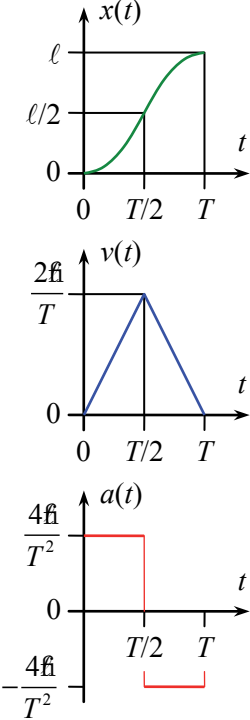
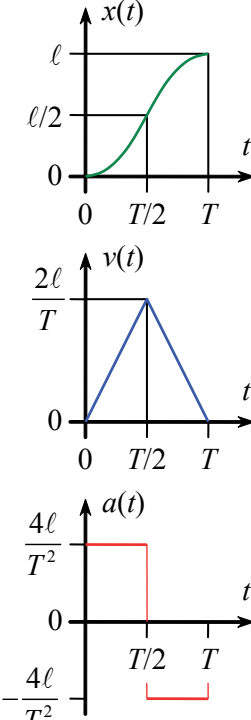


## Korrekturliste zum Studienbuch „Technische Mechanik 3“

In der aktuellen Auflage wurden in einigen Büchern durch ein Konvertierungsproblem teilweise die Zeichen  $\pi$  durch  $\neq$  und  $\mu$  durch  $\infty$  ersetzt. Da diese Fehler nicht in jedem Buch und auch nicht in jeder Formel auftreten, folgt hier eine Auflistung der betroffenen Stellen.

Seite, Zeile	FALSCH	RICHTIG
18, 4	$v(t) = \lim_{\varnothing \rightarrow 0} v_m(t, t + \varnothing) = \lim_{\varnothing \rightarrow 0} \frac{x(t + \varnothing) - x(t)}{\varnothing}$	$v(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} v_m(t, t + \Delta t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{x(t + \Delta t) - x(t)}{\Delta t}$
57, 8	$F_{\max} = \infty_0 m g$	$F_{\max} = \mu_0 m g$
57, 9	$a_{\max} = \infty_0 g$	$a_{\max} = \mu_0 g$
57, 10	$\infty_0 = 0,8$	$\mu_0 = 0,8$
116, 18	$R = \infty N$	$R = \mu N$
120, 10	$R_1 = \infty N_1$	$R_1 = \mu N_1$
120, 11	$R_2 = \infty N_2$	$R_2 = \mu N_2$
120, 19	$(d - \infty h) N_1 - (d + \infty h) N_2 = 0$	$(d - \mu h) N_1 - (d + \mu h) N_2 = 0$
123, 18	$R = \infty N$	$R = \mu N$
125, 1	$R_1 = \infty N_1$	$R_1 = \mu N_1$
125, 1	$R_1 = \infty N_1$	$R_1 = \mu N_1$
125, 6	$\infty$	$\mu$
132, 7	$\infty = 0,1$	$\mu = 0,1$
134, 4	$\infty_0$	$\mu_0$
134, 9	$\infty_0$	$\mu_0$
136, 9	$\infty_0$	$\mu_0$
136, 12	$\infty_0$	$\mu_0$
137, 14	$\infty = 0,08$	$\mu = 0,08$
145, 7	$\infty_{0\min}$	$\mu_{0\min}$
145, 9	$\infty_0$	$\mu_0$

