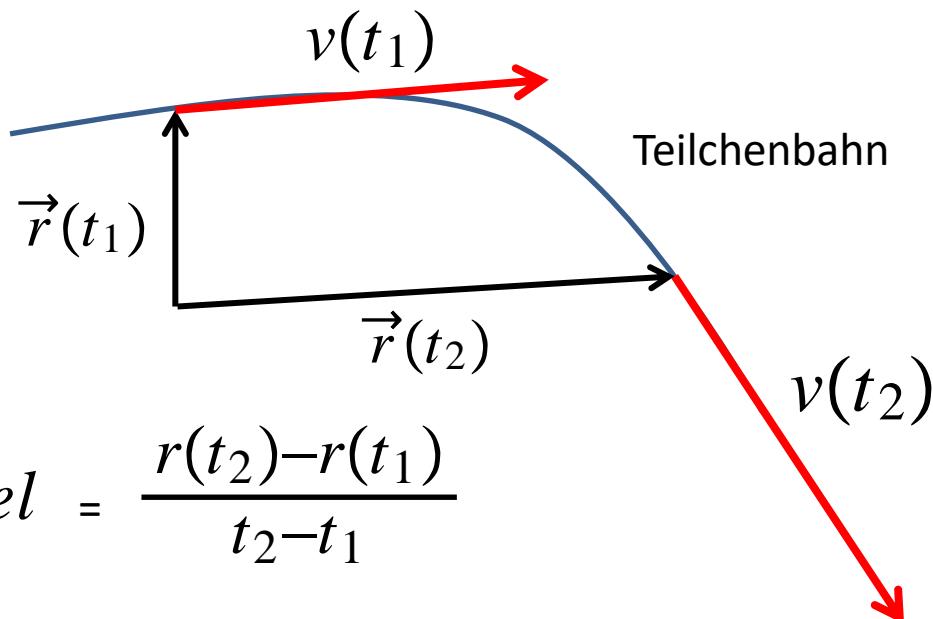
Geschwindigkeit v:

v=zurückgelegter Weg/verflossene Zeit

Dimension: meter/sekunde (m/s)

$$\vec{v} = \frac{\vec{\Delta r}}{\Delta t} \quad \text{Vektor in Richtung } \vec{\Delta r}$$

Mittlere Geschwindigkeit v_{mittel} in $[t_1, t_2]$



$$v_{mittel} = \frac{\vec{r}(t_2) - \vec{r}(t_1)}{t_2 - t_1}$$

Momentane Geschwindigkeit

$$\vec{v}_1 = \lim_{t_1 \rightarrow t_2} \frac{\vec{r}(t_2) - \vec{r}(t_1)}{t_2 - t_1} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}} = \vec{v}(t)$$

Geschwindigkeitsänderung führt zur **Beschleunigung**

$$\frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \vec{a}(t_1, t_2) \quad \text{mit der Dimension: } \frac{m}{s^2}$$

