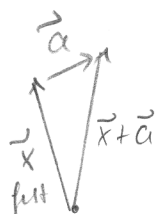


① Taylorreihe im Mehrvariablenfall

$$\varphi: \begin{cases} \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \\ \vec{x} \mapsto \varphi(\vec{x}) \end{cases} \quad (\text{skalare Funktion } \varphi) \quad \vec{x} = (x_1, x_2, x_3) \text{ kartesische Komponenten}$$

Betrachte Entwicklung um vorgeg. Vektor $\vec{x}$ in Potenzen von $\vec{a}$ -Komponenten:



$$\varphi(\vec{x} + \vec{a}) = \varphi(\vec{x}) + \frac{1}{1!} \vec{a} \cdot \vec{\nabla} \varphi(\vec{x}) + \frac{1}{2!} (\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^2 \varphi(\vec{x}) + \dots$$

Hier zunächst nur die ersten 3 Terme: $h=0, 1, 2$. (Rest in Teil b).

Bem.: Wie bei 1-Variablen Taylorreihe (spezielle Potenzreihe) selbst bei Existenz der Reihe (Konvergenzradius) nicht sicher, dass die Taylorreihe wirklich die Funktion darstellt. Notwendig: Restglied muß verschwinden. Hier ähnlich: zur Reihe sicher alle partiellen Abl. müssen existieren: $\varphi \in C^\infty$. Reihe muß konvergieren, und Restglied bei Taylorsatz (Mehrvariablenfall) muß verschwinden.

↑ (Taylorpolynom + Restglied)

a) Beispiel $\varphi(\vec{x}) = \frac{1}{|\vec{x}|}$. $\varphi(\vec{x} + \vec{a})$ erste 3 Terme:

③ $h=0: \varphi(\vec{x})$, $h=1: \vec{\nabla} \frac{1}{|\vec{x}|} = -\frac{\vec{x}}{|\vec{x}|^3} \frac{1}{|\vec{x}|^2}$ (Blatt 1, ①)

$h=1$ Term: $-\frac{\vec{a} \cdot \vec{x}}{|\vec{x}|^3}$. $h=2: \text{Def. } (\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^2 = \left(\sum_{i=1}^3 a_i \frac{\partial}{\partial x_i} \right)^2$

$= \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 a_i a_j \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j}$ (Annahme: a_i nicht von $\vec{x}$ abhängig)

Dann $\frac{\partial}{\partial x_j} \frac{1}{|\vec{x}|} = -\frac{x_j}{|\vec{x}|^3}$ (s. oben), $\frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} = -\frac{\partial}{\partial x_i} \frac{x_j}{|\vec{x}|^3}$

$= -\frac{\delta_{ij} |\vec{x}|^3 - x_j 3 |\vec{x}|^2 \frac{x_i}{|\vec{x}|}}{|\vec{x}|^6} = \frac{1}{|\vec{x}|^5} (3 x_i x_j - \delta_{ij} |\vec{x}|^2)$
(Quotientenregel)

$$k=2 \text{ Term: } \frac{1}{2} \frac{1}{|\vec{x}|^5} (3(\vec{a} \cdot \vec{x})^2 - \vec{a}^2 |\vec{x}|^2) \quad (2)$$

Bem. : 1.) $k=2$ Term (in Multipolentwicklung des Potentials

$\frac{1}{|\vec{x}|}$ ist der Quadripolterm und $D_{ij} := 3x_i x_j - \delta_{ij} |\vec{x}|^2$

das Quadripolmoment. $D_{ij} = D_{ji}$ (symmetrisch) und

Spur $D := \delta^{ij} D_{ij} = 3\vec{x}^2 - 3|\vec{x}|^2 = 0$ spurlos, symmetrisch, d.h. $\begin{pmatrix} x & x & x \\ & x & x \\ & & x \end{pmatrix}$ 5 freie Größen des Quadripolmoment.

