

1.3 Newtonsche Axiome

- Philosophiae Naturalis Principia Mathematica, 1687
(Mathematische Prinzipien der Naturlehre)
- Mathematische Präzisierung durch Euler

a) Lex prima: (Galileisches Trägheitsgesetz)

Jeder Körper verharrt im Zustand der Ruhe oder der gleichförmigen Bewegung, wenn er nicht durch Kräfte gezwungen wird, seinen Zustand zu ändern. (1.12)

- mathematische Form: $\underline{v} = \text{konst. für } \underline{F} = \underline{0}$
- Körper = Massepunkt (später: auch Schwerpunkt von Körpern)
- Gesetz definiert **Inertialsysteme (IS)** als spezielle BS, nur in ihnen gelten die Newtonschen Bewegungsgesetze

- Galileisches Relativitätsprinzip:

Verschiedene IS bewegen sich gleichförmig zueinander.
Sie sind alle gleichwertig („Ruhe = gleichförmige Bewegung“).

(siehe Kapitel 1.4)

- Nicht-Inertialsystem: rotierende BS, beschleunigte BS
 - Scheinkräfte wie Zentrifugal-, Corioliskräfte
 - Gesetze sind komplizierter
- Konstruktion von IS:
 - im Weltraum mit Hilfe von drei senkrecht zueinander fliegenden, kräftefreien Raumschiffen/ Kometen/ geworfenen Körpern

b) Lex secunda:

Die Änderung der Bewegungsgröße ist der Einwirkung der bewegenden Kraft proportional und geschieht in Richtung der Kraft. (1.13)

- Bewegungsgröße $\underbrace{\quad}_{\text{Newton}} = \text{Menge der Materie} \times \underline{v}$
 $\underbrace{\quad}_{\text{modern}} = \text{träge Masse} \times \underline{v}$
 $= \text{Impuls} \quad \underline{p} = m \underline{v} \quad (1.14)$

- mathematische Form (im IS): $\underline{F} = \frac{d\underline{p}}{dt} = \frac{d(m\underline{v})}{dt} \quad (1.15)$

variierende Masse m : \rightarrow Raketenantrieb

- $m = \text{konst.} \quad \rightarrow \underline{F} = m \underline{a} \quad (1.16)$

SRT: $m = \frac{m_0}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$!!! m_0 ... "Ruhemasse", $m = m_0$ für $v \ll c$

- 2 neue Größen mit intuitivem Verständnis:
 - **Kraft \underline{F}** : Muskelkraft, Schwerkraft, Federkraft, ...
quantifizierbar durch z.B. Federn
 - **träge Masse m** : unterschiedlicher Widerstand bei Beschleunigung (vgl. Holz- und Eisenkugel gleicher Größe)
 - Präzisierung durch Gesetz: \rightarrow beide haben ihre Berechtigung

$$\left. \begin{array}{l}
 1. \ F = \text{konst.}, \ m \text{ variabel: messe } m_1 a_1 = m_2 a_2 \rightarrow \frac{a_1}{a_2} = \frac{m_2}{m_1} \\
 2. \ m = \text{konst.}, \ F \text{ variabel: messe } \frac{F_1}{a_1} = \frac{F_2}{a_2} \rightarrow \frac{a_1}{a_2} = \frac{F_1}{F_2}
 \end{array} \right\}$$

messe $a_1 / a_2 \rightarrow$ Gesetz legt nur Verhältnisse fest

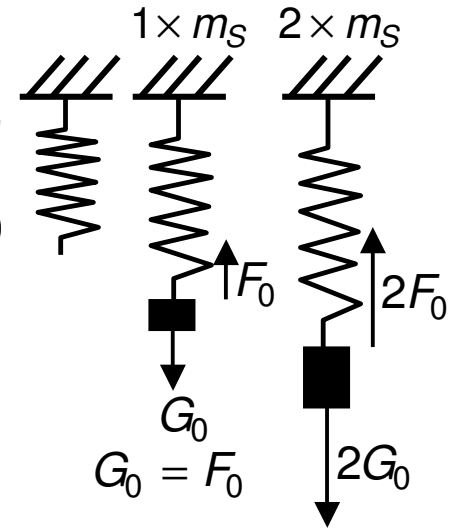
$$\Rightarrow \boxed{\text{Massendefinition: } 1 \text{ kg} \quad (\text{Normalkörper aus Pt-Ir-Legierung in Sèvres})} \quad (1.17)$$

$$\Rightarrow \boxed{\text{Krafteinheit: } [F] = 1 \text{ kg} \frac{\text{m}}{\text{s}^2} = 1 \text{ N} = 1 \text{ Newton}} \quad (1.18)$$

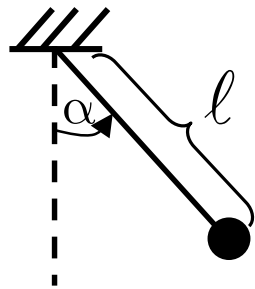
- schwere Masse m_S :

über **Gewichtskraft** $G = m_S g$ meßbar/bestimmt!
 (g ... Erdbeschleunigung, zunächst beliebige Konstante)

Frage: Ist m_S weitere Eigenschaft eines Körpers
 (neben m), etwa analog zur elektr.
 Ladung (bestimmt Kraft im elektr. Feld)?



Mache Pendelversuch:



antreibende Kraft ($\alpha \ll 1$): $-m_S g \alpha$
 Trägheit: $m l \ddot{\alpha}$

Schwingungs-
frequenz

$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{m_S g}{m l}}$$

Messe ν für verschiedene Materialien und Massen

(s. Übung)

$\rightarrow m_S \propto m$ (g als freier Parameter!)

