

## 4 Arbeit, Energie, Leistung

### 4.0 Exkurs: Skalarprodukt

#### 4.1 Arbeit

#### 4.2 Energie

#### 4.3 Energieformen

#### 4.4 Leistung

#### 4.5 Wegunabhängige Arbeit, konservative Kräfte

#### 4.6 Energiesatz der Mechanik

#### 4.7 Einfache Maschinen

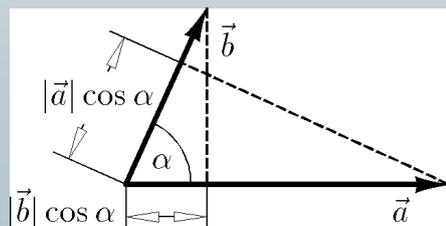
R. Girwitz

1

## 4 Arbeit, Energie, Leistung

### → Exkurs: Skalarprodukt

#### ▣ Skalarprodukt grafisch:



R. Girwitz

2

↳ Exkurs: Skalarprodukt

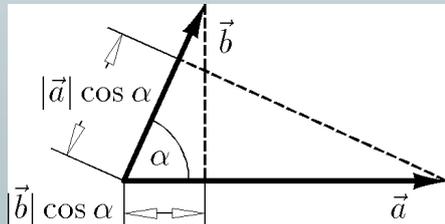
- Skalarprodukt mit Zwischenwinkel:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos(\vec{a}, \vec{b}) = ab \cos \alpha$$

- Im kartesischen Koordinatensystem:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_x \\ b_y \\ b_z \end{pmatrix} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$$

- Skalarprodukt grafisch:



- Versuch: Gewicht in Hand – auf elast. Unterlage (Schwamm) – auf Tisch

## 4.1 Arbeit

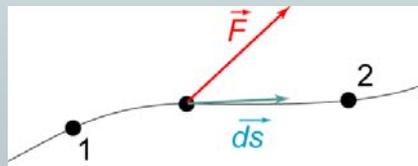
→ Der physikalische Arbeitsbegriff unterscheidet sich vom alltagssprachlichen



**Kriterium:** Eine Kraft wirkt über eine bestimmte Strecke hinweg (Ortsänderung – evtl. Bewegungszustand geändert)

Verschiebt eine Kraft  $F$  einen Körper um eine Wegstrecke  $ds$ , so verrichtet sie mechanische Arbeit  $dW$ .

Plausibel: Der Wert ist durch  $\vec{F}$  und  $d\vec{s}$  bestimmt.



$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{s}$$

R. Girwidz

5

## 4.1 Arbeit

$$W = \int_1^2 \vec{F} \cdot d\vec{s} \left( = \int_{x_1}^{x_2} F_x \cdot dx + \int_{y_1}^{y_2} F_y \cdot dy + \int_{z_1}^{z_2} F_z \cdot dz \right)$$

Anm.: Stehen  $\vec{F}$  und  $d\vec{s}$  senkrecht, so ist  $dW=0$  (siehe Skalarprodukt)

Vorzeichen Konvention:  $W > 0$ : am System wird Arbeit verrichtet (zugeführt)  
 $W < 0$ : das System verrichtet Arbeit

R. Girwidz

6

## 4.2 Energie

- > Versuch: Wagen kann an schiefer Ebene 2 Wägen anheben
- > Sprungscheibe "Klick"
- > Wagen kann schiefe Ebene hochfahren
- > Körper kann Körper heben (Flaschenzug)

- Unter der Energie eines Systems versteht man dessen Fähigkeit Arbeit zu verrichten (sein „Arbeitsvermögen“)

## 4.3 Energieformen

Grundformen: Kinetische Energieformen (Bewegungsenergie)  
Potentielle Energieformen („Lageenergie“)

### a) Kinetische Energie

$$F_x = m \cdot a_x$$

$$E_{kin} = W_{zu} = m \cdot a_x \cdot \Delta x$$

mit  $v^2 = 2a_x \cdot \Delta x$   
(aus Ruhe)

$$E_{kin} = \frac{1}{2} m \cdot v^2$$

$$\text{allg.: } \Delta E_{kin} = \frac{1}{2} m (v_2^2 - v_1^2) = W_B \quad (\text{Beschleunigungsarbeit})$$

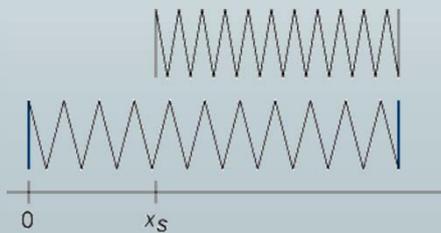
## 4.3 Energieformen

### b) Hubarbeit und Höhenenergie

$$F = m \cdot g; \Rightarrow E_{Pot,h} = m \cdot g \cdot h$$

> Versuch: Galilei-Pendel

### c) Spannenergie einer Feder



R. Girwidz

9

## 4.3 Energieformen

### b) Hubarbeit und Höhenenergie

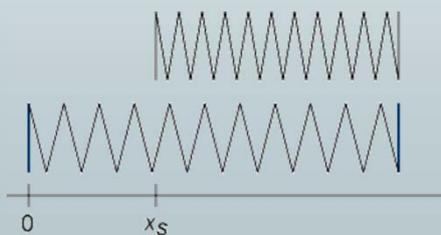
$$F = m \cdot g; \Rightarrow E_{Pot,h} = m \cdot g \cdot h$$

> Versuch: Galilei-Pendel

### c) Spannenergie einer Feder

$$F_s = D \cdot x; \Rightarrow W_{Sp} = E_{Pot,Sp} = \int_0^{x_s} D \cdot x \cdot dx$$

$$E_{Pot,Sp} = \frac{1}{2} D \cdot x_s^2$$



R. Girwidz

10

## 4.3 Energieformen

### → Weitere Energieformen:

- Rotationsenergie
- „Wärme“ / Innere Energie
- Elektrische Energie
- Magnetische Energie
- Strahlungsenergie
- Chemische Energie / Bindungsenergie
- Kernenergie / Bindungsenergie der Nukleonen

## 4.3 Energieformen

### → Quellen für unseren Energiebedarf:

<b>Chemische Energie</b>	<b>Fossile Energieträger</b> (Holz, Kohle, Öl, Gas), <b>chemische Zellen</b> (z. B. Blei-Akku, Zinkchlorid-, Natrium-Schwefel-Batterien) <b>Wasserstoff-Verbrennung</b>
<b>Kernenergie</b>	<b>Kernspaltung und Kernfusion</b>
<b>Mechanische Energie</b>	<b>Wasser, Wind</b>
<b>Strahlungsenergie</b>	<b>Solarstrahlung</b>
<b>Wärmetauscher</b>	<b>Erdwärme, Temperaturunterschiede des Meeres</b>
<b>(Reduktion von Verlustenergie)</b>	<b>Nutzung von Abwärme</b>

## 4.3 Energieformen

### ↪ Heizwerte - pro kg

Benzin	44 MJ
Heizöl	42 MJ
Erdgas	36 MJ
Steinkohle	24-30 MJ
Braunkohle	20 MJ
Holz	14-18 MJ
Rinde / Holzschnitzel	6 - 8 MJ

## 4.3 Energieformen

### ↪ Größenordnung einiger Energie-"Portionen"

Gravitationsenergie zw. Schülern	$10^{-6}$ J
Geflüstertes Einsagen	$10^{-3}$ J
Hufeisenmagnet	$10^1$ J
KFZ (voller Tank)	$10^6$ J
Blitz	$10^9$ J
90 Jahre Nahrung	$10^{10}$ J
Atombombe	$10^{13}$ J
Wasserstoffbombe	$10^{16}$ J

