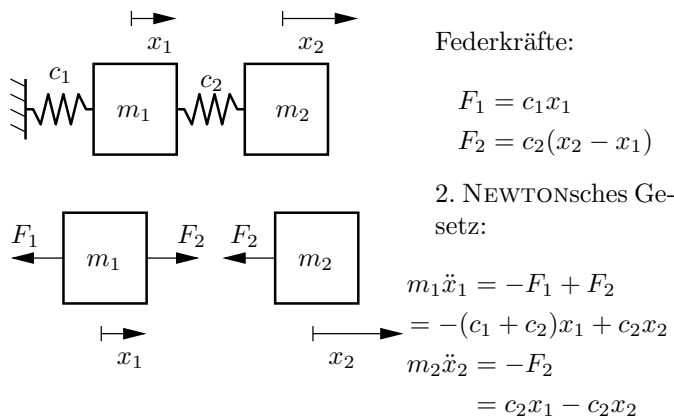


Tutorium

Aufgabe 161

(a)



In Matrixschreibweise:

$$\begin{bmatrix} m_1 & 0 \\ 0 & m_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} c_1 + c_2 & -c_2 \\ -c_2 & c_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 0,$$

mit $c = \frac{1}{2}c_1 = c_2$ und $m = \frac{1}{2}m_1 = m_2$

$$\begin{bmatrix} 2m & 0 \\ 0 & m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 3c & -c \\ -c & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 0 \quad (1)$$

(b) Eine Möglichkeit obiges Gleichungssystem zu lösen bietet ein rein harmonischer Ansatz:

$$\tilde{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} \cos(\omega t) \quad (2)$$

$$\ddot{\tilde{x}} = -\omega^2 \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} \cos(\omega t) \quad (3)$$

(2) und (3) in (1):

$$\begin{bmatrix} -2m\omega^2 + 3c & -c \\ -c & -m\omega^2 + c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (4)$$

Die triviale Lösung von Gl. (4) ist $A = B = 0$. Das beschreibt die statische Ruhelage, also keine Schwingung. Weitere Lösungen sind nur möglich, wenn $\det = 0$ (Eigenwertproblem) gilt.

$$\det \begin{bmatrix} -2m\omega^2 + 3c & -c \\ -c & -m\omega^2 + c \end{bmatrix} = 0 \quad (5)$$

$$\begin{aligned} (-2m\omega^2 + 3c)(-m\omega^2 + c) - c^2 &= 0 \\ 2m^2\omega^4 - 5mc\omega^2 + 2c^2 &= 0 \\ \omega^4 - \frac{5c}{2m}\omega^2 + \frac{c^2}{m^2} &= 0 \end{aligned} \quad (6)$$

p/q-Formel für ω^2 :

$$\begin{aligned} \omega_{I/II}^2 &= \frac{5c}{4m} \pm \sqrt{\frac{25c^2}{16m^2} - \frac{c^2}{m^2}} \\ &= \left(\frac{5}{4} \pm \frac{3}{4} \right) \frac{c}{m} \end{aligned}$$

$$\omega_I^2 = 2\frac{c}{m} \Rightarrow \omega_{2/4} = \pm \sqrt{2\frac{c}{m}} \quad (7)$$

$$\omega_{II}^2 = \frac{c}{2m} \Rightarrow \omega_{1/3} = \pm \sqrt{\frac{c}{2m}} \quad (8)$$

Nur + ist sinnvoll. ω_1 und ω_2 (wobei die Indizierung "1" dem geringeren Wert zugewiesen wird) stellen die beiden Eigenkreisfrequenzen des Systems dar!Die zugehörigen Eigenformen E_1 und E_2 erhalten wir mittels Einsetzen von ω_1 und ω_2 in (4), wobei nur eine der beiden skalarwertigen Gleichungen genutzt werden muss, da die Zeilen linear abhängig sind.Eigenform zu ω_1 :

$$\begin{aligned} (-2m\omega_1^2 + 3c)A_1 - cB_1 &= 0 \\ (-c + 3c)A_1 - cB_1 &= 0 \end{aligned} \quad (9)$$

$$A_1 = \frac{B_1}{2} \Rightarrow \underline{E}_1 = B_1 \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (10)$$

Dies stellt eine gleichphasige Schwingung dar, bei der m_2 mit doppelt so großer Amplitude wie m_1 schwingt.Eigenform zu ω_2 :

$$\begin{aligned} (-2m\omega_2^2 + 3c)A_2 - cB_2 &= 0 \\ (-4c + 3c)A_2 - cB_2 &= 0 \end{aligned} \quad (11)$$

$$A_2 = -B_2 \Rightarrow \underline{E}_2 = B_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (12)$$

Dies stellt eine gegenphasige Schwingung mit gleicher Amplitude dar.

