

Statistischer Fehler

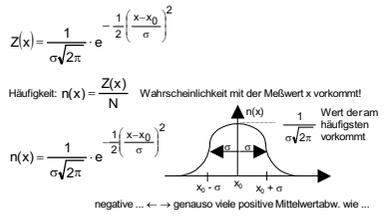
Fehler der Einzelmessung: $\Delta x_k = x_k - x_0$ x_0 = wahrer Wert x_k = Meßwert
Relativer Fehler [%]: $\Delta x_k/x_0 = (x_k - x_0)/x_0$
Problem: x_0 unbekannt \Rightarrow ersetzen wahren Wert durch Bestwert \bar{x}

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

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

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

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



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

Standardabweichung des Mittelwertes: $\sigma_{\bar{x}} = \frac{\sigma}{\sqrt{N}}$ 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. $U = \frac{d}{dt} \int \sigma \cdot dA = \frac{d}{dt} \left(\int \sigma^2 \cdot dA + \left(\frac{\partial U}{\partial t} \right)^2 \cdot dA \right)$

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

$\frac{\partial U}{\partial d} = \frac{T}{d} \cdot \frac{\partial U}{\partial t} = -d \cdot T \cdot \frac{1}{t^2} \cdot \left(\frac{\partial U}{\partial d} \right)^2 \cdot d^2 = \frac{T^2}{t^2} \cdot d^2 \cdot 0,01^2$

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

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

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) $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c}$

$|\vec{c}| = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \sin \varphi$ (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.

$\vec{v}(t) = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} \vec{v}(t) dt$ $\vec{v}(x) = \frac{1}{x_2 - x_1} \int_{x_1}^{x_2} \vec{v}(x) dx$ (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 Δv**

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

3. Actio = Reactio

Trägheitskraft: $\vec{F}_T = -m \cdot \vec{a}$ \vec{a} = Beschleunigung des Bezugssystemes

Gleichmäßig beschleunigte Bewegung schließt Beschleunigung treten auch 1) Ohne Anfangsgeschw. 2) Trägheitskräfte auf

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

2) Freier Fall

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

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

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

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

Wagrechtener Wurf

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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, ω senkrecht darauf n = Umläufe

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

Harmonische Schwingung
Hookesches Gesetz: $F = -D \cdot x$ $F = m \cdot a$
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.

$x(t) = x_0 \cdot \sin(\omega t + \varphi)$ x_0 = Amplitude

$v(t) = \omega \cdot x_0 \cdot \cos(\omega t + \varphi)$ ω = Kreisfrequenz

$a(t) = -\omega^2 \cdot x_0 \cdot \sin(\omega t + \varphi)$ φ = Phase (Verschob. kos.)

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

$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{D}}$ **Fadenpendel** $T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{g}}$ 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 Δv**

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

3. Actio = Reactio

Trägheitskraft: $\vec{F}_T = -m \cdot \vec{a}$ \vec{a} = Beschleunigung des Bezugssystemes

Gleichmäßig beschleunigte Bewegung schließt Beschleunigung treten auch 1) Ohne Anfangsgeschw. 2) Trägheitskräfte auf

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

2) Freier Fall

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

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

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

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)

Leistung: $P = \frac{W}{t} = F \cdot v$ $F_L = \frac{1}{2} C_w \cdot \rho \cdot A \cdot v^2$
 v = Volumen der vom Körper verdrängten Flüssigkeit
 L = 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 $F = m \cdot a \rightarrow F = \frac{dP}{dt} = a \cdot m$)

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

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

Kraft = zeitliche Änderung des gesamten Impulses
 $P = M \cdot v_0$ Gesamtimpuls = Impuls der Schwerpunkt
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) Energieübertrag: $\frac{\Delta W}{W} = \frac{4m_1 \cdot m_2}{(m_1 + m_2)^2}$

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: $J_A = J_S + m s^2$

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

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

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

$T = \vec{r} \times \vec{F} = r \cdot F \cdot \sin \alpha$ [Nm]
Immer bei Hebelgesetzen
Kleine Kraft kann groß. Drehm. als groß. Kraft ausüb. da von r abh.