## 4.3 Energieformen

### ↳ Verbrennungswärme der Nährstoffe

Kohlenhydrate, Eiweiß	ca. 16 kJ / g
Fett	ca. 38 kJ / g

### ▣ Energieinhalt (Nährwert) von Speisen – pro 100 g

Schokolade	2300 kJ
Brot	1000 kJ
Schnitzel	1000 kJ
Spagetti	1600 kJ
Kartoffeln	410 kJ

Verbrennung meist unvollständig

## 4.3 Energieformen

### ↳ Verbrennungswärme der Nährstoffe

Kohlenhydrate, Eiweiß	ca. 16 kJ / g
Fett	ca. 38 kJ / g

### ▣ Energieinhalt (Nährwert) von Speisen – pro 100 g

Schokolade	2300 kJ
Brot	1000 kJ
Schnitzel	1000 kJ
Spagetti	1600 kJ
Kartoffeln	410 kJ

Verbrennung meist unvollständig

### ↳ Kostmaß pro Tag:

ca. 500 g Kohlenhydrate
ca. 60 g Fette
ca. 120 g Eiweiß

#### 4.4 Leistung

↪ Leistung: Arbeit, die pro Zeitintervall verrichtet wird

$$P = \frac{dW}{dt} = \frac{d}{dt}(\vec{F} \cdot d\vec{s}) = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

↑ falls  $\vec{F}$  zeitunabhängig

#### 4.4 Leistung

↪ Leistung: Arbeit, die pro Zeitintervall verrichtet wird

$$P = \frac{dW}{dt} = \frac{d}{dt}(\vec{F} \cdot d\vec{s}) = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

↑ falls  $\vec{F}$  zeitunabhängig

Leistung ist ein Skalar

$$[P] = 1 \frac{\text{J}}{\text{s}} = 1 \text{ W}$$

früher (1 PS = 735,5 W)

#### 4.4 Leistung

##### → Menschliche Leistungen (Messung z. B. mit Ergometern)

75 W	ganztägig
150 W	ca. 5 h
300 W	ca. 30 Min
750 W	ca. 1 Min
1500 W	ca. 5 s

#### 4.4 Leistung

##### → Leistungswerte

Kraftwerke	ca. 1000 Megawatt (MW)
Motoren - Flugzeuge - PKW	ca. 10 MW ca. 100 kW
Energieaufkommen / Leistung je Bürger (Tagesmittel)	ca. 6 kW
Nahrungsverbrauch (über 1 Tag gemittelt) - Schwerarbeiter - Durchschnittsbürger	ca. 200 W ca. 120 W
Glühlampen	ca. 100 W
Mensch - (Höchstleistung einige s) - (Dauerleistung: Gehen mit 5 km/h)	ca. 1 kW ca. 70 W
Akustik (Sprechen)	ca. 10 $\mu$ W
Empfindlichkeitsgrenze für Wärmestrahlungsdetektoren	ca. 1 pW
Hörschwelle des Ohres bei 1000 Hz	ca. 0,1 fW

## 4.4 Leistung

### → Wirkungsgrad:

$$\text{Wirkungsgrad} := \frac{\text{verrichtete (mech.) Arbeit}}{\text{zugeführte Energie}}$$

## 4.4 Leistung

### → Energieumsatz des erwachsenen Menschen (60kg) pro Stunde

niedrigster Verbrauch	ca. 250 kJ
Zimmerruhe, gew. Kost	ca. 360 kJ
bei mäßiger Arbeit	ca. 420 kJ
bei starker Arbeit	ca. 630 kJ

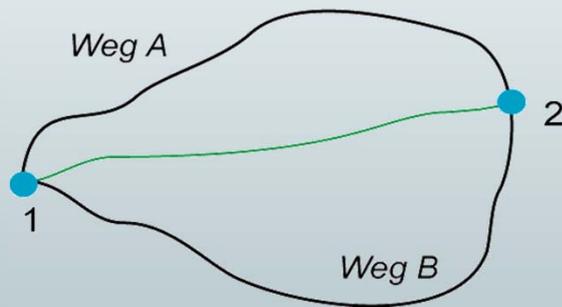
### → „Wirkungsgrad“ des Menschen:

$$\text{Wirkungsgrad} := \frac{\text{verrichtete mech. Arbeit}}{\text{Stoffwechsel-Energieumsatz}} \approx 20\%$$

Vergleich der Energieumsätze beim Gehen in der Ebene und beim Heben des Körpers (Bergsteigen) über gleiche Zeiträume.

#### 4.5 Weg unabhängige Arbeit, konservative Kräfte

Eine Kraft heißt konservativ, wenn die gesamte Arbeit entlang eines beliebigen, geschlossenen Weges gleich null ist.



$$\oint \vec{F} \cdot d\vec{s} = 0$$

#### 4.5 Weg unabhängige Arbeit, konservative Kräfte

Die Arbeit, die eine konservative Kraft an einem Massenpunkt verrichtet, ist unabhängig davon, auf welchem Weg sich der Massenpunkt von einem Ort zu einem anderen bewegt.

$$\Delta E_{pot} = - \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{s}$$

$\vec{F}$ : Kraft im System

$-\vec{F}$ : von außen aufzubringende Kraft

Nur für konservative Kraftfelder ist eine pot. Energie definierbar

#### 4.5 Weg unabhängige Arbeit, konservative Kräfte

##### → Potentielle Energie und Gleichgewicht (in einer Dimension)

$$\begin{aligned}\Delta E_{pot} &= -\vec{F} \cdot d\vec{s} \\ &= -F_x \cdot dx\end{aligned}$$

> Versuch: Stehaufmännchen

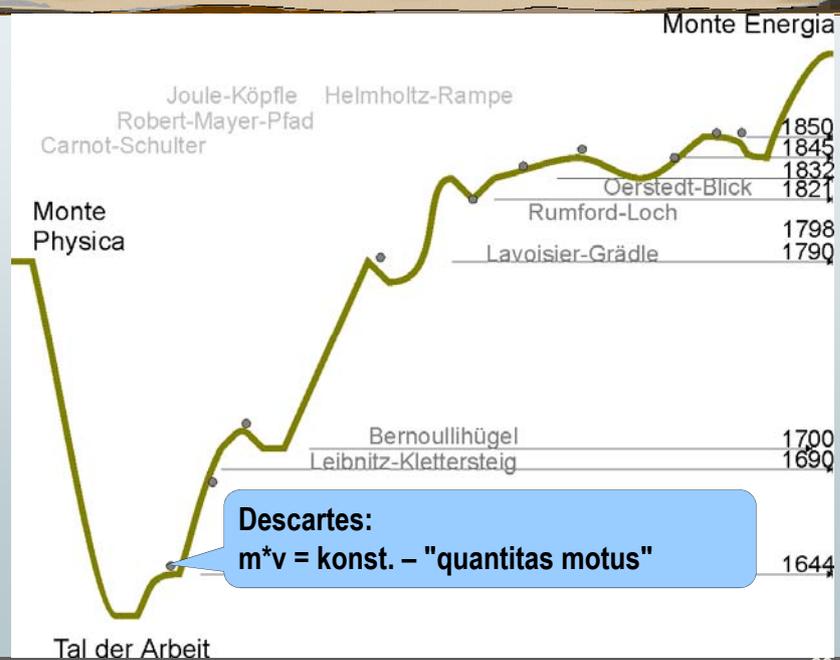
$$\Rightarrow F_x = -\frac{dE_{pot}}{dx}$$

