

# SF Physik

## Impuls

Was ist das?

- Ist eine Erhaltungsgrösse (wie Energie)

Definition:

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

$$\vec{p} = \sum_{i=1}^n m_i \vec{v}_i \quad (\text{von mehreren Masspunkten})$$

Kraftstoss:

- Geschwindigkeitsänderung in Abhängigkeit von  $F$  und  $\Delta t$   
 $\rightarrow \vec{F} \cdot \Delta t$  ] Kraftstoss

Impulssatz im nicht abgeschlossenen System:

- Während einer Zeit  $t$  wirkt die Kraft  $F$   
 $\rightarrow \vec{F} \cdot \Delta t = \vec{p} = \vec{F} = m \cdot \vec{a}$

Impulserhaltung:

- Beweis:  $\vec{p}_0 = \vec{p}_1 + \vec{p}_2$

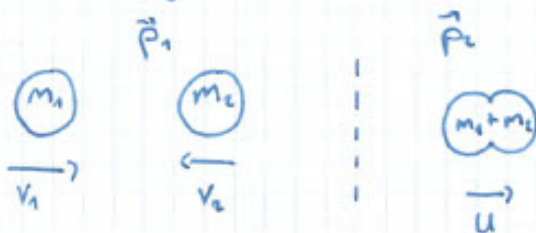
$$\begin{array}{ccc} \downarrow & \rightarrow \Delta \vec{p}_2 = -\vec{F} \Delta t & \uparrow \\ \Delta \vec{p}_1 = \vec{F} \Delta t & & -\vec{F}, \text{ weil Wechselwirkung} \\ \text{(Änderung)} & & \downarrow \\ \vec{p}_1 = \vec{p}_{01} + \vec{F} \Delta t & & \vec{p}_2 = \vec{p}_{02} - \vec{F} \Delta t \\ \text{(Insgesamt)} & & \end{array}$$

$$\vec{p} = \vec{p}_1 + \vec{p}_2 = \vec{p}_{01} + \vec{F} \Delta t + \vec{p}_{02} - \vec{F} \Delta t = \vec{p}_{01} + \vec{p}_{02} = \vec{p}_0$$

$\rightarrow$  hat sich nicht geändert

Unelastischer Stoss:

- kin. Energie nicht erhalten

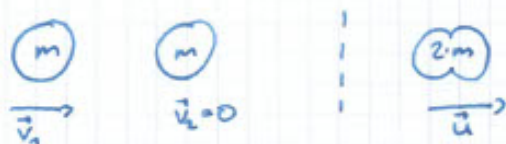


$$\vec{p}_1 = m_1 v_1 + m_2 v_2$$

$$p_2 = (m_1 + m_2) u$$

$$\Rightarrow u = \frac{m_1 v_1 + m_2 v_2}{m_1 + m_2}$$

Spezialfall ( $v_2 = 0$ ):



$$mv_1 + 0 = 2mu \Rightarrow u = \frac{v_1}{2}$$

Elastischer Stoß:

- kin. Energie erhalten

$$\text{Erhaltung } E_{\text{kin}}: \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 = \frac{1}{2} m_1 u_1^2 + \frac{1}{2} m_2 u_2^2$$

$$\text{Erhaltung } \vec{p}: m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 u_1 + m_2 u_2$$

↓ Gleichungssystem

$$\begin{cases} m_1 v_1^2 - m_1 u_1^2 = m_2 u_2^2 - m_2 v_2^2 \\ m_1 v_1 - m_1 u_1 = m_2 u_2 - m_2 v_2 \end{cases}$$

↓ ausklammern  
binomische Formel

$$\begin{array}{l} \text{I} \\ \text{II} \end{array} \left| \begin{array}{l} m_1 (v_1 - u_1)(v_1 + u_1) = m_2 (u_2 - v_2)(u_2 + v_2) \\ m_1 (v_1 - u_1) = m_2 (u_2 - v_2) \end{array} \right|$$

