

Gegenüberstellung Rotation – Translation

Translation		Rotation	
Ortskoordinate	x	φ	Winkel
Geschwindigkeit	v	ω	Winkelgeschwindigkeit
Beschleunigung	a	ε	Winkelbeschleunigung
Masse	m	I	Trägheitsmoment
Kraft	F	D	Drehmoment
Impuls	$p = mv$	$L = I\omega$	Drehimpuls
kinet. Energie	$mv^2/2$	$I\omega^2/2$	Rotationsenergie
Bewegungsgl.	$F = ma$	$D = I\varepsilon$	Bewegungsgl.