

Vorlesung Mechanik A

WINTERSEMESTER 2017/18

KARLSRUHER INSTITUT FÜR TECHNOLOGIE (KIT)

GEHALTEN VON

PROF. DR. M. M. MÜHLEITNER

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Literatur	1
1.2	Was ist theoretische Physik?	2
1.3	Mechanik	3
2	Kinematik	7
2.1	Mathematischer Einschub	7
2.1.1	Vektoren	7
2.1.2	Differentialrechnung	11
2.2	Bahnkurve, Geschwindigkeit und Beschleunigung	14
2.3	Koordinatensysteme	17
2.3.1	Natürliche Koordinaten	17
2.3.2	Matrizen	20
2.3.3	Drehungen	24
2.3.4	Polarkoordinaten, Zylinderkoordinaten	27
2.4	Beispielaufgabe Kreisbewegung	33
3	Die Newtonschen Axiome	35
3.1	Kraft und Masse	36
3.2	Lex Prima - Das Trägheitsgesetz	38
3.3	Lex Secunda - Aktionsprinzip	39
3.4	Lex Tertia - das Wechselwirkungsprinzip, actio = reactio	40
3.5	Superpositionsprinzip	40
3.6	Mathematischer Einschub - Differentialgleichungen	41
3.7	Inertialsysteme und Galilei-Transformation	42
4	Beschleunigte Bezugssysteme Scheinkräfte	45
4.1	Die Scheinkräfte	49
4.1.1	Die Translationskraft	49
4.1.2	Die Zentrifugalkraft	49
4.1.3	Die Corioliskraft	50
4.1.4	Die Azimutalkraft	50

Kapitel 1

Einleitung

Disclaimer: Dieser Vorlesungsaufschrieb erhebt keinen Anspruch auf Fehlerfreiheit.

Allgemeine Informationen zur Vorlesung, zum Übungsbetrieb und zu den Klausuren finden Sie auf der homepage der Vorlesung:

<https://www.itp.kit.edu/courses/ws2017/theoa/>

Dort finden Sie auch die Übungsblätter zum Herunterladen.

1.1 Literatur

Physik

- W. Nolting, *Grundkurs Theoretische Physik 1&2, Klassische Mechanik*, Springer Verlag.

Relativ großes Gewicht auf das Einüben von Formalismen, weniger auf die ausführliche Diskussion des physikalischen Gehaltes; Herleitungen oft im Detail durchgeführt; Darstellung ist fast immer klar; viele gute Übungsaufgaben mit Lösungen und Kontrollfragen; 1. Band enthält eine recht ausführliche Wiederholung der relevanten mathematischen Methoden; moderne Themen wie Integrabilität und Chaos nicht enthalten; relativistische Mechanik findet sich in Band 4.

- H. Goldstein, C.P. Poole Jr., J.L Safko, *Klassische Mechanik*, Wiley-VCH.

Im Vergleich zu Nolting mehr Gewicht auf Diskussion, weniger auf mathematische Zwischenschritte; neue Auflage enthält Chaos und numerische (computer-gestützte) Übungsaufgaben; Buch ist geeignet für Studierende, die sich den Stoff selbst erarbeiten.

- L.D. Landau, E.M. Lifschitz, *Lehrbuch der theoretischen Physik, I, Mechanik*, Verlag Harri Deutsch.

Zwischenschritte selten angegeben und Diskussionen kürzer als bei Goldstein; modernere Themen fehlen; meist schwierige Übungsaufgaben ohne Lösungen; relativistische Mechanik findet sich in Band 2.

- F. Kuypers, *Klassische Mechanik*, Wiley-VCH.

Hoher Anteil von Beispielen und Übungsaufgaben mit ausführlichen Lösungen; wenig Raum für eigentliche Darstellung der Theoretischen Mechanik; enthält relativistische Mechanik und chaotische Dynamik.

- T. Fließbach, *Mechanik*, Spektrum Verlag.
- J. Honerkamp und H. Römer, *Grundlagen der klassischen Theoretischen Physik*, Springer.
- F. Scheck, *Mechanik*, Springer.
- R.P. Feynman, R.B. Leighton, M. Sands, *The Feynman Lectures on Physics Vol. 1*.

Mathematik

- I.N. Bronstein, K.A. Semendjajew, G. Musiol, H. Mühlig, *Taschenbuch der Mathematik*, Verlag Harri Deutsch.
- R. Shankar, *Basic Training in Mathematics (A Fitness Program for Science Students)*, Plenum Press, New York.

1.2 Was ist theoretische Physik?

Die Physik (lateinisch *physica* 'Naturlehre') ist eine Naturwissenschaft. Ihr Ziel ist die Ermittlung der Gesetze, denen die unbelebte Natur folgt, und deren mathematische Beschreibung. In den letzten Jahrhunderten wurde hierfür die folgende Strategie entwickelt und verfolgt:

- Es werden - im Gegensatz zur reinen Naturbeobachtung - gezielte Experimente durchgeführt.
- Die Messergebnisse werden durch das Aufstellen möglichst allgemeiner mathematischer Zusammenhänge zwischen den Messgrößen interpretiert.

Beides ist nötig für eine umfassende und aussagekräftige Beschreibung der Natur. Der Ausgangspunkt für die theoretisch-mathematische Formulierung der Naturgesetze ist immer das Experiment. Dieses entscheidet auch endgültig über die Richtigkeit einer Theorie. Mit der fortschreitenden Spezialisierung der Physik im 20. Jahrhundert wurde eine Arbeitsteilung in Experimentalphysik und theoretische Physik sinnvoll. Im Laufe der Zeit hat sich in der theoretischen Physik ein großes Maß an Universalität herausgebildet, so dass verschiedene Gebiete der Physik durch ähnliche Prinzipien und Begriffsbildungen charakterisiert werden. So finden z.B. in der Theorie der Turbulenz von Strömungen klassischer Flüssigkeiten und Gase ähnliche mathematische Methoden Anwendung wie in der Elementarteilchenphysik.

In der theoretischen Physik spielen seit den 1960er Jahren Symmetriebetrachtungen eine wichtige Rolle. So hat man festgestellt, dass z.B. die zwischen Elementarteilchen erlaubten Wechselwirkungen durch zugrunde liegende Symmetrien bestimmt sind. Mit diesen Symmetrien sind Erhaltungsgrößen verbunden, die in unserem Beispiel hier die Elementarteilchen und deren Wechselwirkungen charakterisieren. Das Zurückführen auf Symmetrien ermöglicht eine einfache und vereinheitlichte theoretische Beschreibung. Ähnliche Prinzipien finden in

der Festkörperphysik Anwendung und werden, insbesondere nach der Entdeckung neuer Materialien, immer weiter entwickelt.

Die theoretische Physik ist heute auf vielen Gebieten mit völlig neuen Fragestellungen und Entwicklungen konfrontiert, die einen Strom neuer Ideen und Denkweisen hervorrufen. Dies liegt daran, dass die Physik neuen Problemstellungen gegenüber offen und flexibel ist.

Die erste Vorlesung über theoretische Physik führt anhand der Newtonschen Mechanik der Massenpunkte in die Denkweise der theoretischen Physik ein. Gleichzeitig werden die mathematischen Grundlagen für die ersten Semester vermittelt. Es soll sowohl die Begriffs- und Strukturbildung in der theoretischen Physik verdeutlicht werden als auch die Fähigkeit vermittelt werden, physikalische Vorgänge der Mechanik zu berechnen. Die Mechanik ist uns aus der alltäglichen Erfahrung bekannt und damit hervorragend geeignet, Sie mit den allgemeinen Zielen der theoretischen Physik vertraut zu machen. Eine gute Theorie muss in der Lage sein, beobachtete Phänomene zu beschreiben und erklären sowie auch nicht beobachtete Phänomene vorherzusagen. Hierfür werden auf der Grundlage von Erfahrungen und Beobachtungen allgemeine Grundsätze, Axiome, aufgestellt. Mithilfe der Axiome und mathematischer Methoden werden Gesetze aufgestellt, die Vorhersagen für beobachtbare Größen machen, die im Experiment überprüft werden. Die Theorie motiviert aber auch, Experimente zu entwickeln, die bisher nicht beobachtbare Phänomene untersuchen, die von der Theorie vorhergesagt werden. Bekannte Beispiele der jüngeren Zeit sind die Entdeckung des Higgsbosons oder die Beobachtung von Gravitationswellen.

1.3 Mechanik

Die (klassische) Mechanik beschäftigt sich mit der Untersuchung der Gesetzmäßigkeiten, denen die Statik und die Bewegung materieller Körper unterliegt. Letztere erfolgt unter dem Einfluß von Kräften, die in der Mechanik als bekannt vorausgesetzt werden. Es handelt sich also um die Lehre der Bewegung von Körpern und der dabei auf sie wirkenden Kräfte.

Es gibt mehrere Möglichkeiten, die Mechanik in verschiedene Themenbereiche einzuteilen.

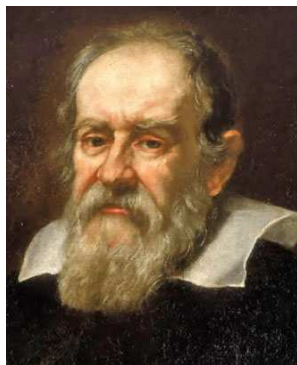


Abbildung 1.1: Galileo Galilei, 1564-1642; Quelle: Justus Sustermans - <http://www.nmm.ac.uk/mag/pages/mnuExplore/ViewLargeImage.cfm?ID=BHC2700>.

Eine Möglichkeit ist die Unterteilung in die Themengebiete *Statik*, *Kinematik* und *Dynamik*. Die Statik beschäftigt sich mit der Zusammensetzung und dem Gleichgewicht von Kräften, die auf einen ruhenden Körper wirken. Die Kinematik (vom altgriechischen *kinema*, d.h. Bewegung) behandelt die Beschreibung der Bewegung von Punkten und Körpern im Raum. Hierfür werden die Größen Zeit, Ort, Geschwindigkeit und Beschleunigung eingeführt. Die Ursachen der Bewegung, die Kräfte, werden hierbei außer Acht gelassen. Die Dynamik (vom griechischen *dynamis*, d.h. Kraft) hingegen befasst sich mit der Wirkung von Kräften, also der Beschreibung der Bewegung von Körpern unter dem Einfluss von Kräften. Es wird hier also die Ursache der Bewegung betrachtet und mathematisch mit berücksichtigt. Die dynamischen Bewegungsgleichungen sind Differentialgleichungen. Weiter kann die Mechanik unterteilt werden in spezielle Teilgebiete: die *Mechanik starrer Körper*, in der es um Massenpunkte und nicht deformierbare Körper geht, die *Kontinuumsmechanik*, die sich mit kontinuierlich ausgedehnten, deformierbaren Körpern befasst, und die *Statistische Mechanik*, die Teilgebiet der Thermodynamik ist. Eine andere Unterteilung orientiert sich an den mathematischen Methoden zur Beschreibung der Dynamik des Systems. Man unterscheidet zwischen der Newtonschen Mechanik, die Teil dieser Vorlesung ist, der Lagrangeschen Mechanik, der Hamiltonschen Mechanik und der Hamilton-Jacobi Mechanik. Die letzteren sind Bestandteil der Vorlesung der klassischen theoretischen Physik B. Sie orientieren sich an den grundlegenden Strukturen eines Systems und dessen Symmetrien, um Bewegungsgleichungen aufzustellen und bilden die idealen Werkzeuge zur Aufstellung neuer Theorien wie etwa in der Elementarteilchenphysik.

Die Mechanik nimmt unter den Teilgebieten der Physik eine besondere Stellung ein. Sie ist das älteste Teilgebiet der Physik und bildet die Grundlage für die gesamte theoretische Physik. Die planmäßige Erforschung der Naturgesetze begann im 16. und 17. Jahrhundert in der Mechanik. Beispielsweise wurde mit den Fallversuchen von Galilei (G. Galilei, 1564-1642, Abb. 1.1) erstmals das gezielte Experimentieren als Hilfsmittel wissenschaftlicher Erkenntnis in der Physik eingeführt. Galileis Untersuchungen zur Dynamik wurden von Huygens (C. Huygens, 1629-1695, Abb. 1.2) fortgeführt und von Newton (I. Newton, 1643-1727, Abb. 1.3) zu einem gewissen Abschluß gebracht. Auf den Newtonschen Axiomen fußt das ganze Gebäude der klassischen Mechanik.

Das mechanistische Weltbild des 19. Jahrhunderts beruht auf der Idee, dass die gesamte Wirklichkeit durch strikte Naturgesetze bestimmt wird. Physikalische Vorgänge sind dann verstanden, wenn sie mechanisch erklärt werden können. Man geht davon aus, daß alle Zustände zu allen Zeitpunkten errechenbar sind, wenn man die Naturgesetze und Zustände zu einem bestimmten Zeitpunkt exakt kennt. Wir wissen heute, daß dies auf viele Phänomene nicht anwendbar ist. So haben moderne physikalische Theorien zwar ihren Ursprung in der klassischen Mechanik. Diese hat aber nur einen beschränkten Gültigkeitsbereich. Die Phänomene der Quantenwelt sehr kleiner Teilchen etwa müssen durch die Quantenmechanik beschrieben werden (siehe Vorlesungen Quantenmechanik I+II). Und bei Teilchengeschwindigkeiten nahe der Lichtgeschwindigkeit muß die klassische Mechanik durch die relativistische Mechanik (siehe Vorlesungen Mechanik A, Elektrodynamik und Quantenmechanik II) ersetzt werden.

Im ersten Teil der Vorlesung (Mechanik A) werden Sie mit wichtigen Grundbegriffen und mathematischen Methoden vertraut gemacht, die auch für die anderen Teilbereiche der Physik wichtig sein werden. Wir werden die Kinematik und die Dynamik von Massepunkten und Systeme von Massepunkten behandeln. Es werden die Newtonschen Axiome eingeführt. Wir



Abbildung 1.2: Christiaan Huygens, 1629-1695; Quelle: Caspar Netscher - <http://ressources2.techno.free.fr/informatique/sites/inventions/inventions.html>.

werden uns mit Energie, Impuls und Drehimpuls beschäftigen sowie deren Erhaltungssätzen. Es werden Schwingungen und insbesondere der Harmonische Oszillator behandelt sowie das Zweikörperproblem unter dem Einfluß einer Zentralkraft. Wir betrachten hierbei das Keplerproblem. Schließlich wird die Streuung von Teilchen anhand der Rutherford-Streuung untersucht, bevor die Vorlesung mit Vielteilchensystemen abschließt.

Der zweite Teil der Vorlesung (Mechanik B im SS 2018) führt den Lagrangeformalismus ein. Es werden Variationsprinzipien behandelt und der Zusammenhang zwischen Symmetrien und Erhaltungssätzen diskutiert.

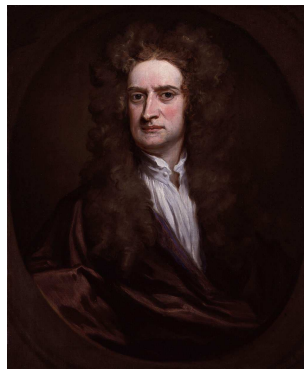


Abbildung 1.3: Sir Isaac Newton, 1643-1727; Quelle: Godfrey Kneller - National Portrait Gallery: NPG 2881While.

Kapitel 2

Kinematik

Die *Kinematik* beschreibt die Bewegung von Körpern. Die geschieht durch die Angabe von Ortskoordinaten und deren Zeitabhängigkeit. Für die vollständige Beschreibung des Bewegungszustandes eines Systems sind unter Umständen viele Angaben erforderlich, da einzelne Teile ganz verschiedene Bewegungen ausführen können. Jedes System jedoch ist aus einzelnen Punkten zusammengesetzt. Daher betrachten wir hier die Beschreibung der Bewegung eines einzelnen Massepunktes. Zunächst aber sollen einige mathematische Grundlagen bereitgestellt werden.

2.1 Mathematischer Einschub

2.1.1 Vektoren

Vektoren sind allgemein im Raum \mathbb{R}^n ($n \in \mathbb{N}$) definiert. Sie sind damit definiert als die Menge der n -Tupel (x_1, x_2, \dots, x_n) mit $x_i \in \mathbb{R}$. Der Vektor \vec{a} im drei-dimensionalen Raum ist dann gegeben durch

$$\vec{a} \in \mathbb{R}^3 \quad \text{mit} \quad \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix}. \quad (2.1)$$

Die Punkte des physikalischen Raumes können durch Vektoren $\vec{a} \in \mathbb{R}^3$ beschrieben werden. Hierfür ist allerdings ein Koordinatensystem mit Ursprung notwendig. Das Koordinatensystem bildet mit seinen Achsen das Referenzsystem, bezüglich dessen der Vektor definiert wird. Wir betrachten ein kartesisches Koordinatensystem gebildet aus drei orthogonalen Achsen in x -, y - und z -Richtung, die sich in einem gemeinsamen Punkt, dem Koordinatenursprung schneiden, siehe Abb. 2.1. Die Richtungen der drei Achsen werden durch Einheitsvektoren definiert, d.h. Vektoren der Länge 1. Die Einheitsvektoren des kartesischen Koordinatensystems in den drei Richtungen x , y und z sind definiert als

$$\vec{e}_x = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_y = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \vec{e}_z = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (2.2)$$

Die Einheitsvektoren bilden eine orthonormale Basis, bezüglich derer sich jeder Vektor durch die Angabe seiner Koordinaten bezüglich \vec{e}_x , \vec{e}_y und \vec{e}_z charakterisieren lässt. Also

$$\vec{a} = a_x \vec{e}_x + a_y \vec{e}_y + a_z \vec{e}_z. \quad (2.3)$$

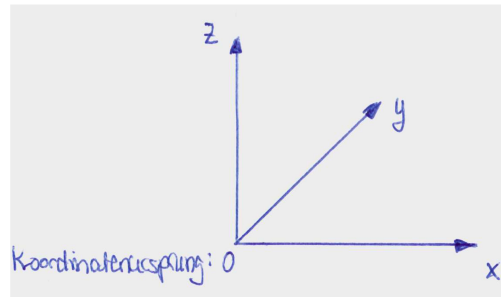


Abbildung 2.1: Das kartesische Koordinatensystem.

