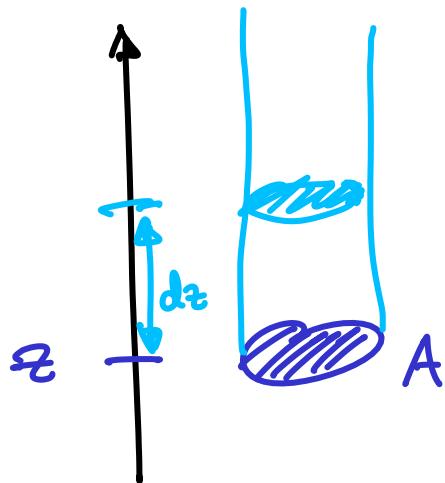


Druck = Kraft pro Fläche
 ↑ Gewichtskraft der Luftsäule



Druckänderung: $z \mapsto z + dz$

$$dp = -g \frac{m_{LS}}{A}$$

Volumen

$$m_{LS} = V \cdot g = A \cdot dz \cdot g$$

Pass. Luftsäule zw. z & $z + dz$

Druck

auf Flä. der Höhe z

also:

$$\underbrace{\frac{dp}{dz}}_{= p'(z)} = -g \cdot A \cdot g/A = -g g(z)$$

(Gaskonstante)

ideales Gas: $pV = nRT$

Molare

Temperatur

$$V = \frac{m}{g}$$

$$\Leftrightarrow p \frac{m}{g} = nRT \Leftrightarrow g = \underbrace{\frac{m}{n}}_{=: \text{molare Masse}} \frac{R}{RT}$$

$$P'(z) = - \frac{gM}{R} \frac{1}{T(z)} P(z)$$

Konstante

② $T(z) = T$ konstant

$$\frac{dp}{dz} = - \frac{gM}{RT} \cdot P \quad | \cdot \frac{1}{P} dz$$

$$\int \frac{dp}{P} = - \int \frac{gM}{RT} dz$$

$$\log P = - \frac{gM}{RT} z + C \quad \text{mit } C \in \mathbb{R} \text{ beliebig} \quad | \exp(\dots)$$

$$P = e^{-\frac{gM}{RT} z + C} = e^C e^{-\frac{gM}{RT} z}$$

\uparrow bel. Konstante

Vergleiche mit

$$P(z) = P_0 e^{-\frac{gM}{RT} (z - z_0)} = \underbrace{P_0 e^{\frac{gM}{RT} z_0}}_{= e^C} \cdot e^{-\frac{gM}{RT} z}$$

Schwarzworn mit p_0 & γ_0 , p_0 ist Druck in Höhe z_0 .

$$\textcircled{2} \quad T(z) = T_0 + \gamma(z - z_0) \quad (T(z_0) = T_0)$$

$$\int \frac{dp}{p} = -\frac{g\Gamma}{R} \int \frac{1}{T_0 + \gamma(z - z_0)} dz$$

$$\begin{aligned} \log p &= -\frac{g\Gamma}{R} \log(T_0 + \gamma(z - z_0)) \cdot \frac{1}{\gamma} + C \\ &= \log\left((T_0 + \gamma(z - z_0))^{-\frac{g\Gamma}{R\gamma}}\right) + C \quad | \exp(\dots) \end{aligned}$$

$$p = (T_0 + \gamma(z - z_0))^{-\frac{g\Gamma}{R\gamma}} \cdot e^C \quad \text{Während } T_0 \text{ aus}$$

$$= e^C T_0^{-\frac{g\Gamma}{R\gamma}} \left(1 + \frac{\gamma}{T_0}(z - z_0)\right)^{-\frac{g\Gamma}{R\gamma}}$$

$\underbrace{\quad}_{\text{Koeff auf Faktor } p_0}$

Bsp für DGLn

$$x = x(t)$$

① $\dot{x} + x = 0$ autonome DGL erster Ordnung

$$\dot{x} = f(x, \cancel{x}) = -x \quad d=1, h=1$$

② $\dot{x} + x = \sin t$ Zeitabhängige (t: Zeit) DGL erster Ord.

