

Naturkonstanten in SI-Einheiten




Die numerischen Werte basieren auf den aktuellen Empfehlungen der CODATA.

Größe	Symbol	Wert	Fehler
Vakuumlichtgeschwindigkeit	c	299 792 458 m/s	exakt
Gravitationskonstante	G	$6.6743 \cdot 10^{-11} \text{ m}^3 \text{ kg}^{-1} \text{ s}^{-2}$	$1.5 \cdot 10^{-15}$
Elementarladung	e, e_0	$1.602 176 634 \cdot 10^{-19} \text{ C}$	exakt
Plancksche Konstante	h	$6.626 070 15 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$	exakt
	$\hbar = (2\pi)^{-1} h$	$1.054 571 817 \cdot 10^{-34} \dots \text{ J} \cdot \text{s}$	exakt
Avogadro-Konstante	N_A	$6.022 140 76 \cdot 10^{23} \text{ mol}^{-1}$	exakt
Faraday-Konstante	$F = N_A e_0$	$96 485.332 12 \dots \text{ C/mol}$	exakt
Elektronenmasse	m_e	$9.109 383 701 5 \cdot 10^{-31} \text{ kg}$	$2.8 \cdot 10^{-40}$
		$0.510 998 95 \text{ MeV}$	$1.5 \cdot 10^{-10}$
Rydberg-Konstante	$R_\infty = (2h)^{-1} m_e c \alpha^2$	$10 973 731.568 16 \text{ m}^{-1}$	$2.1 \cdot 10^{-5}$
Feinstrukturkonstante	$\alpha = e_0^2 (2\epsilon_0 \hbar c)^{-1}$	$0.007 297 352 569 3$	$1.1 \cdot 10^{-12}$
	α^{-1}	$137.035 999 084$	$2.1 \cdot 10^{-8}$
Elektronenradius	$r_e = \hbar (m_e c)^{-1} \alpha$	$2.817 940 326 2 \cdot 10^{-15} \text{ m}$	$1.3 \cdot 10^{-24}$
e^- -Compton-Wellenlänge	$\lambda_C = h (m_e c)^{-1}$	$2.426 310 238 67 \cdot 10^{-12} \text{ m}$	$7.3 \cdot 10^{-22}$
Bohrscher Radius	$a_0 = r_e \alpha^{-2}$	$5.291 772 109 03 \cdot 10^{-11} \text{ m}$	$8 \cdot 10^{-21}$
Atomare Masseneinheit	$u = \frac{1}{12} m(^{12}\text{C})$	$1.660 539 066 6 \cdot 10^{-27} \text{ kg}$	$5 \cdot 10^{-37}$
Protonenmasse	m_p	$1.672 621 923 69 \cdot 10^{-27} \text{ kg}$	$5.1 \cdot 10^{-37}$
		$938.272 088 16 \text{ MeV}$	$2.9 \cdot 10^{-7}$
Neutronenmasse	m_n	$1.674 927 498 04 \cdot 10^{-27} \text{ kg}$	$9.5 \cdot 10^{-37}$
		$939.565 420 52 \text{ MeV}$	$5.4 \cdot 10^{-7}$
Magnetisches Flussquantum	$\Phi_0 = h(2e_0)^{-1}$	$2.067 833 848 \cdot 10^{-15} \dots \text{ Wb}$	exakt
Spez. Elektronenladung	$-e_0 m_e^{-1}$	$-175 882 001 076 \text{ C/kg}$	53.0
Bohrsches Magneton	$\mu_B = e_0 \hbar (2m_e)^{-1}$	$9.274 010 078 3 \cdot 10^{-24} \text{ J/T}$	$2.8 \cdot 10^{-33}$
Magn. Moment des Elektrons	μ_e	$-9.284 764 704 3 \cdot 10^{-24} \text{ J/T}$	$2.8 \cdot 10^{-33}$
Kern-Magneton	$\mu_N = e_0 \hbar (2m_p)^{-1}$	$5.050 783 746 1 \cdot 10^{-27} \text{ J/T}$	$1.5 \cdot 10^{-36}$
Magn. Moment des Protons	μ_p	$1.410 606 797 36 \cdot 10^{-26} \text{ J/T}$	$6 \cdot 10^{-36}$
Gyromagnetisches Verhältnis	γ_p	$267 522 187.44 \text{ rad/s} \cdot \text{T}$	0.11
Von-Klitzing-Konstante	$R_K = h e_0^{-2}$	$25 812.807 45 \dots \Omega$	exakt
Molare Gaskonstante	$R = N_A k_B$	$8.314 462 618 \dots \text{ J/(mol} \cdot \text{K)}$	exakt
Boltzmann-Konstante	k, k_B	$1.380 649 \cdot 10^{-23} \text{ J/K}$	exakt
Stefan-Boltzmann-Konstante	$\sigma = \pi^2 k_B^4 (60 \hbar^3 c^2)^{-1}$	$5.670 374 419 \cdot 10^{-8} \dots \text{ W/(m}^2 \cdot \text{K}^4)$	exakt
Wiensche Konstante	b	$0.002 897 771 955 \dots \text{ m} \cdot \text{K}$	exakt
Magnetische Feldkonstante	μ_0	$1.256 637 062 12 \cdot 10^{-6} \text{ N/A}^2$	$1.9 \cdot 10^{-16}$
Elektrische Feldkonstante	$\epsilon_0 = (\mu_0 c^2)^{-1}$	$8.854 187 812 8 \cdot 10^{-12} \text{ F/m}$	$1.3 \cdot 10^{-21}$

	Inhaltsverzeichnis	I	⇒
	Tabellenverzeichnis	XXI	⇒
1	Kinematik	1	⇒
2	Dynamik	32	⇒
3	Starre Körper	83	⇒
4	Mikromechanik	117	⇒
5	Gravitation und Relativitätstheorie	123	⇒
6	Mechanik der deformierbaren Körper	144	⇒
7	Nichtlineare Dynamik, Chaos und Fraktale	197	⇒
	Formelzeichen Mechanik	213	⇒
8	Tabellen zur Mechanik	214	⇒
9	Schwingungen	235	⇒
10	Wellen	265	⇒
11	Akustik	287	⇒
12	Optik	309	⇒
	Formelzeichen Schwingungen, Wellen, Akustik und Optik	379	⇒
13	Tabellen zu Schwingungen, Akustik und Optik	381	⇒
14	Ladungen und Ströme	389	⇒
15	Elektrisches und magnetisches Feld	405	⇒
16	Anwendungen in der Elektrotechnik	461	⇒
17	Stromleitung in Flüssigkeiten, in Gasen und im Vakuum	505	⇒
18	Plasmaphysik	526	⇒
	Formelzeichen Elektrizitätslehre	544	⇒
19	Tabellen zur Elektrizitätslehre	546	⇒
20	Gleichgewicht und Zustandsgrößen	565	⇒
21	Wärme, Energieumwandlung und Zustandsänderungen	611	⇒
22	Phasenumwandlungen, Reaktionen und Wärmeausgleich	650	⇒
	Formelzeichen Wärmelehre	698	⇒
23	Tabellen zur Thermodynamik	701	⇒
24	Photonen – Elektromagnetische Strahlung und Lichtquanten	733	⇒
25	Materiewellen – Wellenmechanik der Teilchen	739	⇒
26	Atom- und Molekülphysik	762	⇒
27	Elementarteilchenphysik – das Standard-Modell	791	⇒
28	Kernphysik	813	⇒
29	Festkörperphysik	869	⇒
	Formelzeichen Quantenphysik	967	⇒
30	Tabellen zur Quantenphysik	972	⇒
31	Messungen und Messfehler	991	⇒
32	Vektorrechnung	1007	⇒
33	Differenzial- und Integralrechnung	1012	⇒
34	Tabellen zum SI	1016	⇒
	Nobelpreisträger für Physik	1022	⇒
	Sachwortverzeichnis	1033	⇒

**Taschenbuch
der
Physik**



Edition
Harri  
Deutsch 

Taschenbuch der Physik

Formeln, Tabellen, Übersichten

Herausgegeben von
Prof. Dr. Dr. h. c. Horst Stöcker

9. Auflage

VERLAG EUROPA-LEHRMITTEL · Nourney, Vollmer GmbH & Co. KG
Düsselberger Straße 23 · 42781 Haan-Gruiten

Europa-Nr.: 56740

Herausgeber:

Professor Dr. Dr. *h c* Horst Stöcker

Judah M. Eisenberg Professor Laureatus an der Goethe-Universität Frankfurt am Main,
Gründungsvorstandsvorsitzender und Senior Fellow des FIAS (Frankfurt Institute for Advanced Studies),
Gründungsdirektor der FIGSS (Frankfurt International Graduate School of Sciences),
Wissenschaftlicher Geschäftsführer des GSI Helmholtzzentrums für Schwerionenforschung (2007 – 2015).

9. Auflage 2021

Druck 5 4 3 2 1

ISBN 978-3-8085-5877-5

Alle Rechte vorbehalten. Das Werk ist urheberrechtlich geschützt. Jede Verwendung außerhalb der gesetzlich geregelten Fälle muss vom Verlag schriftlich genehmigt werden.

© 2021 by Verlag Europa-Lehrmittel, Nourney, Vollmer GmbH & Co. KG, 42781 Haan-Gruiten
<https://www.europa-lehrmittel.de>

Satz: Satzherstellung Dr. Naake, 09212 Limbach-Oberfrohna

Umschlaggestaltung: braunwerbeagentur, 42477 Radevormwald

Druck: Legatoria Editoriale Giovanni Olivotto S.p.A., 36100 Vicenza (I)

Autoren:

Dr. **Christoph Best**, von Neumann Institute of Computing, NIC, Forschungsanlage Jülich (Mechanik) mit
Dipl.-Ing. Helmut Kutz, Mauerwerke AG, Oberndorf,

Prof. Dr. Rudolf Pitka, FH Frankfurt

Dr. **Kordt Griepenkerl**, Uni Frankfurt, (Schwingungen und Wellen, Akustik, Optik) mit

Prof. Dr. Steffen Bohrmann, Hochschule Mannheim,

Dipl.-Phys. Klaus Horn, FH Frankfurt

Dr. **Christian Hofmann**, Deutsche Bank, (Elektrizität, Magnetismus) mit

Dr. Klaus-Jürgen Lutz, Uni Frankfurt,

Prof. Dr. Rudolf Taute, FH der Telekom, Berlin,

Prof. Dr. Georg Terlecki, FH Rheinland-Pfalz, Abt. Kaiserslautern

Prof. Dr. **Christoph Hartnack**, Ecole de Mines et Subatech, Nantes (Thermodynamik) mit

Dipl.-Betriebswirt (BA) Jochen Gerber, FH Frankfurt und Arthur D. Little, Schwalbach,

Dr. Ludwig Neise, Uni Frankfurt

Prof. Dr. **Alexander Andreeff**, ehem. TU Dresden, (Quantenphysik) mit

Dr. Markus Hofmann, Uni Frankfurt und SUN Microsystems,

Dr. Christian Spieles, Uni Frankfurt und Kreditanstalt für Wiederaufbau

Mit Beiträgen von

Prof. Dr. Hans Babovsky, TU Ilmenau,

Dr. Heiner Heng, Freudenberg & Co., Weinheim,

Dipl.-Phys. Frank Heyder, Physikalisches Institut, Frankfurt,

Dr. André Jahns, Uni Frankfurt,

Prof. Dr. Peter Junglas, FHWT Vechta/Diepholz/Oldenburg

Prof. Dr. Karl-Heinz Kampert, Technische Uni und Forschungszentrum Karlsruhe,

Prof. Dr. Ralf Rüdiger Kories, Hochschule für Telekommunikation, Leipzig,

Dipl.-Ing. chem. Imke Krüger-Wiedorn, Naturwissenschaftl.-Techn. Akademie Isny und Byk-Gülden,

St.R. Dipl.-Phys. Christiane Lesny, Uni Frankfurt,

Prof. Dr.-Ing. Holger Lutz, FH Gießen-Friedberg,

Prof. Dr.-Ing. Monika Lutz, FH Gießen-Friedberg,

Dr. Raffaele Mattiello, Uni Frankfurt,

Dr. Jörg Müller, University of Tennessee, Knoxville,

Dr. Jürgen Müller, Denton Vacuum, Inc., und APD Cryogenics, Inc., Frankfurt,

Prof. Dr. Gottfried Münzenberg, Uni Gießen und GSI Darmstadt,

Akad. Oberrat Dr. habil. Helmut Oeschler, TH Darmstadt,

Prof. Dr. Roland Reif, ehem. TU Dresden,

Akad. Oberrat Dr. Joachim Reinhardt, Uni Frankfurt,

Dr. Hans-Georg Reusch, Uni Münster und IBM Wissenschaftliches Zentrum Heidelberg,

Dr. Matthias Rosenstock, Nova Data,

Dr. Wolfgang Schäfer, Bosch-Telekom, Paris,

Prof. Dr. Alwin Schempp, Inst. für Angewandte Physik, Uni Frankfurt,

Prof. Dr.-Ing. Heinz Schmidt-Walter, Hochschule Darmstadt,

Prof. Dr. Bernd Schürmann, Siemens AG, München,

Phys.-Techn. Ass. Astrid Steidl, NTA Isny,

Dr. Jürgen Theis, Infracerv,

Prof. Dr. Thomas Weis, Uni Dortmund,

Prof. Dr.-Ing. Wolfgang Wendt, Hochschule Esslingen,

Dr. Michael Wiedorn, Gesamthochschule Essen und PSI Bern,

Dr. Bernd Wolf, Physikalisches Institut, Uni Frankfurt,

Dr.-Ing. Dieter Zetsche, Vorstandsvorsitzender der Daimler AG, Stuttgart.

Mit zahlreichen Beiträgen aus den Physik-Lehrbuchreihen von

Prof. Dr. Dr. h.c. mult. Walter Greiner, Uni Frankfurt, und

Prof. Dr. Dr. h.c. mult. Werner Martienssen, Physikalisches Institut, Frankfurt

Vorwort

Die vielfältigen **Anwendungen der Physik** bestimmen heute weite Bereiche der Ingenieur- und Naturwissenschaften. In Ausbildung und Praxis wird es daher immer wichtiger, die **Grundlagen der Physik** und **aktueller Messmethoden** griffbereit zu haben.

Das **Taschenbuch der Physik** wurde von einem Team erfahrener Hochschuldozenten, Wissenschaftler und in der Praxis stehender Ingenieure unter dem Gesichtspunkt „**Physik griffbereit**“ erstellt: Alle wichtigen Formeln, Tabellen und **Anwendungen** sind hier kompakt zusammengestellt.

Das **Taschenbuch der Physik** vereint

- **Basiswissen** für Abiturienten, Fachoberschüler und Studenten im **Grundstudium**,
- **Aufbauwissen** für **fortgeschrittene** Studenten und
- den physikalischen **Background** für den **berufstätigen** Ingenieur und Wissenschaftler.

Das **Taschenbuch der Physik** ist hervorragend geeignet als

- rasch verfügbare Informationsquelle für Klausuren und Prüfungen,
- sicheres Hilfsmittel beim Lösen von Problemen und Übungsaufgaben,
- aktuelles **Nachschlagewerk** für den Berufspraktiker.

Jedes Kapitel ist für sich eine selbstständige Einheit und enthält alle wichtigen

▲ **Begriffe, Formeln, Regeln und Sätze,**

■ **Beispiele** und praktische **Anwendungen,**

▶ Hinweise auf wichtige **Fehlerquellen**, Tips und Querverweise,

ⓘ wichtige **Messverfahren** für die Praxis sowie

zahlreiche **Tabellen** von Naturkonstanten und Materialeigenschaften.

Hervorzuheben ist die einheitliche Behandlung und Darstellung der physikalischen Begriffe und Formeln: Zu jeder Größe sind alle Eigenschaften wie Messverfahren, wichtige Gesetze, verwandte Größen, Materialkonstanten, SI-Einheiten, Dimensionen, Umwandlungen und Anwendungshinweise zusammengetragen und kompakt dargestellt.

Begriffsboxen erleichtern den schnellen Überblick:

Begriff/ Gesetz	Dimension		
	Symbol	Einheit	Benennung
Formeln

Das **Taschenbuch der Physik** ist – wie das **Taschenbuch mathematischer Formeln und moderner Verfahren** von H. Stöcker (Hrsg.) – geeignet als **Nachschlagewerk** zum Lehr- und Lernbuch **Physik – Der Grundkurs** von R. Pitka, St. Bohrmann, H. Stöcker, G. Terlecki und H. Zetsche.

Vorwort zur neunten Auflage

Wert und Nutzen des *Taschenbuch der Physik* für alle Nutzer in der Lehre, in Schule und Studium und nicht zuletzt in der beruflichen Anwendung sind international anerkannt: Sowohl die französische Ausgabe mit dem wunderbar aussagekräftigen Titel *Toute la Physique* als auch die amerikanisch/englische Ausgabe *Handbook of Physics* finden in den jeweiligen großen Sprachräumen beachtliche, Herausgeber und Verlag erfreuende Resonanz.

Die deutsche Ausgabe wurde aktualisiert, insbesondere wird die grundlegende Änderung des Internationalen Einheitensystems SI berücksichtigt, das seit dem 20. Mai 2019 auf sieben „definierenden Konstanten“ basiert. Bereits seit der achten Auflage wird eine zweite Farbe eingesetzt, um die Orientierung in dem umfassenden Referenzwerk noch einmal zu verbessern.

Herausgeber, Autoren und Verlag wünschen ausdrücklich Ihre kritischen und lobenden Hinweise.

Herausgeber und Verlag Europa-Lehrmittel
Nourney, Vollmer GmbH & Co. KG
Düsselberger Str. 23
42781 Haan-Gruiten
lektorat@europa-lehrmittel.de
<https://www.europa-lehrmittel.de>

Inhaltsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

XXI

I Mechanik

1	Kinematik	1
1.1	Beschreibung von Bewegungen	1
1.1.1	Bezugssysteme	1
1.1.2	Zeit	5
1.1.3	Länge, Fläche, Volumen	7
1.1.4	Winkel	8
1.1.5	Mechanische Systeme	10
1.2	Bewegung in einer Dimension	11
1.2.1	Geschwindigkeit	11
1.2.1.1	Durchschnittsgeschwindigkeit	12
1.2.1.2	Momentangeschwindigkeit	13
1.2.2	Beschleunigung	14
1.2.3	Einfache Bewegungen in einer Dimension	16
1.3	Bewegung in mehreren Dimensionen	19
1.3.1	Geschwindigkeitsvektor	20
1.3.2	Beschleunigungsvektor	22
1.3.3	Freier Fall und Wurf	25
1.4	Drehbewegung	27
1.4.1	Winkelgeschwindigkeit	27
1.4.2	Winkelbeschleunigung	29
1.4.3	Bahngeschwindigkeit	30
2	Dynamik	32
2.1	Grundgesetze der Dynamik	32
2.1.1	Masse und Impuls	32
2.1.1.1	Masse	32
2.1.1.2	Impuls	34
2.1.2	Newtonsche Gesetze	34
2.1.2.1	Trägheit (Erstes Newtonsches Gesetz)	34
2.1.2.2	Grundgesetz der Dynamik (Zweites Newtonsches Gesetz)	35
2.1.2.3	Kraft	36
2.1.2.4	Reaktionsprinzip (Drittes Newtonsches Gesetz)	37
2.1.2.5	Trägheitskräfte	38
2.1.2.6	D'Alembertsches Prinzip	39
2.1.2.7	Zusammensetzung von Kräften	39
2.1.2.8	Zerlegung von Kräften	40
2.1.3	Bahndrehimpuls	43
2.1.4	Drehmoment	44
2.1.5	Dynamisches Grundgesetz für Drehbewegungen	46
2.2	Kräfte	47
2.2.1	Gewichtskraft	47
2.2.2	Federkräfte und Torsionskräfte	48
2.2.3	Reibungskräfte	50
2.2.3.1	Haftreibung	50
2.2.3.2	Gleitreibung	51

	2.2.3.3	Rollreibung	51
	2.2.3.4	Seilreibung	52
2.3		Trägheitskräfte in rotierenden Bezugssystemen	53
	2.3.1	Zentripetalkraft und Zentrifugalkraft	53
	2.3.2	Corioliskraft	55
2.4		Arbeit und Energie	57
	2.4.1	Arbeit	57
	2.4.2	Energie	59
	2.4.3	Kinetische Energie	60
	2.4.4	Potenzielle Energie	60
		2.4.4.1 Hubarbeit gegen Gravitationskraft	61
		2.4.4.2 Verformungsarbeit und Spannungsenergie einer Feder	62
	2.4.5	Reibungsarbeit	63
2.5		Leistung	64
	2.5.1	Wirkungsgrad	64
2.6		Stoßprozesse	65
	2.6.1	Elastische, gerade, zentrale Stöße	67
	2.6.2	Elastische, schiefe, zentrale Stöße	68
	2.6.3	Elastischer, schiefer Stoß mit einem ruhenden Körper	69
	2.6.4	Unelastische Stöße	71
		2.6.4.1 Teilunelastische Stöße	71
		2.6.4.2 Total unelastischer Stoß	71
2.7		Raketen	71
	2.7.1	Schubkraft	72
	2.7.2	Raketengleichung	73
2.8		Massenpunktsysteme	74
	2.8.1	Bewegungsgleichungen	74
	2.8.2	Impulserhaltungssatz	76
	2.8.3	Drehimpulserhaltungssatz	77
	2.8.4	Energieerhaltungssatz	77
2.9		Lagrange- und Hamilton-Gleichungen	78
	2.9.1	Lagrange-Gleichungen und Hamiltonsches Prinzip	78
	2.9.2	Hamilton-Gleichungen	81
3		Starre Körper	83
3.1		Kinematik	83
	3.1.1	Dichte	83
	3.1.2	Schwerpunkt	83
	3.1.3	Kinematische Grundgrößen	85
3.2		Statik	87
	3.2.1	Kraftvektoren	87
	3.2.2	Drehmoment	89
	3.2.3	Kräftepaar	91
	3.2.4	Gleichgewichtsbedingungen der Statik	92
	3.2.5	Technische Mechanik	94
		3.2.5.1 Lagerreaktionen	94
		3.2.5.2 Fachwerke	94
	3.2.6	Maschinen	95
		3.2.6.1 Hebel	95
		3.2.6.2 Keile und Schrauben	96
		3.2.6.3 Rollen	97

