



Physik für Wirtschaftsingenieure
Übungsblatt 1 (Mathematische Grundlagen / Mechanik)

Besprechung:

Freitag 16.10 (Raum 3/B103), 13:45-15:15	B_IWMB1, Gruppe 2	(M. Daniel)
Freitag 23.10 (Raum 3/B101), 11:30-13:00	B_IWET1	(M. Daniel)
Freitag 23.10 (Raum 3/B103), 13:45-15:15	B_IWMB1, Gruppe 3	(C. Brombacher)
Dienstag 27.10 (Raum 2/SR16), 13:45-15:15	B_IWMB1, Gruppe 1	(C. Brombacher)

1.1 Differentiationen

Es sind folgende Differentiationen durchzuführen (a, c, n sind Konstanten):

a) $\frac{d}{dt} t^n$, b) $\frac{d}{dx} \ln(a^3 x)$, c) $\frac{d}{dx} \ln(ax^3)$, d) $\frac{d}{dy} \cos(ay^2 + c)$, e) $\frac{d}{dz} \sqrt{1-3z^2}$, f) $\frac{d}{dt} e^{-at}$.

1.2 Unbestimmte Integrale

Führen Sie die folgenden Integrationen unbestimmt durch (a, b = const.):

a) $\int (a + b^2) dt$, b) $\int e^{2bx} dx$, c) $\int \frac{1}{z} dz$, d) $\int \frac{1}{4x^3} dx$, e) $\int \cos(2y) dy$, f) $\int \cos^2(t) dt$.

1.3 Bestimmte Integrale

Führen Sie die folgenden Integrationen bestimmt durch:

a) $\int_{-3}^{+3} t^3 dt$, b) $\int_0^{+2} (3x+1)^2 dx$, c) $\int_0^{\infty} e^{-t} dt$, d) $\int_0^{15^\circ} \sin(3y) dy$, e) $\int_0^{23} f(y) dt$.

1.4 Vektorrechnung

Gegeben seien die Vektoren $\vec{a} = (1, 1, 0)$ und $\vec{b} = (0, 1, 3)$. Berechnen Sie

- die Beträge der Vektoren,
- die Einheitsvektoren zu den beiden Vektoren,
- das Skalarprodukt der beiden Vektoren,
- den Winkel zwischen den beiden Vektoren,
- das Kreuzprodukt der beiden Vektoren.

1.5 Kutter

Auf einem Fluss verkehrt ein Kutter zwischen zwei 100 km entfernten Anlegern. Flussabwärts benötigt er 4 Stunden, flussaufwärts 10 Stunden. Wie groß sind die Strömungsgeschwindigkeit u des Flusses und die Relativgeschwindigkeit w des Kutters gegen das Wasser?

1.6 Größtfehlerberechnung

Um das Volumen eines Kegelstumpfes zu berechnen, werden die beiden Radien $r = (30,0 \pm 0,4)$ cm und $R = (60,0 \pm 0,5)$ cm, sowie dessen Höhe $H = (50,0 \pm 0,4)$ cm gemessen. Berechnen Sie das Volumen V des Kegelstumpfes, sowie die Messunsicherheit ΔV .

Hinweis:

Bei Einzelmessungen wird die Messunsicherheit durch Berechnung des Größtfehlers (der Obergrenze für einen Messfehler) ermittelt.

Der Größtfehler ΔF einer indirekt gemessenen physikalischen Größe $F(x_1, x_2, x_3, \dots)$ erhält

man durch,
$$\Delta F = \left| \frac{\partial F}{\partial x_1} \Delta x_1 \right| + \left| \frac{\partial F}{\partial x_2} \Delta x_2 \right| + \left| \frac{\partial F}{\partial x_3} \Delta x_3 \right| + \dots,$$
 wobei Δx der maximale

Messfehler der gemessenen Größe x ist.