Ortsvektor: Die zu Beginn der Vorlesung am häufigsten verwendeten Vektoren sind Ortsvektoren, i.a. mit \vec{r} bezeichnet. Mit diesen beschreiben wir Punkte im Euklidischen Raum. Mit der Angabe des Koordinatenursprungs wird ein Bezugssystem festgelegt. Der Ortsvektor eines Punktes P ist dann der Vektor, der den Koordinatenursprung mit dem entsprechenden Punkt im physikalischen Raum verbindet, also

$$\text{Ortsvektor: } \vec{OP} = \vec{r}. \quad (2.4)$$

Die Definition des Koordinatensystems bzw. des Koordinatenursprungs ist willkürlich und nicht eindeutig. So kann jeder beliebige Punkt als Koordinatenursprung mittels einer geeigneten Translation, Rotation oder eines Boosts aus dem ursprünglichen Koordinatenursprung definiert werden. Der Boost ist eine Transformation zwischen zwei Koordinatensystemen, die sich relativ zueinander mit einer konstanten Geschwindigkeit bewegen. Mit der Änderung des Koordinatenursprungs ändert sich natürlich auch der Ortsvektor, siehe Abb. 2.2.

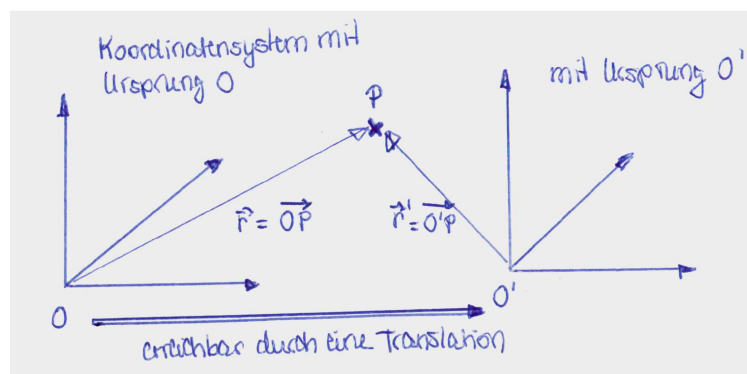


Abbildung 2.2: Der Ortsvektor \vec{r} von P im Koordinatensystem mit Ursprung O und der Ortsvektor \vec{r}' von P im Koordinatensystem mit Ursprung O' . Der Ursprung O' geht aus O durch eine Translation hervor.

Das *Skalarprodukt* zweier Vektoren $\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^3$ ist definiert durch

$$\vec{a} \cdot \vec{b} := a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z = \sum_{i=1}^3 a_i b_i, \quad (2.5)$$

wobei im letzten Schritt $x \equiv 1$, $y \equiv 2$ und $z \equiv 3$ gesetzt wurde. Das Summenzeichen \sum bedeutet, dass über die Indizes i von 1 bis 3 summiert wird, also

$$\sum_{i=1}^3 a_i b_i = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3. \quad (2.6)$$

Für die oben eingeführten Einheitsvektoren gilt offensichtlich

$$\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{für } i = j \\ 0 & \text{für } i \neq j \end{cases} \quad (\delta_{ij} = \text{Kronecker-Delta}). \quad (2.7)$$

Die Länge bzw. Betrag, auch Norm genannt, eines Vektors ist gegeben durch

$$|\vec{a}| = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}} = \sqrt{a^2} = a. \quad (2.8)$$

Der Winkel θ zwischen den Vektoren \vec{a} und \vec{b} , siehe Abb. 2.3, bestimmt sich aus

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta = ab \cos \theta. \quad (2.9)$$

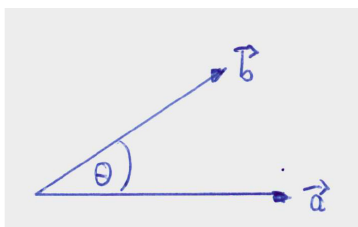


Abbildung 2.3: Der Winkel θ zwischen den Vektoren \vec{a} und \vec{b} .

Bemerkungen:

- Das Skalarprodukt (auch Punktprodukt genannt) $\vec{a} \cdot \vec{b}$ ist ein *Skalar*, d.h. unabhängig vom Koordinatensystem. Die Formel gilt für jedes beliebige kartesische Koordinatensystem.
- Es gilt $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$ falls $\theta = \pi/2$ oder $a = 0$ oder $b = 0$.
- Gleichung (2.9) zeigt, dass das Skalarprodukt ein Maß für die Größe der Projektion eines Vektors \vec{b} auf einen anderen Vektor \vec{a} ist.

Einschub: Physikalische Größen können durch Skalare, Vektoren oder Tensoren beschrieben werden. Tensorielle physikalische Größen sind für uns zunächst nicht relevant. Eine skalare physikalische Größe wird lediglich durch die Angabe eines Zahlenwertes (Maßzahl) und einer Einheit (Maßeinheit) charakterisiert. Physikalische Größen, die beobachtbar sind, werden mit einer reellen Zahl angegeben. Beispiele sind die Masse oder das Volumen eines Körpers, Temperatur, Druck oder auch Wellenlänge. Eine vektorielle physikalische Größe verlangt sowohl die Angabe des Betrages als auch der Richtung. Beispiele sind die Geschwindigkeit, Beschleunigung, Kraft oder Impuls.

Das *Kreuzprodukt* zweier Vektoren ist definiert durch

$$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_y b_z - a_z b_y \\ a_z b_x - a_x b_z \\ a_x b_y - a_y b_x \end{pmatrix}. \quad (2.10)$$

Es gilt

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \perp \vec{a} \quad \text{und} \quad \perp \vec{b}. \quad (2.11)$$

Der Vektor \vec{c} steht senkrecht auf der durch \vec{a} und \vec{b} definierten Fläche, und zwar so, dass \vec{a} , \vec{b} und \vec{c} ein Rechtssystem bilden, siehe Abb. 2.4.

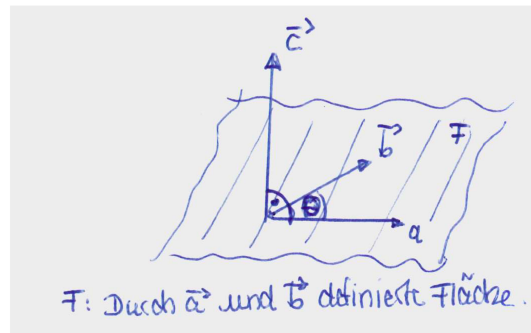


Abbildung 2.4: Der Vektor \vec{c} steht senkrecht auf der durch \vec{a} und \vec{b} definierten Fläche. θ ist der Winkel zwischen \vec{a} und \vec{b} .

Für die Einheitsvektoren des kartesischen Koordinatensystems finden wir

$$\vec{e}_x \times \vec{e}_y = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 - 0 \\ 0 - 0 \\ 1 - 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{e}_z. \quad (2.12)$$

Und analog

$$\vec{e}_z \times \vec{e}_x = \vec{e}_y, \quad \vec{e}_y \times \vec{e}_z = \vec{e}_x. \quad (2.13)$$

Die Länge des Vektors \vec{c} ist gegeben durch

$$c = |\vec{c}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin \theta = ab \sin \theta, \quad (2.14)$$

wobei θ der Winkel zwischen den beiden Vektoren \vec{a} und \vec{b} ist.

2.1.2 Differentialrechnung

Differentiation

Wir betrachten eine reelle Funktion im eindimensionalen Raum als Funktion des Ortes x . Diese bildet die Ortskoordinate x auf einen Funktionswert $f(x)$ ab,

$$f : x \in \mathbb{R} \rightarrow f(x) \in \mathbb{R} . \quad (2.15)$$

Der Differentialquotient bzw. die Ableitung der Funktion $f(x)$ beschreibt die differentielle Änderung der Funktion in einem infinitesimal kleinen Intervall Δx , also

$$\text{Ableitung von } f \text{ nach } x : \frac{df(x)}{dx} = f'(x) := \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} . \quad (2.16)$$

Geometrisch bedeutet diese Größe die Steigung der Funktion $f(x)$ am Ort x , siehe Abb. 2.5. Die dazugehörige Gerade ist die lineare Näherung der Funktion in der näheren Umgebung von x .

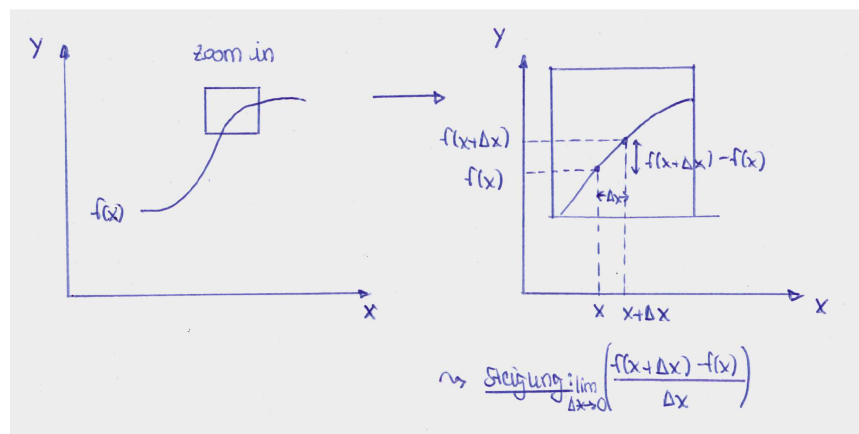


Abbildung 2.5: Die Ableitung der Funktion $f(x)$ nach x , geometrisch veranschaulicht.

Wir berechnen mit Hilfe des Differentialquotienten die Ableitung von $f(x) = 1/2x^2$ zu

$$f'(x) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\frac{1}{2}(x + \Delta x)^2 - \frac{1}{2}x^2}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{x\Delta x + \frac{1}{2}(\Delta x)^2}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} x + \frac{1}{2}\Delta x = x . \quad (2.17)$$

Im folgenden sind einige Ableitungsbeispiele gegeben ($k \in \mathbb{R}$):

$$f(x) = x^k \rightarrow f'(x) = kx^{k-1} \quad (2.18)$$

$$f(x) = \frac{1}{2}x^2 \rightarrow f'(x) = x \quad (2.19)$$

$$f(x) = \frac{1}{x} \rightarrow f'(x) = \frac{-1}{x^2} \quad (2.20)$$

$$f(x) = \cos x \rightarrow f'(x) = -\sin x \quad (2.21)$$

$$f(x) = \sin x \rightarrow f'(x) = \cos x \quad (2.22)$$

$$f(x) = e^x \rightarrow f'(x) = e^x . \quad (2.23)$$

Die Ableitung einer Funktion f nach der Zeit t wird im allgemeinen mit einem Punkt bezeichnet, also

$$\dot{f}(t) = \frac{df(t)}{dt} := \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{f(t + \Delta t) - f(t)}{\Delta t}. \quad (2.24)$$

Es gelten folgende Regeln:

$$\text{Summenregel: } \frac{d}{dx}[f(x) + g(x)] = f'(x) + g'(x) \quad (2.25)$$

$$\text{Produktregel: } \frac{d}{dx}[f(x)g(x)] = f'(x)g(x) + f(x)g'(x) \quad (2.26)$$

$$\text{Quotientenregel: } \frac{d}{dx} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{f'(x)g(x) - f(x)g'(x)}{g^2(x)} \quad (2.27)$$

Die Summen- und Produktregel lassen sich leicht mit Hilfe des Differentialquotienten zeigen:

$$\frac{d}{dx}[f(x) + g(x)] = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) + g(x + \Delta x) - f(x) - g(x)}{\Delta x} \quad (2.28)$$

$$= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} + \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{g(x + \Delta x) - g(x)}{\Delta x} = f'(x) + g'(x) \quad (2.29)$$

und

$$\frac{d}{dx}[f(x)g(x)] = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x)g(x + \Delta x) - f(x)g(x)}{\Delta x} \quad (2.30)$$

$$+ \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \underbrace{\left(\frac{f(x)g(x + \Delta x)}{\Delta x} - \frac{f(x)g(x)}{\Delta x} \right)}_{=0}$$

$$= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} g(x + \Delta x) + \lim_{\Delta x \rightarrow 0} f(x) \frac{g(x + \Delta x) - g(x)}{\Delta x} \quad (2.31)$$

$$= f'(x)g(x) + f(x)g'(x) \quad (2.32)$$

Wichtig ist noch die Kettenregel, die anwendbar ist für die Ableitung einer Funktion, die eine Funktion der Funktion der Variablen ist, nach der abgeleitet werden soll:

$$\text{Kettenregel: } \frac{d}{dx}[f(g(x))] = \frac{df(g)}{dg} \frac{dg(x)}{dx}. \quad (2.33)$$

Integration

Ausgangspunkt der Integration ist die Flächenberechnung dargestellt in Abb. 2.6. Für $dx' \rightarrow 0$ konvergieren die Ober- und Untersumme gegeneinander und ergeben den Flächeninhalt zwischen x' -Achse und der Funktion $f(x')$. Das Summenzeichen Σ wird zum Integral \int und die resultierende Funktion $F(x)$ ist gegeben durch

$$F(x) = \int^x f(x') dx' = \int dx' f(x'). \quad (2.34)$$

Der Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung besagt, dass die Integration die Umkehroperation der Differentiation ist. Demnach wird zu einer Funktion $f(x)$ die (Stamm-)Funktion $F(x)$ gesucht, so dass

$$\frac{dF(x)}{dx} = f(x). \quad (2.35)$$

Die Stammfunktion ist offenbar bis auf eine Konstante C fixiert, welche bei der Wahl von festen Integrationsgrenzen (z.B. von a bis x in Abb. 2.6) entfällt. Die Stammfunktion berechnet

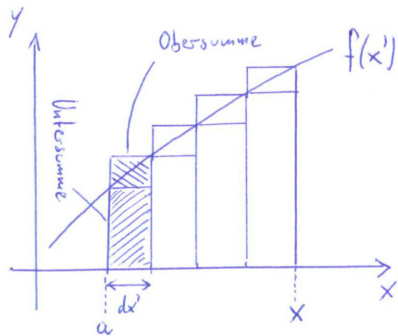


Abbildung 2.6: Flächenberechnung durch Ober- und Untersumme.

sich gemäß

$$F(x) = \int_a^x f(x') dx'. \quad (2.36)$$

Beispiele für Stammfunktionen sind

$$f(x) = \sin x \quad \rightarrow \quad F(x) = -\cos x \quad (2.37)$$

$$f(x) = e^{ax} \quad \rightarrow \quad F(x) = \frac{1}{a} e^{ax}. \quad (2.38)$$

Es wird zwischen der bestimmten Integration mit und der unbestimmten Integration ohne feste Integrationsgrenzen unterschieden. Letzteres entspricht der Suche nach der Stammfunktion $F(x)$, ersteres hingegen

$$\int_a^b f(x) dx = F(x)|_a^b = F(b) - F(a). \quad (2.39)$$

Im folgenden werden wichtige hilfreiche Rechenregeln für die Integration gegeben:

Partielle Integration: Sie lässt sich mit Hilfe der Produktregel der Differentiation leicht nachweisen. Es gilt:

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x)g'(x)dx &= f(x)g(x)|_a^b - \int_a^b f'(x)g(x)dx \\ &= f(b)g(b) - f(a)g(a) - \int_a^b f'(x)g(x)dx. \end{aligned} \quad (2.40)$$

Wir betrachten das folgende Beispiel,

$$\begin{aligned} \int_a^b \underbrace{x}_{f(x)} \underbrace{e^x}_{g'(x)} dx &= \underbrace{x}_{f(x)} \underbrace{e^x}_{g(x)} \Big|_a^b - \int_a^b \underbrace{1}_{f'(x)} \underbrace{e^x}_{g(x)} dx \\ &= be^b - ae^a - e^x \Big|_a^b = e^b(b-1) - e^a(a-1). \end{aligned} \quad (2.41)$$

Substitutionsregel: Es gilt

$$\int_{g_1}^{g_2} f(g)dg = \int_{x_1}^{x_2} f(g(x))g'(x)dx \quad (2.42)$$

Wir betrachten als Beispiel die Berechnung des Integrals

$$\int_{\sqrt{\pi}}^{2\sqrt{\pi}} 2x \cos x^2 dx . \quad (2.43)$$

Es wird die Variable $g = x^2$ ersetzt. Es ist $dg = g'(x)dx = 2x dx$. Die Ersetzung der Integrationsgrenzen ergibt $g_1 = x_1^2 = \pi$ und $g_2 = x_2^2 = 4\pi$. Somit haben wir

$$\int_{\sqrt{\pi}}^{2\sqrt{\pi}} 2x \cos x^2 dx = \int_{\pi}^{4\pi} \cos g dg = \sin g \Big|_{\pi}^{4\pi} = \sin 4\pi - \sin \pi = 0 - 0 = 0 . \quad (2.44)$$

Ein anderes Beispiel:

$$\int_a^b \frac{x dx}{x^2 + 1} . \quad (2.45)$$

Wir setzen $g = x^2 + 1$. Damit ist $dg = g'(x)dx = 2x dx$. Die Integrationsgrenzen werden $g_1 = 1 + a^2$ und $g_2 = 1 + b^2$, so dass wir bekommen¹

$$\int_{1+a^2}^{1+b^2} \frac{1 dg}{2 g} = \frac{1}{2} \ln g \Big|_{1+a^2}^{1+b^2} = \frac{1}{2} \ln \frac{1+b^2}{1+a^2} . \quad (2.46)$$

2.2 Bahnkurve, Geschwindigkeit und Beschleunigung

Wir betrachten in der Kinematik die Bewegung von Massepunkten mit einer zu vernachlässigenden räumlichen Ausdehnung. Ein Beispiel hierfür ist die Bewegung der Erde um die Sonne, bei der die Erde als Massepunkt ohne Ausdehnung betrachtet wird, in welchem die gesamte Masse der Erde konzentriert ist. Da wir die Erde als Massepunkt betrachten, wird jegliche innere Dynamik wie z.B. die Rotation der Erde um sich selbst vernachlässigt.