Umgeschrieben mit Einheitsvektoren $\frac{\vec{x}}{|\vec{x}|} =: \hat{x}$:

$$k=2 \text{ Term: } \frac{1}{2} \frac{1}{|\vec{x}|^3} (3(\vec{a} \cdot \hat{x})^2 - \vec{a}^2)$$

$$2) (\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^2 = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 a_i a_j \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} \quad (\text{Ann. was } a_i \text{ x-unabhängig})$$

kann auch anders geschrieben werden, so dass alle drei a_i, x_i -Komponenten geschrieben werden, aber nur 2 Abl. vorkommen:

$$\sum_{v_1, v_2, v_3=0}^2 \frac{2!}{v_1! v_2! v_3!} a_1^{v_1} a_2^{v_2} a_3^{v_3} \frac{\partial^2}{\partial x_1^{v_1} \partial x_2^{v_2} \partial x_3^{v_3}}$$

$$\sum_{i=1}^3 v_i = 2$$

[v_i können 0 sein, dann wird $a_i^0 \rightarrow 1$ und die partielle Ableitung $\frac{\partial}{\partial x_i^0}$]

kombinatorischer Faktor von fest vorgegebener Reihenfolge der part. Abl. Annahme: vertauschbare part. Ableitungen. [Dazu verallg. des Satzes

von H.A. Schwarz (für 2 partielle Abl.) z.B. Arnau-Escher, Analysis II, S. 183 Th. 5.4 und Korollar 5.5 (Satz von Schwarz).

① b) Allgemeines Fall

① $\varphi(\vec{x} + \vec{a}) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} (\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^k \varphi(\vec{x})$

mit $(\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^k = \sum_{i_1, i_2, \dots, i_k=1}^3 a_{i_1} a_{i_2} \dots a_{i_k} \frac{\partial^k}{\partial x_{i_1} \dots \partial x_{i_k}}$

(vertausche a_{ij} mit part. Abl. wenn x -unabhängige a_{ij})

Bem.: Auch wie in Bem. 2) unschreibbar, bei Ann. der Vertauschbarkeit der part. Ableitungen:

$$(\vec{a} \cdot \vec{\nabla})^k = \sum_{\substack{v_1, v_2, v_3=0 \\ \sum_{j=1}^3 v_j = k}}^k \frac{k!}{v_1! v_2! v_3!} a_1^{v_1} a_2^{v_2} a_3^{v_3} \frac{\partial^k}{\partial x_1^{v_1} \partial x_2^{v_2} \partial x_3^{v_3}}$$

Reihe $\exp(x) = e^x = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} x^k$ bekannt (abs. konv. $x \in \mathbb{C}$)

Formal also: $\varphi(\vec{x} + \vec{a}) = e^{\vec{a} \cdot \vec{\nabla}} \varphi(\vec{x})$
(Taylorreihe)

Bem.: (Translation in 3 Dimensionen, Gruppenelement

$g(\vec{a}) = e^{i(\vec{a} \cdot (-i\vec{\nabla}))}$, Erzeugende der Translation

$P_i = -i \vec{\nabla}_i$ (i davor geschrieben, damit $g(\vec{a}) = e^{i\vec{a} \cdot \vec{P}}$

unitär ist, falls P_i hermitisch auf dem Raum von (i.a. $\mathbb{C}$ -wertigen) Funktionen $\varphi(\vec{x})$, die quadratintegrabel sind)

Bem.: Im Beispiel $\varphi(\vec{x}) = \frac{1}{|\vec{x}|}$ wäre also formal die

Taylorreihe $e^{\vec{a} \cdot \vec{\nabla}} \varphi(\vec{x}) = \varphi(\vec{x} + \vec{a})$ (Translation um $\vec{a}$ von $\vec{x}$ aus)
 $= \frac{1}{|\vec{x} + \vec{a}|}$

② Wie Blatt 2, ② ^(m) Perle auf Draht, der sich mit Winkel Θ mit konst. ω um z-Achse dreht im Erdschwerefeld (g) (4)

a) verallgemeinerte Koordinate q : Wähle, da $f=1$, eine Variable, z.B. r die Entfernung der Perle vom Ursprung 0. Siehe Blatt 2, ② b)

$$\begin{cases} x = r \cos \omega t \sin \Theta \\ y = r \sin \omega t \sin \Theta \\ z = r \cos \Theta \end{cases}$$

