

Statistischer Fehler

Fehler der Einzelmessung: $\Delta x_k = x_k - x_0$ x_0 = wahrer Wert x_k = Meßwert
Relativer Fehler [%]: $\Delta x_k/x_0 = (x_k - x_0)/x_0$
Problem: x_0 unbekannt \Rightarrow ersetzen wahren Wert durch Bestwert \bar{x}

Mittelwert: $\bar{x} = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N x_k$ oder $\bar{x} = \sum_{i=1}^n p_i \cdot x_i$ n_i = Wahr.fkt. ($N \rightarrow \infty$, $\bar{x} = x_0$)

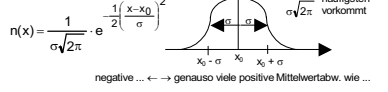
Problem: Δx ist Schwankungsgröße, pos. und neg. Abweichungen gleich wahrscheinlich, darüber gemittelt ergäbe 0. \Rightarrow

Standardabweichung: $\sigma^2 = \frac{1}{N-1} \sum_{k=1}^N (x_k - \bar{x})^2$ jeder einzelne Summand ins Quadrat

wenn Summand öfter $\sum a \cdot (x_k - \bar{x})^2 =$ Breite der **Gaußkurve**

$$Z(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \cdot e^{-\frac{1}{2} \left(\frac{x-x_0}{\sigma}\right)^2}$$

Häufigkeit: $n(x) = \frac{Z(x)}{N}$ Wahrscheinlichkeit mit der Meßwert x vorkommt!
Wert der am häufigsten vorkommt



Integral über Wahrscheinlichkeitsfkt. = 1 (Wahrsch.vergleich: teilen)
Einzelmessung kann schief gehen \rightarrow mehrfaches Messen der selben Größe

Standardabweichung des Mittelwertes: $\sigma_N = \frac{\sigma}{\sqrt{N}}$ bei $\bar{x} = \frac{1}{N} \sum x_i$
Mittelwert aus N Messungen



Fehlerfortpflanzungsgesetz: d.h. gesamter Fehler ist kleiner als die Summe der Einzelfehler

$$1. \Delta L = \frac{dL}{dt} \cdot \Delta t = \frac{d(c \cdot t)}{dt} \cdot \Delta t$$

$$2. U = \frac{d}{t} \cdot t \quad \Delta U = \sqrt{\left(\frac{\partial U}{\partial d}\right)^2 \cdot (\Delta d)^2 + \left(\frac{\partial U}{\partial t}\right)^2 \cdot (\Delta t)^2}$$

Statistik: $\sigma_y^2 = \Delta y^2$; wenn u völlig unabhängig von v , dann $\overline{uv} = \bar{u} \cdot \bar{v}$

$$\frac{\partial U}{\partial d} = \frac{T}{\Delta t}; \quad \frac{\partial U}{\partial t} = -d \cdot T; \quad \left(\frac{\partial U}{\partial d}\right)^2 \cdot (\Delta d)^2 = \frac{T^2}{t^2} \cdot d^2 \cdot 0,01^2$$

$$\left(\frac{\partial U}{\partial t}\right)^2 \cdot (\Delta t)^2 = d^2 \cdot T^2 \cdot \frac{1}{t^4} \cdot 0,03^2 \cdot t^2 = \frac{T^2}{t^2} \cdot d^2 \cdot 0,03^2$$

$$\Delta U = \sqrt{0,001 \frac{T^2}{t^2} d^2 = 0,03 \frac{T}{t} d = 0,03 \cdot U} \Rightarrow \frac{\Delta U}{U} = 0,03 = 3\%$$

Gleichförmige Bewegung

Vektoren: Ortsvektor $|\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$

Addition: setze Vektoren aneinander; Subtraktion: $\vec{r}_1 + (-\vec{r}_2)$

Multiplikation: 1. Skalarprodukt (Entstehung einer Zahl) $\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \varphi$

2. Vektorprodukt (Entstehung eines Vektors) $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c}$

$$|\vec{c}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi \quad (\text{Rechte Hand Regel})$$

