

### 1) Bewegung eines „Gleiters“ (2)

Die Energie des Systems zum Zeitpunkt 0 (am Ort a) ist

$$E_a = E_{pot,a} + E_{kin,a} = m_2 \cdot g \cdot l + 0 \quad (\text{beide Körper in Ruhe})$$

Wenn sich der Körper  $m_1$  am Ort b befindet ist die Energie des Systems

$$E_b = E_{pot,b} + E_{kin,b} = 0 + \frac{1}{2} m_2 \cdot v^2 + \frac{1}{2} m_1 \cdot v^2 \quad (\text{Beide Körper bewegen sich mit } |\vec{v}|)$$

Aus der Energieerhaltung folgt  $E_a = E_b$

$$\Rightarrow m \cdot g \cdot l = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) v^2 \Leftrightarrow v = \sqrt{\frac{2m_2}{m_1 + m_2} \cdot g \cdot l}$$

für  $l = 100\text{cm}$  und  $m_1 = 100 \cdot m_2$  folgt

$$v = \sqrt{\frac{2m_2}{101m_2} \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot 1\text{m}} = 0,44 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

### 2) Kreisbewegung (1 + 1 + 1)

Ansatz kann über die Betrachtung der Energie des Wagens in den Punkten 1, 2, 3, 4 und 5 erfolgen:

$$E_1 = E_{pot} + E_{kin} \hat{=} m \cdot g \cdot h_1 + 0$$

$$E_2 = E_{pot} + E_{kin} \hat{=} 0 + \frac{1}{2} m \cdot v_2^2$$

$$E_3 = E_{pot} + E_{kin} \hat{=} m \cdot g \cdot h_2 + \frac{1}{2} m \cdot v_3^2$$

$$E_4 = E_{pot} + E_{kin} \hat{=} 0 + \frac{1}{2} m \cdot v_4^2$$

$$E_5 = E_{pot} + E_{kin} + E_{therm} \hat{=} 0 + \frac{1}{2} m \cdot v_5^2 + \int_0^l F_G \cdot dx$$

$$E_1 = E_2 = E_3 = E_4 = E_5$$

a)  $v_2 = v_4 = \sqrt{2 \cdot g \cdot h_1} \hat{=} \sqrt{2 \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot 60\text{m}} = 34,3 \frac{\text{m}}{\text{s}}$

$$v_3 = \sqrt{2 \cdot g \cdot (h_1 - h_2)} \hat{=} \sqrt{2 \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot (60 - 40)\text{m}} = 19,8 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

b) Gesucht ist hier der Wert der Normalkraft am Punkt 3:

$$\vec{N}_3 + m \cdot \vec{g} = m \cdot \vec{a}_z$$

$$\vec{N}_3 = m \cdot (\vec{a}_z - \vec{g})$$

$$N_3 = m \cdot \left( \frac{v_3^2}{R} - g \right) \hat{=} 60\text{kg} \cdot \left( \frac{\left( 19,8 \frac{\text{m}}{\text{s}} \right)^2}{20\text{m}} - 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \right) = 587,5\text{N}$$

c)  $v_5 = 0 \Rightarrow m \cdot g \cdot h_1 = \int_0^l F_G dx = m \cdot \mathbf{m}_G \cdot g \int_0^l dx = m \cdot \mathbf{m}_G \cdot g \cdot l$   
 $\Rightarrow l = \frac{h_1}{\mathbf{m}_G} \hat{=} \frac{60\text{m}}{0,25} = 240\text{m}$

### 3) (Nicht-) konservative Kraftfelder (3 + 3)

Ein konservatives Kraftfeld liegt vor, Wenn die Arbeit bei der Bewegung eines Massenpunktes auf einem geschlossenen Weg null ist:

$\oint \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0$  Nach dem Satz von Stokes ist eine notwendige und hinreichende Bedingung dafür  $\vec{\nabla} \times \vec{F} = \vec{0}$ .

a)

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \vec{\nabla} \times \begin{pmatrix} y \\ x^2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial y} 0 - \frac{\partial}{\partial z} x^2 \\ \frac{\partial}{\partial z} y - \frac{\partial}{\partial x} 0 \\ \frac{\partial}{\partial x} x^2 - \frac{\partial}{\partial y} y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2x-1 \end{pmatrix} \neq \vec{0}$$

Feld a) ist ein nicht konservatives Kraftfeld.