$$L = L(r, \dot{r}) = T - U, \quad U = mgz = mgr \cos \Theta = U(r)$$

$$\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} m \dot{\vec{r}}^2 = \frac{1}{2} m \left((\dot{r} \cos \omega t - r \omega \sin \omega t)^2 \sin^2 \Theta \right. \\ &\quad \left. + (\dot{r} \sin \omega t + r \omega \cos \omega t)^2 \sin^2 \Theta + \dot{r}^2 \cos^2 \Theta \right) \\ &= \frac{1}{2} m \left((\dot{r}^2 + r^2 \omega^2) \sin^2 \Theta - \dot{r}^2 \cos^2 \Theta \right) \\ &= \frac{1}{2} m \left(\dot{r}^2 + r^2 \omega^2 \sin^2 \Theta \right) \end{aligned}$$

$$L = \frac{1}{2} m \left(\dot{r}^2 + \omega^2 \sin^2 \Theta r^2 \right) - mgr \cos \Theta$$

b) Lagrange-Gl. z. At ($\equiv$ Euler-Lagrange-Gl.)

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} - \frac{\partial L}{\partial r} = 0 \quad ; \quad m \ddot{r} - m (\omega^2 \sin^2 \Theta r - g \cos \Theta) = 0$$

$$(m \neq 0) \quad \ddot{r} - \Omega^2 r + g \cos \Theta = 0 \quad \Omega^2 := \omega^2 \sin^2 \Theta$$

2. Ordnung inhomogene Differentialgl. (DGL) (gewöhnliche)
Vorbereitung für c):

Allg. Lösung: $r = r_{\text{homogen}} + r_{\text{speziell inhomogen}}$

$\uparrow$
allg. Lösung der homogenen, linearen Gleichung

[Typ $Ly = h$ mit linearem Diff operator L . $L(y_1 - y_2) = 0$

$y_1 - y_2 = \text{allg. Lösung homogene Gl.}$ $Ly_{\text{sp}} = h$ (spezielle Lösung)

$\rightarrow y = (y_1 - y_2) + y_{\text{sp}}$ cf. W. Walter: Gew. DGL, S. 26]

C) Lösung: Spezielle Lsg. der inhomogenen Gl. ist

12

$$r_{sp.} = \frac{g}{\Omega^2} \cos \Theta \quad (+ \text{unabh.}) \quad \text{falls } \Omega^2 \neq 0$$

Fall $\Omega^2 = 0$, d.h. $\omega = 0$ oder (einschließendes) $\sin \Theta = 0$, $\underline{\Theta = 0}$

(da $\Theta \in [0, \pi/2]$) extra: $\ddot{r} = -g \cos \Theta$ Lösung:

$$\underline{r(t) = -\frac{1}{2} g \cos \Theta t^2 + v_0 t + r_0}, \quad \text{2 Anfangsbed: } r(0) = r_0 \geq 0 \\ \dot{r}(0) = v_0 \in \mathbb{R}$$

Fall $\Omega^2 \neq 0$: Allgemeine Lsg. der homogenen Gl.

$$r(t) = A e^{\Omega t} + B e^{-\Omega t} = a \cosh \Omega t + b \sinh \Omega t$$

(mit $a = A + B$ und $b = A - B$)

$$\text{Allg. Lösung } \underline{r(t) = a \cosh \Omega t + b \sinh \Omega t + \frac{g}{\Omega^2} \cos \Theta}$$

Anfangsbed. $r(0) = r_0 \geq 0$; $\dot{r}(0) = v_0 \in \mathbb{R}$ (beide
Vergleichen)
(in Drall-
richtung!)

$$r_0 = a + g/\Omega^2 \cos \Theta, \quad a = r_0 - g/\Omega^2 \cos \Theta$$

$$v_0 = b \Omega, \quad b = v_0/\Omega \quad (\Omega \neq 0)$$

$$\text{Fall } \omega \neq 0, \Theta \neq 0: r(t) = (r_0 - g/\Omega^2 \cos \Theta) \cosh \Omega t + \frac{v_0}{\Omega} \sinh \Omega t + \frac{g}{\Omega^2} \cos \Theta \\ (\Omega \neq 0)$$

