

Aufgabe 23

Eulergleichungen:

$$M_1 = I_1 \dot{\omega}_1 + (I_3 - I_2) \omega_2 \omega_3 = 0$$

$$M_2 = I_2 \dot{\omega}_2 + (I_1 - I_3) \omega_1 \omega_3 = 0$$

$$M_3 = I_3 \dot{\omega}_3 + (I_2 - I_1) \omega_1 \omega_2 = 0$$

$$\vec{\omega} = \omega_1 \vec{e}_1 + \omega_2 \vec{e}_2 + \omega_3 \vec{e}_3$$

Bei Drehung um \vec{e}_1 treten Störungen auf: $\vec{\omega} = \omega_1 \vec{e}_1 + \epsilon \vec{e}_2 + \lambda \vec{e}_3$

Daraus folgt für die Eulergleichungen:

$$M_1 = I_1 \dot{\omega}_1 + (I_3 - I_2) \omega_1 \epsilon = 0$$

das ist ein Folgerungsatz...

$$M_2 = I_2 \dot{\lambda} + (I_1 - I_3) \omega_1 \epsilon = 0 \Leftrightarrow \dot{\lambda} + \frac{I_1 - I_3}{I_2} \omega_1 \epsilon = 0$$

$$M_3 = I_3 \dot{\epsilon} + (I_2 - I_1) \omega_1 \lambda = 0 \Leftrightarrow \dot{\epsilon} + \frac{I_2 - I_1}{I_3} \omega_1 \lambda = 0$$

das gilt nur für $\omega_1 = 0$.

$$\frac{d}{dt} [M_2] = \left[\dot{\lambda} + \frac{I_1 - I_3}{I_2} \omega_1 \epsilon \right] = 0$$

Setze ein $\ddot{\lambda}$ ein:

$$\ddot{\lambda} - \underbrace{\frac{(I_1 - I_3)(I_2 - I_1)}{I_3 I_2} \omega_1^2}_{\gamma^2} \lambda = 0$$

$$\ddot{\lambda} - \gamma^2 \lambda = 0$$

$$\Rightarrow \mu = \pm \gamma \omega_1 ?$$

$$\text{Nehme } \lambda = A e^{\mu t}$$

$$\mu^2 \cdot \lambda(t) - \gamma^2 \lambda = 0$$

$$\Rightarrow \mu = \pm \sqrt{\gamma^2} = \pm \gamma$$