3.3	Dynamik	100
3.4	Trägheitsmoment und Drehimpuls	100
3.4.1	Massenträgheitsmoment	100
3.4.1.1	Satz von Steiner	102
3.4.1.2	Trägheitsmomente geometrischer Körper	103
3.4.2	Drehimpuls	105
3.4.2.1	Gleichgewicht bei Drehbewegungen	106
3.5	Arbeit, Energie und Leistung	106
3.5.1	Kinetische Energie	107
3.5.2	Potenzielle Energie der Torsion	109
3.6	Kreiselttheorie	109
3.6.1	Trägheitstensor	110
3.6.2	Nutation und Präzession	112
3.6.2.1	Nutation	112
3.6.2.2	Präzession	113
3.6.2.3	Kreiselmomente	115
3.6.3	Anwendungen von Kreiseln	115
4	Mikromechanik	117
4.1	Dünnschichttechnik	117
4.2	Belichtungs- und Ätzverfahren	118
4.3	Anwendungen	119
4.3.1	Sensoren	119
4.3.2	Aktoren	121
4.3.3	Technische Anwendungen	121
5	Gravitation und Relativitätstheorie	123
5.1	Gravitationsfeld	123
5.1.1	Gravitationsgesetz	123
5.1.2	Planetenbewegung	125
5.1.3	Planetensystem	126
5.1.3.1	Sonne und Planeten	126
5.1.3.2	Satelliten	129
5.2	Spezielle Relativitätstheorie	130
5.2.1	Relativitätsprinzip	130
5.2.2	Lorentz-Transformation	132
5.2.2.1	Addition der Geschwindigkeit	135
5.2.3	Relativistische Effekte	136
5.2.3.1	Längenkontraktion	136
5.2.3.2	Zeitdilatation	137
5.2.4	Relativistische Dynamik	137
5.2.4.1	Relativistische Massenzunahme	137
5.2.4.2	Relativistische kinetische Energie	139
5.3	Allgemeine Relativitätstheorie und Kosmologie	140
5.3.1	Sterne und Galaxien	141
5.3.1.1	Sternentwicklung	142
6	Mechanik der deformierbaren Körper	144
6.1	Elastizitätslehre	144
6.1.1	Spannung	144
6.1.1.1	Zug, Biegung, Scherung, Torsion	145

6.1.2	Elastische Verformung	146
6.1.2.1	Dehnung	147
6.1.2.2	Querdehnung	148
6.1.2.3	Allseitige Kompression	149
6.1.2.4	Biegung eines Stabes (Balkens)	150
6.1.2.5	Scherung	154
6.1.2.6	Torsion	154
6.1.2.7	Energie und Arbeit bei Verformungen	156
6.1.3	Plastische Verformung	156
6.1.3.1	Bereiche bei Zugbelastung	157
6.1.3.2	Knickung	158
6.1.3.3	Härte	159
6.2	Hydrostatik, Aerostatik	161
6.2.1	Flüssigkeiten und Gase	161
6.2.2	Druck	161
6.2.2.1	Kolbendruck	162
6.2.2.2	Schweredruck in Flüssigkeiten	163
6.2.2.3	Kompressibilität	165
6.2.2.4	Schweredruck in Gasen	165
6.2.2.5	Pumpen	167
6.2.3	Auftrieb	169
6.2.4	Kohäsion, Adhäsion, Oberflächenspannung	171
6.2.4.1	Kapillarität	172
6.3	Hydrodynamik, Aerodynamik	174
6.3.1	Strömungsfeld	174
6.3.2	Grundgleichungen idealer Strömungen	175
6.3.2.1	Kontinuitätsgleichung	176
6.3.2.2	Eulersche Gleichung	178
6.3.2.3	Gesetz von Bernoulli	179
6.3.2.4	Toricellisches Ausflussgesetz	181
6.3.2.5	Saugeffekte	183
6.3.2.6	Auftrieb an umströmten Körpern	183
6.3.3	Reale Strömungen	185
6.3.3.1	Innere Reibung	185
6.3.3.2	Navier-Stokes-Gleichung	187
6.3.3.3	Laminare Strömung in einem Rohr	187
6.3.3.4	Umströmung einer Kugel	189
6.3.3.5	Bernoulli-Gleichung	190
6.3.4	Turbulente Strömungen	190
6.3.4.1	Widerstandsbeiwert	191
6.3.5	Ähnlichkeitsgesetze	192
6.3.5.1	Rohrreibung	194
6.3.6	Strömungen mit Dichteänderungen	195
7	Nichtlineare Dynamik, Chaos und Fraktale	197
7.1	Dynamische Systeme und Chaos	197
7.1.1	Dynamische Systeme	198
7.1.1.1	Zustandsraum und Phasenraum	199
7.1.2	Konservative Systeme	203
7.1.2.1	Satz von Liouville	203
7.1.2.2	Integrabilität	204

7.1.3	Dissipative Systeme	205
7.1.3.1	Seltsame Attraktoren, deterministisches Chaos	205
7.2	Bifurkationen	207
7.2.1	Logistische Abbildung	207
7.2.2	Universalität	210
7.3	Fraktale	210
	Formelzeichen Mechanik	213
8	Tabellen zur Mechanik	214
8.1	Dichte	214
8.1.1	Festkörper	214
8.1.1.1	Metallische Legierungen	215
8.1.1.2	Nichtmetalle	216
8.1.2	Flüssigkeiten	219
8.1.3	Gase	220
8.2	Elastische Eigenschaften	221
8.3	Dynamische Eigenschaften	224
8.3.1	Reibungszahlen	224
8.3.2	Kompressibilität	226
8.3.2.1	Gase	226
8.3.2.2	Flüssigkeiten und Festkörper	228
8.3.3	Viskosität	229
8.3.4	Strömungswiderstand	232
8.3.5	Oberflächenspannung	233
II	Schwingungen, Wellen, Akustik und Optik	
9	Schwingungen	235
9.1	Freie ungedämpfte Schwingungen	239
9.1.1	Federpendel	239
9.1.2	Fadenpendel	241
9.1.3	Physisches Pendel	243
9.1.4	Torsionsschwingung	245
9.1.5	Flüssigkeitspendel	246
9.1.6	Elektrischer Schwingkreis	247
9.2	Gedämpfte Schwingungen	248
9.2.1	Reibung	249
9.2.1.1	Gleitreibung und Rollreibung	249
9.2.1.2	Viskose Reibung	250
9.2.1.3	Newtonsche Reibung	252
9.2.2	Gedämpfter elektrischer Schwingkreis	253
9.3	Erzwungene Schwingungen	254
9.4	Überlagerung von Schwingungen	256
9.4.1	Überlagerung von Schwingungen gleicher Frequenz	256
9.4.2	Überlagerung von Schwingungen ungleicher Frequenz	258
9.4.3	Überlagerung von Schwingungen in ungleicher Richtung und mit verschiedener Frequenz	259
9.4.4	Fourier-Analyse, Zerlegung nach Schwingungen	261
9.5	Gekoppelte Schwingungen	262

10	Wellen	265
10.1	Grundlegende Eigenschaften von Wellen	265
10.2	Polarisation	271
10.3	Interferenz	271
10.3.1	Kohärenz	271
10.3.2	Interferenz	272
10.3.3	Stehende Wellen	273
10.3.3.1	Stehende Wellen in einseitig eingespannten Stäben	274
10.3.3.2	Stehende Wellen auf Saiten	275
10.3.3.3	Stehende Wellen im Kundtschen Rohr	275
10.3.4	Wellen mit unterschiedlichen Frequenzen	276
10.4	Doppler-Effekt	277
10.4.1	Mach-Wellen und Mach-Stoßwellen	278
10.5	Brechung	279
10.6	Reflexion	280
10.6.1	Phasenbeziehungen	280
10.7	Dispersion	281
10.8	Beugung	281
10.8.1	Beugung am Spalt	282
10.8.2	Beugung am Gitter	283
10.9	Modulation von Wellen	284
10.10	Oberflächenwellen und Schwerewellen	285
11	Akustik	287
11.1	Schallwellen	287
11.1.1	Schallgeschwindigkeit	287
11.1.2	Schallkenngrößen	288
11.1.2.1	Schallausschlag	290
11.1.2.2	Schallschnelle und Wellenwiderstand	290
11.1.2.3	Energiedichte	291
11.1.2.4	Schallintensität und Schallleistung	291
11.1.3	Verhältnisgrößen	292
11.2	Schallquellen und Schallempfänger	294
11.2.1	Mechanische Schallsender	294
11.2.1.1	Schwingende Luftsäulen	295
11.2.2	Elektroakustische Schallwandler	296
11.2.2.1	Schallempfänger oder Mikrophone	297
11.2.3	Schallabsorption	299
11.2.4	Schalldämmung	301
11.2.4.1	Nachhall	302
11.2.5	Strömungsgeräusch	302
11.3	Ultraschall	302
11.4	Physiologische Akustik und das Gehör	303
11.4.1	Schallempfindung	304
11.4.2	Bewertete Schallpegel	305
11.5	Musikalische Akustik	305
12	Optik	309
12.1	Geometrische Optik	310
12.1.1	Optische Abbildung – Grundbegriffe	312

12.1.2	Reflexion	315
12.1.2.1	Ebener Spiegel	315
12.1.2.2	Konkavspiegel oder Hohlspiegel	316
12.1.2.3	Konvexspiegel oder Wölbspiegel	319
12.1.3	Brechung	319
12.1.3.1	Brechungsindex	319
12.1.3.2	Negativer Brechungsindex	320
12.1.3.3	Brechungsgesetz	321
12.1.3.4	Fresnelsche Formeln	322
12.1.3.5	Regenbogen	323
12.1.3.6	Totalreflexion	323
12.1.3.7	Lichtwellenleiter	325
12.1.3.8	Brechung am Prisma	329
12.1.3.9	Brechung an planparallelen Platten	331
12.1.3.10	Brechung an Kugeloberflächen	332
12.2	Linsen	332
12.2.1	Dicke Linsen	333
12.2.2	Dünne Linsen	338
12.3	Linsensysteme	339
12.3.1	Linsen mit Blenden	340
12.3.2	Abbildungsfehler	340
12.3.2.1	Gradientenindex-Linsen	342
12.4	Optische Instrumente	343
12.4.1	Lochkamera	343
12.4.2	Fotokamera	344
12.4.3	Auge	344
12.4.4	Auge und optische Instrumente	346
12.4.4.1	Lupe	346
12.4.4.2	Mikroskop	346
12.4.4.3	Fernrohr	348
12.5	Wellenoptik	350
12.5.1	Streuung	350
12.5.2	Beugung und Auflösungsbegrenzung	351
12.5.3	Brechung im Wellenbild	353
12.5.4	Interferenz	354
12.5.5	Diffraktive optische Elemente	358
12.5.5.1	Beugungsgitter	358
12.5.5.2	Fresnel-Zonenplatte	358
12.5.5.3	Fresnel-Zonenlinse	359
12.5.5.4	Hologramme	360
12.5.5.5	Computergenerierte Hologramme	361
12.5.6	Dispersion	362
12.5.7	Spektralapparate	364
12.5.8	Polarisation des Lichts	364
12.5.8.1	Polarisation durch Reflexion	366
12.5.8.2	Polarisation durch Brechung	366
12.6	Photometrie	369
12.6.1	Photometrische Größen	369
12.6.1.1	Strahler	371

12.6.1.2	Spektrale Größen	373
12.6.1.3	Reflexion, Absorption, Transmission	373
12.6.2	Lichttechnische Größen	375
Formelzeichen Schwingungen, Wellen, Akustik und Optik		379
13	Tabellen zu Schwingungen, Akustik und Optik	381
13.1	Tabellen zu Schwingungen und Akustik	381
13.2	Tabellen zur Optik	385
III	Elektrizitätslehre	
14	Ladungen und Ströme	389
14.1	Elektrische Ladung	389
14.1.1	Coulombsches Gesetz	391
14.2	Elektrische Ladungsdichte	392
14.3	Elektrischer Strom	394
14.3.1	Ampèresches Gesetz	395
14.4	Elektrische Stromdichte	396
14.4.1	Elektrisches Strömungsfeld	397
14.5	Elektrischer Widerstand und elektrischer Leitwert	398
14.5.1	Elektrischer Widerstand	398
14.5.2	Elektrischer Leitwert	399
14.5.3	Spezifischer Widerstand und elektrische Leitfähigkeit	399
14.5.4	Beweglichkeit von Ladungsträgern	400
14.5.5	Temperaturabhängigkeit des Widerstandes	401
14.5.6	Veränderliche Widerstände	402
14.5.7	Schaltung von Widerständen	403
15	Elektrisches und magnetisches Feld	405
15.1	Elektrisches Feld	405
15.2	Influenz	406
15.2.1	Elektrische Feldlinien	406
15.2.2	Elektrische Feldstärke von Punktladungen	410
15.3	Kraft	410
15.4	Elektrische Spannung	411
15.5	Elektrisches Potenzial	412
15.5.1	Äquipotenzialflächen	413
15.5.2	Feldstärke und Potenzial einiger Ladungsverteilungen	413
15.5.3	Elektrischer Fluss	416
15.5.4	Verschiebungsdichte im Vakuum	418
15.6	Elektrische Polarisation	419
15.6.1	Dielektrikum	420
15.7	Kapazität	422
15.7.1	Plattenkondensator	422
15.7.2	Parallelschaltung von Kondensatoren	423
15.7.3	Reihenschaltung von Kondensatoren	423
15.7.4	Kapazitäten einfacher Leiteranordnungen	424
15.8	Energie und Energiedichte des elektrischen Feldes	425
15.9	Elektrisches Feld an Grenzflächen	426
15.10	Magnetisches Feld	427
15.11	Magnetismus	427
15.11.1	Magnetische Feldlinien	428

15.12	Magnetische Flussdichte	429
15.13	Magnetischer Fluss	431
15.14	Magnetische Feldstärke	433
15.15	Magnetische Spannung und magnetischer Kreis	434
15.15.1	Durchflutungssatz	436
15.15.2	Biot-Savartsches Gesetz	437
15.15.3	Magnetfeld eines geraden Leiters	439
15.15.4	Magnetische Felder einiger Stromverteilungen	440
15.16	Materie im Magnetfeld	441
15.16.1	Diamagnetismus	442
15.16.2	Paramagnetismus	443
15.16.3	Ferromagnetismus	443
15.16.4	Antiferromagnetismus	446
15.16.5	Ferrimagnetismus	447
15.17	Magnetische Felder an Grenzflächen	447
15.18	Induktion	448
15.18.1	Bewegungsinduktion	448
15.18.2	Transformatorische Induktion	449
15.19	Selbstinduktion	450
15.19.1	Induktivitäten geometrischer Leiteranordnungen	451
15.19.2	Magnetischer Leitwert	452
15.20	Gegeninduktion	453
15.20.1	Transformator	454
15.21	Energie und Energiedichte des Magnetfeldes	455
15.22	Maxwellsche Gleichungen	457
15.22.1	Verschiebungsstrom	457
15.22.2	Elektromagnetische Wellen	458
15.22.3	Poynting-Vektor	460
16	Anwendungen in der Elektrotechnik	461
16.1	Gleichstromkreis	462
16.1.1	Kirchhoffsche Gesetze im Gleichstromkreis	463
16.1.2	Widerstände im Gleichstromkreis	463
16.1.3	Reale Spannungsquelle	465
16.1.4	Leistung und Energie im Gleichstromkreis	466
16.1.5	Leistungsanpassung	468
16.1.6	Strom- und Spannungsmessung	468
16.1.6.1	Strommessung	468
16.1.6.2	Spannungsmessung	468
16.1.6.3	Leistungsmessung	469
16.1.7	Widerstandsbestimmung mittels Kompensationsmethode	469
16.1.8	Auf- und Entladung von Kondensatoren	470
16.1.9	Ein- und Ausschalten des Stroms im RL -Kreis	472
16.2	Wechselstromkreis	473
16.2.1	Wechselgrößen	473
16.2.1.1	Zeitlicher Mittelwert periodischer Funktionen	474
16.2.2	Darstellung von Sinusgrößen im Zeigerdiagramm	475
16.2.3	Rechenregeln für Zeigergrößen	477
16.2.4	Grundbegriffe der Wechselstromtechnik	480
16.2.4.1	Komplexer Widerstand	480

16.2.4.2	Ohmsches Gesetz im Komplexen	481
16.2.4.3	Komplexer Leitwert	481
16.2.4.4	Leistung im Wechselstromkreis	483
16.2.4.5	Komplexe Leistung	484
16.2.4.6	Kirchhoffsche Gesetze für Wechselstromkreise	485
16.2.4.7	Reihenschaltung komplexer Widerstände	485
16.2.4.8	Parallelschaltung komplexer Widerstände	485
16.2.5	Grundbauelemente im Wechselstromkreis	486
16.2.5.1	Ohmscher Widerstand	486
16.2.5.2	Kapazität	487
16.2.5.3	Induktivität	488
16.2.5.4	Komplexe Widerstände der einfachsten Zweipole	489
16.2.6	Reihenschaltung von Widerstand und Kapazität	489
16.2.7	Parallelschaltung von Widerstand und Kapazität	490
16.2.8	Parallelschaltung von Widerstand und Induktivität	491
16.2.9	Reihenschaltung von Widerstand und Induktivität	492
16.2.10	Reihenschwingkreis	493
16.2.11	Parallelschwingkreis	494
16.2.12	Äquivalenz von Reihenschaltung und Parallelschaltung	496
16.2.13	Radiowellen	497
16.3	Elektrische Maschinen	498
16.3.1	Prinzipielle Funktionsweise	499
16.3.2	Gleichstrommaschine	500
16.3.3	Drehstrommaschine	502
16.3.3.1	Synchronmaschine	502
16.3.3.2	Asynchronmaschine	503
17	Stromleitung in Flüssigkeiten, in Gasen und im Vakuum	505
17.1	Elektrolyse	505
17.1.1	Stoffmenge	505
17.1.2	Ionen	505
17.1.3	Elektroden	506
17.1.4	Elektrolyte	506
17.1.4.1	Elektrische Leitfähigkeit eines Elektrolyten	506
17.1.4.2	Faradaysche Gesetze	508
17.1.4.3	Elektrische Doppelschicht	509
17.1.4.4	Nernst-Gleichung	510
17.1.5	Galvanische Elemente	510
17.1.5.1	Elektrolytische Polarisierung	511
17.1.5.2	Brennstoffelemente	512
17.1.5.3	Akkumulatoren	512
17.1.5.4	Schaltung galvanischer Elemente	513
17.1.6	Elektrokinetische Effekte	513
17.1.6.1	Elektrophorese	513
17.1.6.2	Elektroosmose	514
17.1.6.3	Strömungselektrizität	514
17.2	Stromleitung in Gasen	514
17.2.1	Unselbstständige Gasentladung	514
17.2.1.1	Driftgeschwindigkeit von Ionen in Gasen	514
17.2.1.2	Elektrische Leitfähigkeit von Gasen	515

17.2.1.3	Rekombination	515
17.2.1.4	Strom-Spannungskennlinie eines Gases	516
17.2.2	Selbstständige Gasentladung	517
17.2.2.1	Entladungstypen selbstständiger Gasentladungen	517
17.2.2.2	Strom-Spannungs-Charakteristik einer Gasentladung	518
17.3	Elektronenemission	518
17.3.1	Glühemission	518
17.3.2	Photoemission	519
17.3.3	Feldemission	520
17.3.4	Sekundärelektronenemission	520
17.4	Elektronenröhren	520
17.4.1	Röhrendiode	521
17.4.2	Röhrentriode	522
17.4.2.1	Röhrenkenngrößen	522
17.4.3	Tetrode	524
17.4.4	Kathodenstrahlen	524
17.4.5	Kanalstrahlen	524
18	Plasmaphysik	526
18.1	Eigenschaften eines Plasmas	526
18.1.1	Plasmakenngrößen	526
18.1.1.1	Ionisationsgrad	526
18.1.1.2	Verteilungsfunktionen des Plasmas	527
18.1.1.3	Energieinhalt des Plasmas	529
18.1.1.4	Elektrische Leitfähigkeit von Plasmen	529
18.1.1.5	Wärmeleitfähigkeit eines Plasmas	530
18.1.1.6	Abschirmung und Debye-Länge	530
18.1.1.7	Plasmaschwingungsfrequenz	531
18.1.2	Plasmastrahlung	532
18.1.3	Plasmen in Magnetfeldern	532
18.1.3.1	Bewegung geladener Teilchen in äußeren Feldern	532
18.1.3.2	Ladungsträgerbewegung im Magnetfeld mit Stößen	534
18.1.3.3	Driftbewegung im äußeren elektrischen Feld	534
18.1.3.4	Kontinuumstheorien	534
18.1.4	Plasmawellen	535
18.1.4.1	Plasmaakustische Wellen in Plasmen	535
18.1.4.2	Magnetohydrodynamische Wellen	536
18.1.4.3	Elektromagnetische Wellen in Plasmen	536
18.1.4.4	Landau-Dämpfung	537
18.2	Erzeugung von Plasmen	537
18.2.1	Thermische Plasmaerzeugung	537
18.2.2	Plasmaerzeugung durch Kompression	538
18.2.2.1	Pinch-Effekt	538
18.3	Energieerzeugung mit Plasmen	539
18.3.1	MHD-Generator	540
18.3.2	Kernfusionsreaktoren	540
18.3.3	Fusion unter magnetischer Halterung	542
18.3.4	Fusion unter Trägheitseinschluss	542
	Formelzeichen Elektrizitätslehre	544

