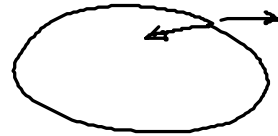


$\ddot{\vec{r}}_0$ führt zur Abplattung
der Erde



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

(a) $\ddot{\vec{r}}_0$ siehe letzte VL
diese beiden Kräfte werden
zu effektivem \vec{g} zusammengefaßt
führt zu $\vec{g} = \vec{g}(\varphi)$

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

Corioliskraft an Erdoberfläche dominant
Solange eine Bewegung stattfindet

b) Zentrifugalkraft

$$\vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}) = \left| \vec{\omega} = \omega \cos \varphi \vec{e}_y + \cos \left(\frac{\sqrt{1}}{2} - \varphi \right) \vec{e}_z = (0, \cos \varphi, \sin \varphi) \right.$$

$$\left. \vec{r} = (x, y, z) \right|$$

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

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

wichtig z.B. im Karsell, dann auch \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

Aufsammlung der Terme: $m \ddot{\vec{r}} = \dots$ Coriolis + Gravitation

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

1. Beispiel Ostabweichung beim freien Fall aus Höhe h

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

Störungstheorie $x = x^{(0)} + \varepsilon x^{(1)}$, $y = y^{(0)} + \varepsilon y^{(1)}$, $z = z^{(0)} + \varepsilon z^{(1)}$

 \uparrow hq. ohne Störung \uparrow Korrektur f. v. klein Störung des Corioliswert

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

x : Richtg. der Erddrehung, jede Abweichung bedeutet vom Lot beim Fall

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

$\varepsilon^2 \rightarrow$ nicht mitführen

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

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

inhomogene Dgl. 2. Ordnung, löse durch doppelte Integration

\uparrow bekannt: $\dot{z}^{(0)} = -g t$

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

ist die Ostabweichung, hängt v. φ ab

f. bei Halbkugel Databewegung.

2. Beispiel: Ablenkung von horizontalen Bewegungen auf Erdoberfläche

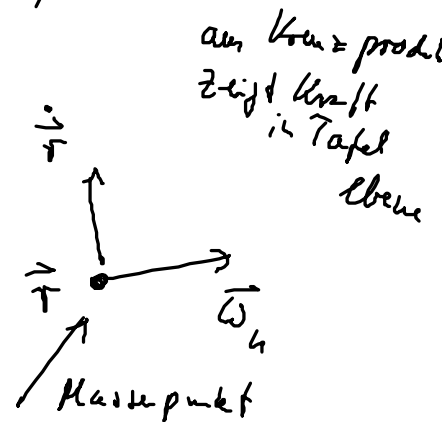
$z = \text{konstant}$, also 1. feste Schicht, $\dot{z} = 0 = \ddot{z}$

$m \ddot{z} = 0$

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

Kreuzprodukt ausdrücken als Beweis:

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



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

Man erkennt eine Rechtsablenkung $\sin\varphi > 0$ Nordhalbkugel
 Linksablenkung $\sin\varphi < 0$ Südhalbkugel

Anwendungen:

- Foucault'sches 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. Galileische Relativitätsprinzip und Problem mit Licht

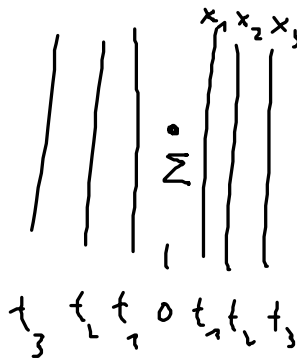
Newtonmechanik, Inertialsysteme: keine Unterscheidung bei Physik

$\Sigma \rightarrow \Sigma'$ $\vec{r} = \vec{v}_0 t + \vec{r}'$, wenn Σ ein IS, dann Σ' auch ein

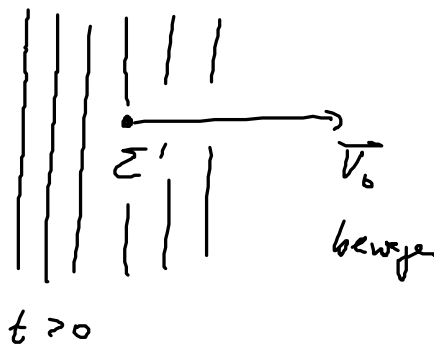
Newton gl. ist invariant

führt zu Problem in Elektrodynamik

Lichtblitz bei $t=0$



$$x = ct$$



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

↑
Licht muß verzögert eintrifft
tut es aber nicht (Exp)

$$x = ct$$

$$x' = ct$$

so steht die gl.
im \downarrow

Idee:

$$x \rightarrow x'$$

$$t \rightarrow t'$$

$$x = ct$$

$$x' = ct'$$

in Σ, Σ' läuft jeweils ein auch Zeit ab!

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

1.2. Lorentztransformation

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

Trafo von 2 Koordinaten, keine Zeit zu Newton:

bei Beschleunigung u. Verhalten aus verschied. System heraus Σ'

bleibt die Länge erhalten

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

physikalische Tatsache, also Länge sollte sich nicht ändern!

Wie Länge bei Licht sich verhalten?

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

$$x^2 - c^2 t^2 = 0 \quad , \quad x'^2 - c^2 t'^2 = 0 = \text{„L“}$$

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

$\parallel \rightarrow$ Analogie $x, y \rightarrow x, t$

Einführung einer imaginären Zeit führt auf komplette Analogie:

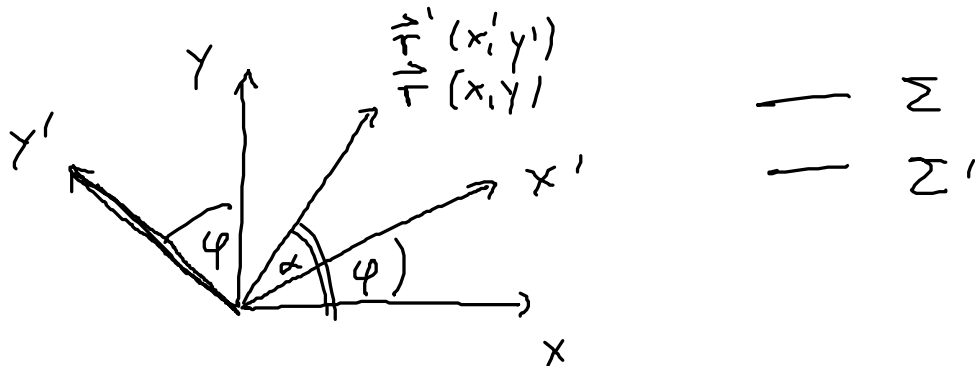
$$\tau = i t$$

$$X^2 + C^2 T^2 = X'^2 + C^2 T'^2 \text{ formal analog zu}$$

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

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

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



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

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

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