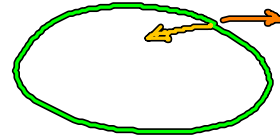


$\ddot{\vec{r}}$ fällt zur Ableitung der Erde



$$m \ddot{\vec{r}} = \underbrace{-mg \vec{e}_2}_{\text{Gravitation}} - \underbrace{m \ddot{\vec{r}}_0}_{\text{Zentrifugalkraft}} - \underbrace{m \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})}_{\text{Corioliskraft}} - \underbrace{2m (\vec{\omega} \times \dot{\vec{r}})}_{\text{Corioliskraft}}$$

(a) $\ddot{\vec{r}}_0$ sieht lokal VL
diese beiden Kräfte werden
zu effektivem \vec{g} zusammengefasst
fällt zu $\vec{g} = \vec{g}(\varphi)$

(b)	(c)
	
$\omega^2 r$	ωv
$\omega \omega \cdot r$	ωv
$\frac{10^{-5}}{5} \text{ m}$	$\frac{\text{m}}{5}$

Corioliskraft an Erdoberfläche dominant
solange eine Bewegung stattfindet

b) Zentrifugalkraft

$$\vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}) = \left| \vec{\omega} = \omega \cos \varphi \vec{e}_y + \omega \left(\frac{\sqrt{2}}{2} - \varphi \right) \vec{e}_z = (\omega \cos \varphi, \sin \varphi) \right.$$

$$\vec{r} = (x, y, z) \quad |$$

$$= \vec{\omega} (\vec{\omega} \cdot \vec{r}) - \omega^2 \vec{r}$$

$$= \omega^2 \begin{pmatrix} -x \\ -\sin^2 \varphi y + \cos \varphi \sin \varphi z \\ \sin \varphi \cos \varphi y - \cos^2 \varphi z \end{pmatrix}$$

wichtig z.B. in Kanonell, dann auch $\ddot{\vec{r}}_0$ wichtig: $\varphi = 0$

$$m \ddot{z} = + m \omega^2 z + m \omega^2 R = m \omega^2 (R+z)$$

ist Zentrifugalkraft

c) Corioliskraft

$$\vec{\omega} \times \dot{\vec{r}} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0 & \omega \cos \varphi & \omega \sin \varphi \\ \dot{x} & \dot{y} & \dot{z} \end{vmatrix}$$

$$= \omega \begin{pmatrix} \cos \varphi \dot{z} - \sin \varphi \dot{y} \\ \sin \varphi \dot{x} \\ -\cos \varphi \dot{x} \end{pmatrix}$$

3.2. Auswirkung der Corioliskraft

Aufbau des Terms: $m \ddot{\vec{r}} = \dots$ Coriolis + Gravitation

$$\begin{aligned}
 m \ddot{x} &= -2m\omega (\cos\varphi \dot{z} - \sin\varphi \dot{y}) && \text{lineare Dgl-System} \\
 m \ddot{y} &= -2m\omega \sin\varphi \dot{x} && \text{inhomogen, aber Koppelung} \\
 m \ddot{z} &= 2m \cos\varphi \dot{x} - mg && \rightarrow \text{starke Kopplung}
 \end{aligned}$$

1. Beispiel Ostablenkung beim freien Fall aus Höhe h

ohne Corioliswirkung: $z^{(0)} = h - \frac{g}{2} t^2$, $x^{(0)} = 0$, $y^{(0)} = 0$

Störungsplanie $x = x^{(0)} + \varepsilon x^{(1)}$, $y = y^{(0)} + \varepsilon y^{(1)}$, $z = z^{(0)} + \varepsilon z^{(1)}$
 (wg. der Störung) (Korrektur f. kleine Störung der Corioliswirkung)

einsetzen in \ddot{x} , \ddot{y} , $\ddot{z} \rightarrow x$ -fkt., $\omega \rightarrow \underline{\underline{\varepsilon \omega}}$ (zum Sortieren)

x : Richtg. der Erdoberfläche, jede Ablenkung bedeutet vom Lot beim Fall

$$m \left(\underbrace{\ddot{x}^{(0)}}_0 + \varepsilon \ddot{x}^{(1)} \right) = -2m \varepsilon \omega \left(\underbrace{\cos\varphi \dot{z}^{(0)}}_0 + \varepsilon \cos\varphi \dot{z}^{(1)} - \underbrace{\sin\varphi \dot{y}^{(0)}}_0 + \varepsilon \sin\varphi \dot{y}^{(1)} \right)$$