19	Tabellen zur Elektrizitätslehre	546
19.1	Metalle und Legierungen	546
19.1.1	Spezifischer elektrischer Widerstand	546
19.1.2	Spannungsreihen	548
19.2	Dielektrika	550
19.3	Praktische Tabellen der Elektrotechnik	556
19.4	Magnetische Eigenschaften	558
19.5	Ferromagnetische Eigenschaften	560
19.5.1	Magnetische Anisotropie	562
19.6	Ferrite	563
19.7	Antiferromagnete	564
19.8	Ionenbeweglichkeit	564
IV	Wärmelehre	
20	Gleichgewicht und Zustandsgrößen	565
20.1	Systeme, Phasen und Gleichgewicht	565
20.1.1	Systeme	565
20.1.1.1	Isolierte oder abgeschlossene Systeme	565
20.1.1.2	Geschlossene Systeme	565
20.1.1.3	Offene Systeme	566
20.1.2	Phasen	566
20.1.3	Gleichgewicht	567
20.2	Zustandsgrößen	569
20.2.1	Begriffsbestimmung	569
20.2.1.1	Extensive Zustandsgrößen	569
20.2.1.2	Intensive Zustandsgrößen	569
20.2.1.3	Spezifische und molare Größen	570
20.2.2	Temperatur	570
20.2.2.1	Temperatureinheiten	571
20.2.2.2	Temperaturmessung	572
20.2.3	Druck	574
20.2.3.1	Druckeinheiten	575
20.2.3.2	Druckmessung	576
20.2.4	Stoffmenge, Teilchenzahl und Avogadro-Zahl	578
20.2.5	Entropie	580
20.3	Thermodynamische Potenziale	582
20.3.1	Prinzip der maximalen Entropie – Prinzip der minimalen Energie	582
20.3.2	Innere Energie als Potenzial	582
20.3.2.1	Innere Energie des idealen Gases	582
20.3.3	Entropie als thermodynamisches Potenzial	583
20.3.3.1	Entropie des idealen Gases	583
20.3.4	Freie Energie	584
20.3.5	Enthalpie	584
20.3.5.1	Enthalpie des idealen Gases	586
20.3.5.2	Enthalpie und Phasenübergänge	586
20.3.5.3	Reaktionsenthalpie und Satz von Hess	586
20.3.6	Freie Enthalpie	587
20.3.6.1	Chemische Reaktionen	587
20.3.6.2	Prinzip von Le Chatelier	588

20.3.7	Maxwell-Relationen	588
20.4	Ideales Gas	589
20.4.1	Boyle-Mariottesches Gesetz	589
20.4.2	Gesetz von Gay-Lussac	590
20.4.3	Zustandsgleichung	591
20.5	Kinetische Theorie des idealen Gases	591
20.5.1	Druck und Temperatur	591
20.5.1.1	Mittlere quadratische Geschwindigkeit	592
20.5.2	Maxwell-Boltzmann-Verteilung	593
20.5.3	Freiheitsgrade	595
20.5.4	Gleichverteilungssatz	595
20.5.5	Transportvorgänge	596
20.6	Zustandsgleichungen	598
20.6.1	Zustandsgleichung des idealen Gases	598
20.6.1.1	Gaskonstanten	599
20.6.1.2	Gasgemische	600
20.6.1.3	Berechnung von Größen aus dem Gasgesetz	601
20.6.1.4	Barometrische Höhenformel	602
20.6.2	Zustandsgleichung realer Gase	602
20.6.2.1	Virialentwicklung des realen Gases	602
20.6.2.2	Van-der-Waals-Gleichung	603
20.6.2.3	Phasenkoexistenzgebiet	605
20.6.2.4	Kritischer Punkt	605
20.6.2.5	Satz der übereinstimmenden Zustände	606
20.6.2.6	Van-der-Waals-Gleichung als Virialentwicklung	606
20.6.3	Zustandsgleichungen für Flüssigkeiten und Festkörper	607
20.6.3.1	Anomalie des Wassers	609
21	Wärme, Energieumwandlung und Zustandsänderungen	611
21.1	Energieformen	611
21.1.1	Energieeinheiten	611
21.1.1.1	Einheiten außerhalb der SI-Norm	611
21.1.2	Arbeit	612
21.1.3	Chemisches Potenzial	613
21.1.4	Wärme	613
21.1.4.1	Spezifische Wärme	614
21.2	Energieumwandlung	614
21.2.1	Umwandlung von äquivalenten Energien in Wärme	615
21.2.1.1	Elektrische Energie	615
21.2.1.2	Mechanische Energie	616
21.2.1.3	Verbrennungsenergie	616
21.2.1.4	Sonnenenergie	617
21.2.2	Umwandlung von Wärme in andere Energieformen	618
21.2.3	Exergie und Anergie	618
21.3	Wärmekapazität	619
21.3.1	Totale Wärmekapazität	619
21.3.1.1	Wärmekapazität von Gemischen von Stoffen	620
21.3.1.2	Wasserwert	620
21.3.2	Molare Wärmekapazität	620
21.3.3	Spezifische Wärmekapazität	622
21.3.3.1	Weitere Eigenschaften der spezifischen Wärmekapazität	622

21.3.3.2	Spezifische Wärmekapazität von Gemischen von Stoffen	623
21.3.3.3	Spezifische Wärmekapazität von Gasen	623
21.3.3.4	Spezifische Wärmekapazität im idealen Gas	624
21.3.3.5	Adiabatenkoeffizient	625
21.3.3.6	Spezifische Wärmekapazität von Flüssigkeiten und Festkörpern	625
21.4	Zustandsänderungen	626
21.4.1	Reversible und irreversible Prozesse	626
21.4.2	Isothermer Prozess	627
21.4.3	Isobarer Prozess	628
21.4.4	Isochorer Prozess	628
21.4.5	Adiabatischer (isentrop) Prozess	629
21.4.6	Polytroper Prozess	630
21.5	Thermodynamische Hauptsätze	631
21.5.1	Nullter Hauptsatz	631
21.5.2	Erster Hauptsatz	632
21.5.2.1	Äquivalente Formulierungen des ersten Hauptsatzes	633
21.5.2.2	Mikroskopische Aspekte des ersten Hauptsatzes	633
21.5.3	Zweiter Hauptsatz	634
21.5.4	Dritter Hauptsatz	635
21.6	Carnotscher Kreisprozess	635
21.6.1	Prinzip und Anwendung	635
21.6.1.1	Teilschritte des Carnot-Prozesses	636
21.6.1.2	Energiebilanz und Wirkungsgrad des Carnot-Prozesses	638
21.6.2	Reduzierte Wärme	638
21.7	Thermodynamische Maschinen	639
21.7.1	Rechts- und linkslaufende Prozesse	639
21.7.2	Wärmepumpe und Kältemaschine	639
21.7.3	Stirling-Prozess	640
21.7.4	Dampfmaschine	642
21.7.5	Offene Systeme	643
21.7.6	Otto- und Diesel-Motor	644
21.7.6.1	Otto-Prozess	644
21.7.6.2	Diesel-Prozess	645
21.7.7	Gasturbinen	646
21.8	Gasverflüssigung	647
21.8.1	Herstellung tiefer Temperaturen	647
21.8.1.1	Kältemischungen	647
21.8.1.2	Lösungswärme	647
21.8.1.3	Wärmepumpe	647
21.8.2	Joule-Thomson-Effekt	647
21.8.2.1	Linde-Verfahren	649
21.8.2.2	Claude-Verfahren	649
22	Phasenumwandlungen, Reaktionen und Wärmeausgleich	650
22.1	Phase und Aggregatzustand	650
22.1.1	Phase	650
22.1.2	Aggregatzustände	650
22.1.3	Aggregatumsänderungen	651
22.1.4	Dampf	652
22.2	Ordnung von Phasenübergängen	653
22.2.1	Phasenübergang erster Ordnung	653

22.2.2	Phasenübergang zweiter Ordnung	654
22.2.3	Lambda-Übergänge	654
22.2.4	Phasenkoexistenzgebiet	655
22.2.5	Kritische Indizes	656
22.3	Phasenübergang und Van-der-Waals-Gas	656
22.3.1	Phasengleichgewicht	656
22.3.2	Maxwell-Konstruktion	657
22.3.3	Siedeverzug und Kondensationsverzug	659
22.3.4	Gesetz der übereinstimmenden Zustände	660
22.4	Beispiele für Phasenübergänge	660
22.4.1	Magnetische Phasenumwandlungen	660
22.4.2	Ordnungs-Unordnungs-Phasenübergänge	661
22.4.3	Umwandlungen der Kristallstruktur	661
22.4.4	Flüssige Kristalle	662
22.4.5	Supraleitung	663
22.4.6	Suprafluidität	663
22.5	Mehrkomponentige Gase	664
22.5.1	Partialdruck und Daltonsches Gesetz	664
22.5.2	Euler-Gleichung und Gibbs-Duhem-Relation	665
22.6	Mehrphasensysteme	666
22.6.1	Phasengleichgewicht	666
22.6.2	Gibbssche Phasenregel	666
22.6.3	Clausius-Clapeyron-Gleichung	667
22.7	Dampfdruck von Lösungen	668
22.7.1	Raoult'sches Gesetz	668
22.7.2	Siedepunktserhöhung und Gefrierpunktserniedrigung	668
22.7.3	Henry-Dalton-Gesetz	669
22.7.4	Dampf-Luft-Gemische (feuchte Luft)	670
22.8	Chemische Reaktionen	674
22.8.1	Stöchiometrie	674
22.8.2	Phasenregel bei chemischen Reaktionen	675
22.8.3	Massenwirkungsgesetz	676
22.8.4	pH-Wert und Löslichkeitsprodukt	677
22.9	Temperaturlausgleich	678
22.9.1	Mischungstemperatur zweier Systeme	678
22.9.2	Reversible und irreversible Prozessführung	679
22.10	Wärmeübertragung	680
22.10.1	Wärmestrom	680
22.10.2	Wärmeübergang	681
22.10.3	Wärmeleitung	683
22.10.4	Wärmewiderstand	686
22.10.5	Wärmedurchgang	688
22.10.6	Wärmestrahlung	692
22.10.7	Strahlungsaufnahme	692
22.11	Wärme- und Massentransport	694
22.11.1	Fouriersches Gesetz	694
22.11.2	Kontinuitätsgleichung	694
22.11.3	Wärmeleitungsgleichung	695
22.11.4	Ficksches Gesetz und Diffusionsgleichung	696
22.11.5	Lösung von Wärmeleitungs- und Diffusionsgleichung	697

Formelzeichen Wärmelehre	698
23 Tabellen zur Thermodynamik	701
23.1 Charakteristische Temperaturen	701
23.1.1 Einheiten und Eichpunkte	701
23.1.2 Schmelz- und Siedepunkte	702
23.1.3 Curie- und Néel-Temperaturen	710
23.2 Kenngrößen realer Gase	711
23.3 Thermische Eigenschaften der Stoffe	712
23.3.1 Viskosität	712
23.3.2 Ausdehnung, Wärmekapazität und thermische Leitfähigkeit	712
23.4 Wärmeübertragung	718
23.5 Praktische Korrekturdaten	720
23.5.1 Druckmessung	720
23.5.1.1 Umrechnung auf Meeresniveau	721
23.5.1.2 Quecksilberbarometer-Messungen (Temperaturkorrektur)	723
23.5.2 Volumenmessungen – Umrechnung auf Standardtemperatur	724
23.5.2.1 Glas-Volumenometermessungen	724
23.6 Erzeugung flüssiger Tieftemperaturbäder	725
23.7 Trockenmittel	725
23.8 Dampfdruck	726
23.8.1 Lösungen	726
23.8.2 Relative Feuchte	726
23.8.3 Dampfdruck von Wasser	727
23.9 Spezifische Enthalpien	729
V Quantenphysik	
24 Photonen – Elektromagnetische Strahlung und Lichtquanten	733
24.1 Plancksches Strahlungsgesetz	733
24.2 Photoelektrischer Effekt	736
24.3 Compton-Effekt	737
25 Materiewellen – Wellenmechanik der Teilchen	739
25.1 Wellennatur der Teilchen	739
25.1.1 Grundannahmen der Quantenmechanik	739
25.1.2 Welle-Teilchen-Dualismus	740
25.2 Heisenbergsche Unschärferelation	740
25.3 Wellenfunktion und Observable	741
25.4 Schrödingergleichung	748
25.4.1 Stückweise konstante Potenziale	749
25.4.2 Harmonischer Oszillator	753
25.4.3 Pauli-Prinzip	756
25.5 Spin und magnetische Momente	756
25.5.1 Spin	756
25.5.2 Magnetische Momente	759
26 Atom- und Molekülphysik	762
26.1 Grundbegriffe der Spektroskopie	763
26.2 Wasserstoffatom	765
26.2.1 Bohrsche Postulate	765
26.3 Stationäre Zustände und Quantenzahlen im Zentralfeld	770
26.4 Vielelektronenatome	774

26.5	Röntgenstrahlen	778
26.5.1	Anwendung von Röntgenstrahlen	780
26.6	Molekülspektren	781
26.7	Atome in äußeren Feldern	784
26.8	Periodensystem der Elemente	786
26.9	Wechselwirkung von Photonen mit Atomen und Molekülen	788
26.9.1	Spontane und induzierte Emission	788
27	Elementarteilchenphysik – das Standard-Modell	791
27.1	Vereinheitlichung der Wechselwirkungen	791
27.1.1	Standard-Modell	791
27.1.1.1	Gravitations-Wechselwirkung	792
27.1.1.2	Elektromagnetische Wechselwirkung	792
27.1.1.3	Schwache Wechselwirkung	793
27.1.1.4	Starke Wechselwirkung	794
27.1.2	Feldquanten oder Eichbosonen	794
27.1.3	Fermionen und Bosonen	796
27.2	Leptonen, Quarks und Vektorbosonen	798
27.2.1	Leptonen	798
27.2.2	Quarks	799
27.2.3	Hadronen	801
27.2.4	Beschleuniger und Detektoren	805
27.3	Symmetrien und Erhaltungssätze	806
27.3.1	Paritätserhaltung und schwache Wechselwirkung	807
27.3.2	Ladungserhaltung und Paarbildung	808
27.3.3	Ladungskonjugation und Antiteilchen	809
27.3.4	Zeitumkehr-Invarianz und Umkehrreaktionen	809
27.3.5	Erhaltungssätze	810
27.3.6	Jenseits des Standard-Modells	811
28	Kernphysik	813
28.1	Bausteine des Atomkerns	813
28.2	Grundgrößen des Atomkerns	815
28.3	Nukleon-Nukleon-Wechselwirkung	818
28.3.1	Phänomenologische Nukleon-Nukleon-Potenziale	818
28.3.2	Mesonenaustauschpotenziale	819
28.4	Kernmodelle	820
28.4.1	Fermigas-Modell	820
28.4.2	Kernmaterie	820
28.4.3	Tröpfchen-Modell	821
28.4.4	Schalenmodell	822
28.4.5	Kollektivmodell	825
28.5	Kernreaktionen	827
28.5.1	Reaktionskanäle und Wirkungsquerschnitte	827
28.5.2	Erhaltungssätze in Kernreaktionen	830
28.5.2.1	Energie- und Impulserhaltung	830
28.5.2.2	Drehimpulserhaltung	831
28.5.3	Elastische Streuung	832
28.5.4	Compoundkernreaktion	833
28.5.5	Optisches Modell	835
28.5.6	Direkte Reaktion	836

28.5.7	Schwerionenreaktionen	837
28.5.8	Kernspaltung	840
28.6	Kernzerfall	842
28.6.1	Zerfallsgesetz	842
28.6.2	α -Zerfall	846
28.6.3	β -Zerfall	847
28.6.4	γ -Zerfall	849
28.6.5	Emission von Nukleonen und Nukleonenclustern	850
28.7	Kernreaktor	851
28.7.1	Reaktortypen	852
28.8	Kernfusion	854
28.9	Wechselwirkung von Strahlung mit Materie	857
28.9.1	Ionisierende Teilchen	857
28.9.2	γ -Strahlung	860
28.10	Dosimetrie	862
28.10.1	Dosismessverfahren	865
28.10.2	Umweltradioaktivität	866
29	Festkörperphysik	869
29.1	Struktur fester Körper	869
29.1.1	Einige Grundbegriffe der Festkörperphysik	869
29.1.2	Struktur der Kristalle	870
29.1.3	Bravais-Gitter	872
29.1.3.1	Einfache Kristallstrukturen	875
29.1.4	Methoden der Strukturuntersuchung	876
29.1.5	Bindungsverhältnisse in Kristallen	878
29.2	Gitterfehler	881
29.2.1	Punktfehler	881
29.2.2	Eindimensionale Defekte	882
29.2.3	Zweidimensionale Gitterfehler	884
29.2.4	Amorphe Festkörper	885
29.3	Mechanische Eigenschaften von Werkstoffen	886
29.3.1	Makromolekulare Festkörper	887
29.3.1.1	Polymere	887
29.3.1.2	Thermoplaste	889
29.3.1.3	Elastomere	889
29.3.1.4	Duromere	889
29.3.2	Verbundwerkstoffe	889
29.3.3	Legierungen	890
29.3.4	Flüssigkristalle	892
29.4	Phononen und Gitterschwingungen	894
29.4.1	Elastische Wellen	894
29.4.2	Phononen und spezifische Wärmekapazität	897
29.4.3	Einstein-Modell	898
29.4.4	Debye-Modell	899
29.4.5	Wärmeleitung	901
29.5	Elektronen im Festkörper	903
29.5.1	Freies Elektronengas	903
29.5.2	Bändermodell	908
29.6	Halbleiter	912
29.6.1	Störstellenleitung	915

29.6.2	Halbleiterdiode	917
29.6.3	Transistor	925
29.6.3.1	Bipolare Transistoren	925
29.6.3.2	Grundsaltungen	927
29.6.3.3	Darlington-Transistor	931
29.6.4	Unipolare (Feldeffekt-)Transistoren	932
29.6.4.1	Sperrschicht-FET (Junction-FET)	932
29.6.4.2	Insulated Gate FET (IGFET, MOSFET)	933
29.6.5	Thyristor	934
29.6.5.1	Triac	936
29.6.5.2	Abschaltthyristor (GTO)	936
29.6.5.3	Insulated-Gate-Bipolar-Thyristor (IGBT)	937
29.6.6	Integrierte Schaltkreise (IC)	937
29.6.6.1	Herstellung von ICs	937
29.6.6.2	Erzeugung von Schaltungsstrukturen	937
29.6.7	Operationsverstärker	939
29.6.7.1	Gegengekoppelter Operationsverstärker	941
29.6.7.2	Invertierender Verstärker	941
29.6.7.3	Summationsverstärker	942
29.6.7.4	Integrator	943
29.6.7.5	Differenzierer	943
29.6.7.6	Spannungsfolger	944
29.6.7.7	Mitgekoppelter Operationsverstärker	944
29.6.7.8	Schmitt-Trigger	944
29.7	Supraleitung	945
29.7.1	Grundlegende Eigenschaften der Supraleitung	945
29.7.2	Hochtemperatur-Supraleiter	950
29.8	Magnetische Eigenschaften	951
29.8.1	Ferromagnetismus	953
29.8.2	Antiferromagnetismus und Ferrimagnetismus	956
29.9	Dielektrische Eigenschaften	957
29.9.1	Paraelektrika	960
29.9.2	Ferroelektrika	961
29.10	Optische Eigenschaften von Kristallen	962
29.10.1	Exzitonen und ihre Eigenschaften	962
29.10.2	Photoleitfähigkeit	964
29.10.3	Lumineszenz	965
29.10.4	Optoelektronische Eigenschaften	965
	Formelzeichen Quantenphysik	967
30	Tabellen zur Quantenphysik	972
30.1	Ionisationspotenziale	972
30.2	Atom- und Ionenradien der Elemente	977
30.3	Elektronenemission	979
30.4	Röntgenstrahlung	983
30.5	Kernreaktionen	983
30.6	Wechselwirkung der Strahlung mit Materie	984
30.7	Halleffekt	985
30.8	Supraleiter	986
30.9	Halbleiter – thermische, magnetische und elektrische Eigenschaften	988

VI Anhang

31	Messungen und Messfehler	991
31.1	Physikalische Größen und SI-Einheiten	991
31.1.1	Größen und Größensysteme	991
31.1.2	Einheiten und das Einheitensystem SI	992
31.2	Fehlerrechnung und Statistik	995
31.2.1	Messungen und Meßfehler	995
31.2.1.1	Messfehler	995
31.2.1.2	Fehlerfortpflanzung	996
31.2.2	Mittelwerte von Messreihen	997
31.2.3	Streuung	998
31.2.4	Korrelation	999
31.2.5	Ausgleichsrechnung, Regression	999
31.2.6	Häufigkeitsverteilungen	1000
31.2.6.1	Spezielle diskrete Verteilungen	1002
31.2.6.2	Spezielle stetige Verteilungen	1003
31.2.7	Zuverlässigkeit	1005
32	Vektorrechnung	1007
32.1	Vektoren	1007
32.2	Multiplikation mit einem Skalar	1008
32.3	Addition und Subtraktion von Vektoren	1008
32.4	Multiplikation von Vektoren	1009
33	Differenzial- und Integralrechnung	1012
33.1	Differenzialrechnung	1012
33.1.1	Differenziationsregeln	1012
33.2	Integralrechnung	1013
33.2.1	Integrationsregeln	1014
33.3	Ableitungen und Integrale elementarer Funktionen	1015
34	Tabellen zum SI	1016
34.1	Definierende Konstanten und Basiseinheiten	1016
34.2	SI-Einheiten	1017
34.3	SI-fremde Einheiten	1019
34.4	Dezimalvorsätze	1021
34.5	Umrechnungstabellen	1021
	Sachwortverzeichnis	1033

Tabellenverzeichnis

8.1/1	Einfache Metalle	214
8.1/2	Konstruktionswerkstoffe	215
8.1/3	Elektrische Funktionswerkstoffe	215
8.1/4	Magnetische Funktionswerkstoffe	216
8.1/5	Ferrite	216
8.1/6	Glas	216
8.1/7	Keramik	216
8.1/8	Kunststoffe	217
8.1/9	Halbleiter	218
8.1/10	Baustoffe	218
8.1/11	Schüttgüter	219
8.1/12	Flüssigkeiten unter Normalbedingungen	219
8.1/13	Dichte einiger Metalle im flüssigen Zustand	220
8.2/1	Elastische Eigenschaften	221
8.2/2	Kritische Spannungen	222
8.2/3	Drähte	222
8.2/4	Whisker	222
8.2/5	Stahl	223
8.2/6	Keramische Werkstoffe	223
8.2/7	Kunststoffe	224
8.2/8	Faser	224
8.3/1	Rollreibung	224
8.3/2	Gleitreibungszahl	225
8.3/3	Haftreibung	225
8.3/4	Helium	226
8.3/5	Stickstoff	226
8.3/6	Wasserstoff	227
8.3/7	Methan	227
8.3/8	Stickstoffmonoxid	228
8.3/9	Kohlendioxid	228
8.3/10	Temperaturabhängigkeit der Kompressibilität	228
8.3/11	Kompressibilität von Flüssigkeiten	229
8.3/12	Kompressibilität von Festkörpern	229
8.3/13	Viskosität von Flüssigkeiten	229
8.3/14	Viskosität kryogener Flüssigkeiten	229
8.3/15	Viskosität wässriger Lösungen	229
8.3/16	Viskosität von Wasser	230
8.3/17	Viskosität als Funktion der Temperatur	230
8.3/18	Viskosität von Gasen	230
8.3/19	Viskosität von Gasen	231
8.3/20	Temperaturkorrekturfaktor	231
8.3/21	Widerstandsbeiwerte	232
8.3/22	Oberflächenspannung von Flüssigkeiten und Lösungen	233
13.1/1	Korrekturfaktoren harmonische Schwingung	381
13.1/2	Schallgeschwindigkeit in Gasen	381
13.1/3	Schallgeschwindigkeit in Luft	381
13.1/4	Schalldämpfungskoeffizient in Gasen	381
13.1/5	Schallfeldgrößen in Luft	381

