



## Klassische und Relativistische Mechanik

Othmar Marti | 16. 01. 2008 | Institut für Experimentelle Physik

Physik, Wirtschaftspraxis und  
Lehramt Physik

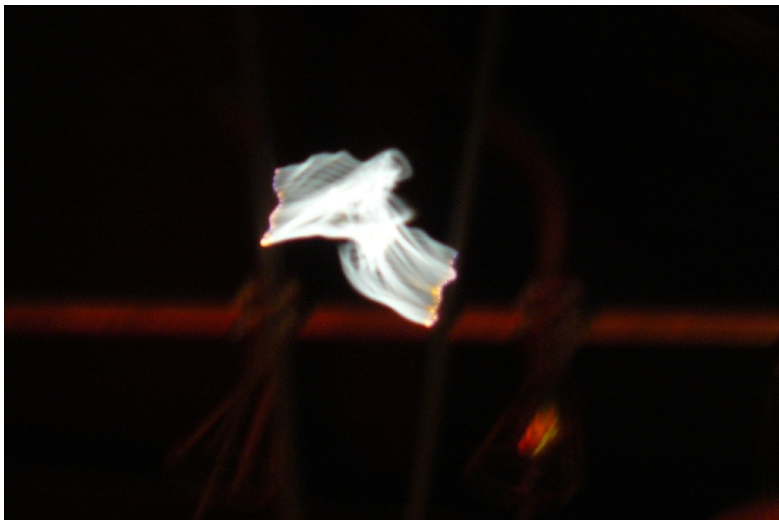
# Exkursion Technorama



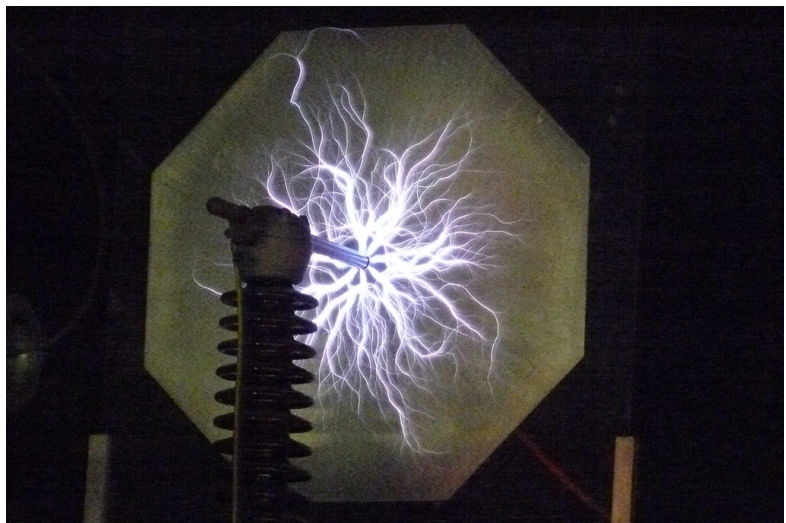
# Exkursion Technorama



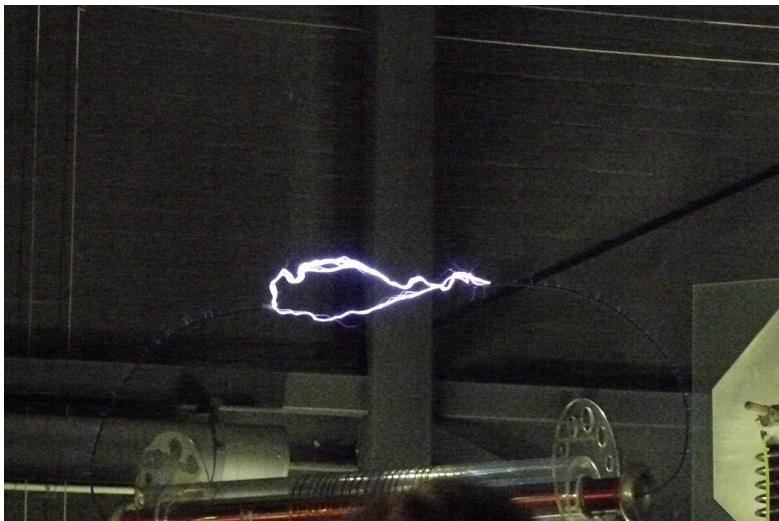
## Exkursion Technorama



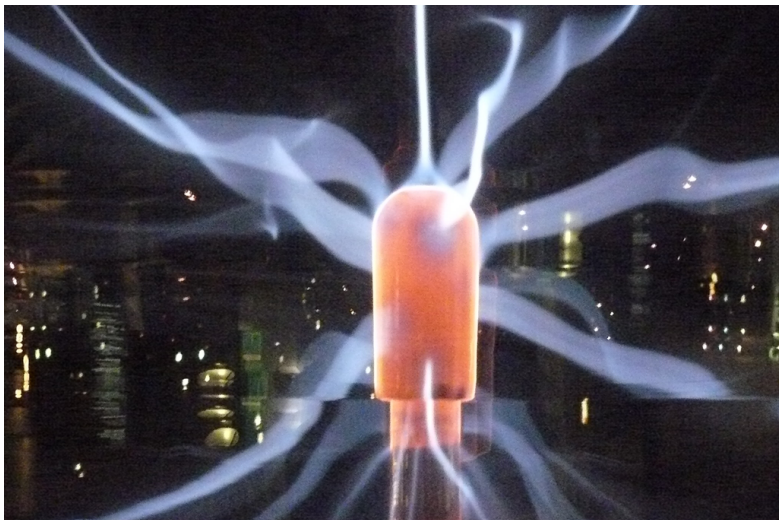
# Exkursion Technorama



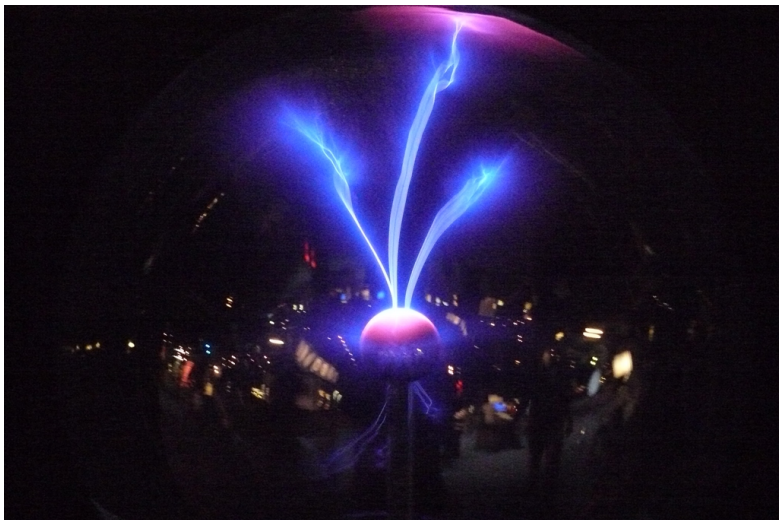