Arbeit die geleistet werden muß um ein Teilchen vom Punkt  $P_1 = (0 \ 0 \ 0)$  zum Punkt  $P_2 = (2 \ 4 \ 0)$  zu bringen

$$W = \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} d\vec{r} = \int_0^2 F_x dx + \int_0^4 F_y dy + \int_0^0 F_z dz = \int_0^2 y dx + \int_0^4 x^2 dy$$

entlang des Weges  $y = 2x$ :

$$W = \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} d\vec{r}_1 = \int_0^2 2x dx + \int_0^4 \frac{y^2}{4} dy = x^2 \Big|_0^2 + \frac{y^3}{12} \Big|_0^4 = 4 + \frac{16}{3} = \frac{28}{3}$$

entlang des Weges  $y = x^2$ :

$$W = \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} d\vec{r}_2 = \int_0^2 x^2 dx + \int_0^4 y dy = \frac{1}{3} x^3 \Big|_0^2 + \frac{y^2}{2} \Big|_0^4 = \frac{8}{3} + 8 = \frac{32}{3}$$

b)

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = \vec{\nabla} \times \begin{pmatrix} 3xz - y \\ x \\ \frac{3}{2}x^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial y}x - \frac{\partial}{\partial z}\frac{3}{2}x^2 \\ \frac{\partial}{\partial z}(3xz - y) - \frac{\partial}{\partial x}\frac{3}{2}x^2 \\ \frac{\partial}{\partial x}x - \frac{\partial}{\partial y}(3xz - y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3x - 3x \\ 1 - 1 \end{pmatrix} = \vec{0}$$

Feld b) ist ein konservatives Kraftfeld.

Es gilt also:

$$\vec{F} = -\vec{\nabla}f = -\frac{\partial f}{\partial x}\vec{e}_x - \frac{\partial f}{\partial y}\vec{e}_y - \frac{\partial f}{\partial z}\vec{e}_z = (3xz - y)\vec{e}_x - x\vec{e}_y + \frac{3}{2}x^2\vec{e}_z$$

Koeffizientenvergleich liefert

$$1) \quad \frac{\partial f}{\partial x} = -3xz + y \qquad 2) \quad \frac{\partial f}{\partial y} = -x \qquad 3) \quad \frac{\partial f}{\partial z} = \frac{3}{2}x^2$$

Integrieren ergibt

$$1) \quad f = -\frac{3}{2}x^2z + xy + f_1(y, z)$$

$$2) \quad f = -xy + f_2(x, z)$$

$$3) \quad f = \frac{3}{2}x^2z + f_3(x, y)$$

Die drei Gleichungen stimmen überein für

$$f_1(y, z) = \text{const.}, \quad f_2(x, z) = -\frac{3}{2}x^2z + \text{const.}, \quad f_3(y, z) = xy + \text{const.}$$

$$\Rightarrow f = -\frac{3}{2}x^2z + xy + \text{const.}$$

Die Arbeit, die geleistet werden muß um ein Teilchen vom Punkt (1 1 1) zum Punkt (2 2 2) zu bringen ergibt sich zu

$$A = \int \vec{F} \cdot d\vec{r} = -\int \vec{\nabla}f \cdot d\vec{r} = -\int df$$

$$A = -f(2,2,2) + f(1,1,1) = -\left[-\frac{3}{2}x^2z + xy\right]_{(1,1,1)}^{(2,2,2)} = \frac{15}{2}$$