Formelsammlung:
Physik I+II für Naturwissenschaftler

Stand: 15. Mai 2024

1 Messen und Einheiten

- Physikalische Größe $\quad X = \text{Zahl} \cdot \underset{\text{Einheit}}{[X]}$

- SI-Basiseinheiten (Mechanik)

  Zeit $\quad [t] = 1\,\mathrm{s}$
  Länge $\quad [x] = 1\,\mathrm{m}$
  Masse $\quad [m] = 1\,\mathrm{kg}$

2 Mechanik

2.1 Kinematik in 1D

bekannt	gesucht	Operation	
Bahn $x(t)$	Geschwindigkeit	differenzieren	$v(t) = \dot{x}(t) = \frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t}$
	Beschleunigung	differenzieren	$a(t) = \ddot{x}(t) = \frac{\mathrm{d}^2x}{\mathrm{d}t^2}$
Geschwindigkeit $v(t)$	Bahn	integrieren	$x(t) = \int_0^t v(t')\,\mathrm{d}t' + x_0$
	Beschleunigung	differenzieren	$a(t) = \dot{v}(t)$
Beschleunigung $a(t)$	Geschwindigkeit	integrieren	$v(t) = \int_0^t a(t')\,\mathrm{d}t' + v_0$
	Bahn	integrieren	$x(t) = \int_0^t v(t')\,\mathrm{d}t' + x_0$

x_0 : Anfangsort
v_0 : Anfangsgeschwindigkeit

$\rightarrow$ vollständige Information über 1D-Bahn: $\quad a(t),\, x_0,\, v_0$!

Beispiel: Bahn bei $a = \text{const.}$ $\qquad x(t) = \frac{1}{2}\,a\,t^2 + v_0\,t + x_0$

2.2 Kinematik in 2D

- Ortsvektoren (angeheftet an Koordinatenursprung!) $\vec{x}\,(t) = \begin{pmatrix} x\,(t) \\ y\,(t) \end{pmatrix}$

- Momentangeschwindigkeit (Tangente an Bahn) $\vec{v}\,(t) = \dot{\vec{x}}\,(t) = \begin{pmatrix} \dot{x}\,(t) \\ \dot{y}\,(t) \end{pmatrix}$

  Bahngeschwindigkeit $v(t) = |\vec{v}| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}$

- Beschleunigung $\vec{a}\,(t) = \ddot{\vec{x}}\,(t) = \dot{\vec{v}}\,(t) = \begin{pmatrix} \ddot{x}\,(t) \\ \ddot{y}\,(t) \end{pmatrix}$

- **Beispiel 1:** Allgemeiner Wurf unter Abwurfwinkel φ mit Erdbeschleunigung $g = 9.81\,\mathrm{m\,s^{-2}}$

  Anfangsgeschwindigkeit $\vec{v}_0 = \begin{pmatrix} v_0\ \cos(\varphi) \\ v_0\ \sin(\varphi) \end{pmatrix}$

  Anfangsort $\vec{x}_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

  Damit folgt für die Bahn $\vec{x}\,(t) = \begin{pmatrix} v_0\ \cos\varphi \cdot t \\ v_0\ \sin\varphi \cdot t - \frac{1}{2} g t^2 \end{pmatrix}$

  z.B. Wurfweite $x_{\mathrm{A}} = \dfrac{v_0^2}{g} \cdot \sin(2\varphi)$

- **Beispiel 2:** Gleichförmige Kreisbewegung mit Umlaufzeit T und Radius R

  Bahn $\vec{x}\,(t) = R \cdot \begin{pmatrix} \cos(\omega\, t) \\ \sin(\omega\, t) \end{pmatrix}$

  Winkelgeschwindigkeit $\omega = \dfrac{2\pi}{T} = \text{const.}$ (gleichförmig!)