Geschw.: $\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{f}$ **Mittlere Geschw.:** $|\vec{v}(t)| = |\vec{v}(t)|$

Momentangeschwindigkeit ist tangential zur Bahnkurve.

$$\vec{v}(t) = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} \vec{v}(t) dt \quad \vec{v}(x) = \frac{1}{x_2 - x_1} \int_{x_1}^{x_2} \vec{v}(x) dx \quad (\text{Denke an Dreiecksfläche})$$

Beschleunigung: $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \vec{f}$ **Richtung von a = Richtung von \Delta v**

Ursache der Bewegung: Kräfte. 1. Ein Teilchen auf das keine Kräfte wirken, bewegt sich mit konst. v. 2. Änderung von v erfordert eine Kraft $\vec{F} = m \cdot \vec{a}$

3. Actio = Reactio

Trägheitskraft: $\vec{F}_T = -m \cdot \vec{a}$ \vec{a} = Beschleunigung
(antragen in Kräftesystemen) **Trägheitskraft** $\rightarrow \vec{F}$

Gleichmäßig beschleunigte Bewegung schließt Beschleunigung treten auch 1) Ohne Anfangsgeschw. Trägheitskräfte auf

$$s = a \cdot \frac{t^2}{2}; \quad v = a \cdot t; \quad v = \sqrt{2as}; \quad a = v \cdot \frac{dv}{ds}$$

2) Freier Fall

$$x(t) = -\frac{1}{2} g \cdot t^2 + h = 0 \quad \text{Fallzeit: } t = \sqrt{\frac{2h}{g}} \quad \text{aus } s = \frac{1}{2} g \cdot t^2$$

Endgeschw.: $v = g \cdot t = \sqrt{2gh}$

3. **Mit Anfangsgeschw.:** v_0 = bereits zurückgelegter Weg

$$v_0 = a \cdot t \quad \vec{v}(t) = \vec{v}_0 + a \cdot t \quad \vec{r}(t) = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 \cdot t + \frac{1}{2} a t^2$$

Wagrechtger Wurf

$$\text{Bahngl.: } y = \frac{g}{2v_0^2} \cdot x^2 \quad \vec{r} = \vec{s} + \vec{h} = \vec{v}_0 \cdot t + \frac{g t^2}{2}$$

Bahngeschw.: $\vec{v}_B = \vec{v}_0 + \vec{g} \cdot t$

Wurfweite: $s = v \cdot t = \sqrt{2gh} \cdot t; \quad h = \frac{1}{2} g t^2 \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2h}{g}}$

Schräger Wurf: Anfangs: $v_x = v_0 \cdot \cos \alpha; \quad v_y = v_0 \cdot \sin \alpha$

$$\text{Bahngl.: } y = x \cdot \tan \alpha - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} \cdot x^2$$

Wurfweite: $s = v_0 \cdot t \cdot \cos \alpha$

$$\text{Wurfhöhe: } h = v_0 \cdot t \cdot \sin \alpha - \frac{g t^2}{2}$$

$$\text{Bahngeschw.: } v_B = \sqrt{v_0^2 - 2gh}$$

max. Steighöhe: $h_m = \frac{v_0^2 \cdot \sin^2 \alpha}{2g}$

max. Wurfweite: $s_m = \frac{v_0^2 \cdot \sin 2\alpha}{g}$

Gleichförmige Kreisbewegung: Kin. Energie: $W = \frac{1}{2} J \omega^2$
Teilchen erfährt auf einer Kreisbahn mit $v = \text{const}$ eine Besch.