13.1/6	Schallgeschwindigkeiten in Erdölprodukten	382
13.1/7	Schallgeschwindigkeiten in Flüssigkeiten	382
13.1/8	Schalldämpfungskoeffizienten in Flüssigkeiten	382
13.1/9	Schallgeschwindigkeit in Metallen	383
13.1/10	Schallgeschwindigkeit in Kunststoffen und Gläsern	383
13.1/11	Schallgeschwindigkeit in Baustoffen	383
13.1/12	Dämmzahlen für Baustoffe	383
13.1/13	Schallschwächung in Luft	384
13.1/14	Lautstärken	384
13.1/15	Gesundheitsschädlicher Lärm	384
13.1/16	Schallabsorptionsgrade	385
13.2/1	Fasertypen der optischen Signalübertragung	385
13.2/2	Brechzahlen	386
13.2/3	Wichtige Lasertypen	386
13.2/4	Kohärenzlängen einiger Lichtquellen	387
13.2/5	Beleuchtungsstärken	387
13.2/6	Lichtströme	387
13.2/7	Hellempfindlichkeitsgrad	387
13.2/8	Ultraviolettes Spektralgebiet	388
13.2/9	Fraunhofer-Linien	388
19.1/1	Metalle	546
19.1/2	Druckabhängigkeit	546
19.1/3	Relative Änderung am Schmelzpunkt	547
19.1/4	Legierungen	547
19.1/5	Elektrochemische Spannungsreihe	548
19.1/6	Thermoelektrische Spannungsreihe	548
19.1/7	Thermospannung gebräuchlicher Thermoelemente	549
19.1/8	Gebräuchliche Thermopaare	549
19.1/9	Peltier-Koeffizient für verschiedene Metalle	550
19.2/1	Dielektrizitätszahl	550
19.2/2	Keramiken	552
19.2/3	Gläser	552
19.2/4	Elektrische Eigenschaften von Polymeren	552
19.2/5	Spezifischer Widerstand von Isolierstoffen	553
19.2/6	Elektrische Eigenschaften von Isolierstoffen	553
19.2/7	Elektrische Eigenschaften von Transformatoröl	555
19.2/8	Einige Eigenschaften von Elektreten	555
19.2/9	Ferroelektrika mit Sauerstoff-Oktaederstruktur	555
19.3/1	Widerstandslegierungen	556
19.3/2	Spannung Weston-Normalelemente	556
19.3/3	Kontaktwerkstoffe	556
19.3/4	Spannungsbereiche in der Elektrotechnik	556
19.3/5	Richtwerte einiger Spannungen	557
19.3/6	Gasdurchlässigkeit einiger Quarzgläser	557
19.3/7	Wirkung des elektrischen Stromes	557
19.4/1	Molare magnetische Suszeptibilität	558
19.4/2	Molare magnetische Suszeptibilität anorganischer Verbindungen	558
19.4/3	Technisch relevante magnetische Legierungen	560
19.5/1	Ferromagnetische Elemente	560

19.5/2	Binäre Eisenlegierungen	561
19.5/3	Binäre Nickellegierungen	561
19.5/4	Anisotropie-Koeffizienten	562
19.5/5	Magnetisierungsrichtungen in kubischen Kristallen	563
19.6/1	Magnetische Eigenschaften	563
19.7/1	Eigenschaften einiger Antiferromagnete	564
19.8/1	Ionenbeweglichkeit μ in Luft bei 18 °C und Normaldruck	564
20.1	ITS-90-Fixpunkte	574
23.1/1	Eichpunkte	701
23.1/2	Schmelz- und Siedepunkte – Elemente	702
23.1/3	Schmelz- und Siedepunkte – anorg. Verbindungen	704
23.1/4	Schmelz- und Siedepunkte – organische Verbindungen	706
23.1/5	Schmelzpunkte – Öle	708
23.1/6	Schmelzpunkte – Hochtemperaturkeramiken	709
23.1/7	Schmelz- und Siedepunkte – Legierungen	709
23.1/8	Curie-Temperatur ferromagnetischer und antiferromagnetischer Stoffe	710
23.1/9	Néel-Temperaturen antiferromagnetischer Stoffe	710
23.1/10	Curie-Temperatur ferroelektrischer Stoffe	710
23.2/1	Temperatur, Druck und Dichte am kritischen Punkt	711
23.2/2	Molmasse, spezifische Gaskonstante und Dichte von Gasen	711
23.2/3	Van-der-Waals-Konstanten	711
23.2/4	Druck und Temperatur am Tripelpunkt	712
23.3/1	Dynamische Viskosität von Gasen	712
23.3/2	Dynamische Viskosität von Flüssigkeiten	712
23.3/3	Thermische Eigenschaften reiner Metalle	713
23.3/4	Thermische Eigenschaften von Baustoffen	714
23.3/5	Thermische Eigenschaften von Gasen	715
23.3/6	Thermische Eigenschaften von Flüssigkeiten	716
23.3/7	Thermische Eigenschaften von Kunststoffen	716
23.3/8	Thermische Eigenschaften anderer fester Stoffe	717
23.3/9	Wärmeleitfähigkeit von Wärmedämmstoffen	717
23.3/10	Wärmeleitung bei verschiedenen Temperaturen	717
23.3/11	Ausdehnung von Wasser bei verschiedenen Temperaturen	718
23.3/12	Volumenausdehnung von Flüssigkeiten	718
23.4/1	Wärmedurchgangskoeffizient verschiedener Materialien	718
23.4/2	Wärmedurchgangskoeffizient verschiedener Bausteinarten	719
23.5/1	Normatmosphäre in relativen Einheiten	720
23.5/2	Luftdruck in absoluten Einheiten	721
23.5/3	Druckmessung: Temperatur-Höhen-Korrektur	721
23.5/4	Druckmessung: Additiver Korrekturfaktor	722
23.5/5	Druckmessung: Materialausdehnung Messingskala	723
23.5/6	Druckmessung: Materialausdehnung Glasskala	723
23.5/7	Volumenmessung: Temperaturkorrektur	724
23.5/8	Volumenmessung: Ausdehnung eines Glasbehälters	724
23.6/1	Tiefentemperaturbäder	725
23.7/1	Trockenmittel: chemische Trocknung	725
23.7/2	Trockenmittel: physikalische Trocknung	725
23.8/1	Sättigungsdampfdruck bei 20 °C	726
23.8/2	Kryoskopische (K) und ebullioskopische (E) Konstanten	726

23.8/3	Psychrometrie	726
23.8/4	Dampfdruck von Wasser bei niedrigen Temperaturen	727
23.8/5	Dampfdruck und spez. Enthalpie von Wasser	727
23.8/6	Spezifisches Volumen und spezifische Enthalpie von Wasserdampf	728
23.9/1	Spezifischer Heizwert	729
23.9/2	Spezifische Schmelz- und Verdampfungsenthalpien reiner Metalle	729
23.9/3	Relative Volumenänderung beim Schmelzen	730
23.9/4	Temperaturabhängigkeit der Verdampfungswärme	730
23.9/5	Spezifische Schmelz- und Verdampfungsenthalpien anderer Stoffe	731
30.1/1	Ionisationsenergien der Elemente	972
30.1/2	Ionisationsenergie von Stickstoffverbindungen	974
30.1/3	Ionisationsenergien von Kohlenwasserstoffverbindungen	974
30.1/4	Ionisationsenergien von Halogenverbindungen	975
30.1/5	Ionisationsenergien von Sauerstoffverbindungen	975
30.1/6	Dissoziationsenergie zweiatomiger Moleküle	976
30.2/1	Atom- und Ionenradien der Elemente	977
30.3/1	Austrittsarbeit der Elektronen aus den reinen Elementen	979
30.3/2	Austrittsarbeit für adsorbierte Oberflächen	981
30.3/3	Thermoemissionseigenschaften einer Wolframkathode	981
30.3/4	Photokathoden aus Alkaliantimoniden	982
30.3/5	Grundlegende Eigenschaften der Sekundär-Elektronen-Emission	982
30.4/1	Hauptlinien des charakteristischen Röntgenspektrums einiger Elemente	983
30.5/1	Wirkungsquerschnitt für die Streuung von Neutronen an verschiedenen Elementen	983
30.5/2	Kernfusionsreaktionen	984
30.6/1	Massenschwächungskoeffizient für Röntgenstrahlung	984
30.6/2	Massenschwächungskoeffizient für Elektronen in Aluminium	984
30.6/3	Reichweite von α -Teilchen in Luft, biologischem Gewebe und Aluminium	984
30.7/1	Hall-Koeffizient für Metalle	985
30.8/1	Supraleitende Elemente	986
30.8/2	Supraleitende Verbindungen und Legierungen	987
30.9/1	Elementhalbleiter	988
30.9/2	Verbindungshalbleiter	988
30.9/3	Dotierungen von Si	988
30.9/4	Dotierungen in Ge	989
30.9/5	Wirkung ionisierender Strahlung auf Halbleiter	989
34.1/1	Definierende Konstanten des SI	1016
34.1/2	Basisgrößen des SI	1016
34.2/1	SI-Einheiten	1017
34.3/1	SI-fremde gesetzliche Einheiten	1019
34.3/2	Nichtgesetzliche Einheiten	1019
34.3/3	Anglo-amerikanische Einheiten	1020
34.3/4	Windstärken	1020
34.4/1	Dezimalvorsätze	1021
34.5/1	Umrechnungstabelle von Energieeinheiten	1021

Teil I Mechanik

1 Kinematik

Kinematik, die Lehre von den Bewegungen der Körper. Die Kinematik beschäftigt sich mit der mathematischen Beschreibung von Bewegungen, ohne die wirkenden Kräfte zu betrachten. Dabei spielen die Größen Ort, Weg, Zeit, Geschwindigkeit und Beschleunigung die zentrale Rolle.

1.1 Beschreibung von Bewegungen

Bewegung, die Änderung des Ortes eines Körpers während eines Zeitraums. Zu ihrer Beschreibung werden dem **Ort** des Körpers in einem **Koordinatensystem** Zahlenwerte (**Koordinaten**) zugeordnet, deren Änderung in der **Zeit** die Bewegung charakterisiert.

Gleichförmige Bewegung, besteht, wenn der Körper in gleichen Zeiten gleiche Strecken zurücklegt. Gegensatz: **ungleichförmige Bewegung**.

1.1.1 Bezugssysteme

1. Dimension von Räumen

Dimension eines **Raumes**, die Anzahl der Zahlenwerte, die nötig sind, um den Ort eines Körpers in diesem Raum zu bestimmen.

- Eine Gerade ist eindimensional, da **ein** Zahlenwert zur Ortsbestimmung nötig ist; eine Fläche ist zweidimensional mit **zwei** Zahlenwerten, und der Raum ist dreidimensional, da **drei** Zahlenwerte zur Ortsbestimmung nötig sind.
- Jeder Punkt auf der Erde kann durch die Angabe seiner geographischen Länge und Breite bestimmt werden. Die Dimension der Erdoberfläche ist 2.
- Der Raum, in dem wir uns bewegen, ist dreidimensional. Eine Bewegung in der Ebene ist zweidimensional, eine Bewegung auf einer Schiene ist eindimensional. Als weitere Generalisierung findet man den nulldimensionalen Punkt und das vierdimensionale Raum-Zeit-Kontinuum (Minkowski-Raum), dessen Koordinaten drei Raumkoordinaten und eine Zeitkoordinate sind.
- Bei Zwangsbedingungen (z. B. geführte Bewegung längs Schiene oder auf Fläche) wird die Raumdimension eingeschränkt.

2. Koordinatensysteme

Koordinatensysteme dienen zur mathematischen Beschreibung von Bewegungen. Sie ordnen den Orten, an denen sich ein Körper befindet, Zahlenwerte zu. Dadurch kann eine Bewegung als mathematische Funktion beschrieben werden, die dem Körper zu jeder gegebenen Zeit die Ortskoordinaten zuordnet.

Es gibt verschiedene Arten von Koordinatensystemen (\vec{e}_i : Einheitsvektor in i -Richtung):

a) Affines Koordinatensystem, im zweidimensionalen Fall sind zwei durch einen Punkt O gehende Geraden (eingeschlossener Winkel beliebig) die Koordinatenachsen (**Abb. 1.1**), im dreidimensionalen Fall sind die Koordinatenachsen drei verschiedene Geraden, die nicht in einer Ebene liegen und durch den Koordinatenursprung O gehen. Die Koordinaten ξ, η, ζ eines Raumpunktes ergeben sich als Projektionen parallel zu den drei Koordinatenebenen, die von je zwei Koordinatenachsen aufgespannt werden, auf die Koordinatenachsen.

b) Kartesisches Koordinatensystem, Spezialfall des affinen Koordinatensystems, besteht aus jeweils senkrecht aufeinander stehenden geradlinigen Koordinatenachsen. Die Koordinaten x, y, z eines Raumpunktes P sind die senkrechten Projektionen des Ortes von P auf diese Achsen (**Abb. 1.2**).

Linielement: $d\vec{r} = dx \vec{e}_x + dy \vec{e}_y + dz \vec{e}_z$.

Flächenelement in der x, y -Ebene: $dA = dx dy$.

Volumenelement: $dV = dx dy dz$.

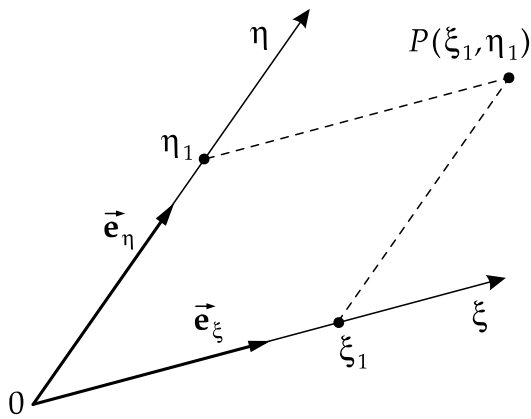


Abbildung 1.1: Affine Koordinaten in der Ebene. Koordinaten des Punktes P : ξ_1, η_1

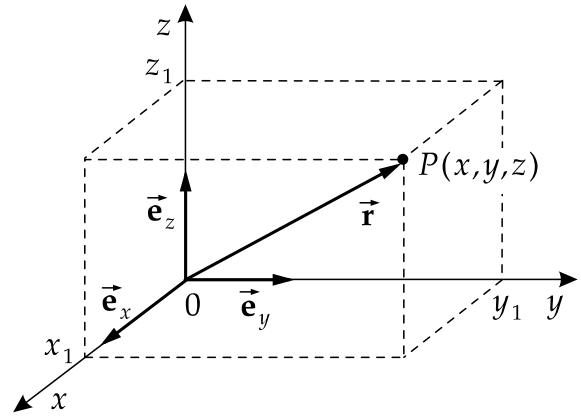


Abbildung 1.2: Kartesische Koordinaten im dreidimensionalen Raum. Koordinaten des Punktes P : x, y, z

Rechtssystem, im dreidimensionalen Raum spezielle Anordnung der Koordinatenachsen eines kartesischen Koordinatensystems: Die x -, y - und z -Achsen zeigen in dieser Reihenfolge wie Daumen, Zeigefinger und Mittelfinger der rechten Hand (**Abb. 1.3**).

c) Polarkoordinatensystem in der Ebene, Polarkoordinaten sind der Abstand r vom Ursprung und der Winkel φ , den der Ortsvektor mit einer Bezugsrichtung (positive x -Achse) bildet (**Abb. 1.4**).

Linielement: $d\vec{r} = dr \vec{e}_r + r d\varphi \vec{e}_\varphi$.

Flächenelement: $dA = r dr d\varphi$.

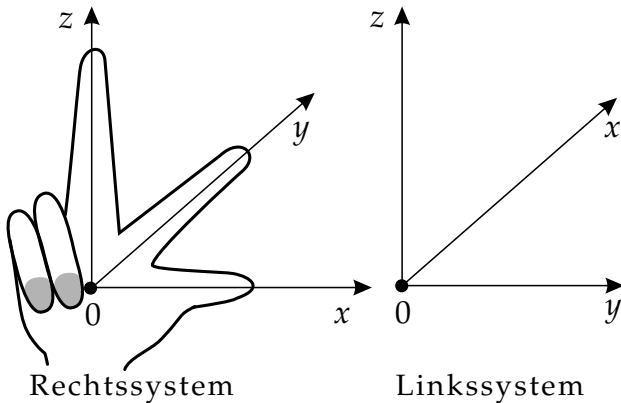


Abbildung 1.3: Rechts- und Linkssystem

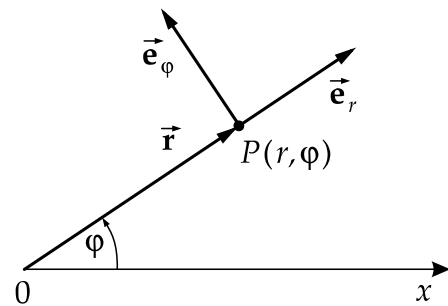


Abbildung 1.4: Polarkoordinaten in der Ebene. Koordinaten des Punktes P : r, φ

d) Kugelkoordinatensystem, Verallgemeinerung der Polarkoordinaten auf den dreidimensionalen Raum. Kugelkoordinaten sind der Abstand r vom Ursprung, der Winkel ϑ des Ortsvektors gegen die z -Achse und der Winkel φ , den die Projektion des Ortsvektors auf die x - y -Ebene mit der positiven x -Achse bildet (**Abb. 1.5**).

Linielement: $d\vec{r} = dr \vec{e}_r + r d\vartheta \vec{e}_\vartheta + r \sin \vartheta d\varphi \vec{e}_\varphi$.

Volumenelement: $dV = r^2 \sin \vartheta dr d\vartheta d\varphi$.

Raumwinkelement: $d\Omega = \sin \vartheta d\vartheta d\varphi$.

e) Zylinderkoordinatensystem, Mischung aus kartesischen und Polarkoordinaten im dreidimensionalen Raum. Zylinderkoordinaten sind die Projektion des Ortsvektors \vec{r} auf die z -Achse und die Polarkoordinaten (ρ, φ) in der zur z -Achse senkrechten Ebene, also die Länge ρ des Lotes auf die z -Achse und der Winkel, den dieses Lot mit der positiven x -Achse bildet (**Abb. 1.6**).

Linielement: $d\vec{r} = d\rho \vec{e}_\rho + \rho d\varphi \vec{e}_\varphi + dz \vec{e}_z$.

Volumenelement: $dV = \rho d\rho d\varphi dz$.

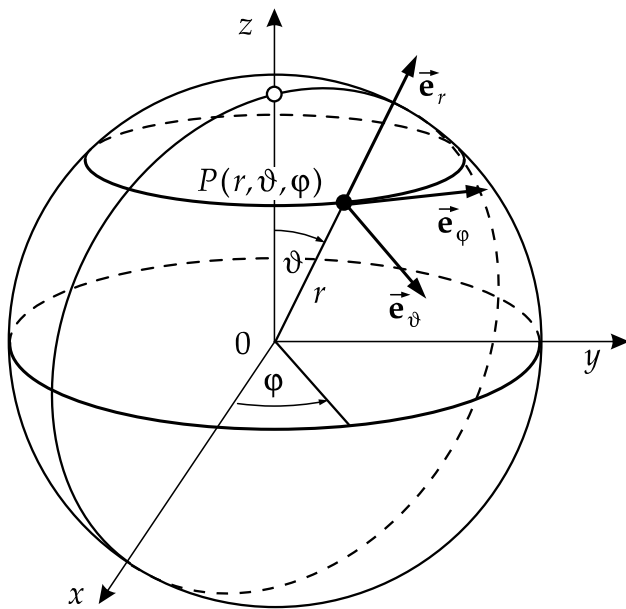


Abbildung 1.5: Kugelkoordinaten

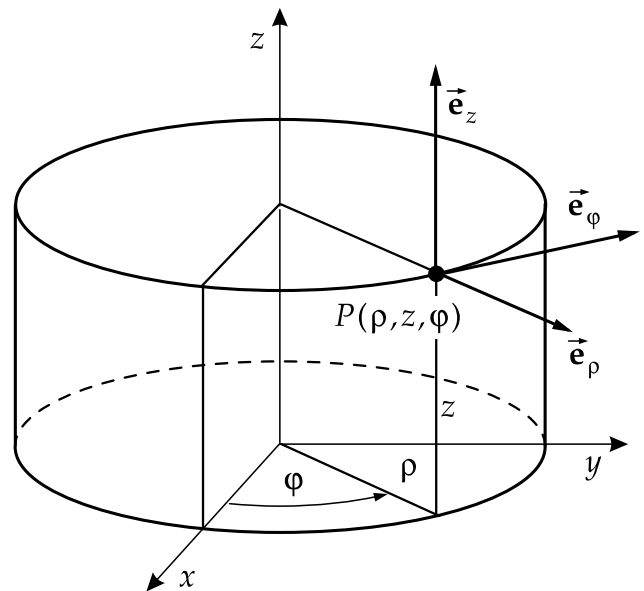


Abbildung 1.6: Zylinderkoordinaten

3. Bezugssystem

Ein Bezugssystem besteht aus einem Satz von **Koordinaten**, relativ zu dem die Lage des mechanischen Systems angegeben wird, und einer **Uhr** zur Zeitanzeige. Die Verbindung zwischen dem Bezugssystem und physikalischen Vorgängen geschieht durch **Aufweisung**, d. h. durch die Angabe von Bezugspunkten und/oder Bezugsrichtungen.