  Bahngeschwindigkeit $v = |\vec{v}| = \omega \cdot R = \text{const.}$

  Zentripetalbeschleunigung $a = |\vec{a}| = \omega^2 \cdot R = \dfrac{v^2}{R}$ (Betrag)

2.3 Dynamik

- **2. Newtonsches Axiom:** $m\,\ddot{\vec{x}}\,(t) = \sum_i \vec{F}_i$
  - Lineare Superposition aller am Massenpunkt m angreifenden Kräfte $\vec{F}_i$, $[F] = 1\,\mathrm{N} = 1\,\mathrm{kg\,m\,s^{-2}}$
  - Mit Anfangsort $\vec{x}(0)$ und Anfangsgeschwindigkeit $\dot{\vec{x}}(0)$ folgt damit die gesamte Bahn $\vec{x}(t)$ („Programm der Mechanik“)

- **Reibungskräfte (Beträge)**
  - proportional zur Normalkraft F_n
  - Maximale Haftreibungskraft $F_\mathrm{RH} = \mu_\mathrm{H} \cdot F_\mathrm{n}$
  - Gleitreibungskraft $F_\mathrm{RG} = \mu_\mathrm{G} \cdot F_\mathrm{n}$ $\quad \mu_\mathrm{G} < \mu_\mathrm{H}$

- **Gravitationskraft** (Betrag) zwischen Massen m_1 und m_2 im Abstand r

$$F_G = G \cdot \frac{m_1\, m_2}{r^2}$$

wirkt anziehend entlang Verbindung der Massenpunkte mit Gravitationskonstante

$$G = 6.67 \times 10^{-11}\,\mathrm{N\,m^2\,kg^{-2}}$$

- **Federkraft** (Hooke'sches Gesetz) $F(x) = -kx$

  x: Dehnung/Stauchung der Feder
  k: Federkonstante

2.4 Arbeit und Energie

- **Arbeit** einer Kraft $\vec{F}(\vec{x})$ auf dem Weg von $\vec{x}_1$ nach $\vec{x}_2$

$$W(\vec{x}_1, \vec{x}_2) = \int_{\vec{x}_1}^{\vec{x}_2} \vec{F}(\vec{x})\,\mathrm{d}\vec{x}\ , \qquad [W] = 1\,\mathrm{kg\,m^2\,s^{-2}} = 1\,\mathrm{J}$$

Variante in 1D $\quad W(x_1, x_2) = \int_{x_1}^{x_2} F(x)\,\mathrm{d}x \quad$ (Fläche unter Kurve $F(x)$)

- **Satz von der kinetischen Energie:**
  Energiebilanz für einen Massenpunkt m

$$\frac{1}{2}m\vec{v}_1^2 + W(\vec{x}_1, \vec{x}_2) = \frac{1}{2}m\vec{v}_2^2$$

mit der kinetischen Energie $E_\mathrm{kin} = \frac{1}{2}m\vec{v}^2$

- **Energieerhaltungssatz:** Bei *konservativen* Kräften $\vec{F}$ wird

$$W(\vec{x}_1, \vec{x}_2) = E_{\text{pot}}(\vec{x}_1) - E_{\text{pot}}(\vec{x}_2)$$

  $E_{\text{pot}}(\vec{x}_i)$: potentielle Energie am Punkt $\vec{x}_i$

  Damit folgt der **Energieerhaltungssatz**

$$\frac{1}{2}m\vec{v}_1^2 + E_{\text{pot}}(\vec{x}_1) = \frac{1}{2}m\vec{v}_2^2 + E_{\text{pot}}(\vec{x}_2) = E_{\text{ges}} = \text{const.}$$

- **Beispiele zur potentiellen Energie:**
  - Schwerefeld $E_{\text{pot}}(z) = mgz$ z: vertikale Koordinate
  - Feder $E_{\text{pot}}(x) = \frac{1}{2}kx^2$ x: Dehnung/Stauchung der Feder
  - Potentielle Energie im Gravitationsfeld der Masse M

$$E_{\text{pot}}(r) = -G\frac{mM}{r}$$ r: Abstand von Masse M

    Achtung: Referenzpunkt ist hier $r = \infty$

2.5 Impuls und Impulserhaltungssatz

- **Impuls** einer Masse m mit Geschwindigkeit $\vec{v}$

$$\vec{p} = m\vec{v}$$

- Wenn nur innere Kräfte (actio = reactio) zwischen den Massen m_i wirken, gilt der **Impulserhaltungssatz**

$$\sum_i \vec{p}_i = \sum_i m_i\vec{v}_i = \overrightarrow{\text{const.}}$$

- **Anwendung:** Zentraler elastischer Stoß zwischen den Massen m_1 und m_2

$$v_1' = \frac{(m_1 - m_2)v_1 + 2m_2v_2}{m_1 + m_2}$$

$$v_2' = \frac{(m_2 - m_1)v_2 + 2m_1v_1}{m_1 + m_2}$$

  v_i: Anfangsgeschwindigkeit von Masse m_i **mit** Vorzeichen
  v_i': Endgeschwindigkeit von Masse m_i **mit** Vorzeichen