Frage nach Lsg. mit $r(t) \equiv r_0 \quad \forall t$: Fall $\Omega = 0$ oben
nicht. Fall $\Omega \neq 0$: Setze, um t-Abh. zu eliminieren,

$$r_0 = g/\Omega^2 \cos \Theta = \frac{g}{\omega^2 \sin^2 \Theta} \cos \Theta \quad \text{und } \underline{v_0 = 0}$$

$$\hookrightarrow r(t) = 0 + 0 + r_0,$$

Spezialfall: $\Theta = \pi/2$: g irrelevant, da $\cos \Theta = 0$. (Fall $\Omega \neq 0$)
($\Omega = \omega$) $r(t) = r_0 \cosh \omega t + \frac{v_0}{\omega} \sinh \omega t$

Je nach Richtung (Vergleichen) von v_0 , r exponentiell
nach Außen, bzw. Innen $\rightarrow 0$.

Exponentialversion:

$$\Omega \neq 0: r(t) = \frac{1}{2} (r_0 - g/\Omega^2 \cos \Theta + v_0/\Omega) e^{\Omega t} + \frac{1}{2} (r_0 - g/\Omega^2 \cos \Theta - \frac{v_0}{\Omega}) e^{-\Omega t}$$

③ Fortsetzung: ebenes math. Doppelpendel von Blatt 2, ③

Daten: $L, M, l, m, g, \varphi_1, \varphi_2$. Siehe Bild Blatt 2, ③.

a) $f=2$, verallg. Koordinaten etwa φ_1, φ_2 , damit wird

$$\begin{cases} x_1 = L \sin \varphi_1 \\ y_1 = L \cos \varphi_1 \end{cases} \quad \cup \quad \begin{cases} x_2 = x_1 + l \sin \varphi_2 \\ y_2 = y_1 + l \cos \varphi_2 \end{cases}$$

[Damit werden die Zwangsbedingungen A_1, A_2 von Blatt 2, ③ wirklich identisch gelöst]

$L = T - U$, $U = -\mu g y$ Typ für Masse μ , hier mit M zu y_1 und m zu y_2 (y Achse nach unten!)

$$U(\varphi_1, \varphi_2) = -g(M y_1 + m y_2) = -g(M + m)L \cos \varphi_1 + m l \cos \varphi_2$$

$$T = \frac{1}{2} M \dot{\vec{r}}_1^2 + \frac{1}{2} m \dot{\vec{r}}_2^2, \quad \vec{r}_1 = (L \cos \varphi_1 \vec{e}_x - L \sin \varphi_1 \vec{e}_y) \dot{\varphi}_1$$

$$\dot{\vec{r}}_1^2 = L^2 \dot{\varphi}_1^2, \quad T_1 = \frac{1}{2} M L^2 \dot{\varphi}_1^2$$

$$\dot{\vec{r}}_2 = \dot{\vec{r}}_1 + l \dot{\varphi}_2 \begin{pmatrix} \cos \varphi_2 \\ -\sin \varphi_2 \end{pmatrix}, \quad (\dot{\vec{r}}_2)^2 = L^2 \dot{\varphi}_1^2 + l^2 \dot{\varphi}_2^2 + 2Le \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 (\cos \varphi_1 \cos \varphi_2 + \sin \varphi_1 \sin \varphi_2)$$

$$T_2 = \frac{1}{2} m (L^2 \dot{\varphi}_1^2 + l^2 \dot{\varphi}_2^2 + 2Le \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 \cos(\varphi_1 - \varphi_2)) \quad (\text{Add. theorem})$$

$$L = L(\varphi_1, \varphi_2, \dot{\varphi}_1, \dot{\varphi}_2) = \frac{1}{2} (M + m) L^2 \dot{\varphi}_1^2 + \frac{1}{2} m l^2 \dot{\varphi}_2^2 + m L l \cos(\varphi_1 - \varphi_2) \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 + (M + m) g L \cos \varphi_1 + m g l \cos \varphi_2$$