$$\dot{x} = f(x, t) = -x + \sin t \quad d=1, h=1$$

③ $\ddot{x} + x = 0$ autonome DGL zweiter Ord.
 $d=1, h=2$

$$\ddot{x} = f(x, \dot{x}, \cancel{x}) = -x$$

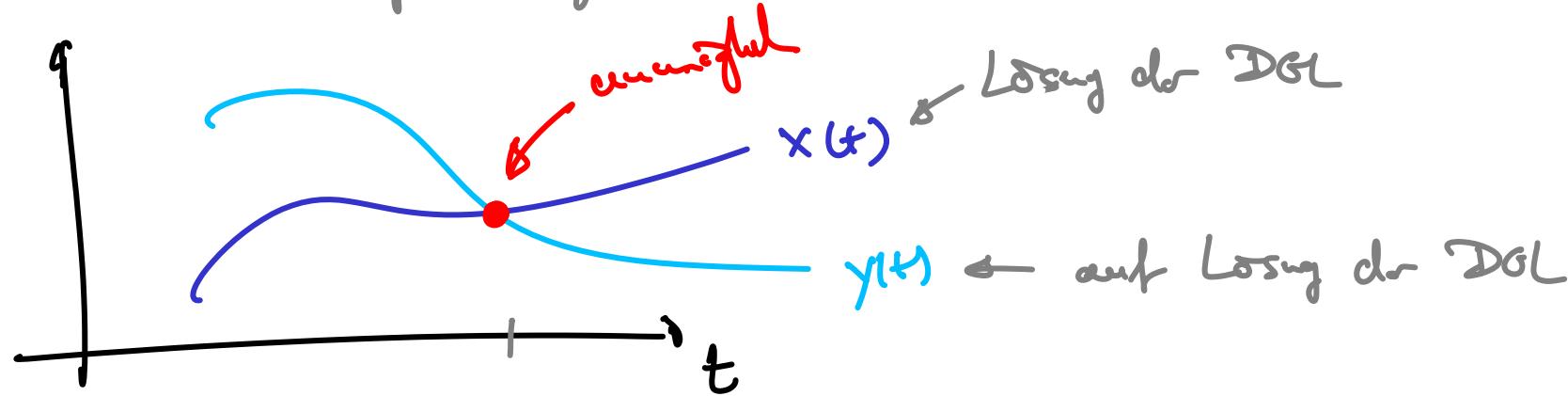
④ $\dot{x}_1 = x_2$ autonome System erster Ord.
 $d=2, h=1$

$$\dot{x}_2 = -x_1$$

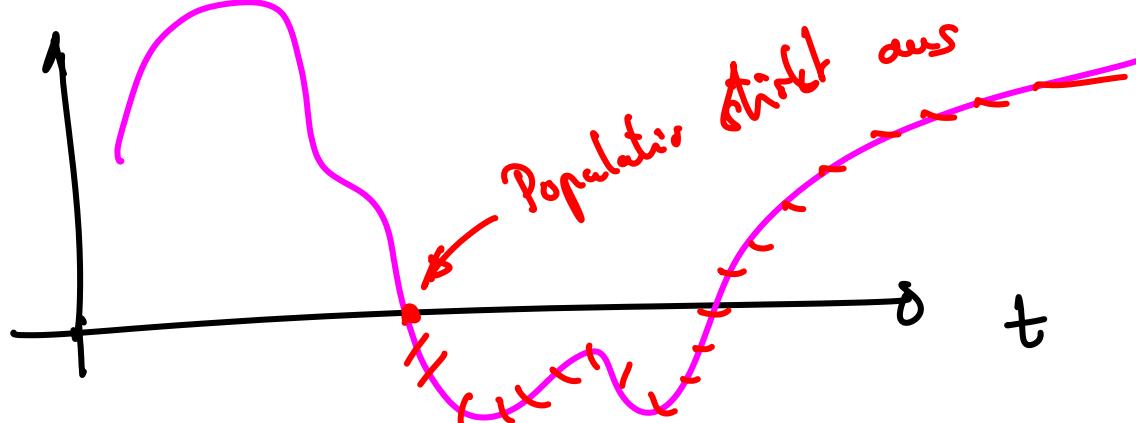
in Vektorschreibweise $\vec{x}(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix}$