Bahnkurve: Die Position des Massepunktes wird vollständig durch den Ortsvektor

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x\vec{e}_x + y\vec{e}_y + z\vec{e}_z \quad (2.47)$$

beschrieben. Bewegt sich der Massepunkt in Raum und Zeit, so bildet die zeitliche Abfolge seiner Aufenthaltspunkte eine Bahnkurve. Diese wird auch als *Trajektorie* bezeichnet, siehe Abben. 2.7, 2.8, 2.9. Sie ist definiert durch

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = x(t)\vec{e}_x + y(t)\vec{e}_y + z(t)\vec{e}_z . \quad (2.48)$$

Die hier eingeführte Zeit t ist ein Parameter, der den Bewegungsablauf charakterisiert. Beachten Sie, dass in Glg. (2.48) nur die Komponenten x, y, z der Trajektorie zeitabhängig,

¹Die Stammfunktion von $1/x$ ist $\ln x$. Ferner werden wir verwenden, dass $\ln c - \ln d = \ln(c/d)$ ist.

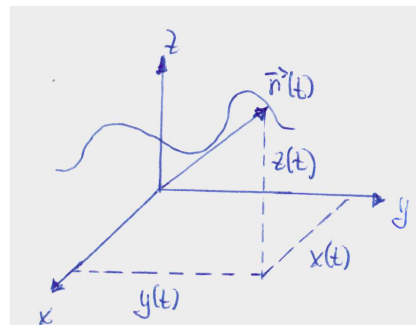


Abbildung 2.7: Die Trajektorie der Bewegung eines Massepunktes zum Zeitpunkt t .

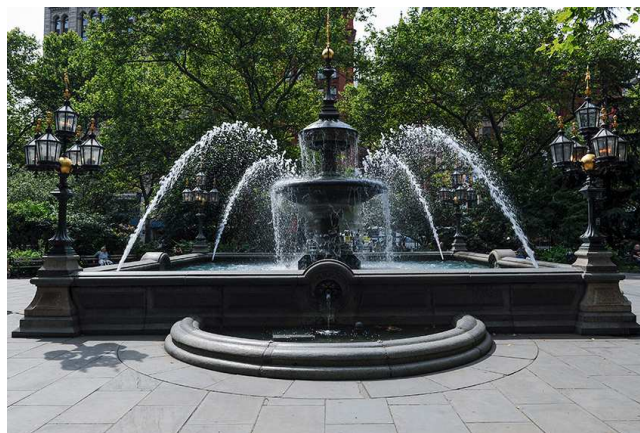


Abbildung 2.8: Trajektorie: Wassertropfen.



Abbildung 2.9: Trajektorie: Tennisball.

also zeitlich veränderlich, sind, die Einheitsvektoren aber zeitunabhängig sind.

Geschwindigkeit: Die Geschwindigkeit $\vec{v}(t)$ eines Massepunktes ist definiert als die differentielle zeitliche Änderung des Ortes des Massepunktes,

$$\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}(t)}{dt} = \dot{\vec{r}}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t}. \quad (2.49)$$

Der Geschwindigkeitsvektor $\vec{v}(t)$ ist tangential zur Bahnkurve, siehe Abb. 2.10. In kartesi-

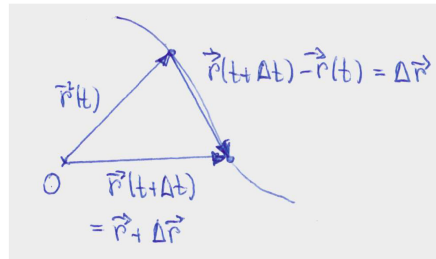


Abbildung 2.10: Der Ortsvektor zum Zeitpunkt t ist $\vec{r}(t)$ und zum Zeitpunkt $t + \Delta t$ ist er $\vec{r} + \Delta \vec{r}$, so dass $\vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t) = \Delta \vec{r}$.

schen Koordinaten ist die Geschwindigkeit durch die individuellen Geschwindigkeiten der einzelnen Komponenten gegeben (da die Einheitsvektoren ja zeitlich konstant sind),

$$\dot{\vec{r}}(t) = \dot{x}(t)\vec{e}_x + \dot{y}(t)\vec{e}_y + \dot{z}(t)\vec{e}_z. \quad (2.50)$$

Beschleunigung: Die Beschleunigung $\vec{a}(t)$ des Massepunktes ist definiert als die differentielle zeitliche Änderung der Geschwindigkeit des Massepunktes. Sie ergibt sich somit aus der zweiten Ableitung der Bahnkurve nach der Zeit,

$$\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}(t)}{dt} = \dot{\vec{v}}(t) = \frac{d^2\vec{r}(t)}{dt^2} = \ddot{\vec{r}}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t}. \quad (2.51)$$

Beispiel: Bewegung mit konstanter Beschleunigung

Wir betrachten die Bewegung eines Massepunktes mit konstanter Beschleunigung $\vec{a}(t) = \vec{a} = \text{const.}$ Damit ergibt sich seine Geschwindigkeit zu

$$\vec{v}(t) - \vec{v}(0) = \int_0^t \vec{a}(t') dt' = \vec{a}t. \quad (2.52)$$

Damit ist

$$\vec{v}(t) = \vec{a}t + \vec{v}(0). \quad (2.53)$$

Und wir erhalten somit

$$\begin{aligned} \vec{r}(t) - \vec{r}(0) &= \int_0^t \vec{v}(t') dt' = \frac{1}{2}\vec{a}t^2 + \vec{v}(0)t, \quad \text{also} \\ \vec{r}(t) &= \frac{1}{2}\vec{a}t^2 + \vec{v}(0)t + \vec{r}(0). \end{aligned} \quad (2.54)$$

Die Beschleunigung finde in negativer z -Richtung statt, also

$$\vec{a} = -a\vec{e}_z. \quad (2.55)$$

Die Anfangsgeschwindigkeit zum Zeitpunkt $t = 0$ sei gegeben durch

$$\vec{v}(0) = v_x\vec{e}_x + v_z\vec{e}_z. \quad (2.56)$$

Ferner sei der Ortsvektor zum Zeitpunkt $t = 0$

$$\vec{r}(0) = 0. \quad (2.57)$$

Damit ergibt sich der Ortsvektor zu

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_x t \\ 0 \\ -\frac{1}{2}at^2 + v_z t \end{pmatrix}. \quad (2.58)$$

Gesucht ist die Bahnkurve z als Funktion der Position x , also $z = z(x)$. Wir ersetzen hierfür

$$t = \frac{x}{v_x}, \quad (2.59)$$

so dass

$$z = -\frac{1}{2} \frac{a}{v_x^2} x^2 + \frac{v_z}{v_x} x. \quad (2.60)$$

Es handelt sich um eine Parabel.

2.3 Koordinatensysteme

Wir haben bisher kartesische Koordinatensysteme betrachtet, in welchen die Koordinatenlinien Geraden sind, die durch feste - zeitlich konstante - Basisvektoren definiert sind. Es ist allerdings häufig hilfreich, die Bewegung eines Massepunktes in einem anderen Koordinatensystem zu beschreiben, in dem die mathematische Beschreibung der Bewegung angepasst. Damit wird die Beschreibung des Problems und auch seine Lösung einfacher. Beim Lösen von Aufgaben sollten Sie sich daher zunächst Gedanken darüber machen, welche Koordinaten Sie geschickterweise verwenden.

2.3.1 Natürliche Koordinaten

Natürliche Koordinaten bilden ein lokales Koordinatensystem, das an die Bahnkurve des Massepunktes angepasst ist. Man nennt dies auch ein begleitendes Dreibein, da sich die Orientierung des Koordinatensystems als Funktion der Bahnkurve ändert und immer relativ zu ihr orientiert ist.

Wir betrachten zunächst die Geschwindigkeit. Sie ist tangential zur Bahnkurve gerichtet. Der *Tangenteneinheitsvektor* $\vec{\tau}(t)$ ist damit durch die Richtung der Geschwindigkeit definiert. Da die Geschwindigkeit in (Betrag und) Richtung von der Zeit abhängt, hängt auch der Tangenteneinheitsvektor von der Zeit ab. Somit haben wir

$$\vec{v}(t) = v(t) \vec{\tau}(t). \quad (2.61)$$

Der Tangenteneinheitsvektor hat die Länge 1, also

$$|\vec{\tau}(t)|^2 = 1. \quad (2.62)$$

Wir führen nun die Bogenlänge der Bahnkurve, s , ein. Es ist die vom Massenpunkt zwischen den Zeiten t_0 und t zurückgelegte Strecke. Bei ihr handelt es sich um einen Skalar. Sie berechnet sich gemäß

$$s = s(t) = \int_{t_0}^t ds(t') = \int_{t_0}^t |d\vec{r}(t')|. \quad (2.63)$$

s ist eine monoton wachsende Funktion und kann eindeutig nach t aufgelöst werden, also

$$t = t(s) . \quad (2.64)$$

Wir verwenden nun s zur Parametrisierung der Bahnkurve,

$$\vec{r}(t) \rightarrow \vec{r}(t(s)) = r(s) . \quad (2.65)$$

Da

$$ds = |d\vec{r}(t)| \quad \text{und also} \quad \frac{ds}{dt} = \frac{|d\vec{r}(t)|}{dt} = |\vec{v}| \quad (2.66)$$

haben wir

$$\frac{d\vec{r}(s)}{ds} = \frac{d\vec{r}(t)}{dt} \cdot \frac{dt}{ds} \stackrel{(2.49)}{=} \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|} = \frac{\vec{v}}{v} \stackrel{(2.61)}{=} \vec{\tau} . \quad (2.67)$$

Die Beschleunigung, ausgedrückt durch den Tangenteneinheitsvektor, ergibt sich zu

$$\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}(t)}{dt} \stackrel{(2.61)}{=} \frac{d}{dt} (v(t) \vec{\tau}(t)) = \frac{dv(t)}{dt} \vec{\tau}(t) + v(t) \frac{d\vec{\tau}(t)}{dt} . \quad (2.68)$$

Im letzten Schritt wurde die Produktregel angewandt. Um dieses Ergebnis weiter zu analysieren, betrachten wir $|\vec{\tau}(t)|^2 = \vec{\tau}(t) \vec{\tau}(t) = 1$. Daraus ergibt sich für die zeitliche Ableitung (die Ableitung einer Konstanten ist 0)

$$\frac{d1}{dt} = 0 = \frac{d}{dt} [\vec{\tau}(t) \vec{\tau}(t)] = 2\vec{\tau}(t) \frac{d\vec{\tau}(t)}{dt} , \quad (2.69)$$

wobei im letzten Schritt die Kettenregel verwendet wurde. Gleichung (2.69) zeigt, dass das Skalarprodukt der beiden Vektoren $\vec{\tau}(t)$ und $d\vec{\tau}(t)/dt$ verschwindet. Das bedeutet, dass die beiden Vektoren senkrecht aufeinander stehen (siehe Glg. (2.9)),

$$\vec{\tau}(t) \perp \frac{d\vec{\tau}(t)}{dt} . \quad (2.70)$$

Merke: Die Ableitung eines Einheitsvektors nach einer Größe, von der er abhängt, steht immer senkrecht zum Vektor selbst.

Wir definieren die Richtung der zeitlichen Ableitung des Tangenteneinheitsvektors als den *Hauptnormaleneinheitsvektor* $\vec{n}(t)$, also

$$\frac{d\vec{\tau}(t)}{dt} \parallel \vec{n} . \quad (2.71)$$

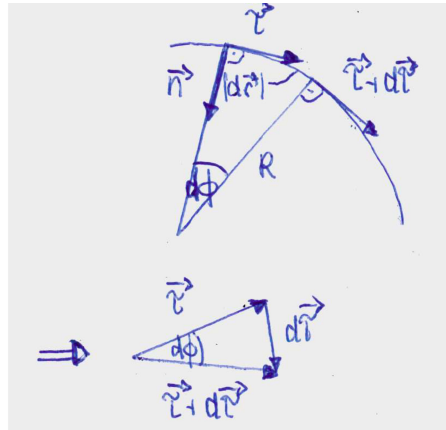
Der Hauptnormaleneinheitsvektor ist ebenfalls auf 1 normiert, also

$$|\vec{n}(t)|^2 = 1 . \quad (2.72)$$

Damit haben wir

$$\frac{d\vec{\tau}(t)}{dt} = c(t) \vec{n}(t) . \quad (2.73)$$

Wir wollen untersuchen, was die Größe $c(t)$ angibt. Aus der Abb. 2.11 lesen wir ab, dass die Änderung des überstrichenen Winkelements $d\phi(t)$ im Grenzfall eines vernachlässigbar kleinen Zeitintervalls Δt gegeben ist durch

Abbildung 2.11: Das Winkelement $d\phi(t)$.

$$\tan(d\phi(t)) = \frac{|d\vec{r}(t)|}{R(t)} = \frac{|d\vec{\tau}(t)|}{|\vec{\tau}(t)|} = |d\vec{\tau}(t)|, \quad (2.74)$$

wobei im letzten Schritt verwendet wurde, dass der Tangenteneinheitsvektor die Norm 1 hat. Nun ist aber der Tangens eines Winkels für kleine Winkel etwa gleich dem Winkel selbst (Taylorentwicklung!), also

$$\tan(d\phi(t)) \approx d\phi(t) \quad \text{für} \quad d\phi(t) \ll 1. \quad (2.75)$$

Somit haben wir

$$d\phi(t) = \frac{|d\vec{r}(t)|}{R(t)} = |d\vec{\tau}(t)|. \quad (2.76)$$

Bei $R(t)$ handelt es sich um den Krümmungsradius der Kurve. Er entspricht dem Radius des Kreises, der in näherer Umgebung des betrachteten Punktes die Bahnkurve annähert. Damit erhalten wir für die Länge $c(t)$ (beachte, der Hauptnormaleneinheitsvektor hat die Norm 1)

$$c(t) = \frac{|d\vec{r}(t)|}{dt} = \frac{|d\vec{r}(t)|}{R(t)dt} = \frac{|d\vec{v}(t)|}{R(t)} = \frac{v(t)}{R(t)}. \quad (2.77)$$

Damit erhalten wir für die Beschleunigung mit Hilfe des Tangenteneinheitsvektors und des Hauptnormaleneinheitsvektors

$$\vec{a}(t) = \frac{dv(t)}{dt}\vec{\tau}(t) + \frac{v(t)^2}{R(t)}\vec{n}(t) := \vec{a}_{\parallel} + \vec{a}_{\perp}. \quad (2.78)$$

Der erste Term beschreibt die tangentielle Beschleunigung, und der zweite beschreibt die radiale Beschleunigung. Die Größe R , die den Krümmungsradius der Bahnkurve beschreibt, ist für eine geradlinige Bewegung unendlich. Die durch $\vec{\tau}(t)$ und $\vec{n}(t)$ aufgespannte Ebene wird als *Schmiegungeebene* der Bahnkurve bezeichnet. Der Beschleunigungsvektor liegt immer in der Schmiegungeebene.

Als dritter Vektor wird der *Binormaleneinheitsvektor* $\vec{b}(t)$ eingeführt. Er steht senkrecht auf der Schmiegungeebene und ist definiert durch

$$\vec{b}(t) = \vec{\tau}(t) \times \vec{n}(t). \quad (2.79)$$

Der Vektor ist ebenfalls auf 1 normiert, also $|\vec{b}(t)|^2 = 1$. Er beschreibt Bewegungen aus der Ebene heraus. In der Mechanik wird er i.a. nicht weiter benötigt.

Koordinatensysteme als solche sind nicht fixiert. So wird ein Punkt im Raum, wenn er relativ zu verschiedenen Bezugspunkten bestimmt wird, durch unterschiedliche Koordinaten beschrieben, vgl. Abb. 2.2. Dort gehen die Koordinatensysteme durch Translation auseinander hervor. Und so erhält man \vec{r}' im Bezugssystem mit Ursprung O' aus \vec{r} einfach durch den Translationsvektor \vec{b} , der die beiden Ursprünge miteinander verbindet,

$$\vec{r}' = \vec{r} - \vec{b}. \quad (2.80)$$

Koordinatensysteme können aber auch gegeneinander rotiert werden. Bezugspunkte von Koordinatensystemen können sich auch als Funktion der Zeit ändern. Sie können eine von null verschiedene Relativgeschwindigkeit zueinander haben.² Oft ist es hilfreich, Koordinaten von einem Koordinatensystem in ein anderes zu überführen. Vom mathematischen Gesichtspunkt aus werden hierfür die entsprechenden Vektoren, die die Koordinaten enthalten, mit passenden Matrizen multipliziert, die eindeutig die Punkte eines Koordinatensystems in ein anderes überführen. Im folgenden soll eine kleine Einführung in die Matrizen gegeben werden, bevor wir wieder zu den Koordinatensystemen zurückkehren.

