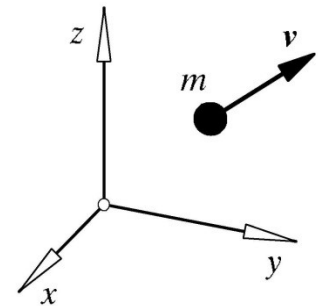


Kinetische Energie

Massenpunkt

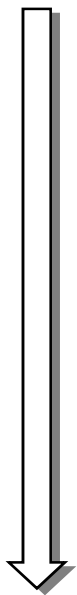
Definition: $T = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \mathbf{v}^T \cdot \mathbf{v} = \frac{1}{2} \mathbf{v}^T \cdot \mathbf{p}$

Einheit: $1[\text{Nm}] = 1 [\text{J}]$

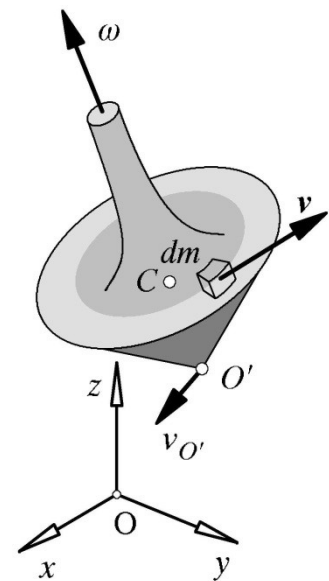


Starrkörper

Massenelement: $dT = \frac{1}{2} dm v^2 = \frac{1}{2} dm \mathbf{v}^T \cdot \mathbf{v}$



Starrkörperkinematik



Körper: $T = \frac{1}{2} m \mathbf{v}_{O'}^T \cdot \mathbf{v}_{O'} - m \mathbf{v}_{O'}^T \cdot \tilde{\mathbf{r}}_C' \cdot \boldsymbol{\omega} + \frac{1}{2} \boldsymbol{\omega}^T \cdot \mathbf{I}_{O'} \cdot \boldsymbol{\omega}$

Sonderfälle: ♦ $O' \equiv C$ Schwerpunkt $\Rightarrow T = \frac{1}{2} m \mathbf{v}_C^T \cdot \mathbf{v}_C + \frac{1}{2} \boldsymbol{\omega}^T \cdot \mathbf{I}_C \cdot \boldsymbol{\omega}$

♦ $O' \equiv C$, ebene Bewegung $\Rightarrow T = \frac{1}{2} m (v_{Cx}^2 + v_{Cy}^2) + \frac{1}{2} I_{Cz} \omega^2$

♦ O' Fixpunkt oder Momentanpol $\Rightarrow T = \frac{1}{2} \boldsymbol{\omega}^T \cdot \mathbf{I}_{O'} \cdot \boldsymbol{\omega}$

Mehrkörpersystem

$$T = \frac{1}{2} \int_{\cup K_i} v^2 dm = \sum_i \frac{1}{2} \int_{K_i} v^2 dm = \sum_i T_i$$

kinetische Energie des einzelnen Massenpunkts oder Körpers

Potentielle Energie

◇ lineare Feder

am Körper geleistete Arbeit:

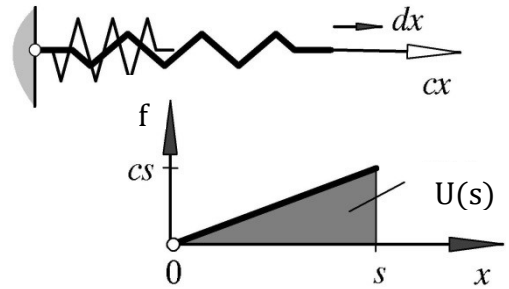
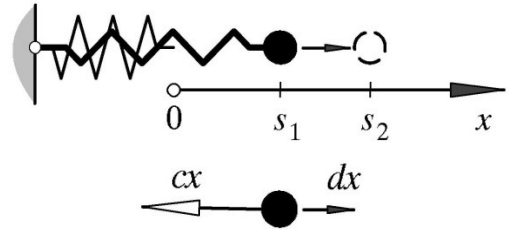
$$W_{12} = \int_{s_1}^{s_2} (-cx) dx = -\left(\frac{c s_2^2}{2} - \frac{c s_1^2}{2}\right)$$

an Feder geleistete Arbeit und damit in Feder gespeicherte Energie:

$$U(s) = \int_0^s cx dx = \frac{c s^2}{2}$$



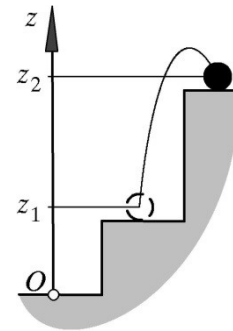
$$W_{12} = -\Delta U = -[U(s_2) - U(s_1)]$$



◇ konstante Gewichtskraft

$$W_{12} = \int_1^2 \begin{bmatrix} 0 & 0 & -mg \end{bmatrix} \begin{bmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{bmatrix} = -mg \int_{z_1}^{z_2} dz$$

$$= -[mg z_2 - mg z_1] \Rightarrow U(z) = mgz$$



◇ allgemeine Definition

Eine Kraft \mathbf{f} ist eine Potentialkraft, wenn die geleistete Arbeit nicht vom Weg, sondern nur von den Endpunkten abhängt. Es existiert dann eine Potentialfunktion $U(\mathbf{r})$, so dass gilt:

$$W_{12} = -\Delta U = -[U(\mathbf{r}_2) - U(\mathbf{r}_1)]$$

Bestimmung von $U(\mathbf{r}) = U(x, y, z)$:

$$dU = -dW = -\mathbf{f}^T \cdot d\mathbf{r}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial U}{\partial x} dx + \frac{\partial U}{\partial y} dy + \frac{\partial U}{\partial z} dz = -f_x dx - f_y dy - f_z dz$$

$$\Rightarrow \frac{\partial U}{\partial x} = -f_x, \quad \frac{\partial U}{\partial y} = -f_y, \quad \frac{\partial U}{\partial z} = -f_z$$

$$\text{grad } U = \begin{bmatrix} \frac{\partial U}{\partial x} \\ \frac{\partial U}{\partial y} \\ \frac{\partial U}{\partial z} \end{bmatrix} = -\mathbf{f}$$