Zentripetalkraft: $F_Z = m \cdot a_Z = m \cdot r \cdot \omega^2$ (nach außen)
Zentrifugalkraft: nach innen

Umfangsgeschw.: $v = \frac{\Delta s}{\Delta t} = r \cdot \frac{\Delta \varphi}{\Delta t} = r \cdot \omega$

Winkelgeschw.: $\omega = \frac{d\varphi}{dt} = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$ wenn ω konst. \Rightarrow gleichförm. Bewegung

T = Periodendauer, f = Kreisfrequenz **Frequenz:** $f = 1/T = n/t$
v tangential zur Kreisbewegung, \omega senkrecht darauf $n = \text{Umläufe}$

Winkelbeschleunigung: $\alpha = \dot{\omega} = \dot{\varphi}$
Beschleunigung obwohl Betrag von v konstant bleibt, ändert sich die Richtung, und das ist auch eine Beschleunigung.

Harmonische Schwingung:
Hookesches Gesetz: $F = -D \cdot x \quad F = m \cdot a$
Wenn Kräftesystem im Gleichgewicht F_0 entgegen F_0

Schwingungsgleichung (Gleichgew. d. Kräfte): $m \ddot{x} + D \cdot x = 0$
Nur Lösung wenn Hook-Gl.

$$x(t) = x_0 \cdot \sin(\omega t + \varphi) \quad x_0 = \text{Amplitude}$$

$$v(t) = x_0 \cdot \omega \cdot \cos(\omega t + \varphi) \quad \omega = \text{Kreisfrequenz}$$

$$a(t) = -x_0 \cdot \omega^2 \cdot \sin(\omega t + \varphi) \quad \varphi = \text{Phase (Verschob.)}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{D}{m}} = \sqrt{\frac{J}{I}} \quad J = \text{Trägheitsmoment}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{D}} \quad \text{Fadenpendel } T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} \quad \text{weil } x = r \cdot \varphi$$

Parallel: $D = D_1 + D_2$
Serie: $\frac{1}{D} = \frac{1}{D_1} + \frac{1}{D_2}$ $f = \frac{1}{T}$ Periodendauer = Dauer einer Umdrehung

Schwingung mit Dämpfung: $x(t) = x_0 \cdot e^{-\gamma t} \cdot \cos \omega t$

Beschleunigung $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \vec{f}$ **Richtung von a = Richtung von \Delta v**

Ursache der Bewegung: Kräfte. 1. Ein Teilchen auf das keine Kräfte wirken, bewegt sich mit konst. v. 2. Änderung von v erfordert eine Kraft $\vec{F} = m \cdot \vec{a}$

3. Actio = Reactio

Trägheitskraft: $\vec{F}_T = -m \cdot \vec{a}$ \vec{a} = Beschleunigung
(antragen in Kräftesystemen) **Trägheitskraft** $\rightarrow \vec{F}$

Gleichmäßig beschleunigte Bewegung schließt Beschleunigung treten auch 1) Ohne Anfangsgeschw. Trägheitskräfte auf

$$s = a \cdot \frac{t^2}{2}; \quad v = a \cdot t; \quad v = \sqrt{2as}; \quad a = v \cdot \frac{dv}{ds}$$

2) Freier Fall

$$x(t) = -\frac{1}{2} g \cdot t^2 + h = 0 \quad \text{Fallzeit: } t = \sqrt{\frac{2h}{g}} \quad \text{aus } s = \frac{1}{2} g \cdot t^2$$

Merke: W_{pot} entsteht durch ortsabhängige Kräfte (Schwerkraft)

$$W_{kin} = \frac{1}{2} m v^2 \quad (v = a \cdot t) \quad W_{Rot} = \frac{1}{2} J \omega^2$$

Energie, die ich mit Kraft aufbringen muß. Arbeit geg. Trägheitskr. **Energieerhaltungssatz**

$$W = W_{pot} = W_{kin} (+ W_{Rot}) = \text{const.}$$

Gesamtenergie E eines abgeschloss. von außen keine Kraft, loslassen u. schwingen) Systems ist für alle Zeit konst. Energie geht nicht verloren, kann nicht vermehrt werden, sondern nur umgewandelt. Praxis keine rein mech. Vorgänge, da z.B. durch Reibung mech. Energie in Wärme übergeht (gilt kein Energiesatz \rightarrow Impulssatz)

$$\text{Leistung: } P = \frac{W}{t} = F \cdot v \quad F_L = \frac{1}{2} C_w \cdot \rho \cdot A \cdot v^2$$

Luftwiderstand

Schief Ebene: $F_R = F_H = \mu \cdot F_N$ bei $v = \text{const.}$ $P = \frac{1}{2} C_w \cdot \rho \cdot A \cdot v^3$

Impuls = Stoß, Antrieb $P = m \cdot v$
Es existieren in der Natur Größen, die sich zeitlich nicht ändern. Z.B. Energie, Impuls = **Erhaltungsgößen**.