2.3.2 Matrizen

Definition: Eine $n \times m$ große Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ ist gegeben durch

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nm} \end{pmatrix}. \quad (2.81)$$

Die Einträge a_{ij} der Matrix sind reell, $a_{ij} \in \mathbb{R}$. Einzelne Elemente der Matrix werden durch

$$(A)_{ij} = a_{ij}, \quad \text{mit } i = 1, \dots, n, \quad j = 1 \dots m, \quad (2.82)$$

bezeichnet.

Spezielle Matrizen:

- (i) Eine Matrix mit gleicher Zeilen- und Spaltenanzahl heißt *quadratische* Matrix.
- (ii) Eine Matrix mit nur einer Spalte, also $m = 1$, ist ein *Spaltenvektor*.
- (iii) Eine Matrix mit nur einer Zeile, also $n = 1$, ist ein *Zeilenvektor*.

Rechenregeln:

- (i) Bei der Multiplikation einer Matrix mit einer skalaren Größe $\lambda \in \mathbb{R}$ wird jedes einzelne Element der Matrix mit dieser skalaren Größe multipliziert, also

$$(\lambda A)_{ij} = \lambda a_{ij}. \quad (2.83)$$

²Ein Beispiel ist ein Koordinatensystem, das in einem fahrenden Zug fixiert ist, in Bezug zum Koordinatensystem, des Abfahrtsbahnhofs.

(ii) Bei der Addition zweier Matrizen, die gleich groß sind, $A, B \in \mathbb{R}^{n \times m}$, werden die jeweiligen Matrixelemente addiert, also

$$(A + B)_{ij} = a_{ij} + b_{ij} = (A)_{ij} + (B)_{ij}. \quad (2.84)$$

Matrizen unterschiedlicher Größe können nicht addiert werden.

(iii) Die Multiplikation zweier Matrizen der Größe $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ und $B \in \mathbb{R}^{m \times k}$ ergibt eine Matrix C der Größe $C = A \cdot B \in \mathbb{R}^{n \times k}$. Um die Einträge $(A \cdot B)_{ij}$ zu berechnen, wird der i -te Zeilenvektor von A mit dem j -ten Spaltenvektor von B multipliziert. Man berechnet also

$$(A \cdot B)_{ij} = \sum_{l=1}^m a_{il} b_{lj}. \quad (2.85)$$

Man schreibt

$$C = A \cdot B = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nm} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1k} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{m1} & \cdots & b_{mk} \end{pmatrix}. \quad (2.86)$$

Bemerkungen:

- * Beim Matrixprodukt $A \cdot B \in \mathbb{R}^{n \times k}$ lassen sich die Argumente nicht vertauschen, außer in dem speziellen Fall $k = n$.
- * Für das Produkt $A \cdot B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ gilt $A \cdot B \neq B \cdot A$.
- * Für den Fall, dass $A \in \mathbb{R}^{1 \times m}$ ein Zeilenvektor und $B \in \mathbb{R}^{m \times 1}$ ist, ist das Matrixprodukt $A \cdot B$ eine skalare Größe und $B \cdot A \in \mathbb{R}^{m \times m}$ eine quadratische Matrix.
- * Das Produkt einer Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ mit einem Vektor $\vec{b} \in \mathbb{R}^m$ ergibt einen Vektor der Länge n , $A \cdot \vec{b} \in \mathbb{R}^n$. Die Elemente dieses Vektors berechnen sich gemäß

$$(A \cdot \vec{b})_i = \sum_{l=1}^m a_{il} b_l. \quad (2.87)$$

Beispiele:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad (2.88)$$

$$AB = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad BA = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}. \quad (2.89)$$

(iv) *Determinante einer Matrix:* Die Determinante einer Matrix der Größe $n \times n$ ist rekursiv definiert. Wir beschränken uns hier auf Matrizen der Größe $n = 2$ und $m = 3$. Somit haben wir

* $n = 2$: Die Determinante der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix} \quad (2.90)$$

berechnet sich gemäß

$$\det A = |A| = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} . \quad (2.91)$$

Es ist die Differenz des Produktes der Einträge der Diagonalen und des Produktes der Einträge der Gegendiagonalen.

* $n = 3$: Die Determinante der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \quad (2.92)$$

berechnet sich gemäß

$$\det A = a_{11}(a_{22}a_{33} - a_{23}a_{32}) - a_{12}(a_{21}a_{33} - a_{23}a_{31}) + a_{13}(a_{21}a_{32} - a_{22}a_{31}) \quad (2.93)$$

Sie berechnet sich folgendermaßen: Wählen Sie eine beliebige Zeile oder Spalte aus. Zum Beispiel die erste Zeile. Dann bildet sich die Determinante, indem sie das Element a_{11} mit der Determinante der 2×2 Submatrix multipliziert, die sich durch Streichen der ersten Zeile und ersten Spalte der 3×3 Matrix ergibt. Berechnen Sie die Multiplikation von a_{12} mit der Determinante der 2×2 Submatrix, die sich durch Streichen der ersten Zeile und zweiten Spalte der 3×3 Matrix ergibt. Berechnen Sie die Multiplikation von a_{13} mit der Determinante der 2×2 Submatrix, die sich durch Streichen der ersten Zeile und dritten Spalte der 3×3 Matrix ergibt. Diese drei so berechneten Terme fügen Sie durch Addition oder Subtraktion zusammen. Hier muss der zweite berechnete Term subtrahiert, die beiden anderen addiert werden. Das Vorzeichen ergibt sich folgendermaßen: Betrachten Sie das Element a_{ij} , das Sie mit der Determinante multiplizieren. Das Vorzeichen ergibt sich aus $(-1)^{i+j}$. Also haben wir für a_{11} dann $(-1)^{1+1} = +1$, für a_{12} dann $(-1)^{1+2} = -1$ und für a_{13} dann $(-1)^{1+3} = +1$. Genausogut hätten Sie jede beliebige andere (als der ersten Zeile) Zeile oder Spalte wählen können. Sie nehmen dann hier jeweils die Einträge und multiplizieren Sie mit der jeweiligen Subdeterminante der 2×2 Matrix, die sich durch Streichen der entsprechenden Zeile und Spalte aus der 3×3 Matrix ergibt. Die Vorzeichen der zu summierenden Terme ermitteln Sie wie oben beschrieben. (Auf diese Weise können Sie übrigens die Determinante jeder beliebigen $n \times m$ Matrix berechnen, indem Sie die Berechnung sukzessive auf die Berechnung der entsprechenden Subdeterminanten zurückführen.)

Beispiel:

$$\begin{aligned} \det(A) &= \det \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & 5 \\ 6 & 7 & 8 \end{pmatrix} = -1(3 \cdot 8 - 5 \cdot 6) + 2(3 \cdot 7 - 4 \cdot 6) \\ &= -1 \cdot (-6) + 2 \cdot (-3) = 0 . \end{aligned} \quad (2.94)$$

Bemerkungen:

$$* \det(A \cdot B) = \det(A) \cdot \det(B)$$

- * Falls $\det(A) = 0 \rightarrow$ mindestens eine Zeile (Spalte) ist Linearkombination der anderen Zeilen (Spalten).

(v) Die Einträge der transponierten Matrix bestimmen sich gemäß

$$(A^T)_{ij} = (A)_{ji} \quad (2.95)$$

Beispiel:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 3 & 4 & 5 \\ 6 & 7 & 8 \end{pmatrix}, \quad A^T = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 6 \\ 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \end{pmatrix}. \quad (2.96)$$

Weitere spezielle Matrizen:

- $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ist eine *Diagonalmatrix*, falls $a_{ij} = 0$ für $i \neq j$, also z. B. für $n = 3$,

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} \end{pmatrix} \quad (2.97)$$

- Eine Diagonalmatrix, für die die Diagonalelemente 1 sind, heißt *Einheitsmatrix*, also z.B. für $n = 3$,

$$\mathbb{1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (2.98)$$

Das Produkt einer Matrix mit einer Einheitsmatrix ist wieder eine Matrix. Es gilt

$$\mathbb{1} \cdot A = A \cdot \mathbb{1} = A. \quad (2.99)$$

- Die Matrix B ist das Inverse der Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, falls $B \cdot A = A \cdot B = \mathbb{1}$. Man schreibt

$$B = A^{-1}. \quad (2.100)$$

Es haben allerdings nicht alle Matrizen eine Inverse, sondern nur solche, für die $\det A \neq 0$. Matrizen mit verschwindender Determinante heißen *singulär*.

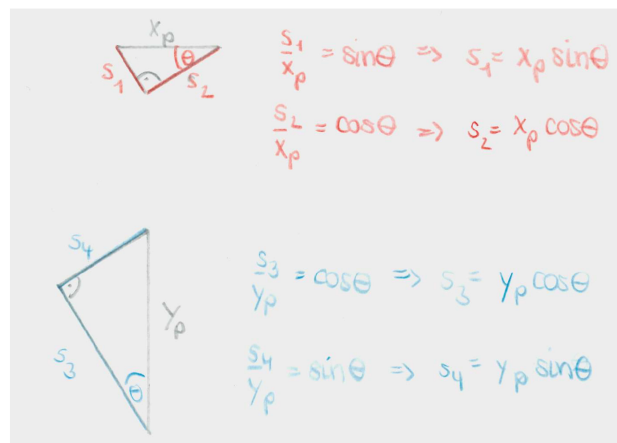
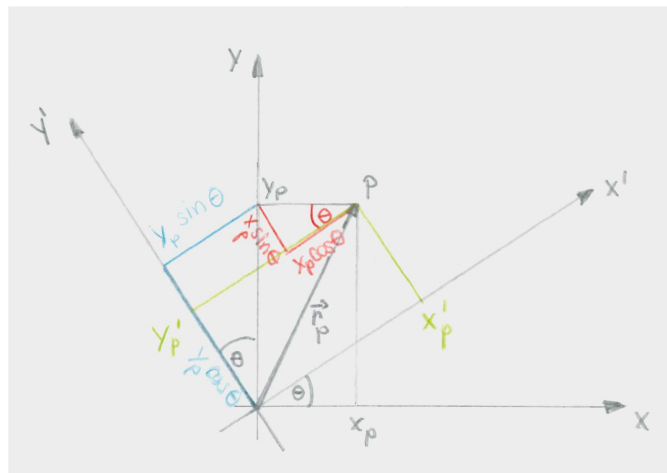


Abbildung 2.12: Die Drehung zweier Koordinatensysteme gegeneinander um den Winkel θ .

2.3.3 Drehungen

Im Folgenden werden wir eine konkrete Anwendung von Matrizen diskutieren, und zwar im Zusammenhang mit dem Wechsel zwischen verschiedenen Koordinatensystemen. Dies ist ein häufig angewandtes Mittel, um Probleme in einem angepassten Koordinatensystem möglichst einfach zu beschreiben. Wir betrachten hierfür die Drehung eines Koordinatensystems, in dem ein Massepunkt durch den Ortsvektor \vec{r}_P beschrieben wird. Seine Ortskoordinaten sollen in den zwei verschiedenen Koordinatensystemen ausgedrückt werden.

(I) 2-dimensionaler Fall:

Wir betrachten zur Vereinfachung zunächst den zweidimensionalen Fall und erweitern später auf den dreidimensionalen Fall. Zur Herleitung der Beziehungen siehe Abb. 2.12. Im ungedrehten Koordinatensystem wird die Position von P beschrieben durch

$$\vec{r}_P = \begin{pmatrix} x_P \\ y_P \end{pmatrix} \quad (2.101)$$

Die Koordinaten des Ortsvektors

$$\vec{r}'_P = \begin{pmatrix} x'_P \\ y'_P \end{pmatrix} \quad (2.102)$$

von P im gedrehten Koordinatensystem lassen sich durch die Koordinaten x_P und y_P ausdrücken. Aus der Abbildung lesen wir ab:

$$x'_P = x_P \cos \theta + y_P \sin \theta \quad (2.103)$$

$$y'_P = y_P \cos \theta - x_P \sin \theta. \quad (2.104)$$

Auflösen nach x_P und y_P liefert

$$x_P = x'_P \cos \theta - y'_P \sin \theta \quad (2.105)$$

$$y_P = y'_P \cos \theta + x'_P \sin \theta. \quad (2.106)$$

Dargestellt in den Einheitsvektoren des ungedrehten (gedrehten) Koordinatensystems haben wir (siehe Abb. 2.13)

$$\vec{r}_P = x_P \vec{e}_x + y_P \vec{e}_y = x'_P \underbrace{(\cos \theta \vec{e}_x + \sin \theta \vec{e}_y)}_{\vec{e}'_x} + y'_P \underbrace{(\cos \theta \vec{e}_y - \sin \theta \vec{e}_x)}_{\vec{e}'_y} = x'_P \vec{e}'_x + y'_P \vec{e}'_y. \quad (2.107)$$

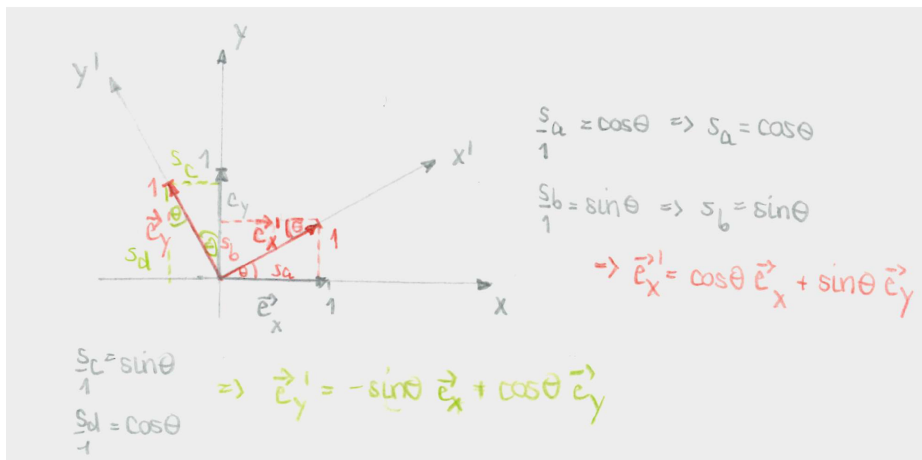


Abbildung 2.13: Die Einheitsvektoren der gedrehten Koordinatensysteme.

Kompakte Schreibweise: Die neuen Koordinaten können wir kompakt als Funktion der ursprünglichen Koordinaten ausdrücken. Aus den Gln. (2.103) und (2.104) lesen wir ab

$$\begin{pmatrix} x'_P \\ y'_P \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_P \\ y_P \end{pmatrix}. \quad (2.108)$$

Wir haben also

$$\vec{r}'_P = O \vec{r}_P, \quad \text{mit } O = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}. \quad (2.109)$$

Wir wollen nun die Frage untersuchen, welche Eigenschaften die Matrix O haben muss, damit sie eine Drehung beschreibt:

- a) Drehmatrizen müssen quadratisch sein.
- b) Die Matrixelemente sind reell.
- c) Die Determinante einer Drehmatrix ist 1, also $\det O = 1$. Das bedeutet, dass die Drehung eines Vektors weder eine Verlängerung noch Stauchung des Vektors verursacht. Es gilt $|\vec{r}'_P| = |\vec{r}_P|$. Offensichtlich wollen wir den Vektor nur drehen, aber nicht seine Länge verändern.
- d) Alle Zeilen und Spalten müssen die Länge eins haben.
- e) Alle Zeilen müssen orthogonal zueinander sein. Alle Spalten müssen orthogonal zueinander sein. Das Skalarprodukt der entsprechenden Vektoren verschwindet also.
- f) Für die transponierte Matrix

$$O^T = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad (2.110)$$

muss gelten

$$O^T O = \mathbf{1} . \quad (2.111)$$

Matrizen mit den Eigenschaften c)-f) nennt man *orthonormal*. Mit f) können wir leicht beweisen, dass

$$|\vec{x}'| = |O\vec{x}| = |\vec{x}| . \quad (2.112)$$

Denn³

$$|\vec{x}'|^2 = |O\vec{x}|^2 = (O\vec{x})^T (O\vec{x}) = \vec{x}^T \underbrace{O^T O}_{=\mathbf{1}} \vec{x} = |\vec{x}|^2 . \quad (2.113)$$

Bemerkung: Führen wir 2 Drehungen aus, zuerst um den Winkel θ und dann um den Winkel ϕ , so erhalten wir

$$\begin{pmatrix} x_P \\ y_P \end{pmatrix} \xrightarrow{\theta} \begin{pmatrix} x'_P \\ y'_P \end{pmatrix} \xrightarrow{\phi} \begin{pmatrix} x''_P \\ y''_P \end{pmatrix} , \quad (2.114)$$

mit

$$\begin{aligned} x''_P &= x'_P \cos \phi + y'_P \sin \phi \\ &= (x_P \cos \theta + y_P \sin \theta) \cos \phi + (y_P \cos \theta - x_P \sin \theta) \sin \phi \\ &= x_P \underbrace{(\cos \theta \cos \phi - \sin \theta \sin \phi)}_{=\cos(\theta+\phi)} + y_P \underbrace{(\sin \theta \cos \phi + \cos \theta \sin \phi)}_{=\sin(\theta+\phi)} . \end{aligned} \quad (2.115)$$

Analog ergibt sich

$$y''_P = y_P \cos(\theta + \phi) - x_P \sin(\theta + \phi) . \quad (2.116)$$

³Hier verwenden wir: (i) Das Produkt zweier Vektoren \vec{a} und \vec{b} lässt sich schreiben als $\vec{a}^T \vec{b}$. (ii) $(A\vec{x})^T = \vec{x}^T A^T$. Ebenso gilt $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$. (A, B sind Matrizen.)

Das heißt, wir haben insgesamt eine Drehung um den Winkel $(\theta + \phi)$.