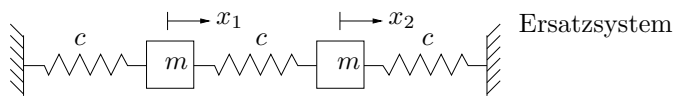
Nennt man den ersten Eigenvektor e_1 und den zweiten e_2 , dann lautet die allgemeine Lösung:

$$\begin{aligned} \underline{x}(t) &= e_1 \{A_1 \cos \omega_1 t + B_1 \sin \omega_1 t\} \\ &\quad + e_2 \{A_2 \cos \omega_2 t + B_2 \sin \omega_2 t\} \end{aligned} \quad (13)$$

Hausaufgabe

Aufgabe 165

(a)



$$F_1 = cx_1$$

$$F_2 = c(x_2 - x_1)$$

$$F_3 = cx_2$$

2. Newtonsches Gesetz:
linker (unterer) Klotz:

$$m\ddot{x}_1 = -F_1 + F_2 = -cx_1 + c(x_2 - x_1)$$

rechter (oberer) Klotz:

$$m\ddot{x}_2 = -F_2 - F_3 = -c(x_2 - x_1) - cx_2$$

$$\begin{bmatrix} m & 0 \\ 0 & m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2c & -c \\ -c & 2c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 0$$

(b) Ansatz:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} e^{\lambda t}$$

eingesetzt:

$$\begin{bmatrix} \lambda^2 m + 2c & -c \\ -c & \lambda^2 m + 2c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} e^{\lambda t} = 0 \quad (14)$$

triviale Lösung: $A = B = 0$

sonst:

$$\begin{aligned} 0 &= \det \begin{bmatrix} \lambda^2 m + 2c & -c \\ -c & \lambda^2 m + 2c \end{bmatrix} \\ &= m^2 \lambda^4 + 4cm\lambda^2 + 4c^2 - c^2 \\ &\Rightarrow \lambda^4 + 4\frac{c}{m}\lambda^2 + 3\left(\frac{c}{m}\right)^2 = 0 \end{aligned}$$

(c)

$$\begin{aligned} \lambda^2 &= \mu \\ \mu_{1/2} &= -2\frac{c}{m} \pm \sqrt{4\left(\frac{c}{m}\right)^2 - 3\left(\frac{c}{m}\right)^2} \\ &= (-2 \pm 1)\frac{c}{m} \\ \mu_1 &= -\frac{c}{m}; \quad \mu_2 = -3\frac{c}{m} \\ \lambda_{1/2} &= \pm i\sqrt{\frac{c}{m}}; \quad \lambda_{3/4} = \pm i\sqrt{3\frac{c}{m}} \end{aligned}$$

1. Eigenkreisfrequenz: $\omega_{0,1} = \sqrt{\frac{c}{m}}$
zugehörige Eigenform aus (14) mit $\lambda^2 = \mu_1$:

$$\left(-\frac{c}{m}m + 2c\right)A - cB = 0 \Leftrightarrow A = B$$

$$\text{Eigenvektor: } = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Beide Massen schwingen parallel (phasengleich) mit gleicher Amplitude.