## Exkursion Technorama



## Exkursion Technorama



## Exkursion Technorama





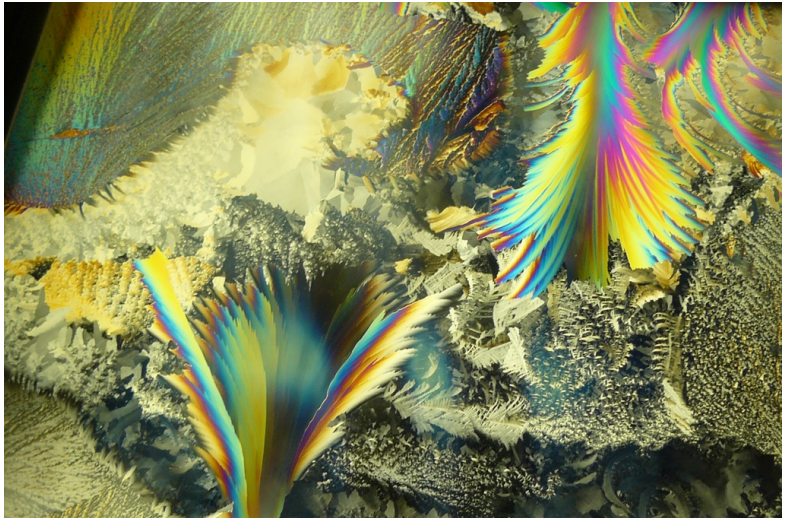
## Exkursion Technorama



## Exkursion Technorama



## Exkursion Technorama



## Exkursion Technorama



# Exkursion Technorama



## Konstantes äusseres Drehmoment

Wirkt ein konstantes äusseres *Drehmoment*  $\mathbf{T}$  so gilt

$$\mathbf{T} = \dot{\mathbf{L}} = I \dot{\omega}$$

oder

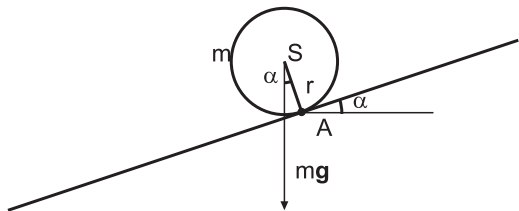
$$\dot{\omega} = \frac{1}{I} \mathbf{T}$$

