

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Mathematische Vorbereitungen . . . . .</b>	<b>1</b>
1.1	Elemente der Differentialrechnung . . . . .	4
1.1.1	Zahlenmengen . . . . .	4
1.1.2	Zahlenfolgen und Grenzwerte . . . . .	6
1.1.3	Reihen und Grenzwerte . . . . .	8
1.1.4	Funktionen und Grenzwerte . . . . .	10
1.1.5	Stetigkeit . . . . .	11
1.1.6	Trigonometrische Funktionen . . . . .	13
1.1.7	Exponentialfunktion, Logarithmus . . . . .	17
1.1.8	Differentialquotient . . . . .	20
1.1.9	Differentiationsregeln . . . . .	25
1.1.10	Taylor-Entwicklung . . . . .	29
1.1.11	Grenzwerte unbestimmter Ausdrücke . . . . .	31
1.1.12	Extremwerte . . . . .	32
1.1.13	Aufgaben . . . . .	36
1.2	Elemente der Integralrechnung . . . . .	41
1.2.1	Begriffe . . . . .	41
1.2.2	Erste Integrationsregeln . . . . .	43
1.2.3	Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung . . . . .	45
1.2.4	Technik des Integrierens . . . . .	49
1.2.5	Mehrfachintegrale . . . . .	54

1.2.6	Aufgaben . . . . .	58
1.3	Vektoren . . . . .	59
1.3.1	Elementare Rechenregeln . . . . .	61
1.3.2	Skalarprodukt . . . . .	66
1.3.3	Vektorprodukt . . . . .	69
1.3.4	„Höhere“ Vektorprodukte . . . . .	74
1.3.5	Basisvektoren . . . . .	76
1.3.6	Komponentendarstellungen . . . . .	80
1.3.7	Aufgaben . . . . .	83
1.4	Vektorwertige Funktionen . . . . .	88
1.4.1	Parametrisierung von Raumkurven . . . . .	89
1.4.2	Differentiation vektorwertiger Funktionen . . . . .	91
1.4.3	Bogenlänge . . . . .	93
1.4.4	Begleitendes Dreibein . . . . .	96
1.4.5	Aufgaben . . . . .	102
1.5	Felder . . . . .	106
1.5.1	Klassifikation der Felder . . . . .	106
1.5.2	Partielle Ableitungen . . . . .	110
1.5.3	Gradient . . . . .	113
1.5.4	Divergenz und Rotation . . . . .	116
1.5.5	Aufgaben . . . . .	120
1.6	Matrizen und Determinanten . . . . .	123
1.6.1	Matrizen . . . . .	123
1.6.2	Rechenregeln für Matrizen . . . . .	125
1.6.3	Koordinatentransformationen (Drehungen) . . . . .	128
1.6.4	Determinanten . . . . .	133
1.6.5	Rechenregeln für Determinanten . . . . .	136
1.6.6	Spezielle Anwendungen . . . . .	139
1.6.7	Aufgaben . . . . .	146

1.7	Koordinatensysteme . . . . .	149
1.7.1	Wechsel der Variablen, Funktionaldeterminante . . . . .	149
1.7.2	Krummlinige Koordinaten . . . . .	156
1.7.3	Zylinderkoordinaten . . . . .	161
1.7.4	Kugelkoordinaten . . . . .	163
1.7.5	Aufgaben . . . . .	166
	Kontrollfragen . . . . .	169
2	<b>Mechanik des freien Massenpunktes</b> . . . . .	173
2.1	Kinematik . . . . .	175
2.1.1	Geschwindigkeit und Beschleunigung . . . . .	175
2.1.2	Einfache Beispiele . . . . .	181
2.1.3	Aufgaben . . . . .	184
2.2	Grundgesetze der Dynamik . . . . .	186
2.2.1	Newton'sche Axiome . . . . .	187
2.2.2	Kräfte . . . . .	192
2.2.3	Inertialsysteme, Galilei-Transformation . . . . .	195
2.2.4	Rotierende Bezugssysteme, Scheinkräfte . . . . .	198
2.2.5	Beliebig beschleunigte Bezugssysteme . . . . .	199
2.2.6	Aufgaben . . . . .	202
2.3	Einfache Probleme der Dynamik . . . . .	204
2.3.1	Bewegung im homogenen Schwerefeld . . . . .	205
2.3.2	Lineare Differentialgleichungen . . . . .	207
2.3.3	Bewegung im homogenen Schwerefeld mit Reibung . . . . .	210
2.3.4	Fadenpendel . . . . .	215
2.3.5	Komplexe Zahlen . . . . .	218
2.3.6	Linearer harmonischer Oszillator . . . . .	223
2.3.7	Freier gedämpfter linearer Oszillator . . . . .	227
2.3.8	Gedämpfter linearer Oszillator unter dem Einfluss einer äußeren Kraft . . . . .	232

