1.2.2 Gravitationsgesetz

Herleitung aus Planetenbewegung

Keplersche Gesetze

- 1. Planeten bewegen sich auf Ellipsen
- Der von Sonne zum Planeten gezogene Fahrstrahl überstreicht in gleichen Zeiten gleiche Flächen

Kepler (1571-1630)

- 3. Die Quadtrate der Umlaufzeit verhalten sich wie die dritte Potenz der großen Halbachsen ihrer Bahnellipsen.
- Vereinfachung: Annahme einer Kreisbewegung

$$\frac{T^2}{r^3} = const. \tag{1.2-6}$$

Aus Lex secunda f
ür Kreisbewegung

$$F = -m \cdot \omega^2 \cdot \underline{r}$$
 (1.2-7) (aus 1.2-3 & 1.1-26)

• Mit 1.2.6 und $\omega = 2\pi/T$

- Aus Lex tertia
 - \triangleright Anziehungskraft F = F(m₁, m₂)
 - $F \sim m_1 \text{ und } F \sim m_2$

1.2.2 Gravitationsgesetz

 Seien m₁ und m₂ die jeweiligen Massen der beiden Körper, so ist die Anziehungskraft gegeben durch

$$F_{G} = \frac{m_{1}m_{2}G}{r^{2}}$$
 (1.2-5)

Gravitationskonstante

$$G = 6.67 \cdot 10^{-11} \text{ Nm}^2/\text{kg}^2 (1.2-6)$$

Zum ersten Mal 1798 von H.Cavendish (1731 - 1810) mit Gravitaionswaage bestimmt

- Beispiel: "Gewicht eines Menschen"
- Normalerweise mit Federwaage gemessen
- Auslenkung <u>x</u> proportional zur Kraft <u>F</u>

$$\underline{\mathsf{F}} = -\mathsf{k} \cdot \underline{\mathsf{x}} \tag{1.2.11}$$

Kraft und nicht Masse wird gemessen!

"Tipp zum Abnehmen"

neuer Wohnort Mond

$$- m_{Erde} = 5,98 \cdot 10^{24} kg$$

$$- m_{Mond} = 0.073 \cdot 10^{24} kg$$

$$r=1,738\cdot 10^6 \text{m}$$

$$g = \frac{mG}{r^2}$$

$$g = \frac{mG}{r^2}$$

$$g_{Erde} = \frac{m_{Erde}G}{r^2} = 9.809 \frac{m}{s^2}$$

$$g_{Mond} = \frac{m_{Mond}G}{r^2} = 1.613 \frac{m}{s^2} = 0.16 g_{Erde}$$
 (1.2-12b)

$$(1.2-12)$$



$$(1.2-12b)$$









Mond

"75kg" "12kg"

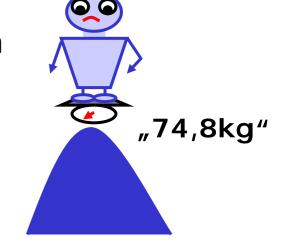
- "Erdlösung zum Abnehmen ungenügend"
- Fallbeschleunigung in Höhe h aus $g = \frac{mG}{r^2}$ (1.2-12)

$$g(h) = g \frac{R^2}{(R+h)^2}$$
 (1.2-13)

- •g = $9.809 \text{ kg m/s}^2 \text{ für Höhe R} = 6,378 \cdot 10^6 \text{ m}$
- •Höhe h des Mount Everest ca. 9 km

$$g_{M. Everest} = 0.997 \cdot g$$

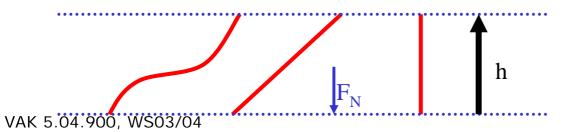




1.2.3 Potentielle Energie

- Arbeit (differentiell) $\Delta A = \underline{F} \cdot \Delta \underline{s}$ (1.2-4)
- Arbeit $A = \int \vec{F} d\vec{s}$ (1.2-5)
- Verschiebungsarbeit
 - Wenn Kraft der Bewegung entgegenwirkt, so ist für Verschiebung ohne Beschleunigung eine entgegengesetzt gleich große Kraft -<u>F</u> erforderlich
- Beispiel: Arbeit gegen die Schwerkraft

$$A = -\int \vec{F} d\vec{s} = -m \cdot g \cdot h \cdot \cos(\pi) = m \cdot g \cdot h \quad (1.2-14)$$



Auf allen Bahnkurven wird die gleiche Arbeit W=m·g·h verrichtet!