2.6 Starrer Körper – Drehbewegungen

- **Translation** des Schwerpunkts $\vec{x}_S$

$$\vec{x}_S \equiv \frac{1}{m_{\text{ges}}} \sum_i m_i \vec{x}_i$$

$\vec{x}_i$: Positionen der Massenpunkte m_i
$m_{\text{ges}} = \sum_i m_i$: Gesamtmasse

Dann lautet die **Bewegungsgleichung der Translation**

$$m_{\text{ges}}\, \ddot{\vec{x}}_S = \sum_i \vec{F}_i$$

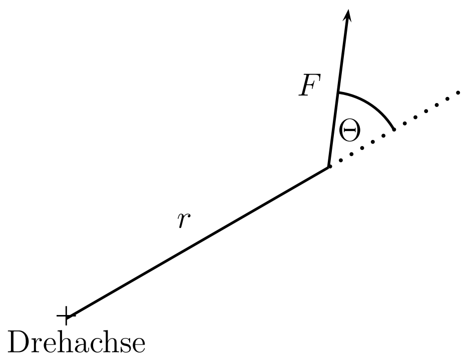
$\vec{F}_i$: äußere Kräfte

- **Kinematische Grundgrößen** der Rotation (um eine feste Drehachse)
  - „Bahn“ der Rotation = Winkel um Drehachse $\varphi(t)$
  - Winkelgeschwindigkeit $\omega(t) = \dot{\varphi}(t)$
  - Winkelbeschleunigung $\alpha(t) = \ddot{\varphi}(t)$

- **Drehmoment** (skalare Formulierung)

$$M = rF \sin\Theta$$

F: angreifende Kraft unter Winkel Θ im Abstand r zur Drehachse („Ursache“ der Rotation)



- **Bewegungsgleichung der Rotation**

$$I_D\, \ddot{\varphi} = \sum_i M_i$$

$I_D = \sum_i m_i r_i^2$: **Trägheitsmoment** der Massen m_i im Abstand r_i zur Drehachse D

M_i: angreifende Drehmomente

- **Satz von Steiner** zu Trägheitsmomenten

$$I_D = I_S + m_{\text{ges}} d^2$$

I_S: Trägheitsmoment um Schwerpunktsachse S
I_D: Trägheitsmoment um Achse D parallel zu S im Abstand d

- **Drehimpuls** um eine Achse D mit zugehörigem Trägheitsmoment I_D

$$L \equiv I_D\, \dot{\varphi} = I_D\, \omega$$

Damit wird die **Bewegungsgleichung der Rotation**

$$\dot{L} = \sum_i M_i$$

Wenn keine äußeren Drehmomente am starren Körper angreifen, gilt **Drehimpulserhaltung**

$$L = I_D\,\omega = \text{const.}$$

- **Kinetische Energie der Rotation** („Rotationsenergie") um eine Achse

$$E_{\text{rot}} = \frac{1}{2} I_D\,\omega^2$$

Anwendung: **Rollen** eines Rades (auch Zylinder oder Kugel) mit Radius R und der Masse m_{ges} im Schwerefeld

$$E_{\text{ges}} = \frac{1}{2} m_{\text{ges}}\, v_S^2 + \frac{1}{2} I_S \omega^2 + m_{\text{ges}}\, gh = \text{const.}$$

Schwerpunktsgeschwindigkeit $\qquad v_S = \omega R \qquad$ (Rollbedingung)

- Gegenüberstellung von Translation und Rotation

Translation (1D)		**Rotation**	
Masse	m	Trägheitsmoment	I_D
Geschwindigkeit	v	Winkelgeschwindigkeit	ω
Kraft	F	Drehmoment	M
Impuls	$p = mv$	Drehimpuls	$L = I_D\,\omega$
Bewegungsgleichung	$\dot{p} = F$	Bewegungsgleichung	$\dot{L} = M$
Kinetische Energie	$E_{\text{kin}} = \frac{1}{2} m v^2$	Rotationsenergie	$E_{\text{rot}} = \frac{1}{2} I_D\,\omega^2$