↓ I : II

$$v_1 + u_1 = u_2 + v_2 \Rightarrow u_2 = v_1 - v_2 + u_1$$

$$\text{in II, } u_1 = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} v_1 + \frac{2m_2}{m_1 + m_2} v_2$$

$$\rightarrow u_2 = \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} v_2 + \frac{2m_1}{m_1 + m_2} v_1$$

## Wichtige Formeln

$$v = a \cdot t$$

$$F = a \cdot m$$

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

$$\vec{p} = \vec{F} \Delta t$$

$$u = \frac{m_1 v_1 + m_2 v_2}{m_1 + m_2}$$

## unelastischer Stoss

$$u_1 = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} v_1 + \frac{2m_2}{m_1 + m_2} v_2$$

elastischer Stoss

$$u_2 = \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} v_2 + \frac{2m_1}{m_1 + m_2} v_1$$

$$M = J \alpha$$

Bewegungsgleichung

$$J = \alpha \sum_{i=1}^n m_i r_i^2$$

## Trägheitsmoment

$$J = J_s + md^2$$

### Satz von Steiner

$$E_R = \frac{1}{2} \int \omega^2$$

## Rotationsenergie

## Rotationsbewegung

Winkelgeschwindigkeit:  $\omega = \frac{\Delta \varphi}{\Delta t}$

Winkelbeschleunigung :  $\alpha = \frac{\Delta \omega}{\Delta t}$

Drehmoment  $M$  ist Verursacher der Rotation

Bewegungsgleichung:  $M = \int \alpha$   
 $\hat{L}$  Trägheitsmoment

Trägheitsmoment:

moment:  $\Delta s = \Delta \varphi r$

$v = \frac{\Delta s}{\Delta t}$   $\downarrow$

$v = \frac{\Delta \varphi}{\Delta t} r = \omega r$

$a = \frac{\Delta v}{\Delta t}$   $\downarrow$

$a = \frac{\Delta \omega}{\Delta t} r = \alpha r$

$$J = m r^2 \Rightarrow J = \alpha \sum_{i=1}^n m_i r_i^2$$



## Rotationsenergie:

- Jeder Massepunkt, der rotiert, besitzt kin. Energie

↳ Rotationsenergie

$$E_i = \frac{1}{2} m_i v_i^2 \quad \xrightarrow{\omega r_i} \Rightarrow E_i = \frac{1}{2} \omega^2 m_i r_i^2$$

Allgemein:

$$E_R = \frac{1}{2} J \omega^2$$

## Satz von Steiner:

- Gilt, wenn Körper um Schwerpunkt rotiert

$$J = J_s + m d_x^2$$

## Aufgaben

① a)  $E_{kin}$  bei unelastischem Stoß nicht erhalten



$$E_{kin} = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2$$

$$v_1 = -v_2 \quad m_1 = m_2$$

$$E_{kin} = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) u^2$$

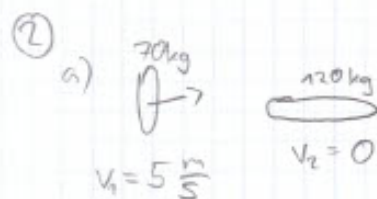
$$E_{kin} = 0$$

$$E_{kin} = 2 \cdot \frac{1}{2} m v^2 \neq$$

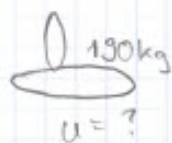
b)  $E_i = \frac{1}{2} m_i v_i^2$

$$E = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + m_2 v_2^2 + \dots \quad \underbrace{\sum_{i=1}^n m_i v_i^2}_{J \omega^2}$$

$$E_{rot} = \sum_{i=1}^n E_i = \frac{1}{2} J \omega^2$$



unelastisch



$$u = \frac{m_1 v_1 + m_2 v_2}{m_1 + m_2} = \frac{5 \cdot 70 + 0}{190} = \underline{\underline{1.84 \frac{m}{s}}}$$