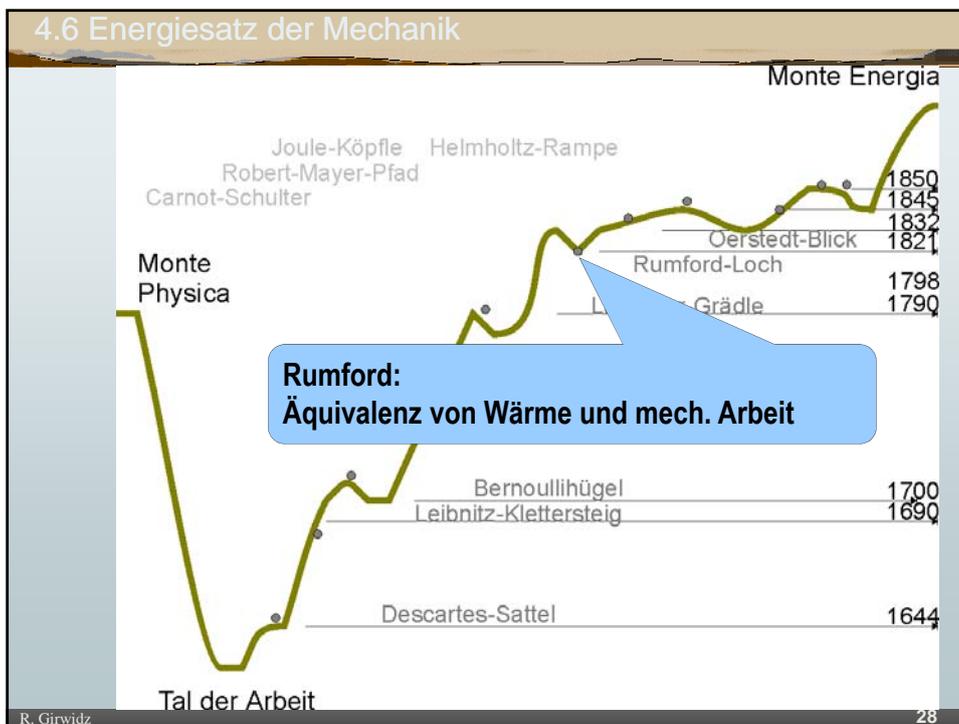
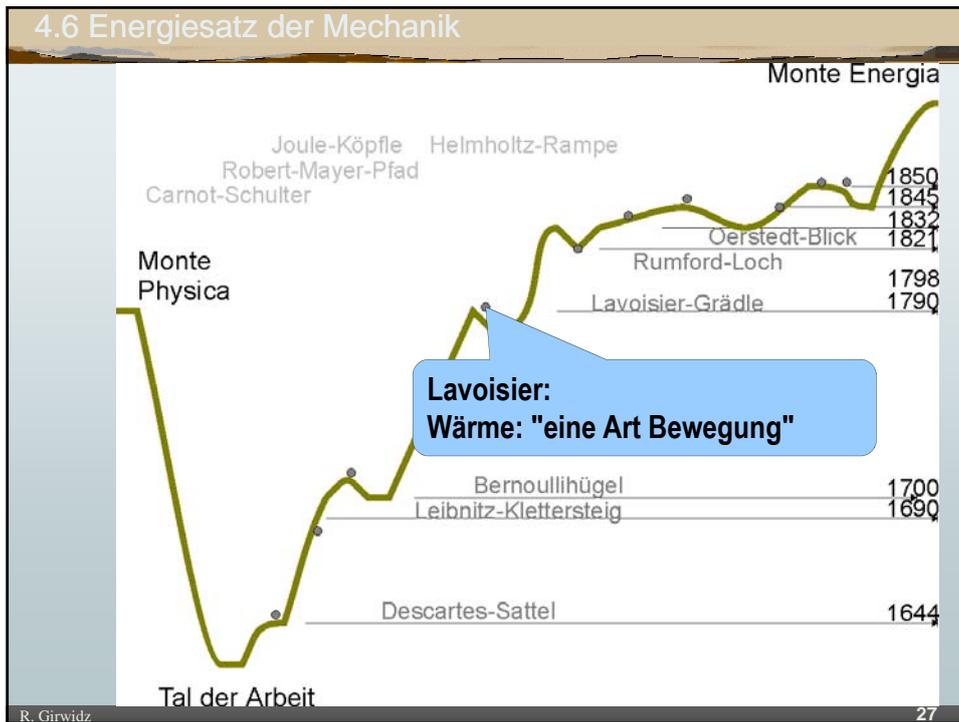
Ann.:  $E_{kin} = 0$

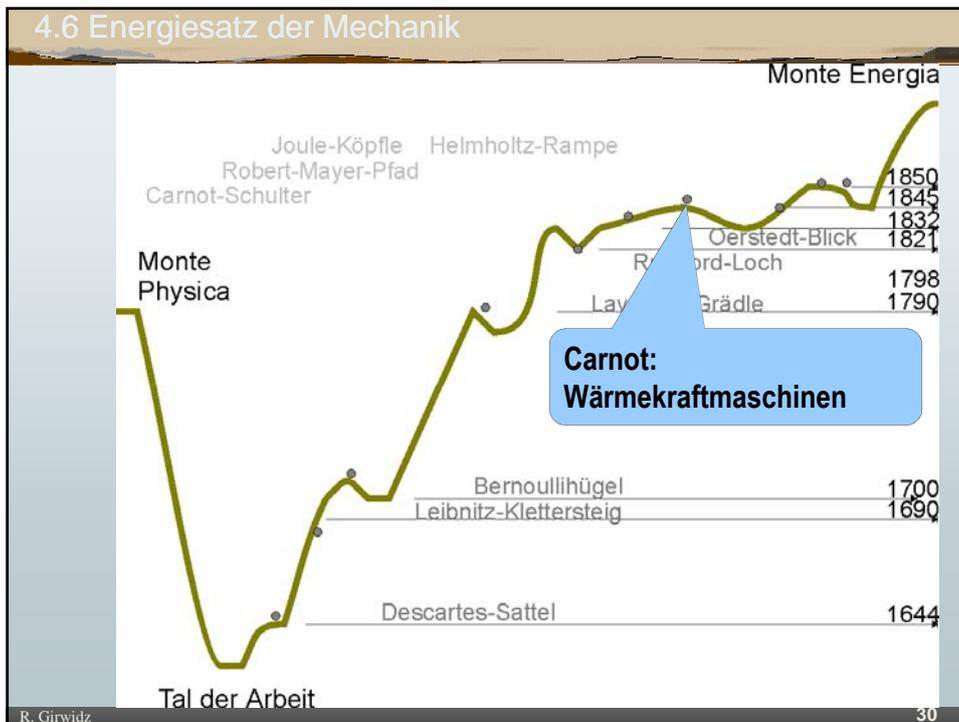
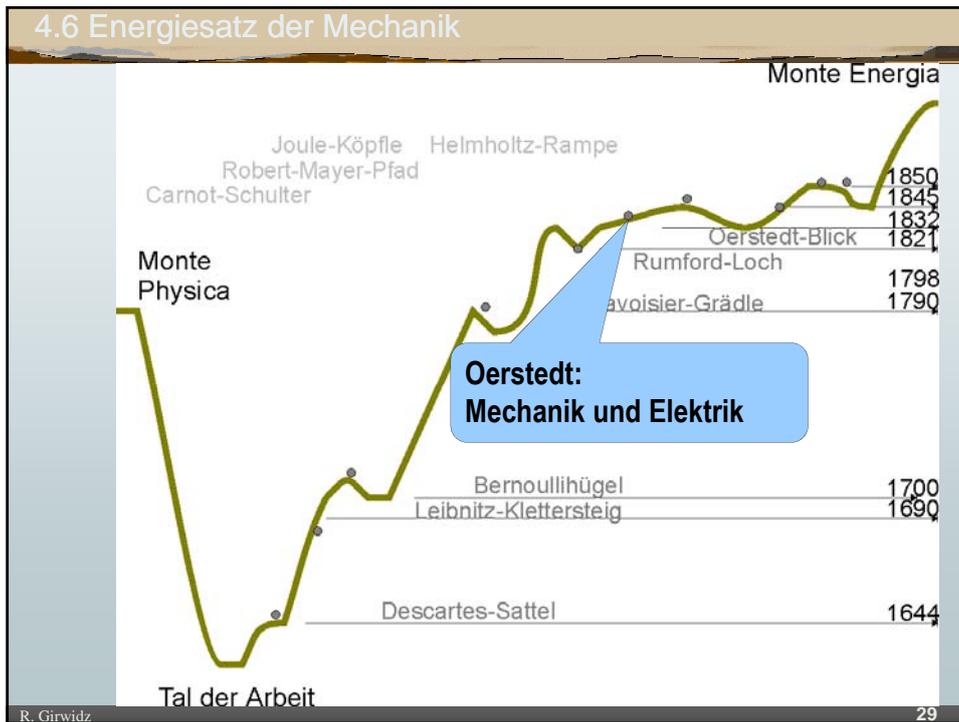
⇒ Wo  $E_{pot}(x)$  min → stabiles Gleichgewicht

