

# 1 Allgemeines

## 1.1 SI Einheiten

Physikalische Grösse	Fundamentale Einheit	Symbol
Länge	Meter	m
Zeit	Sekunde	s
Masse	Kilogramm	kg
Elektrische Stromstärke	Ampère	A
Thermodynamische Temperatur	Kelvin	K
Stoffmenge	Mol	mol
Lichtstärke	Candela	cd

## 1.2 Winkel

$$2\pi rad = 360$$

$$1 rad = \frac{170}{\pi} \approx 57.296$$

### Umrechnen:

Radian  $\rightarrow$  Grad: Winkel  $\cdot 180/\pi$

Grad  $\rightarrow$  Radian: Winkel  $\cdot \pi/180$

## 1.3 Raum und Zeit

**Raum** = Abstand zwischen 2 Orten

**Zeit** = Dauer bestimmter, reproduzierbarer Prozesse

### Beispielgrössen

$$1 \text{ pc} = 3,0857 \cdot 10^{16} \text{ m} = 206'247 \text{ A.U.}$$

wobei pc = Parsec und A.U. = Astronomical Unit = mittlerer Abstand zwischen Erde und Sonne

Grösse des sichtbaren Universums  $\approx 10^{10} \text{ pc}$

Grösse der Milchstrasse (unsere Galaxie)  $\approx 10^4 \text{ pc}$

Kleinste bekannte Grösse = Plancksche Länge  $\approx 10^{-35} \text{ m}$

Alter des Universums ca  $4.3 \cdot 10^{17} \text{ s}$

Alter der Erde ca. 5 Milliarden Jahre

Umlauf der Erde um die Sonne = 1 Jahr

## 1.4 Koordinatensysteme

Weil kein "absoluter" Punkt im Raum existiert, muss ein Punkt **P** im Raum immer bezgl. einem anderen Punkt **O** (**Ursprung**) definiert werden

### Die kartesischen Koordinaten

Im kartesischen Koordinatensystem definiert man 3 zueinander senkrechte Richtungen x (vorne-hinten), y (links-rechts), z (oben-unten). Der Punkt P wird bezgl. des Ursprungs mit drei kartesischen Koordinaten lokalisiert:

$$\mathbf{OP} = (x, y, z) = (OA, OB, OC)$$

wobei A = Projektion von P auf die x-Achse

B = Projektion von P auf die y-Achse

C = Projektion von P auf die z-Achse

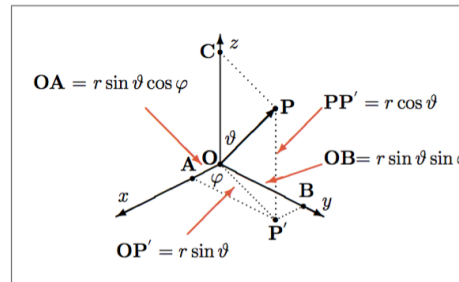
### Die Kugelkoordinaten

Im Kugelkoordinatensystem wird ein Punkt **P** im Raum durch 3 Koordinaten dargestellt, wobei

$r$  = Abstand zwischen **O** und **P**:  $\mathbf{OP} = (r, \vartheta, \varphi)$

$\vartheta$  = Winkel zwischen  $\mathbf{OP}$  und z-Achse;  $0 \leq \vartheta \leq \pi$

$\varphi$  = Winkel zwischen  $\mathbf{OP}'$  und x-Achse;  $0 \leq \varphi \leq 2\pi$



Wenn  $\vartheta = \frac{\pi}{2}$ , dann liegt P auf der x-y-Ebene, man wird dann die zweidimensionalen **Polarkoordinaten**  $(r, \varphi)$  verwenden.

### Umrechnen von Koordinatensystemen

von Kugel- zu kartesischen Koordinaten:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r * \sin \vartheta * \cos \varphi \\ r * \sin \vartheta * \sin \varphi \\ r * \cos \vartheta \end{pmatrix}$$

von kartesischen zu Kugelkoordinaten:

$$\begin{pmatrix} r \\ \varphi \\ \vartheta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ \arctan\left(\frac{y}{x}\right) \\ \arccos\left(\frac{z}{r}\right) \end{pmatrix}$$

### Zylinderkoordinaten

Zylindrische Koordinaten sind Polarkoordinaten mit einer dritten, senkrechten, Koordinaten ergänzt.

$$\mathbf{OP} = (\rho, \varphi, z)$$

von Zylinder- zu kartesischen Koordinaten:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \rho * \cos \varphi \\ \rho * \sin \varphi \\ z \end{pmatrix}$$

von kartesischen zu Zylinderkoordinaten:

$$\begin{pmatrix} \rho \\ \varphi \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{x^2 + y^2} \\ \arctan\left(\frac{y}{x}\right) \\ z \end{pmatrix}$$

## 1.5 Vektoren

### Skalarprodukt:

$$a \cdot b = |a||b|\cos \varphi$$

$$a \cdot b = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$$

wobei  $\varphi$  der Winkel zwischen den beiden Vektoren a und b ist. Wenn das Skalarprodukt verschwindet, ist a oder b = 0 oder die beiden Vektoren stehen senkrecht aufeinander.

### Cosinussatz:

$$|c|^2 = |a|^2 + |b|^2 + 2|a||b|\cos \varphi$$

### Vektorprodukt:

$$c = a \times b = -b \times a$$

$$a \times b = (a_y b_z - a_z b_y)e_x + (a_z b_x - a_x b_z)e_y + (a_x b_y - a_y b_x)e_z$$

$$c = ab \sin \varphi$$

wobei der Betrag des Vektors **c** gleich der Fläche des Parallelogramms ist, welche **a** und **b** aufspannen. **c** steht senkrecht auf **a** und **b**. Wenn die Vektoren parallel sind, ist das Vektorprodukt gleich 0.