(II) 3-dimensionaler Fall:

Die Drehung eines Koordinatensystems im dreidimensionalen Raum erhalten wir durch sukzessives Anwenden einer Drehung um jeweils eine Koordinatenachse. Die individuellen Drehmatrizen für die jeweilige Koordinate sind gegeben durch,

$$\text{Drehung um } x\text{-Achse um Winkel } \theta_x : \quad O_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta_x & \sin \theta_x \\ 0 & -\sin \theta_x & \cos \theta_x \end{pmatrix} \quad (2.117)$$

$$\text{Drehung um } y\text{-Achse um Winkel } \theta_y : \quad O_y = \begin{pmatrix} \cos \theta_y & 0 & -\sin \theta_y \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \theta_y & 0 & \cos \theta_y \end{pmatrix} \quad (2.118)$$

$$\text{Drehung um } z\text{-Achse um Winkel } \theta_z : \quad O_z = \begin{pmatrix} \cos \theta_z & \sin \theta_z & 0 \\ -\sin \theta_z & \cos \theta_z & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (2.119)$$

$$(2.120)$$

Damit lässt sich eine Rotation im 3-dimensionalen Raum ausdrücken als

$$\begin{aligned} O &= O_x(\theta_x)O_y(\theta_y)O_z(\theta_z) \\ &= \begin{pmatrix} \cos \theta_y \cos \theta_z & \cos \theta_y \sin \theta_z & -\sin \theta_y \\ -\cos \theta_x \sin \theta_z + \sin \theta_x \sin \theta_y \cos \theta_z & \cos \theta_x \cos \theta_z + \sin \theta_x \sin \theta_y \sin \theta_z & \sin \theta_x \cos \theta_y \\ \sin \theta_x \sin \theta_z + \cos \theta_x \sin \theta_y \cos \theta_z & -\sin \theta_x \cos \theta_z + \cos \theta_x \sin \theta_y \sin \theta_z & \cos \theta_x \cos \theta_y \end{pmatrix} \end{aligned} \quad (2.121)$$

Achtung! Die Drehung in drei Dimensionen ist im Allgemeinen nicht vertauschbar. Die Reihenfolge der Anwendung der Drehmatrizen ist wichtig!

Euler Winkel: Wir geben hier auch noch der Vollständigkeit halber die Euler-Winkel an, durch die sich jede beliebige Drehung darstellen lässt. Die Eulerwinkel φ, θ, ψ sind folgendermaßen definiert (siehe Abb. 2.14):

1. Drehung um die z -Achse um den Winkel φ .
2. Drehung um die x -Achse um den Winkel θ .
3. Drehung um die z -Achse um den Winkel ψ .

Die Drehmatrix ist damit gegeben durch

$$O = O_z(\psi)O_x(\theta)O_z(\varphi). \quad (2.122)$$

2.3.4 Polarkoordinaten, Zylinderkoordinaten

Bisher haben wir Punkte im Raum durch kartesische Koordinaten beschrieben, indem wir die drei Werte für x, y und z angegeben haben. Das kartesische Koordinatensystem ist aber nicht immer unbedingt die geeignete Wahl, um ein bestimmtes Problem zu beschreiben und/oder zu lösen. Ein Beispiel sind Bewegungen auf Kreisbahnen. Ihre Beschreibung wird durch Koordinaten vereinfacht, die der Bewegung angepasst sind. In diesem Fall sind das die *Zylinderkoordinaten* im 3-dimensionalen Raum und die *Polarkoordinaten* im 2-dimensionalen Raum. Sie

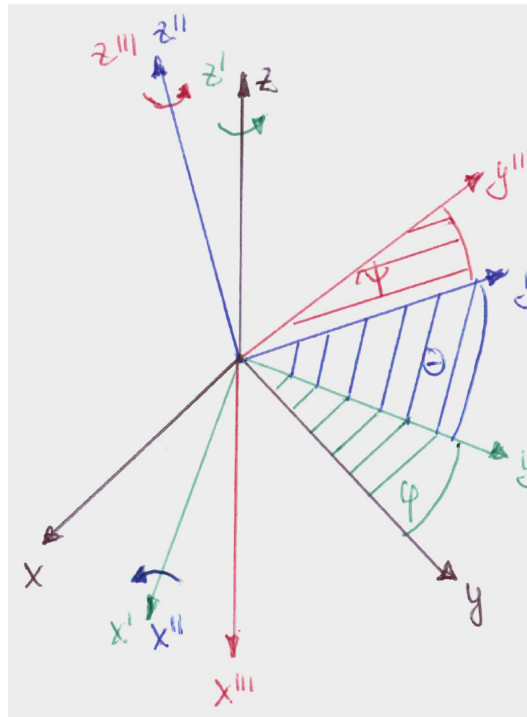


Abbildung 2.14: Die Definition der Euler Winkel.

stellen die einfachsten Beispiele für krummlinige Koordinatensysteme dar. In krummlinigen Koordinatensystemen ändern die Koordinatenlinien ihre Richtung, so dass die Einheitsvektoren ortsabhängig werden. Man spricht von orthogonalen krummlinigen Koordinaten, wenn die Koordinatenlinien senkrecht aufeinander stehen. Dies ist bei den Zylinderkoordinaten (Polarkoordinaten im 2-dimensionalen) und den Kugelkoordinaten der Fall.

Im Fall von Zylinderkoordinaten wird ein Punkt statt mit den kartesischen Koordinaten (x, y, z) durch die Zylinderkoordinaten ρ, ϕ und z beschrieben. Polarkoordinaten sind dann der vereinfachte Fall von Zylinderkoordinaten, in denen die dritte, die z -Koordinate, nicht auftritt. Damit werden also 2-dimensionale Probleme beschrieben, in denen die 3. Dimension keine Rolle spielt.

Zur Definition der Zylinderkoordinaten siehe Abb. 2.15. Daraus lesen wir den Zusammenhang zwischen kartesischen und Zylinderkoordinaten ab:

$$x = \rho \cos \phi \quad (2.123)$$

$$y = \rho \sin \phi \quad (2.124)$$

$$z = z, \quad (2.125)$$

mit $\rho \geq 0$ und $0 \leq \phi < 2\pi$. Damit ist jeder Punkt \vec{r} im Raum eindeutig gegeben durch

$$\vec{r} = \rho \cos \phi \vec{e}_x + \rho \sin \phi \vec{e}_y + z \vec{e}_z. \quad (2.126)$$

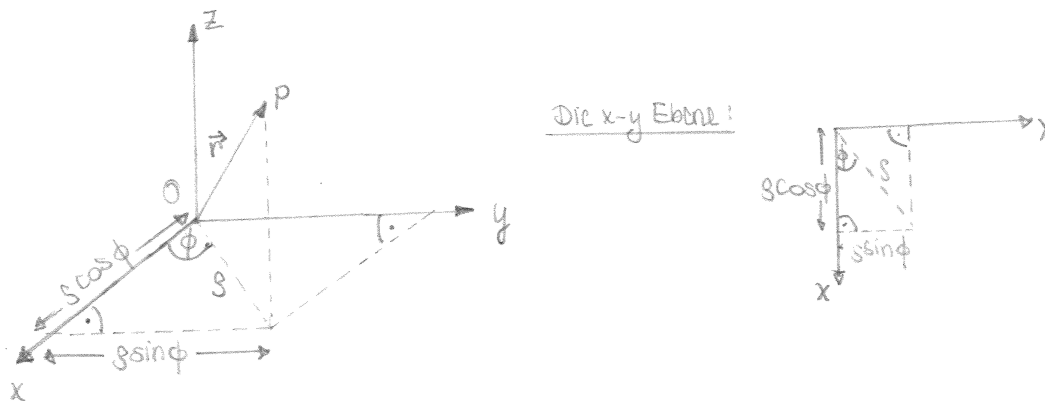


Abbildung 2.15: Die Zylinderkoordinaten.

Die Zylinderkoordinaten ausgedrückt durch die kartesischen Koordinaten lauten

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2} \quad (2.127)$$

$$\phi = \begin{cases} \arccos \frac{x}{\rho} & \text{wenn } y \geq 0 \\ 2\pi - \arccos \frac{x}{\rho} & \text{wenn } y < 0 \end{cases} \quad (2.128)$$

$$z = z. \quad (2.129)$$

Mathematischer Einschub - Partielle Ableitung: Wir betrachten eine Funktion f , die von mehreren Variablen $x_i, i = 1, \dots, n$, abhängt, also $f = f(x_1, \dots, x_n)$. Unter partieller Ableitung von f nach x_i versteht man die Ableitung von f nach der Variablen x_i , während alle anderen Variablen $x_j \neq x_i$ festgehalten werden. Die Notation hierfür ist $\partial f / \partial x_i$. Falls f nach x_i partiell differenzierbar ist, so ergibt sich die partielle Ableitung nach x_i aus

$$\lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \frac{f(x_1, \dots, x_i + \Delta x_i, x_{i+1}, \dots, x_n) - f(x_1, \dots, x_i, x_{i+1}, \dots, x_n)}{\Delta x_i} \equiv \frac{\partial f}{\partial x_i}. \quad (2.130)$$

Man findet auch folgende Notationen,

$$\frac{\partial f}{\partial x_i} = \partial_{x_i} f = f_{x_i}. \quad (2.131)$$

Die partiellen Ableitungen sind wiederum Funktionen von x_i und können weiter differenziert werden. So erhält man höhere partielle Ableitungen, also z.B.

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i} = \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} = \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\frac{\partial f}{\partial x_j} \right). \quad (2.132)$$

Die totale Ableitung einer Funktion von mehreren Variablen wird hingegen mit d bezeichnet, also df . Sie ist gegeben durch

$$df \equiv \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} dx_i. \quad (2.133)$$

Wir betrachten als Beispiel die Funktion $f = f(x(t), y(t), z(t), t)$. Die Funktion f hängt sowohl explizit von der Zeit t ab als auch implizit über x, y, z . Die Ableitung der Funktion f nach der Zeit, df/dt , ergibt sich somit durch Anwendung der Kettenregel, da x, y, z selbst Funktionen der Zeit sind. Die Kettenregel muss hier aber mehrdimensional angewendet werden, da f eine Funktion von den Variablen x, y, z ist. Ferner muss die explizite Ableitung nach t gebildet werden. Somit erhalten wir

$$\frac{df}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial f}{\partial z} \frac{dz}{dt} + \frac{\partial f}{\partial t}. \quad (2.134)$$

Bei der partiellen Ableitung $\partial f/\partial t$ nach der Zeit wird nur die explizite Abhängigkeit der Funktion f von t berücksichtigt, und alle anderen Variablen werden konstant gehalten. Die totale Ableitung df/dt berücksichtigt auch die indirekte Abhängigkeit von t , die z.B. dadurch zustande kommt, dass längs der Bahnbewegung die Ortskoordinaten von der Zeit abhängen. - Ende mathematischer Einschub.

Die Länge eines Vektors in Zylinderkoordinaten ist gegeben durch

$$|\vec{r}| = \sqrt{\rho^2 + z^2}. \quad (2.135)$$

Mit

$$dx = d\rho \cos \phi - \rho \sin \phi d\phi \quad (2.136)$$

$$dy = d\rho \sin \phi + \rho \cos \phi d\phi \quad (2.137)$$

$$dz = dz \quad (2.138)$$

ist das Linienelement einer Bahnkurve gegeben durch

$$ds^2 = d\vec{r} \cdot d\vec{r} = (dx, dy, dz) \cdot \begin{pmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{pmatrix} = dx^2 + dy^2 + dz^2 = d\rho^2 + \rho^2 d\phi^2 + dz^2. \quad (2.139)$$

Um die Basisvektoren zu bestimmen betrachten wir zunächst nur die x - y -Ebene, Abb. 2.16. Daraus lesen wir ab:

$$\vec{e}_\rho = \cos \phi \vec{e}_x + \sin \phi \vec{e}_y \quad (2.140)$$

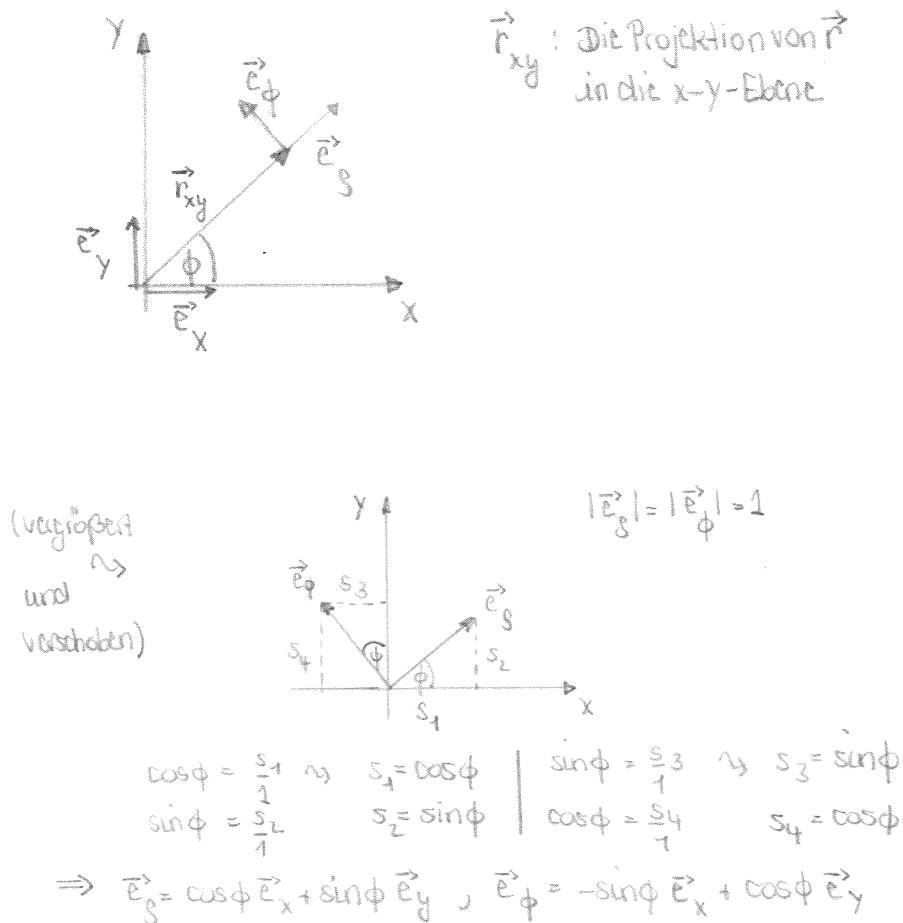
$$\vec{e}_\phi = -\sin \phi \vec{e}_x + \cos \phi \vec{e}_y \quad (2.141)$$

Dies sind die Basisvektoren des 2-dimensionalen Polarkoordinatensystems. Damit haben wir die Basisvektoren des 3-dimensionalen Zylinderkoordinatensystems

$$\vec{e}_\rho = \cos \phi \vec{e}_x + \sin \phi \vec{e}_y = \begin{pmatrix} \cos \phi \\ \sin \phi \\ 0 \end{pmatrix} \quad (2.142)$$

$$\vec{e}_\phi = -\sin \phi \vec{e}_x + \cos \phi \vec{e}_y = \begin{pmatrix} -\sin \phi \\ \cos \phi \\ 0 \end{pmatrix} \quad (2.143)$$

$$\vec{e}_z = \vec{e}_z = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (2.144)$$

Abbildung 2.16: Bestimmung der Basisvektoren \vec{e}_ρ und \vec{e}_ϕ .

Sie sind offensichtlich alle orthogonal zueinander und auf 1 normiert und bilden also ein Orthonormalsystem. Der Vektor \vec{e}_z ist konstant, die Vektoren \vec{e}_ρ und \vec{e}_ϕ hängen aber von ϕ ab. Damit bilden die sie ein lokales Koordinatensystem. Für Ortsvektoren gilt

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} \rho \cos \phi \\ \rho \sin \phi \\ z \end{pmatrix} = \rho \vec{e}_\rho + z \vec{e}_z. \quad (2.145)$$

Allgemeine Vektoren \vec{k} werden dargestellt als

$$\vec{k} = k_\rho \vec{e}_\rho + k_\phi \vec{e}_\phi + k_z \vec{e}_z. \quad (2.146)$$

Wenn ein beliebiger Vektor \vec{k} in kartesischen Koordinaten gegeben ist, (k_x, k_y, k_z) , so kann er folgendermaßen in die Zylinderkoordinaten (k_ρ, k_ϕ, k_z) umgerechnet werden:

$$k_\rho = \cos \phi k_x + \sin \phi k_y \quad (2.147)$$

$$k_\phi = -\sin \phi k_x + \cos \phi k_y \quad (2.148)$$

$$k_z = k_z. \quad (2.149)$$

Dies kann auch in Matrixform geschrieben werden als

$$\begin{pmatrix} k_\rho \\ k_\phi \\ k_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi & 0 \\ -\sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} k_x \\ k_y \\ k_z \end{pmatrix}. \quad (2.150)$$

Wie bereits gesagt sind kartesische Koordinaten ortsunabhängig, während Zylinder- oder Polarkoordinaten ortsabhängig sind. Man benötigt zu ihrer Definition einen Raumpunkt, auf den man sich bezieht. Es kann hierfür im Prinzip jeder beliebige Bezugspunkt im Raum verwendet werden. Wählt man ihn aber unpassend, so wird die Beschreibung der Vektoren sehr kompliziert. Wir betrachten hierfür die Beispiele in Abb. 2.17. In (a) sieht man ein Vektorfeld⁴, das man besser in kartesischen Koordinaten beschreibt. Die Orientierung aller Vektoren ist hier gleich. Geschickterweise definiert man das kartesische Koordinatensystem so, dass z.B. die x -Achse genau in Richtung der Vektoren zeigt. Damit hat man dann keine y -Komponente und kann die Eigenschaften des Vektorfeldes sehr einfach beschreiben.

