

1. Übung

Dienstag, 24. Oktober 2023 15:13

Organisatorisches

- Termin: Fr. 10:00 Uhr - 11:30 Uhr
- Kontakt:
 - o M.beyer@uni-jena.de
 - o Abbeanum Raum 007 (Fröbelstieg 1)
- Klausurzulassung: 50% in den Übungsserien und den Kurztests
- Website: martin-beyer.uni-jena.de
- Skript zum Auffrischkungskurs

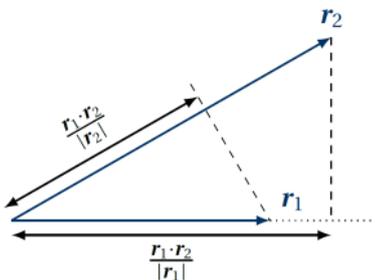
Mathematische Grundlagen

1.) Vektorechnung

• Ortsvektor: $\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ $\vec{r} = x \vec{e}_x + y \vec{e}_y + z \vec{e}_z$

• Betrag (Länge): $|\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \geq 0$

• Skalarprodukt: $\vec{r}_1 \cdot \vec{r}_2 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$



Geometrische Bedeutung:

→ Länge der Projektion von \vec{r}_1 auf \vec{r}_2 multipliziert mit der Länge $|\vec{r}_2|$

• senkrechte Vektoren: $\vec{a} \perp \vec{b} \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$

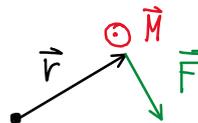
• Vektorprodukt $\vec{r}_1 \times \vec{r}_2 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 z_2 - y_2 z_1 \\ z_1 x_2 - z_2 x_1 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix}$

- Betrag: $|\vec{r}_1 \times \vec{r}_2| = |\vec{r}_1| \cdot |\vec{r}_2| \cdot \sin(\angle(\vec{r}_1, \vec{r}_2))$

- anti-kommutativ: $\vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$

- BAC-CAB Regel: $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} \cdot (\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c} \cdot (\vec{a} \cdot \vec{b})$

Beispiel Drehmoment $\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$



2.) Trigonometrische Funktionen

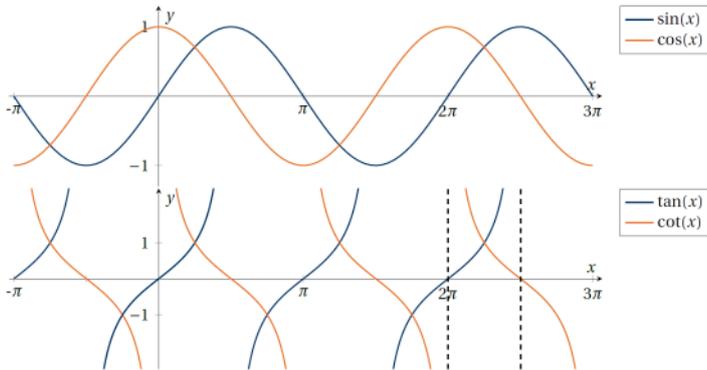
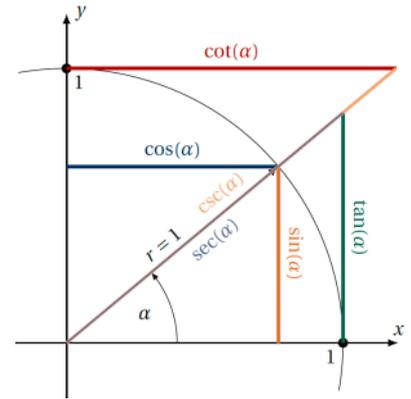
- Umrechnung: Grad- und Bogenmaß $\frac{\alpha[\text{rad}]}{2\pi} = \frac{\alpha[^\circ]}{360}$

- Definition am Einheitskreis:

- Trigonometrischer Pythagoras

$$\sin^2(\alpha) + \cos^2(\alpha) = 1$$

- Tangens: $\tan(\alpha) := \frac{\sin(\alpha)}{\cos(\alpha)}$
- Kotangens: $\cot(\alpha) := \frac{\cos(\alpha)}{\sin(\alpha)} = \frac{1}{\tan(\alpha)}$