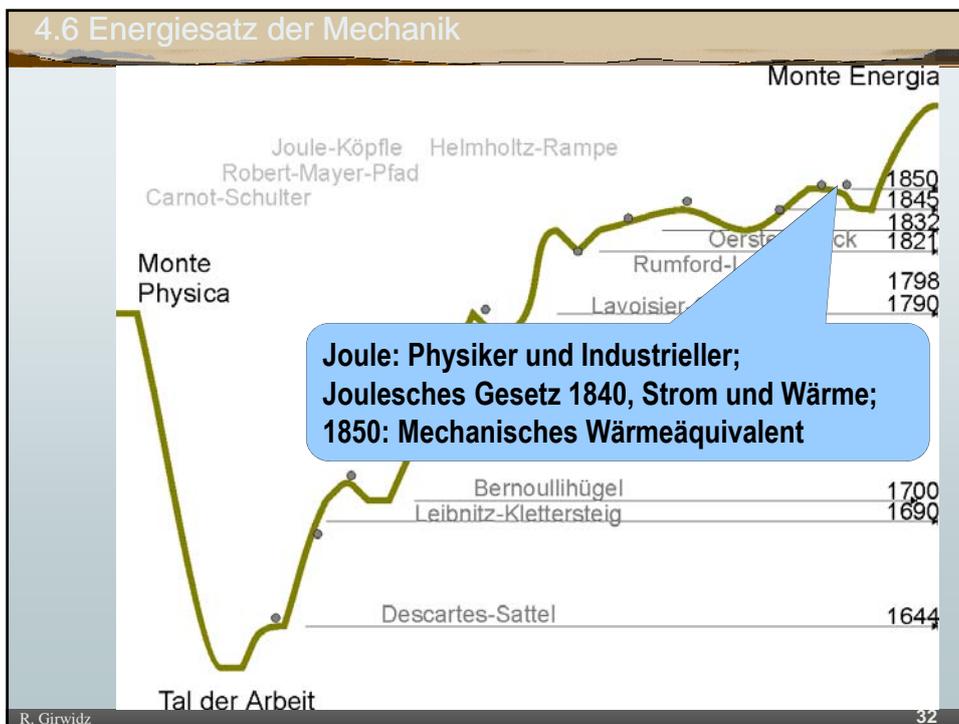
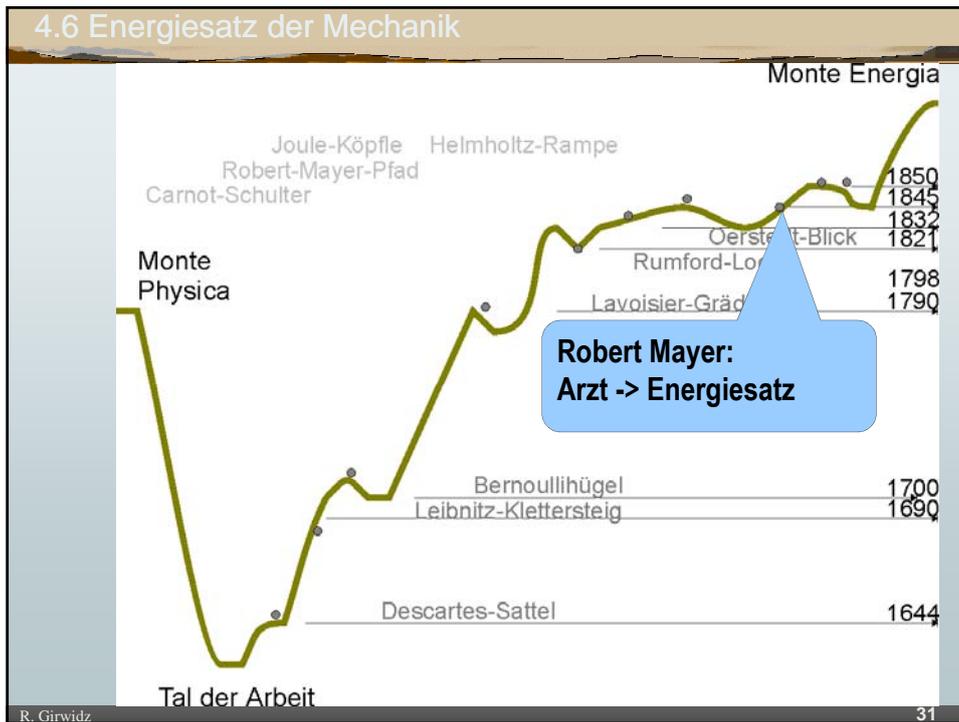
$E_{pot}(x)$  max → labiles Gleichgewicht

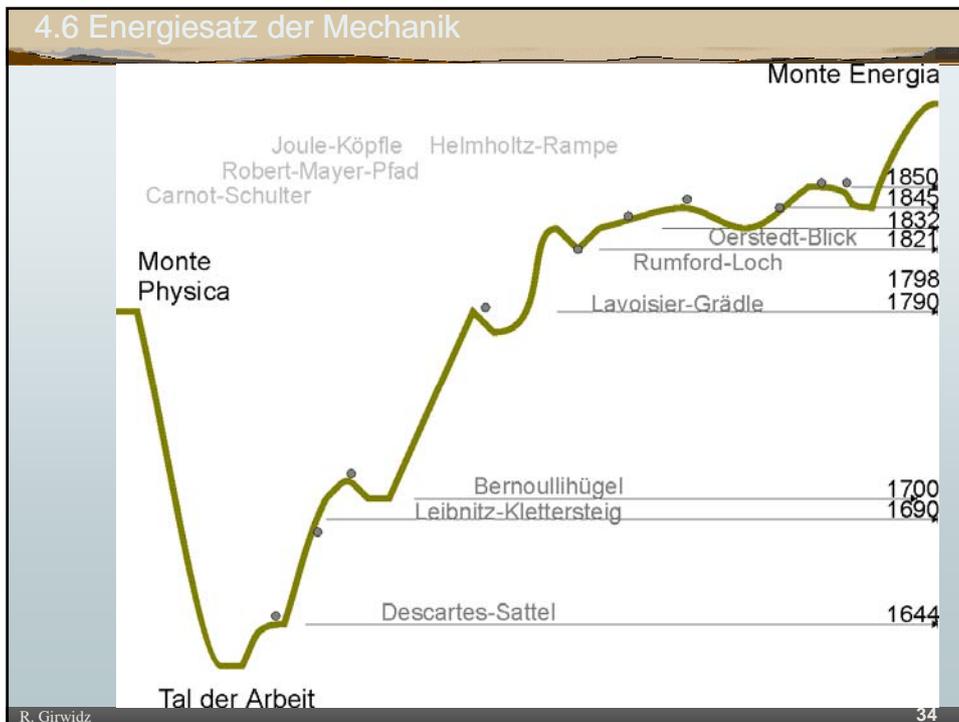
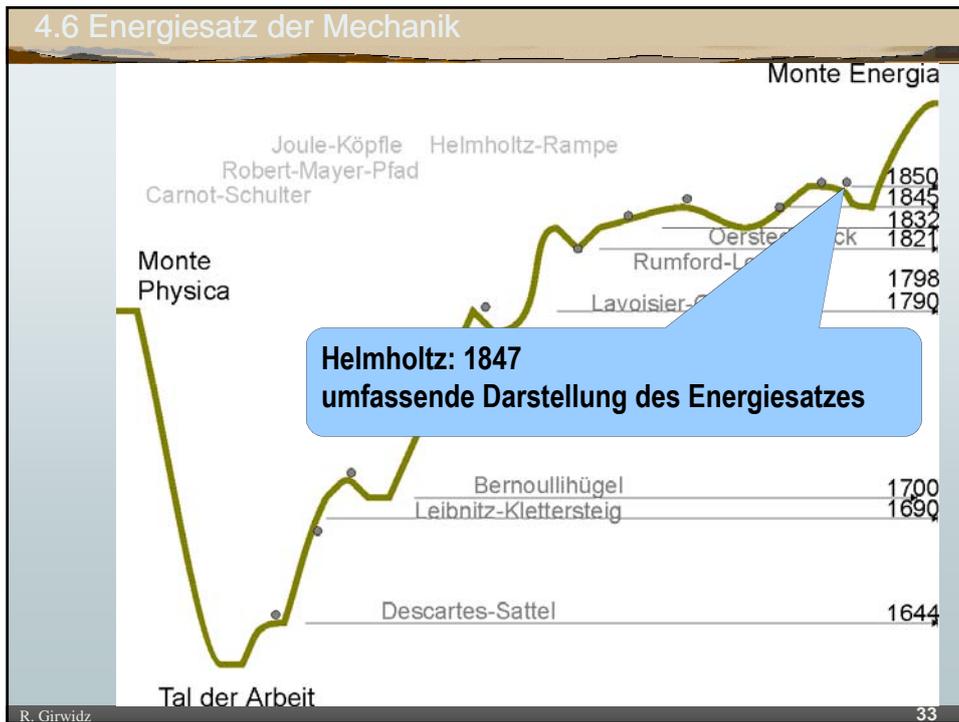
#### 4.6 Energiesatz der Mechanik