\Rightarrow Setze: $m_S = m$ (1.19)

... „empirisch“

Genauigkeit: $10^{-10} - 10^{-12}$

(mit Drehwaage von Eötvös)

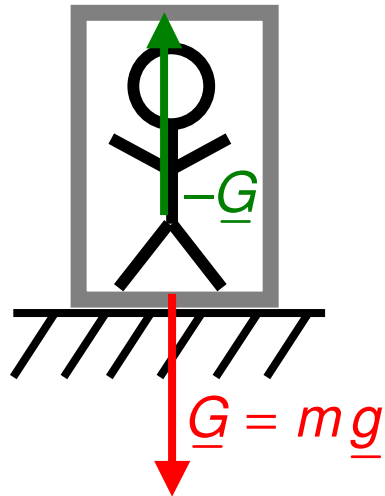
- ART:

schwaches Äquivalenzprinzip: $m_S = m$ (1.20)

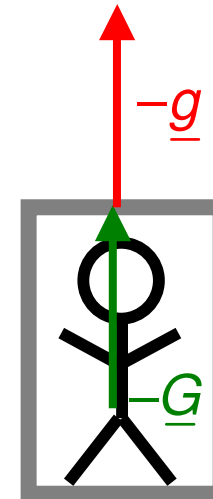
... „Axiom“

→ beschleunigte Systeme \equiv Gravitationsfeld

Erde:



Weltall:



c) Lex tertia:

„actio = reactio“

Die Kräfte, die zwei Körper aufeinander ausüben, sind stets gleich und von entgegengesetzter Richtung: (1.21)

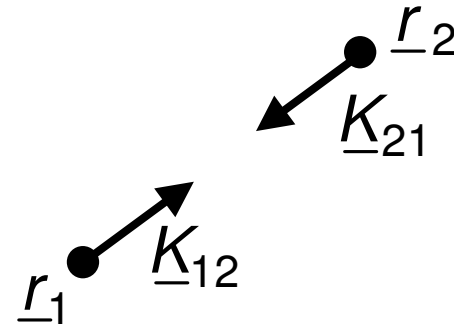
$$\underline{K}_{12} = -\underline{K}_{21}$$

- Bsp: Tau ziehen, fallender Stein und Erde
- Grundlage der Statik von Baukonstruktionen
- Annahme: instantane Kraftwirkung, Kraftwirkung breitet sich mit unendlicher Geschwindigkeit aus (Bsp: Gravitationskraft)

Widerspruch zur SRT: Lichtgeschwindigkeit ist die maximale Geschwindigkeit

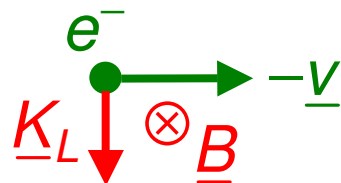
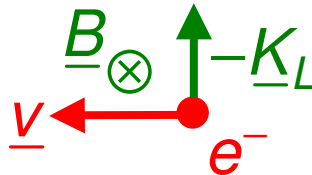
- „Annahme“:

$$\boxed{(\underline{r}_1 - \underline{r}_2) \times \underline{K}_{12} = \underline{0}} \quad (1.22)$$



andernfalls würde sich abgeschlossenes System in Drehung versetzen (Verletzung der Drehimpulserhaltung)

Gegenbeispiel: Lorentzkraft $\underline{K}_L = \frac{q}{c}(\underline{v} \times \underline{B})$



d) Lex quarta (Hilfssatz):

Kräfte sind Vektoren \rightarrow Superpositionsprinzip: $\underline{K} = \sum_i \underline{K}_i$ (1.23)

- weitere Annahme, in Lex secunda vorausgesetzt

e) Grundaufgabe:

- Bestimme Bahnkurven von Massepunkten

1. Aufstellen des Kraftgesetzes (\rightarrow Kapitel 3)

2. Lösung der Dgl. 2.Ordnung in der Zeit:

$$m \underline{\ddot{r}}(t) = \underline{K}[\underline{r}(t), \underline{\dot{r}}(t), t] \quad (1.24)$$

(keine anderen Kräfte bekannt)

3. Anfangsbedingung [Bsp: $\underline{r}(0), \underline{\dot{r}}(0)$]

\rightarrow Integrationskonstanten

4. Diskussion

- „numerisches“ Schema für die Integration (Lösen) von

$$m \underline{\ddot{r}}(t) = \underline{K}[\underline{r}(t), \underline{\dot{r}}(t), t] \quad (1.24)$$

Geg: $\underline{r}(t), \underline{\dot{r}}(t)$ zur Zeit t

$$\Rightarrow \left. \begin{array}{l} d\underline{r}(t) = \underline{\dot{r}}(t) dt \\ d\underline{\dot{r}}(t) = \underline{K}[\underline{r}(t), \underline{\dot{r}}(t), t] dt / m \end{array} \right\} \left\{ \begin{array}{l} \underline{r}(t + dt) = \underline{r}(t) + d\underline{r}(t) \\ \underline{\dot{r}}(t + dt) = \underline{\dot{r}}(t) + d\underline{\dot{r}}(t) \end{array} \right. \quad (1.25)$$

\Rightarrow (1.24) und $\underline{r}(0), \underline{\dot{r}}(0)$ bestimmen die Dynamik des Massepunktes eindeutig.