

$$41) \quad \gamma \ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = f(t)$$

(1)

1	2	3	4
5/5	5/5	3	5/5

$$\frac{18}{20}$$

$$a) \quad x_s(t) = \int_{-\infty}^{\infty} dt' g(t-t') f(t')$$

$$\gamma \dot{g}(t-t') + \omega_0^2 g(t-t') = \delta(t-t') \quad (2)$$

 $x_s(t)$ in (1):

$$\gamma \frac{d}{dt} \left(\int_{-\infty}^{\infty} dt' g(t-t') f(t') \right) + \omega_0^2 \int_{-\infty}^{\infty} dt' g(t-t') f(t') = f(t)$$

$$\Leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} dt' \dot{g}(t-t') \gamma f(t') + \omega_0^2 \int_{-\infty}^{\infty} dt' g(t-t') f(t') = f(t)$$

$$\text{mit (2)} \quad \Leftrightarrow \int_{-\infty}^{\infty} dt' \delta(t-t') f(t') = f(t)$$

$$f(t) = f(t) \quad \square \quad \checkmark$$

$$b) \quad g(t-t') = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega \tilde{g}(\omega) e^{i\omega(t-t')} \quad (3)$$

$$\dot{g}(t-t') = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega i\omega \tilde{g}(\omega) e^{i\omega(t-t')}$$

$$\delta(t-t') = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')}$$

$$\text{in (2):} \quad \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')} \tilde{g}(\omega) (i\omega\gamma + \omega_0^2) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')}$$

$$\Leftrightarrow \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')} \tilde{g}(\omega)}_{(3) = g(t-t')} = \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega \frac{e^{i\omega(t-t')}}{i\omega\gamma + \omega_0^2}}_{\text{Hinweis:} = 2\pi\theta(t-t') e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')}} e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')}$$

$$\Rightarrow g(t-t') = \theta(t-t') e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')} \quad \checkmark$$

$$c) x_s(t) = \int_{-\infty}^{\infty} dt' g(t-t') a \left(1 - \exp\left(-\frac{t'-t_0}{\tau}\right)\right) \Theta(t'-t_0) \quad \checkmark$$

$$= a \int_{-\infty}^{\infty} dt' (t-t') e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')} \left(1 - e^{-\frac{t'-t_0}{\tau}}\right) \Theta(t'-t_0)$$

$$= a \int_{t_0}^t dt' \left(-e^{-\frac{t'-t_0}{\tau}} + 1\right) e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')}$$

$$= a \int_{t_0}^t dt' e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')} - e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')} - \frac{1}{\tau}(t'-t_0) \quad \checkmark$$

$$= a \left(\frac{1 - e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t_0)}}{-\omega_0^2} - \int_{t_0}^t dt' e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t')} + t' \left(\frac{\omega_0^2}{\gamma} + \frac{1}{\tau}\right) - \frac{\omega_0^2}{\gamma} t + \frac{1}{\tau} t_0 \right)$$

$$= a \left(\frac{1 - e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t_0)}}{\omega_0^2} - \frac{1}{\frac{\omega_0^2}{\gamma} + \frac{1}{\tau}} \left(e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t_0)} - e^{-\frac{\omega_0^2}{\gamma}(t-t)} \right) \right) \quad \checkmark$$

5/5

Aufgabe 42

a) $\sin \theta = \frac{c}{v} = \frac{\sqrt{g \cdot h}}{v}$ ✓

b) i) $\omega(k) = \sqrt{gk}$
 $\phi = kr - \sqrt{g \cdot k} t$

$\frac{d\phi}{dk} = 0 = r - \frac{1}{2} \sqrt{\frac{g}{k}} t$ ($\frac{d\phi}{dk} = 0$ da nur Maxima zu sehen sind!)

$\Leftrightarrow k = \frac{gt^2}{4r^2}$

$\phi = \frac{gt^2}{4r} - \sqrt{g \cdot \frac{gt^2}{4r^2}} t$
 $= -\frac{gt^2}{4r}$ ✓

ii)

Kosinussatz: $r^2 = r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta$
 $r = [r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta]^{\frac{1}{2}}$

Einsetzen in ϕ und $\frac{d\phi}{dt}$:

$\frac{d\phi}{dt} = 0 = -\frac{g}{4} \frac{2t \sqrt{r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta} - t^2 \frac{v^2 - v r' \cos \theta}{[r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta]^{\frac{1}{2}}}}{r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta}$

$t=0 \vee (\dots) = 0$

$\Leftrightarrow 2 \sqrt{r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta} = t \frac{v^2 - v r' \cos \theta}{\sqrt{r'^2 + v^2 t^2 - 2 r' v t \cos \theta}}$

$$\Rightarrow 2[r'^2 + v^2 t^2 - 2vt + r' \cos \theta] = t [v^2 t - v r' \cos \theta]$$

$$\Rightarrow v^2 t^2 - 3vt + r' \cos \theta + 2r'^2 = 0$$

$$t^2 - 3t \cdot \frac{r'}{v} + 2\left(\frac{r'}{v}\right)^2 = 0$$

$$t_{1/2} = \frac{3}{2} a \cos \theta \pm \sqrt{\frac{9}{4} a^2 \cos^2 \theta - 2a^2}$$

≥ 0

$$\frac{9}{4} a^2 \cos^2 \theta = 2a^2$$

$$\Rightarrow a \cos\left(\pm \sqrt{\frac{8}{9}}\right) = \theta \approx \pm 19,471^\circ \left[\vee 180^\circ - \underbrace{19,471^\circ}_a \right]$$

\rightarrow max. Winkel: $19,471^\circ$ ✓

$$\theta \in \mathbb{R} \quad \theta \in [0; 19,471] \quad \checkmark$$

515

44)

a) Bewegter Detektor, ruhende Quelle

$$f' = f \left(1 + \frac{v_D}{v}\right) \Leftrightarrow \frac{f'}{f} = 1 + \frac{v_D}{v}$$

$$\Leftrightarrow v_D = v \left(\frac{f'}{f} - 1\right) = 340 \frac{\text{m}}{\text{s}} (2 - 1) = 340 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 1226 \frac{\text{km}}{\text{h}}$$

b) Ruhender Detektor, bewegte Quelle

$$f' = f \frac{1}{1 - \frac{v_S}{v}} \Leftrightarrow v_S = v \left(1 - \frac{f}{f'}\right)$$

$$\Rightarrow v_S = 340 \left(1 - \frac{1}{2}\right) = 170 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 613 \frac{\text{km}}{\text{h}}$$

c) zu a) $v_D = v \left(\frac{f'}{f} - 1\right) = 340 \frac{\text{m}}{\text{s}} (2 - 1) = 340 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 1226 \frac{\text{km}}{\text{h}}$

b) $v_S = v \left(1 - \frac{f}{f'}\right) = 340 \frac{\text{m}}{\text{s}} \left(1 - \frac{1}{2}\right) = 170 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 613 \frac{\text{km}}{\text{h}}$

d) Die Geschwindigkeiten aus a) und b) sind leicht mit einem Auto zu erreichen.

~~durch~~ die Geschwindigkeit, die der Weihnachtsmann zur Tonserhöhung um eine Oktave

benötigt ^{ist} ~~schon~~ schon schwierig, aber für den Schlitten

nachbar. Lediglich der Elf könnte Probleme bekommen

^{ganz genau} 1226 km zu erreichen, aber auch das sollte mit einem Düsenjet oder einem Ersatzrentier möglich sein.

5/5