Rolling-bouncing ball - Dynamik eines Balles

Helene Rößler, Norbert Hammer

Bewegungsgleichungen

Massenpunkt auf einer Kurve

- Ball als Massepunkt modelliert
- Bewegung auf Kurve gegeben durch G(q) = 0
- Lösungskurve q(t)
- Das Variationsprinzip

$$O = \delta \int_{O}^{T} L(q, \dot{q}) + \lambda G(q) dt$$

• führt zu

$$m\ddot{q} = F + \lambda \nabla G(q)$$
$$O = G(q).$$

Massenpunkt auf einer Kurve

• In zweiten Ableitungen ausgedrückt:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}}_{=:M \text{ (Massenmatrix)}} \begin{pmatrix} \ddot{q} \\ \ddot{\lambda} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F + \lambda \nabla G(q) \\ G(q) \end{pmatrix}$$

Massenpunkt im freien Fall

- ohne Nebenbedingung G(q) = 0
- Das Obige wird zu

$$F = \begin{pmatrix} m & 0 \\ 0 & m \end{pmatrix} \ddot{q}.$$

Krümmung einer impliziten Kurve

- Sei $\varphi(t)$ Parameterdarstellung einer Kurve.
- Krümmung ist gegeben durch

$$\kappa = \frac{\varphi_1'(t)\varphi_2''(t) - \varphi_2'(t)\varphi_1''(t)}{\|\varphi'(t)\|^3}.$$

- Sei $\varphi(t)$ Parameterdarstellung einer Kurve.
- Krümmung ist gegeben durch

$$\kappa = \frac{\varphi_1'(t)\varphi_2''(t) - \varphi_2'(t)\varphi_1''(t)}{\|\varphi'(t)\|^3}.$$

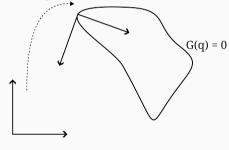
- Problem: Wir kennen φ nicht!
- Beachten Sie: κ nicht von Wert von φ abhängig, nur von Ableitungen
- Lösung des Problems: Hauptsatz über implizite Funktionen

 Hauptsatz liefert erste (und damit auch zweite) Ableitung von Funktion, die mit Kurve übereinstimmt

- Hauptsatz liefert erste (und damit auch zweite) Ableitung von Funktion, die mit Kurve übereinstimmt
- · Problem: Kurve muss lokal als Funktion darstellbar sein

- Hauptsatz liefert erste (und damit auch zweite) Ableitung von Funktion, die mit Kurve übereinstimmt
- Problem: Kurve muss lokal als Funktion darstellbar sein

Lösung:



$$\nu = \frac{\nabla G(x_0)}{\|\nabla G(x_0)\|}$$
$$\tau = (-\nu_2, \nu_1)$$

• Krümmung des Graphen der Funktion f(t):

$$\kappa = \frac{f''(t)}{(1 + f'(t)^2)^{3/2}}.$$

Zentrifugalkraft auf einer Kurve

- Massepunkt mit Position q, Masse m
- · offizielle Vektorform:

$$\hat{F}_c = m \,\omega \times (q \times \omega).$$

· für eine