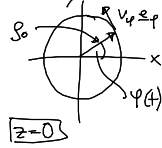


5.3 Bahnkurven

(i) gerade Bahn: $r(t) = vt + r_0$ (S.16)

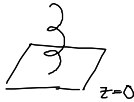
(ii) Kreisbahn:



$$\left. \begin{aligned} s(t) &= s_0 \\ \varphi(t) &= \frac{v}{s_0} t = \omega t \\ z(t) &= 0 \end{aligned} \right\} (S.17)$$

↑
Kreisfrequenz

(iii) Helix



$$\left. \begin{aligned} s(t) &= s_0 \\ \varphi(t) &= \frac{v_\varphi}{s_0} t = \omega t \\ z(t) &= v_z t \end{aligned} \right\} (S.18)$$

• Teil der Geschw.

$$\underline{v(t) = \frac{dr}{dt} = \dot{r} = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{r(t+\varepsilon) - r(t)}{\varepsilon}} \quad (S.19)$$

(iv) Bsp. (1) (S.15)/(S.16): $r(t) = vt + r_0 \rightarrow \frac{dr}{dt} = v$ (S.20)

Abl. der Komp.

(2) (S.17): $r(t) = s_0 e_s \rightarrow \frac{dr}{dt} = \dot{s}_0 e_s + s_0 \dot{e}_s$

\dot{e}_s : (i) Überlegung



$$\frac{e_s(t+\varepsilon) - e_s(t)}{\varepsilon} = \frac{[\varphi(t+\varepsilon) - \varphi(t)] e_\varphi(t)}{\varepsilon}$$

$$\dot{e}_s = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{e_s(t+\varepsilon) - e_s(t)}{\varepsilon} = \dot{\varphi} e_\varphi$$

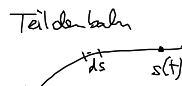
(ii) Rechnen:

$$e_s = \begin{pmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \dot{e}_s = \dot{\varphi} \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix} = \dot{\varphi} e_\varphi$$

$$\rightarrow \frac{dr}{dt} = s_0 \dot{\varphi} e_\varphi = v_\varphi e_\varphi \quad (S.21)$$

(3) (S.18): $r(t) = s_0 e_s + v_z t e_z \xrightarrow{(S.21)} \frac{dr}{dt} = v_\varphi e_\varphi + v_z e_z$ (S.22)

• Bogenlänge-Darstellung



$ds = v dt$... zurückgelegte Weglänge in dt (S.23)

$$\rightarrow s(t) = \int_0^t ds' = \int_0^t v(t') dt' \quad \dots \text{ zurückgelegte Weglänge zur Zeit } t = \text{Bogenlänge} \quad (S.24)$$

Bahnkurve Umkehr von $s(t)$

$$\boxed{r(t) \equiv r(t(s)) = r(s)} \quad (S.25)$$

[physikal. Notation!
 $r(t), r(s)$... dieselbe
 Bahn, unterschiedliche
 Funktionen]

Bilde:

$$\frac{dr}{ds} = \frac{dr}{dt} \frac{dt}{ds}$$

Kettenregel $v(t) \quad \frac{1}{v(t)}$

$$\rightarrow \boxed{\frac{dr}{ds} = \hat{t}, |\hat{t}|=1} \quad (S.26)$$

... Tangentialvektor

NB: neben t oder s sind andere Kurvenparameter
 möglich: Bsp. $\omega t = \varphi$

