

# Pendel

Rainer Glaschick, Paderborn  
2014-06-22

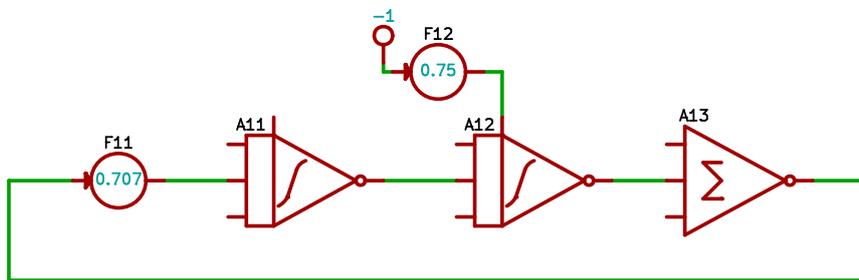
Auf einem Analogrechner soll ein Pendel mit großer Auslenkung simuliert werden.

## Theorie

Die Schwingung eines Pendels ist gegeben durch

$$\ddot{\varphi} = -\omega^2 \sin \varphi$$

Für kleine Auslenkungen ist  $\sin \varphi \approx \varphi$ , somit wird die übliche Lösung (Basisschaltung) für den linearen Oszillator:



Der zweite Integrierer wird mit der anfänglichen Auslenkung des Pendels initialisiert, hier 0.75. Da im folgenden mit dem Bogenmaß gerechnet wird, entspricht das  $43^\circ$ ; bei  $45^\circ$  ist die Formel ohnehin nicht mehr gültig.

Der Faktor vor dem ersten Integrierer bestimmt die Zeitkonstante; mit dem Wert  $\sqrt{2} = 0.707$  sollte die Periodendauer 2sec sein.

## Ausführung

Für die Bildung der Funktion  $\sin \varphi$  gibt es zwei Möglichkeiten:

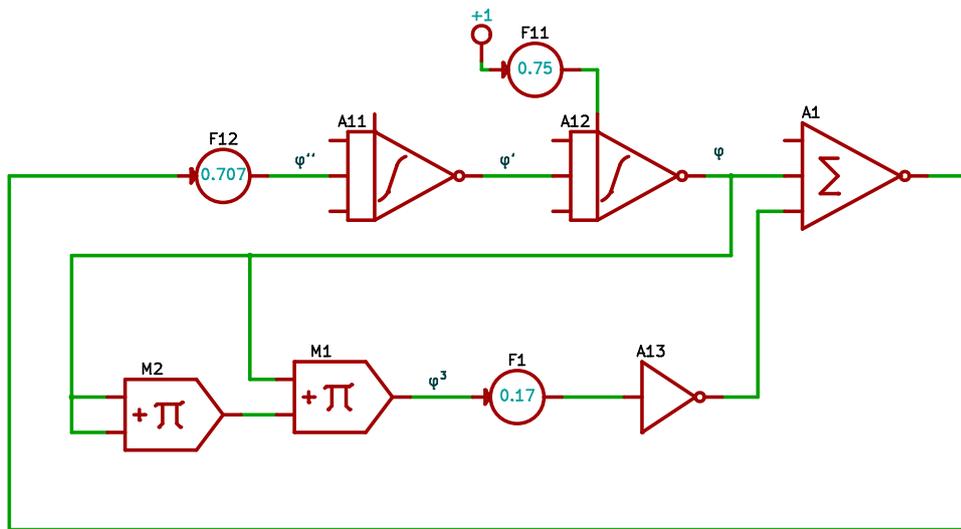
- Benutzung der Näherung  $\sin \varphi \approx \varphi - \frac{\varphi^3}{6}$
- Bestimmung von  $\sin \varphi$  aus  $\varphi$  durch Integration

In jedem Fall ist  $\sin \varphi$  die Projektion in die horizontale Ebene.

### zu a): Näherung

Der Fehler ist maximal  $\frac{\varphi^5}{120}$ ; bei einer Auslenkung von  $45^\circ$  oder  $\frac{\pi}{4}$  sind das 0.25%<sup>1</sup>.