2.3.9	Beliebige eindimensionale, ortsabhängige Kraft . . . . .	236
2.3.10	Aufgaben . . . . .	241
2.4	Fundamentale Begriffe und Sätze . . . . .	250
2.4.1	Arbeit, Leistung, Energie . . . . .	250
2.4.2	Potential . . . . .	255
2.4.3	Drehimpuls, Drehmoment . . . . .	258
2.4.4	Zentralkräfte . . . . .	259
2.4.5	Integration der Bewegungsgleichungen . . . . .	262
2.4.6	Aufgaben . . . . .	265
2.5	Planetensysteme . . . . .	273
2.5.1	a) Ellipse . . . . .	275
2.5.2	b) Hyperbel . . . . .	277
2.5.3	c) Kurvendiskussion . . . . .	278
2.5.4	d) Kepler'sche Gesetze . . . . .	280
2.5.5	Aufgaben . . . . .	280
	Kontrollfragen . . . . .	283
<b>3</b>	<b>Mechanik der Mehrteilchensysteme . . . . .</b>	<b>287</b>
3.1	Erhaltungssätze . . . . .	289
3.1.1	Impulssatz (Schwerpunktsatz) . . . . .	289
3.1.2	Drehimpulssatz . . . . .	290
3.1.3	Energiesatz . . . . .	292
3.1.4	Virialsatz . . . . .	294
3.2	Zwei-Teilchen-Systeme . . . . .	296
3.2.1	Relativbewegung . . . . .	296
3.2.2	Zweikörperstoß . . . . .	298
3.2.3	Elastischer Stoß . . . . .	301
3.2.4	Inelastischer Stoß . . . . .	305
3.2.5	Planetensysteme als Zweikörperproblem . . . . .	306
3.2.6	Gekoppelte Schwingungen . . . . .	308
3.3	Aufgaben . . . . .	311
	Kontrollfragen . . . . .	315

<b>4</b>	<b>Der starre Körper . . . . .</b>	<b>317</b>
4.1	Modell des starren Körpers . . . . .	318
4.2	Rotation um eine Achse . . . . .	321
4.2.1	Energiesatz . . . . .	321
4.2.2	Drehimpulssatz . . . . .	325
4.2.3	Physikalisches Pendel . . . . .	326
4.2.4	Steiner'scher Satz . . . . .	327
4.2.5	Rollbewegung . . . . .	329
4.2.6	Analogie zwischen Translations- und Rotationsbewegung . . . . .	331
4.3	Trägheitstensor . . . . .	332
4.3.1	Kinematik des starren Körpers . . . . .	332
4.3.2	Kinetische Energie des starren Körpers . . . . .	334
4.3.3	Eigenschaften des Trägheitstensors . . . . .	336
4.3.4	Drehimpuls des starren Körpers . . . . .	341
4.4	Kreiseltheorie . . . . .	344
4.4.1	Euler'sche Gleichungen . . . . .	344
4.4.2	Euler'sche Winkel . . . . .	345
4.4.3	Rotationen um freie Achsen . . . . .	347
4.4.4	Kräftefreier symmetrischer Kreisel . . . . .	349
4.5	Aufgaben . . . . .	354
	Kontrollfragen . . . . .	357
	<b>Lösungen der Übungsaufgaben . . . . .</b>	<b>359</b>
	<b>Sachverzeichnis . . . . .</b>	<b>535</b>