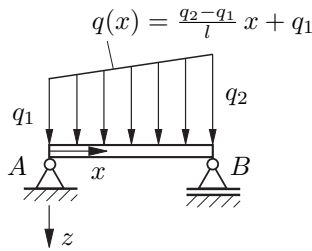


Tutorium

Aufgabe 103

(a)



Es handelt sich um ein *statisch bestimmtes* System, d.h. man kann alleine mit den Gleichgewichtsbedingungen oder den Schnittlastendifferentialgleichungen das Schnittmoment bestimmen.

$$M(x) = \frac{1}{6}(2q_1 + q_2)l \cdot x - \frac{q_2 - q_1}{6l}x^3 - q_1 \frac{x^2}{2} \quad (1)$$

Dieses ist proportional zur linearen Krümmung (Material-Strukturgleichung für den Biegebalken): $M = -EIw''$, $w'' \approx$ Krümmung. Durch anschließende zweimalige Integration erhält man die Biegelinie.

$$EIw(x) = \frac{q_2 - q_1}{120l}x^5 + q_1 \frac{x^4}{24} - \frac{1}{36}(2q_1 + q_2)l \cdot x^3 + C_3x + C_4 \quad (2)$$

Die Konstanten C_3 und C_4 erhält man aus den geometrischen Randbedingungen, siehe dazu auch das klassische Schema weiter unten.

Die folgende Lösung beinhaltet die viermalige Integration der Biegeliniendifferentialgleichung, die auch bei *statisch unbestimmten* Systemen zur Anwendung kommt:

$$q(x) = EIw''''(x) = \frac{q_2 - q_1}{l}x + q_1 \quad (3)$$

$$-Q(x) = EIw'''(x) = \frac{q_2 - q_1}{l} \frac{x^2}{2} + q_1x + C_1 \quad (4)$$

$$-M(x) = EIw''(x) = \frac{q_2 - q_1}{l} \frac{x^3}{6} + q_1 \frac{x^2}{2} + C_1x + C_2 \quad (5)$$

$$EIw'(x) = \frac{q_2 - q_1}{l} \frac{x^4}{24} + q_1 \frac{x^3}{6} + C_1 \frac{x^2}{2} + C_2x + C_3 \quad (6)$$

$$EIw(x) = \frac{q_2 - q_1}{l} \frac{x^5}{120} + q_1 \frac{x^4}{24} + C_1 \frac{x^3}{6} + C_2 \frac{x^2}{2} + C_3x + C_4 \quad (7)$$

Geometrische und physikalische Randbedingungen:

$$M(x=0) = 0 \quad (8)$$

$$M(x=l) = 0 \quad (9)$$

$$w(x=0) = 0 \quad (10)$$

$$w(x=l) = 0 \quad (11)$$

$$(8) \rightarrow C_2 = 0 \quad (12)$$

$$(9) \rightarrow (q_2 - q_1) \frac{l^2}{6} + q_1 \frac{l^2}{2} + C_1l = 0$$

$$\rightarrow C_1 = -\frac{q_1l}{3} - \frac{q_2l}{6} \quad (13)$$

$$(10) \rightarrow C_4 = 0 \quad (14)$$

$$(11) \rightarrow (q_2 - q_1) \frac{l^4}{120} + q_1 \frac{l^4}{24} - \frac{q_1l}{3} \frac{l^3}{6} - \frac{q_2l}{6} \frac{l^3}{6} + C_3l = 0 \quad (15)$$

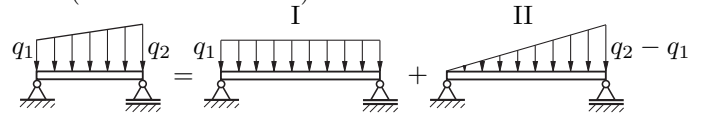
$$\frac{q_2l^3}{120} - \frac{q_1l^3}{120} + \frac{q_1l^3}{24} - \frac{q_1l^3}{18} - \frac{q_2l^3}{36} + C_3 = 0 \quad (16)$$

$$\rightarrow C_3 = \frac{q_1l^3}{45} + \frac{7q_2l^3}{360} \quad (17)$$

\rightarrow Biegelinie:

$$w(x) = \frac{l^4}{360EI} \left[3(q_2 - q_1) \left(\frac{x}{l}\right)^5 + 15q_1 \left(\frac{x}{l}\right)^4 - (20q_1 + 10q_2) \left(\frac{x}{l}\right)^3 + (8q_1 + 7q_2) \left(\frac{x}{l}\right) \right] \quad (18)$$