## 4.6 Energiesatz der Mechanik

### ↪ Energiesatz der Mechanik

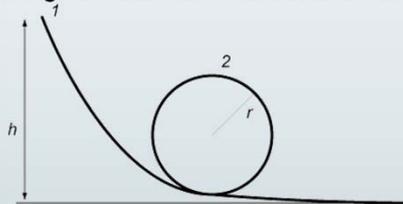
In einem abgeschlossenen System (unter der Voraussetzung, dass nur konservative Kräfte wirken) bleibt die Summe aus kin. und pot. Energie konstant, d. h. die mechanische Gesamtenergie bleibt unverändert.

$$\Delta E_{\text{Ges}} = 0 = \Delta E_{\text{kin}} + \Delta E_{\text{pot}}$$

Die von einer nichtkonservativen Kraft verrichtete Arbeit entspricht der Änderung der mechanischen Gesamtenergie des Systems

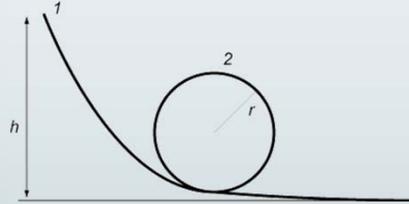
## 4.6 Energiesatz der Mechanik

**Beispiel Überschlagbahn: Wie groß muss man  $h$  mindestens wählen**



## 4.6 Energiesatz der Mechanik

Beispiel Überschlagbahn: Wie groß muss man  $h$  mindestens wählen



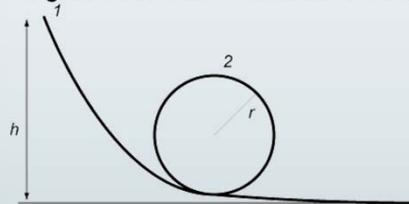
Bedingung für Pos. 2:

$$\frac{m \cdot v^2}{r} = m \cdot g$$
$$v^2 = g \cdot r$$

Energiebilanz: 1 2

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

Beispiel Überschlagbahn: Wie groß muss man  $h$  mindestens wählen



Bedingung für Pos. 2:

$$\frac{m \cdot v^2}{r} = m \cdot g$$
$$v^2 = g \cdot r$$

Energiebilanz: 1 2

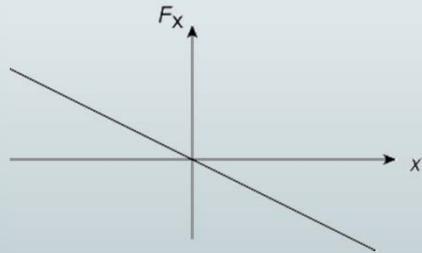
$$m \cdot g \cdot h = \frac{1}{2} m \cdot v^2 + m \cdot g \cdot 2 \cdot r$$

$$m \cdot g \cdot h = \frac{1}{2} g \cdot r \cdot m + 2 \cdot g \cdot r \cdot m$$

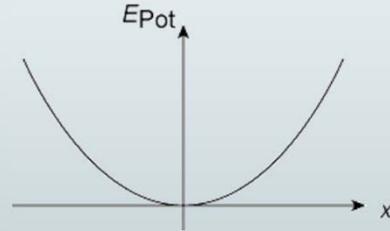
$$h = 2,5 \cdot r$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

Verlauf der Rückstellkraft



Potentialverlauf



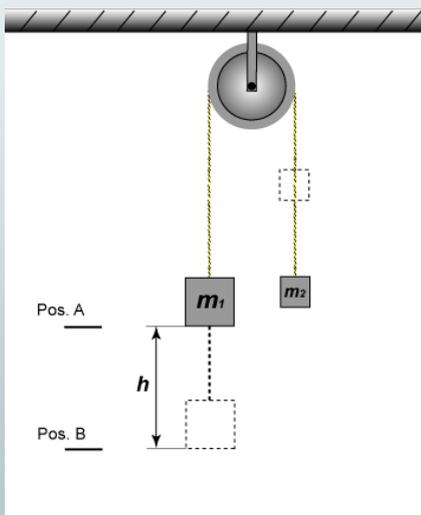
Lineares Kraftgesetz  $\Leftrightarrow$  parabelförmiges Pot.

$$F_i = -\frac{dE_{pot}}{dx}$$

$$E_{pot} = -\int F_i \cdot dx$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

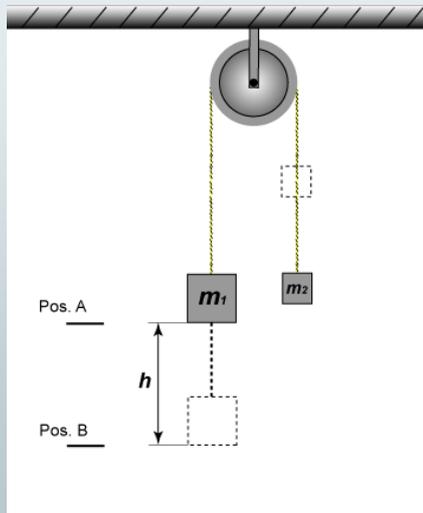
### Atwoodsche Fallmaschine



Fallbeschleunigung  $g$  über Kraftansatz

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

### Atwoodsche Fallmaschine



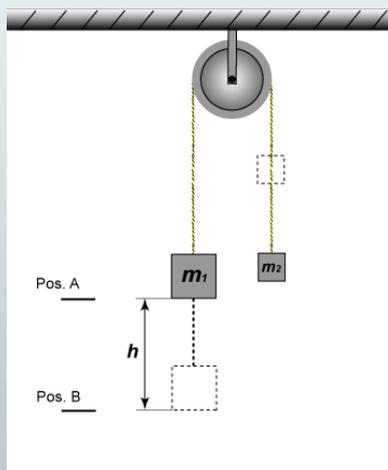
Fallbeschleunigung  $g$  über Kraftansatz

$$F = m \cdot a;$$
$$m_1 \cdot g - m_2 \cdot g = (m_1 + m_2) \cdot a$$

$$g = \frac{m_1 + m_2}{m_1 - m_2} \cdot a$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