cf. Landau-Lifschitz I, S. 12, 12.9.1

b) $\varphi_1 \ll 1, \varphi_2 \ll 1$ (kleine Auslenkungen) $\cos(\varphi_1 - \varphi_2)$ aus dem Add.th. oder direkt: ≈ 1 Terme φ_i^2 weglassen, da $\dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2$ multipliziert. $\cos \varphi_i \approx 1 - \frac{1}{2} \varphi_i^2$ nehmen, da keine φ_i multipliziert werden. Damit Näherung bis z. Ordnung einschließlich in φ_i :

$$L_{\text{min}} = \frac{1}{2} (M + m) L^2 \dot{\varphi}_1^2 + \frac{1}{2} m l^2 \dot{\varphi}_2^2 + m L l \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 + ((M + m)L + m l) g - \frac{1}{2} (M + m) g L \varphi_1^2 - m g l \varphi_2^2$$

Der konstante Term $-U_0 = -((M+m)L + ml)g$ ist für die E.-L.-Gleichungen später irrelevant. (7)

c) T diagonalisieren auf Form $\sum_{i=1}^2 \frac{1}{2} m_i (\dot{q}_i)^2$.

[Ohne den vollen 2×2 Matrixdiagonalisierapparat zu bemühen, durch quadratische Ergänzung]

Typ: $A v_1^2 + B v_2^2 + 2C v_1 v_2$ mit $v_1 = L \dot{\Psi}_1$, $v_2 = l \dot{\Psi}_2$

$$= A v_1^2 + B (v_2 + C/B v_1)^2 - C^2/B v_1^2$$

$$= (A - C^2/B) v_1^2 + B (v_2 + C/B v_1)^2$$

setze $\dot{q}_1 = v_1$, $\dot{q}_2 = v_2 + C/B v_1$ (diese q_i nicht die ursprünglichen verallg. Koordinaten Ψ_1, Ψ_2)

$$= L \dot{\Psi}_1 = l \dot{\Psi}_2 + L \dot{\Psi}_1 = l \dot{\Psi}_2 + \dot{q}_1$$

$$\boxed{m_1 = M + m - m = M}, \quad \boxed{m_2 = 2B = m}$$

$$(A = \frac{1}{2}(M+m), B = \frac{1}{2}m = C)$$

$$T = \sum m_1 \dot{q}_1^2 + \sum m_2 \dot{q}_2^2 \text{ mit diesen } \boxed{q_1 = L \Psi_1, q_2 = q_1 + l \Psi_2}$$

(konstanten 0 gerückt bei $\dot{q}_1 = L \dot{\Psi}_1 \rightarrow q_1 = L \Psi_1$, analog q_2)

[Das sind auch generalisierte Koordinaten, statt Ψ_1, Ψ_2]

$$U = U_0 + \frac{1}{2}(M+m) g/L q_1^2 + \frac{m}{2} g/l (q_2 - q_1)^2$$

$$\text{s. oben } \uparrow = -((M+m)L + ml)g$$

$$\stackrel{!}{=} U_0 + \sum_{i=1}^2 \sum_{j=1}^2 \frac{1}{2} h_{ij} q_i q_j$$

$$(\quad = \frac{1}{2} h_{1,1} q_1^2 + \frac{1}{2} h_{2,2} q_2^2 + \frac{1}{2} h_{1,2} q_1 q_2 + \frac{1}{2} h_{2,1} q_2 q_1)$$

$$\text{Also: } \boxed{\begin{aligned} h_{1,1} &= (M+m) g/L + m g/l, & h_{2,2} &= m g/l \\ h_{1,2} &= h_{2,1} = -m g/l \end{aligned}}$$

d) E.-L. Gleichungen: $L = L(q_1, q_2, \dot{q}_1, \dot{q}_2) = T(\dot{q}_1, \dot{q}_2)$ (8)

(7)

U_0 irrelevant.

$-(U_0 + \tilde{U}(q_1, q_2))$
rest in U

$$0 = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_1} - \frac{\partial L}{\partial q_1} = m_1 \ddot{q}_1 + k_{1,1} q_1 + k_{1,2} q_2$$

$$0 = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_2} - \frac{\partial L}{\partial q_2} = m_2 \ddot{q}_2 + k_{1,2} q_1 + k_{2,2} q_2$$

(m, k)
oben
(k_{2,1})

$$\ddot{q}_1 = \frac{1}{m_1} \left(-(m_1 + m) g/L + m g/e \right) q_1 + m g/e q_2$$

$$\ddot{q}_2 = -g/e q_2 + g/e q_1$$

(Können in ψ_1, ψ_2 Gleichungen schreiben.)

e) Spezielle Lösungen: Normalschwingungen: $q_i = A_i e^{i\omega t}$
(2) ein $\omega \in \mathbb{R}$. $A_i \in \mathbb{C}$. Später Re bzw. Im nehmen.
 q_i sind reell, da ψ_i reell.

