

1 Aufgabe 1

(a) Es gilt $-k_D \cdot \varphi = M = I \cdot \ddot{\varphi}$. Daraus erhalten wir analog zu Blatt 3 die Gleichung $\varphi = \varphi_0 \cdot \sin\left(\sqrt{\frac{k_D}{I}} \cdot t + t_0\right)$. Als Schwingungsdauer ergibt sich daher $T = 2\pi\sqrt{\frac{I}{k_D}}$.

(b) Wir formen dieses Ergebnis um:

$$\begin{aligned}
 T &= 2\pi\sqrt{\frac{I}{k_D}} & \left| \cdot \frac{1}{2\pi} \right. &^2 \\
 \frac{T^2}{4\pi^2} &= \frac{I}{k_D} & \left| \cdot \frac{4\pi^2 k_D}{T^2} \right. & \\
 k_D &= \frac{4\pi^2 I}{T^2} & \left| \text{Einsetzen von } k_D \text{ und Umformen} \right. & \\
 \frac{\pi G \left(\frac{d}{2}\right)^4}{2l} &= \frac{4\pi^2 I}{T^2} & & \\
 G &= \frac{128\pi I l}{T^2 d^4} & \left| I = \frac{1}{8} m D^2 \text{ (Zylinder)} \right. & \\
 G &= \frac{128\pi \frac{1}{8} m D^2 l}{T^2 d^4} & \left| m = \rho \cdot \pi \left(\frac{D}{2}\right)^2 \cdot h \right. & \\
 G &= \frac{16\pi \frac{1}{4} D^2 \pi \cdot h \cdot \rho \cdot D^2 l}{T^2 d^4} & & \\
 G &= 4hl\rho \frac{D^4}{d^4} \frac{\pi^2}{T^2} = 7,84 * 10^{10} \frac{\text{N}}{\text{m}^2} & &
 \end{aligned}$$

(c) Allgemein gilt $P = \frac{dE}{dt} = I \cdot \dot{\omega} \cdot \omega = M \cdot \omega \implies M = \frac{P}{\omega}$. In unserem Fall ist das entgegengerichtete Drehmoment $M = -K \cdot \psi = -\frac{\pi G \left(\frac{D}{2}\right)^4}{2L} \cdot \psi$. Gleichsetzen ergibt $\psi = \frac{P}{\omega} \cdot \frac{2L}{\pi G \left(\frac{D}{2}\right)^4} = 2.43 = 139.32^\circ$.