

## Musterlösung Mechanik II SS13

### Aufgabe D1 H13

A)

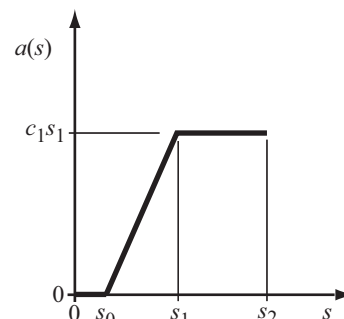
a) siehe Abbildung

b) Es gilt:  $a(s) = \frac{dv}{dt} = v \frac{dv}{ds} = \frac{1}{2} \frac{dv^2}{ds} \Rightarrow v^2(s) = \int 2a(s) ds$

Für:  $0 \leq s \leq s_0$ :  $v = v_0$

Für:  $s_0 \leq s \leq s_1$ :  $\int 2a(s) ds = \int 2c_1 s ds = c_1 s^2 + C_1$

Für:  $s_1 \leq s \leq s_2$ :  $\int 2a(s) ds = \int 2c_1 s_1 ds = 2c_1 s_1 s + C_2$



Mit  $v(s_0) = v_0$  und  $v(s_1) = c_1 s_1^2$  lauten die Konstanten:

$$C_1 = v_0^2 - c_1 s_0^2, \quad C_2 = v_1^2 - 2c_1 s_1^2 \text{ mit } v_1^2 = v_0^2 + c_1 (s_1^2 - s_0^2).$$

$$\Rightarrow v(s) = \begin{cases} v_0 & , \quad 0 \leq s \leq s_0 \\ \sqrt{v_0^2 + c_1 (s^2 - s_0^2)} & , \quad s_0 \leq s \leq s_1 \rightarrow \text{bei } s = s_1 : v_1 = \sqrt{v_0^2 + c_1 (s_1^2 - s_0^2)} \\ \sqrt{v_1^2 + 2c_1 s_1 (s - s_1)} & , \quad s_1 \leq s \leq s_2 \rightarrow \text{bei } s = s_2 : v_2 = \sqrt{v_1^2 + 2c_1 s_1 (s_2 - s_1)}. \end{cases}$$

c)  $v = \frac{ds}{dt} \rightarrow \int_0^{t_2} dt = \int_0^{s_2} \frac{ds}{v}$  mit  $v(s) = \begin{cases} v_0 & , \quad 0 \leq s \leq s_0 \\ \sqrt{v_0^2 + c_1 (s^2 - s_0^2)} & , \quad s_0 \leq s \leq s_1 \\ \sqrt{v_1^2 + 2c_1 s_1 (s - s_1)} & , \quad s_1 \leq s \leq s_2 \end{cases}$ .

$$\Rightarrow t_2 = \int_0^{s_0} \frac{ds}{v_0} + \int_{s_0}^{s_1} \frac{ds}{\sqrt{v_0^2 + c_1 (s^2 - s_0^2)}} + \int_{s_1}^{s_2} \frac{ds}{\sqrt{v_1^2 + 2c_1 s_1 (s - s_1)}}$$

Die Berechnung des dritten Integrals lässt sich umgehen. Die Beschleunigung ist hier konstant.

Aus  $a = \frac{dv}{dt}$  folgt  $dt = \frac{dv}{a}$  bzw. integriert  $t_2 - t_1 = \frac{v_2 - v_1}{a(s_2)}$ .

$$\Rightarrow t_2 = \frac{s_0}{v_0} + \int_{s_0}^{s_1} \frac{ds}{\sqrt{v_0^2 + c_1 s^2}} + \frac{\sqrt{v_1^2 + 2c_1 s_1 (s_2 - s_1)} - \sqrt{v_0^2 + c_1 (s_1^2 - s_0^2)}}{c_1 s_1}$$

Bemerkung:

Für  $v_0 = 0$  liefert das erste Integral, aber auch das zweite Integral einen unendlichen Wert für die Zeit.

Dies ist sinnvoll. Denn sollte das Fahrzeug bei  $s = s_0$  noch stehen,  $v(s_0) = 0$ , so kommt es dort mit der vorgegebenen Funktion für die Beschleunigung wegen  $a(s_0) = 0$  nicht von der Stelle.