$\varepsilon^2 \rightarrow$ nicht mitführen

Sortiere nach ε^1 , $\varepsilon^2 \rightarrow 0$

in erste Ordnung v. ε : $m \ddot{x}^{(1)} = -2m\omega \cos\varphi \dot{z}^{(0)}$

inhomogene Dgl. 2. Ordnung, löse durch doppelte Integration bekannt: $\dot{z}^{(0)} = -gt$

$$x^{(1)} = \omega \cos\varphi g \frac{t^3}{3}$$

ist die Ostablenkung, hängt v. φ ab

f. hier Halbkugel Othabachg.

2. Beispiel: Ableitung von horizontalen Bewegungen auf Erdoberfläche

$z = \text{konstant}$, also 1. Ableitung $\dot{z} = 0 = \ddot{z}$

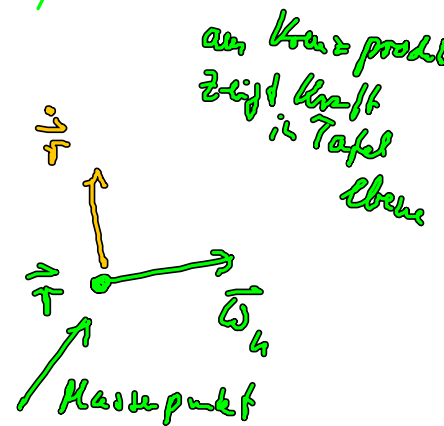
$m \ddot{z} = 0$

$$\left. \begin{aligned} m \ddot{x} &= 2m\omega \sin \varphi \dot{y} \\ m \ddot{y} &= -2m\omega \sin \varphi \dot{x} \end{aligned} \right\} m \ddot{\vec{r}} = -2m \vec{\omega}_4 \times \dot{\vec{r}} \quad , \quad \vec{\omega}_4 = \omega \sin \varphi \vec{e}_z$$

$$\begin{pmatrix} \ddot{x} \\ \ddot{y} \\ \ddot{z} \end{pmatrix} = -2\omega \sin \varphi \begin{pmatrix} \dot{y} \\ -\dot{x} \\ 0 \end{pmatrix}$$

Kreuzprodukt ausrechnen als Beweis:

$$\begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0 & 0 & \omega \sin \varphi \\ \dot{x} & \dot{y} & \dot{z} \end{vmatrix} = -\vec{\omega}_4 \times \dot{\vec{r}}$$



in dieser Schicht kann man Kraft auf Massenpunkt in $x-y$ Ebene diskutieren

Nach dem Winkel in Rechtsablenkung $\sin \varphi > 0$ Nordhalbkugel
 Linksablenkung $\sin \varphi < 0$ Südhalbkugel

Ausstellungen:

- Foucault'scher Pendel: $\ddot{x} = -\frac{g}{L} x, \ddot{y} = -\frac{g}{L} y$
- Vind, Meeresströmung

V Relativitätstheorie

1. Konstanz der Lichtgeschwindigkeit und Folgen

1.1. Galileisch Relativitätsprinzip und Problem mit Licht

Newtonmechanik, Inertialsysteme: keine Unterscheidung bei Physik

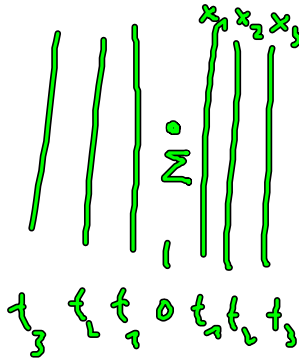
$$\Sigma \rightarrow \Sigma' \quad \vec{r} = \vec{v}_0 t + \vec{r}'$$