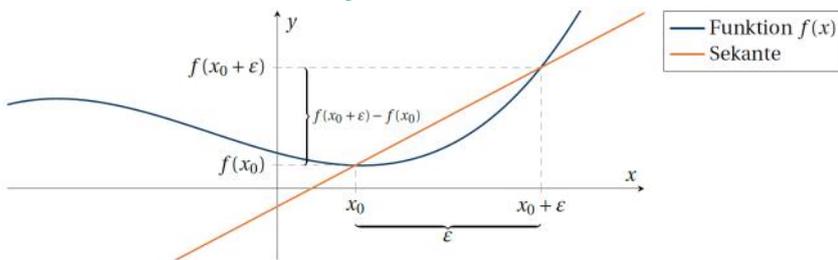
Additionstheoreme

$$\begin{aligned} \sin(x \pm y) &= \sin(x) \cos(y) \pm \cos(x) \sin(y) \\ \cos(x \pm y) &= \cos(x) \cos(y) \mp \sin(x) \sin(y) \end{aligned}$$

\Rightarrow Doppelwinkelfunktionen

$$\begin{aligned} \sin(2x) &= 2 \sin(x) \cos(x) \\ \cos(2x) &= 2 \cos^2(x) - 1 \end{aligned}$$

3. Differentialrechnung



$$f'(x) := \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \epsilon) - f(x_0)}{\epsilon}$$

$$f'(x) = \frac{df}{dx}(x)$$

Eigenschaften der Ableitung:

• Linearität: $(a, b \in \mathbb{R}) \quad \frac{d}{dx}(af(x) + bg(x)) = a \frac{df}{dx} + b \frac{dg}{dx}$

• Produktregel (Leibniz-Regel): $\frac{d}{dx}(f(x) \cdot g(x)) = \frac{df}{dx} \cdot g(x) + f(x) \cdot \frac{dg}{dx}$

innere Ableitung

• Kettenregel: $\frac{d}{dx}f(g(x)) = \underbrace{\left(\frac{df}{dg}\right)}_{\text{äußere Ableitung}}(g(x)) \cdot \underbrace{\frac{dg}{dx}}_{\text{innere Ableitung}}$

• Quotientenregel: $\frac{d}{dx}\left(\frac{f(x)}{g(x)}\right) = \frac{1}{g(x)^2} \left(\frac{df}{dx} \cdot g(x) - f(x) \cdot \frac{dg}{dx}\right)$

Tabelle 4: Ableitungen spezieller Funktionen

$f(x)$	$f'(x)$	$f(x)$	$f'(x)$
x^n	nx^{n-1}	$\arcsin(x)$	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
\sqrt{x}	$\frac{1}{2\sqrt{x}}$	$\arccos(x)$	$-\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
$\ln(x)$	$\frac{1}{x}$	$\arctan(x)$	$\frac{1}{1+x^2}$
$\sin(x)$	$\cos(x)$	$\sinh(x)$	$\cosh(x)$
$\cos(x)$	$-\sin(x)$	$\cosh(x)$	$\sinh(x)$
$\tan(x)$	$1 + \tan^2(x)$		
$\exp(x)$	$\exp(x)$		
a^x	$\ln(a) a^x$		

4. Integralrechnung

- Umkehrung des Ableitens
- wir suchen nach einer Stammfunktion $F(x)$ mit $f(x) = \frac{dF(x)}{dx} \Rightarrow F(x) = \int f(x) dx$

Beispiele: $\int 1 dx = x + C$

$$\int x^n dx = \frac{1}{n+1} x^{n+1} + C \quad \text{für } n \neq -1$$

$$\int \frac{1}{x} dx = \ln|x| + C$$

$$\int \cos(x) dx = \sin(x) + C$$

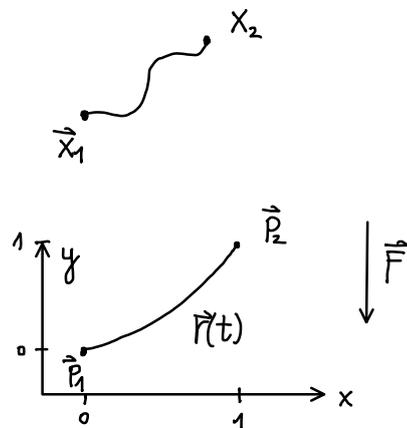
- bestimmtes Integral: $\int_{x_1}^{x_2} f(x) dx = F(x_2) - F(x_1)$

• Das Wegintegral:

- ↳ Integration entlang einer Kurve im Raum
- ↳ Beantwortung der Frage nach der Arbeit, wenn ein Teilchen im Raum bewegt wird

• Beispiel: Massepunkt m im Gravitationsfeld

- ↳ Bewegung entlang einer Normalparabel von $\vec{P}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ nach $\vec{P}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$



$$W = \int_{\vec{r}(s)} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

↑
Arbeit

$$\vec{F} = \begin{pmatrix} 0 \\ -mg \end{pmatrix}$$

$$d\vec{r} = ?$$

Die Kurve $\vec{r}(t)$ parametrisieren wir über die Zeit $t \in [0,1]$

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} t \\ t^2 \end{pmatrix} \Rightarrow d\vec{r} = \frac{d\vec{r}}{dt} dt = \begin{pmatrix} 1 \\ 2t \end{pmatrix} dt$$