$dW = \int \vec{T} \cdot d\vec{\varphi} = F \cdot d\vec{r}$ **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: $\vec{T} = \frac{dL}{dt}$ Wenn keine Kräfte angreifen (T=0) ist Drehimp. eine **Erhaltungsgroße** \rightarrow Erhaltungssatz des Drehimpulses $\Rightarrow J = 1 - \omega$

$\frac{dL}{dt} = 0$ oder $L = \text{const.}$ (aus $L = F \cdot r \cdot m \cdot v$)

Präzession: a) Kraft greift Kreisel im SP an \Rightarrow keine Drehm. $T = 0$, $L = \text{const.}$ b) Drehm. greift an (F wirkt) und Rad ist in Ruhe kippt es = Drehung, aber T || L , c) Drehm. greift an und Rad dreht sich rotiert es um seine Achse, da Kreisel versucht L zu stellen.
Präz.geschw. Ω = Winkelgeschw. mit der L in der Horizont. umläuft

Reibung nicht Rutschen $F_R > F_H$

Koefizient Reibung: $F_R = \mu \cdot F_N$ $F_N = m \cdot g \cdot \cos \alpha$
Haftreib. μ_H (Körper haftet), Gleitreib. μ_G (Körper gleitet) $\mu_H > \mu_G$

Newton Reibung: schnelle Körper in Gasen, Flüssigk.

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

A = größter der Strömung entgegenstehender Körperquerschnitt
Stokes-Reibung
nicht zu schnellen Sinken eines Körpers in zäher Flüssigkeit

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 Luftmolek. N = bestimmte Masse Luft / m_L

Druck: Jede Deformation erfordert Kräfte.

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

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 ngh 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 $T = \text{const.}$

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)
 $P = M \cdot v_0$ 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) Energieübertrag: $\frac{\Delta W}{W} = \frac{4m_1 \cdot m_2}{(m_1 + m_2)^2}$

Kapillardruck Kugel: $p = \frac{2\sigma}{R}$ 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 ω herrscht

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

Kontaktwinkel
 $\cos \varphi = \frac{F_A - F_{G2}}{F_{T1}}$; $\cos \varphi > 0$, $F_A > F_{G2}$ \rightarrow benetzend $F_{G2} > F_{T1}$

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

Kapillarsteighöhe: $h = \frac{2\sigma \cos \varphi}{\rho \cdot g \cdot r}$ $\omega_{\text{Wasser}} = 0,072 \text{ Nm}$

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

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

 $d =$ Dicke der Schicht \rightarrow 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.

$F_P = \Delta p r^2 \pi$ äußere Kraft \rightarrow bewirkt Strömung

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

$F_P = -F_R \rightarrow$ **Strömungsgeschw.** durch das Rohr in Schichten im Abstand r
Mittelpunkt: $v(r) = \frac{\Delta p}{4\eta l} (R^2 - r^2)$ $\Delta p =$ Druckunterschied zwischen oben und unten R = vom Mittelpunkt zum Rand

Mittlere Geschw.: $\bar{v} = \frac{\Delta p}{8\eta l} \cdot R^2 = \frac{v(0)}{2}$ **Volumenfluss:** $\dot{V} = \frac{\Delta p}{8\eta l} \cdot R^4$ Hagen-Poiseuille-Gesetz Δp Druckunterschied zwisch. den Enden des Durchgangs von \dot{V} Re-Zahl: $Re = \frac{\rho \cdot R \cdot v}{\eta}$ **Trägheitskraft**
Reibungskraft \Rightarrow Newton: $F_R = \frac{8}{R_0} \cdot \frac{1}{2} \rho \Delta v^2$ Stokes: $F_R = \frac{12}{R_0} \cdot \frac{1}{2} \rho \Delta v^2$ \rightarrow turbulent: Wirbelbildung, Re groß**Prandtl-Schicht:** $d = \sqrt{\frac{8\eta l \cdot v}{\rho \cdot v_0}}$ v_0 = Geschw. Austauschschicht
 L = Länge Austauschschichtbeherrscht alle Austauschvorgänge zwischen Wand und Flüssigkeit, z.B. Wärmeverlust durch eine Mauer, $\eta = 0 \Rightarrow F_R$ nicht 0

Elastizität **isotrope Festkörper**

Volumenelastizität: Form bleibt gleich
 $\frac{\Delta V}{V} = -k \cdot \Delta p$ $\frac{dV}{V} = -\frac{1}{k} dp$ Komp.r.: ΔV neg.Kompressionsmodul: $k = 1/\kappa$ Kompressibilität: $\kappa = -\frac{1}{V} \frac{\partial V}{\partial p}$ $\kappa = \frac{1}{\rho p}$ Unter Druck Rel. Vol.änderung Rel. Dichteleänderung
Rel. Vol.änderung bei **Gasen:** $\kappa = \frac{1}{p} \Rightarrow \int \frac{dV}{V} = \int \frac{1}{p_1} - \frac{1}{p_2} dp \Rightarrow \frac{V_2}{V_1} = \frac{p_1}{p_2}$ Rel. Vol.änderung bei **Flüssigk.:** $\frac{V_2}{V_1} = e^{-k \cdot \Delta p}$ Volumenarbeit isotroper Körper: $W = -\int p dV$