- Beim kartesischen Koordinatensystem in zwei Dimensionen ist der Ursprung und die Richtung der x -Achse anzugeben, in drei Dimensionen auch die Richtung der y -Achse. Alternativ können zwei bzw. drei Bezugspunkte angegeben werden.
- ▲ Es gibt kein absolutes Bezugssystem. Jede Bewegung ist eine Relativbewegung, d. h., sie hängt von dem gewählten Bezugssystem ab. Die Definition einer **absoluten** Bewegung ohne Angabe des Bezugssystems ist physikalisch sinnlos. Die Angabe des Bezugssystems ist für die Beschreibung jeder Bewegung **unbedingt notwendig**.
- Ein und dieselbe Bewegung kann in unterschiedlichen Bezugssystemen beschrieben werden. Die geschickte Wahl des Bezugssystems ist oft Voraussetzung für eine einfache Behandlung der Bewegung.

4. Ortsvektor und Ortsfunktion

Ortsvektor, \vec{r} , Vektor vom Koordinatenursprung zum Raumpunkt (x, y, z) . Man schreibt den Ortsvektor als einen Spaltenvektor, dessen Komponenten die Koordinaten sind (s. S.1007):

$$\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}.$$

Ortsfunktion, $\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}$, gibt den Ort eines Körpers zu jedem Zeitpunkt t an. Durch die Ortsfunktion wird die Bewegung eindeutig und vollständig beschrieben.

5. Bahn,

die Menge aller Raumpunkte (Orte), die der Körper bei seiner Bewegung durchläuft.

- Die Bahn einer Punktmasse, die auf einem sich drehenden Rad mit dem Radius R im Abstand $a < R$ von der Drehachse befestigt ist, ist ein Kreis. Rollt das Rad auf einer geraden Schiene ab, dann bewegt sich der Punkt auf einer verkürzten Zykloide (**Abb. 1.7**).

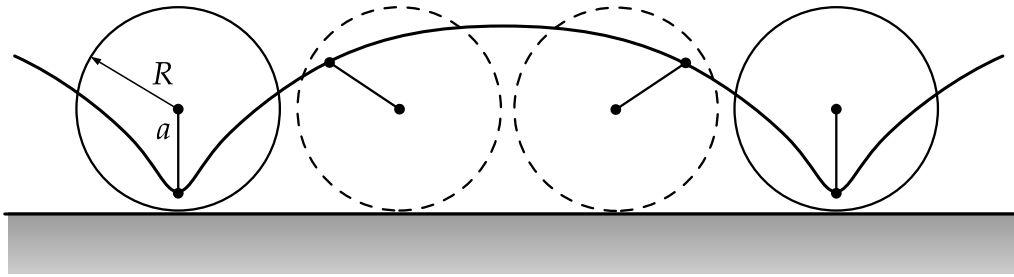
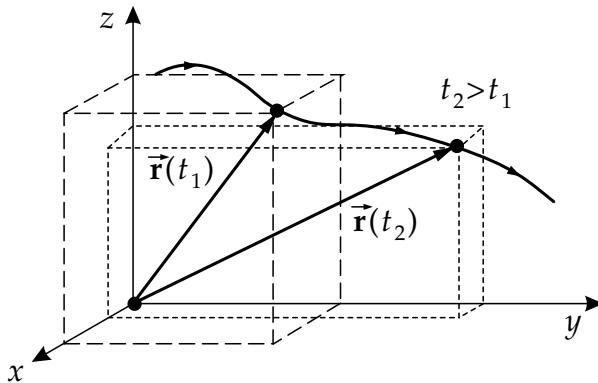


Abbildung 1.7: Verkürzte Zykloide als Überlagerung von Rotation und Translation

6. Bahnkurve,

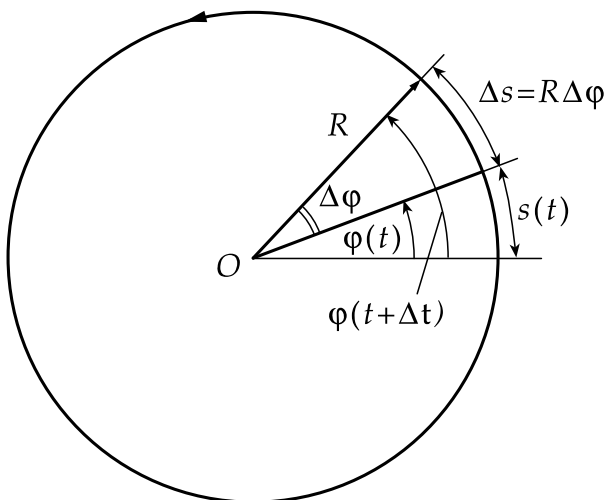
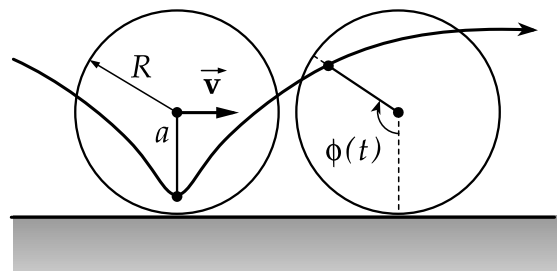
Darstellung der Bahn als Funktion $\vec{r}(p)$ eines Parameters p , der z. B. der Zeitpunkt t oder der zurückgelegte Weg s sein kann. Mit wachsenden Parameterwerten durchläuft der Massenpunkt die Bahn in positiver Kurvenrichtung (Abb. 1.8).

- Aus der Bahn allein, ohne Kenntnis der zeitabhängigen Ortsfunktion, lässt sich die Geschwindigkeit des Massenpunktes nicht ableiten.

Abbildung 1.8: Bahnkurve $\vec{r}(t)$

a) Beispiel: Kreisbewegung eines Massenpunktes. Bewegung eines Massenpunktes auf einem Kreis mit dem Radius R in der x,y -Ebene des dreidimensionalen Raumes. Parametrisierung der Bahnkurve durch den Drehwinkel φ in Abhängigkeit von der Zeit t

- in Kugelkoordinaten: $r = R$, $\vartheta = \pi/2$, $\varphi = \varphi(t)$,
- in kartesischen Koordinaten: $x(t) = R \cdot \cos \varphi(t)$, $y(t) = R \cdot \sin \varphi(t)$, $z(t) = 0$ (Abb. 1.9).

Abbildung 1.9: Bewegung auf einem Kreis mit dem Radius R . Element des Drehwinkels: $\Delta\varphi$, Element der Bogenlänge: $\Delta s = R \cdot \Delta\varphi$ Abbildung 1.10: Parameterdarstellung der Bewegung auf einer verkürzten Zykloide durch den Wälzwinkel ϕ als Funktion der Zeit t

b) Beispiel: Punkt auf rollendem Rad. Die Bahnkurve eines Punktes, der sich auf einem mit konstanter Geschwindigkeit nach rechts rollenden Rad (Radius R) im Abstand $a < R$ von der Achse befindet, ist eine verkürzte Zyklode. Parameterdarstellung der verkürzten Zyklode in kartesischen Koordinaten durch den Wälzwinkel $\phi(t)$ (**Abb. 1.10**) lautet:

$$x(t) = vt - a \sin \phi(t),$$

$$y(t) = R - a \cos \phi(t).$$

7. Freiheitsgrade

eines mechanischen Systems, Anzahl der unabhängigen Größen, die notwendig sind, um die Lage des Systems eindeutig zu bestimmen.

- Ein Massenpunkt im dreidimensionalen Raum hat drei Freiheitsgrade der Translation (Verschiebungen in drei voneinander unabhängigen Richtungen x, y, z). Ein freies System aus N Massenpunkten im dreidimensionalen Raum hat $3 \cdot N$ Freiheitsgrade.

Wird bei einem System aus N Massenpunkten die Bewegung der Massenpunkte durch innere oder äußere Zwangsbedingungen eingeschränkt, so dass k Nebenbedingungen zwischen den Koordinaten $\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N$ bestehen,

$$g_\alpha(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N, t) = 0, \quad \alpha = 1, 2, \dots, k,$$

dann hat das System nur noch $f = 3 \cdot N - k$ Freiheitsgrade.

- Für einen Massenpunkt, der sich nur in der x, y -Ebene (Bedingung: $z = 0$) bewegen kann, verbleiben zwei Freiheitsgrade. Der Massenpunkt hat nur einen Freiheitsgrad, wenn die Bewegung auf die x -Achse (Bedingungen: $y = 0, z = 0$) eingeschränkt ist.

Ein System aus zwei, durch eine Stange der Länge l fest verbundenen Massenpunkten besitzt $f = 6 - 1 = 5$ Freiheitsgrade (Bedingung: $(\vec{r}_1 - \vec{r}_2)^2 = l^2$, \vec{r}_1, \vec{r}_2 : Ortsvektoren der Massenpunkte).

Ein starrer Körper besitzt sechs Freiheitsgrade: drei Translationsfreiheitsgrade und drei Rotationsfreiheitsgrade. Wird ein starrer Körper an einem Punkt festgehalten (Kreisel), verbleiben drei Freiheitsgrade der Rotation. Ein starrer Körper, der sich nur um eine feste Achse drehen kann, ist ein physisches Pendel mit nur einem Rotationsfreiheitsgrad.

Eine nichtstarre, kontinuierliche Massenverteilung (Kontinuumsmodell eines deformierbaren Körpers) hat unendlich viele Freiheitsgrade.

1.1.2 Zeit

1. Definition und Messung der Zeit

Zeit, t , zur Quantifizierung zeitlich veränderlicher Vorgänge.

Periodische (wiederkehrende) Vorgänge in der Natur werden zur Festlegung der Zeiteinheit benutzt.

Zeitraum, Zeitintervall, Δt , der zeitliche Abstand zweier Ereignisse.

- M** Die Messung der Zeit mittels **Uhren** beruht auf periodischen (Pendel, Drehschwingungen) oder gleichmäßigen (vormals in Gebrauch: Abbrennen einer Kerze, Wasseruhr) Vorgängen in der Natur. **Schwerependel** bieten den Vorteil, dass ihre Periode T nur von ihrer Länge l (und der örtlichen Fallbeschleunigung g) abhängt: $T = 2\pi\sqrt{l/g}$. Mechanische Taschenuhren basieren auf der periodischen Drehbewegung der **Unruh**, die durch eine Spiralfeder erzwungen wird. Moderne Verfahren benutzen elektrische Schwingkreise, deren Frequenz durch die Resonanzfrequenz eines Quarzkristalls oder atomphysikalische Vorgänge stabilisiert wird.

Stoppuhr, dient zur Messung von Zeitintervallen, oft in Verbindung mit mechanischen oder elektrischen Signalgebern (Schalter, Lichtschranke).

Typische Genauigkeiten von Uhren liegen im Bereich von Minuten pro Tag für mechanische Uhren, bei einigen Zehntel Sekunden pro Tag für Quarzuhren und bei 10^{-14} (eine Sekunde in mehreren Millionen Jahren) für Atomuhren, die auch für Deutschland als primäres Zeitnormal (von der Physikalisch-Technischen Bundesanstalt in Braunschweig festgelegte Zeit) dienen.

2. Zeiteinheiten

Sekunde, s, SI-Einheit der Zeit. Eine der Basiseinheiten des SI, definiert als die Dauer von 9 192 631 770 Schwingungen der elektromagnetischen Strahlung, die der Energie des Übergangs zwischen den zwei Hyperfeinstrukturniveaus des ungestörten Grundzustands im Cäsium 133 Atom entspricht. Ursprünglich definiert als der 86400ste Teil eines mittleren Sonnentages, der in 24 Stunden zu je 60 Minuten zu je 60 Sekunden aufgeteilt ist. Die Tageslänge ist nicht hinreichend konstant, um als Bezugsnormal zu dienen.

$$[t] = s = \text{Sekunde}$$

Weitere Einheiten:

1 Minute (min)	=	60 s
1 Stunde (h)	=	60 min = 3600 s
1 Tag (d)	=	24 h = 1440 min = 86400 s
1 Jahr (a)	=	365.2425 d.

- Der Zeitstandard wird durch automatische Radioausstrahlungen (in Deutschland durch den Langwellensender DLF77 bei Frankfurt) allgemein zugänglich gemacht.
- Das Gregorianische **Jahr** hat 365.2425 Tage und weicht um $3/10000$ Tage vom tropischen Jahr ab.

Die Zeit wird weiter in Wochen (zu 7 Tagen) und Monate (zu 28 bis 31 Tagen) (im Gregorianischen Kalender) unterteilt.

3. Kalender,

dient zur weiteren Unterteilung von größeren Zeiträumen. Die Kalendersysteme beziehen sich auf den Mondzyklus von ca. 28 Tagen und den Sonnenzyklus von ca. $365\frac{1}{4}$ Tagen. Da diese nicht ineinander aufgehen, müssen Schalttage eingefügt werden.

In Deutschland gilt der **Gregorianische Kalender**, der seit 1582 den früheren **Julianischen Kalender** ersetzte, wobei die Schaltregel für glatte Jahrhundertjahre verändert wurde. Seitdem fällt der Frühlingsanfang auf den 21. oder 20. März.

- Der Julianische Kalender war in osteuropäischen Ländern teilweise bis nach der Oktoberrevolution 1917 in Rußland in Gebrauch. Er wich zuletzt um etwa drei Wochen vom Gregorianischen ab.

Schalttag, wird in allen durch 4 teilbaren Jahren am Ende des Februars eingefügt. Ausnahme: volle Jahrhunderte, die nicht durch 400 teilbar sind (2000 ist Schaltjahr, 1900 nicht).

Kalenderwoche, Unterteilung des Jahres in 52 oder 53 Wochen. Als erste Kalenderwoche eines Jahres zählt jene, die den ersten Donnerstag des Jahres enthält.

- Der erste Wochentag der bürgerlichen Woche ist der Montag, nach christlicher Tradition allerdings der Sonntag.

Gregorianische Kalenderjahre werden durch eine **Jahreszahl** fortlaufend nummeriert. Jahre vor dem Jahr 1 werden durch „v.Chr.“ (vor Christus) oder „B.C.“ (before Christ) bezeichnet.

- Es gibt kein Jahr Null; auf das Jahr 1 v. Chr. folgt direkt das Jahr 1 n. Chr.
- Julianische Tageszählung: Zeitskala in der Astronomie.

Weitere Kalendersysteme: Andere gebräuchliche **Kalendersysteme** sind der hebräische Kalender (**Luni-solarkalender**, Mischung aus Sonnen- und Mondkalender) mit unterschiedlich langen Jahren und Schaltmonaten; Zählung der Jahre ab 7. Oktober 3761 v. Chr. „Erschaffung der Welt“, Jahresanfang im September/Oktober, 1997 beginnt das Jahr 5758) und der mohammedanische Kalender (reiner Mondkalender mit Schaltmonat; Zählung der Jahre ab der Flucht Mohammeds aus Mekka am 16. Juli 622 n. Chr., das mohammedanische Jahr 1418 begann im Jahr 1997 des Gregorianischen Kalenders).

1.1.3 Länge, Fläche, Volumen

1. Länge,

l , der **Abstand** (kürzeste **Verbindungsline**) zwischen zwei Punkten im Raum.

Meter, m, SI-Einheit der Länge. Eine der Basiseinheiten des SI, definiert als die Strecke, die Licht im Vakuum innerhalb des Bruchteils von $1/299\,792\,458$ einer Sekunde zurücklegt. Ursprünglich definiert als der 40millionste Teil des Erdumfangs und durch ein im *Bureau International des Poids et Mesures* in Paris aufbewahrtes **Urnormal** aus Platin-Iridium repräsentiert.

$$[l] = \text{m} = \text{Meter.}$$

Weitere Einheiten siehe **Tabelle 34.2/1**.

2. Längenmessung

Längenmessung geschah ursprünglich durch die Vorgabe und Vervielfältigung der Längeneinheit (z. B. Urmeter, Maßband, Zollstock, Messschraube, Mikrometerschraube, oft mit Noniusteilung zur genaueren Ablesung).

Interferometer: optische Präzisionslängenmessung (s. S. 357), wobei die Wellenlänge von monochromatischem Licht als Maßstab verwendet wird.

Sonar: akustische Entfernungsmessung durch die Laufzeitmessung von Ultraschall bei Schiffen, heute seltener zur Entfernungsmessung bei Kameras.

Radar: Entfernungsbestimmung durch Laufzeitmessung der an dem Objekt reflektierten elektromagnetischen Wellen.

Längenmessung ist bis zu einer relativen Genauigkeit von 10^{-14} möglich. Mit Mikrometerschrauben lassen sich Genauigkeiten im Bereich von 10^{-6} m erzielen.

Triangulation, ein geometrisches Verfahren zur Landvermessung. Dabei wird ausgenutzt, dass die verbleibenden zwei Seiten eines Dreiecks berechnet werden können, wenn eine Seite und zwei Winkel bekannt sind. Ausgehend von einer bekannten Basisstrecke können durch fortgesetzte Winkelmessung mittels eines **Theodoliten** beliebige Abstände vermessen werden.

Parallaxe, der Unterschied in der Richtung, in der ein Objekt erscheint, wenn es von zwei verschiedenen Punkten aus gesehen wird. Anwendung zur Entfernungsmessung.

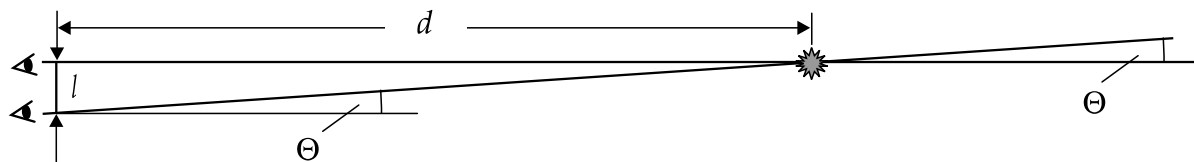


Abbildung 1.11: Parallaxe Θ bei Augenabstand l und Entfernung d : $\tan \Theta = l/d$ bzw. $\Theta \approx l/d$ für $d \gg l$

3. Fläche und Volumen

Fläche A und **Volumen** V sind aus der Längenmessung abgeleitete Größen.

Quadratmeter, m^2 , SI-Einheit der Fläche. Ein Quadratmeter ist die Fläche eines Quadrates der Seitenlänge 1 m.

$$[A] = \text{m}^2 = \text{Quadratmeter.}$$

Kubikmeter, m^3 , SI-Einheit des Volumens. Ein Kubikmeter ist das Volumen eines Würfels mit der Seitenlänge 1 m.

$$[V] = \text{m}^3 = \text{Kubikmeter.}$$

Weitere Einheiten siehe **Tabelle 34.2/1** und **Tabelle 34.3/1**.

M Die Messung von Flächen kann durch die Unterteilung in einfache geometrische Figuren (Rechtecke, Dreiecke) erfolgen, deren Seiten und Winkel gemessen werden (z. B. durch Triangulation), woraus

das Ergebnis rechnerisch ermittelt wird. Direkte Flächenmessung kann durch Abzählen der abgedeckten Quadrate auf einem Messgitter erfolgen.

Analog kann das Volumen von Hohlräumen durch Ausfüllen mit geometrischen Körpern (Würfel, Pyramiden, ...) bestimmt werden.

Für die Volumenmessung von Flüssigkeiten sind Normgefäße mit bekanntem Volumen üblich. Das Volumen von Festkörpern kann durch Untertauchen in einer Flüssigkeit bestimmt werden (s. S. 170).

Bei bekannter Dichte ρ eines homogenen Körpers kann das Volumen V aus der Masse m bestimmt werden, $V = m/\rho$.

► **Dezimalvorsätze bei Flächen- und Volumeneinheiten:**

Der Dezimalvorsatz bezieht sich auf die Längeneinheit, nicht auf die Flächen- oder Volumeneinheit:

$$1 \text{ Kubikzentimeter} = 1 \text{ cm}^3 = (1 \text{ cm})^3 = (1 \cdot 10^{-2} \text{ m})^3 = 1 \cdot 10^{-6} \text{ m}^3.$$

1.1.4 Winkel

1. Winkeldefinition

Winkel, ϕ , ein Maß für die Divergenz zwischen zwei Geraden in einer Ebene. Ein Winkel wird von zwei Geraden (**Schenkeln**) an ihrem Schnittpunkt (**Scheitel**) gebildet. Er wird gemessen, indem man vom Scheitelpunkt auf den Geraden eine Strecke (Radius) abträgt und die Länge des Kreisbogens bestimmt, der die Endpunkte der beiden Strecken verbindet (**Abb. 1.12**).

Winkel und Bogen				1
$\phi = \frac{l}{r}$	Symbol	Einheit	Benennung	
	ϕ	rad	Winkel	
	l	m	Länge des Kreisbogens	
	r	m	Radius	

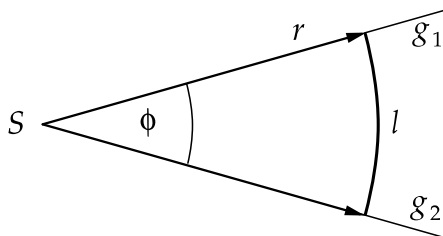


Abbildung 1.12: Bestimmung des Winkels ϕ zwischen den Geraden g_1 und g_2 durch Messung von Bogenlänge l und Radius r , $l = r \cdot \phi$. S : Scheitelpunkt

2. Winkleinheiten

a) Radiant, rad, SI-Einheit des Winkels. 1 rad ist der Winkel, bei dem die Länge des Kreisbogens, der die Endpunkte der Schenkel verbindet, genauso groß ist wie die Länge eines Schenkels. Ein Vollkreis entspricht dem Winkel 2π rad.

► Radiant (und Grad) sind ergänzende SI-Einheiten, d. h., sie haben die Einheit Eins.

$$1 \text{ rad} = 1 \text{ m}/1 \text{ m}.$$

b) Grad, $^\circ$, ebenfalls zulässige Einheit für die Winkelmessung. Ein Grad ist definiert als der 360ste Teil eines Vollkreises. Umrechnung:

$$1 \text{ rad} = \frac{360^\circ}{2\pi} = 57.3^\circ,$$

$$1^\circ = \frac{2\pi}{360^\circ} = 0.0175 \text{ rad}.$$

Unterteilungen sind:

$$1 \text{ Grad } (^\circ) = 60 \text{ Bogenminuten } (') = 3600 \text{ Bogensekunden } (").$$

c) **Gon**, (früher **Neugrad**), in der Vermessungstechnik gebräuchliche Einheit: 1 **gon**, der 100ste Teil eines rechten Winkels.

$$1 \text{ gon} = 0.9^\circ = 0.0157 \text{ rad}$$

$$1^\circ = 1.11 \text{ gon}$$

$$1 \text{ rad} = 63.7 \text{ gon}$$

M **Winkelmessung:**

Die Messung von Winkeln erfolgt direkt durch eine Winkelskala oder durch Messung der Sehne eines Winkels und Umrechnen bei bekanntem Radius. Bei der Bestimmung von Strecken durch Triangulation dient der **Theodolit** (s. S. 7) zur Winkelmessung.