(cf. Buch von
TWR Nibble
p. 181 ff)

$$-\omega^2 A_1 = -\frac{k_{1,1}}{m_1} A_1 - \frac{k_{1,2}}{m_1} A_2$$

(das sind ja diese
Konstanten oben)

$$-\omega^2 A_2 = -\frac{k_{1,2}}{m_2} A_1 - \frac{k_{2,2}}{m_2} A_2$$

($e^{i\omega t}$ weglassen)

d.h.

$$\begin{cases} \left(\frac{k_{1,1}}{m_1} - \omega^2 \right) A_1 = -\frac{k_{1,2}}{m_1} A_2 \\ \left(\frac{k_{2,2}}{m_2} - \omega^2 \right) A_2 = -\frac{k_{1,2}}{m_2} A_1 \end{cases}$$

Daraus folgt: $\left(\frac{k_{1,1}}{m_1} - \omega^2 \right) \left(-\frac{m_2}{k_{1,2}} \right) \left(\frac{k_{2,2}}{m_2} - \omega^2 \right) A_2 = -\frac{k_{1,2}}{m_1} A_2$

$A_2 \neq 0$ Ann. (sonst $q_2 \equiv 0$ trivial)

Kontinuitätsbedingung:

$$\left(\frac{k_{1,1}}{m_1} - \omega^2 \right) \left(\frac{k_{2,2}}{m_2} - \omega^2 \right) - \frac{k_{1,2}^2}{m_1 m_2} = 0$$

Setze $\hat{k}_{ij} = \frac{k_{ij}}{\sqrt{m_1 m_2}}$, d.h.

$$\begin{cases} \hat{k}_{1,1} = (1 + m/m_1) g/L + m/m_1 g/e, & \hat{k}_{2,2} = g/e \\ \hat{k}_{1,2} = \hat{k}_{2,1} = -\sqrt{m/m_1} g/e \end{cases}$$

$$(\hat{h}_{11} - \omega^2)(\hat{h}_{22} - \omega^2) - \hat{h}_{12}^2 = 0 \quad (9)$$

Lösung dieser quadr. Gleichung für ω^2 , genannt charakteristische

Gleichung: $(\omega^2)^2 - (\hat{h}_{11} + \hat{h}_{22}) \omega^2 + (\hat{h}_{11} \hat{h}_{22} - \hat{h}_{12}^2) = 0$

$$\omega_{\pm}^2 = \frac{1}{2} (\hat{h}_{11} + \hat{h}_{22}) \pm \frac{1}{2} \sqrt{(\hat{h}_{11} + \hat{h}_{22})^2 - 4 \hat{h}_{11} \hat{h}_{22} + 4 \hat{h}_{12}^2}$$

$$\left\| \omega_{\pm}^2 = \frac{1}{2} [\hat{h}_{11} + \hat{h}_{22}] \pm \sqrt{(\hat{h}_{11} - \hat{h}_{22})^2 + 4 \hat{h}_{12}^2} \right\|$$

sieht nicht direkt, dass ≥ 0
hier manifest > 0

Zwei Eigenfrequenzen²: ω_+^2, ω_-^2 ($\sqrt{\quad} = 0 \Leftrightarrow \hat{h}_{11} = \hat{h}_{22}, \hat{h}_{12} = 0$)
aber $\neq 0$

[Beispiel für phys. Beweis für wahrem Sachverhalt: System schwingt, d.h. ω reell, $\omega^2 > 0$. Daher zwingend Diskriminante > 0 . zeige $\omega_-^2 > 0$: $(\hat{h}_{11} + \hat{h}_{22})^2 > (\hat{h}_{11} - \hat{h}_{22})^2 + 4 \hat{h}_{12}^2$ d.h. $(1 + \frac{m}{M})^2 \frac{1}{L} > 0$ o.h.]

