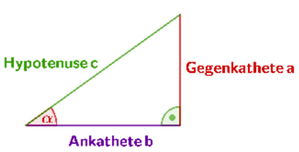
Physik Anwendung für Inßformatik / Felix Tran, Joshua Beny Hürzeler / 1

1 Grundlagen

1.1 Trigometrie

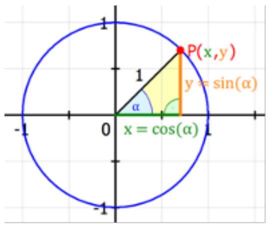


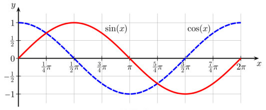
$\sin(\alpha) = \frac{G}{H}$

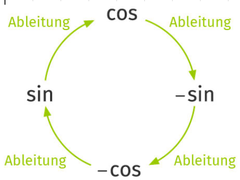
$\cos(\alpha) = \frac{A}{H}$

$\tan(\alpha) = \frac{G}{A} = \frac{\sin(\alpha)}{\cos(\alpha)}$

	$0°$	$30°$	$45°$	$60°$	$90°$
$\sin(\alpha)$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\cos(\alpha)$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0
$\tan(\alpha)$	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	–







1.2 Vektorrechnung

Länge des Vektors: $|\vec{u}| = \sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}$

1.3 Ableitungen

Funktion	Ableitung
x^a	$a \cdot x^{a-1}$
$\frac{1}{x}$	$-\frac{1}{x^2}$
$\sqrt{x}$	$\frac{1}{2\sqrt{x}}$
$\sin(x)$	$\cos(x)$
$\cos(x)$	$-\sin(x)$
$\tan(x)$	$\frac{1}{\cos(2)^x}$

1.3.1 Physikalische Grössen

Geschwindigkeit	v	-	m/s
Beschleunigung	a	-	m/s^2
Federkonstante	D	-	N/m
Frequenz	f	Hertz	$1/s$
Kraft	F	Newton	$\text{kg} \cdot m/s^2$
Energie	E	Joule	$N \cdot m$
Arbeit = Δ Energie	W	Joule	$J = N \cdot m$
Leistung = Arbeit pro Zeit	P	Watt	J/s

* 4.19 Joule = 1 Cal, 1 Joule = 1 Watt/s => $3.6 \cdot 10^6 J = 1$ kWh

1.3.2 Basisgrössen

Länge	l	Meter	m
Masse	m	Kilogramm	kg
Zeit	t	Sekunde	s

1.3.3 Abhängigkeit Weg Geschwindigkeit und Beschleunigung über die Zeit

Wegfunktion	$s(t)$
Geschwindigkeitsfunktion	$v(t) = \dot{s}(t)$
Beschleunigungsfunktion	$a(t) = \dot{v}(t) = \ddot{s}(t)$

1.3.4 Konstanten

Fallbeschleunigung	g	$9.80665 m/s^2$
Lichtgeschwindigkeit	c	$2.99792458 \cdot 10^8 m/s$
Gravitationskonstante	G	$6.673 \cdot 10^{-}11 N \cdot m^2/\text{kg}^2$

Konservative Kraft: Die Kraft ist konservativ, da sie nur von Ortskoordinaten abhängt, und da $-F(x)$ als reell wertige Funktion einer Variable eine Stammfunktion besitzt. Das Hook'schen Gesetz beschreibt eine konservative Kraft, da sie nur von Ortskoordinaten abhängt, und da $-F(x)$ als reellwertige Funktion einer Variable eine Stammfunktion besitzt

2 Kinematik

Mittlere Geschwindigkeit: $\bar{v} = \frac{\Delta v}{\Delta s}$

Mittlere Beschleunigung: $\bar{a} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$

Gleichförmige Bewegung: $s = s_0 + v \cdot ta \Rightarrow \frac{s}{v} = t$

Geradlinige Bewegung: $\Delta s = \bar{v}\Delta t$

Gleichmässig beschleunigte Bewegung:

$$s = s_0 + v_0 \cdot t + \frac{1}{2}at^2$$

$$v = v_0 + at$$

$$v^2 = v_0^2 + 2a(s - s_0) \Rightarrow \text{wenn } v_0 = 0 \Rightarrow s = \frac{v^2}{2a}$$