Impuls verursacht Translation ($P = m \cdot v$ und $F = m \cdot a \rightarrow F = \dot{P} = \dot{a} \cdot m$)

Impulserhaltungssatz: $\vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{P}_3 = \text{const.}$

Andere Form 2 NG $\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{d(m\vec{v})}{dt} = m \cdot \vec{a}$

Kraft = zeitliche Änderung des gesamten Impulses
 $P = M \cdot v_0$ Gesamtimpuls = Impuls der Schwerpunkte
Energie und Impuls sind voneinander unabhängig.
Elastischer Stoß: Energiesatz und Impulssatz

1) $m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 v_1' + m_2 v_2'$ mit Energiesatz gekoppelt

2) $v_1 + v_1' = v_2 + v_2'$ 3) $v_1' = \frac{(m_1 - m_2) \cdot v_1 + 2m_2 v_2}{m_1 + m_2}$

4) $v_2' = \frac{(m_2 - m_1) \cdot v_2 + 2m_1 v_1}{m_1 + m_2}$ v_0 = stoßende Kugel
 v_2 = ruhende Kugel \Rightarrow

5) Energiebeitrag: $\frac{\Delta W}{W} = \frac{4m_1 \cdot m_2}{(m_1 + m_2)^2}$

Inelastischer Stoß, nur Impulssatz
Drehbewegungen

Trägheitsmoment: $J = \int r^2 dm$ durch Schwerpunkt

$J = r^2 m$ von r und m abhängig

Ein Maß für Trägheit bei Rotation und entspricht der Masse bei Translation.

Nicht durch Schwerpunkt \rightarrow Satz von Steiner: $J_A = J_S + m s^2$

$$\text{Kugel: } J = \frac{2}{5} m r^2 \quad \text{Vollzylinder: } J = \frac{1}{2} m r^2 \quad \text{Hohlzylinder: } J = m r^2$$

$$\text{Stab: } J = \frac{1}{12} m r^2 \quad \text{Kreis: } J = \frac{1}{2} m r^2 \quad m = \rho \cdot v = r^2 \pi \cdot d \cdot \rho$$

Drehmoment und Drehimpuls: Drehimp. verus. Drehmoment ω in Richtung von Drehachse (Rechte Hand Regel) $T/\omega = F$

$$T = \vec{r} \times \vec{F} = r \cdot F \cdot \sin \alpha \quad [\text{Nm}]$$

Innerhalb Hebelgesetzen
Kleine Kraft kann groß. Drehm. als groß. Kraft ausüb. da von r abh.

$$dW = \int \vec{T} \cdot d\vec{\varphi} = F \cdot d\vec{r} \quad \text{Leistung Rot. } P = T \cdot \omega$$

Drehimpuls: $L = \vec{r} \times \vec{p}$ (p linear Impuls, \vec{r} Abstand)

[Nm·s] Dim. einer Wirkung, L in Richtung ω
Drall = Rotation: $L = J \cdot \omega$ bei Translation $P = m \cdot v$

2 NG: $\vec{T} = \frac{dL}{dt}$
 $\frac{dL}{dt} = 0$ oder $L = \text{const.}$ (aus L = F r = P r = m v)

Präzession: a) Kraft greift Kreisel im SP an \Rightarrow keine Drehm. T = 0, L = const. b) Drehm. greift an (F wirkt) und Rad ist in Ruhe kippt es = Drehung, aber $T \parallel L$, c) Drehm. greift an und Rad dreht sich rotiert es um seine Achse, da Kreisel versucht L \perp zu stellen.