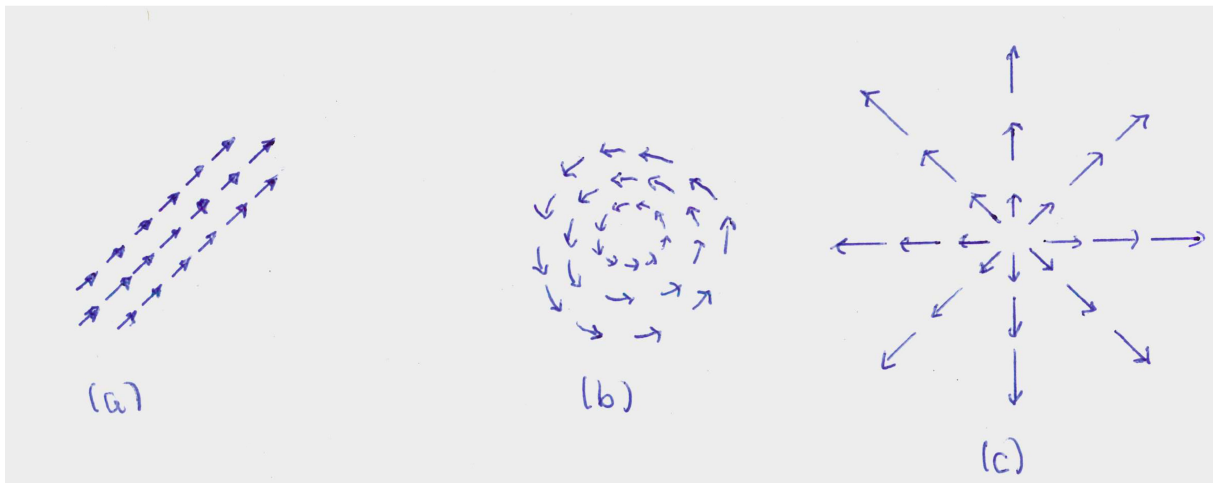


Abbildung 2.17: Verschiedene Vektorfelder.

In (b) und (c) sieht man Vektorfelder, die man besser in Zylinderkoordinaten beschreibt. Wir haben einen ausgezeichneten Punkt (im Gegensatz zu (a)), relativ zu dem das Vektorfeld (b) ausschließlich eine Winkelkomponente und das Vektorfeld (c) ausschließlich eine Radialkomponente besitzt. Das Problem ist also symmetrisch zu diesem besonderen Bezugspunkt. (In (a) hingegen gibt es keinen besonderen Bezugspunkt zur Definition möglicher Zylinderkoordinaten.) Physikalisch kann es sich bei (b) um das Magnetfeld eines stromdurchflossenen Leiters handeln und bei (c) um die elektrischen Feldlinien einer Punktladung.

Beispiel: Geschwindigkeit in Zylinderkoordinaten:

Der Ortsvektor ist gegeben durch

$$\vec{r} = \rho \vec{e}_\rho + z \vec{e}_z = \rho(\cos \phi \vec{e}_x + \sin \phi \vec{e}_y) + z \vec{e}_z. \quad (2.151)$$

⁴Ein Beispiel für ein Vektorfeld ist elektrische Feld.

Damit bekommen wir für die Geschwindigkeit (da $\phi = \phi(t)$ und $\rho = \rho(t)$)

$$\begin{aligned}\dot{\vec{r}} &= \frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\rho}\vec{e}_\rho + \rho(\dot{\phi}(-\sin\phi)\vec{e}_x + \dot{\phi}\cos\phi\vec{e}_y) + \dot{z}\vec{e}_z \\ &= \dot{\rho}\vec{e}_\rho + \dot{\phi}\rho\vec{e}_\phi + \dot{z}\vec{e}_z.\end{aligned}\quad (2.152)$$

Kugelkoordinaten werden in den Übungen behandelt!

2.4 Beispielaufgabe Kreisbewegung

Gegeben sei ein Massepunkt, der sich auf einer Kreisbahn mit konstantem Radius r und konstanter Winkelgeschwindigkeit $\omega = \dot{\phi}$ bewegt. Bestimmen Sie seine Geschwindigkeit und Beschleunigung.

Diese Aufgabe lässt sich in Anbetracht der Bahnkurve am besten mit Polarkoordinaten lösen. Mit⁵

$$\phi = \omega t \quad (2.153)$$

ist die Bahnkurve gegeben durch (die z -Komponente ist 0)

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} r \cos \omega t \\ r \sin \omega t \\ 0 \end{pmatrix} \quad (2.154)$$

Damit finden wir den Geschwindigkeitsvektor ($r = \text{const.}$)

$$\vec{v} = \dot{\vec{r}} = \begin{pmatrix} -\omega r \sin \omega t \\ \omega r \cos \omega t \\ 0 \end{pmatrix} = r\omega\vec{e}_\phi. \quad (2.155)$$

Der Betrag der Geschwindigkeit ist

$$v(t) = |\vec{v}| = \sqrt{\dot{x}^2(t) + \dot{y}^2(t) + \dot{z}^2(t)} = r\omega. \quad (2.156)$$

Die Geschwindigkeit der Kreisbewegung beträgt $v(t) = r\omega(t)$.

Die Geschwindigkeit zeigt in Richtung des Tangenteneinheitsvektors, also immer tangential zur Bahnkurve des entsprechenden Raumpunktes,

$$\vec{v} = v\vec{e}_\phi. \quad (2.157)$$

Die Beschleunigung \vec{a} ist gegeben durch

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \begin{pmatrix} -\omega^2 r \cos \omega t \\ -\omega^2 r \sin \omega t \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\omega^2 x(t) \\ -\omega^2 y(t) \\ 0 \end{pmatrix} = -\omega^2 r\vec{e}_\rho. \quad (2.158)$$

Damit ergibt sich der Betrag der sogenannten *Zentripetalbeschleunigung* zu

$$a(t) = |\vec{a}| = \sqrt{\ddot{x}^2(t) + \ddot{y}^2(t)} = r\omega^2. \quad (2.159)$$

Die Beschleunigung zeigt in Richtung des negativen Ortsvektors \vec{r} , also nach innen, zum Mittelpunkt des Kreises. Der Massepunkt wird auf seiner Kreisbahn in negativer radialer Richtung beschleunigt, so dass die Beschleunigung den Körper ins Zentrum der Kreisbahn streben lässt.⁶

⁵Wir setzen den Winkel ϕ zur Zeit $t_0 = 0$ gleich 0.

⁶Das lateinische Wort *petere* bedeutet streben.

Die Beschleunigung der Kreisbewegung beträgt $a(t) = r\omega^2(t)$.

Die Umlaufzeit T ist die Zeit, nach welcher der Winkelbereich $\Delta\phi = 2\pi$ überstrichen wurde. Die Drehzahl bzw. Frequenz ν ist durch $\nu = 1/T$ definiert. Bei der gleichförmigen Kreisbewegung besteht also folgender Zusammenhang:

$$\text{Umlaufzeit: } T = \frac{2\pi}{\omega} \quad \text{und} \quad \text{Frequenz: } \nu = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi} . \quad (2.160)$$

Die Winkelgeschwindigkeit $\omega = 2\pi\nu$ wird auch Kreisfrequenz genannt. In Polarkoordinaten ist die Bahnkurve gegeben durch

$$\rho = r = \text{const.} , \quad \phi(t) = \omega(t - t_0) + \phi_0 . \quad (2.161)$$

Kapitel 3

Die Newtonschen Axiome

Bisher haben wir die *Kinematik*, also die Bewegung materieller Punkte, analysiert. Wir haben uns dabei aber nicht die Frage gestellt, was die Ursache für die Bewegung ist. Hiermit beschäftigt sich die *Dynamik*. Sie untersucht die *Ursachen für die Bewegung eines Körpers*.

Massepunkt: Jeder Körper besteht aus Materie und hat damit eine Masse und eine geometrische Ausdehnung, ein Volumen. Eine einfache Beschreibung ist möglich, wenn die geometrische Ausdehnung des Körpers klein ist im Vergleich zu den Dimensionen, Abmessungen und Abständen, in denen sich der Körper bewegt. In höchster Idealisierung ist die Masse des Körpers in einem materiellen Punkt vereinigt. Dieser hat keine räumliche Ausdehnung mehr. Die Modellvorstellung des materiellen Punktes oder *Massepunktes* schafft einfachste Verhältnisse, da ein Massepunkt nicht rotieren kann und sich nicht verformen kann.

Kraft: Sowohl ein Körper als auch ein Massepunkt sind Einwirkungen von außen ausgesetzt. Physikalisch spricht man von der Wechselwirkung zweier Systeme. Die *Kraft* ist die physikalische Größe, die die Einwirkung beschreibt, die den Bewegungszustand eines Körpers ändert. Dabei werden Körper unterschiedlicher Massen durch die gleiche Kraft unterschiedlich beschleunigt.

Im folgenden werden wir basierend auf den *Newtonschen Axiomen* die Bewegung materieller Körper unter dem Einfluß von Kräften untersuchen. Newton erfaßte die Wechselwirkungen zwischen beschleunigendem und beschleunigtem System begründet auf Erfahrung und durch kühne Extrapolation und formulierte die *drei Axiome* zur Mechanik. Sie definieren die Begriffe *Kraft* und *Masse*, geben ihre Verknüpfung an und legen ein Maßsystem fest. Die Newtonschen Axiome, die Newton im Jahr 1687 in seinem Buch "Philosophiae Naturalis Principa Mathematica" veröffentlichte, bilden die Grundsätze der Newtonschen Mechanik. Sie können allerdings nicht deduktiv abgeleitet werden, sondern sind das Ergebnis von im Alltag gesammelten Erfahrungen. Hierbei ist wichtig, dass alle von ihnen ableitbaren Aussagen und weiteren Gesetze in Übereinstimmung mit den Erfahrungen des täglichen Lebens bleiben. Die Einführung von Axiomen wird gerechtfertigt durch die Bestätigung von experimentell überprüfbareren Vorhersagen in der Realität.

Während die Newtonschen Axiome die *makroskopische Welt der klassischen Physik* exakt beschreiben, versagen sie jedoch in der mikroskopischen Welt der Atome (Quantenphysik) und bei Geschwindigkeiten, die nicht mehr klein sind im Vergleich zur Lichtgeschwindigkeit c (Relativitätstheorie). Sie gelten nur unter gewissen Voraussetzungen. Diese sind:

- In der Newtonschen Mechanik ist die Zeit absolut. Offensichtlich ist der Begriff der Ruhe oder der Bewegung nicht absolut, da sie von der Wahl des Koordinatensystems

abhängig sind, so dass ein Körper in relativ zueinander bewegten Bezugssystemen in Ruhe oder in Bewegung sein kann. Ein einfaches Beispiel ist der Reisende in einem Zug. Absolut jedoch in allen Koordinatensystem ist in der Newtonschen Mechanik die Zeit. Sie ist in allen Koordinatensystemen gleich. Eine wichtige Konsequenz der Absolutheit der Zeit ist, dass sich Signale mit unendlich großer Geschwindigkeit im Raum übertragen lassen.

- In der Newtonschen Mechanik ist auch der Raum absolut. Der absolute Raum bezeichnet den vom Beobachter und den darin enthaltenen Objekten und darin stattfindenden physikalischen Vorgängen unabhängigen physikalischen Raum.
- Der absolute Raum zeichnet sich dadurch aus, dass die Masse eines Körpers konstant ist und insbesondere nicht von der Geschwindigkeit abhängig ist. Die Masse m eines abgeschlossenen Systems ist ferner nicht von den Prozessen in diesem System abhängig. Es gilt Massenerhaltung (ausgenommen die Raketengleichung).

Diese Voraussetzungen gelten jedoch nicht in der Relativitätstheorie. Diese postuliert die Endlichkeit der Signalgeschwindigkeit. Die größtmögliche Geschwindigkeit ist die Lichtgeschwindigkeit. Abweichungen zwischen den Vorhersagen der Relativitätstheorie und der Newtonschen Mechanik treten bei Geschwindigkeiten nahe der Lichtgeschwindigkeit zutage. So sind z.B. die Experimente der Hochenergiephysik (Elementarteilchenphysik) ohne die Berücksichtigung relativistischer Effekte nicht erklärbar. Die Welt des Kleinsten erfordert auch die Anwendung der Quantenmechanik, die sich von der Newtonschen Mechanik unterscheidet, welche annimmt, dass sowohl Ort und Impuls unendlich genau bestimmbar sind. Die Verknüpfung von Relativitätstheorie und Quantenmechanik zur Beschreibung der Vorgänge in der Elementarteilchenphysik z.B. führt zur Quantenfeldtheorie.

3.1 Kraft und Masse

Kraft: Die auf einen Körper wirkende Kraft kann sowohl die Richtung als auch die Stärke seines Bewegungszustandes ändern. Sie ist somit eine vektorielle Größe. Wir betrachten einige Beispiele:

- (i) *Gravitationskraft:* Die Gravitationskraft beschreibt die Kraft, die ein Körper der Masse m_2 auf einen Körper der Masse m_1 ausübt. Sie ist gegeben durch

$$\vec{F}_{12} = G \frac{m_1 m_2}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^2} \frac{\vec{r}_2 - \vec{r}_1}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|}, \quad (3.1)$$

wobei \vec{r}_2 (\vec{r}_1) die Position von m_2 (m_1) beschreibt und G die Gravitationskonstante ist,

$$G = 6.67408 \cdot 10^{-11} \frac{m^3}{kg \cdot s^2}. \quad (3.2)$$

Die auf beide Massen wirkenden Kräfte sind betragsmäßig gleich groß, haben aber ein unterschiedliches Vorzeichen, also

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}. \quad (3.3)$$

Die Kräfte haben immer die Richtung zum jeweils anderen Körper. Das Gravitationsgesetz beschreibt somit immer eine anziehende Kraft. Die Gravitationskraft ist sehr schwach und wird erst bei großen Massen relevant.

- (ii) *Coulombkraft*: Sie beschreibt die Kraft zwischen zwei geladenen Körpern mit den Ladungen q_1 und q_2 und ist gegeben durch

$$\vec{F}_{12} = -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^2} \frac{\vec{r}_2 - \vec{r}_1}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|}, \quad (3.4)$$

wobei ϵ_0 die Permittivität im Vakuum ist,

$$\epsilon_0 = 8.85418781762 \cdot 10^{-12} \frac{As}{Vm}. \quad (3.5)$$

Das unterschiedliche Vorzeichen im Vergleich zur Gravitationskraft kommt daher, dass sich zwei Körper mit gleichen Ladungen abstoßen. Die Ladung kann im Gegensatz zur Masse auch negativ sein. Bei Körpern mit unterschiedlichem Vorzeichen ihrer Ladung kommt es zur Anziehung der Körper. Die Coulombkraft kann somit anziehend und abstoßend sein.

- (iii) *Lorentzkraft*: Dies ist die Kraft, die auf eine bewegte Ladung in einem elektrischen und magnetischen Feld ausgeübt wird. Sie ist durch

$$\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B}) \quad (3.6)$$

gegeben, wobei q die Ladung und \vec{v} die Geschwindigkeit des Teilchens sind, \vec{E} das elektrische Feld und \vec{B} die magnetische Induktion bezeichnet. Die Kraft wirkt in Richtung von \vec{E} und senkrecht zu \vec{v} und \vec{B} .

- (iv) *Federkraft*: Die Federkraft wirkt zwischen zwei Körpern, die durch eine Feder verbunden sind. Gemäß dem Hookeschen Gesetz ist sie proportional zur Auslenkung. Mit dem Proportionalitätsfaktor, der Federkonstante k , ist sie also

$$\vec{F}_{12} = -k(\vec{r}_2 - \vec{r}_1). \quad (3.7)$$

- (v) *Reibungskraft*: Die Reibungskraft wirkt zwischen sich berührenden Körpern und entgegen der Bewegung der Körper. Sie verringert die Geschwindigkeit eines Körpers und lautet

$$\vec{F} = -f(v)\vec{v}, \quad (3.8)$$

wobei f eine Funktion der Geschwindigkeit v des Körpers ist. Bei der Stoke'schen Reibung ist $f(v)$ eine Konstante, bei der Newton'schen Reibung ist $f(v)$ proportional zur Geschwindigkeit.

Diese Kräfte und ihre Ursachen werden im Detail in den jeweiligen Bereichen der Physik besprochen, in denen sie eine Rolle spielen. Hier interessiert uns die Frage, wie sie die Bewegung eines Körpers beeinflussen, wenn sie auf ihn wirken. Es wird unterschieden zwischen **inneren** und **äußeren** Kräften. Innere Kräfte werden von den Teilchen eines Systems gegenseitig aufeinander ausgeübt. Äußere Kräfte haben den Ursprung außerhalb des Systems. Ein System wird als *abgeschlossen* bezeichnet, wenn keine äußeren Kräfte vorliegen.

Äußere Kräfte rufen ein **Kraftfeld** hervor. Es wird dabei jedem Raumpunkt \vec{r} eine Kraft $\vec{F}(\vec{r})$ zugeordnet. So ruft eine elektrische Ladung beispielsweise ein elektrisches Feld hervor oder ein schwerer Körper eine Gravitationsfeld.¹

Masse: Trägheit ist der Widerstand eines Körpers gegen eine Bewegungsänderung. Das Maß für die Trägheit eines Körpers ist die träge Masse. Die physikalische Größe Masse hat außer der Eigenschaft Trägheit auch die Eigenschaft Schwere. Sowohl die auf einen Körper wirkenden als auch die von ihm verursachten Gravitationskräfte sind proportional zu seiner Masse. Diese doppelte Rolle der Masse (neben seiner trägen Masse) ist der Inhalt des *Äquivalenzprinzips*. Es drückt aus, dass die schwere und die träge Masse eines Körpers zwei äquivalente Größen sind. Experimentell lässt sich kein Unterschied nachweisen. Im Gegensatz zur Kraft ist die Masse eine Eigenschaft des Körpers und eine skalare Größe. Sie ist unabhängig vom Ort, an dem sich ein Körper befindet, und in der klassischen Mechanik auch unabhängig vom Bewegungszustand des Körpers.