6. Vektoranalysis

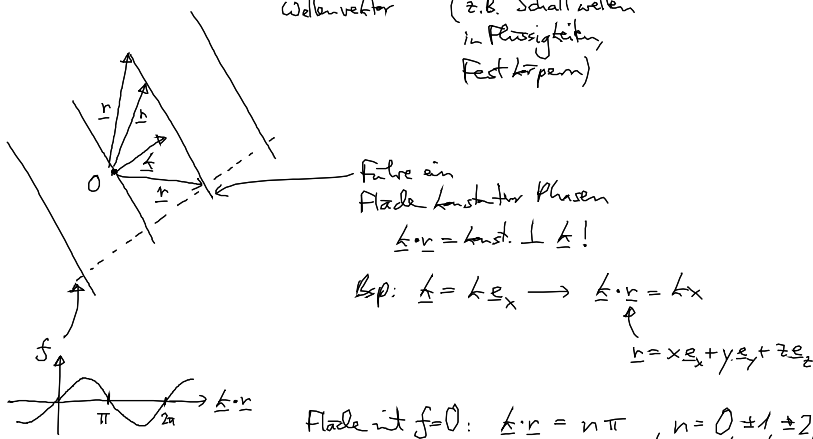
- Motivation:
 räumliche Veränderung von physikal. Größen
 \rightarrow Differenzieren/Abkitten
 \cong Erkennen lokaler Veränderungen

6.1 Skalarfelder

- Skalarfeld $f(\mathbf{r})$: ordnet jedem Raumpunkt $P[(x_1, x_2, x_3)$ oder \mathbf{r}]
 ein Skalar $\in \mathbb{R}$ zu.

Bsp: Temp. T , Druck p (in einer Flüssigkeit)
 Massendichte ρ (z.B. in der Atmosphäre),
 potentielle Energie U, \dots

- Bsp:
 (1) ebene Welle: $f(\mathbf{r}) \sim \sin(\underbrace{\mathbf{k} \cdot \mathbf{r}}_{\text{Phase}})$
 Wellenvektor (z.B. Schallwellen
 in Flüssigkeiten,
 Festkörpern)



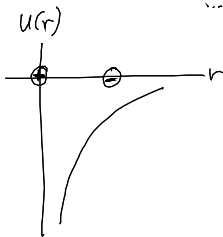
(2) Kugelsymmetrisches (Potential)feld: $U = U(r)$ (6.2)

Kugelkoord.
Abstand vom Nullpkt.

„Äquipotential“ fläche:

$U(r) = \text{konst.} \rightarrow r = \text{konst.}$
 $\hat{=}$ Kugel fläche um $r=0$

Bsp: $U(r) \sim \frac{1}{r}$ (6.3)



... potentielle Energie einer
Test { masse
ladung im Feld
} einer Massepot. /
einer Pkt. ladung

(3) zylindersymmetrisches (Potential)feld: $U = U(\rho)$ (6.4)

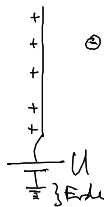
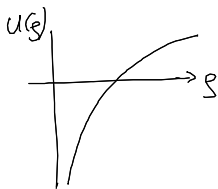
„Äquipotential“ fläche: $U(\rho) = \text{konst.}$

$\rightarrow \rho = \text{konst.}$
 $\hat{=}$ Zylinder fläche um
z-Achse

Zyl. Koord.
Absthd von
z-Achse

Bsp: $U(\rho) \sim \ln \rho$ (6.5)

... pot. Energie einer Testladung im
Feld eines unendlich langen, homogen
geladenen Drahtes



6.2 Vektorfelder

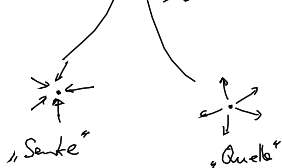
• Vektorfeld $\underline{a}(\underline{r})$: ordnet jedem Raumpkt. P einen Vektor $\in V_P$ zu.

Bsp: Kraft \underline{F} , Geschwindigkeit (z. B. in Flüssigkeit)
elektr. (\underline{E}) / magnet. (\underline{H}) Feld ...