3. Raumwinkel

Räumlicher Winkel, Ω , ist bestimmt durch diejenige Fläche einer Einheitskugel, die von einem Kegel mit der Spitze im Kugelmittelpunkt ausgeschnitten wird (**Abb. 1.13**).

Raumwinkel			
	Symbol	Einheit	Benennung
$\Omega = \frac{A}{r^2}$	Ω	sr	Raumwinkel
	A	m ²	von Kegel ausgeschnittene Fläche
	r	m	Radius der Kugel

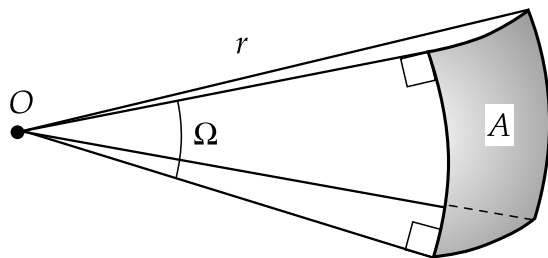


Abbildung 1.13: Bestimmung des Raumwinkels Ω durch Messung von Fläche A und Radius r ($\Omega = A/r^2$)

Steradian, sr, SI-Einheit des Raumwinkels.

1 Steradian ist der Raumwinkel, der auf einer Kugel mit dem Radius 1 m eine Oberfläche von 1 m² ausschneidet. Diese Oberfläche kann beliebig geformt sein und auch aus nichtzusammenhängenden Teilen bestehen.

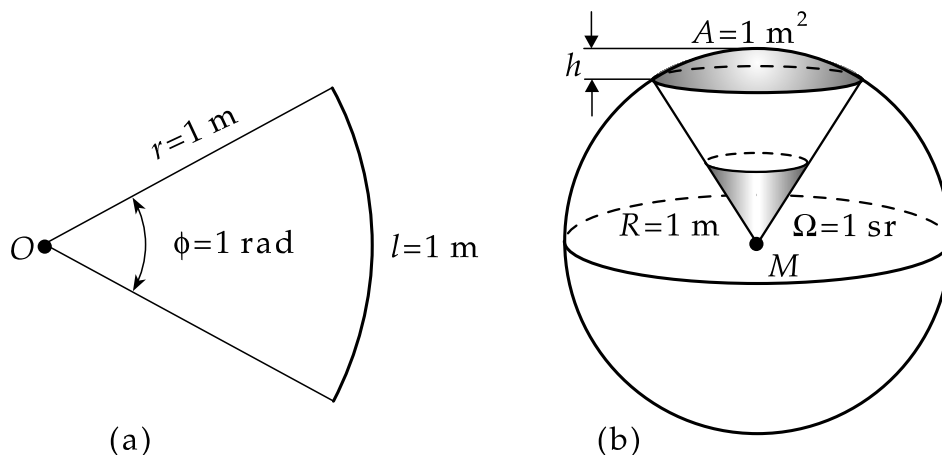


Abbildung 1.14: Definition der Winkleinheiten Radiant (rad) (a) und Steradian (sr) (b). Die gekrümmte Fläche der Kugelkappe A ist gegeben durch $A = 2\pi R \cdot h$

- ▲ Der räumliche Vollwinkel ist 4π sr.
- Radiant und Steradian haben die Einheit Eins.

1.1.5 Mechanische Systeme

1. Massenpunkt

Massenpunkt, Punktmasse, Idealisierung eines Körpers als mathematischer Punkt mit verschwindender Ausdehnung, aber endlicher Masse. Ein Massenpunkt besitzt keine Rotationsfreiheitsgrade. Bei der Behandlung der Bewegung eines Körpers kann das Modell des Massenpunktes benutzt werden, wenn es unter den gegebenen physikalischen Bedingungen ausreicht, nur die Bewegung des Schwerpunktes des Körpers zu untersuchen, ohne die räumliche Verteilung der Masse zu berücksichtigen.

- Zur mathematischen Beschreibung kann jeder starre Körper bei Bewegungen ohne Rotation durch einen Massenpunkt, dessen Ort im **Schwerpunkt** des starren Körpers liegt (s. S. 83), ersetzt werden.
- Bei der Beschreibung der Planetenbewegung im Sonnensystem genügt es oft, die Planeten als Punkte zu betrachten, da ihre Ausdehnungen verglichen mit den typischen Abständen zwischen Sonne und Planeten sehr klein sind.

2. System von Massenpunkten

System aus N einzelnen Massenpunkten $1, 2, \dots, N$, dessen Bewegung durch die Angabe der Ortsvektoren $\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N$ als Funktion der Zeit t beschrieben werden kann: $\vec{r}_i(t), i = 1, 2, \dots, N$ (**Abb. 1.15**).

3. Kräfte im Massenpunktsystem

a) Innere Kräfte, von den Teilchen des Systems aufeinander ausgeübte Kräfte. Innere Kräfte sind i. Allg. Zweikörperkräfte (Paarkräfte), die von den Abständen (und eventuell den Geschwindigkeiten) von nur jeweils zwei Teilchen abhängen.

b) Äußere Kräfte, Kräfte, die von außen auf das System einwirken. Äußere Kräfte gehen von Körpern aus, die nicht zum System gehören.

c) Zwangs- oder Reaktionskräfte (äußere Kräfte) entstehen durch Lagerung des Systems. Die Wechselwirkung zwischen dem System und der Führung wird durch Zwangskräfte ersetzt, die senkrecht zur erzwungenen Bahn wirken. Zwangskräfte schränken die Bewegung des Systems ein.

- Geführte Bewegungen: Masse an einseitig festgehaltenem Faden, Masse auf schiefer Ebene, Massenpunkt auf einer geraden, rotierenden Schiene, Gewehrkugel im Lauf.

4. Freie und abgeschlossene Systeme

Freier Massenpunkt, freies System von Massenpunkten, der Massenpunkt oder das Massenpunktsystem können den einwirkenden Kräften ohne einschränkende Zwangsbedingungen folgen.

Abgeschlossenes System, ein System, auf das keine äußeren Kräfte wirken.

5. Starrer Körper,

ein Körper, dessen materielle Bestandteile stets die gleichen Abstände voneinander behalten, also untereinander starr verbunden sind. Für die Abstände aller Punkte i, j des starren Körpers gilt: $|\vec{r}_i(t) - \vec{r}_j(t)| = r_{ij} = \text{const.}$ (**Abb. 1.15**).

6. Bewegung starrer Körper

Jede Bewegung eines starren Körpers kann zerlegt werden in zwei Bewegungsarten (**Abb. 1.16**):

a) Translation (fortschreitende Bewegung), jeder Punkt des Körpers legt die gleiche Strecke in gleicher Richtung zurück: Der Körper wird parallel verschoben. Die Bewegung des Körpers kann durch die Bewegung eines einzelnen repräsentativen Punktes des Körpers beschrieben werden.

b) Rotation (Drehung), bei der sich alle Punkte des Körpers um eine gemeinsame Achse drehen. Jeder Punkt des Körpers behält dabei seinen Abstand von der Drehachse und legt einen Weg auf einem Kreisbogen zurück.

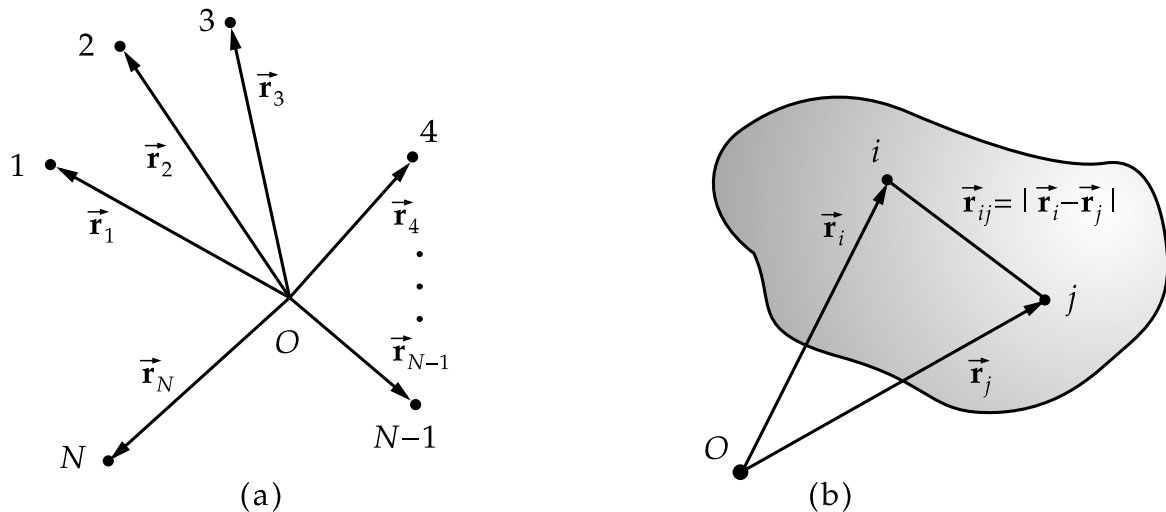
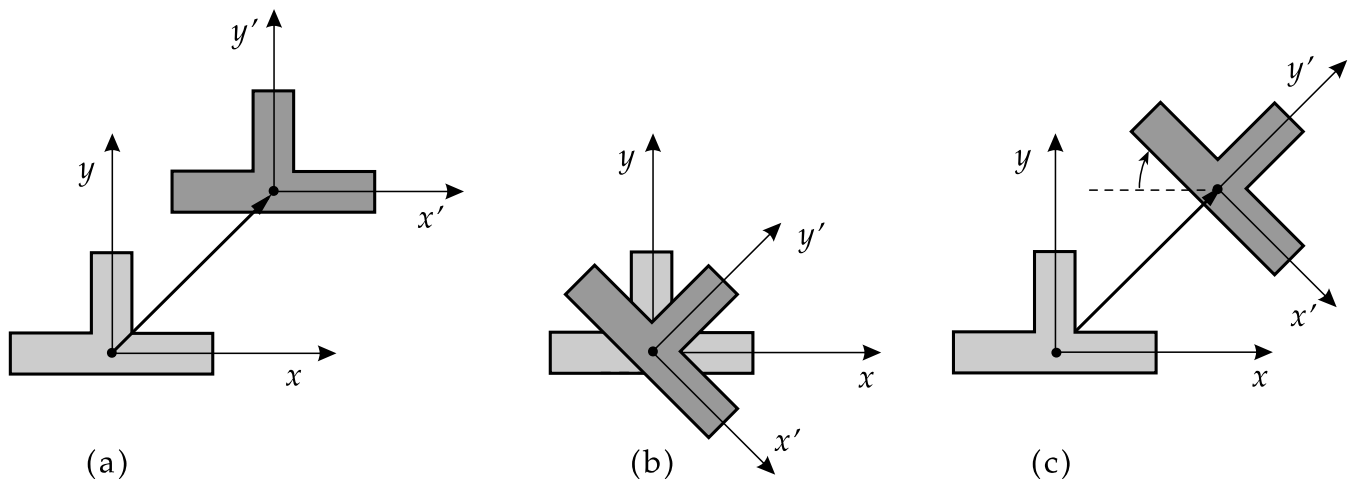
Abbildung 1.15: Mechanische Systeme. (a): System aus N Massenpunkten, (b): starrer Körper

Abbildung 1.16: Translation und Rotation eines starren Körpers. (a): Translation, (b): Rotation, (c): Translation und Rotation

7. Deformierbarer Körper,

kann seine Gestalt unter dem Einfluss von Kräften ändern. Beschreibbar durch

- viele diskrete Massenpunkte, die durch Kräfte verbunden sind, oder
- ein Kontinuumsmodell, nach dem der Körper den Raum lückenlos ausfüllt.

1.2 Bewegung in einer Dimension

Im folgenden werden Bewegungen auf einer geraden Bahn betrachtet. Als Koordinate wählt man den Abstand x des Körpers von einem festgelegten Punkt auf der Bewegungsachse. Das Vorzeichen von x gibt an, auf welcher Seite der Achse sich der Körper befindet. Die Wahl der positiven x -Achse ist Konvention.

Ort-Zeit-Diagramm, grafische Darstellung der Bewegung (**Ortsfunktion** $x(t)$) eines Massenpunktes in einem zweidimensionalen Diagramm. Auf der waagerechten Achse ist die Zeit t und auf der senkrechten Achse der Ort x (Koordinate) aufgetragen.

1.2.1 Geschwindigkeit

Geschwindigkeit, eine Größe, die zu jedem Zeitpunkt die Bewegung eines Massenpunktes charakterisiert. Man unterscheidet die Durchschnittsgeschwindigkeit \bar{v}_x und die Momentangeschwindigkeit v_x .

1.2.1.1 Durchschnittsgeschwindigkeit

1. Definition der Durchschnittsgeschwindigkeit

Durchschnittsgeschwindigkeit, \bar{v}_x , während eines Zeitraums $\Delta t \neq 0$, gibt das Verhältnis des in diesem Zeitraum zurückgelegten Wegelements Δx zur dazu benötigten Zeit Δt an (**Abb. 1.17**).

Durchschnittsgeschwindigkeit = $\frac{\text{Wegelement}}{\text{Zeitintervall}}$	LT⁻¹		
$\bar{v}_x = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1}$ $= \frac{x(t_1 + \Delta t) - x(t_1)}{(t_1 + \Delta t) - t_1}$ $= \frac{\Delta x}{\Delta t}$	Symbol	Einheit	Benennung
	\bar{v}_x	m/s	Durchschnittsgeschwindigkeit
	x_1, x_2	m	Ort zur Zeit t_1 bzw. t_2
	$x(t)$	m	Ortsfunktion
	t_1, t_2	s	Anfangs- und Endzeitpunkt
	Δx	m	zurückgelegtes Wegelement
	Δt	s	Zeitintervall

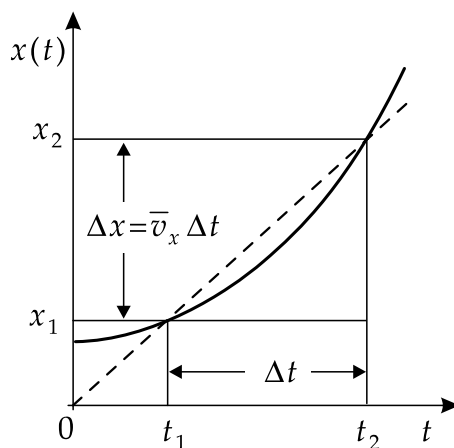


Abbildung 1.17: Mittlere Geschwindigkeit \bar{v}_x der eindimensionalen Bewegung im Ort-Zeit-Diagramm

2. Einheit der Geschwindigkeit

Meter pro Sekunde, ms^{-1} , die SI-Einheit der Geschwindigkeit.

1 m/s ist die Geschwindigkeit eines Körpers, der in einer Sekunde einen Meter zurücklegt. Weitere Einheiten s. **Tabelle 34.2/1**.

- Ein Körper, der in einer Minute die Strecke von 100 m zurücklegt, hat die Durchschnittsgeschwindigkeit

$$\bar{v}_x = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{100 \text{ m}}{60 \text{ s}} = 1.67 \text{ m/s}.$$

3. Messung der Geschwindigkeit

Geschwindigkeitsmessung kann durch Laufzeitmessung auf einem Abschnitt bekannter Länge erfolgen (Lichtschranke). Sie erfolgt oft auch durch Umwandlung der Translationsbewegung in eine Drehbewegung.

Tachometer, zur Messung von Geschwindigkeiten in Kraftfahrzeugen. Dabei wird die Drehbewegung der Räder durch eine Welle in das Messgerät übertragen, in dem der Zeiger durch die bei dieser Drehbewegung entstehende Fliehkraft bewegt wird (**Fliehkraft-Tachometer**).

Beim **Wirbelstrom-Tachometer** wird die Drehbewegung auf einen Magneten übertragen, der in einer Aluminiumtrommel, an der der Zeiger montiert ist, Wirbelströme und damit ein Drehmoment erzeugt.

Elektrische Tachometer basieren auf einem Impulsgeber, der entsprechend der Umdrehungsgeschwindigkeit Impulsfolgen mit größerer oder kleinerer Frequenz gibt.

Geschwindigkeitsmessung durch **Dopplereffekt** (s. S. 277) ist mit Radar möglich (Kraftfahrzeugtechnik, Flugzeuge, Astronomie).

- Die Geschwindigkeit \bar{v}_x kann ein positives oder ein negatives Vorzeichen haben, entsprechend einer Bewegung in Richtung der positiven Koordinatenachse oder der negativen Koordinatenachse.
- Die Durchschnittsgeschwindigkeit hängt i. Allg. von der Dauer Δt der Messung ab. Ausnahme: Bewegung mit konstanter Geschwindigkeit.

1.2.1.2 Momentangeschwindigkeit

1. Definition der Momentangeschwindigkeit

Momentangeschwindigkeit, der Grenzwert der Durchschnittsgeschwindigkeit für gegen Null gehende Zeitintervalle (Ableitung, Differenzialquotient).

Momentangeschwindigkeit	LT ⁻¹		
$v_x(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta x}{\Delta t}$ $= \frac{d}{dt} x(t) = \frac{dx(t)}{dt} = \dot{x}(t)$	Symbol	Einheit	Benennung
	$v_x(t)$	m/s	Momentangeschwindigkeit
	$x(t)$	m	Ort zur Zeit t
	Δt	s	Zeitintervall
	Δx	m	Wegelement

Die Funktion $x(t)$ gibt die Ortskoordinate x des Punktes zu jedem Zeitpunkt t an. Die Momentangeschwindigkeit $v_x(t)$ ist im Ort-Zeit-Diagramm die Steigung der Tangente von $x(t)$ im Punkt t (**Abb. 1.18**).

Folgende Fälle sind zu unterscheiden, wobei das Zeitintervall Δt stets eine positive Größe ist:

- $v_x > 0$: $\Delta x > 0$ und daher $x(t + \Delta t) > x(t)$. Der Körper bewegt sich in Richtung der positiven Koordinatenachse, d. h., die x - t -Kurve steigt an: Die Ableitung der Kurve $x(t)$ ist positiv.
- $v_x = 0$: $\Delta x = 0$ und daher $x(t + \Delta t) = x(t)$, der Abstand Δx ist konstant (Null). Der Körper ist (in diesem Koordinatensystem) in Ruhe (eventuell nur kurzzeitig), d. h., v_x ist die waagerechte Tangente an die x - t -Kurve, die Ableitung der Kurve $x(t)$ ist null.
- $v_x < 0$: $\Delta x < 0$ und daher $x(t + \Delta t) < x(t)$. Der Körper bewegt sich in Richtung der negativen Koordinatenachse, d. h., die x - t -Kurve fällt, die Ableitung der Kurve $x(t)$ ist negativ.

2. Geschwindigkeit-Zeit-Diagramm,

grafische Darstellung der Momentangeschwindigkeit $v_x(t)$ als Funktion der Zeit t . Um bei gegebener Geschwindigkeitskurve $v_x(t)$ die Ortsfunktion $x(t)$ zu bestimmen, ist die Bewegung in kleine Intervalle Δt zu zerlegen (**Abb. 1.19**). Ist das Intervall von t_1 bis t_2 in N Intervalle der Länge $\Delta t = (t_2 - t_1)/N$ unterteilt, t_i der Anfang des i -ten Zeitintervalls und $\bar{v}_x(t_i)$ die Durchschnittsgeschwindigkeit in diesem Intervall, so gilt

$$x(t_2) = x(t_1) + \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \sum_{i=1}^{N-1} \bar{v}_x(t_i) \cdot \Delta t = x(t_1) + \int_{t_1}^{t_2} v_x(t) dt .$$

Weg = bestimmtes Integral der Geschwindigkeit über die Zeit	L		
$x(t) = x(t_1) + \int_{t_1}^t v_x(\tau) d\tau$ $x(t_2) = x(t_1) + \int_{t_1}^{t_2} v_x(t) dt$	Symbol	Einheit	Benennung
	$x(t)$	m	Bewegungskurve
	$v_x(t)$	m/s	Geschwindigkeitskurve
	t_1, t_2	s	Anfangs- und Endzeitpunkt

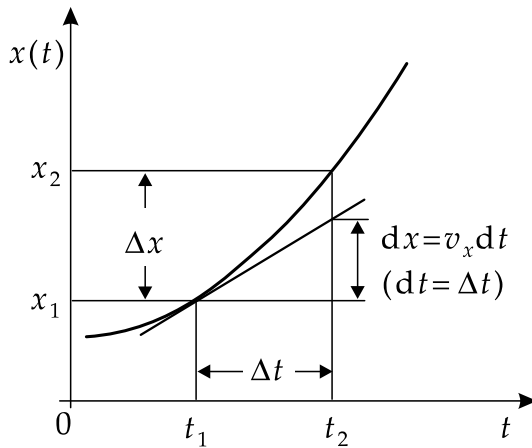


Abbildung 1.18: Momentangeschwindigkeit v_x der eindimensionalen Bewegung im Ort-Zeit-Diagramm zum Zeitpunkt t_1

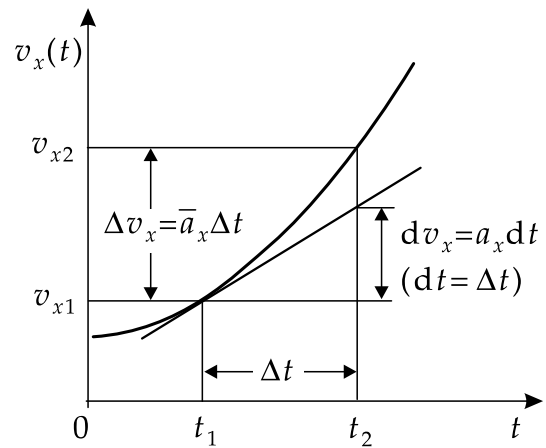


Abbildung 1.19: Geschwindigkeit-Zeit-Diagramm der eindimensionalen Bewegung. \bar{a}_x : Durchschnittsbeschleunigung, a_x : Momentanbeschleunigung zum Zeitpunkt t_1

1.2.2 Beschleunigung

Beschleunigung, dient zur Beschreibung von nicht gleichförmigen Bewegungen, in deren Verlauf sich die Geschwindigkeit ändert. Die Beschleunigung kann wie die Geschwindigkeit positiv oder negativ sein.