Mit den Größen $\hat{h}_{ij}$ umgeformt:

$$\omega_{\pm}^2 = g/2 \left[\left(1 + \frac{m}{M}\right) \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e}\right) \pm \sqrt{\left(\left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e}\right) + \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e}\right)\right)^2 + 4 \frac{m}{M} \frac{1}{e^2}} \right]$$

$$= g/2 \left[\left(1 + \frac{m}{M}\right) \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e}\right) \pm \sqrt{1 + \frac{m}{M}} \sqrt{\left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e}\right)^2 + \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e}\right)^2} \right]$$

(check > 0 immer ✓)

zu jedem der ω_+^2, ω_-^2 kann dann die Gleichungen für A_1, A_2 schreiben als: (nur eine übrig nach $\omega_{\pm}^2$ Gleichung oben)

$$\frac{A_1^{(\pm)}}{A_2^{(\pm)}} = - \frac{\hat{h}_{12}}{m_1} \frac{1}{\hat{h}_{11} - \omega_{\pm}^2}$$

$$\left\| \frac{A_1^{(\pm)}}{A_2^{(\pm)}} = \frac{1}{e} \frac{m}{M} \frac{1}{\left(1 + \frac{m}{M}\right) \frac{1}{L} - \left(1 - \frac{m}{M}\right) \frac{1}{e} \pm \sqrt{\left(\left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e}\right) + \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e}\right)\right)^2 + 4 \frac{m}{M} \frac{1}{e^2}}} \right\|$$

Bem.: A_1/A_2 festgelegt aus reellen Größen, also reell = r.

$A_i \in \mathbb{C}$, $A_1 = g_1 e^{i\chi_1}$, $A_2 = r A_1 = r g_1 e^{i\chi_1}$, g_1, χ_1 frei für jede Normalschwingung zu ω_+, ω_- .

8) Allgemeine Lösung, da lineare Diff. Gleichung, Super- (10)
 position (lin. Kombination von Lösungen wieder Lösung),
 Freiheitsgrade klar: 2-2 Anfangsbedingungen, da 2.
 Ordnung DGL für $q \in \mathbb{C}$. Zwei unabh. Lösungen gefunden
 mit w_- und $w_+ \Rightarrow$ allg. Lösung. Dann Realteil nehmen
 $q_i(t) = \operatorname{Re}(A_i e^{i\omega_+ t} + B_i e^{i\omega_- t}), i=1,2.$
 Braucht 4 reelle Konstanten für $q_i(0), \dot{q}_i(0)$.

9) a) $\frac{m}{M} \ll 1$, obere Masse viel schwerer als untere. Erwarte
 eine der zwei Moden mit oberem Pendel in Vertikaler in
 etwa fest, unteres schwingt mit seiner Eigenfrequenz $\sqrt{g/l}$.

Check: $\omega_{\pm}^2 = \begin{cases} g/L \\ g/l \end{cases}$. Einfach ist $\frac{A_1^{(-)}}{A_2^{(-)}}$ mit $+\sqrt{\dots}$ im

Nenner: $\frac{A_1^{(-)}}{A_2^{(-)}} \approx \frac{1}{e} \frac{m}{M} \frac{z}{\frac{1}{L} - \frac{1}{e} + (\frac{1}{L} - \frac{1}{e})} = \frac{m}{M} \frac{L}{e-L}$

d.h. $\omega_-^2 = g/e$ und $|A_1^{(-)}| \ll |A_2^{(-)}|$, wie erwarteter Mode.