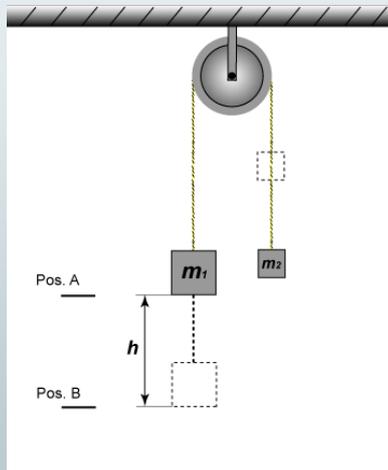
### Atwoodsche Fallmaschine



Fallbeschleunigung  $g$  über Energieansatz

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

### Atwoodsche Fallmaschine



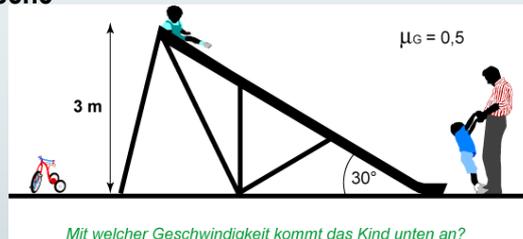
Fallbeschleunigung  $g$  über Energieansatz

$$\begin{aligned} 0 &= -m_1gh + m_2gh + \frac{1}{2}m_1v_1^2 + \frac{1}{2}m_2v_2^2; \\ &= g \cdot h \cdot (-m_1 + m_2) + \frac{1}{2}m_1 \cdot 2ah + \frac{1}{2}m_2 \cdot 2ah; \\ &= -g \cdot (m_1 - m_2) + (m_1 + m_2) \cdot a; \end{aligned}$$

$$g = \frac{m_1 + m_2}{m_1 - m_2} \cdot a$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

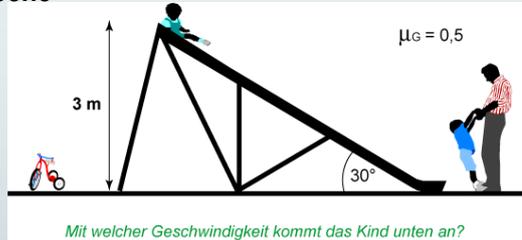
### Kinderrutsche



Mit welcher Geschw. kommt das Kind unten an?

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

### Kinderrutsche



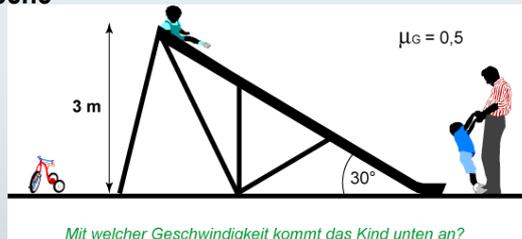
Mit welcher Geschw.  
kommt das Kind  
unten an?

$$F_R = \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ$$

$$W_R = F_R \cdot s = \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ \cdot s$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

### Kinderrutsche



Mit welcher Geschw.  
kommt das Kind  
unten an?

$$F_R = \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ$$

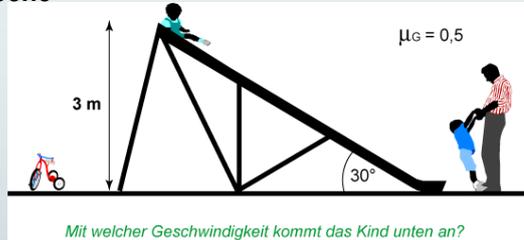
$$W_R = F_R \cdot s = \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ \cdot s$$

$$\Delta E_{Pot} = m \cdot g \cdot h$$

$$E_{Kin} = \Delta E_{Pot} - W_R$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik

### Kinderrutsche



Mit welcher Geschw. kommt das Kind unten an?

Mit welcher Geschwindigkeit kommt das Kind unten an?

$$F_R = \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ$$

$$W_R = F_R \cdot s = \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ \cdot s$$

$$\Delta E_{Pot} = m \cdot g \cdot h$$

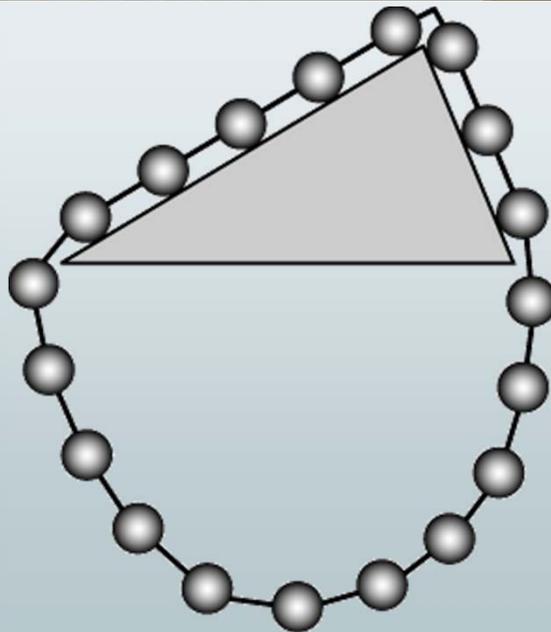
$$E_{Kin} = \Delta E_{Pot} - W_R$$

$$\frac{1}{2} m \cdot v^2 = m \cdot g \cdot h - \mu_G \cdot m \cdot g \cdot \cos 30^\circ \cdot \frac{h}{\sin 30^\circ}$$

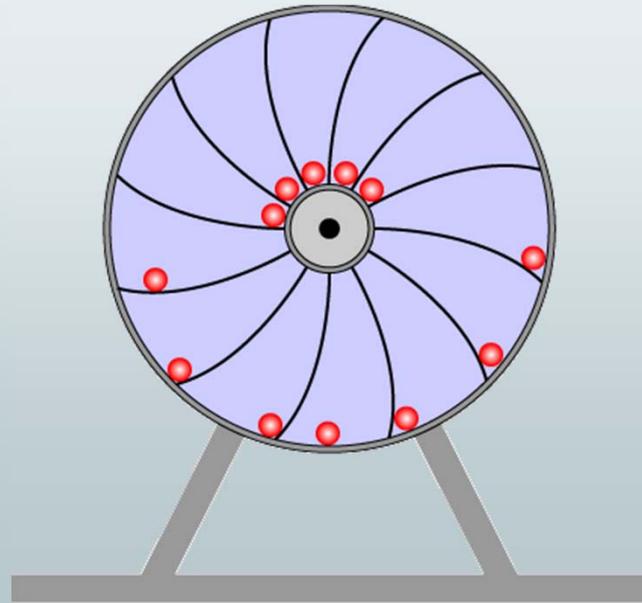
$$v^2 = g \cdot h \cdot (2 - \mu_G \cdot \cos 30^\circ \cdot 4)$$