, wenn Σ ein IS, dann Σ' auch ein IS

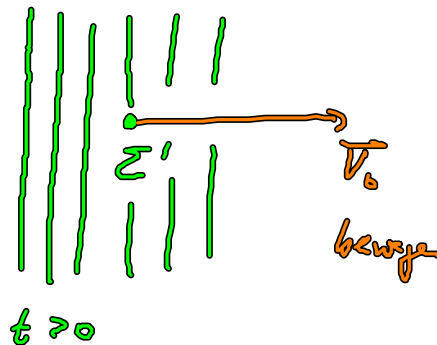
Newton gl. ist invariant

fñhrt zu Problem in Elektrodynamik

Lichtblitz bei $t=0$



$$x = ct$$



$t > 0$

$$x' = (c - v_0)t$$

↑
Licht wñhlt vergrößert sich
fehlt es aber nicht (Exp)

$$x = ct$$

$$x' = ct$$

so steht die gl. in \downarrow

Idee:

$$x \rightarrow x'$$

$$t \rightarrow t'$$

$$x = ct$$

$$x' = ct'$$

in Σ, Σ' läuft jeweils die andere Zeit ab!

$$x' = x'(x, t) / , t' = t'(x, t) \text{ ist geradelt}$$

1.2. Lorentztransformation

wie $x, t \rightarrow x', t'$, wenn $\Sigma \rightarrow \Sigma'$

Info von 2 Koordinaten, kann nicht 2 Kerker:

bei Beschleunigung & Umlenken aus niedrigem System heraus Σ

bleibt die Länge erhalten

$$\| \quad x^2 + y^2 = x'^2 + y'^2 = L^2$$

physikalische Forderung, dass Länge sich nicht ändern!

Wie Länge bei Licht sich verhalten?

$$x = c t , x' = c t' \rightarrow x^2 = c^2 t^2 , x'^2 = c^2 t'^2$$

$$x^2 - c^2 t^2 = 0 , x'^2 - c^2 t'^2 = 0 = "L"$$

$$\| \quad x^2 - c^2 t^2 = x'^2 - c^2 t'^2$$

$$\| \rightarrow \text{Analogie } x, y \rightarrow x, t$$

Einführung der imaginären Zeit führt auf komplexe Analogie:

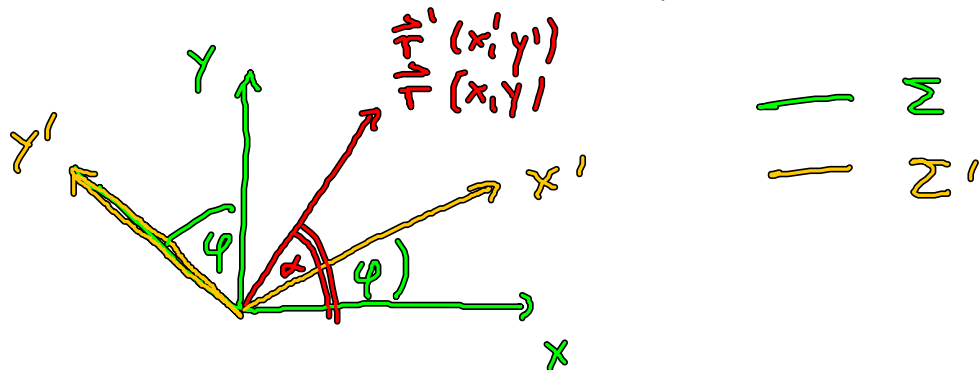
$$\tau = i t$$

$$x^2 + c^2 \tau^2 = x'^2 + c^2 \tau'^2 \text{ formal analog zu}$$

$$x^2 + y^2 = x'^2 + y'^2$$

Ziel: mathematische Formulierung f. Drehungen in Ebene (x, y)

hier wird $\Sigma \rightarrow \Sigma'$ gedreht und c^2 dabei konstant gelassen



$$|\vec{r}'|^2 = |\vec{r}|^2 \text{ in beiden Systemen}$$

Drehung geschieht durch: $x' = x \cos \varphi + y \sin \varphi$

$$y' = -x \sin \varphi + y \cos \varphi$$