



Einladung zum Oberseminar Dynamische Systeme und Kontrolltheorie

Julius-Maximilians-Universität Würzburg
Professur für Dynamische Systeme und Kontrolltheorie

Prof. Dr. Tobias Damm

Technische Universität Kaiserslautern, Arbeitsgruppe Technomathematik

On indefinite damping and gyroscopic stabilization

We consider linear vibrational systems with positive definite stiffness matrix K and indefinite damping matrix D . For the system to be stabilizable by gyroscopic forces it is necessary that both the trace of D and the trace of $K^{-1}D$ is negative. In the present talk we discuss sufficiency of this condition. As tools we derive results on hollow matrices and symplectic transformations.

Ort: Mathematik Ost, Seminarraum SE40

Zeit: Freitag, 07.07.2023 14:15

Zu diesem Vortrag laden wir Sie herzlich ein.

gez. Sergey Dashkovskiy