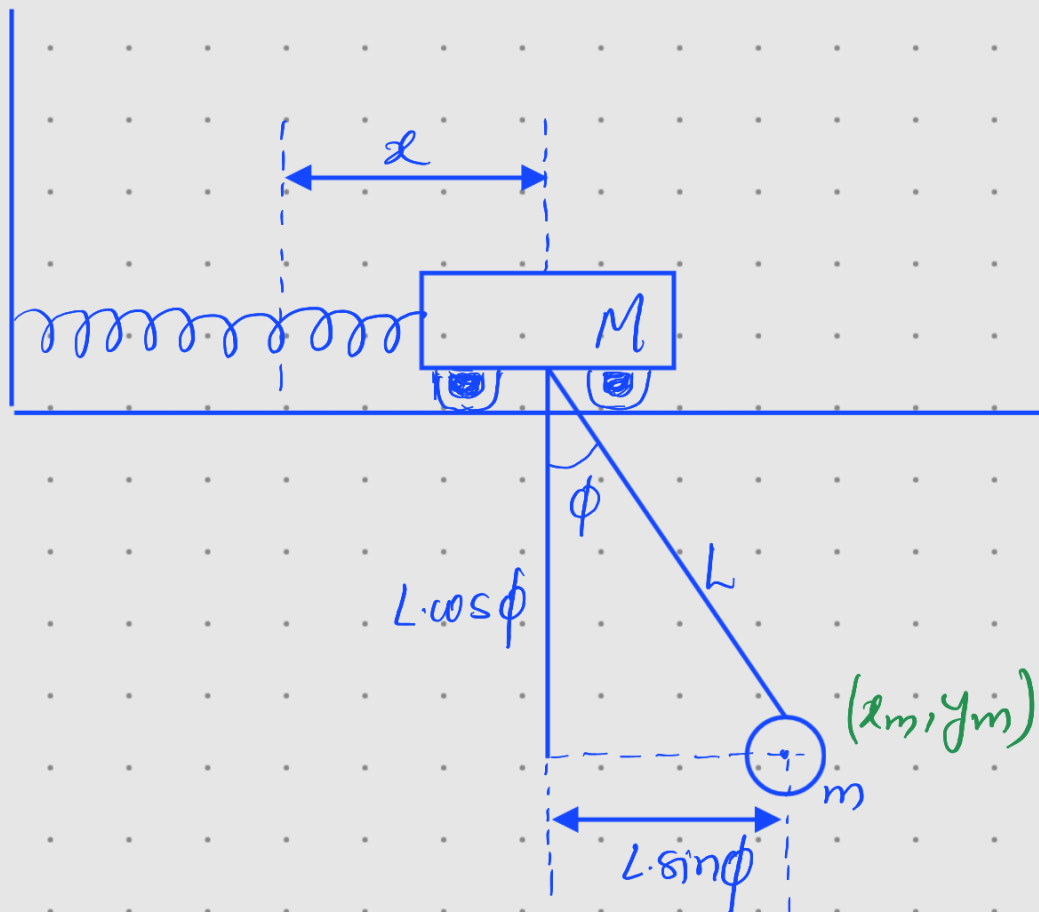


A Pendulum hanging from a Harmonic Oscillator



$$x_M = x$$

$$x_m = x + L \cdot \sin(\phi) \quad \left\{ \begin{array}{l} \dot{x}_m = \dot{x} + L \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) \\ \dot{y}_m = L \cdot \dot{\phi} \cdot \sin(\phi) \end{array} \right.$$

$$y_m = -L \cdot \cos(\phi)$$

$$v_m^2 = \dot{x}_m^2 + \dot{y}_m^2 = \left\{ \dot{x} + L \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) \right\}^2 + L^2 \cdot \dot{\phi}^2 \cdot \sin^2(\phi)$$

$$= \dot{x}^2 + 2 \cdot \dot{x} \cdot L \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) + L^2 \cdot \dot{\phi}^2 \cdot \cos^2(\phi) + L^2 \cdot \dot{\phi}^2 \cdot \sin^2(\phi)$$

$$= \dot{x}^2 + 2 \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) + L^2 \cdot \dot{\phi}^2$$