- Sowohl eine Erhöhung (**positive Beschleunigung**) als auch eine Verringerung der Geschwindigkeit (**Verzögerung**, als Folge eines Bremsvorgangs, negative Beschleunigung) wird als Beschleunigung bezeichnet.

1. Durchschnittsbeschleunigung,

\bar{a}_x , Änderung der Geschwindigkeit während eines Zeitintervalls, geteilt durch die Länge des Zeitintervalls:

Beschleunigung = $\frac{\text{Geschwindigkeitsänderung}}{\text{Zeitintervall}}$	LT⁻²		
	Symbol	Einheit	Benennung
$\bar{a}_x = \frac{\Delta v_x}{\Delta t} = \frac{v_{x2} - v_{x1}}{t_2 - t_1}$	\bar{a}_x	m/s ²	Durchschnittsbeschleunigung
	Δv_x	m/s	Geschwindigkeitsänderung
	Δt	s	Zeitintervall
	v_{x1}, v_{x2}	m/s	Anfangs- und Endgeschwindigkeit
	t_1, t_2	s	Anfangs- und Endzeit

Meter pro Sekundenquadrat, m/s², die SI-Einheit der Beschleunigung. 1 m/s² ist die Beschleunigung eines Körpers, der in einer Sekunde seine Geschwindigkeit um 1 m/s erhöht.

Sind die Durchschnittsbeschleunigung und die Anfangsgeschwindigkeit gegeben, so lautet die Endgeschwindigkeit:

$$v_{x2} = v_{x1} + \bar{a}_x \cdot \Delta t.$$

Die benötigte Zeit, um von der Geschwindigkeit v_{x1} auf die Geschwindigkeit v_{x2} zu kommen, ist bei gegebener Durchschnittsbeschleunigung:

$$\Delta t = \frac{v_{x2} - v_{x1}}{\bar{a}_x}.$$

2. Momentanbeschleunigung,

Grenzwert der Durchschnittsbeschleunigung für sehr kleine Zeitintervalle ($\Delta t \rightarrow 0$).

Momentanbeschleunigung			LT^{-2}
$a_x(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta v_x}{\Delta t} = \frac{dv_x}{dt} = \frac{d}{dt} v_x(t)$	Symbol	Einheit	Benennung
	Δt	s	Zeitintervall
	Δv_x	m/s	Geschwindigkeitsänderung
	$a_x(t)$	m/s^2	Beschleunigung
	$v_x(t)$	m/s	Geschwindigkeit

Die Momentanbeschleunigung $a_x(t)$ ist die erste Ableitung der Geschwindigkeitsfunktion $v_x(t)$ und damit die zweite Ableitung der Ortsfunktion $x(t)$:

$$a_x(t) = \frac{dv_x(t)}{dt} = \dot{v}_x(t) = \frac{d}{dt} \frac{dx(t)}{dt} = \frac{d^2x(t)}{dt^2} = \ddot{x}(t).$$

Anschaulich stellt sie die Steigung der Tangente im Geschwindigkeit-Zeit-Diagramm dar (**Abb. 1.20**). Folgende Fälle sind zu unterscheiden:

- $a_x > 0$: $\Delta v_x > 0$ und daher $v_{x2} > v_{x1}$. Für $v_{x1} > 0$ bewegt sich der Körper mit wachsender Geschwindigkeit, d. h. im v - t -Diagramm steigt die Kurve.
- $a_x = 0$: $\Delta v_x = 0$ und daher $v_{x2} = v_{x1}$. Der Körper ändert seine Geschwindigkeit (eventuell nur kurzzeitig) nicht.
- $a_x < 0$: $\Delta v_x < 0$ und daher $v_{x2} < v_{x1}$. Für $v_{x1} > 0$ bewegt sich der Körper mit kleiner werdender Geschwindigkeit.

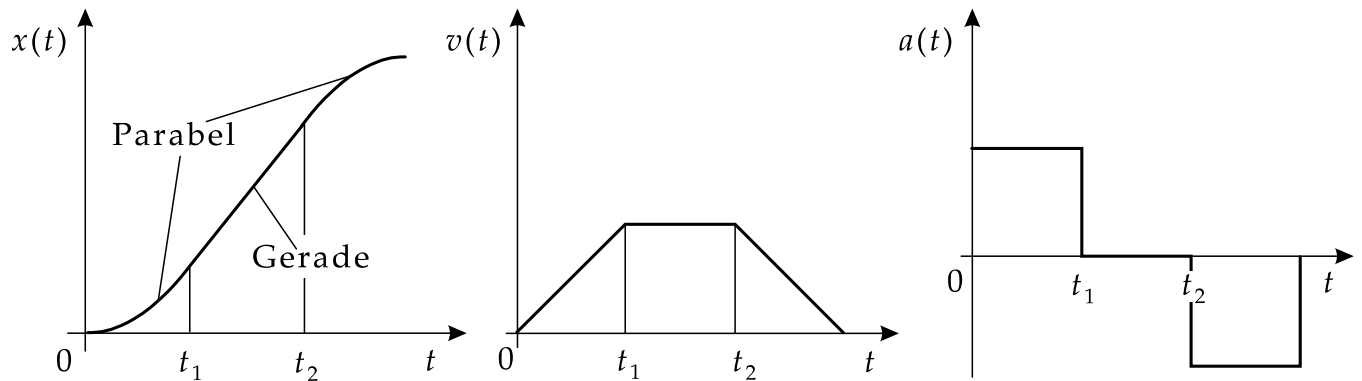


Abbildung 1.20: Ort-Zeit-, Geschwindigkeit-Zeit- und Beschleunigung-Zeit-Diagramm. Der Körper wird vom Ursprung ausgehend zunächst gleichmäßig beschleunigt, bewegt sich dann mit konstanter Geschwindigkeit und wird schließlich wieder gleichmäßig abgebremst

3. Bestimmung der Geschwindigkeit aus der Beschleunigung

Ist die Beschleunigung als Funktion der Zeit $a_x(t)$ gegeben, so lässt sich die Geschwindigkeit durch Integration bestimmen:

Geschwindigkeit = Integral der Beschleunigung über die Zeit			LT^{-1}
$v_x(t) = v_x(t_1) + \int_{t_1}^t a_x(\tau) d\tau$ $v_x(t_2) = v_x(t_1) + \int_{t_1}^{t_2} a_x(t) dt$	Symbol	Einheit	Benennung
	$v_x(t)$	m/s	Geschwindigkeitskurve
	$a_x(t)$	m/s^2	Beschleunigungskurve
	t_1, t_2	s	Anfangs- und Endzeitpunkt

- Wenn ein Körper die Geschwindigkeit $v_{1x} < 0$ hat und eine positive Beschleunigung $a_x > 0$ erfährt, so wird seine Geschwindigkeit vom Betrage her kleiner! Der Begriff „Beschleunigung“ bezieht sich auf Bewegungen in Richtung der positiven x -Achse.

1.2.3 Einfache Bewegungen in einer Dimension

Im Folgenden werden die gleichförmige und die gleichmäßig beschleunigte Bewegung als einfachste Formen der Bewegung und ihre physikalische Beschreibung diskutiert.

- Bei Bewegungen in einer Dimension können Index x und Vektorpfeil bei Geschwindigkeit v und der Beschleunigung a weggelassen werden. Es ist aber zu beachten, dass v und a positive und negative Werte annehmen können, also nicht Beträge, sondern Komponenten von Vektoren darstellen.

1. Gleichförmige Bewegung,

eine Bewegung, bei der der Körper seine Geschwindigkeit nicht verändert. Dann gilt $\bar{v}_x = v_x = \text{const.}$ (Abb. 1.21).

Gesetze der gleichförmigen Bewegung			
	Symbol	Einheit	Benennung
$x(t) = x_0 + v_x t$	$x(t)$	m	Ort zur Zeit t
$v_x(t) = v_x = v_0$	x_0	m	Anfangsort ($t = 0$)
$a_x(t) = 0$	v_x	m/s	gleichförmige Geschwindigkeit
	v_0	m/s	Anfangsgeschwindigkeit
	t	s	Zeit

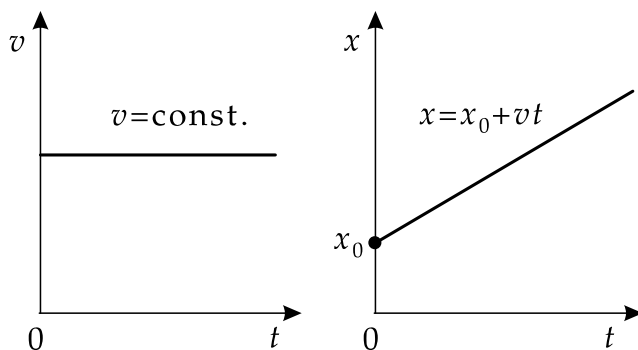


Abbildung 1.21: Gleichförmige Bewegung

- ▲ Eine gleichförmige Bewegung liegt vor, wenn auf den Körper keine Kraft einwirkt.
- Die Bewegungskurve $x(t)$ ergibt sich als Integral der Geschwindigkeitskurve $v_x(t) = \text{const.}$ zu

$$x(t) = x_0 + \int_0^t v_x(t') dt' = x_0 + v_0 t.$$

Anschaulich ist $v_x(t)$ eine Gerade und das Integral die Fläche unter der Geraden zwischen den Punkten 0 und t auf der Zeitachse.

2. Gleichmäßig beschleunigte Bewegung,

eine Bewegung, bei der die Beschleunigung konstant ist. Dann gilt $\bar{a}_x = a_x = a$ und

$$v_x(t) = at + v_0,$$

wenn v_0 die Anfangsgeschwindigkeit ist (Abb. 1.22).

Daraus folgt die Bewegungskurve durch Integration als

$$x(t) = \int_0^t v_x(t') dt' + x_0 = \int_0^t (at' + v_0) dt' + x_0 = \frac{a}{2} t^2 + v_0 t + x_0.$$

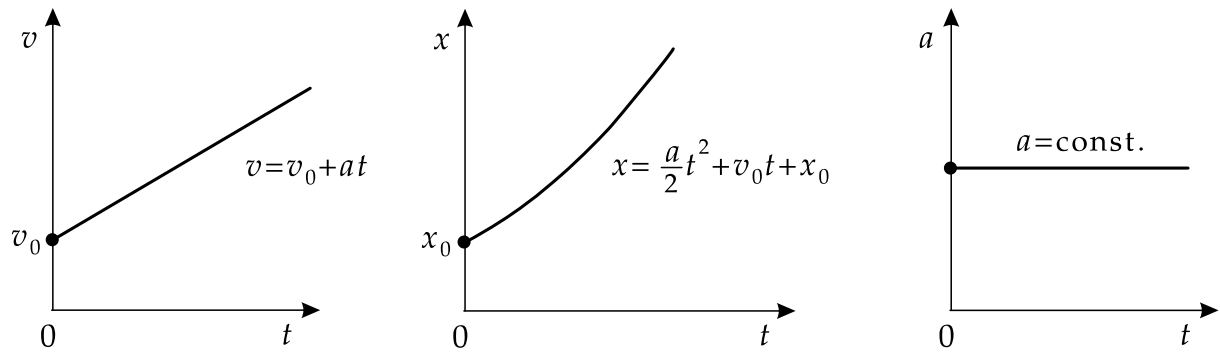


Abbildung 1.22: Gleichmäßig beschleunigte Bewegung

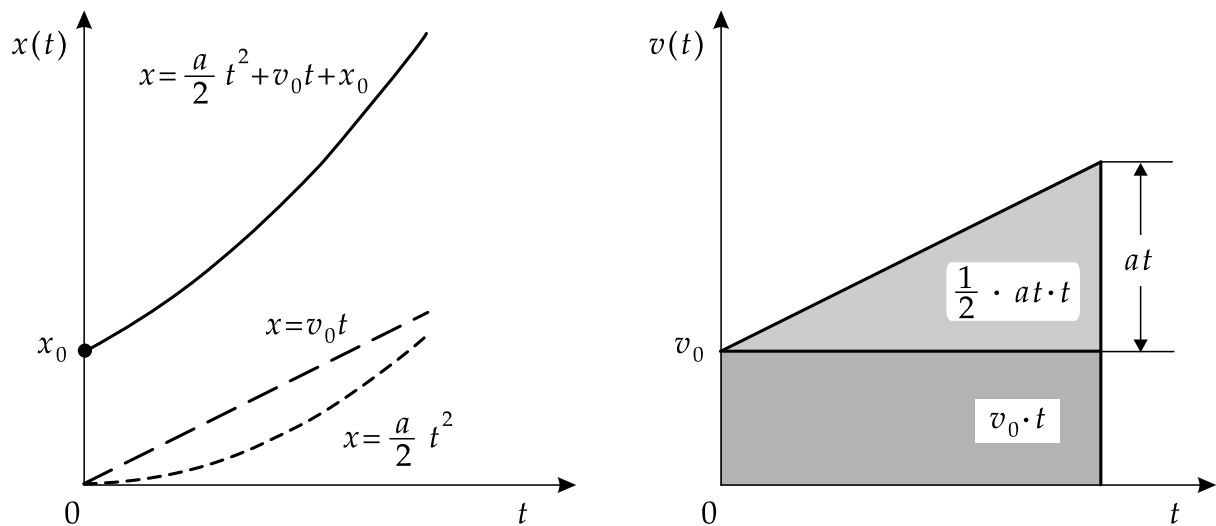


Abbildung 1.23: Zurückgelegte Strecke bei gleichmäßig beschleunigter Bewegung

Dieses Ergebnis kann auch aus dem Geschwindigkeits-Zeit-Diagramm abgelesen werden: die Fläche unter der Kurve ist aus einem Rechteck der Fläche $v_0 \cdot t$ und einem Dreieck der Fläche $at^2/2$ (Höhe at und Grundlinie t) zusammengesetzt (**Abb. 1.23**).

Gleichmäßig beschleunigte Bewegung			
	Symbol	Einheit	Benennung
$x(t) = \frac{a}{2}t^2 + v_0t + x_0$	$x(t)$	m	Ort zur Zeit t
$v_x(t) = at + v_0$	$v_x(t)$	m/s	Geschwindigkeit
$a_x(t) = a = \text{const.}$	t	s	Zeit
	a_x, a	m/s ²	Beschleunigung
	v_0	m/s	Anfangsgeschwindigkeit
	x_0	m	Anfangsort

- ▲ Eine gleichmäßig beschleunigte Bewegung liegt vor, wenn eine konstante Kraft auf den Körper einwirkt.

Durch Umstellen findet man:

- Anfangs- und Endgeschwindigkeit v_0 und $v_x(t)$ gegeben, Ort $x(t)$ gesucht:

$$x(t) = \frac{v_0 + v_x(t)}{2}t + x_0.$$

- Anfangsgeschwindigkeit v_0 und Ort $x(t)$ gegeben, $x_0 = 0$, Endgeschwindigkeit $v_x(t)$ gesucht:

$$v_x(t) = \sqrt{v_0^2 + 2ax(t)}.$$

- Sonderfall: Start aus der Ruhelage ($v_0 = 0, x_0 = 0$):

$$v_x(t) = at = \sqrt{2ax(t)}, \quad x(t) = \frac{v_x(t)t}{2} = \frac{at^2}{2}.$$

3. Verzögerungsvorgänge

Ein gleichmäßiger Verzögerungsvorgang (s. **Abb. 1.24**) ist ein Sonderfall der gleichmäßig beschleunigten Bewegung. Bei einer Verzögerung haben Geschwindigkeit und Beschleunigung entgegengesetztes Vorzeichen, so dass sich der Betrag der Geschwindigkeit verringert, bis die Anfangsgeschwindigkeit v_0 aufgezehrt ist. Der benötigte **Bremsweg** s_B bis zum Stillstand ist aus der Anfangsgeschwindigkeit und der Bremsverzögerung zu bestimmen; bei gegebenem Bremsweg s_B und bekannter Bremsverzögerung kann die Anfangsgeschwindigkeit bestimmt werden.

Gleichmäßige Verzögerung			
$t_B = \frac{ v_0 }{ a } = -\frac{v_0}{a}$	Symbol	Einheit	Benennung
	s_B	m	Bremsweg
$s_B = \frac{v_0^2}{2 a }$	t_B	s	Abbremszeit
	$ v_0 $	m/s	Betrag der Anfangsgeschwindigkeit
$v_0 = \sqrt{2 a s_B}$	$ a $	m/s ²	Bremsverzögerung

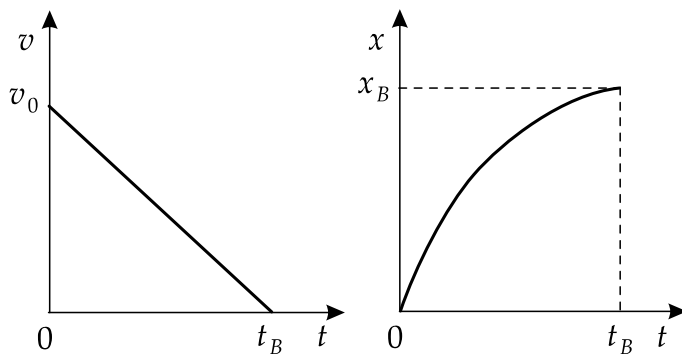


Abbildung 1.24: Geschwindigkeit-Zeit- und Ort-Zeit-Diagramm eines gleichmäßigen Bremsvorgangs. x_B : Bremsweg, t_B : Abbremszeit

- Die Betrachtung eines Bremsvorgangs als gleichmäßig gebremste Bewegung ist eine Idealisierung. Eine Abbremsung ist im Allgemeinen ungleichmäßig.
- Bei einem Automobil kann eine Verzögerung von etwa $|a| = 4 \text{ m/s}^2$ angenommen werden. Für eine Geschwindigkeit von $50 \text{ km/h} = 13.9 \text{ m/s}$ ergibt sich ein Bremsweg von

$$s_B = \frac{v_0^2}{2|a|} = \frac{(13.9 \text{ m/s})^2}{2 \cdot 4 \text{ m/s}^2} = 24 \text{ m}.$$

- In der Automobiltechnik gilt für den Bremsweg die Abschätzung:

$$s_B \approx \left(\frac{v_0}{10 \text{ km/h}} \right)^2 \text{ m} + 3 \cdot \frac{v_0}{10 \text{ km/h}} \text{ m}.$$

Dabei ist eine Reaktionszeit des Fahrers von ca. 1 s berücksichtigt.

1.3 Bewegung in mehreren Dimensionen

Bewegungen in mehreren Dimensionen werden zweckmäßig in Vektorschreibweise dargestellt.

1. Bahnkurve im dreidimensionalen Raum

Zur Lagebestimmung eines Punktes im dreidimensionalen Raum ist die Angabe von drei Koordinaten erforderlich. In einem kartesischen Koordinatensystem fasst man diese zum **Ortsvektor** mit den Komponenten x , y und z zusammen:

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}.$$

Die Vektorfunktion $\vec{r}(t)$ beschreibt die Bahnkurve eines Punktes oder Körpers im Raum, auch Raumkurve genannt (**Abb. 1.25**). Die Komponenten des Ortsvektors geben die x -, y - und z -Koordinate des Punktes zum Zeitpunkt t an.

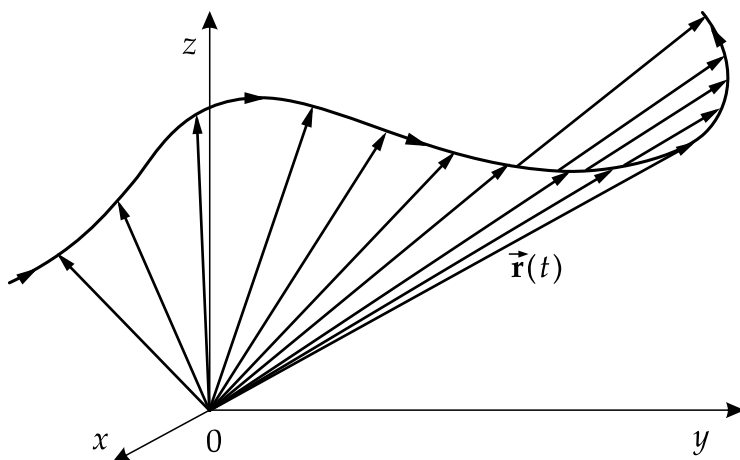


Abbildung 1.25: Bahnkurve in drei Dimensionen

2. Tangente und Normale

Tangente an eine Raumkurve in einem bestimmten Punkt M , eine Gerade, die die Kurve in diesem Punkt berührt. Analytisch ergibt sie sich durch die Ableitung der Raumkurve nach der Zeit in diesem Punkt. Damit gibt sie den Geschwindigkeitsvektor eines Massenpunktes an. Anschaulich zeigt die positive Richtung der Tangente in die momentane Richtung der Bewegung. Die **Normale** an eine Kurve in einem bestimmten Punkt M ist eine Gerade senkrecht zur Tangente in diesem Punkt. Sie steht senkrecht zur momentanen Richtung der Bewegung (**Abb. 1.26**).

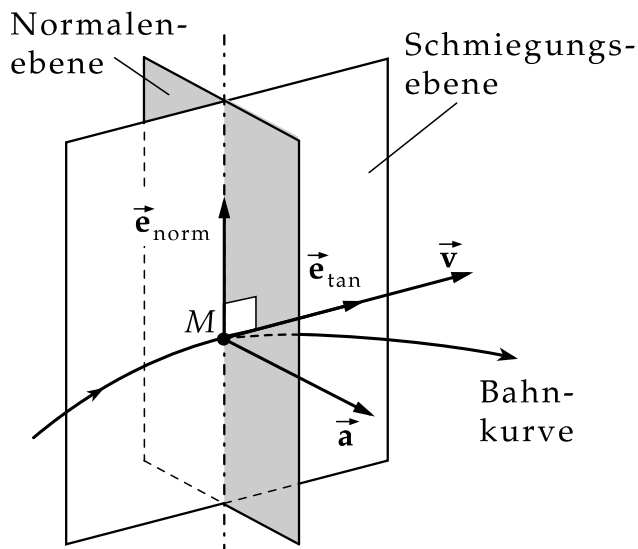


Abbildung 1.26: Tangente und Normalebene einer Bahnkurve. Tangente und Hauptnormale liegen in der Schmiegeebene, die senkrecht auf der Normalebene steht

- Die Tangente an einen Kreis steht senkrecht auf dem Radiusvektor. Die Normale ist parallel zum Radiusvektor.
- Im dreidimensionalen Raum gibt es in einem Punkt der Raumkurve mehr als eine Normale. Alle Normalen durch den Berührungspunkt der Tangente bilden die **Normalebene**. Die **Schmiegungebene** ist die Grenzlage einer Ebene, die durch M und zwei benachbarte Kurvenpunkte geht, wenn die beiden äußeren Kurvenpunkte gegen M streben.