Präz.geschw. Ω = Winkelgeschw. mit der L in der Horizont. umläuft

Reibung nicht Rutschen $F_R > F_H$

$$\text{Coulomb Reibung } F_R = \mu \cdot F_N \quad F_N = m \cdot g \cdot \cos \alpha$$

Haftrreib. μ_H (Körper haftet), Gleitreib. μ_G (Körper gleitet) $\mu_H > \mu_G$

Newton Reibung schnelle Körper in Gasen, Flüssigk.

$$F_R = \frac{1}{2} C_w \cdot \rho \cdot A \cdot v^2 \quad P_R = F_R \cdot v \quad (\rho_L = 1,3 \text{ kg/m}^3)$$

A = größter der Strömung entgegenstehender Körperschnitt
Stokes-Reibung

Kugel $F_R = -6\pi \cdot \eta \cdot r \cdot v$ (r = Radius Kugel, η = Viskosität)

Mittlere Masse eines Luftmoleküls: $m_L = m_1(2 \cdot M_N, 0,78 + 2 \cdot M_O, 0,22)$ m_N = Atom.masseneinh

Anzahl Moleküle N = bestimmte Masse Luft / m_L

Druck: Jede Deformation erfordert Kräfte.

$$\text{Hydrostatischer (allseitiger) Druck: } p = \frac{F}{A} \quad \rho_{\text{W}} = 1000 \text{ kg/m}^3$$

Absolut Druck: $p_a = p + p_0$
Erinnerung: Bernoulli, Kontinuitätsgl.

Hydraulischer Druck: $p = \rho \cdot g \cdot h + p_0$ (äußere Luftdruck)

Null-Niveau festlegen für h
Pascalsches Prinzip: Formel gh unabhängig von Gefäßform.
Druck auf Teilchen der Oberfläche überträgt sich gleichmäßig auf alle Oberflächen (isotrop).

Archimedisches Prinzip: Auftrieb: $F_A = \rho \cdot g \cdot V$
Auftrieb = Gewichtskraft der verdrängten Flüssigkeitsmenge
Tauchen (Volumenvergleich)
 $\rho > \rho$ der Flüssigkeiten in der Körper schwimmt
 $V =$ Volumen der vom Körper verdrängten Flüssigkeit

Schwimmen: $F_A = F_G$ Ein schwimmender Körper verdrängt soviel Flüssigkeit wie er wiegt (Massenvergleich)
Atmosphärendruck in Höhe h bei $T = \text{const.}$

$$\text{Luftdruck: } p = p_0 \cdot e^{-\frac{\rho_0 g h}{p_0}} = p_0 \cdot e^{-\frac{g h}{v^2}}$$

($\eta_1 = \rho_0 \dots$) (x_0 = auf Erdoberfl.) **Staudruck:** $\frac{F_R}{A} = \frac{1}{2} \cdot \rho \cdot v^2$

Oberflächenenergie

isotrop = Kräftefrei
res. Kraft = Kohäsionsdruck
Dieser Druck muß überwunden werden um ein Molekül an die Oberfläche zu bringen (keist Arbeit)

σ = Oberflächenenergie
Oberfläche sind **Minimalfächchen** σ = Oberflächenenergie
Oberfl.energie $dW = \sigma \cdot dA$ A: benetzte Fläche, Umfang

$$F = \sigma \cdot 2 \cdot b = \frac{\Delta W}{\Delta s} = \text{Energieänd. Wegänd.}$$

Kraft mit der Fl. überlässt sich zu verkleinern versucht
Normaldruck einer gekrümmten Oberfläche:

$$\text{Kapillardruck Kugel: } p = \frac{2\sigma}{R} \quad \text{Druck auf innere Oberfläche}$$

Seifenblase: $p = \frac{4\sigma}{r}$ Druck auf innere + äußere Oberfläche

Die pos. Krümmung einer Kugel kommt zustande, wenn innen ein Überdruck Δp herrscht