Zur analytische Bildung von  $x^3$  benötigt man jedoch zwei Multiplizierer, also folgende Rechenschaltung<sup>2</sup>:



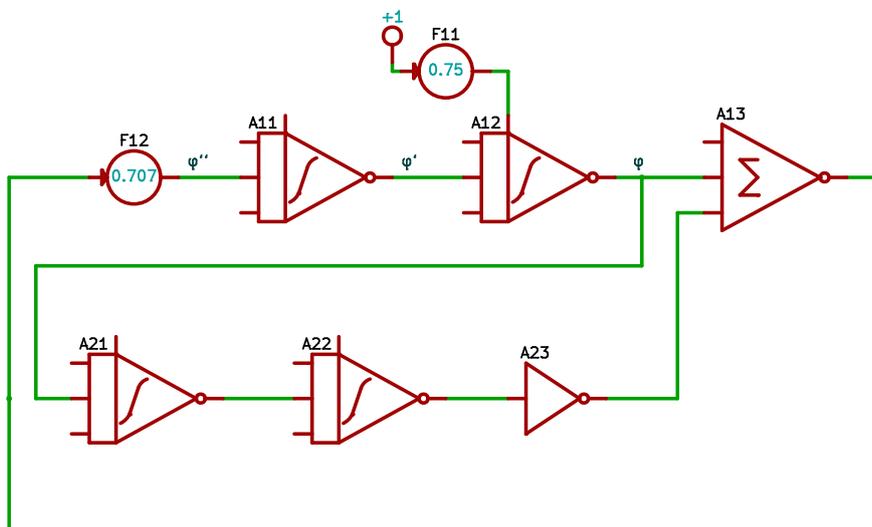
Alternativ kann man  $\frac{x^3}{6}$  auch durch zweimalige Integration von x bilden:

$$\int x dt = \frac{1}{2} x^2$$

$$\int x^2 dt = \frac{1}{3} x^3$$

$$\int \int x dt^2 = \frac{1}{6} x^3$$

Das ergibt folgende Rechenschaltung:



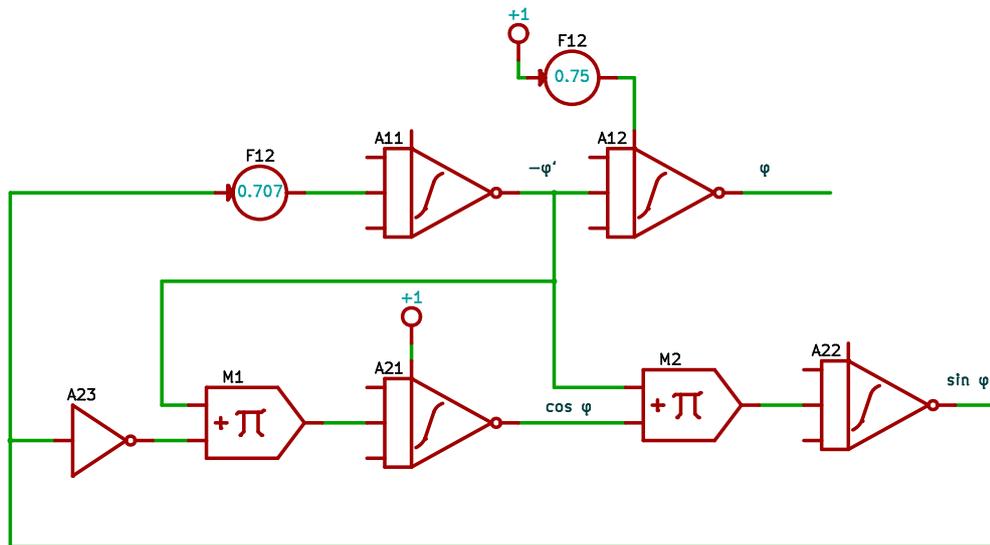
## zu b): Integration

Da die Ableitungen von  $\varphi$  ohnehin vorhanden sind, kann  $\sin \varphi$  als gleichzeitige Integration von  $\varphi$  erzeugt werden:

$$\sin \varphi = - \int \dot{\varphi} \cos \varphi dt$$

$$\cos \varphi = \int \dot{\varphi} \sin \varphi dt$$

Nunmehr werden zusätzlich zu den beiden Integratoren auch zwei Multiplizierer benötigt:



Bemerkenswerterweise wird hier  $\varphi$  selbst nicht mehr benötigt.

Zwar sind mit  $\sin \varphi$  die Auslenkung in x-Richtung und mit  $\cos \varphi$  die in y-Richtung verfügbar; auf dem Oszilloskop oder Plotter sind aber nur mehr oder weniger lange Kreisbögen zu sehen.

Es könnte aber Sinn machen,  $\varphi$  oder  $\sin \varphi$  als Funktion der Zeit darzustellen.

<sup>1</sup>Eine Tschebyscheff-Approximation mit  $0.997x - 0.156x^3$  hätte nur den halben Fehler; dies ist aber wegen der alternativen Lösung über die Integration nicht weiter relevant.

<sup>2</sup>Optimierungen durch invertierende Multiplizierer nicht berücksichtigt