1.3.1 Geschwindigkeitsvektor

Geschwindigkeitsvektor, \vec{v} , gibt Richtung und Betrag der Geschwindigkeit des Massenpunktes an.

1. Mittlere Geschwindigkeit,

\vec{v} in einem Zeitintervall Δt , definiert durch (Abb. 1.27)

$$\vec{v} = \frac{\vec{r}(t_2) - \vec{r}(t_1)}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \begin{pmatrix} \frac{\Delta x}{\Delta t} \\ \frac{\Delta y}{\Delta t} \\ \frac{\Delta z}{\Delta t} \end{pmatrix}, \quad \Delta \vec{r} = \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta z \end{pmatrix}.$$

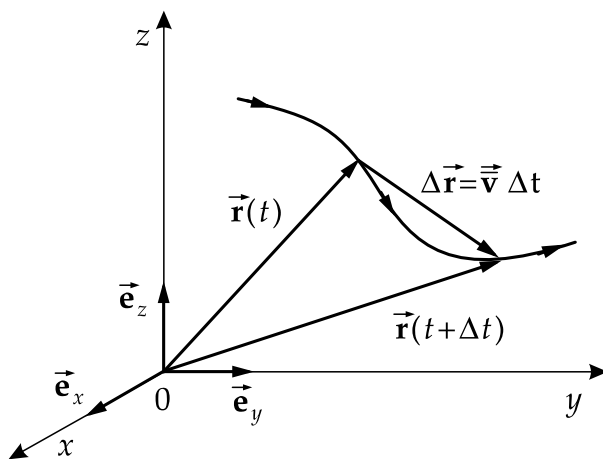


Abbildung 1.27: Mittlere Geschwindigkeit \vec{v}

2. Momentangeschwindigkeit,

ergibt sich durch den Grenzübergang $\Delta t \rightarrow 0$ (Abb. 1.28):

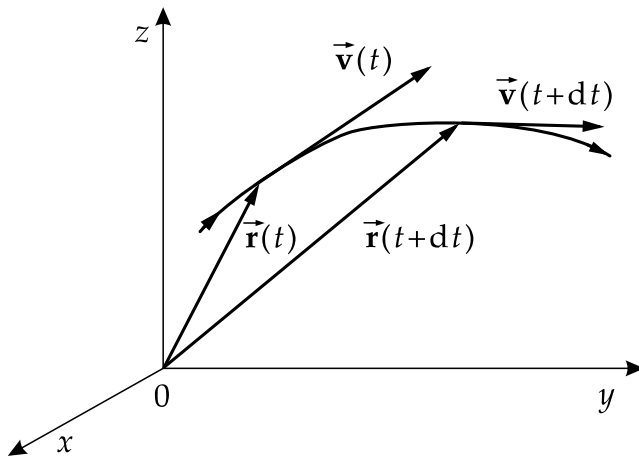
Momentangeschwindigkeit			LT ⁻¹
$\vec{v}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t}$ $= \frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}}(t) = \begin{pmatrix} \dot{x}(t) \\ \dot{y}(t) \\ \dot{z}(t) \end{pmatrix}$	Symbol	Einheit	Benennung
	$\vec{v}(t)$	m/s	Geschwindigkeitsvektor
	Δt	s	Zeitintervall
	t	s	Zeit
	$\vec{r}(t)$	m	Bahnkurve
$\dot{x}, \dot{y}, \dot{z}$	m/s	Geschwindigkeitskomponenten	

Die Komponenten des Geschwindigkeitsvektors $\vec{v}(t)$ sind die Ableitungen der Koordinatenfunktionen $x(t)$, $y(t)$ und $z(t)$ nach der Zeit. Sie geben seine Projektionen auf die x -, y - und z -Achse an:

$$v_x = \dot{x}, \quad v_y = \dot{y}, \quad v_z = \dot{z}.$$

3. Eigenschaften des Geschwindigkeitsvektors

Der Betrag des Geschwindigkeitsvektors, v , gibt die pro Zeiteinheit zurückgelegte Wegstrecke an.

Abbildung 1.28: Momentangeschwindigkeit $\vec{v}(t)$

- ▲ Der Geschwindigkeitsvektor \vec{v} zeigt in die Richtung der Bewegung.
- Der Geschwindigkeitsvektor $\vec{v}(t)$ gibt die Änderung des Ortsvektors an, $d\vec{r} = \vec{v} dt$. Dabei ist es möglich, dass sich der Ortsvektor ändert, sein Betrag aber konstant bleibt (Kreisbewegung). Für die Änderung des Abstands vom Ursprung ergibt sich in Vektorschreibweise mithilfe der Produktregel und der Kettenregel der Differenziation:

$$\frac{d|\vec{r}|}{dt} = \frac{d\sqrt{\vec{r}^2}}{dt} = \frac{\vec{r} \cdot \vec{v}}{|\vec{r}|}.$$

Insbesondere bleibt der Abstand konstant, wenn $\vec{r} \cdot \vec{v} = 0$ ist, also wenn der Geschwindigkeitsvektor senkrecht auf dem Radiusvektor steht. Eine Bewegung, bei der der Abstand vom Ursprung oder einem anderen festen Punkt unverändert bleibt, ist eine **Kreisbewegung**.

Tangenteneinheitsvektor, \vec{e}_{tan} , ein Vektor der Länge Eins, der in die positive Richtung der Tangente an eine Kurve zeigt. Man kann dann die Geschwindigkeit als

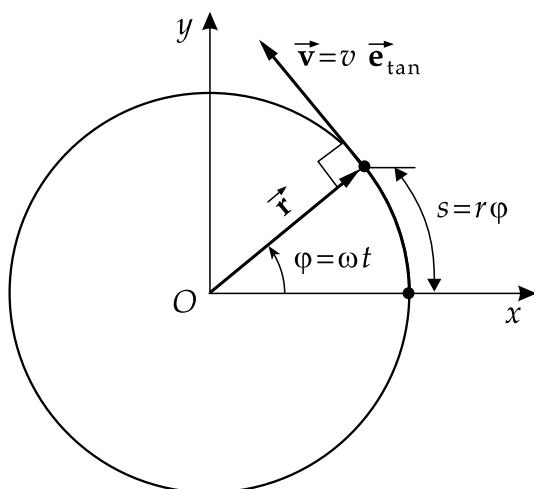
$$\vec{v} = v \vec{e}_{\text{tan}}, \quad \vec{e}_{\text{tan}} = \frac{\vec{v}}{v}$$

schreiben.

4. Beispiel: Kreisbewegung in Ebene

Eine Kreisbewegung in der x - y -Ebene mit konstanter Winkelgeschwindigkeit $\omega = \frac{d\varphi}{dt}$ ($\varphi(t) = \omega t$) ist gegeben durch den Ortsvektor (**Abb. 1.29**)

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cos \omega t \\ r \sin \omega t \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Abbildung 1.29: Kreisbewegung. v bezeichnet den Betrag der Geschwindigkeit

Maßeinheit der Winkelgeschwindigkeit: $[\omega] = \text{rad/s}$.

Der Geschwindigkeitsvektor \vec{v} ist daher

$$\vec{v}(t) = \dot{\vec{r}}(t) = \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -r\omega \sin \omega t \\ r\omega \cos \omega t \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Sein Betrag ist $|\vec{v}(t)| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2} = r\omega$.

1.3.2 Beschleunigungsvektor

1. Beschleunigungsvektor,

\vec{a} , die zeitliche Ableitung des Geschwindigkeitsvektors. Er gibt die Änderung der Geschwindigkeit pro Zeiteinheit an (**Abb. 1.30**). Analog zum Vorgehen bei der Geschwindigkeit kann man einen mittleren Beschleunigungsvektor \vec{a} während eines Zeitintervalls Δt ,

$$\vec{a}(t) = \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t},$$

und einen momentanen Beschleunigungsvektor durch den Grenzübergang $\Delta t \rightarrow 0$ einführen:

$$\vec{a}(t) = \begin{pmatrix} a_x(t) \\ a_y(t) \\ a_z(t) \end{pmatrix} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}(t)}{dt} = \begin{pmatrix} \dot{v}_x(t) \\ \dot{v}_y(t) \\ \dot{v}_z(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \ddot{x}(t) \\ \ddot{y}(t) \\ \ddot{z}(t) \end{pmatrix}.$$

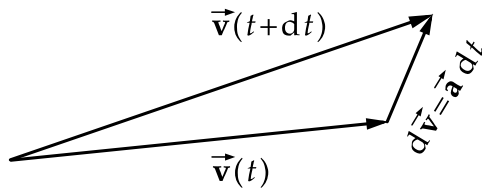


Abbildung 1.30: Beschleunigungsvektor

Die Komponenten des Beschleunigungsvektors sind die zweiten Ableitungen der Koordinatenfunktionen nach der Zeit:

$$a_x = \ddot{x}, \quad a_y = \ddot{y}, \quad a_z = \ddot{z}.$$

2. Beispiel: Beschleunigungsvektor bei Kreisbewegung

Bei einer Kreisbewegung mit konstanter Winkelgeschwindigkeit ω ist der Beschleunigungsvektor

$$\vec{a}(t) = \frac{d}{dt} \begin{pmatrix} -r\omega \sin \omega t \\ r\omega \cos \omega t \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -r\omega^2 \cos \omega t \\ -r\omega^2 \sin \omega t \\ 0 \end{pmatrix} = -\omega^2 \vec{r}(t).$$

Beschleunigungsvektor und Radiusvektor sind antiparallel, der Beschleunigungsvektor zeigt zum Mittelpunkt. Der Betrag der Beschleunigung ist

$$|\vec{a}(t)| = \sqrt{\ddot{x}^2 + \ddot{y}^2 + \ddot{z}^2} = r\omega^2 \sqrt{\cos^2 \omega t + \sin^2 \omega t + 0} = r\omega^2.$$

3. Tangential- und Normalbeschleunigung

Tangentialbeschleunigung, \vec{a}_{tan} und **Normalbeschleunigung**, \vec{a}_{norm} , die Projektionen des Beschleunigungsvektors auf die Tangente bzw. der senkrecht dazu stehenden Normale (**Abb. 1.31**):

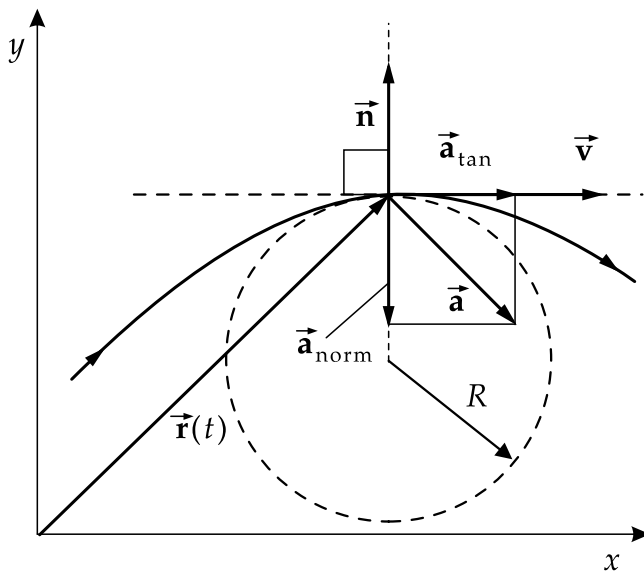
$$\vec{a} = \vec{a}_{\text{tan}} + \vec{a}_{\text{norm}}.$$

Nach der Produktregel der Differentialrechnung gilt:

$$\vec{a} = \frac{d(v \vec{e}_{\text{tan}})}{dt} = \frac{dv}{dt} \vec{e}_{\text{tan}} + v \frac{d\vec{e}_{\text{tan}}}{dt}.$$

Der erste Term ist die Tangentialbeschleunigung,

$$\vec{a}_{\text{tan}} = \frac{dv}{dt} \vec{e}_{\text{tan}}, \quad a_{\text{tan}} = \dot{v}.$$

Abbildung 1.31: Tangential- und Normalbeschleunigung \vec{a}_{tan} , \vec{a}_{norm}

- Der Betrag der Tangentialkomponente der Beschleunigung ist die zeitliche Änderung des Betrags der Geschwindigkeit.

Der zweite Term ist die Normalbeschleunigung,

$$\vec{a}_{\text{norm}} = v \frac{d\vec{e}_{\text{tan}}}{dt}.$$

- Da der Betrag $|\vec{e}_{\text{tan}}|$ des Tangenteneinheitsvektors im Zeitablauf unverändert gleich Eins bleibt, gilt:

$$\frac{d}{dt}(\vec{e}_{\text{tan}})^2 = 2\vec{e}_{\text{tan}} \cdot \frac{d\vec{e}_{\text{tan}}}{dt} = 0.$$

Die Zeitableitung des Tangenteneinheitsvektors steht senkrecht auf dem Tangenteneinheitsvektor. Der zweite Term gibt die Normalkomponente der Beschleunigung an. Die von \vec{e}_{tan} und $d\vec{e}_{\text{tan}}/dt$ aufgespannte Ebene ist die **Schmiegungeebene** der Bahnkurve.

4. Beispiel: Kreisbewegung

Für die Kreisbewegung mit konstanter Winkelgeschwindigkeit gilt

$$\vec{a}(t) = \begin{pmatrix} -r\omega^2 \cos \omega t \\ -r\omega^2 \sin \omega t \\ 0 \end{pmatrix} = -\omega^2 \vec{r}(t),$$

d. h., der Beschleunigungsvektor ist antiparallel zum Radiusvektor und damit zum Normalenvektor und zeigt zum Mittelpunkt hin. Daher verschwindet die Tangentialkomponente,

$$\vec{a}_{\text{tan}}(t) = 0,$$

und die Normalkomponente ist

$$a_{\text{norm}}(t) = r\omega^2 = \frac{v^2}{r},$$

wobei $v = r\omega$ eingesetzt wurde.

5. Krümmung der Bahnkurve und Beschleunigung

Die Normalkomponente des Beschleunigungsvektors steht mit der Krümmung der Bahnkurve in Zusammenhang.

Krümmungsradius, R , in einem Punkt einer Bahnkurve, der Radius eines Kreises, der die gleiche Krümmung hat wie die Kurve an diesem Punkt. Ein solcher Kreis schmiegt sich in diesem Punkt an die Bahnkurve.

- Die Normalkomponente des Beschleunigungsvektors ist

$$a_{\text{norm}} = \frac{v^2}{R}$$

mit dem Krümmungsradius R der Bahnkurve. Sie zeigt zum Mittelpunkt des Krümmungskreises.

- ▶ Eine Gerade hat den Krümmungsradius $R = \infty$. Die Normalbeschleunigung verschwindet für die Bewegung auf einer Geraden.
- ▶ Bei einer ungleichförmigen Kreisbewegung (**Abb. 1.32**) ist außer der Normalbeschleunigung (**Zentripetalbeschleunigung**) a_r auch die Tangentialbeschleunigung a_φ von Null verschieden:

$$\vec{v}(t) = r \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi, \quad \vec{a}(t) = a_r \vec{e}_r + a_\varphi \vec{e}_\varphi,$$

$$a_r = -r \dot{\varphi}^2 = -r \omega^2, \quad a_\varphi = r \ddot{\varphi} = r \dot{\omega}.$$

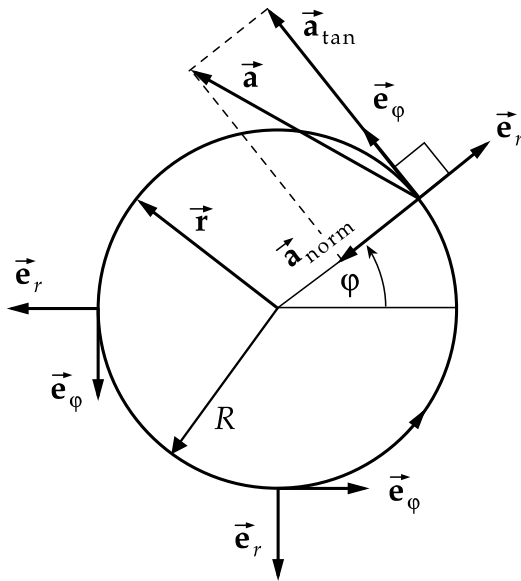


Abbildung 1.32: Ungleichförmige Kreisbewegung, $\vec{e}_{\text{tan}} = \vec{e}_\varphi$, $\vec{e}_{\text{norm}} = \vec{e}_r$

6. Orts-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungsvektor in verschiedenen Koordinatensystemen

a) Kartesische Koordinaten

$$\vec{r}(t) = x(t) \vec{e}_x + y(t) \vec{e}_y + z(t) \vec{e}_z$$

$$\vec{v}(t) = \dot{x}(t) \vec{e}_x + \dot{y}(t) \vec{e}_y + \dot{z}(t) \vec{e}_z$$

$$\vec{a}(t) = \ddot{x}(t) \vec{e}_x + \ddot{y}(t) \vec{e}_y + \ddot{z}(t) \vec{e}_z$$

b) Polarkoordinaten

$$\vec{r}(t) = r \vec{e}_r$$

$$\dot{\vec{e}}_r = \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi, \quad \dot{\vec{e}}_\varphi = -\dot{\varphi} \vec{e}_r$$

$$\vec{v}(t) = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi$$

$$\vec{a}(t) = (\ddot{r} - r \dot{\varphi}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\varphi} + 2 \dot{r} \dot{\varphi}) \vec{e}_\varphi$$

c) Kugelkoordinaten

$$\vec{r}(t) = r \vec{e}_r$$

$$\dot{\vec{e}}_r = \dot{\vartheta} \vec{e}_\vartheta + \sin \vartheta \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi, \quad \dot{\vec{e}}_\vartheta = \dot{\varphi} \cos \vartheta \vec{e}_\varphi - \dot{\vartheta} \vec{e}_r, \quad \dot{\vec{e}}_\varphi = -\dot{\varphi} \cos \vartheta \vec{e}_\vartheta - \sin \vartheta \dot{\varphi} \vec{e}_r$$

$$\vec{v}(t) = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\vartheta} \vec{e}_\vartheta + r \sin \vartheta \dot{\varphi} \vec{e}_\varphi$$

$$\vec{a}(t) = (\ddot{r} - r \dot{\vartheta}^2 - r \sin^2 \vartheta \dot{\varphi}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\vartheta} + 2 \dot{r} \dot{\vartheta} - r \sin \vartheta \cos \vartheta \dot{\varphi}^2) \vec{e}_\vartheta$$

$$+ (r \sin \vartheta \ddot{\varphi} + 2 \sin \vartheta \dot{r} \dot{\varphi} + 2 r \cos \vartheta \dot{\vartheta} \dot{\varphi}) \vec{e}_\varphi$$

d) Zylinderkoordinaten

$$\vec{r}(t) = \rho \vec{e}_\rho + z \vec{e}_z$$

$$\dot{\vec{e}}_\rho = \dot{\phi} \vec{e}_\phi, \quad \dot{\vec{e}}_\phi = -\dot{\phi} \vec{e}_\rho, \quad \dot{\vec{e}}_z = 0$$

$$\vec{v}(t) = \dot{\rho} \vec{e}_\rho + \rho \dot{\phi} \vec{e}_\phi + \dot{z} \vec{e}_z$$

$$\vec{a}(t) = (\ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2) \vec{e}_\rho + (\rho \ddot{\phi} + 2 \dot{\rho} \dot{\phi}) \vec{e}_\phi + \ddot{z} \vec{e}_z$$

1.3.3 Freier Fall und Wurf

Freier Fall, Wurf, bezeichnen ein- bzw. zweidimensionale Bewegungen unter dem Einfluss der Erdanziehung. Eine solche Bewegung wird beschrieben durch die Bahnkurve

$$\vec{r}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$$

und den Geschwindigkeitsvektor

$$\dot{\vec{r}}(t) = \begin{pmatrix} v_x(t) \\ v_y(t) \end{pmatrix}.$$

Dabei bedeutet die x -Koordinate den waagerechten Abstand vom Ursprung, die y -Koordinate die Höhe. Der Beschleunigungsvektor ist in jedem Fall der Vektor der Fallbeschleunigung \vec{g} ,

$$\ddot{\vec{r}}(t) = \vec{g} = \begin{pmatrix} 0 \\ -g \end{pmatrix}.$$

- Die Annahme einer konstanten Beschleunigung ist nur gerechtfertigt, solange die Luftreibung vernachlässigbar und wenn die Fallhöhe klein gegen den Abstand vom Erdmittelpunkt ist, so dass sich die Gravitationsbeschleunigung während der Bewegung nur vernachlässigbar wenig verändert.

1. Freier Fall

Der Körper befindet sich anfangs in Ruhe und bewege sich unter dem Einfluss der Gravitation aus einer Höhe h_0 nach unten. Seine Bewegung wird (bei Vernachlässigung der Luftreibung oder im luftleeren Raum) beschrieben durch den Ort auf der y -Achse (momentane Höhe) $y(t)$ und die **Fallgeschwindigkeit** $v(t) = v_y(t)$ bei einer Anfangshöhe h_0 :

$$x(t) = 0, \quad y(t) = h_0 - \frac{gt^2}{2},$$

$$v_x(t) = 0, \quad v_y(t) = -gt.$$

Falldauer t_F und **Aufprallgeschwindigkeit** $v(t_F)$ sind

$$t_F = \sqrt{\frac{2h_0}{g}}, \quad v(t_F) = -\sqrt{2h_0g}.$$

2. Senkrechter Wurf nach oben

Der Körper befindet sich anfangs in der Höhe h_0 und erhält eine Geschwindigkeit v_0 nach oben:

$$x(t) = 0, \quad y(t) = h_0 + v_0t - \frac{gt^2}{2},$$

$$v_x(t) = 0, \quad v_y(t) = v_0 - gt.$$

Die maximale Steighöhe H wird zum Zeitpunkt T_H erreicht, wenn die Geschwindigkeit $v_y(t)$ Null geworden ist (**Abb. 1.33**):

$$H = h_0 + \frac{v_0^2}{2g}, \quad T_H = \frac{v_0}{g}.$$