• Bsp:

(1) Kugelsymmetr. (Quellen-/Senken-) Feld:

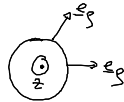
$$\underline{a}(\underline{r}) = \pm \frac{a(r)}{r} \underline{e}_r \quad (6.6)$$



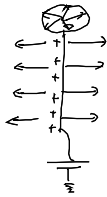
Bsp: $a(r) \sim \frac{1}{r^2} e_r$ (6.7)

- ... (i) E-feld einer Pkt. Ladung
- (ii) Kraft auf Test $\left\{ \begin{array}{l} \text{Masse} \\ \text{Ladung} \end{array} \right.$
- im Feld $\left\{ \begin{array}{l} \text{eines Massepotentials} \\ \text{einer Punktladung} \end{array} \right.$

(2) zylinder symmetr. Feld:
 $a(r) = a(s) e_s$ (6.8)



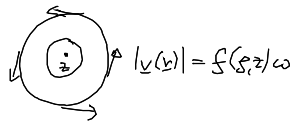
Bsp: $a(r) \sim \frac{1}{s} e_s$



- ... (i) E-feld eines hom. geladenen Drahtes
- (ii) Kraft (qE) auf Testladung im Feld eines hom. gelad. Drahtes

(3) (zylinder symmetr.) Wirbelfeld (Vortex)

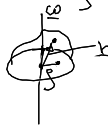
$v(r) = f(s, z) \omega e_\phi$



Flüssigkeit, Tornado's, Magnetfelder

Bsp 1: $v(r) = \omega s e_\phi$ mit $|v| = \omega s$!

$\stackrel{!}{=} \underline{\omega} \times \underline{r}$



↳ "Wirbelstärke"

hier $\underline{\omega} = \omega e_z$

Beweis: $\underline{\omega} = \omega e_z$, $\underline{r} = s e_s + z e_z$

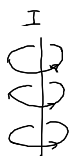
mit $e_z \times e_z = 0$

$e_z \times e_s = e_\phi$



$\rightarrow \underline{\omega} \times \underline{r} = \omega s e_\phi$ qed

Bsp 2: $H(r) \sim \frac{I}{s} e_\phi$ (6.12)



... Feld eines mit Strom I

durchflossenen Leiters

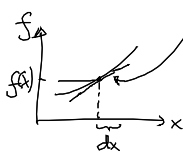


6.3 Vollständiges Differential einer Funktion in 3D

• 10) Einweg: Geg $f(x)$

Wert in Nachbarschaft von x : Taylorentwicklung!

$$f(x+dx) = \underbrace{f(x) + \frac{df}{dx} dx}_{\text{Gerade}} + \underbrace{O(2)}_{\text{Terme } (dx)^n, n \geq 2} \quad (6.13)$$



Def: vollständiges Differential:
$$df(x) = \frac{df}{dx} dx \quad (6.14)$$

(6.13) $\rightarrow f(x+dx) - f(x) = df + O(2) \quad (6.15)$

• 30) Geg: $f(x_1, x_2, x_3)$

Wert in Nachbarschaft von $\{x_1, x_2, x_3\}$:

$f(x_1+dx_1, x_2+dx_2, x_3+dx_3)$ mit (6.13) sukzessive

$$= \underbrace{f(x_1+dx_1, x_2+dx_2, x_3)}_{\dots} + \frac{\partial f}{\partial x_3} \Big|_{x_1+dx_1, x_2+dx_2, x_3} dx_3$$

$$\vdots$$

$$f(x_1, x_2, x_3) + \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_{x_1, x_2, x_3} dx_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_{x_1, x_2, x_3} dx_2$$

$$\approx \frac{\partial f}{\partial x_3} \Big|_{x_1, x_2, x_3} dx_3 + \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_3} dx_2 dx_3 + \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_3} dx_1 dx_3 + \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} dx_1 dx_2 + \dots$$

$$\approx \frac{\partial f}{\partial x_3} \Big|_{x_1, x_2, x_3} dx_3 + O(2)$$

$\rightarrow f(x_1+dx_1, x_2+dx_2, x_3+dx_3) - f(x_1, x_2, x_3)$
 $= df + O(2) \quad (6.16)$

Def: vollständiges Differential
$$df = \frac{\partial f}{\partial x_i} dx_i \quad (6.17)$$

NB: $\frac{\partial f}{\partial x_i} = \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_{x_j, j \neq i}$