2.7 Schwingungen

- **Freie, ungedämpfte Schwingungen:** harmonischer Oszillator
  - Wichtig: linear rückstellende Kraft (z.B. Feder)

$$F = -kx$$

- Bewegungsgleichung (2. Newton'sches Axiom) für Masse m

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

ergibt Schwingung (Bahn der Masse m)

$$x(t) = A \cdot \cos(\omega_0 t)$$

mit Amplitude A und Eigenfrequenz (Kreisfrequenz!)

$$\omega_0 \equiv \sqrt{\frac{k}{m}}$$

- Periodendauer der Schwingung $T \equiv 2\pi/\omega_0$
- zugehörige Frequenz

$$f = \frac{1}{T} = \frac{\omega_0}{2\pi}$$

- **Mathematisches Pendel** (Massenpunkt) der Länge l

$$\ddot{\varphi} + \omega_0^2 \varphi = 0$$

  - Eigenfrequenz $\omega_0 = \sqrt{g/l}$

- **Physikalisches Pendel** (starrer Körper, Masse m) mit Trägheitsmoment I_D um Drehachse im Abstand d vom Schwerpunkt

$$\ddot{\varphi} + \omega_0^2 \varphi = 0$$

  - Eigenfrequenz $\omega_0 = \sqrt{\frac{mgd}{I_D}} = \sqrt{\frac{mgd}{I_S + md^2}}$

- **Freie, gedämpfte Schwingung**
  - Wichtig: lineare, rückstellende Kraft $F = -kx$ und Reibungskraft $F_\mathrm{R} \sim \dot{x}$
  - Bewegungsgleichung für Masse m

$$\ddot{x} + 2\kappa\dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

  - Exponentiell abklingende Schwingung

$$x(t) = A\, e^{-\kappa t} \cos(\omega t)$$

mit Dämpfungskonstante κ und Kreisfrequenz $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \kappa^2} < \omega_0$

- **Angetriebener Oszillator – Resonanz**
  - Äußere antreibende Kraft $F \sim \cos(\Omega t)$

– Bewegungsgleichung für Masse m

$$\ddot{x} + 2\kappa\dot{x} + \omega_0^2 x = \text{const.}\cdot\cos(\Omega t)$$

wird gelöst von

$$x(t) = A(\Omega)\cos\left[\Omega t - \psi(\Omega)\right]$$

– Amplitude

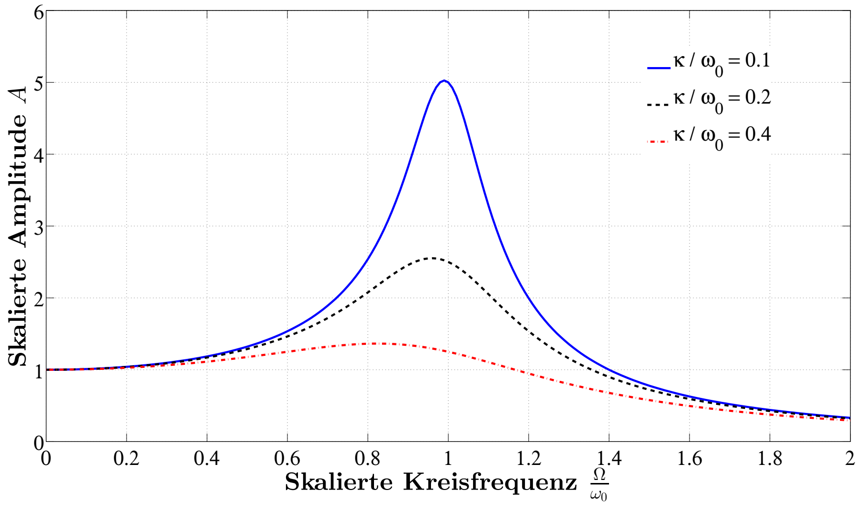
$$A(\Omega) \equiv \frac{\text{const.}}{\sqrt{\left(\Omega^2 - \omega_0^2\right)^2 + 4\kappa^2\Omega^2}}$$

mit Resonanzfrequenz (Maximum)