$$v = 2,8 \text{ ms}^{-1} \approx 10 \text{ km/h}$$

## 4.6 Energiesatz der Mechanik



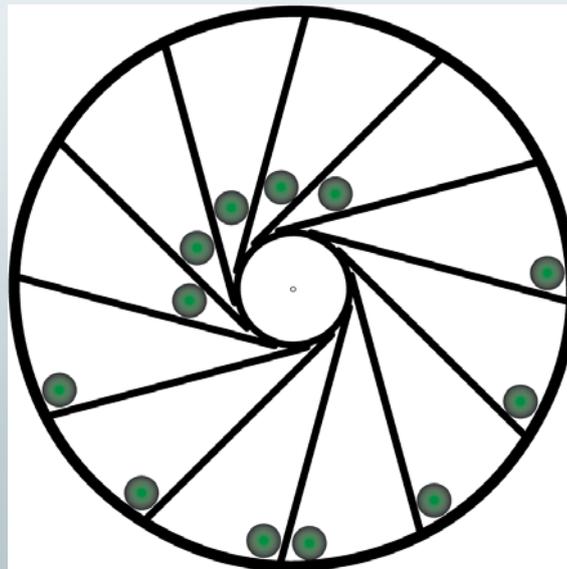
#### 4.6 Energiesatz der Mechanik



R. Girwidz

49

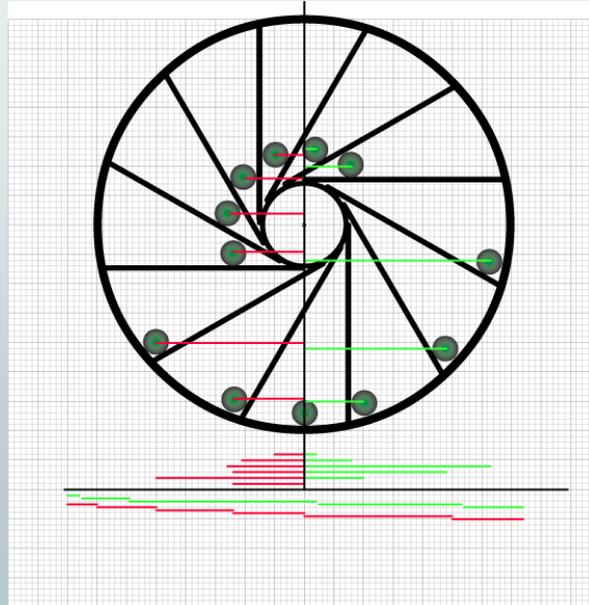
#### 4.6 Energiesatz der Mechanik



R. Girwidz

50

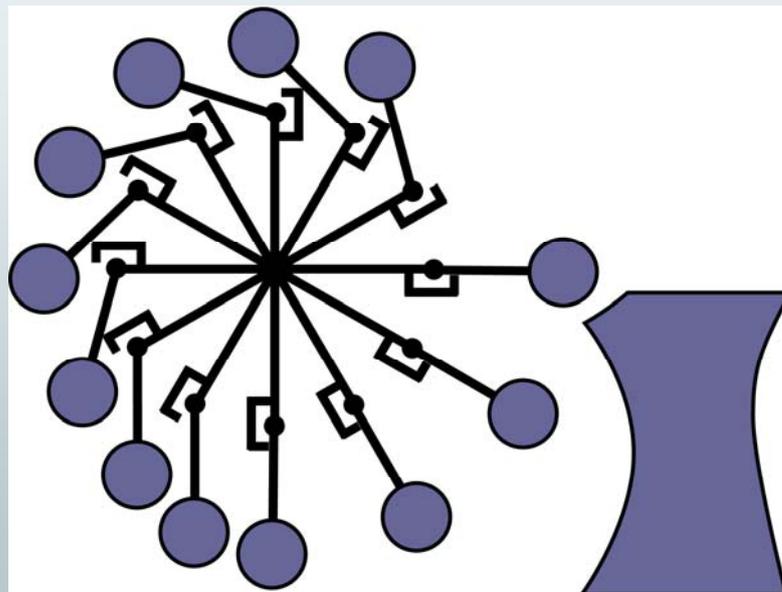
#### 4.6 Energiesatz der Mechanik



R. Girwidz

51

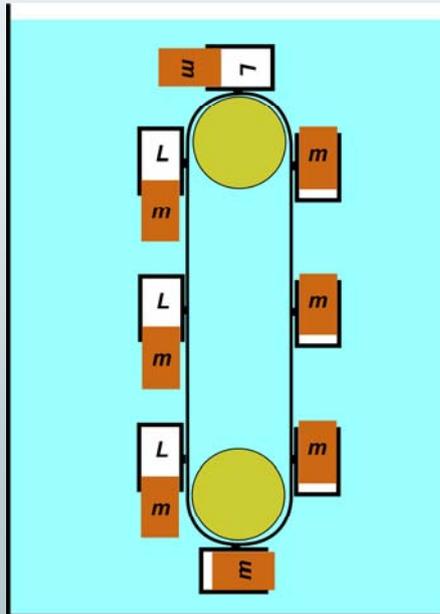
#### 4.6 Energiesatz der Mechanik



R. Girwidz

52

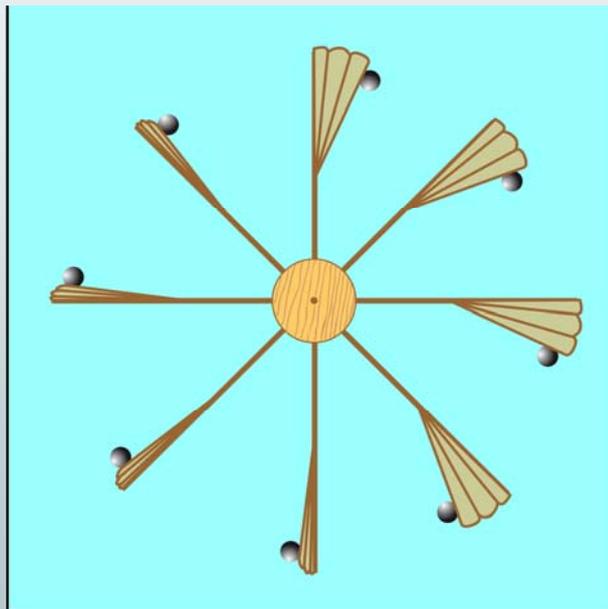
## 4.6 Energiesatz der Mechanik



R. Girwidz

53

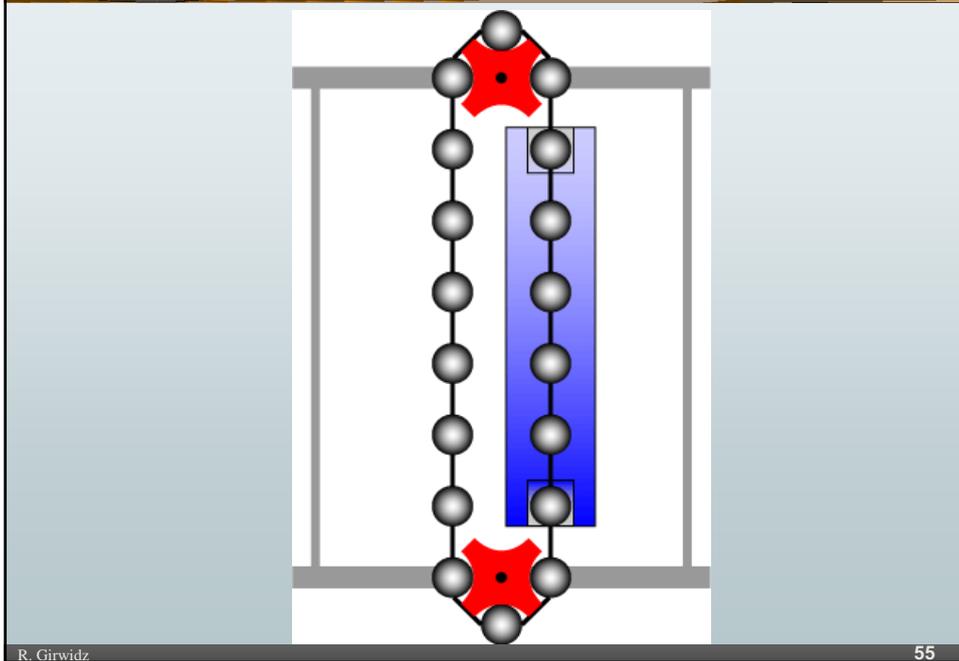
## 4.6 Energiesatz der Mechanik



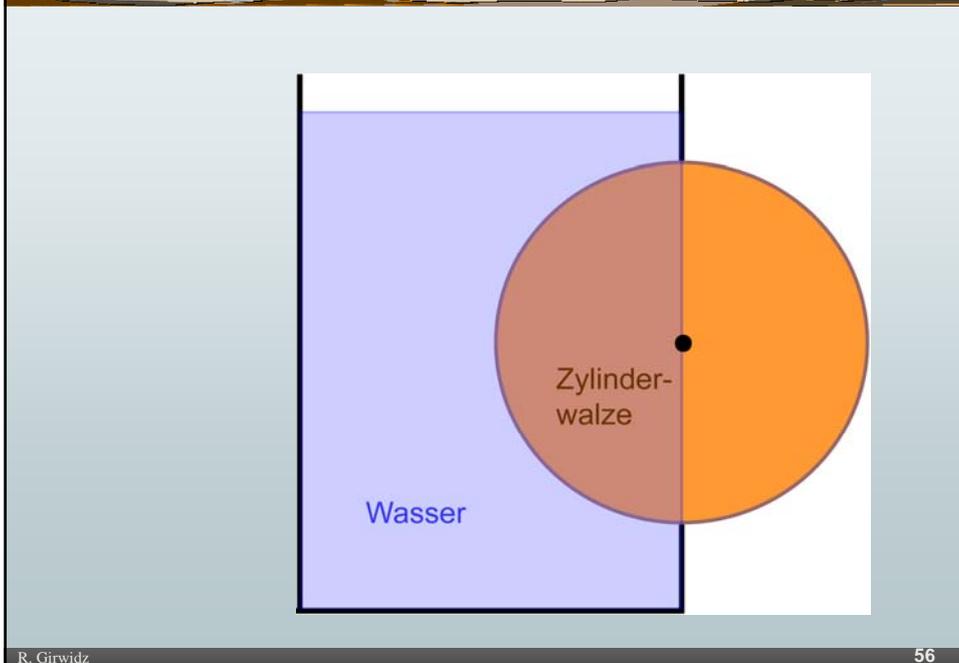
R. Girwidz

54

#### 4.6 Energiesatz der Mechanik



#### 4.6 Energiesatz der Mechanik



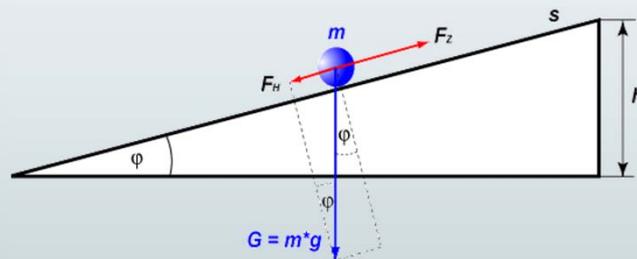
## 4.7 Einfache Maschinen

**Prinzip bei mechanischen Maschinen:**  
Durch Vergrößerung des Weges genügt bei gleicher Arbeit eine geringere Kraft.

$$W = \vec{F} \cdot \vec{s} = \text{konst}$$

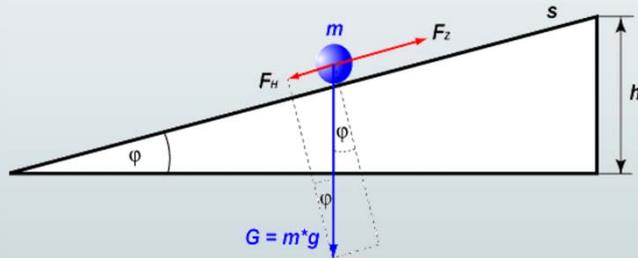
## 4.7 Einfache Maschinen

### 1. Beispiel: Schiefe Ebene



## 4.7 Einfache Maschinen

### 1. Beispiel: Schiefe Ebene



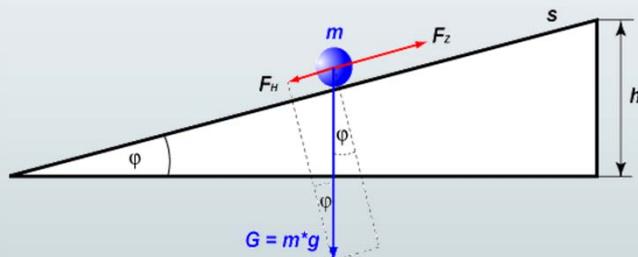
#### a) Über Schräge

Über Weg  $s$  wird Höhe  $h = s \cdot \sin \varphi$  erreicht.

Zugkraft:  $F_z = G \cdot \sin \varphi < G = m \cdot g$

## 4.7 Einfache Maschinen

### 1. Beispiel: Schiefe Ebene



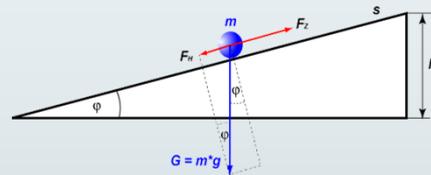