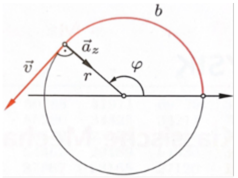
$$\bar{v} = \frac{v_1 + v_2}{2}$$

$$t = \frac{v}{a} = \frac{v_0 - v}{a}$$

2.1 Gleichförmige Kreisbewegung (ω = konst.)

Umlaufzeit:	T	$[T] = s$
Frequenz:	$f = \frac{1}{T}$	$[f] = s^{-1} = \text{Hz}$
Winkelkoordinate:	$\varphi = \frac{b}{r}$	$[\varphi] = \text{rad} = \frac{m}{m}$
Winkelgeschwindigkeit:	$\omega = \Delta\frac{\varphi}{\Delta}t = 2\frac{\pi}{T} = 2\pi f$	$[\omega] = \frac{\text{rad}}{s}$
Bahngeschwindigkeit:	$v = r\omega$	
Zentripetalbeschleunigung:	$a_z = \frac{v^2}{r} = r\omega^2$	
Tangentialgeschwindigkeit:	$v_T = \frac{2\pi r}{T}$	
Radialbeschleunigung/ Zentripetalbeschleunigung:	$a_r = \frac{4\pi^2 r}{T^2}$	
Tangentialbeschleunigung:	$a_T = \frac{v_1 - v_0}{t}$	
Kreisbewegung Funktion:	$r(t) = r\begin{pmatrix}\cos(wt+\varphi_0)\\ \sin(wt+\varphi_0)\end{pmatrix}$	

Radialgeschwindigkeit: $v = \frac{\text{Umfang}}{T}$

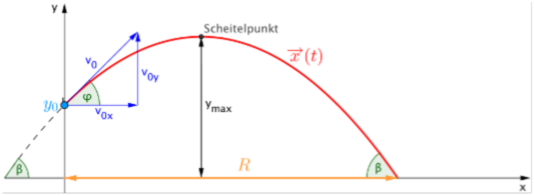


2.2 Schiefer Wurf

Bewegungsgleichung:

$$\vec{r}(t) = \vec{r_0} + \vec{v_0}t + \frac{1}{2}\vec{g}t^2$$

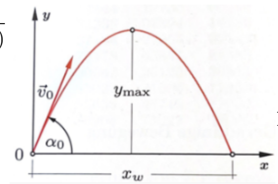
$$\begin{pmatrix}x(t)\\ y(t)\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}0\\ y_0\end{pmatrix} + v_0\begin{pmatrix}\cos(\alpha)\\ \sin(\alpha)\end{pmatrix} \cdot t + \frac{1}{2}\begin{pmatrix}0\\ -g\end{pmatrix}t^2$$



$$y = x \cdot \tan(\alpha_0) - \frac{g}{2v_0^2\cos^2(\alpha_0)} \cdot x^2$$

$$y_{\max} = \frac{v_0^2\sin^2(\alpha_0)}{2g}$$

$$x_w = \frac{v_0^2\sin(2\alpha_0)}{g}$$



3 Messen und Messfehler

Systematische Fehler: z.B. messen mit falsch kalibriertem Messgerät Berechnet sich der Wert einer Grösse z aus Messwerten der Grössen x und y.

$$z = f(x, y)$$

und wurden die Messgrössen x und y mit einem Fehler von Δx bzw. Δy bestimmt, so ist der Wert von z nur ungenau bestimmt. Für den prognostizierten Wert und den prognostizierten Messfehler gilt

$$z = z_0 \pm \Delta z$$

$$z_0 = f(x_0, y_0)$$

$$\Delta z = \left|\frac{\partial}{\partial x}f(x_0, y_0)\right| \cdot \Delta x + \left|\frac{\partial}{\partial y}f(x_0, y_0)\right| \cdot \Delta y$$

sofern die Grössen x und y, z.B. auf Grund von fehlerhaften Messinstrumenten, systematisch falsch bestimmt wurden. Die Fehlerabschätzung durch systematische Fehler ist eine «worst-case»-Abschätzung **Statistische Fehler:** bei mehrfach messen unterschiedliche Ergebnisse