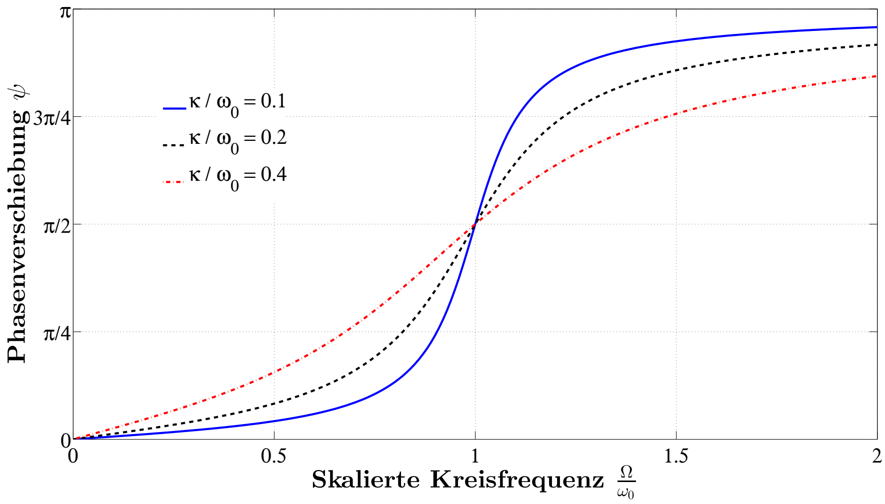
$$\Omega_{res} \equiv \sqrt{\omega_0^2 - 2\kappa^2}$$

– Phasenverschiebung (Oszillator „hinkt hinterher“)

$$\psi(\Omega) \equiv \arctan\frac{2\kappa\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$



(a) Amplitude $A(\Omega)$ zeigt Resonanz



(b) Phasenverschiebung $\psi(\Omega)$

2.8 Mechanik fluider Medien (inkompressibel)

- **Grundgrößen**
  - **Druck**

$$p = \frac{F_\perp}{A}$$

ausgeübt von der senkrechten Komponente $F_\perp$ einer Kraft $\vec{F}$ auf eine Fläche A mit den Einheiten

$$[p] = 1\,\mathrm{N\,m^{-2}} = 1\,\mathrm{Pa}(\mathrm{Pascal}) = 10^{-5}\,\mathrm{bar}$$

  - **Dichte**

$$\rho = \frac{m}{V}$$

eines Körpers mit der Masse m und dem Volumen V mit der Einheit

$$[\rho] = 1\,\mathrm{kg\,m^{-3}}$$

- **Hydrostatischer Druck**

$$p = p_0 + \rho g z$$

in der Tiefe z bei äußerem Druck p_0

- **Kontinuitätsgleichung (Erhaltungsgesetz)**

$$Av = \mathrm{const.}$$

bei laminarer, stationärer Strömung mit Geschwindigkeit v durch Querschnittsfläche A

- **Bernoulli-Gleichung**

$$p + \frac{1}{2}\rho v^2 = \mathrm{const.}$$

bei Geschwindigkeit v und statischem Druck p

- **Oberflächenspannung**

$$\sigma \equiv \frac{\Delta W}{\Delta A}$$

bei Vergrößerung ΔA einer Oberfläche und dazu notwendiger Arbeit ΔW.
Einfache Messmethode über eine Kraft F zum Heben der Fluidlamelle mit Länge l ergibt

$$\sigma = \frac{F}{2l}$$

Anwendung: Kapillare Steighöhe

$$h = \frac{2\sigma}{\rho g r}$$

in einem Rohr mit Radius r (totale Benetzung)

3 Elektrizität und Magnetismus

3.1 Ladung und Ladungserhaltung

- Ladung $q = n(\pm e)$ mit Elementarladung

$$e = 1{,}6 \cdot 10^{-19}\,\mathrm{C} = 1{,}6 \cdot 10^{-19}\,\mathrm{As}$$

3.2 Coulomb-Gesetz

- Kraft auf die Ladung q_1 bei $\vec{x}_1$ durch die Ladung q_2 bei $\vec{x}_2$ (Fernwirkungsprinzip)

$$\vec{F}_{12} = \frac{q_1 q_2}{4\pi\varepsilon_0} \frac{\vec{x}_1 - \vec{x}_2}{|\vec{x}_1 - \vec{x}_2|^3}$$

mit Permittivität des Vakuums (el. Feldkonstante)

$$\varepsilon_0 = 8{,}85 \cdot 10^{-12}\,\frac{\mathrm{C}^2}{\mathrm{Nm}^2}$$

- Gesamtkraft auf q_1 ausgeübt durch viele Ladungen q_2, q_3, ...