1.2.3 Potentielle Energie (Fortsetzung)

Konservative Kräfte

Kräfte, bei denen die gegen sie gerichtete Arbeit nur von Anfang und Endpunkt der Bewegung abhängt, d.h. unabhängig vom Weg ist.

- Gespeicherte Arbeit ⇒ <u>potentielle Energie</u>
- Energie: Energie kennzeichnet das in einem System von Teilchen enthaltene Arbeitsvermögen

1.2.3 Potentielle Energie (Fortsetzung)

Potentielle Energie

(1.2-15)

$$\Delta E_{Pot} = E(r_2)_{Pot} - E(r_1)_{Pot} = -\int_{0}^{r} \vec{F} d\vec{s} \implies E(r_2) = E(r_1) - \int_{0}^{r} \vec{F} d\vec{s}$$

Beispiel: Potentielle Energie in Höhe h

Sei $E(r_1=0) = 0$ dann ist (Benutzung von 1.2-14)

$$E(h)_{Pot} = m \cdot g \cdot h \tag{1.2-16}$$

1.2.4 Leistung und kinetische Energie

Leistung

Die Anderung der Energie pro Zeiteinheit

$$P = \frac{dE}{dt}$$

(1.2.17)

$$[P] = 1 J/s = 1 W (Watt)$$

Kinetische Energie

Mutipliziere (1.2-3) mit dr/dt.
$$\vec{F} \cdot \vec{r} = m \vec{r} \cdot \vec{r} = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m \cdot \vec{r}^2 \right)$$

$$\Rightarrow$$
 kinetische Energie $E_{kin} = \frac{1}{2}m \cdot \dot{\vec{r}}^2 = \frac{1}{2}m \cdot \vec{v}^2$ (1.2-18)

1.2.5 Mechanischer Energieerhaltungssatz

 In einem konservativen System bleibt die Gesamtenergie (mechanische Energie)

$$E_g = E_{kin} + E_{pot} \tag{1.2-19}$$

konstant.

Gesamtenergie ist Erhaltungsgröße

1.2.6 Nichtkonservative Kräfte: Reibung

- Reibungskräfte (Beispiele)
 - Coulombreibung (trockener Reibung)

$$F_{RH} = \mu_0 F_N$$

 $F_{RH} = \mu_0 F_N$ (Haftreibung, 1.2-20) $F_{RG} = \mu F_N$ (Gleitreibung, 1.2-21)

Newton Reibung

$$F_{RH} = 1/2 \cdot c_w \cdot \rho \cdot A \cdot V^2$$
 (1.2-22)

Querschnitt des Körpers A, Widerstandskoeffzient c_w

Geschwindigkeit v,

Dichte ρ = Masse/Volumen

1.3 Systeme von Massepunkten

 Impulserhaltung: Wenn keine äußeren Kräfte anliegen, so bleibt der Gesamtimpuls erhalten

$$\vec{p}_{ges} = \sum_{i} \vec{p}_{i} = \sum_{i} m_{i} \cdot \vec{v}_{i} = 0$$
 (1.3-1)

Beispiel Stoß zweier Teilchen

$$m_1 \vec{v}_{1vor} + m_2 \vec{v}_{2vor} = m_1 \vec{v}_{1nach} + m_2 \vec{v}_{2nach}$$
 (1.3-2)

➤ Selbst bei Kenntnis aller Anfangswerte (_{vor}) noch zwei Unbekannte <u>v</u>_{1nach} & <u>v</u>_{2nach}!