$$\omega = \frac{1}{I} \mathbf{T} t$$

und

$$\phi = \frac{1}{2} \frac{1}{I} \mathbf{T} t^2$$

## Rollender Zylinder



*Rollender Zylinder*

---

## Rollender Zylinder

A ist die momentane Drehachse des Zylinders (Warum ist die Drehachse die Auflagelinie?). Nach dem Satz von Steiner ist

$$I = I_S + mr^2$$

$$\text{Also ist } T = m |\mathbf{r} \times \mathbf{g}| = mgr \sin \alpha = (I_S + mr^2) \dot{\omega}$$

$$a = \ddot{s} = r\dot{\omega} = r \frac{mgr \sin \alpha}{I_S + mr^2} = \frac{1}{1 + \frac{I_S}{mr^2}} g \sin \alpha$$

$$\text{Massivzylinder } I_S = \frac{1}{2}mr^2$$

$$a = \frac{2}{3}g \sin \alpha$$

$$\text{Hohlzylinder } I_S = mr^2$$

$$a = \frac{1}{2}g \sin \alpha$$

$$\text{Kugel } I_S = \frac{2}{5}mr^2$$

$$a = \frac{5}{7}g \sin \alpha$$

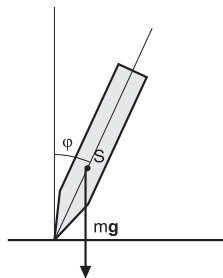
$$\text{Rutschender Körper}$$

$$a = g \sin \alpha$$



## Kippen eines starren Körpers

---



*Kippen eines starren Körpers*

---

## Kippen eines starren Körpers

Hier ist für kleine Auslenkungen  $T \propto \varphi$  und nicht bei beim *Pendel*  $T \propto -\varphi$ . Die Drehmomentengleichung lautet

$$T = D\varphi = I \ddot{\varphi}$$

Sie hat die Lösungen

$$\varphi = \varphi_0 e^{\omega t} + \tilde{\varphi} e^{-\omega t}$$

mit  $\omega = \sqrt{\frac{D}{I}}$ .

Wenn zu Beginn der Bewegung  $\dot{\varphi} = 0$  ist (Anfangsbedingung) ist die Lösung

$$\varphi(t) = \frac{1}{2} \varphi_0 (e^{\omega t} + e^{-\omega t}) = \varphi_0 \cosh \omega t$$

## Kippender Kamin

**Beispiel:** Kippender Kamin

Das *Trägheitsmoment* eines Kamins, der um seinen Fuss rotiert, ist

$$I = \frac{1}{3} m \ell^2$$

Dann ist die Drehmomentengleichung

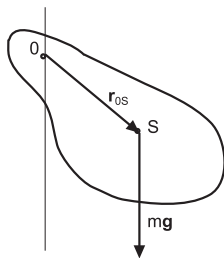
$$T = m \cdot g \cdot \frac{\ell}{2} \sin \varphi \sim \frac{1}{2} m g \ell \varphi = D \varphi$$

Daraus folgt für den Betrag der Drehfrequenz

$$\omega = \sqrt{\frac{\frac{1}{2} m g \ell}{\frac{1}{3} m \ell^2}} = \sqrt{\frac{3 g}{2 \ell}}$$

## Physikalisches Pendel

---



*Physikalisches Pendel*

---

## Physikalisches Pendel

Die Drehmomentengleichung für das physikalische *Pendel* lautet

$$T_{axial} = - |\mathbf{r}_{0S} \times m\mathbf{g}| = -mgr_{0S} \sin \varphi$$

Der *Drehimpuls* ist

$$L_p = I\omega = (I_s + mr_{0S}^2) \omega$$

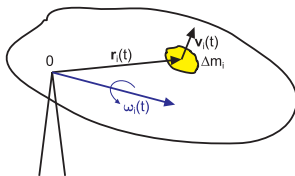
Mit  $T_{axial} = I\dot{\omega}$  wird

$$-\sin \varphi r_{0S} mg = (I_s + mr_{0S}^2) \dot{\omega} = (I_s + mr_{0S}^2) \ddot{\varphi}$$