$$\vec{F}_1 = \vec{F}_{12} + \vec{F}_{13} + \ldots \qquad \text{(lineare Superposition)}$$

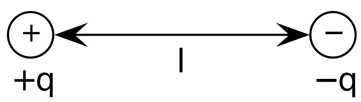
- Elektrisches Feld $\vec{E}$ (Nahwirkungsprinzip) der Ladungen q_1, $q_2 \ldots q_N$ (Feldladungen) wirkend auf q (Probeladung) bei $\vec{x}$

$$\vec{E}(\vec{x}) = \frac{\vec{F}}{q} = \sum_{i=1}^{N} \frac{q_i}{4\pi\varepsilon_0} \frac{\vec{x} - \vec{x}_i}{|\vec{x} - \vec{x}_i|^3}$$

- Feldlinien:
  - Dichte = Maß für $E = |\vec{E}|$
  - Tangenten = Richtung von $\vec{E}$ (von + nach -)
  - Feldlinien stehen senkrecht auf Leitern und verschwinden darin

- Elektrischer Dipol: Ladungen $\pm q$ im Abstand l
  - Dipolmoment $p = ql$
  - Fernfeld (Betrag) im Abstand $r \gg l$

$$E = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{p}{r^3}$$



3.3 Elektrisches Potential

- Potential einer Punktladung Q (Quelle) bei $\vec{x}_1$

$$\phi(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{Q}{|\vec{x} - \vec{x}_1|}$$

- Einheit $[\phi] = 1\,\mathrm{J/C} = 1\,\mathrm{V}$ (Volt)
- Potential von N Punktladungen Q_i bei $\vec{x}_i$ (Superposition)

$$\phi(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \sum_{i=1}^{N} \frac{Q_i}{|\vec{x} - \vec{x}_i|}$$

- Energieerhaltungssatz für eine Ladung q im Potential ϕ an zwei Punkten $\vec{x}_1$ und $\vec{x}_2$:

$$\begin{aligned} E_{\text{ges}} &= E_{\text{kin},1} + q\,\phi(\vec{x}_1) \\ &= E_{\text{kin},2} + q\,\phi(\vec{x}_2) = \text{const.} \end{aligned}$$

- Energien werden jetzt oft in <u>Elektronenvolt</u> angegeben:

$$\begin{aligned} 1\,\mathrm{eV} &= \mathrm{e} \cdot 1\,\mathrm{V} \\ &= 1,6 \cdot 10^{-19}\,\mathrm{C} \cdot 1\,\mathrm{V} \\ &= 1,6 \cdot 10^{-19}\,\mathrm{J} \end{aligned}$$

- Elektrische Spannung zwischen den Punkten $\vec{x}_1$ und $\vec{x}_2$:

$$U = \phi(\vec{x}_2) - \phi(\vec{x}_1)$$

- Elektrisches Feld $\vec{E}$ und Potential $\phi = \phi(x, y, z)$

$$\vec{E} = -\begin{pmatrix} \partial\phi/\partial x \\ \partial\phi/\partial y \\ \partial\phi/\partial z \end{pmatrix} = -\operatorname{grad}\phi$$

$\Rightarrow$ Feldlinien stehen senkrecht auf Äquipotentialflächen $\phi = \text{const.}$

3.4 Kapazitäten – Kondensatoren

- Kondensator speichert Ladung Q auf Elektroden mit Potentialdifferenz U
  - Kapazität („Fassungsvermögen“ für Ladung)

$$C = \frac{Q}{U}$$

  - Einheit $[C] = 1\,\mathrm{C/V} = 1\,\mathrm{F}$ (Farad)

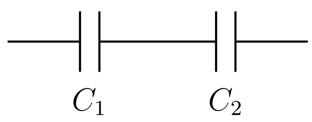
- Beispiel: Kondensator aus Platten der Fläche A im Abstand d hat Kapazität

$$C = \varepsilon_0 \varepsilon_r \frac{A}{d}$$

  ε_r: relative Dielektrizitätszahl (Vakuum: $\varepsilon_r = 1$)