147, 6	$\alpha_0$	$\mu_0$
147, 8	$ H  \leq \alpha_0 N$	$ H  \leq \mu_0 N$
147, 9	$\left  \frac{J^{(S)}}{J^{(S)} + (m_1 + m_2) r^2} m_2 g \right  \leq \alpha_0 m_1 g$	$\left  \frac{J^{(S)}}{J^{(S)} + (m_1 + m_2) r^2} m_2 g \right  \leq \mu_0 m_1 g$
147, 10	$\alpha_{0\min} = \frac{J^{(S)}}{J^{(S)} + (m_1 + m_2) r^2} \frac{m_2}{m_1}$	$\mu_{0\min} = \frac{J^{(S)}}{J^{(S)} + (m_1 + m_2) r^2} \frac{m_2}{m_1}$
147, 11	$\alpha_{0\min}$	$\mu_{0\min}$
147, 12	$\alpha_{0\min}$	$\mu_{0\min}$
160, 4	$m_1 = \pi \cdot (0,3^2 - 0,26^2) m^2 \cdot 0,16m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$	$m_1 = \pi \cdot (0,3^2 - 0,26^2) m^2 \cdot 0,16m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$
160, 8	$m_2 = \pi \cdot (0,26^2 - 0,06^2) m^2 \cdot 0,04m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$	$m_2 = \pi \cdot (0,26^2 - 0,06^2) m^2 \cdot 0,04m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$
160, 12	$m_3 = \pi \cdot (0,06^2 - 0,04^2) m^2 \cdot 0,12m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$	$m_3 = \pi \cdot (0,06^2 - 0,04^2) m^2 \cdot 0,12m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$
160, 16	$m_4 = \pi \cdot 0,08^2 m^2 \cdot 0,04m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$	$m_4 = \pi \cdot 0,08^2 m^2 \cdot 0,04m \cdot 7850 \text{ kg m}^{-3} =$
166, 8	$\alpha$	$\mu$
166, 11	$\alpha = 0,3$	$\mu = 0,3$
168, 8	$\alpha_0$	$\mu_0$
187, 22	$(J^{(S)} \omega(t))^\circ = M_R^{(S)}(t)$	$(J^{(S)} \omega(t))^\cdot = M_R^{(S)}(t)$
187, 26	$\int_{t_1}^{t_2} (J^{(S)} \omega(t))^\circ dt = \int_{t_1}^{t_2} M_R^{(S)}(t) dt$	$\int_{t_1}^{t_2} (J^{(S)} \omega(t))^\cdot dt = \int_{t_1}^{t_2} M_R^{(S)}(t) dt$
190, 2	$2\pi$	$2\pi$
203, 11	$\alpha = 0,2$	$\mu = 0,2$
213, 7	$\alpha = 0,5$	$\mu = 0,5$
213, 11	$R = \alpha m g$	$R = \mu m g$
213, 13	$W = \alpha m g s = 0,5 \cdot 50 \text{ kg} \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot 3 \text{ m} = 736 \frac{\text{kg m}^2}{\text{s}^2}$	$W = \mu m g s = 0,5 \cdot 50 \text{ kg} \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot 3 \text{ m} = 736 \frac{\text{kg m}^2}{\text{s}^2}$
221, 16	$\alpha = 0,5$	$\mu = 0,5$

261, Grafik		
261, 12	$a(t) = \frac{1}{2} a_{\max} \left( 1 - \cos \frac{2\pi t}{T} \right) \quad (\text{für } 0 \leq t \leq T)$	$a(t) = \frac{1}{2} a_{\max} \left( 1 - \cos \frac{2\pi t}{T} \right) \quad (\text{für } 0 \leq t \leq T)$
261, 13	$v(t) = \frac{1}{2} a_{\max} \left( t - \frac{T}{2\pi} \cdot \sin \frac{2\pi t}{T} \right) \quad (\text{für } 0 \leq t \leq T)$	$v(t) = \frac{1}{2} a_{\max} \left( t - \frac{T}{2\pi} \cdot \sin \frac{2\pi t}{T} \right) \quad (\text{für } 0 \leq t \leq T)$
261, 14	$x(t) = \frac{1}{2} a_{\max} \left( \frac{1}{2} t^2 + \left( \frac{T}{2\pi} \right)^2 \cdot \cos \frac{2\pi t}{T} - \left( \frac{T}{2\pi} \right)^2 \right) \quad (\text{für } 0 \leq t \leq T)$	$x(t) = \frac{1}{2} a_{\max} \left( \frac{1}{2} t^2 + \left( \frac{T}{2\pi} \right)^2 \cdot \cos \frac{2\pi t}{T} - \left( \frac{T}{2\pi} \right)^2 \right) \quad (\text{für } 0 \leq t \leq T)$
268, 7	$a = \frac{\alpha_0 d}{c + d - \alpha_0 h} g$	$a = \frac{\mu_0 d}{c + d - \mu_0 h} g$
268, 9	$\ddot{x} = \frac{\alpha \ell}{2\ell - \alpha h} g$	$\ddot{x} = \frac{\mu \ell}{2\ell - \mu h} g$
269, 2	$\ddot{s} = \frac{m_2 - \alpha m_1}{m_1 + m_2} g = 3,25 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$	$\ddot{s} = \frac{m_2 - \mu m_1}{m_1 + m_2} g = 3,25 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
269, 2	$F_S = \frac{(1 + \alpha) m_1}{m_1 + m_2} m_2 g = 40,5 \text{ N}$	$F_S = \frac{(1 + \mu) m_1}{m_1 + m_2} m_2 g = 40,5 \text{ N}$
269, 3	$\ddot{s} = \frac{m_2 + \alpha m_1}{m_1 + m_2} g = 4,25 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$	$\ddot{s} = \frac{m_2 + \mu m_1}{m_1 + m_2} g = 4,25 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
269, 3	$F_S = \frac{(1 - \alpha) m_1}{m_1 + m_2} m_2 g = 34,5 \text{ N}$	$F_S = \frac{(1 - \mu) m_1}{m_1 + m_2} m_2 g = 34,5 \text{ N}$

