

Aufgabe 12: (Gedämpfte Feder Schwingung eines Körpers)

Es bezeichne:

- $m [M]$: Masse des Körpers
- $R [L]$: Amplitude der Anregung
- $K [MT^{-2}]$: Federkonstante
- $\gamma [MT^{-1}]$: Dämpfungsfaktor
- $\omega_0 [T^{-1}]$: Anregungsfrequenz der Schwingung
- $x(t) [L]$: Position des Pendels
- $t [T]$: Zeit

Anfangswertaufgabe:

$$m x''(t) + \gamma x'(t) + K x(t) = -m R \omega_0^2 \sin(\omega_0 t), \quad x(0) = 0, \quad x'(0) = 0$$

Dimensionsanalyse:

Dimensionen: $\{L, M, T\}$ ($K=3$ Grunddimensionen, $N=5$ Parameter)

Parameter: $[m] = M = L^0 M^1 T^0$

\Rightarrow Dimensionsvektor von m

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$[R] = L = L^1 M^0 T^0$

\Rightarrow "

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$[K] = M T^{-2} = L^0 M^1 T^{-2}$

\Rightarrow "

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$[\gamma] = M T^{-1} = L^0 M^1 T^{-1}$

\Rightarrow "

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$[\omega_0] = T^{-1} = L^0 M^0 T^{-1}$

\Rightarrow "

$$\begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Variablen: $[x(t)] = L = L^1 M^0 T^0$

\Rightarrow "

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$[t] = T = L^0 M^0 T^1$

\Rightarrow "

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Dimensionsmatrix: ($K \times N = 3 \times 5$) enthält die Dimensionsvektoren der Parameter, d.h. von $m, R, K, \gamma, \omega_0$

$$A = \begin{matrix} m & R & K & \gamma & \omega_0 \\ L & 0 & 1 & 0 & 0 \\ M & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ T & 0 & 0 & -2 & -1 & -1 \end{matrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 5}$$

Dimensionslose Parameter Π_i : ($p=2$ dimensionslose Parameter). $\Pi := m^{\alpha_1} \cdot R^{\alpha_2} \cdot K^{\alpha_3} \cdot \gamma^{\alpha_4} \cdot \omega_0^{\alpha_5}$

$$[\Pi] = 1 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & -1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_5 \end{pmatrix} \in \left\{ c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \mid c_1, c_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

Für $(c_1, c_2) = (0, -1)$ bzw. $(c_1, c_2) = (\frac{1}{2}, -\frac{1}{2})$ erhalten wir

$$\Pi_1 = \frac{K \cdot m}{\gamma^2}, \quad \Pi_2 = \frac{m \cdot \omega_0}{\gamma}$$

Entdimensionalisierung (Variante 2)

Die Transformation!

$$(\tau, y(\tau)) = T(t, x(t)) := \left(\frac{t}{\hat{\tau}}, \frac{x(t)}{\hat{x}} \right),$$

also

$$\tau = \frac{t}{\hat{\tau}}, \quad y(\tau) = \frac{x(t)}{\hat{x}} = \frac{x(\hat{\tau} \cdot \tau)}{\hat{x}}$$

mit noch zu bestimmenden intrinsischen Referenzgrößen $\hat{\tau} = \hat{\tau}(m, R, K, \gamma, \omega_0)$, $\hat{x} = \hat{x}(m, R, K, \gamma, \omega_0)$ liefert

$$y'(\tau) = \frac{d}{d\tau} [y(\tau)] = \frac{d}{d\tau} \left[\frac{\hat{x}(\hat{\tau} \cdot \tau)}{\hat{x}} \right] = \frac{\hat{\tau}}{\hat{x}} \cdot x'(\hat{\tau} \cdot \tau)$$

somit

$$\begin{aligned}
 y''(\tau) &= \frac{d}{d\tau} [y'(\tau)] = \frac{d}{d\tau} \left[\frac{\hat{f}}{\hat{x}} \cdot x'(\hat{f} \cdot \tau) \right] = \frac{\hat{f}^2}{\hat{x} \cdot m} \cdot u \cdot x''(\hat{f} \cdot \tau) \\
 &= \frac{\hat{f}^2}{\hat{x} \cdot m} \cdot \left[-r \cdot x'(\hat{f} \cdot \tau) - K \cdot x(\hat{f} \cdot \tau) - m R \omega_0^2 \sin(\omega_0 \cdot \hat{f} \cdot \tau) \right] \\
 &= \frac{\hat{f}^2}{\hat{x} \cdot m} \cdot \left[-r \cdot \frac{\hat{x}}{\hat{f}} \cdot y'(\tau) - K \cdot \hat{x} \cdot y(\tau) - m R \omega_0^2 \sin(\omega_0 \cdot \hat{f} \cdot \tau) \right] \\
 &= -\frac{r \cdot \hat{f}}{m} \cdot y'(\tau) - \frac{K \cdot \hat{f}^2}{m} \cdot y(\tau) - \frac{\hat{f}^2 R \omega_0^2}{\hat{x}} \cdot \sin(\omega_0 \cdot \hat{f} \cdot \tau) \\
 y(0) &= \frac{x(\hat{f} \cdot 0)}{\hat{x}} = 0 \\
 y'(0) &= \frac{\hat{f}}{\hat{x}} \cdot x'(\hat{f} \cdot 0) = 0
 \end{aligned}$$