1.3 Systeme von Massepunkten Fortsetzung

• Energiebilanz:

(1.3-3)

$$\frac{1}{2}m_{1}(\vec{v}_{1vor})^{2} + \frac{1}{2}m_{2}(\vec{v}_{2vor})^{2} = \frac{1}{2}m_{1}(\vec{v}_{1nach})^{2} + \frac{1}{2}m_{2}(\vec{v}_{2nach})^{2} + Q$$

Q während des Stosses in innere Energie (z.B. durch Verformung) umgewandelter Anteil
 Q = 0 ⇒ elastischer Stoß

- Beispiel: Unelastischer Stoß zweier Teilchen
- $\searrow_{\text{1nach}} = \underline{V}_{\text{2nach}} = \underline{V}_{\text{nach}}$

$$m_{1}\vec{v}_{1vor} + m_{2}\vec{v}_{2vor} = (m_{1} + m_{2}) \cdot \vec{v}_{nach}$$
 (1.3-4)

0 > 0

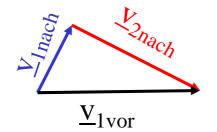
1.3 Systeme von Massepunkten Fortsetzung

- Beispiel: Schiefer elastischer Stoß eines Teilchen auf ein ruhendes Teilchen mit gleicher Masse
- \triangleright Aus 1.3-2 folgt mit gleicher Masse und $\underline{v}_{2vor}=0$

$$\vec{v}_{1vor} = \vec{v}_{1nach} + \vec{v}_{2nach}$$
 (1.3-5)

Aus 1.3-3 folgt mit gleicher Masse und $\underline{v}_{2vor}=0$ sowie Q=0 (elastisch)

$$(\vec{v}_{1vor})^2 = (\vec{v}_{1nach})^2 + (\vec{v}_{2nach})^2$$
 (1.3-6)



 $\underline{\mathbf{v}}_{1\mathrm{nach}}$ senkrecht zu $\underline{\mathbf{v}}_{2\mathrm{nach}}$

1.3.1 Drehbewegungen

 Kinetische Energie eines Massenpunktes bei gleichförmiger Kreisbewegung

$$\frac{1}{2}m\vec{v}^{2} = \frac{1}{2}m\cdot(\omega r)^{2} = \frac{1}{2}J\omega^{2}$$
 (1.3-7)

mit Massenträgheitsmoment $[J] = 1 \text{ kg m}^2$

$$J = mr^2 \tag{1.3-8}$$

 Bei vielen Massepunkten ∆m_i gilt entsprechend $J = \sum \Delta m_i r_i^2 = \int r^2 dm \qquad (1.3-9)$

Rotationsenergieänderung (nutze 1.1-12d & 1.2-25)

$$dE = \underline{F} \cdot d\underline{r} = \underline{F} \cdot (d\underline{\phi}x\underline{r}) = (\underline{r}x\underline{F}) \cdot d\underline{\phi} \qquad (1.3-10)$$

$$M = (\underline{r} \underline{x} \underline{F})$$

 $M = (\underline{rxF})$ (1.3-11) Drehmoment

1.3.1 Drehbewegungen

Leistung P (nach 1.2-18)

$$P = \frac{dE}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} J \omega^2 \right) = J \dot{\omega} \omega$$
 (1.3-12)

Andererseits (nach 1.3-10 mit 1.3-11)

$$P = \frac{dE}{dt} = M\omega \tag{1.3-13}$$

Bewegungsgleichung für rotierende Körper

$$M = J\dot{\omega} = \frac{d}{dt}(J\omega) = \dot{L}$$
 (1.3-14)

mit Drehimpuls

$$L = J\omega \qquad (1.3-15)$$

Für L gilt entsprechend Drehimpulserhaltungssatz

Tabelle mit jeweils analogen Größen:

Translation	Rotation
Länge <i>L</i>	Winkel φ
Masse m	Trägheitsmoment J (auch Θ)
Geschwindigkeit v	Winkelgeschwindigkeit ω
Impuls <i>p=m⋅v</i>	Drehimpuls $L=J\cdot\omega$
Kraft <i>F</i>	Drehmoment M=r×F
Bewegungsgleichung F=dp/dt (2. Newtonsches Axiom)	Bewegungsgleichung M=dL/dt
kinetische Energie E _{kin} =1/2· <i>m</i> · <i>v</i> ²	Rotationsenergie $E_{\text{rot}} = 1/2 \cdot J \cdot \omega^2$