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

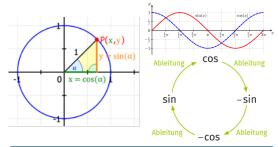
1 Grundlagen

1.1 Trigometrie



| $\sin\left(\alpha\right) = \frac{G}{H}$ |
|--|
| $\cos(\alpha) = \frac{A}{H}$ |
| $\tan(\alpha) = \frac{G}{A} = \frac{\sin(\alpha)}{\cos(\alpha)}$ |

| | 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 | $\sqrt{3}$ | - |



1.1.1 Physikalische Grössen

| Geschwindigkeit | v | - | m/s |
|----------------------------------|---|--------|------------------|
| Beschleunigung | a | - | m/s^2 |
| Federkonstante | D | - | N/m |
| Frequenz | f | Hertz | 1/s |
| Kraft | F | Newton | $kg \cdot m/s^2$ |
| 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 => $3.6 \cdot 10^6 J = 1 \text{ kWh}$

1.1.2 Basisgrössen

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

1.1.3 Abhängigkeit Weg Geschwindigkeit und Beschleunigung über die Zeit

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

1.1.4 Konstanten

| Fallbeschleunigung | g | $9.80665m/s^2$ |
|----------------------------|---|---|
| Lichtgeschwindigkeit | c | $2.99792458 \cdot 10^8 m/s$ |
| Gravitationskon- stante | G | $\frac{6.673 \cdot 10^{-}11 N \cdot }{m^{2}/\mathrm{kg}^{2}}$ |

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: $s = \overline{s_0} + v \cdot t \Rightarrow \frac{s}{v} = t$

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

$$\begin{split} s &= s_0 + v_0 \cdot t + \frac{1}{2} @^2 \\ v &= v_0 + \text{at} \\ v^2 &= v_0^2 + 2a(s - s_0) \Rightarrow \text{wenn } v_0 = 0 \Rightarrow s = \frac{v^2}{2a} \\ \bar{v} &= \frac{v_1 - v_2}{2} \\ t &= \frac{v}{2} = \frac{v_0 - v}{2} \end{split}$$

2.1 Gleichförmige Kreisbewegung (ω = konst.)