⇒ mehrmals mässen und Mittelwert nehmen verkleinert den Fehler Fehlerfortpflanzung für normalverteilte Fehler. Berechnet sich der Wert einer Grösse z aus Messwerten der Grössen x und y gemäss

$$z = f(x, y)$$

und wurden die Messgrössen x und y durch Mehrfachmessung (x n-fach gemessen, y m-fach gemessen) und ohne systematischen Fehler bestimmt, so darf von statistisch normalverteilten Fehlern ausgegangen werden. In diesem Fall errechnet sich die Standardunsicherheit der Messwerte von x und y gemäss

$$\Delta x = \sqrt{\frac{1}{n(n-1)}\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} = \frac{\sigma_x}{\sqrt{n}}$$

$$\Delta y = \sqrt{\frac{1}{m(m-1)}\sum_{i=1}^m (y_i - \bar{y})^2} = \frac{\sigma_y}{\sqrt{m}}$$

σ = Standardabweichung

$\bar{x} = \frac{1}{n}\sum_{i=n}^n x_i$ = Mittelwert

Es gilt also

$$x = \bar{x} \pm \Delta x$$

$$y = \bar{y} \pm \Delta y$$

Ausserdem ist der prognostizierte Wert und der statistische Fehler von z durch folgende Formeln berechenbar

$$z = z \pm \Delta z$$

$$\bar{z} = f(\bar{x}, \bar{y})$$

$$\Delta z = \sqrt{\left(\frac{\partial}{\partial x}f(x_0, y_0) \cdot \Delta x\right)^2 + \left(\frac{\partial}{\partial y}f(x_0, y_0) \cdot \Delta y\right)^2}$$

Beispiel Systematischer Fehler: Ein Gewicht unbekannter Masse wird auf einer schiefen Ebene mit dem Neigungswinkel α platziert, auf der es reibungsfrei gleiten kann. Die Hangabtriebskraft und der Neigungswinkel α werden experimentell bestimmt. Die Werte sind $\alpha = (30° \pm 2°)$, $F_H = (10 \pm 0.3)N$. Aus Tabelle $g = (9.81 \pm 0.03)$

$$F_H = mg \cdot \sin(\alpha) \Rightarrow m = \frac{F_H}{g \cdot \sin(\alpha)}$$

$$m = \frac{10N}{9.81m/s^2 \cdot \sin(30°)} = 2.0387$$

Partielle Ableitungen:

$$\frac{\partial}{\partial g}\left(\frac{F_H}{g \cdot \sin(\alpha)}\right)) = -\frac{F_H}{g^2 \cdot \sin(\alpha)}$$

$$\frac{\partial}{\partial \alpha}\left(\frac{F_H}{g \cdot \sin(\alpha)}\right)) = -\frac{F_H \cdot \cos(\alpha)}{g \cdot \sin^{2°}(F_H)}$$

$$\Delta m = \left|-\frac{F_H}{g^2 \cdot \sin(\alpha)} \cdot \Delta g\right| + \left|-\frac{F_H \cdot \cos(\alpha)}{g \cdot \sin^2(F_H)} \cdot \Delta\alpha\right| + \left|\frac{1}{g \cdot \sin(\alpha)} \cdot \Delta F_H\right| = 0.191\text{kg}$$

$$m = (2.04 \pm 0.19)\text{kg}$$

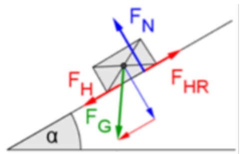
Achtung $\Delta\alpha$ muss in Bogenmass sein!

Gradmass in Bogenmass $x = \frac{\alpha}{180} \cdot \pi$

Bogenmass in Gradmass $\alpha = \frac{x}{\pi} \cdot 180$

4 Kraft

Kraft	$\vec{F}_{\text{res}} = m\vec{a}$
Gewichtskraft	$F_G = mg$
Federkraft	$F_F = Dy$ D = Federkonst. $y = \|l - l_0\|$
Hook`sches Gesetz	$\Delta F = D \cdot \Delta y$
Zentripetalkraft	$F_Z = \frac{mv^2}{r}$
Schiefe Ebene	$F_G = mg$



Normalkraft: $F_N = mg \cdot \cos(\alpha)$

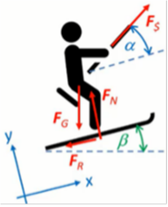
Hangabtriebskraft: $F_H = mg \cdot \sin(\alpha)$