## Kreisel

**Definition:** Ein Kreisel ist ein starrer Körper, dessen Bewegung durch einen Fixpunkt festgelegt ist.

# Kreisel

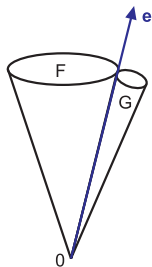


*Kreisel*

---

# Kreisel

---



*Polkegel*

---



## Trägheitstensor

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p}$$

Für ein Massenelement  $dm$  gilt

$$d\mathbf{L} = \mathbf{r} \times (dm\mathbf{v})$$

Mit  $\mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}$  wird

$$\begin{aligned}d\mathbf{L} &= \mathbf{r} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}) dm \\ &= (\mathbf{r} \cdot \mathbf{r}) \boldsymbol{\omega} dm - (\mathbf{r} \cdot \boldsymbol{\omega}) \mathbf{r} dm\end{aligned}$$

Also wird

$$\mathbf{L} = \boldsymbol{\omega} \int r^2 dm - \int \mathbf{r} (\mathbf{r} \cdot \boldsymbol{\omega}) dm$$

## Trägheitstensor

Wir setzen  $\mathbf{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  und betrachten die  $x$ -Komponente:

$$\begin{aligned} L_x &= \omega_x \int \mathbf{r}^2 dm - \int x (x\omega_x + y\omega_y + z\omega_z) dm \\ &= \omega_x \int (x^2 + y^2 + z^2 - x^2) dm - \omega_y \int xy dm - \omega_z \int xz dm \end{aligned}$$

also ist  $I_{xx} = \int (y^2 + z^2) dm$  und  $I_{xy} = - \int xy dm$  und  $I_{xz} = - \int xz dm$ , wie behauptet.

Die Grösse  $-I_{xy} = \int xy dm$  heisst Deviationsmoment.

## Trägheitstensor

$$L_x = I_{xx}\omega_x + I_{xy}\omega_y + I_{xz}\omega_z$$

$$L_y = I_{yx}\omega_x + I_{yy}\omega_y + I_{yz}\omega_z$$

$$L_z = I_{zx}\omega_x + I_{zy}\omega_y + I_{zz}\omega_z$$

oder

$$\mathbf{L} = \overset{\leftarrow}{I}_0 \boldsymbol{\omega}$$

oder  $\mathbf{L}_i = I_{ij}\omega_j$ .  $\overset{\leftarrow}{I}_0$  heisst der Trägheitstensor des Kreisels (des starren Rotators) bezüglich dem Fixpunkt 0. Die Komponenten von  $\overset{\leftarrow}{I}_0$  sind

$$I_{xx} = \int (y^2 + z^2) dm \quad I_{yy} = \int (x^2 + z^2) dm \quad I_{zz} = \int (x^2 + y^2) dm$$

$$I_{xy} = - \int xy dm \quad I_{xz} = - \int xz dm \quad I_{yz} = - \int yz dm$$

## Eigenschaften des Trägheitstensors

Die Spur von  $\overleftrightarrow{I}_0$  ändert sich nicht bei einer Drehung des Koordinatensystems

$$\text{spur} \left( \overleftrightarrow{I}_0 \right) = I_{xx} + I_{yy} + I_{zz} = 2 \int \left( x^2 + y^2 + z^2 \right) dm = 2 \int r^2 dm$$

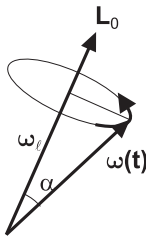
Weiter gilt

$$I_{xx} + I_{yy} - I_{zz} = 2 \int z^2 dm \geq 0$$

und zyklisch.

## Kräftefreier Kreisel

Definition: Ein Kreisel heisst kräftefrei, wenn  $\mathbf{T}_0$  bezüglich des Fixpunktes 0 verschwindet.



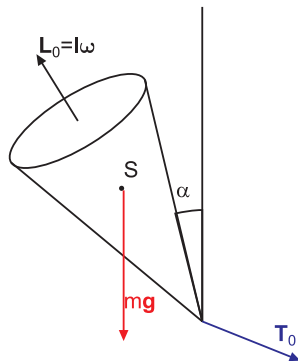
*Kräftefreier Kreisel*

## Mögliche Bahnkurven

Bei einem reibungsfreien Kreisel ist sowohl seine kinetische Energie wie auch der Betrag seines Drehimpulses erhalten. Die Winkelgeschwindigkeit  $\omega$  bestimmt zusammen mit dem Trägheitstensor beide Größen. Im Hauptachsensystem folgt aus der Erhaltung der kinetischen Energie, dass  $\omega$  sich auf dem Poincot-Ellipsoid  $P$  bewegen muss. Die Erhaltung des Drehimpuls-Quadrates  $L_0^2$  bedingt, dass im Hauptachsensystem  $\omega$  sich auf dem Drallellipsoid  $D$  befinden muss. Die möglichen Bahnkurven sind also die Schnittmenge von  $P$  und  $D$ .

## Präzession

---



*Präzedierender Kreisel*

---