Kapillarkraft: F_A = Adhäsionsk. F_K = Kohäsionsk. $F_A > F_K$
Molek. der Glaswand ziehen H_2O Molek. hoch

Kontaktwinkel

$$\cos \varphi = \frac{F_A - F_{K2}}{F_{T1}}; \quad \cos \varphi > 0, F_A > F_{K2} \rightarrow \text{benetzend} \quad F_{K1} > F_{K2}$$

Kapillarsteighöhe: in einem Rohr kann das Wasser höher stehen als der Flüssigkeitsspiegel ist. Grund: F_A groß und Gesamtoberfläche des Wassers verkleinert sich auf Rohrinnenwand.

$$\text{Kapillarsteighöhe: } h = \frac{2\sigma \cos \varphi}{\rho \cdot g \cdot r} \quad \sigma_{\text{Wasser}} = 0,072 \text{ N/m}$$

Viskosität (von Oberfläche \rightarrow Inneren)
Reibung zwischen den Schichten

$$\text{Innere Reibung: } F_R = \eta \cdot A \cdot \frac{dv}{dx} = \eta \cdot A \cdot \frac{dv}{dx}$$

$d =$ Dicke der Schicht $v =$ Geschw.gradient
 $\eta =$ dyn. Viskosität [Pa·s], Temp.abhängig, Flüss.: $\eta \ll$ mit Temp.
kinematische Viskosität: $\nu = \eta / \rho$ **Gas:** $\eta \ll$ mit Temp.

Laminare Strömung (überall zeitlich konst.), $F_R > \text{Trägheitskraft}$
Strömung: Kräftefrei, v vorhanden aber kein a.

$$F_P = \Delta p r^2 \pi \quad \text{äußere Kraft} \rightarrow \text{bewirkt Strömung}$$

$$F_R = \eta \cdot A \cdot \frac{dv}{dr} \quad \text{Reibungskraft auf Flüssigkeit}$$

$$F_P = -F_R \rightarrow \text{Strömungsgeschw. durch das Rohr in Schichten im Abstand r vom Mittelpunkt: } v(r) = \frac{\Delta p}{4\eta l} \cdot (R^2 - r^2)$$

Wenn $v(r) = v(R) \Rightarrow v = 0$ weil Fl. pappen bleibt

$$\text{Mittlere Geschw.: } \vec{v} = \frac{\Delta p}{8\eta l} \cdot R^2 = \frac{v_0}{2}$$

Volumenfluss: $\dot{V} = \frac{\Delta p}{8\eta l} \cdot R^4$ **Hagen-Poiseuille-Gesetz**

$$\Delta p \text{ Druckunterschied zwisch. den Enden des Durchgangs von } \vec{v}$$

Elastizität **isotrope Festkörper**

$$\text{Volumenelastizität: Form bleibt gleich}$$

$$\frac{\Delta V}{V} = -k \cdot \Delta p \quad \frac{dV}{V} = -\frac{1}{k} \cdot dp \quad \text{Kompr.: } \Delta V \text{ neg.}$$

Kompressionsmodul: $k = 1/\kappa$

Kompressibilität: $\kappa = -\frac{1}{V} \frac{\partial V}{\partial p}$ $\kappa = \frac{1}{\rho} \frac{\partial \rho}{\partial p}$

Unter Druck **Rel. Vol.änderung** **Rel. Dichteleänderung**
Rel. Vol.änderung **bei Gasen:**

$$\kappa = \frac{1}{p} \Rightarrow \int \frac{dV}{V} = \int \frac{1}{p} \cdot dp \Rightarrow \frac{V_2}{V_1} = \frac{p_1}{p_2}$$

Rel. Vol.änderung **bei Flüssigk.:** $\frac{V_2}{V_1} = e^{-k \cdot \Delta p}$

Volumenarbeit isotroper Körper: $W = -\int p dV$

Dehnung: Ändert Form und Volumen
Normalspannung: $\sigma = F/A$ (F, A); **Dehnung:** $\epsilon = \Delta L/L$