

Størrelser og enheter. SI-systemet. [YF 1]

Eks: Tid, $T = 730 \text{ ms}$

↑ fysisk størrelse ↑ symbol ↑ måltall ↑ enhet

dekadisk prefiks (1 ms = 1 millisekund = 10^{-3} s)

Notasjon: $[T] = \text{s}$ ("enheden til tid er sekund")

Størrelse	Vanlige symboler	Enhet	
tid	$t, T, \tau \dots$	s	} Mekanikk
lengde	$l, s, \Delta x \dots$	m	
masse	$m, M \dots$	kg	
temperatur	T	K	} Termisk fys, Kjemi
stoffmengde	n	mol	
elektrisk strømstyrke	I	A	} Elmag
(lysstyrke)	I	cd	
<hr/>			
hastighet	$v, V \dots$	m/s	} Sammensatte enheter
akselerasjon	$a, A \dots$	m/s^2	
kraft	F, f, S, \dots	$\text{kgm/s}^2 \equiv \text{N}$	} Avledete enheter
trykk	p, P	$\text{N/m}^2 \equiv \text{Pa}$	
energi	$E, W, K, U \dots$	$\text{Nm} \equiv \text{J}$	
effekt	P	$\text{J/s} \equiv \text{W}$	
⋮			

Dekadiske prefikser:

$10^{-12} = \text{p} = \text{piko}$, $10^{-9} = \text{n} = \text{nano}$, $10^{-6} = \mu = \text{mikro}$...

... $10^6 = \text{M} = \text{mega}$, $10^9 = \text{G} = \text{giga}$, $10^{12} = \text{T} = \text{tera}$

Eks: Hvor langt går lys i vakuum på et nanosekund?

Løsn: $v(\text{lys}) = c = 299792458 \text{ m/s}$

$\Rightarrow l = c \cdot t = 299792458 \frac{\text{m}}{\text{s}} \cdot 10^{-9} \text{ s} \approx \underline{0.30 \text{ m}}$

Eks: En studenthybel bruker ca 4 MWh el. energi pr år.
Hvor mye er dette i SI-enhet?

Løsn: $4 \text{ MWh} = 4 \cdot 10^6 \frac{\text{J}}{\text{s}} \cdot 3600 \text{ s} = 144 \cdot 10^8 \text{ J} = \underline{14.4 \text{ GJ}}$

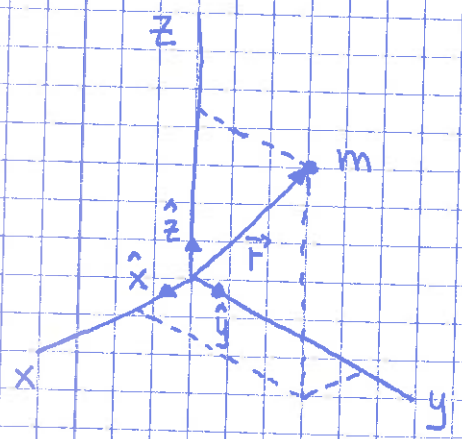
Hva er midlere effekt?

$P = 4 \cdot 10^6 \text{ Wh} / (365 \cdot 24 \text{ h}) \approx 457 \text{ W} \approx \underline{0.5 \text{ kW}}$

Kinematikk [YF 2, 3 ; LL 1]

"bevegelsesbeskrivelse"

Først punktmasser. [Senere støre legemer ; rotasjon etc]



$\vec{r}(t) = x(t) \hat{x} + y(t) \hat{y} + z(t) \hat{z}$
 $=$ posisjonen til m ved tid t
(målt i fast, høyrehendt
kartesisk koordinatsystem)

Ehetsvektorer: $\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}$

$|\hat{x}| = |\hat{y}| = |\hat{z}| = 1$

$[\hat{x}] = [\hat{y}] = [\hat{z}] = 1$ (dimensjonsløse)

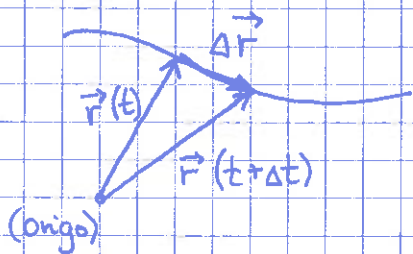
$\hat{x} \cdot \hat{x} = \hat{y} \cdot \hat{y} = \hat{z} \cdot \hat{z} = 1$

$\hat{x} \cdot \hat{y} = \hat{y} \cdot \hat{z} = \dots = 0$

Beskriver beregelsen med banen $\vec{r}(t)$:

28.08.14

3



$$\Delta \vec{r} = \vec{r}(t+\Delta t) - \vec{r}(t)$$

= forflytning på tida Δt

Hastighet ^(def) = forflytning pr tidsenhet:

$$\vec{v}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

$\vec{v} \parallel \Delta \vec{r}$ (dvs \vec{v} er tangentiell til banen)
(Δt er skalar)