mit $\vec{a}(t_1, t_2)$ als mittlere Beschleunigung

Momentane Beschleunigung

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \ddot{\vec{r}}$$

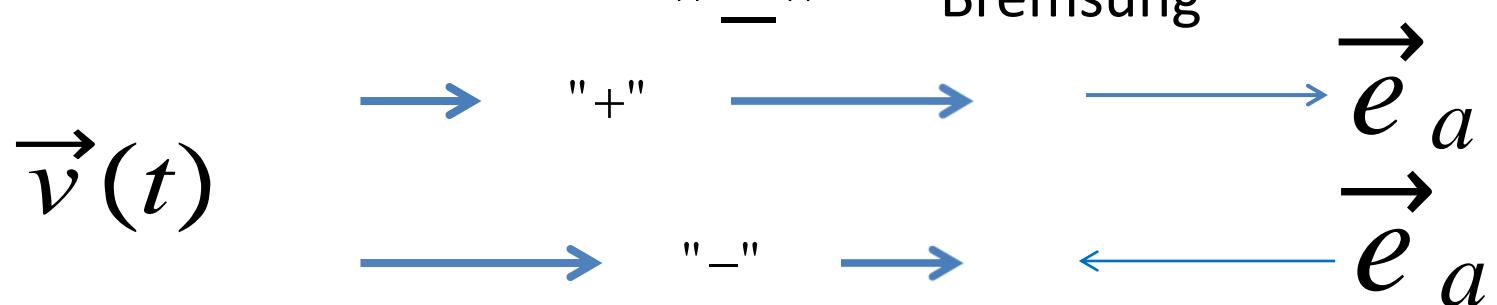
Spezielle Fälle

a) Änderung des Betrags von \vec{v}

Geradlinige Bewegung

$$\vec{e}_a = \pm \vec{e}_v \quad "+" \quad \text{Beschleunigung}$$

"—" Bremsung



b) Nur Richtungsänderung von \vec{v}

| \vec{v} | konstant

Bis jetzt $\vec{r}(t) \rightarrow \vec{v}(t) \rightarrow \vec{a}$

Mathematisch: Differenzieren

Sehr oft muss man den umgekehrten Weg gehen

$\vec{a}(t) \rightarrow \vec{v}(t) \rightarrow \vec{r}(t)$

Mathematisch: Integrieren

Beispiel: Eindimensionale Bewegung, z.B.: x-Richtung

$$a(t) = \frac{dv}{dt} \rightarrow \vec{v}(t) = \int a(t') dt'$$

$$\text{mit } v_0 = v(0)$$

Erhöhung der Geschwindigkeit

$$v(t) = v_0 + \int_0^t a(t') dt'$$

Von $t'=0$ bis $t'=t$

Entsprechend: $v(t) \rightarrow x(t)$

$$x(t) = x_0 + \int_0^t v(t') dt' \quad x_0 \text{ als Startpunkt bei } t=0$$



Zuwachs des Weges

$$x(t) = x_0 + \int_0^t \left[v_0 + \int_0^{t'} a(t'') dt'' \right] dt'$$

Beispiel : $a(t)=\text{konstant} = a_0$

$$v(t) = v_0 + \int_0^t a_0 dt = v_0 + a_0 \cdot t$$

Wächst linear mit t

$$x(t) = x_0 + \int_0^t [v_0 + a_0 \cdot t'] dt' = x_0 + v_0 \cdot t + \frac{1}{2} a_0 \cdot t^2$$

Wächst quadratisch mit t

Beispiel: Freier Fall



$x=0, t=0, v_0=0$

+X



$$x(t) = \frac{1}{2} g \cdot t^2$$

Mit $a_0 = g$: $g = \text{konstant}$

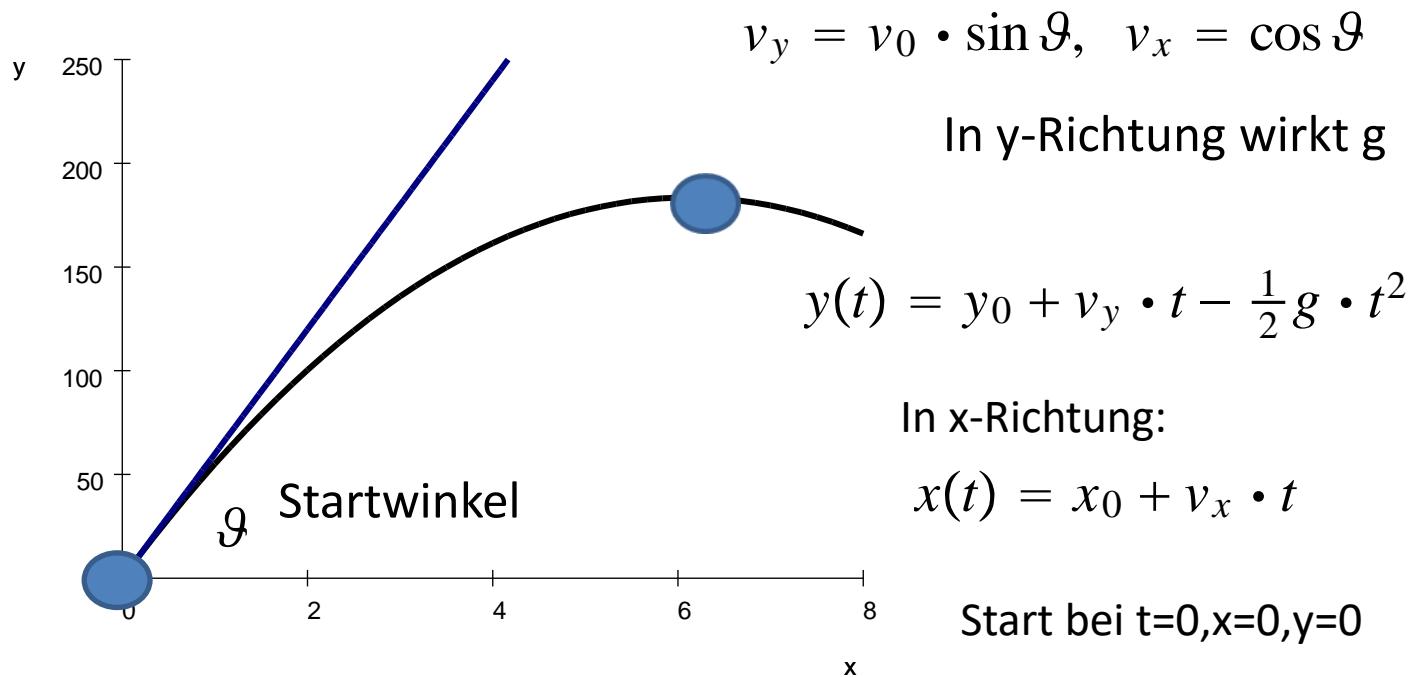
g : Gravitationskonstante

Wert an der Erdoberfläche

Physik, wie z.B. Massenabhängigkeit des freien Falls wird später diskutiert

Schiefer Wurf als Beispiel für zweidimensionale Bewegung

Geschwindigkeiten



Bewegungsgleichungen: $x(t) = v_0 \cdot \cos \vartheta \cdot t, \quad y(t) = v_0 \cdot \sin \vartheta \cdot t - \frac{1}{2} g \cdot t^2$

Parametergleichung einer Funktion mit t als Parameter

Elimination von t: Führt zu **Bahngleichung** in der x-y Ebene

$$t = \frac{x}{v_0 \cdot \cos \vartheta} \quad \longrightarrow \quad y = x \cdot \tan \vartheta - \frac{g \cdot x^2}{2 \cdot v_0^2} \cos^2 \vartheta$$

$$\vartheta = 0 \rightarrow y = -\frac{g \cdot x^2}{2 \cdot v_0^2}$$

Beispiel: **Wasserstrahl**

Geschwindigkeitsbestimmung
des Strahls bei $x=y=0$
durch Messung der Bahnkurve

Hier: $v_0 = 4.43 \text{ m/s}$