3.2 Lex Prima - Das Trägheitsgesetz

In der Formulierung von Newton lautet das erste Axiom:

Jeder Körper verharrt im Zustand der Ruhe oder der gleichförmig geradlinigen Bewegung, wenn er nicht durch äußere Kräfte gezwungen wird, seinen Zustand zu ändern.

Geradlinig heißt, dass seine Bewegung auf einer Gerade stattfindet. Gleichförmig heißt, dass die Bewegung mit konstanter Geschwindigkeit stattfindet. Diese Aussage macht aber nur dann Sinn, wenn es ein eindeutiges Bezugssystem gibt, in dem die Bewegung des Massepunktes beschrieben wird. Dies ist ein ruhendes System in dem von Newton postulierten absoluten Raum. Zwar kann experimentell nicht überprüft werden, ob ein Bezugssystem im absoluten Raum ruht oder nicht. Entscheidend ist aber, dass das Postulat sagt, dass ein solches Bezugssystem existiert. Dieses Bezugssystem wird *Inertialsystem* genannt. Eine gute Näherung für ein Inertialsystem ist beispielsweise ein Bezugssystem mit seinem Koordinatenursprung in der Sonne und Achsen, die nach bestimmten Fixsternen ausgerichtet sind. Man nennt Bezugssysteme, die sich gleichförmig geradlinig zu einem Inertialsystem bewegen, ebenfalls Inertialsysteme. Da die Erde relativ zum Fixsternhimmel rotiert, stellt sie kein Inertialsystem dar. Ist die Erdrotation im Vergleich zum Zeitablauf eines Experiments vernachlässigbar langsam, dann ist ein mit der Erde verbundenes Bezugssystem in sehr guter Näherung ein Inertialsystem. Somit ist ein Laborkoordinatensystem für die meisten Probleme ausreichend. In Anbetracht dieser Überlegungen lautet die moderne Formulierung des

¹Neben Vektorfeldern \vec{V} , die einem Vektor eine Vektorgröße zuordnen, $\vec{V} : \vec{r} \in \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, gibt es Skalarfelder S . Diese ordnen einer Vektorgröße einen Skalar zu, $S : \vec{r} \in \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$. Ein Beispiel ist die Temperaturverteilung in einem Raum.

ersten Newtonschen Axioms:

Es gibt Koordinatensysteme, in denen ein kräftefreier Massepunkt im Zustand der Ruhe oder der geradlinig gleichförmigen Bewegung verharrt. Solche Systeme heißen Inertialsysteme.

3.3 Lex Secunda - Aktionsprinzip

Aus dem ersten Gesetz können wir schlussfolgern, dass ein bewegter Massepunkt der Einwirkung anderer Massepunkte ausgesetzt ist, dass diese also auf ihn eine Kraft ausüben. Im Rahmen der Mechanik interessiert uns die Wirkung einer Kraft, aber nicht ihre Ursache.² In der Formulierung Newtons lautet das zweite Newtonsche Axiom:

Die Änderung der Bewegung ist der Einwirkung der bewegenden Kraft proportional und geschieht nach der Richtung derjenigen geraden Linie, in der die Kraft wirkt.

Newtons mathematische Formulierung umfasste bereits den Impuls

$$\vec{p} = m\vec{v} . \quad (3.9)$$

Modern formuliert lautet also Newtons zweites Gesetz:

Die Änderung der Bewegungsgröße (Impuls) ist proportional zur Kraft und zeigt in deren Richtung.

Wir haben also

$$\vec{F} = \dot{\vec{p}} = \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{d}{dt}(m\vec{v}) = m\frac{d\vec{v}}{dt} + \vec{v}\frac{dm}{dt} . \quad (3.10)$$

Ist die Masse konstant, so ergibt sich das Newtonsche Grundgesetz

$$\vec{F} = m\vec{a} = m\ddot{\vec{r}}(t) . \quad (3.11)$$

Ist die Masse nicht konstant, so muss Glg. (3.10) angewandt werden. Ein Beispiel ist die Berechnung der Flugbahn einer Rakete, deren Masse sich verringert, während der Treibstoff verbrannt wird. Das Gesetz Glg. (3.11) gilt nicht in der relativistischen Mechanik, da hier die Masse nicht mehr konstant und eine Funktion der Geschwindigkeit ist, d.h.

$$m = \frac{m_0}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} , \quad (3.12)$$

wobei c die Lichtgeschwindigkeit und m_0 die Ruhemasse des Massepunktes/Körpers ist.

Wie bereits oben erwähnt bezeichnet die träge Masse den Widerstand des Massepunktes gegen die Änderung seines Bewegungszustandes. Ihr Wert kann dynamisch in einer Vergleichsmessung mit einem Massepunkt bekannter Masse bestimmt werden. Es wird die Beschleunigung gemessen, wenn dieselbe Kraft auf die beiden Massepunkte wirkt. Das Massenverhältnis ergibt sich zu

$$m_1\ddot{\vec{r}}_1 = m_2\ddot{\vec{r}}_2 \quad \rightarrow \quad \frac{m_1}{m_2} = \frac{|\ddot{\vec{r}}_2|}{|\ddot{\vec{r}}_1|} . \quad (3.13)$$

²Die Ursache der Kräfte wird in anderen Gebieten der Physik behandelt, etwa der Elektrodynamik, der Atom- und Elementarteilchenphysik, der Gravitationsphysik. Diese Themengebiete werden in den folgenden Semestern behandelt.

Die Masse kann auch aus der Bewegung eines Massepunktes im Schwerfeld der Erde bestimmt werden. Es ist

$$\vec{F} = m\vec{g}, \quad (3.14)$$

wobei \vec{g} die Erdbeschleunigung bezeichnet. Man beobachtet im Experiment, dass jeder Körper unabhängig von seiner stofflichen Zusammensetzung gleich schnell fällt. Es gilt im Schwerfeld der Erde für die Beschleunigung $\ddot{\vec{r}}$, dass $\ddot{\vec{r}} = \vec{g}$.

Schließlich kann die Masse durch eine Waage bestimmt werden, mit deren Hilfe zwei unterschiedliche Massepunkte in einen Gleichgewichtszustand gebracht werden. Bei dieser statischen Messung spielt die Trägheit des Massepunktes keine Rolle, da er sich in Ruhe befindet. Es wird hier also die schwere Masse bestimmt.

Die Kombination von statischen und dynamischen Messungen ergibt, dass zwei verschiedene Körper, die am selben Punkt im Raum das gleiche Gewicht besitzen, auch die gleiche träge Masse haben. Es gilt, dass schwere und träge Masse identisch sind. Diese keineswegs triviale Feststellung wurde in allen bisherigen Experimenten immer wieder bestätigt.

3.4 Lex Tertia - das Wechselwirkungsprinzip, actio = reactio

Schauen wir uns die Wirkung einer Kraft an, so zeigt die Erfahrung, dass von einem Massepunkt, der eine Kraft erfährt, zeitgleich auch immer eine Kraftwirkung ausgeht. Die Kraftwirkung ist also immer wechselseitig. Diese Erkenntnis wird im dritten Newtonschen Axiom formuliert:

Kräfte treten immer paarweise auf. Übt ein Körper 1 auf einen anderen Körper 2 eine Kraft aus (actio), so wirkt eine gleich große, aber entgegengesetzt gerichtete Kraft von Körper 2 auf Körper 1 (reactio).

Wenn wir mit \vec{F}_{12} die Kraft von Körper 2 auf Körper 1 bezeichnen und mit der Kraft \vec{F}_{21} die von Körper 1 auf Körper 2, so gilt also

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}. \quad (3.15)$$

Dieses Axiom, das auch unter den Namen Wechselwirkungsprinzip, Gegenwirkungsprinzip oder Reaktionsprinzip bekannt ist, ist insbesondere für die Diskussion von Systemen aus mehreren Massepunkten wichtig.

3.5 Superpositionsprinzip

In Newtons Werk wird angenommen, dass das Prinzip der ungestörten Überlagerung, auch Unabhängigkeitsprinzip oder Superpositionsprinzip genannt, gilt. Dieses Prinzip besagt:

Wirken mehrere Kräfte auf einen Massepunkt, so kann ihre Wirkung durch vektorielle Superposition beschrieben werden.

Die Kräfte ändern sich hierbei nicht durch die Anwesenheit anderer Kräfte. Es gilt also, dass die resultierende Kraft \vec{F} gegeben ist durch

$$\vec{F} = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i. \quad (3.16)$$

Dieses Prinzip ist auch als das vierte Newtonsche Gesetz bekannt.

3.6 Mathematischer Einschub - Differentialgleichungen

Die Anwendung des 2. Newtonschen Axioms führt auf Bewegungsgleichungen. Hierbei handelt es sich um sogenannte Differentialgleichungen, abgekürzt DGL, zweiter Ordnung. Betrachten wir das folgende Beispiel: Uns interessiert die Bewegung eines Körpers der Masse m , auf den eine Federkraft mit Federkonstante k wirkt und der reibungsfrei auf einer Oberfläche gleiten soll. Die Federkraft auf den Körper ist proportional zu seiner Auslenkung x , die zum Zeitpunkt $t = 0$ gleich null sei. Also

$$F = -kx(t) . \quad (3.17)$$

Das zweite Newtonsche Axiom besagt, dass

$$F = m\ddot{x}(t) . \quad (3.18)$$

Damit erhalten wir die Differentialgleichung zweiter Ordnung

$$m\ddot{x}(t) = -kx(t) . \quad (3.19)$$

Ihre Lösung $x(t)$ beschreibt die Bewegung des Körpers.

Unter einer Differentialgleichung versteht man eine mathematische Gleichung für eine gesuchte Funktion, die von einer oder mehreren Variablen abhängen kann, in der auch die Ableitungen der Funktion vorkommen. Sie sind ein wichtiges mathematisches Werkzeug, da viele Naturgesetze mit Hilfe von Differentialgleichungen formuliert werden können. Es gibt verschiedene Arten von Differentialgleichungen. Unter **gewöhnlichen Differentialgleichungen** versteht man solche, bei denen die gesuchte Funktion nur von einer Variablen abhängt.³ Sie hat die allgemeine Form

$$f(x, y(x), y'(x), \dots, y^{(n)}(x)) = 0 . \quad (3.20)$$

Diese Darstellung heißt *implizit*. Ist sie nach der höchsten vorkommenden Ableitung aufgelöst, so heißt sie *explizit*. Sie sieht dann folgendermaßen aus

$$y^{(n)}(x) = f(x, y(x), y'(x), \dots, y^{(n-1)}(x)) . \quad (3.21)$$

Die Ordnung der höchsten in einer DGL auftretenden Ableitung heißt die *Ordnung der DGL*. Eine explizite DGL zweiter Ordnung ist z.B.

$$y''(x) = -5y(x) + 10 \quad (3.22)$$

oder auch

$$\ddot{x}(t) = 8x(t) - 7\dot{x}(t) + t^2 . \quad (3.23)$$

³Hängt die Funktion von mehreren Variablen ab und treten in der Gleichung partielle Ableitungen nach mehr als einer Variablen auf, so heißt sie differentielle DGL. Wir werden diese hier nicht weiter behandeln.

In der theoretischen Mechanik treten üblicherweise DGLs zweiter Ordnung auf.

Eine **lineare Differentialgleichung** ist eine DGL, in der keine Produkte von Ableitungen auftreten und auch keine Potenzen der Funktion. Man kann sie schreiben als

$$y^{(n)}(x) + \sum_{i=1}^{n-1} a_i(x) y^{(i)}(x) + b(x) = 0 . \quad (3.24)$$

Bei einer linearen DGL mit konstanten Koeffizienten sind die Konstanten keine Funktion der Variablen, also hier $a_i(x) = \text{const}$. Eine lineare DGL heißt *homogen*, wenn außerdem $b(x) = 0$. Ein Beispiel für eine *homogene lineare DGL mit konstanten Koeffizienten* ist der freie harmonische Oszillator, den wir später in der VL noch behandeln werden. Der *Lösungsansatz* für diese Art der DGL ist der Exponentialansatz

$$y(x) = e^{\lambda x} . \quad (3.25)$$

Einsetzen dieses Ansatzes in die DGL

$$y^{(n)}(x) + \sum_{i=1}^{n-1} a_i y^{(i)}(x) = 0 \quad (3.26)$$

liefert

$$(\lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_0) e^{\lambda x} = 0 . \quad (3.27)$$

Man erhält nur dann nicht-triviale Lösungen, wenn der Term in der Klammer null wird. Die Aufgabe reduziert sich also auf die Suche nach den Nullstellen des Polynoms (*charakteristisches Polynom* genannt) n -ten Grades,⁴

$$\lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_0 . \quad (3.28)$$

Man erhält n Lösungen λ_i ($i = 1, \dots, n$). Die allgemeine Lösung der DGL ergibt sich dann zu

$$y(x) = \sum_{i=1}^n c_i e^{\lambda_i x} . \quad (3.29)$$

Die unbekanntenen Koeffizienten c_i werden aus den Anfangsbedingungen der Differentialgleichung bestimmt. Man benötigt also zur Lösung einer DGL n -ter Ordnung n Anfangswerte.

Aufgaben zu Differentialgleichungen werden auf dem Übungsblatt gegeben.

3.7 Inertialsysteme und Galilei-Transformation

Durch die Newtonschen Axiome wird die Bewegung von Körpern nur als Bewegung relativ zu einem Bezugssystem definiert. Wird das Bezugssystem starr verschoben, so bleibt die Art der Bewegung gleichwertig. Dies kann bei bewegten Bezugssystemen anders sein. So erfährt ein Massepunkt, der sich in einem Bezugssystem geradlinig und gleichförmig bewegt, in einem rotierenden System eine Beschleunigung. Die Newtonschen Axiome sind in einem solchen Bezugssystem nicht mehr anwendbar. Die Newtonschen Axiome sind nur dann sinnvoll, wenn sie sich auf eine Klasse von Bezugssystemen bezieht, die man als Inertialsysteme bezeichnet. Wir fassen zusammen:

⁴Diese Nullstellen sind häufig komplexwertig.

1. Nicht alle Koordinatensysteme sind Inertialsysteme. So sind etwa rotierende Systeme keine Inertialsysteme.
2. Es gibt mindestens ein Inertialsystem, z.B. bezogen auf die Fixsterne. Daraus folgt, dass es Koordinatensysteme gibt, in denen die Newtonschen Axiome gelten.

Um zu klären, wie groß die Gesamtheit aller Inertialsysteme ist, muss untersucht werden, welche Koordinatentransformation ein Inertialsystem Σ in ein anderes Inertialsystem Σ' überführt. Die Forderung muss sein, dass bei der Transformation keine Kraft auf den Massepunkt ausgeübt werden darf. Mit den Ortsvektoren \vec{r} und \vec{r}' in Σ und Σ' , muss also gelten

$$m\ddot{\vec{r}} = 0 \quad \rightsquigarrow \quad m\ddot{\vec{r}}' = 0 . \quad (3.30)$$

Damit scheidet die Rotation als mögliche Transformation aus. Denn die damit einhergehende Richtungsänderung der Geschwindigkeit würde automatisch eine Beschleunigung notwendig machen. Mögliche Transformationen, um ein Inertialsystem in ein anderes zu überführen, sind durch die Translation, die geradlinig-gleichförmige Bewegung und/oder die Verdrehung um einen festen Winkel in Raum oder Zeit gegeben. Mathematisch bedeutet dies

$$\vec{r}'(t) = \vec{r}_0(t) + A\vec{r}(t) , \quad (3.31)$$

wobei $\vec{r}_0(t)$ die Ortstransformation neben der festen Drehung vollständig beschreibt. Somit haben wir

$$\ddot{\vec{r}}'(t) = \ddot{\vec{r}}_0(t) + A\ddot{\vec{r}}(t) \quad \rightsquigarrow \quad \ddot{\vec{r}}_0(t) = 0 \quad \rightsquigarrow \quad \vec{r}_0(t) = \vec{v}_0 t + \vec{a} , \quad (3.32)$$

wobei \vec{a} ein konstanter Vektor ist. Diese Forderung wird als Relativitätsprinzip der klassischen Mechanik bzw. als *Galileisches Relativitätsprinzip* bezeichnet:

Bezugssysteme, die relativ zu einem Inertialsystem eine unbeschleunigte Translationsbewegung ausführen, sind ebenfalls Inertialsysteme und für die Beschreibung mechanischer Vorgänge vollkommen gleichwertig.

Die Transformation der Inertialsysteme wird als Galilei-Transformation bezeichnet. Die Galilei-Transformation besteht aus den folgenden Einzeltransformationen, die miteinander kombiniert werden können:

- ◇ Die Verschiebung/Translation der Zeit. Dabei geht t in Σ in t' in Σ' über. Also

$$t \rightarrow t' = t + b , \quad b = \text{const.} \quad (3.33)$$

Wir benötigen zur Beschreibung dieser Translation einen Parameter (b).

- ◇ Die Translation im Raum beschrieben durch

$$\vec{r} \rightarrow \vec{r}' = \vec{r} - \vec{a} , \quad \vec{a} = \text{konst. Vektor} . \quad (3.34)$$

Zur Beschreibung benötigen wir 3 Parameter, die 3 Koordinaten des Vektors \vec{a} .

- ◇ Die Drehung mit einer orthogonalen Drehmatrix A , beschrieben durch

$$\vec{r} \rightarrow \vec{r}' = A^{-1}\vec{r} . \quad (3.35)$$

Zur Beschreibung benötigen wir 3 Parameter (die Matrix ist orthogonal!).