$$\dot{\vec{x}} = \begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ -x_1 \end{pmatrix} = \underbrace{\vec{f}(x_1, x_2, \cancel{x})}_{= \vec{f}(\vec{x})} = \underline{\vec{f}(\vec{x})}$$

Picard-Lindelöf sagt



DGL für Populationsgröße $N(t)$)

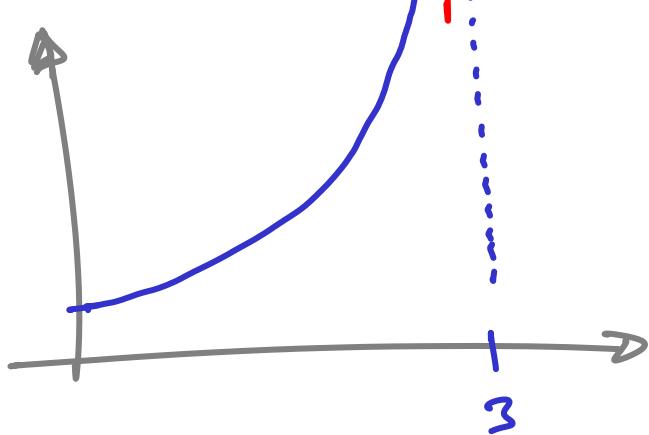


anderes Bsp

A W P: $\dot{x} = x^2$, $x(0) = \frac{1}{3}$

DGL + Anfangswrd.

Lösung: $x(t) = \frac{1}{s-t}$



$$\left(dx = x^2 dt \Leftrightarrow \frac{dx}{x^2} = dt \right)$$

...

$$\ddot{x}(t) + \omega^2 x(t) = 0 \quad (*)$$

$$x_1(t) = x(t)$$

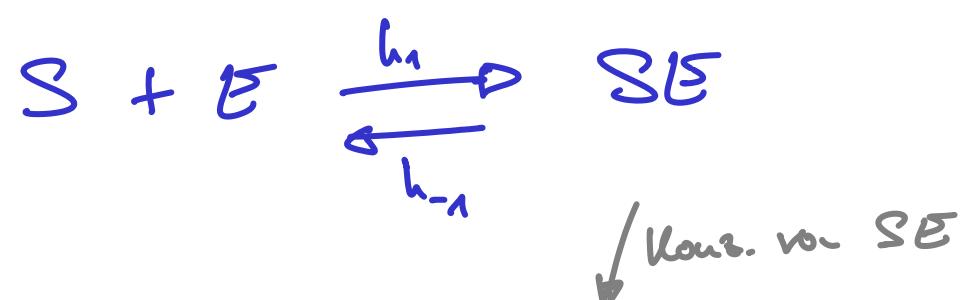
$$x_2(t) = \dot{x}(t) \Rightarrow$$

$$\dot{x}_1 = \dot{x} = x_2$$

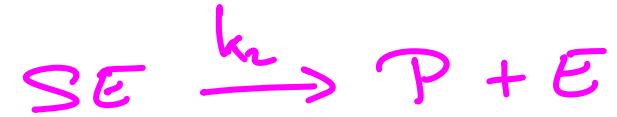
$$\dot{x}_2 = \ddot{x} = -\omega^2 x = -\omega^2 x_1$$

rosa System äquivalent zu blauer Glv.

\Rightarrow (*) hat exakt eine Lösung, wenn wir $x(t_0)$ & $\dot{x}(t_0)$ vorgeben



$$\dot{S} = -k_1 \cdot S \cdot E + k_{-1} C$$



$$\dot{E} = -k_1 \cdot S \cdot E + k_{-1} C + k_2 C$$