

## Übungen zu “Theorie der höheren Mechanik”, Prof. Mosel, SS 2010

Blatt Nr. 7: Präsenzaufgaben am 31.5.10, Hausaufgaben zum 7.6.10

---

### Präsenzaufgaben:

P11. Besprechen Sie die Hausaufgabe H11 (Buchstütze).

P12. Klären Sie offene Fragen und diskutieren Sie Probleme mit Ihrem Übungsgruppenleiter.

### Hausaufgaben:

H13. Zwei homogene Kugeln der Masse  $m$  mit Radius  $r$  seien durch eine starre, massenlose Achse im festen Abstand  $a$  verbunden. Diese Hantel sei in ihrem Schwerpunkt aufgehängt und kann daher frei mit konstanter Winkelgeschwindigkeit  $\omega_0 = |\vec{\omega}|$  rotieren.

- (a) Bestimmen Sie die Trägheitsmomente  $\Theta_A$  für Rotationen um die Hantelachse sowie  $\Theta_S$  senkrecht dazu durch den Schwerpunkt. Um welche Art von Rotationskörper handelt es sich?

HINWEIS: Vergleiche Präsenzaufgabe P10.

- (b) Zeigen Sie, dass die Eulerschen Kreiselgleichungen für die Komponenten  $p$ ,  $q$  und  $r$  des momentanen Rotationsvektors  $\vec{\omega} = (p, q, r)$  im körperfesten System ( $\vec{e}_3$  entlang der Hantelachse) die Form

$$\dot{p} - \gamma qr = 0, \quad \dot{q} + \gamma rp = 0, \quad \dot{r} = 0 \quad (1)$$

annehmen und bestimmen Sie den Parameter  $\gamma$ . Zeigen Sie, dass die Drehung um die Hantelachse stabil ist, d.h. im körperfesten System oszilliert der momentane Drehvektor  $\vec{\omega}$  bei kleinen Auslenkungen um  $\omega_0 \vec{e}_3$  mit der Frequenz  $\nu = \gamma\omega_0$ .

- (c) Lösen Sie die Kreiselgleichung allgemein und zeigen Sie, dass die Hantel eine Präzessionsbewegung vollführt, bei der der Drehimpuls durch  $\vec{L} = \Theta_S(\vec{\omega} - \gamma r \vec{e}_3)$  gegeben ist, d.h. in der von Rotationsvektor und Hantelachse aufgespannten Ebene liegt.
- (d) Skizzieren Sie die Lage der Vektoren  $\vec{L}$ ,  $\vec{\omega}$ ,  $\vec{e}_3$ . Zeigen Sie, dass die Hantelachse im Laborsystem einen Kegel mit der Präzessionssfrequenz  $\omega_N = \sqrt{\omega_0^2 + \gamma(\gamma - 2)r^2}$  um  $\vec{L}$  beschreibt. Welche Frequenz für die Bewegung von  $\vec{\omega}$  um die stabile Drehachse erhält man jetzt? Vergleichen Sie mit dem Resultat aus (b) und deuten Sie den Unterschied.
-