

# Münze in glatter Landschaft

Formeln

Alexander Artiga Gonzalez

13. Juli 2015

## Inhaltsverzeichnis

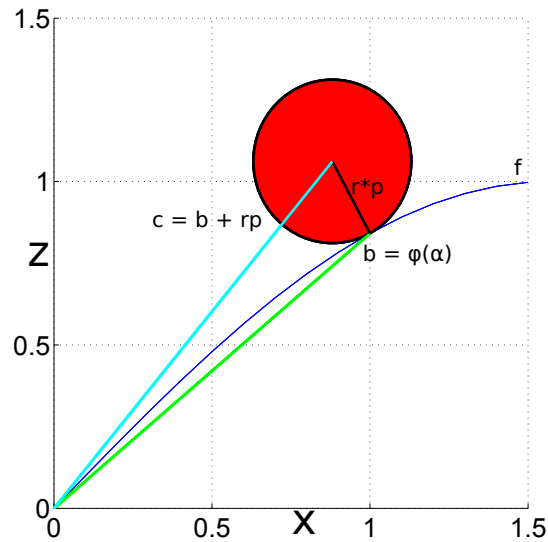
<b>1</b>	<b>Starrkörperbewegung</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Münze und Landschaft</b>	<b>2</b>
<b>3</b>	<b>Differentialgleichungen</b>	<b>3</b>
3.1	Dynamische Zusammenhänge . . . . .	3
3.2	Gleichungen . . . . .	3
<b>4</b>	<b>Munthe-Kaas Verfahren</b>	<b>4</b>

# 1 Starrkörperbewegung

$$M(x) = Rx + c$$

$R$  Rotationsmatrix,  $c$  Translationsvektor

## 2 Münze und Landschaft



Landschaftsfunktion:

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, (x, y) \mapsto f(x, y)$$

Landschaftsoberfläche:

$$\varphi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, (x, y) \mapsto (x, y, f(x, y))$$

Normalenfeld:

$$N : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, (x, y) \mapsto \frac{\partial_1 \varphi \times \partial_2 \varphi}{\|\partial_1 \varphi \times \partial_2 \varphi\|_2}$$

Trägheitstensor:

$$T_{\bar{x}}^*(B) = m(B) \frac{r^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$T_a = RT_{\bar{x}}^* R^T - mr^2 A(p)$$

$$v = T_a \omega$$

$$v = Re_2 \implies \dot{v} = \dot{R}e_2 = A(\omega)Re_2 = A(\omega)v$$

$$q(\alpha, v) = (I - vv^T)N(\alpha)$$

$$\eta(\alpha, v) = \frac{q(\alpha, v)}{\|q(\alpha, v)\|_2}$$

$$p = \eta(\alpha, v)$$

$$A(\omega) := \begin{pmatrix} 0 & -\omega_3 & \omega_2 \\ \omega_3 & 0 & -\omega_1 \\ -\omega_2 & \omega_1 & 0 \end{pmatrix}$$

### 3 Differentialgleichungen

#### 3.1 Dynamische Zusammenhänge

Winkelgeschwindigkeit:

$$\dot{R} = A(\omega)R$$

Schlupffreiheit:

$$\dot{M}_t(b) = 0 \implies \dot{c} = rA(\omega)p$$

Drehimpulsbilanz:

$$(T_a \dot{\omega}) = mrA(p)g - mr^2A(\dot{p})A(p)\omega$$

#### 3.2 Gleichungen

Kontaktpunkt:

$$(\varphi'(\alpha) + r \frac{\partial}{\partial \alpha} \eta(\alpha, v)) \dot{\alpha} = rA(\omega)p - r \frac{\partial}{\partial v} \eta(\alpha, v) \dot{v}$$

Mit  $L = \varphi'(\alpha) + r \frac{\partial}{\partial \alpha} \eta(\alpha, v)$ ,  $E = L^T L$ ,  $l = r \frac{\partial}{\partial v} \eta(\alpha, v)$  folgt:

$$\dot{\alpha} = E^{-1} L^T (rA(\omega)p - l\dot{v})$$

Geschwindigkeit:

$$\dot{v} = mrA(p)g - mr^2A(A(\omega)p - \frac{1}{r}\varphi'(\alpha)\dot{\alpha})A(p)\omega$$

**Differentialgleichung:**

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} R \\ \alpha \\ v \end{pmatrix} = F(R, \alpha, v)$$

## 4 Munthe-Kaas Verfahren

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} u \\ \alpha \\ v \end{pmatrix} = F(u, \alpha, v)$$

mit  $\dot{u} = (I - \frac{1}{12}A(u)(6I + A(u))\omega$  für RK4. Für  $R$  gilt:

$$R_{t+1} = \exp(A(u_{t+1}))R_t$$

(Rodriguez – Formel)

## Hinweise

Es sollte gelten

- $\varphi'(\alpha)\dot{\alpha} = \dot{b} \perp p$
- $\|p\|_2 = 1$