

Kraftstoß = Impulsänderung

$$\int_1^2 \vec{F} dt = \vec{p}_2 - \vec{p}_1 \quad \text{Umkehrung} \rightarrow \vec{F} = \dot{\vec{p}}$$

Drehmomentenstoß = Drehimpulsänderung

$$\int_1^2 \vec{M} dt = \vec{L}_2 - \vec{L}_1 \quad \text{Umkehrung} \rightarrow \vec{M} = \dot{\vec{L}}$$

Lenkbewegung:  $\frac{dL}{dt} = M$

Das 2. Newtonsche Axiom in  
Translation - / Rotation bzw. Dynamik / Statik

	Statik	Dynamik
Translation	$\sum \vec{F} = 0$	$\sum \vec{F} = ma$
Rotation	$\sum \vec{M} = 0$	$\sum \vec{M} = J\alpha$