B)

a) Weg-Zeit-Gesetze:

$$s_A(t) = v_A t + s_A(0), \quad s_P(t) = -1/2 g t^2 + v_A t + s_P(0)$$

Es gilt:  $s_A(0) = s_A$ ,  $s_P(0) = s_A + h$

Beim Aufprall  $t = t^*$  befinden sich Aufzug und Paket an der gleichen Stelle  $s(t^*)$ :

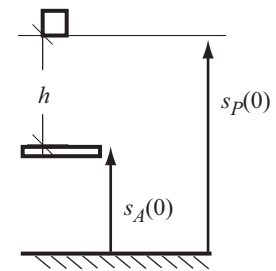
$$s_P(t^*) = s_A(t^*) = s(t^*) :$$

$$-\frac{1}{2} g t^{*2} + v_A t^* + s_A + h = v_A t^* + s_A \quad \Rightarrow \quad t^* = \sqrt{\frac{2h}{g}}$$

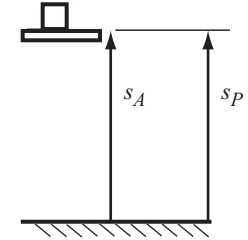
$$\Rightarrow \quad s_* = s(t^*) = v_A t^* = v_A \sqrt{\frac{2h}{g}} + s_A$$

b) Die Lösung zeigt, dass die Fallzeit  $t_*$  nicht von der Geschwindigkeit des Fahrstuhls abhängt. Der Fahrstuhl stellt für das Problem ein Inertialsystem dar, dessen Geschwindigkeit die Fallzeit nicht beeinflussen darf  $\leftarrow$  klassisches Relativitätsprinzip.

Zeitpunkt  $t = 0$ :



Zeitpunkt  $t = t_*$ :



## Aufgabe D2 H13

a)

Glg		Unbekannte	Summe
(1)	$J_A \ddot{\varphi}_1 = -S_3 a + m_1 g b$	$J_A, S_3, \ddot{\varphi}_1$	3
(2)	$J_A = J_1 + m_1 b^2$		
(3)	$J_{S_2} \ddot{\varphi}_2 = S_3 s - (m_{2.1}(c+s) - m_{2.2}(d-s)) g$	$J_{S_2}, \ddot{\varphi}_2, s$	6
(4)	$J_{S_2} = m_{2.1}(c+s)^2 + m_{2.2}(d-s)^2$		
(5)	$0 = m_{2.1}(c+s) - m_{2.2}(d-s)$		
(6)	$(m_{2.1} + m_{2.2}) a_{S_2y} = S_3 - (m_{2.1} + m_{2.2}) g$	$a_{S_2y}$	7

Kompatibilität:

$$\left. \begin{aligned} a_{Cy} &= a_{By} \\ a_{By} &= a \ddot{\varphi}_1 \\ a_{S_2,y} &= a_{Cy} + a_{S_2,Cy} \\ a_{S_2,Cy} &= -s \ddot{\varphi}_2 \end{aligned} \right\} (7) \quad a_{S_2,y} = a \ddot{\varphi}_1 - s \ddot{\varphi}_2$$

7 Glgen mit 7 Unbekannten  $\Rightarrow S_3$

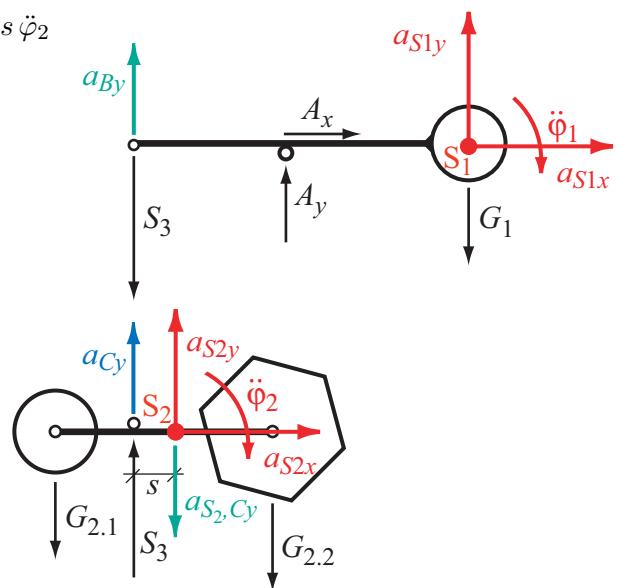
b)

$$m_1 a_{S_1x} = A_x = -m_1 b \dot{\varphi}_1^2 = 0$$

$$m_1 a_{S_1y} = A_y - S_3 - m_1 g$$

$$a_{S_1y} = -b \ddot{\varphi}_1$$

Mit  $S_3$  und  $\ddot{\varphi}_1$  aus a) sind  $A_x$  und  $A_y$  bestimmt.