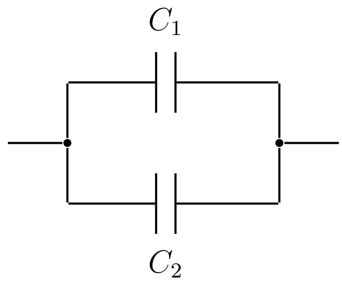
- Zusammenschalten von Kondensatoren (Zweipole)
  - Serienschaltung

$$\frac{1}{C_{\text{ges}}} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}$$



  - Parallelschaltung

$$C_{\text{ges}} = C_1 + C_2$$



- Elektrische Energie im Kondensator

$$W_{\text{e}} = \frac{1}{2}\frac{Q^2}{C} = \frac{1}{2}CU^2 = \frac{1}{2}QU$$

3.5 Bewegte Ladungen – Ströme

- Elektrischer Strom

$$I = \frac{\mathrm{d}Q}{\mathrm{d}t}$$

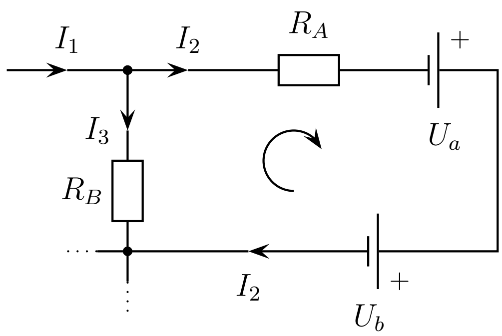
  - Einheit $[I] = 1\,\mathrm{C/s} = 1\,\mathrm{A}$ (Ampère)

- Ohm'sches Gesetz ($I \sim U$)

$$I = \frac{1}{R}U$$

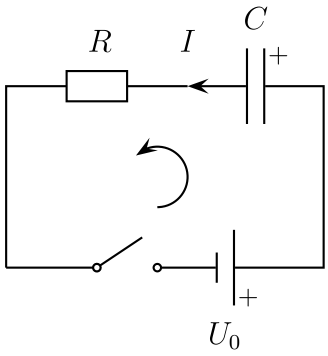
  - Ohm'scher Widerstand R
  - Einheit $[R] = 1\,\mathrm{V/A} = 1\,\Omega$ (Ohm)

- Elektrische Leistung
$$P = \frac{dW}{dt} = U\,I$$
- Kirchhoff'sche Regeln
  - Knotenregel
$$\sum_k I_k^{\text{in}} = \sum_k I_k^{\text{out}}$$
  - Maschenregel
$$\sum_k U_k = 0$$
- Anwendung der Kirchhoff'schen Regeln



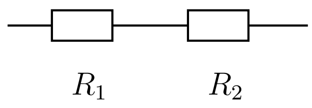
1. Identifiziere alle Knoten und wähle die Richtungen (beliebig) der Ströme I_k.
2. Bilanziere die Ströme für jeden Knoten. Für den oben gewählten Knoten bedeutet dies:
$$\underbrace{I_1}_{\text{in}} = \underbrace{I_2 + I_3}_{\text{out}}\,.$$
3. Wähle genügend Maschen (jedes Bauteil muss mindestens in einer Masche vorkommen) und einen Umlaufsinn (beliebig) für jede Masche.
4. Bilanziere die Potentialdifferenzen U_k im Umlaufsinn. Im obigen Beispiel wäre die Maschenregel:
$$\sum_k U_k = U_a - U_b + I_3 R_B - I_2 R_A = 0\,.$$
Ergebnis: Aus Knoten- und Maschenregel folgen mindestens n Gleichungen für n Unbekannte.

- Beispiel: RC-Kreis (Ladevorgang)
  - Maschenregel:
$$R\,\frac{\mathrm{d}Q}{\mathrm{d}t} + \frac{Q}{C} = U_0 \qquad \text{(DGL 1. Ordnung)}$$
  - Lösung:
$$Q(t) = U_0 C\left(1 - \mathrm{e}^{-t/RC}\right)$$
$$I(t) = \dot{Q}(t) = \frac{U_0}{R}\,\mathrm{e}^{-t/RC}$$
mit typischer Zeitkonstante $\tau = RC$ (Ladezeit).



- Zusammenschalten von Widerständen (Zweipole)
  - Serienschaltung

$$R_{\text{ges}} = R_1 + R_2$$



  - Parallelschaltung

$$\frac{1}{R_{\text{ges}}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}$$