2. Eigenkreisfrequenz: $\omega_{0,2} = \sqrt{3\frac{c}{m}}$
zugehörige Eigenform aus (14) mit $\lambda^2 = \mu_2$:

$$\left(-3\frac{c}{m}m + 2c\right)A - cB = 0 \Leftrightarrow A = -B$$

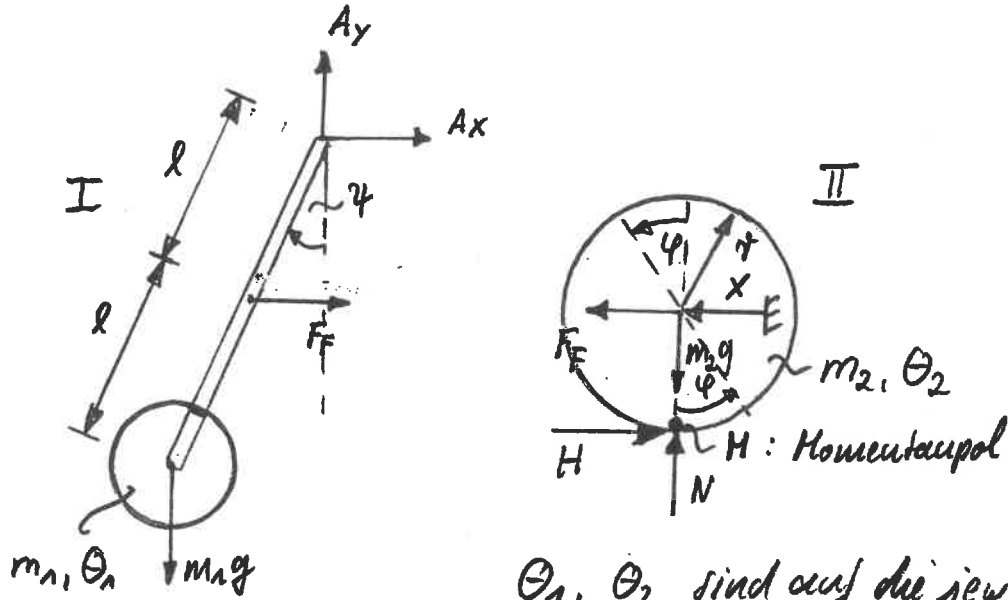
$$\text{Eigenvektor: } = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Beide Massen schwingen entgegengesetzt mit gleicher Amplitude.

167

Aufgabe 145:

(a) Freischnitt:



Θ_1, Θ_2 sind auf die jeweiligen Schwerpunkte bezogen!

- Anmerkung:
- Die Schrägstellung der Feder wurde nicht berücksichtigt.
 - Da der Stab masselos ist, ist der Schwerpunkt des Pendels identisch mit dem Schwerpunkt der "Endmasse".

Drehsatz: I $\Theta^A \ddot{\varphi} = \Sigma M^A = -F_F \cdot l \cos \varphi - m_1 g \cdot 2l \sin \varphi \quad (1)$
 mit $\Theta^A = \Theta_1 + m_1 \cdot (2l)^2$

II $\Theta^H \ddot{\varphi} = \Sigma M^H = F_F \cdot r$ mit $\Theta^H = \Theta_2 + m_2 r^2$

Kraftgesetz: $F_F = c (l \sin \varphi - r \varphi)$

$\Rightarrow (1) (\Theta_1 + 4m_1 l^2) \ddot{\varphi} = -c (l \sin \varphi - r \varphi) \cdot l \cos \varphi - 2m_1 g l \sin \varphi$

(2) $(\Theta_2 + m_2 r^2) \ddot{\varphi} = c (l \sin \varphi - r \varphi) \cdot r$

Bei kleinen Winkelausschlägen dürfen wir linearisieren:

$$\sin \varphi \approx \varphi \quad \sin \dot{\varphi} \approx \dot{\varphi}$$

$$\cos \varphi \approx 1 \quad \cos \dot{\varphi} \approx 1$$

$$\Rightarrow (\Theta_1 + 4m_1 l^2) \ddot{\varphi} + c(l\varphi - r\dot{\varphi}) \cdot l + 2m_1 g l \varphi = 0 \quad (3)$$

$$(\Theta_2 + m_2 r^2) \ddot{\varphi} - c(l\varphi - r\dot{\varphi}) \cdot r = 0 \quad (4)$$

(3) und (4) in Matrixschreibweise " $\underline{M} \underline{\ddot{x}} + \underline{C} \underline{\dot{x}} = \underline{0}$ ":

$$\begin{pmatrix} \Theta_1 + 4m_1 l^2 & 0 \\ 0 & \Theta_2 + m_2 r^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \ddot{\varphi} \\ \ddot{\varphi} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} cl + 2m_1 gl & -cr \\ -cr & r^2 c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varphi} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