$$\begin{aligned}
T &= T_m + T_M = \frac{1}{2} m \cdot v_m^2 + \frac{1}{2} \cdot M \cdot v_M^2 \\
&= \frac{1}{2} m \cdot (\dot{x}^2 + 2 \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) + L^2 \cdot \dot{\phi}^2) \\
&\quad + \frac{1}{2} M \cdot \dot{x}^2 \\
&= \frac{1}{2} m \cdot \dot{x}^2 + m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) + \frac{1}{2} m \cdot L^2 \cdot \dot{\phi}^2 \\
&\quad + \frac{1}{2} M \cdot \dot{x}^2
\end{aligned}$$

$$V = \frac{1}{2} \cdot K \cdot x^2 - m \cdot g \cdot L \cdot \cos(\phi)$$

$$\Rightarrow L = T - V = \frac{1}{2} m \cdot \dot{x}^2 + m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) + \frac{1}{2} m \cdot L^2 \cdot \dot{\phi}^2 \\
+ \frac{1}{2} M \cdot \dot{x}^2 - \frac{1}{2} K \cdot x^2 + m g L \cdot \cos(\phi)$$

Lagrangian

$$\begin{aligned}
\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} &= m \dot{x} + m \cdot L \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi) + M \cdot \dot{x} \\
&= (m + M) \dot{x} + m \cdot L \cdot \dot{\phi} \cdot \cos(\phi)
\end{aligned}$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) = (m + M) \ddot{x} + m \cdot L \cdot \ddot{\phi} \cdot \cos(\phi) - m \cdot L \cdot \dot{\phi}^2 \cdot \sin(\phi)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \phi} = m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \cos(\phi) + m \cdot L^2 \cdot \dot{\phi}$$

$$\begin{aligned}
\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\phi}} \right) &= m \cdot L \cdot \ddot{x} \cdot \cos(\phi) - m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \sin(\phi) \cdot \dot{\phi} \\
&\quad + m \cdot L^2 \cdot \ddot{\phi}
\end{aligned}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = -K \cdot x$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} = -m \cdot L \cdot \ddot{x} \cdot \dot{\phi} \cdot \sin(\phi) - m \cdot g \cdot L \cdot \sin(\phi)$$

Lagrangian eqns
for x :

$$(m+M) \ddot{x} + \underline{m \cdot L \cdot \ddot{\phi} \cdot \cos(\phi)} - \underline{m \cdot L \cdot \dot{\phi}^2 \cdot \sin(\phi)} + Kx = 0$$

$$\Rightarrow \ddot{x} = \frac{m}{m+M} \cdot L \cdot \ddot{\phi} \cdot \sin(\phi) - \frac{m}{m+M} \cdot L \cdot \dot{\phi}^2 \cdot \cos(\phi) - \frac{K}{m+M} \cdot x$$

for ϕ :

$$m \cdot L \cdot \ddot{x} \cdot \cos(\phi) - \cancel{m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \sin(\phi) \cdot \dot{\phi}} + m \cdot L^2 \cdot \ddot{\phi} + \cancel{m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \dot{\phi} \cdot \sin(\phi)} + m \cdot g \cdot L \cdot \sin(\phi) = 0$$

$$\Rightarrow \cancel{m \cdot L^2 \cdot \dot{\phi}^2} + \cancel{m \cdot g \cdot L \cdot \sin(\phi)} + \cancel{m \cdot L \cdot \dot{x} \cdot \cos(\phi)} = 0$$

$$\Rightarrow L \cdot \ddot{\phi} + g \cdot \sin(\phi) + \ddot{x} \cdot \cos(\phi) = 0$$

$$\Rightarrow \ddot{\phi} = \frac{1}{L} \left(-g \cdot \sin(\phi) - \ddot{x} \cdot \cos(\phi) \right)$$

for small angles: $\sin(\phi) \approx \phi$ and $\cos(\phi) \approx 1$

$$\Rightarrow Kx + M \cdot L [\ddot{\phi} - \dot{\phi}^2 \cdot \phi] + (M+m) \ddot{x} = 0$$

$$\Rightarrow g\phi + \ddot{x} + L \cdot \ddot{\phi} = 0$$