### Aufgabe D3 H13

Fallunterscheidung und Nebenbedingungen:

Fall 1 falls  $a < a_{\max}$  :  $\ddot{\varphi} = 0$  und  $B > 0$

Fall 2 falls  $a = a_{\max}$  :  $\ddot{\varphi} = 0$  und  $B = 0$

a) Fall 1:

Glg	Unbekannte	Summe
(1) $J_S \ddot{\varphi} = 0 = -A_x b \sin \alpha + A_y b \cos \alpha - B b$	$A_x, A_y, B$	3
(2) $m a_{Sx} = +A_x - B \sin \alpha$	$a_{Sx}$	4
(3) $m a_{Sy} = +A_y + B \cos \alpha - mg$	$a_{Sy}$	5
(4) $a_{Sx} = +a_{Ax} - a_{S,A_t} \sin \alpha - a_{S,A_n} \cos \alpha = a + b \ddot{\varphi} \sin \alpha - b \dot{\varphi}^2 \cos \alpha$	$\dot{\varphi}$	6
(5) $a_{Sy} = +a_{Ay} + a_{S,A_t} \cos \alpha - a_{S,A_n} \sin \alpha = -b \ddot{\varphi} \cos \alpha - b \dot{\varphi}^2 \sin \alpha$		
(6) $\dot{\varphi} = 0$		

Glg	Unbekannte	Summe
(1') $0 = -A_x \sin \alpha + A_y \cos \alpha - B$	$A_x, A_y, B$	3
(2') $m a = +A_x - B \sin \alpha$		
(3') $mg = +A_y + B \cos \alpha$		

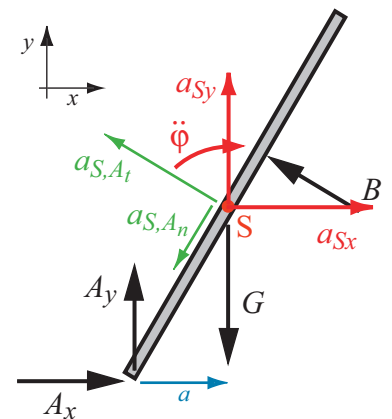
(außerdem:  $\sin \alpha = \cos \alpha = \frac{\sqrt{2}}{2}$ )

$$\Rightarrow A_x, A_y, B$$

Ausrechnung:

$$B = m \frac{g \cos \alpha - a \sin \alpha}{2} \quad (\text{vergl. Ausrechnung von } a_{\max})$$

$$A_x = m \left( a + \frac{g \cos \alpha - a \sin \alpha}{2} \sin \alpha \right), \quad A_y = m \left( g + \frac{g \cos \alpha - a \sin \alpha}{2} \cos \alpha \right)$$



b) Fall 2

Glg	Unbekannte	Summe
(1'') $0 = -A_x \sin \alpha + A_y \cos \alpha$	$A_x, A_y, B$	2
(2'') $m a_{\max} = +A_x$	$a_{\max}$	3
(3'') $0 = +A_y - mg$		

$$\Rightarrow A_x = A_y \cot \alpha = mg \cot \alpha, \quad a_{\max} = g \cot \alpha$$

Mit  $\alpha = \pi/4$  folgt:  $a_{\max} = g$

c) Fall 1 oder  $a < a_{\max} = g$ ,  $B > 0$

Glg	Unbekannte	Summe
$(1'') \rightarrow (1''')$ $0 = -A_x \sin \alpha + A_y \cos \alpha - B$	$A_x, A_y, B$	3
$(2'') \rightarrow (2''')$ $ma = +A_x - B \sin \alpha$		
$(3'') \rightarrow (3''')$ $mg = +A_y + B \cos \alpha$		
$(4''')$ $\mu \geq \frac{ R }{N} = \frac{A_x}{A_y} = \mu_{\min}$		

$$\Rightarrow \mu_{\min} = \frac{2a + g \sin \alpha \cos \alpha - a \sin^2 \alpha}{2g + g \cos^2 \alpha - a \sin \alpha \cos \alpha}$$

Mit  $\sin \alpha = \cos \alpha = \frac{\sqrt{2}}{2}$  folgt speziell:  $\mu_{\min} = \frac{3a + g}{5g - a}$

( $a = a_{\max} = g$ :  $\mu_{\min} = 1$  Ein Wert der durch keine Materialpaarung erreicht werden kann.  
In der Realität setzt also auf jeden Fall Rutschen ein.)