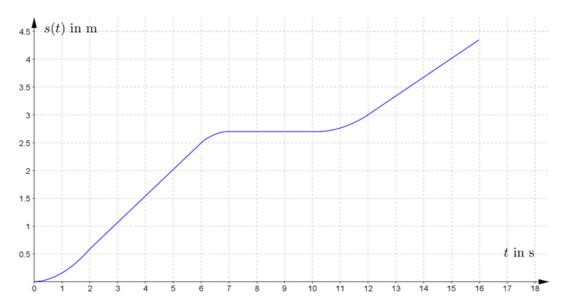


Roboter		
Aufgabennummer: B_108		
Technologieeinsatz:	möglich ⊠	erforderlich

Die nachstehende Grafik stellt in einem Weg-Zeit-Diagramm die Bewegung eines Industrieroboters in einer Produktionshalle dar.



- a) Beschreiben Sie den Unterschied der Bewegungen des Industrieroboters in Bezug auf die Geschwindigkeit in den Intervallen [0 s; 2 s] und [6 s; 7 s].
 - Bestimmen Sie die Intervalle, in denen die Beschleunigung des Industrieroboters gleich null ist.
- b) Berechnen Sie die mittlere Änderungsrate im Intervall [0 s; 15 s].
 - Erklären Sie, welche Größe der Bewegung durch diese mittlere Änderungsrate beschrieben wird.
- c) Ein Roboter legt mit konstanter Geschwindigkeit von 1,2 m/s eine Strecke von 6 m zurück. Anschließend steigert er seine Geschwindigkeit mit einer Beschleunigung von:

$$a(t) = 1.4 \cdot t$$

t ... Zeit in Sekunden

a(t) ... Beschleunigung in Abhängigkeit von der Zeit t in m/s

- Stellen Sie die Funktionsgleichung der Geschwindigkeits-Zeit-Funktion für den durch die Gleichung angegebenen Beschleunigungsvorgang auf.
- Stellen Sie die Funktionsgleichung der zugehörigen Weg-Zeit-Funktion für den beschriebenen Beschleunigungsvorgang auf.

Hinweis zur Aufgabe:

Lösungen müssen der Problemstellung entsprechen und klar erkennbar sein. Ergebnisse sind mit passenden Maßeinheiten anzugeben.

Roboter 2

Möglicher Lösungsweg

a) Im Intervall [0 s; 2 s] beschleunigt der Roboter positiv, d.h., er wird schneller, im Intervall [6 s; 7s] beschleunigt er negativ, d.h., er bremst ab.

Im Intervall [2 s; 6 s] sowie im Intervall [12 s; 16 s] bewegt sich der Roboter mit konstanter Geschwindigkeit. Im Intervall [7 s; 10 s] befindet sich der Roboter im Stillstand. In beiden Situationen ist die Beschleunigung null.

b) Berechnung: $\bar{v} = \frac{4 \text{ m}}{15 \text{ s}} = 0.2 \dot{6} \text{ m/s} \approx 0.27 \text{ m/s}$

Die mittlere Änderungsrate ist die mittlere Geschwindigkeit des Roboters im gegebenen Intervall.

c) Anfangsbedingungen: v(0) = 1,2 m/s, s(0) = 6 m

möglicher Ansatz mittels Integration: $v(t) = \int 1,4t \, dt = 0,7 \cdot t^2 + C_1$

Einsetzen der Anfangsbedingung v(0) = 1.2 m/s:

$$v(0) = 0.7 \cdot 0 + C_1 = 1.2 \implies C_1 = 1.2$$

$$v(t) = 0.7 \cdot t^2 + 1.2$$

v(t) kann auch mit elementaren Formeln aufgefunden werden.

$$s(t) = \int v(t) dt = \int (0.7 \cdot t^2 + 1.2) dt = \frac{0.7 \cdot t^3}{3} + 1.2 \cdot t + C_2$$

Einsetzen der Anfangsbedingung s(0) = 6 m:

$$S(0) = \frac{0.7 \cdot 0^2}{2} + 1.2 \cdot 0 + C_2 = 6 \implies C_2 = 6$$

Somit ergibt sich als Funktionsgleichung für den Weg s:

$$s(t) = \frac{0.7 \cdot t^3}{3} + 1.2 \cdot t + 6$$

Roboter 3

Klassifikation

□ Teil A ⊠ Teil B

Wesentlicher Bereich der Inhaltsdimension:

- a) 4 Analysis
- b) 4 Analysis
- c) 4 Analysis

Nebeninhaltsdimension:

- a) 3 Funktionale Zusammenhänge
- b) 3 Funktionale Zusammenhänge
- c) —

Wesentlicher Bereich der Handlungsdimension:

- a) C Interpretieren und Dokumentieren
- b) B Operieren und Technologieeinsatz
- c) B Operieren und Technologieeinsatz

Nebenhandlungsdimension:

- a) —
- b) D Argumentieren und Kommunizieren
- c) A Modellieren und Transferieren

Schwierigkeitsgrad:

a) leicht

b) leicht

c) mittel

Punkteanzahl:

a) 2

b) 2

c) 4

Thema: Physik

Quellen: -