- ◇ Die Transformation auf ein Bezugssystem mit gleichförmig konstanter Relativgeschwindigkeit \vec{v} . Sie wird beschrieben durch

$$\vec{r}' \rightarrow \vec{r}' = \vec{r} - \vec{v}t . \quad (3.36)$$

Zur Beschreibung benötigen wir 3 Parameter, die 3 Koordinaten des Vektors \vec{v} .

Die Galileitransformation wird also durch insgesamt 10 Parameter, einen für die Zeit und 9 für die Raumdimensionen, beschrieben. Man nennt Galilei-Transformationen, für welche $\det A = +1$ (eigentlich) und t nach $+t + b$ (orthochron)⁵ transformiert wird *eigentlich orthochron*.

Es gibt unendlich viele Inertialsysteme, die sich z.B. mit konstanter Geschwindigkeit zueinander bewegen. Die Grundgleichungen der Mechanik sind unter der Galilei-Transformation invariant. Aber Achtung, die Galilei-Transformation gilt nicht mehr im Rahmen der Relativitätstheorie. Sie wird dort durch die Lorentz-Transformation ersetzt.

⁵und nicht nach $-t + b$

Kapitel 4

Beschleunigte Bezugssysteme Scheinkräfte

Wir haben gelernt, dass die Newtonschen Axiome für Inertialsysteme gelten. Die Frage stellt sich, ob die Newtonschen Axiome so modifiziert werden können, dass sie auch für nicht-Inertialsysteme, also z.B. für beschleunigte Bezugssysteme gelten. Wir werden im Folgenden diese Frage beantworten und finden, dass dies möglich ist, indem sogenannte Scheinkräfte eingeführt werden. Mit deren Einführung gilt dann wieder, dass $\vec{F} = m\vec{a}$ ist. Scheinkräfte sind Kräfte, die vom Bezugssystem abhängen, in dem man einen physikalischen Vorgang beobachtet oder beschreibt. Sie verschwinden, wenn man in ein Inertialsystem übergeht. Beispiele sind die *Corioliskraft* und die *Zentrifugalkraft* in rotierenden Systemen.

Um die Frage zu beantworten, untersuchen wir im Folgenden die Bewegung in einem Bezugssystem Σ' , das sich nicht mehr geradlinig und gleichförmig relativ zu einem anderen Bezugssystem Σ bewegen soll. Dieses andere Bezugssystem Σ soll ein Inertialsystem sein, so dass also

$$\vec{F} = m\ddot{\vec{r}} \quad (4.1)$$

gilt. Hingegen kann Σ' beispielsweise rotieren.

In den zwei verschiedenen Bezugssystemen wird die Bewegung eines Massepunktes unterschiedlich beschrieben. Der Ort des Massepunktes in Σ sei gegeben durch $\vec{r}(t)$, der Ort des Massepunktes in Σ' sei durch $\vec{r}'(t)$ gegeben. Ferner sei der Vektor \vec{r}_0 der Vektor vom Ursprung des Koordinatensystems Σ zum Koordinatensystem Σ' , siehe Abb. 4.1. Es gilt

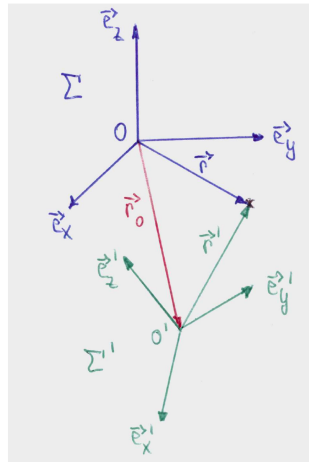
$$\vec{r}(t) = \vec{r}_0(t) + \vec{r}'(t) , \quad (4.2)$$

mit

$$\vec{r}'(t) = x'(t)\vec{e}'_x(t) + y'(t)\vec{e}'_y(t) + z'(t)\vec{e}'_z(t) . \quad (4.3)$$

Es ist zu bemerken, dass die Einheitsvektoren im gestrichenen Koordinatensystem von der Zeit abhängen. Damit ist es möglich, die Rotation zu berücksichtigen. Die Geschwindigkeit des Massepunktes von einem Beobachter im ungestrichenen System aus berechnet sich dann zu

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}}(t) = \dot{\vec{r}}_0 + \dot{x}'\vec{e}'_x + \dot{y}'\vec{e}'_y + \dot{z}'\vec{e}'_z + x'\dot{\vec{e}}'_x + y'\dot{\vec{e}}'_y + z'\dot{\vec{e}}'_z . \quad (4.4)$$

Abbildung 4.1: Die beiden Bezugssysteme Σ und Σ' .

Der Massepunkt hat im gestrichenen Koordinatensystem, in dem sich die Achsenrichtung für den Beobachter nicht ändert und die Einheitsvektoren damit fest sind, die Geschwindigkeit

$$\vec{v}' = \frac{d'\vec{r}'}{dt} = \dot{\vec{r}}'(t) = \dot{x}'\vec{e}'_x + \dot{y}'\vec{e}'_y + \dot{z}'\vec{e}'_z. \quad (4.5)$$

Die gestrichene Ableitung soll hier beschreiben, dass sich die Ableitung auf eine gestrichene Größe bezieht. Es handelt sich hier also um die Geschwindigkeit gemessen im gestrichenen Koordinatensystem. Man bezeichnet

$$\vec{v}_0 = \frac{d\vec{r}_0}{dt} = \dot{\vec{r}}_0 \quad (4.6)$$

als Translationsgeschwindigkeit. Man nennt

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}} \quad (4.7)$$

die Absolutgeschwindigkeit. Man bezeichnet

$$\vec{v}' = \frac{d'\vec{r}'}{dt} = \dot{\vec{r}}' \quad (4.8)$$

als die Relativgeschwindigkeit im beschleunigten Bezugssystem.

Wir wollen nun die zeitliche Änderung der Basisvektoren beschreiben. Dies kann durch die Rotation des Systems um eine Achse durch seinen Ursprung geschehen. Wir betrachten hierfür Fig. 4.2. Daraus lesen wir ab

$$|d\vec{a}| = |\vec{a}| \sin \theta d\phi \quad \rightsquigarrow \quad \frac{|d\vec{a}|}{dt} = |\vec{a}| \sin \theta \dot{\phi} = |\vec{a}| \omega \sin \theta. \quad (4.9)$$

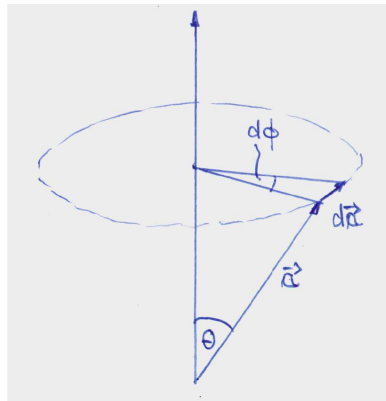


Abbildung 4.2: Rotation.

Dabei bezeichnet ω den Betrag der Winkelgeschwindigkeit, $\omega = d\phi/dt$. Die Drehung kann allgemein mit Hilfe des Vektors $\vec{\omega}$ der momentanen Winkelgeschwindigkeit, der in Richtung der Drehachse zeigt, beschrieben werden durch

$$\frac{d\vec{a}}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{a} . \quad (4.10)$$

Diese Gleichung gilt für alle Vektoren, und insbesondere auch für die Einheitsvektoren, also z.B.

$$\frac{d\vec{e}'_x}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{e}'_x . \quad (4.11)$$

Somit haben wir für die letzten drei Terme der Absolutgeschwindigkeit

$$x'\dot{\vec{e}}'_x + y'\dot{\vec{e}}'_y + z'\dot{\vec{e}}'_z = \vec{\omega} \times \vec{r}' . \quad (4.12)$$

Für die Absolutgeschwindigkeit ergibt sich also

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}}(t) = \dot{\vec{r}}_0 + \frac{d'\vec{r}'}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{r}' . \quad (4.13)$$

Bei verschwindender Relativgeschwindigkeit $d'\vec{r}'/dt$ erhalten wir die sogenannte Führungsgeschwindigkeit,

$$\vec{v}_f(t) = \dot{\vec{r}}_0 + \vec{\omega} \times \vec{r}' . \quad (4.14)$$

Da wir $\vec{r} - \vec{r}_0 = \vec{r}'$ haben, ist die zeitliche Ableitung des gestrichenen Vektors gemäß Glg. (4.13) gegeben durch

$$\frac{d\vec{r}'}{dt} = \frac{d'\vec{r}'}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{r}' . \quad (4.15)$$

Diese Herleitung für den Ortsvektor ist allgemeingültig, so dass man daraus für beliebige Vektoren eine Vorschrift ableiten kann, wie man in einem Inertialsystem einen beliebigen Vektor ableitet, der in einem rotierenden Bezugssystem dargestellt wird. Diese lautet

$$\frac{d}{dt} = \frac{d'}{dt} + \vec{\omega} \times . \quad (4.16)$$

Der erste Term auf der rechten Seite der Gleichung beschreibt die Komponenten des Vektors im gestrichenen Koordinatensystem, der zweite Term beschreibt eine Rotation. Also haben wir für einen beliebigen Vektor $\vec{k} = k'_x(t)\vec{e}'_x + k'_y(t)\vec{e}'_y + k'_z(t)\vec{e}'_z$ im Koordinatensystem Σ' dann

$$\frac{d\vec{k}}{dt} = \frac{d'\vec{k}}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{k}. \quad (4.17)$$

Und insbesondere für den Fall der Winkelgeschwindigkeit $\vec{\omega}$, also wenn $\vec{k} = \vec{\omega}$, erhalten wir

$$\frac{d\vec{\omega}}{dt} = \frac{d'\vec{\omega}}{dt}, \quad (4.18)$$

da

$$\vec{\omega} \times \vec{\omega} = \vec{0}. \quad (4.19)$$

Wir finden also, dass die zeitliche Änderung der Winkelgeschwindigkeit in beiden Koordinatensystemen gleich ist.

Im folgenden soll die Bewegungsgleichung berechnet werden. Im Inertialsystem haben wir laut dem 2. Newtonschen Gesetz

$$m\ddot{\vec{r}} = \vec{F}. \quad (4.20)$$

Wir benötigen also (siehe Glg. (4.13))

$$\ddot{\vec{r}} = \ddot{\vec{r}}_0 + \frac{d}{dt} \left(\frac{d'\vec{r}'}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{r}' \right). \quad (4.21)$$

Wir werten zunächst den letzten Term aus. Also

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \dot{\vec{r}}' &= \frac{d}{dt} (\dot{\vec{r}}' - \dot{\vec{r}}_0) = \frac{d}{dt} \left(\frac{d'\vec{r}'}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{r}' \right) \\ &= \frac{d\vec{v}'}{dt} + \frac{d}{dt} (\vec{\omega} \times \vec{r}'). \end{aligned} \quad (4.22)$$

Den ersten Term der rechten Seite können wir gemäß Glg. (4.16) umschreiben zu

$$\frac{d\vec{v}'}{dt} = \frac{d'\vec{v}'}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{v}'. \quad (4.23)$$

Der zweite Term der rechten Seite lässt sich schreiben als

$$\frac{d}{dt} (\vec{\omega} \times \vec{r}') = \frac{d\vec{\omega}}{dt} \times \vec{r}' + \vec{\omega} \times \frac{d\vec{r}'}{dt}. \quad (4.24)$$

Der letzte Term ist gemäß Glgen. (4.15) und (4.8)

$$\vec{\omega} \times \frac{d\vec{r}'}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{v}' + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}'). \quad (4.25)$$

Somit finden wir also insgesamt für die Beschleunigung $d\dot{\vec{r}}'/dt$

$$\begin{aligned} \frac{d\dot{\vec{r}}'}{dt} &= \frac{d\dot{\vec{r}}_0}{dt} + \frac{d'\vec{v}'}{dt} + \vec{\omega} \times \vec{v}' + \dot{\vec{\omega}} \times \vec{r}' + \vec{\omega} \times \vec{v}' + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}') \\ &= \ddot{\vec{r}}_0 + \underbrace{\dot{\vec{r}}'}_* + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \underbrace{\vec{r}'}_{**}) + 2\vec{\omega} \times \underbrace{\dot{\vec{r}}'}_{***} + \dot{\vec{\omega}} \times \vec{r}'. \end{aligned} \quad (4.26)$$

Hierbei haben wir mit * die Beschleunigung, mit ** den Ort(svektor) und mit *** die Geschwindigkeit im gestrichenen d.h. bewegten Koordinatensystem. Auflösen der Glg. (4.26) und, nach Multiplikation der Gesamtgleichung mit m , Verwendung von $m\ddot{\vec{r}} = \vec{F}$ liefert die Bewegungsgleichung im Nicht-Inertialsystem:

$$m\ddot{\vec{r}}' = \vec{F} \underbrace{-m\ddot{\vec{r}}_0}_{\vec{F}_{\text{trans}}} \underbrace{-m\dot{\vec{\omega}} \times \vec{r}'}_{\vec{F}_{\text{az}}} \underbrace{-m[\dot{\vec{\omega}} \times (\dot{\vec{\omega}} \times \vec{r}')] }_{\vec{F}_{\text{Zent}}} \underbrace{-2m\dot{\vec{\omega}} \times \dot{\vec{r}}'}_{\vec{F}_{\text{Cor}}} . \quad (4.27)$$

Wir finden also, dass das Newtonsche Gesetz im beschleunigten Bezugssystem Σ' nicht mehr gilt. Denn neben der von außen eingepägten Kraft \vec{F} wirken vier weitere Kräfte auf den Massepunkt in beschleunigten Bezugssystemen. Diese Kräfte heißen Scheinkräfte oder auch Trägheitskräfte. Die im Nicht-Inertialsystem zusätzlich auftretenden Kräfte sind notwendig, um die gleichförmige Bewegung eines kräftefreien Massepunktes im Inertialsystem zu garantieren. Die Gleichung (4.27) kann als Verallgemeinerung des Grundgesetzes der Mechanik verstanden werden und in beliebigen Bezugssystemen angewandt werden.

Während die eingepägte Kraft \vec{F} physikalische Realität ist und die an einem Massepunkt angreifende Kraft beschreiben, die durch die Wechselwirkung mit anderen physikalischen Objekten hervorgerufen wird, und die unabhängig von der Wahl des Bezugssystems sind, hängen Scheinkräfte von der Bewegung des Bezugssystems ab. Sie können gemessen werden, und ihre Berücksichtigung ist wichtig, da sie im beschleunigten System wie die echten Kräfte im Inertialsystem wirken.

4.1 Die Scheinkräfte

4.1.1 Die Translationskraft

Die Translationskraft

$$\vec{F}_{\text{trans}} = -m \frac{d^2 \vec{r}_0}{dt^2} . \quad (4.28)$$

Sie verursacht eine beschleunigte geradlinige Bewegung.

4.1.2 Die Zentrifugalkraft

Die Zentrifugalkraft

$$\vec{F}_{\text{Zent}} = -m\dot{\vec{\omega}} \times (\dot{\vec{\omega}} \times \vec{r}') . \quad (4.29)$$

Die Zentrifugalkraft, auch Fliehkraft (lat. centrum=Mitte, fugere=fliehen) genannt, zeigt radial nach außen, im Gegensatz zur Zentripetalkraft, die zum Zentrum nach innen zeigt. Wir spüren diese Trägheitskraft z.B., wenn wir im Kettenkarussell in die Sitze nach außen gedrängt werden. Bei der Zentrifugalkraft handelt es sich um den Widerstand, den der Körper nach dem Trägheitsprinzip der Änderung seiner Bewegungsrichtung entgegengesetzt, wenn er einer gekrümmten Bahn folgt. Die Zentripetalkraft hingegen, die der Zentrifugalkraft stets entgegengesetzt gleich groß ist, verursacht diese Änderung der Bewegungsrichtung.

4.1.3 Die Corioliskraft

Die Corioliskraft

$$\vec{F}_{\text{Cor}} = -2m\vec{\omega} \times \dot{\vec{r}}' . \quad (4.30)$$

Die Corioliskraft ist nur dann ungleich null, wenn eine Bewegung im beschleunigten Bezugssystem stattfindet. Sie ist maximal, wenn die Winkelgeschwindigkeit und die Bahngeschwindigkeit senkrecht aufeinander stehen. Wir betrachten zwei Spezialfälle in Fig. 4.3 (a) und (b). (Der Vektor $\vec{\omega}$ zeigt aus der Bildebene hinaus nach oben.)

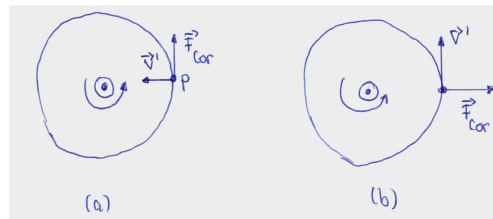


Abbildung 4.3: Die Corioliskraft.

Figur 4.3 (a) zeigt die radiale Bewegung auf einem Karussell, bei der sich die Person P mit \vec{v}' in Richtung Zentrum bewegt. Die Corioliskraft wirkt in diesem Fall tangential zur Bewegungsrichtung. P muss \vec{F}_{Cor} entgegenwirken.

Figur 4.3 (b) zeigt die tangentielle Bewegung von P auf einem Karussell. In diesem Fall zeigt \vec{F}_{Cor} nach außen.

4.1.4 Die Azimutalkraft

Die Azimutalkraft

$$\vec{F}_{\text{az}} = -m\dot{\vec{\omega}} \times \vec{r}' . \quad (4.31)$$

Die Azimutalkraft tritt auf, falls die Änderung der Winkelgeschwindigkeit nicht null ist, falls also die Winkelgeschwindigkeit nicht konstant ist.