

Aufgabe 2

Lösung:

- a) Ist der Betrag eines Vektors konstant gilt

$$\sqrt{\underline{u} \cdot \underline{u}} = k \Rightarrow \underline{u} \cdot \underline{u} = k^2$$

wobei k eine Konstante ist. Leiten wir diese Gleichung unter Verwendung der Kettenregel ab erhalten wir

$$2\underline{u} \cdot \dot{\underline{u}} = 0 \Rightarrow \underline{u} \cdot \frac{d\underline{u}}{dt} = 0$$

- b) Ist die Richtung eines Vektors konstant gilt

$$\underline{u}(t) = k(t) \cdot \underline{n}$$

und somit

$$\dot{\underline{u}}(t) = \dot{k} \cdot \underline{n} + k(t) \cdot \dot{\underline{n}},$$

wobei $\dot{\underline{n}} = 0$, da Richtung konstant.

Daraus folgt, $\underline{u}(t) \parallel \dot{\underline{u}}(t) \Rightarrow \underline{u}(t) \times \dot{\underline{u}}(t) = 0$.

- c) Ist ein Vektor parallel zu einer festen Ebene E , die durch die beiden Vektoren \underline{w} und \underline{v} aufgespannt wird, kann dieser in der Form

$$\underline{u}(t) = a(t)\underline{w} + b(t)\underline{v}$$

geschrieben werden, wobei \underline{w} und \underline{v} wie bereits in b) als konstant angenommen werden. Die Ableitungen nach der Zeit finden wir als

$$\dot{\underline{u}}(t) = \dot{a}(t)\underline{w} + \dot{b}(t)\underline{v}$$

$$\ddot{\underline{u}}(t) = \ddot{a}(t)\underline{w} + \ddot{b}(t)\underline{v}.$$

Somit folgt aus $\underline{u} \parallel E \Rightarrow \dot{\underline{u}} \parallel E$ und $\ddot{\underline{u}} \parallel E$, woraus wiederum folgt $\ddot{\underline{u}} \times \dot{\underline{u}} \perp E$ und daraus $(\ddot{\underline{u}} \times \dot{\underline{u}}) \cdot \underline{u} = 0$.

Aufgabe 2

Lösung:

- a) Der Ortsvektor in zylindrischen Koordinaten ist gegeben durch

$$\underline{r} = \rho \underline{e}_\rho + z \underline{e}_z.$$

Leiten wir diesen nach der Zeit ab erhalten wir

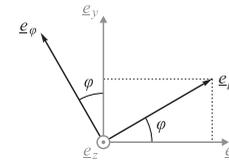
$$\dot{\underline{r}} = \dot{\rho} \underline{e}_\rho + \rho \dot{\underline{e}}_\rho + \dot{z} \underline{e}_z + z \dot{\underline{e}}_z$$

$$\dot{\underline{e}}_z = 0, \text{ da } \underline{e}_z \text{ konstant ist}$$

Um die Ableitung $\dot{\underline{e}}_\rho$ zu berechnen, stellen wir den Richtungsvektor mithilfe von kartesischen Koordinaten dar.

$$\underline{e}_\rho = \cos(\varphi) \underline{e}_x + \sin(\varphi) \underline{e}_y$$

$$\underline{e}_\varphi = -\sin(\varphi) \underline{e}_x + \cos(\varphi) \underline{e}_y$$



Damit erhalten wir

$$\dot{\underline{e}}_\rho = -\dot{\varphi} \sin(\varphi) \underline{e}_x + \dot{\varphi} \cos(\varphi) \underline{e}_y = \dot{\varphi} \underline{e}_\varphi$$

und schlussendlich

$$\dot{\underline{r}} = \underline{v} = \dot{\rho}\underline{e}_\rho + \rho\dot{\varphi}\underline{e}_\varphi + \dot{z}\underline{e}_z \text{ oder}$$

$$v_\rho = \dot{\rho}$$

$$v_\varphi = \rho\dot{\varphi}$$

$$v_z = \dot{z}$$

b)

$$\begin{aligned} \underline{v} &= \frac{\pi}{2}R\omega \cos(\omega t)\underline{e}_\varphi + R\dot{\varphi} \tan(\alpha)\underline{e}_z \\ &= \frac{\pi}{2}R\omega \cos(\omega t) \cdot [\underline{e}_\varphi + \tan(\alpha)\underline{e}_z] \end{aligned}$$