

## Blatt VII

Abgabe: 08.11.2012

**Aufgabe 1** [*Einfache Systeme*]: Finde die Lagrange Funktion und die dazu gehörigen Bewegungsgleichungen für folgende Systeme

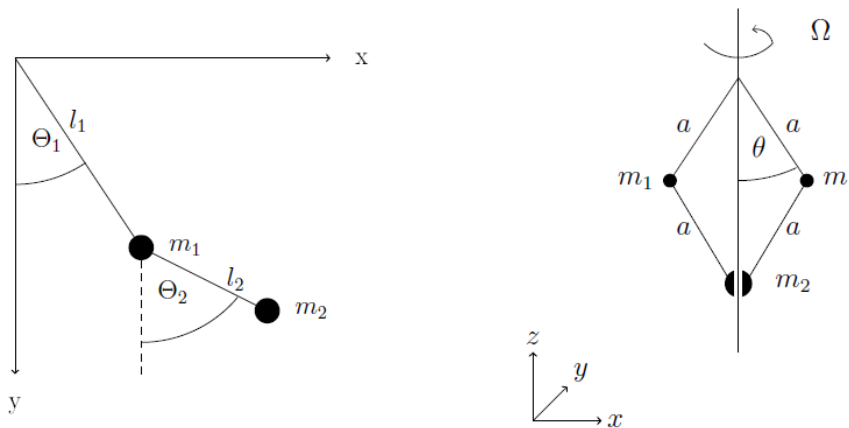


Abbildung 1: Doppelpendel und Fliehkraftregler

(1) **das Doppelpendel in der Ebene**

*Hinweis:* Benutze die trigonometrische Eigenschaft

$$\cos \phi_1 \cos \phi_2 + \sin \phi_1 \sin \phi_2 = \cos (\phi_1 - \phi_2).$$

(2) **den Fliehkraftregler:** Für diesen Fall bestimme ausserdem die Gleichgewichtslösungen ( $\theta = \text{const}$ ) und untersuche sie auf ihre Stabilität.

Der Fliehkraftregler besteht aus zwei masselosen Stangen der Länge  $a$ , die an einer Achse befestigt sind, welche sich mit Winkelgeschwindigkeit  $\Omega$  dreht. Am Ende der Stangen befinden sich zwei identische Massen  $m_1$ . Diese sind mit zwei weiteren gelenkigen und masselosen Stangen der Länge  $a$  verbunden. An ihren Enden sitzt ein Reiter der Masse  $m_2$ , welcher sich reibungsfrei entlang der  $z$ -Achse bewegen kann.

**Aufgabe 2** [*Fallender Stab*]: Ein Stab rutsche reibungsfrei an einer Wand herunter, wobei er zu Beginn aufrecht steht und dann langsam zu rutschen beginnt. Bestimme den Winkel  $\Phi$  bei dem sich das obere Ende von der Wand löst.

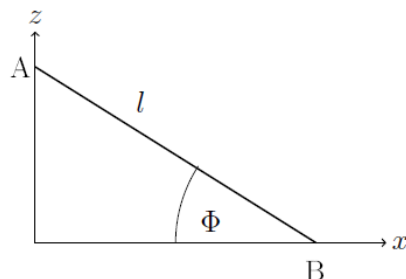


Abbildung 2: Fallender Stab dessen Enden (noch) an der Wand und am Boden anliegen.

*Hinweise:*

- (i) Die Bewegung setzt sich aus einer Schwerpunktsbewegung und einer Rotation zusammen. Das Trägheitsmoment (bezüglich des Massenmittelpunkts) des Stabes ist  $\Theta = ml^2/12$ , und der rotatorische Anteil an der kinetischen Energie beträgt  $\Theta\dot{\Phi}^2/2$ .
- (ii) Betrachte zuerst den Fall, wo A und B reibungsfrei an die  $z$ - und  $x$ -Achse gebunden sind. Stelle die Bewegungsgleichung für  $\Phi$  in diesem Fall auf.
- (iii) Die Lösung  $x(t)$  der Differentialgleichung  $2\ddot{x} + \cos(x) = 0$  genügt der Beziehung ( $c$  ist durch Anfangsbedingungen bestimmt)

$$\dot{x}^2 = c - \sin(x) .$$

- (iv) Betrachte die Zwangkräfte auf A.

**Aufgabe 3** [*Separierbare Probleme*]: Wir betrachten ein System, für das die kinetische und potentielle Energie als Funktion der verallgemeinerten Koordinaten die Form

$$T = \sum_i f_i(q_i) \dot{q}_i^2 \qquad V = \sum_i V_i(q_i)$$

annimmt. Zeige, dass die Lagrange'schen Gleichungen sich nach den einzelnen verallgemeinerten Koordinaten separieren lassen, und dass das Problem auf Quadraturen (d.h. Integrale) zurückgeführt werden kann.

*Hinweis:* Zeige dass neben  $E = T + V$  auch die Energie  $E_i = f_i(q_i) \dot{q}_i^2 + V_i(q_i)$  jeder einzelnen Koordinate erhalten ist.