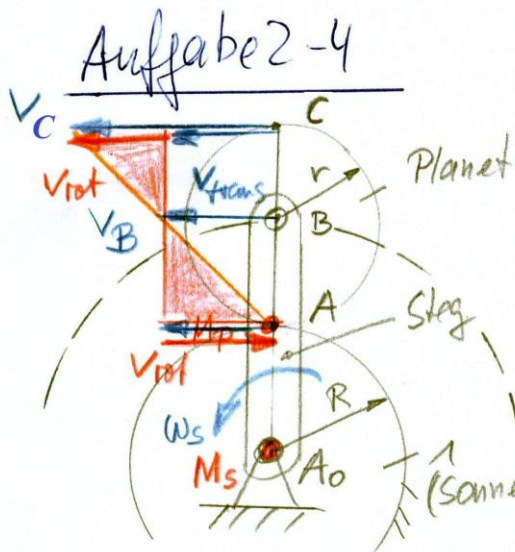
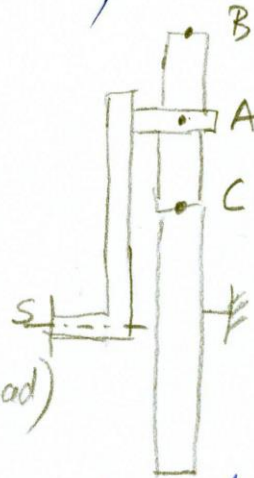


Musterlösung



g) Geschwindigkeiten v_A, v_B, v_C



$$v_A = 0$$

$$v_B = \omega_s \cdot (R+r)$$

$$v_C = 2v_B$$

$$v_C = 2 \cdot \omega_s \cdot (R+r)$$

b) Beschleunigungen a_A und a_C des Planeten
 Aufteilung in Translation: $v_B = v_{\text{trans}}$
 + gleichzeitig Rotation: $v_{\text{rot}} = v_B$

Punkt C: $\vec{a}_C = \vec{a}_{n,\text{trans}} + \vec{a}_{t,\text{trans}} + \vec{a}_{n,\text{rot}} + \vec{a}_{t,\text{rot}}$

Reine Translation bedeutet, dass der Planet ohne Rotation um Rad 1 bewegt wird, auf einer Kreisbahn.

$$a_{n,\text{trans}} = \frac{v_{\text{trans}}^2}{r_{\text{trans}}} = \frac{v_B^2}{R+r}$$

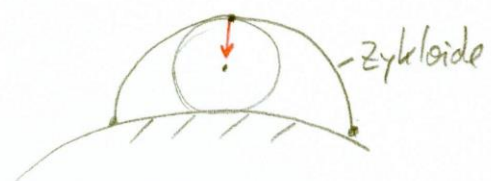
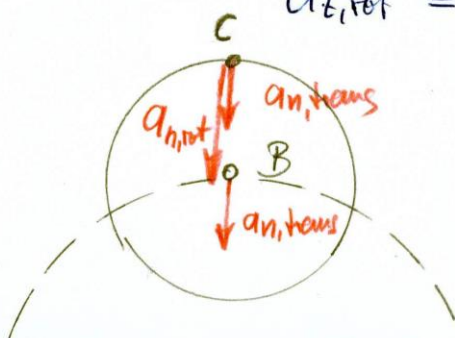
$$a_{t,\text{trans}} = 0, \text{ da } \omega_s = \omega_{\text{trans}} = \text{konst}$$

Reine Rotation bedeutet, dass der Planet quasi um das nun feste Lager B dreht.

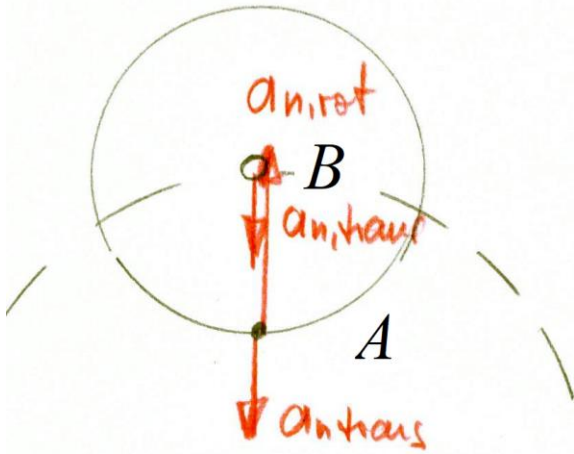
$$a_{n,\text{rot}} = \frac{v_{\text{rot}}^2}{r_{\text{rot}}} = \frac{v_B^2}{r}$$

$$a_{t,\text{rot}} = 0, \text{ da } \omega_{\text{rot}} = \frac{v_{\text{rot}}}{r} = \text{konst.}$$

$$|\vec{a}_C| = \frac{v_B^2}{R+r} + \frac{v_B^2}{r}$$



Punkt A



$$a_{n,trans} = \frac{v_B^2}{R+r}$$

$$a_{n,rot} = \frac{v_B^2}{r}$$

$$|a_A| = a_{n,trans} - a_{n,rot}$$