↑
Kettenregel

$$\Rightarrow W = \int_{t_1}^{t_2} \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ -mg \end{pmatrix}}_{\vec{F}} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 2t \end{pmatrix}}_{d\vec{r}} dt = \int_0^1 (0 \cdot 1 - 2mg t) dt$$

$$= \int_0^1 -2mgt dt = -mgt^2 \Big|_0^1 = -mg$$

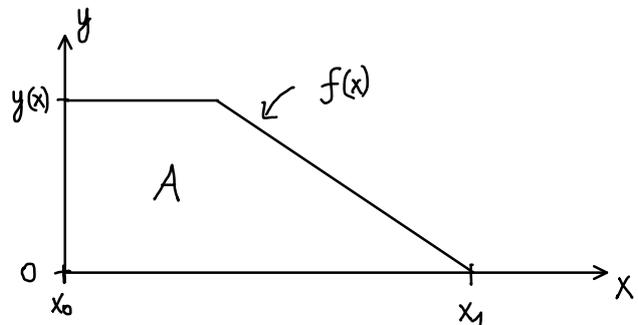
⇒ Minuszeichen: für die Bewegung muss Arbeit „verrichtet“ werden

• Flächen- und Volumeneintegrale

Doppelintegral: $A = \iint dx dy$

$$\Rightarrow A = \int_{x_0}^{x_1} \int_0^{f(x)} dx dy = \int_{x_0}^{x_1} [y]_0^{f(x)} dx$$

$$= \int_{x_0}^{x_1} f(x) dx$$



⇒ Das bestimmte Integral beschreibt die Fläche unter dem Graphen $f(x)$.

• mit Dreifachintegralen können Volumen berechnet werden.

Kinematik

- kinematische Gleichung der gleichmäßig, geradlinig beschleunigten Bewegung

$$\begin{aligned}\vec{r}(t) &= \frac{1}{2} \vec{a}_0 t^2 + \vec{v}_0 t + \vec{r}_0 \\ \vec{v}(t) &= \vec{a}_0 t + \vec{v}_0\end{aligned}$$

- wir können daraus viele nützliche Formeln für den 1D-Fall herleiten ($v_0 = 0, s_0 = 0$)

$$s = \frac{a}{2} t^2 \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2s}{a}} \quad \text{bzw.} \quad a = \frac{2s}{t^2}$$

$$v = at \Rightarrow s = \frac{v}{2} t \quad \text{bzw.} \quad s = \frac{v+v_0}{2} t \quad \text{für } v_0 \neq 0$$

↳ Die Strecke lässt sich über die Durchschnittsgeschwindigkeit $\bar{v} = \frac{v+v_0}{2}$ berechnen

- Superpositionsprinzip: Voneinander unabhängige Bewegungen können vektoriell addiert werden

↳ Beispiel: waagerechter Wurf

$$\left. \begin{array}{l} 1.) \text{ horizontale konstante Geschwindigkeit } \vec{v}_x = v_x \vec{e}_x \\ 2.) \text{ vertikale beschleunigte Geschwindigkeit } \vec{v}_y = -gt \vec{e}_y \end{array} \right\} \vec{v} = \vec{v}_x + \vec{v}_y = \begin{pmatrix} v_x \\ -gt \end{pmatrix}$$

Aufgabe:

Berechne die Geschwindigkeit, mit der ein Turmspringer das Wasser trifft, wenn er von einem 10m Turm springt und dabei eine waagerechte Anlaufgeschwindigkeit von 5m/s hat. Wie lang muss das Becken mindestens sein, damit der Springer unversehrt bleibt?

$$\text{geg: } s = 10\text{m} \quad v_x = 5\text{ m/s} \quad \text{ges: } v_{\text{gesamt}}, s_x \\ v_{y,0} = 0$$

$$\text{Lösung: } t = \sqrt{\frac{2s}{g}} = \sqrt{\frac{2 \cdot 10\text{m}}{9,81\text{m/s}^2}} \approx \sqrt{2} \text{ s} \approx 1,4\text{ s} \quad 1,428\text{ s}$$

$$v_y = a \cdot t \approx 10 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot 1,4 \text{ s} = 14 \frac{\text{m}}{\text{s}} \Rightarrow v_{\text{gesamt}} = \sqrt{5^2 + 14^2} \frac{\text{m}}{\text{s}} = \sqrt{221} \frac{\text{m}}{\text{s}} \approx 15 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$\Rightarrow s_x = 1,43\text{ s} \cdot 5 \frac{\text{m}}{\text{s}} \approx 7,1 \text{ m}$$