und folglich die transformierte Anfangswertaufgabe

$$y''(\tau) + \boxed{\frac{r \cdot \hat{f}}{m}} \cdot y'(\tau) + \boxed{\frac{K \cdot \hat{f}^2}{m}} \cdot y(\tau) = -\boxed{\frac{\hat{f} \cdot R \cdot \omega_0^2}{\hat{x}}} \cdot \sin(\omega_0 \cdot \hat{f} \cdot \tau), y(0) = 0, y'(0) = 0$$

Die intrinsischen Referenzgrößen \hat{f}, \hat{x} werden nun so gewählt, dass möglichst viele der Koeffizienten $\frac{r \cdot \hat{f}}{m}, \frac{K \cdot \hat{f}^2}{m}, \frac{\hat{f} \cdot R \cdot \omega_0^2}{\hat{x}}, \omega_0 \cdot \hat{f}$

gleich 1 sind. Es gibt 3 Möglichkeiten (für die Skalierung):

$$\begin{aligned}
 (a): \quad &\frac{r \cdot \hat{f}}{m} = 1, \quad \frac{\hat{f} \cdot R \cdot \omega_0^2}{\hat{x}} = 1 \quad \pi_1 \quad \pi_2 \\
 &\Rightarrow \hat{f} = \frac{m}{r}, \quad \hat{x} = \frac{m \cdot R \cdot \omega_0^2}{r} \quad (\Rightarrow \frac{K \cdot \hat{f}^2}{m} = \frac{Km}{r^2}, \quad \omega_0 \cdot \hat{f} = \frac{m \omega_0}{r}) \\
 &\Rightarrow y''(\tau) + y'(\tau) + \pi_1 \cdot y(\tau) = -\sin(\pi_2 \cdot \tau), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0 \\
 (b): \quad &\frac{K \cdot \hat{f}^2}{m} = 1, \quad \frac{\hat{f} \cdot R \cdot \omega_0^2}{\hat{x}} = 1 \quad \pi_1^{-\frac{1}{2}} \quad \pi_2 \cdot \pi_1^{-\frac{1}{2}} \\
 &\Rightarrow \hat{f} = \sqrt{\frac{m}{K}}, \quad \hat{x} = R \cdot \omega_0^2 \cdot \sqrt{\frac{m}{K}} \quad (\Rightarrow \frac{r \cdot \hat{f}}{m} = \sqrt{\frac{r^2}{m \cdot K}}, \quad \omega_0 \cdot \hat{f} = \sqrt{\frac{m \cdot \omega_0^2}{K}}) \\
 &\Rightarrow y''(\tau) + \pi_1^{-\frac{1}{2}} \cdot y'(\tau) + y(\tau) = -\sin(\pi_1^{-\frac{1}{2}} \cdot \pi_2 \cdot \tau), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0 \\
 (c): \quad &\omega_0 \cdot \hat{f} = 1, \quad \frac{\hat{f} \cdot R \cdot \omega_0^2}{\hat{x}} = 1 \quad \pi_2^{-1} \quad \pi_1 \cdot \pi_2^{-2} \\
 &\Rightarrow \hat{f} = \frac{1}{\omega_0}, \quad \hat{x} = \omega_0 \cdot R \quad (\Rightarrow \frac{r \cdot \hat{f}}{m} = \frac{r}{m \cdot \omega_0}, \quad \frac{K \cdot \hat{f}^2}{m} = \frac{K}{m \cdot \omega_0^2}) \\
 &\Rightarrow y''(\tau) + \pi_2^{-1} \cdot y'(\tau) + \pi_1 \cdot \pi_2^{-2} \cdot y(\tau) = -\sin(\tau).
 \end{aligned}$$

Somit lauten die entdimensionalisierten Anfangswertaufgaben

$$\begin{aligned}
 (a) : \quad &y''(\tau) + y'(\tau) + \pi_1 \cdot y(\tau) = -\sin(\pi_2 \cdot \tau), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0 \\
 (b) : \quad &y''(\tau) + \pi_1^{-\frac{1}{2}} \cdot y'(\tau) + y(\tau) = -\sin(\pi_1^{-\frac{1}{2}} \cdot \pi_2 \cdot \tau), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0 \\
 (c) : \quad &y''(\tau) + \pi_2^{-1} \cdot y'(\tau) + \pi_1 \cdot \pi_2^{-2} \cdot y(\tau) = -\sin(\tau), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0
 \end{aligned}$$