(b) Gegeben: $m_1 = \frac{m}{33}$; $m_2 = m$; $\Theta_1 = \frac{1}{66} m r^2$; $\Theta_2 = \frac{1}{2} m r^2$; $l = 2r$; $c = \frac{mg}{33r}$

$$\Rightarrow \Theta_1 + 4m_1 l^2 = \frac{1}{66} m r^2 + \frac{4 \cdot m \cdot 4r^2}{33} = \frac{1}{2} m r^2$$

$$\Theta_2 + m_2 r^2 = \frac{3}{2} m r^2; \quad (cl + 2m_1 g) \cdot l = \left(2cr + \frac{2mg}{33} \right) \cdot 2r = \frac{8cr^2}{33}$$

$$cr = \frac{2cr^2}{r} = \frac{2cr^2}{2r} = cr$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} \frac{1}{2} m r^2 & 0 \\ 0 & \frac{3}{2} m r^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \ddot{\varphi} \\ \ddot{\varphi} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 8cr^2 & -2cr^2 \\ -2cr^2 & cr^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varphi} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad ||: \left(\frac{m r^2}{2} \right)$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \ddot{\varphi} \\ \ddot{\varphi} \end{pmatrix} + \frac{2c}{m} \begin{pmatrix} 8 & -2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varphi} \\ \dot{\varphi} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Harmonischer Ansatz (ausreichend, da System konservativ ist): $\underline{x} = \begin{pmatrix} \varphi \\ \varphi \end{pmatrix} = \hat{\underline{x}} \cdot \cos(\omega t)$ mit $\hat{\underline{x}} = \begin{pmatrix} \hat{\varphi} \\ \hat{\varphi} \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \ddot{x} = -\hat{x} \omega^2 \cos(\omega t)$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} -\omega^2 + 16 \frac{c}{m} & -4 \frac{c}{m} \\ -4 \frac{c}{m} & -3\omega^2 + \frac{2c}{m} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{\varphi}_1 \\ \hat{\varphi}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (5)$$

Damit überhaupt eine \hat{x} nicht trivial Lösung existiert, muß die Determinante der Koeffizientenmatrix verschwinden

\Rightarrow Nur für spezielle ω existieren solche Lösungen!
 ["Eigen" wert problem]

$$\det \hat{S} \stackrel{!}{=} 0 \Rightarrow$$

$$(16 \frac{c}{m} - \omega^2) (\frac{2c}{m} - 3\omega^2) - 16 (\frac{c}{m})^2 = 0 \quad \text{[Charakteristische Gleichung]}$$

$$3\omega^4 - 50 \frac{c}{m} \omega^2 + 16 (\frac{c}{m})^2 = 0$$

$$\omega^4 - \frac{50}{3} \frac{c}{m} \omega^2 + \frac{16}{3} (\frac{c}{m})^2 = 0$$

$$\omega_{I/II}^2 = \frac{25c}{3m} \pm \sqrt{\left(\frac{25}{3}\right)^2 - \frac{16}{3}} \frac{c}{m} = \frac{25 \pm \sqrt{577}}{3} \frac{c}{m}$$

$$\omega_{2/4} = \begin{pmatrix} + \\ - \end{pmatrix} \sqrt{\frac{25 + \sqrt{577}}{3} \frac{c}{m}} \approx \begin{pmatrix} + \\ - \end{pmatrix} 4,04 \sqrt{\frac{c}{m}} \quad (6)$$

$$\omega_{1/3} = \begin{pmatrix} + \\ - \end{pmatrix} \sqrt{\frac{25 - \sqrt{577}}{3} \frac{c}{m}} \approx \begin{pmatrix} + \\ - \end{pmatrix} 0,57 \sqrt{\frac{c}{m}} \quad (7)$$

Nicht gefordert, aber dennoch sollen die Eigenformen

angegeben werden: EF zu ω_1 : (7) in (5) daraus die 1. Glg:

$$\left(-\frac{25 - \sqrt{577}}{3} + 16\right) \hat{\varphi}_1 = 4 \hat{\varphi}_2 \Rightarrow \hat{\varphi}_2 = \frac{12}{23 + \sqrt{577}} \hat{\varphi}_1$$

EF zu ω_2 : (6) in (5) \Rightarrow

$$\hat{x}_1 = \hat{\varphi}_1 \begin{pmatrix} \frac{12}{23 + \sqrt{577}} \\ 1 \end{pmatrix} \approx \hat{\varphi}_1 \begin{pmatrix} 0,26 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\left(-\frac{25 + \sqrt{577}}{3} + 16\right) \hat{\varphi}_2 = 4 \hat{\varphi}_1 \Rightarrow \hat{\varphi}_1 = \frac{12}{23 - \sqrt{577}} \hat{\varphi}_2 \Rightarrow \hat{x}_2 \approx \hat{\varphi}_2 \begin{pmatrix} -11,8 \\ 1 \end{pmatrix}$$