#### a) Über Schräge

Über Weg  $s$  wird Höhe  $h = s \cdot \sin \varphi$  erreicht.

Zugkraft:  $F_z = G \cdot \sin \varphi < G = m \cdot g$

Arbeit:  $W_1 = F_z \cdot s = G \cdot \sin \varphi \cdot \frac{h}{\sin \varphi} = G \cdot h$

## 4.7 Einfache Maschinen



b) direkt

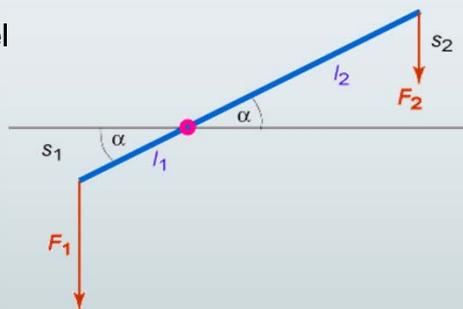
$$\text{Hubarbeit } W_2 = m \cdot g \cdot h$$

$$W_1 = W_2$$

Gleiche Arbeit, aber bei der schiefen Ebene geringere Kraft nötig!

## 4.7 Einfache Maschinen

### 2. Beispiel: Hebel

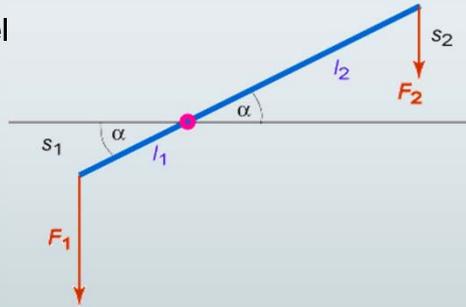


Weg:

Arbeit:

## 4.7 Einfache Maschinen

### 2. Beispiel: Hebel



**Weg:**  $s_1 = l_1 \cdot \sin(\alpha)$  ;  $s_2 = l_2 \cdot \sin(\alpha)$

**Arbeit:**  $s_1 \cdot F_1 = s_2 \cdot F_2$

$$\Rightarrow l_1 \cdot \sin(\alpha) \cdot F_1 = l_2 \cdot \sin(\alpha) \cdot F_2$$

$$\Rightarrow F_1 : F_2 = l_2 : l_1$$

## 4.7 Einfache Maschinen

### 3. Beispiel: Flaschenzug



## 4.7 Einfache Maschinen

### 3. Beispiel: Flaschenzug

Gewichtskraft  $F_1$  verteilt sich auf 3 Seilstücke. Daher ist  $F_2 = 1/3 F_1$   
Um die Last den Weg  $s_1$  zu heben, müssen 3 Seilstücke um  $s_1$  verkürzt werden.

$$s_2 = 3 \cdot s_1$$
$$\Rightarrow |F_1| \cdot |s_1| = |F_2| \cdot |s_2|$$



## 4.7 Einfache Maschinen

**Goldene Regel der Mechanik:**

Für Maschinen gilt:

**Was an Kraft „gewonnen“ wird, geht an Weg „verloren“**