Akselerasjon = hastighetsendring pr tidsenhet:

$$\vec{a}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{d\vec{r}}{dt} \right) = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2}$$

Standard notasjon: $\dot{x} = dx/dt$, $\ddot{x} = d^2x/dt^2$ osv.

$$\Rightarrow \vec{v} = \dot{\vec{r}}, \quad \vec{a} = \dot{\vec{v}} = \ddot{\vec{r}}$$

Komponentform (kartesisk):

$$\left. \begin{aligned} \vec{v} &= v_x \hat{x} + v_y \hat{y} + v_z \hat{z} \\ d\vec{r}/dt &= \frac{dx}{dt} \hat{x} + \frac{dy}{dt} \hat{y} + \frac{dz}{dt} \hat{z} \end{aligned} \right\} \Rightarrow v_x = \frac{dx}{dt} \quad \text{osv}$$

Tilsv: $a_x = \dot{v}_x = dv_x/dt = d^2x/dt^2 = \ddot{x}$ osv

M.a.o: $\vec{r} \xrightarrow{\text{derivasjon}} \vec{v} \xrightarrow{\text{derivasjon}} \vec{a}$

Forventer: $\vec{a} \xrightarrow{\text{integrasjon}} \vec{v} \xrightarrow{\text{integrasjon}} \vec{r}$

Først 1D:

$$\frac{dx}{dt} = v_x \Rightarrow dx = v_x dt \Rightarrow \int_{x(t_0)}^{x(t)} dx = \int_{t_0}^t v_x(t) dt$$

$$\Rightarrow x(t) = x(t_0) + \int_{t_0}^t v_x(t) dt$$

$$\frac{dv_x}{dt} = a_x \Rightarrow dv_x = a_x dt \Rightarrow \int_{v_x(t_0)}^{v_x(t)} dv_x = \int_{t_0}^t a_x(t) dt$$

$$\Rightarrow v_x(t) = v_x(t_0) + \int_{t_0}^t a_x(t) dt$$

Generalisering til 3D:

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{v} \Rightarrow d\vec{r} = \vec{v} dt \Rightarrow \int_{\vec{r}(t_0)}^{\vec{r}(t)} d\vec{r} = \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$$

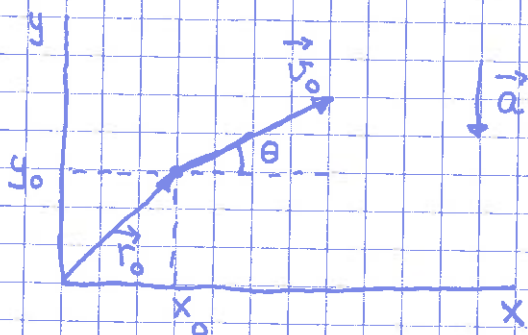
$$\Rightarrow \vec{r}(t) = \vec{r}(t_0) + \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{a} \Rightarrow d\vec{v} = \vec{a} dt \Rightarrow \dots$$

$$\Rightarrow \vec{v}(t) = \vec{v}(t_0) + \int_{t_0}^t \vec{a}(t) dt$$

Eks: Kast.

Ved $t_0 = 0$:



Initialbetingelser:

$$\vec{r}(0) = \vec{r}_0, \vec{v}(0) = \vec{v}_0$$

Konstant aks: $\vec{a} = -g \hat{y}$

- Bestem $\vec{r}(t)$
- Bestem $y(x)$

Løsn: Generelt, med $\vec{a} = \text{konst.}$

(5)

$$\vec{v}(t) = \vec{v}(0) + \int_0^t \vec{a} dt = \vec{v}_0 + \vec{a} \cdot t$$

$$\vec{r}(t) = \vec{r}(0) + \int_0^t [\vec{v}_0 + \vec{a}t] dt = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 \cdot t + \frac{1}{2} \vec{a} \cdot t^2$$

Her: $\vec{r}(t) = x(t) \hat{x} + y(t) \hat{y}$; $a_x = 0$, $a_y = -g$

$$v_{0x} = v_0 \cos \theta, \quad v_{0y} = v_0 \sin \theta$$

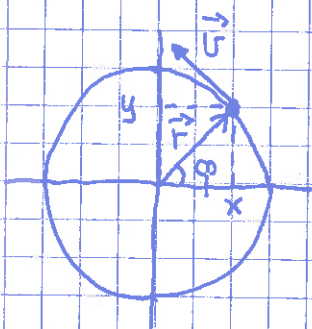
$$\Rightarrow x(t) = x_0 + v_0 t \cos \theta; \quad y(t) = y_0 + v_0 t \sin \theta - \frac{1}{2} g t^2$$

Eliminasjon av t gir (gjør selv!)

$$y = y_0 + (x - x_0) \tan \theta - \frac{g(x - x_0)^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta}, \quad \text{dvs parabel}$$

Sirkelbevegelse

[YF 3.4; LL 1.7, 1.8]



