

Besprechung der Übungsaufgaben:

11.07.11

Aufgabe 15: Perle auf rotierendem Drahring

(mündlich, 10 Punkte)

Eine Perle (Masse m) gleite auf einem glatten Drahring (Radius a), der sich mit konstanter Winkelgeschwindigkeit ω um seinen vertikalen Durchmesser dreht.

- Geben Sie die Lagrange-Funktion des Systems an. Benutzen Sie die Koordinate θ gemäß Skizze.
- Wie lautet die Bewegungsgleichung der Perle? Skalieren Sie die Zeit gemäß $t^2 \rightarrow \frac{t^2 g}{a}$ und setzen Sie $\lambda = \frac{\omega^2 a}{g}$.
- Bestimmen Sie die Gleichgewichtszustände, d.h. Zustände mit $\ddot{\theta} = 0$.
- Untersuchen Sie die gefundenen Gleichgewichtszustände auf ihre Stabilität, indem Sie in den um die Gleichgewichtszustände linearisierten Bewegungsgleichungen nach den λ -Werten suchen, für die infinitesimale Abweichungen von den Gleichgewichtszuständen zur Zeit $t = 0$ im Limes $t \rightarrow \infty$ zerfallen.
- Bestimmen Sie die Gleichung für die Zustandsraumtrajektorie, d.h. $\dot{\theta}$ als Funktion von θ .
- Zeichnen sie für $\lambda > 1$ und $\lambda < 1$ die möglichen Zustandsraumtrajektorien in ein θ - $\dot{\theta}$ -Diagramm ein („Zustandsraumporträt“).
- Zeichnen Sie das Bifurkationsdiagramm, d.h. als Funktion des „Kontrollparameters“ λ die stabilen bzw. instabilen Gleichgewichtslösungen.

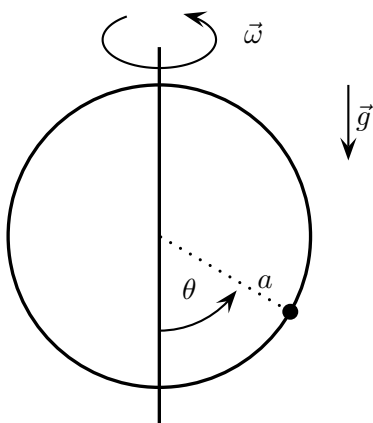


Abbildung 1: Perle auf rotierendem Drahring

Aufgabe 16: Verallgemeinerte Landau-Gleichung

(mündlich, 10 Punkte)

Die verallgemeinerte Landau-Gleichung für die reelle skalare Variable $x(t)$ ist gegeben durch

$$\dot{x} = \epsilon x - bx^3 - cx^5, \quad (1)$$

mit ϵ , b und c als (konstante) Kontrollparameter.

- a) Bestimmen Sie die Fixpunkte bzw. stationäre Lösungen von Gl. (1), die durch die Bedingung $\dot{x} = 0 \quad \forall t$ gegeben sind.
- b) Gleichung (1) kann auch als Bewegung in einem eindimensionalen Potential $V(x)$ mit $\dot{x} = -\partial_x V(x)$ betrachtet werden. Skizzieren Sie grob die verschiedenen Potentialformen für positive bzw. negative ϵ , b und / oder c und entscheiden Sie, welche der Fixpunkte unter a) stabil bzw. instabil sind.
- c) Testen Sie die verschiedenen Fixpunkte aus a) auf lineare Stabilität, d.h. betrachten Sie kleine Abweichungen vom Fixpunkt x^* , d.h. $x(t) = x^* + \delta(t)$ mit $|\delta(t)| \ll 1$, berechnen Sie die linearisierten Bewegungsgleichungen für $\delta(t)$ und überprüfen Sie, ob $\delta(t \rightarrow \infty) \rightarrow 0$ geht oder divergiert.
- d) Skizzieren Sie die Bifurkationsdiagramme von Gl. (1), d.h. die Abhängigkeit der Langzeitlösungen / Fixpunkte als Funktion von ϵ für die verschiedenen Vorzeichenkombinationen von b und c .