Für $\frac{A_1^{(+)}}{A_2^{(+)}}$ muß noch 1. Term von $-\sqrt{\dots}$ Entwicklung daru-

nehmen (sonst Nenner ≈ 0). In 2. Version der $\sqrt{\dots}$
 wie bei ω_+^2 angegeben. Nenner bis zur Ordnung $\frac{m}{M}$ entwickeln.

$$\begin{aligned}
 & \left(\left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e} \right) + \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) - \left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e} \right) \left(1 + \frac{1}{2} \frac{m}{M} \right) \left(1 + \frac{1}{2} \frac{m}{M} \frac{(\frac{1}{L} + \frac{1}{e})^2}{(\frac{1}{L} - \frac{1}{e})^2} \right) \right) \\
 & \approx \left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e} \right) + \frac{m}{2M} \left(\frac{2}{L} + \frac{2}{e} \right) - \left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e} \right) \left(1 + \frac{m}{2M} \left(1 + \frac{(\frac{1}{L} + \frac{1}{e})^2}{(\frac{1}{L} - \frac{1}{e})^2} \right) \right) \\
 & = \frac{m}{2M} \left(\frac{2}{L} + \frac{2}{e} - \left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e} \right) \frac{2(\frac{1}{L} + \frac{1}{e})}{(\frac{1}{L} - \frac{1}{e})^2} \right) \\
 & = \frac{m}{2M} \left(\frac{2}{L} + \frac{2}{e} - 2 \left(\frac{1}{L} - \frac{1}{e} \right) \frac{e^2 + L^2}{(e-L)^2} \right) \\
 & = \frac{m}{M} \frac{1}{Le} \left(e+L - \frac{e^2 + L^2}{e-L} \right) = \frac{m}{M} \frac{1}{Le} \frac{1}{e-L} (-2L^2)
 \end{aligned}$$

$= -2 \frac{m}{M} \frac{L}{e} \frac{1}{e-L}$, also $\frac{A_1^{(+)}}{A_2^{(-)}} = -\left(\frac{e}{L}-1\right)$ je nach Längen (-1) gleich oder entgegengesetzte Schwingung mit $\omega_{\pm} = \sqrt{g/L}$.

3) $\frac{m}{M} \gg 1$, $\omega_{\pm}^2$ was: $\frac{g}{2} \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} + \frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) = \frac{g m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right)$
oder $m^2_{H_2}$ unter $\sqrt{\quad}$

$\omega_{\pm}^2$: 2. Version des $-\sqrt{\quad}$: [Vorsicht! Ergebnis muss > 0 werden] Verwende andere Version des $+\sqrt{\quad}$ & Klammere $1 + \frac{m}{M}$ aus $\left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right)$:

3. Version für $\omega_{\pm}^2$:

$$\omega_{\pm}^2 = \frac{g}{2} \left(1 + \frac{m}{M} \right) \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) \left(1 \pm \sqrt{1 - \frac{4Le}{(L+e)^2} \frac{1}{1 + \frac{m}{M}}} \right)$$

($\omega_{\pm}^2$ positiv wähl.)

$$\omega_{-}^2 \approx \frac{g}{2} \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) \left[1 - \left(1 - \frac{2Le}{(L+e)^2} \frac{M}{m} \right) \right]$$

$\frac{m}{M} \gg 1$

$$= \frac{g}{2} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) \frac{2Le}{(L+e)^2} = g \frac{1}{L+e}, \quad \omega_{-} = \sqrt{\frac{g}{L+e}}$$

Dann $\frac{A_1^{(-)}}{A_2^{(-)}} \approx \frac{1}{e} \frac{m}{M} \frac{2}{\frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} + \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) \right)} = \frac{L}{L+e}$

D.h. diese Mode mit Frequenz eines $L+e$ langen Pendels. Amplituden oberes kleiner als unteres, gleicher Sinn.

Komplizierter $\frac{A_1^{(+)}}{A_2^{(+)}}$, Nimm $-\sqrt{\quad}$ Teil von ω^2 oben:

Neenner: $\approx \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) - \left(1 + \frac{m}{M} \right) \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) \left(1 - \frac{2Le}{(L+e)^2} \frac{M}{m} \right)$

$$= \frac{m}{M} \left(\frac{1}{L} + \frac{1}{e} \right) \left(1 - \left(1 - \frac{2Le}{(L+e)^2} \frac{M}{m} \right) \right) = \frac{2}{L+e}$$

D.h. $\frac{A_1^{(+)}}{A_2^{(+)}} \approx \frac{m}{M} \frac{L+e}{e}$, d.h. untere Masse um fast in Ruhe
 $A_2^{(-)} \approx 0$ (oder klein)
... oder $\rightarrow L+e$ also ...