Lurt med polarkoordinat. $(r, \varphi) :$

$r =$ avstand fra origo

$\varphi =$ vinkel mellom x -aksen og \vec{r}

($\varphi > 0$ mot klokka)

Fra figuren: $x = r \cos \varphi$, $y = r \sin \varphi$, $\tan \varphi = y/x$

$$r = |\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2} \quad (= \text{konst. ved sirkelber.})$$

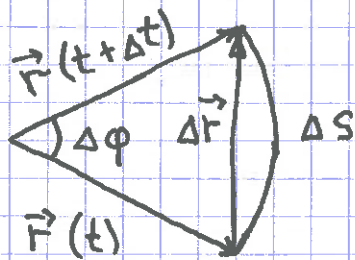
$$\vec{r} = \hat{x} r \cos \varphi + \hat{y} r \sin \varphi$$

Vinkelhastighet = vinkelendring pr tidsenhet:

$$\omega = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \varphi}{\Delta t} = \frac{d\varphi}{dt} = \dot{\varphi}$$

Vinkel = buelengde/radius:

⑥



$$\Delta\varphi = \frac{\Delta s}{r}$$

Enheter: $[\varphi] = \left[\frac{s}{r}\right] = \frac{m}{m} = 1$; $[\omega] = \left[\frac{\varphi}{t}\right] = s^{-1}$

Når $\Delta t \rightarrow 0$:

$$\Delta\varphi \rightarrow 0, \quad \Delta r = |\Delta\vec{r}| \rightarrow \Delta s = r\Delta\varphi, \quad \Delta\vec{r} \perp \vec{r}$$

Dermed:

$$\underline{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta r}{\Delta t} = \frac{r \, d\varphi}{dt} = \underline{r\omega}$$

$$\vec{v} \parallel \Delta\vec{r} \quad \text{og} \quad \Delta\vec{r} \perp \vec{r} \quad \Rightarrow \quad \vec{v} \perp \vec{r}$$

Uniform sirkelbevægelse:

$$v = \text{konst.}, \quad \omega = \text{konst.}$$

$$\frac{d\varphi}{dt} = \omega \Rightarrow \int_{\varphi(0)}^{\varphi(t)} d\varphi = \omega \int_0^t dt \Rightarrow \varphi(t) = \varphi(0) + \omega t$$

$$\text{Velger } \varphi(0) = 0 : \quad \varphi(t) = \omega t$$

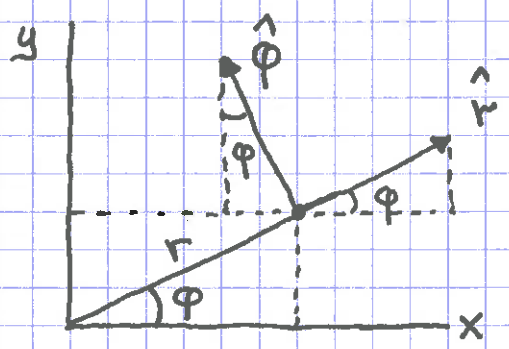
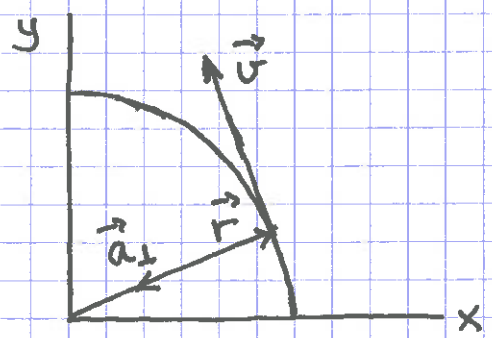
Dermed:

$$\vec{r}(t) = r \cos \omega t \hat{x} + r \sin \omega t \hat{y}$$

$$\vec{v}(t) = -r\omega \sin \omega t \hat{x} + r\omega \cos \omega t \hat{y}$$

$$\vec{a}_{\perp}(t) = -r\omega^2 \cos \omega t \hat{x} - r\omega^2 \sin \omega t \hat{y}$$

Dvs: $\vec{a}_{\perp} = -\omega^2 \vec{r}$ Sentripetalakselerasjon



Enhetsvektorer:

$$\hat{r} = \hat{x} \cos \varphi + \hat{y} \sin \varphi$$

$$\hat{\varphi} = -\hat{x} \sin \varphi + \hat{y} \cos \varphi$$

$$|\hat{r}| = |\hat{\varphi}| = 1 ; \quad \hat{r} \cdot \hat{r} = 1 = \hat{\varphi} \cdot \hat{\varphi} ; \quad \hat{r} \cdot \hat{\varphi} = 0$$

Dermed:

$$\vec{r} = r \hat{r}$$

$$\vec{v} = v \hat{\varphi} = r\omega \hat{\varphi}$$

$$\vec{a}_{\perp} = -\omega^2 r \hat{r} = -\frac{v^2}{r} \hat{r}$$

Merk: \hat{r} og $\hat{\varphi}$ avhenger av t