Haftreibungskraft: $F_{\text{HR}} = \mu \cdot F_N$

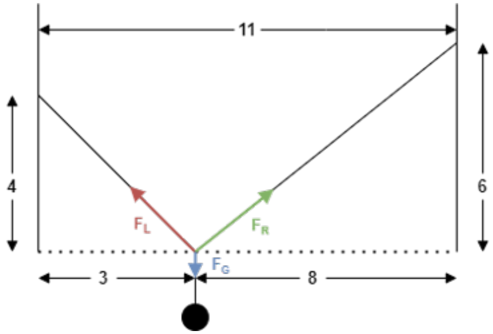
4.1 Kraft Statik

In der Statik bewegen sich die Objekte nicht. Dort gilt also:

$$\sum F = 0, v(t) = 0m/s, a(t) = 0m/s^2$$



$$\begin{aligned} \text{X)} F_s \cdot \cos(18°) & - \mu \cdot F_N \\ & - F_G \cdot \sin(35°) = 0 \\ \text{Y)}\ F_s \cdot \sin(18°) & + F_N \\ & - F_G \cdot \cos(35°) = 0 \end{aligned}$$



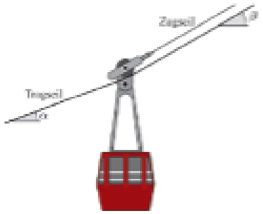
Ein Gewicht der Masse $m = 10\text{kg}$ wird entsprechend der obigen Skizze durch Seile an einer Wand befestigt. Welche Kräfte wirken im linken und rechten Seil?

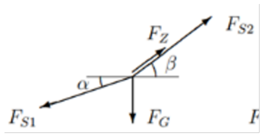
1. Methode:

$$\frac{F_L}{\sqrt{3^2+4^2}}\begin{pmatrix}-3\\4\end{pmatrix} + \frac{F_R}{\sqrt{8^2+6^2}}\begin{pmatrix}8\\6\end{pmatrix} + mg\begin{pmatrix}0\\-1\end{pmatrix} = 0$$

2. Methode

$$F_L\begin{pmatrix}-\cos(\alpha)\\ \sin(\alpha)\end{pmatrix} + F_R\begin{pmatrix}\cos(\beta)\\ \sin(\beta)\end{pmatrix} + mg\begin{pmatrix}0\\-1\end{pmatrix} = 0$$





5 Mehrdimensionale Analysis

Linearisierung:

$$f(x) \underbrace{\approx}_{x\approx x_0} f'(x_0)(x - x_0) + f(x_0)$$

Häufig mit Funktionen mehrerer Variablen zu tun, die weitere Funktionen beinhalten.

$$\begin{aligned} f(x, y) &= x^2 \cdot \sin(y) \\ x(t) &= \sin(t) \\ y(t) &= t^3 \end{aligned}$$

Partielle Ableitung:

Nach x und y getrennt ableiten.

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial x}(x^2 \cdot \sin(y)) = 2x \cdot \sin(y)$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial y}(x^2 \cdot \sin(y)) = x^2 \cdot \cos(y)$$

Totale Ableitung:

$x(t)$ und $y(t)$ in $f(x, y)$ einsetzen und dann ableiten.

$$\begin{aligned} \frac{df}{dt}(x(t), y(t)) &= \frac{d}{dt}\left(\sin(t)^2 \cdot \sin(t^3)\right) \\ &= 2\sin(t) \cdot \cos(t) \cdot \sin(t^3) + \sin(t)^2 \cdot \cos(t^3) \cdot 3t^2 \end{aligned}$$

Altenativ mit mehrdimensionale Kettenregel möglich. Bei dieser werden die partiellen Ableitungen mit der Ableitung der Funktion multipliziert und addiert.

$$\frac{df}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{dy}{dt}$$

6 Weiteres

6.1 Taschenrechner

- **Menu** ⟶ **3** ⟶ **1** für solve()
- **Menu** ⟶ **3** ⟶ **7** ⟶ **1** für Gleichungsystem lösen
- **doc** ⟶ **7** ⟶ **2** für Umstellung von Grad auf Rad

6.2 Fundamentum Mathematik und Physik Inhalt

- **Trigometrie:** Seite 26
- **Ableitungen:** Seite 60
- **Kinematik:** Seite 81
- **Kräfte:** Seite 83
- **Energie:** Seite 85