

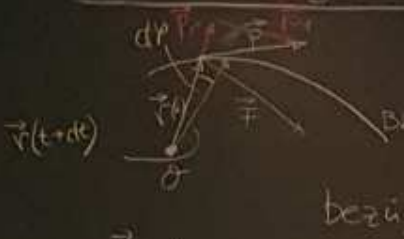
Korrekturen

28.10.2019 - ME

$$\vec{\nabla} \times \vec{f}(\vec{r}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_y}{\partial z} - \frac{\partial f_z}{\partial y} \\ \frac{\partial f_z}{\partial x} - \frac{\partial f_x}{\partial z} \\ \frac{\partial f_x}{\partial y} - \frac{\partial f_y}{\partial x} \end{pmatrix} = \text{rot } \vec{f}(\vec{r})$$

11.11.2019 - EP

Drehbewegung des Massenpunktes



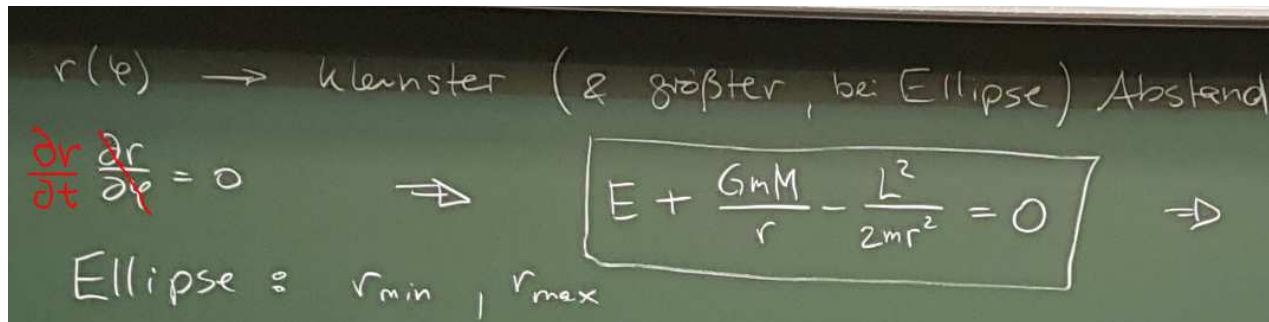
$\text{Drehimpuls } \vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$ $[L] = \frac{\text{kg} \cdot \text{m}^2}{\text{s}}$ ~~Nms~~
 $\text{Drehmoment } \vec{D} = \vec{r} \times \vec{F} = \frac{d\vec{L}}{dt}$ $[D] = \text{Nm}$
 bezüglich Ursprung O

11.11.2019 - ME

T. E.	für $x \ll 1$			
$\sin(0+x)$	$\approx x$	$\frac{1}{1 \pm x}$	$\approx 1 \mp x$	$\frac{1}{a+x} = \frac{1}{a} \cdot \frac{1}{1+\frac{x}{a}}$ $\approx \frac{1}{a} \left(1 - \frac{x}{a}\right)$ $= \frac{1}{a} - \frac{x}{a^2}$ <hr/> $\ln(a+x) = \ln\left(a \cdot \left(1 + \frac{x}{a}\right)\right) =$ $\ln a + \ln\left(1 + \frac{x}{a}\right) \approx \ln a + \frac{x}{a}$
$\cos(0+x)$	$\approx 1 - \frac{x^2}{2}$	$(1+x)^2$	$\approx 1+2x$	
$e^{0 \pm x}$	$\approx 1 \pm x$	$(1+x)^n$	$\approx 1+nx$	
$\ln(1+x)$	$\approx x$			
$\ln(x)$ entwickelt um 1		$\ln(x) \approx x-1$		

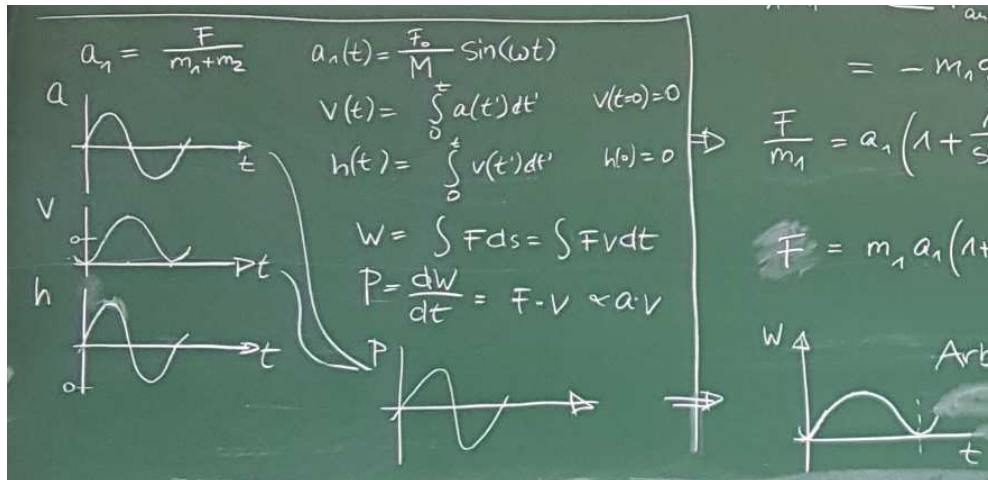
Korrekturen

12.11.2019 - EP



Beide Ableitungen geben das richtige Ergebnis, aber die Formel im Kasten ergibt sich aus der Ableitung von r nach der Zeit. Die ist aber auch bekannt, siehe vorige Stunde.

25.11.2019 – ME, Lösung zur Aufgabe Schiefe Ebene



Hier gab es ein paar Ungenauigkeiten: Die Integrationen für $v(t)$ und $h(t)$ müssen nicht ab $t=0$ erfolgen, sondern es gibt eine Integrationskonstante, welche von den Anfangs-/Randbedingungen abhängt. Insbesondere ist aber $v(t=0)=0$ nicht richtig. Damit sich m_1 um die ursprüngliche Lage herum auf- und ab-bewegt, muss die Geschwindigkeit im Mittel Null sein, somit ist $v(t)$ durch Vorfaktor* $(-\cos(\omega t))$ gegeben, und $v(t=0)$ ist die maximale negative Geschwindigkeit. [Wenn $v(0)=0$ angenommen wird, dann ist die Geschwindigkeit immer positiv und die Höhe nimmt immer zu – zwar auch eine mögliche Lösung, aber hier nicht gesucht.]

Die Abhängigkeiten $P(t)$ und $W(t)$ sind auf der Tafel dann ganz falsch, sie lauten
 $P(t)$ prop. $-\sin(\omega t)\cos(\omega t) = -2\sin(2\omega t)$ und $W(t)$ prop. $\cos(2\omega t)$.