Als Alternative und zum Vergleich hier der Lösungsweg mit Hilfe der Superposition von Biegelinien aus einer Tabelle (Dubbel oder Hütte):



$$I: w_I(x) = \frac{q_1l^4}{24EI} \left[\left(\frac{x}{l}\right)^4 - 2\left(\frac{x}{l}\right)^3 + \left(\frac{x}{l}\right) \right] \quad (19)$$

$$II: w_{II}(x) = \frac{(q_2 - q_1)l^4}{360EI} \left[3\left(\frac{x}{l}\right)^5 - 10\left(\frac{x}{l}\right)^3 + 7\left(\frac{x}{l}\right) \right] \quad (20)$$

$$w_{\text{ges}}(x) = w_I(x) + w_{II}(x) \quad (21)$$

$$= \frac{l^4}{360EI} \left[15q_1 \left(\frac{x}{l}\right)^4 - 30q_1 \left(\frac{x}{l}\right)^3 + 15q_1 \left(\frac{x}{l}\right) + 3(q_2 - q_1) \left(\frac{x}{l}\right)^5 - 10(q_2 - q_1) \left(\frac{x}{l}\right)^3 + 7(q_2 - q_1) \left(\frac{x}{l}\right) \right]$$

$$w_{\text{ges}}(x) = \frac{l^4}{360EI} \left[3(q_2 - q_1) \left(\frac{x}{l}\right)^5 + 15q_1 \left(\frac{x}{l}\right)^4 - (20q_1 + 10q_2) \left(\frac{x}{l}\right)^3 + (8q_1 + 7q_2) \left(\frac{x}{l}\right) \right] \quad (22)$$

(b) Um die maximale Durchsenkung zu ermitteln, muß die Gleichung $w'(x_e) = 0$ für $0 < x < l$ gelöst werden, z.B. numerisch für konkrete Werte q_1 und q_2 . Dann läßt sich das Extremum der Durchsenkung $w_{\text{max}} = w(x_e)$ bestimmen. Die so gewonnenen lokalen Extrema müssen dann noch mit den Werten an den Intervallgrenzen verglichen werden, die hier jedoch Null sind.

Eine Näherung erhält man durch getrennte Betrachtung der beiden Fälle I und II. Die entsprechenden Stellen der Extremwerte liegen nahe beieinander:

$$I: w'_I(x_1) = 0 \rightarrow x_1 = \frac{1}{2}l \quad (\text{da symmetrisch}) \quad (23)$$

$$\text{II: } w'_{II}\left(\frac{x_2}{\ell} = \alpha\right) = 0 \rightarrow 15\alpha^4 - 30\alpha^2 + 7 = 0 \quad (24)$$

$$\alpha^2 = \beta \rightarrow \beta^2 - 2\beta + 7/15 = 0 \quad (25)$$

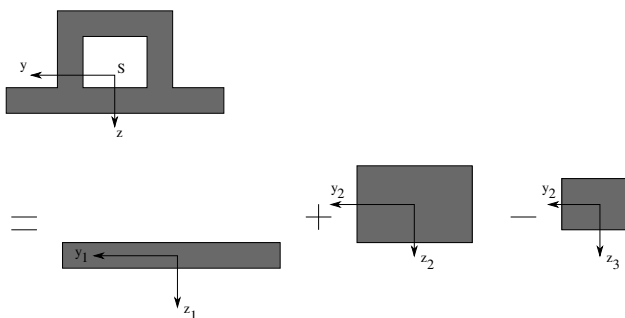
$$x_2 = \ell\sqrt{1 - \sqrt{8/15}} \approx 0,52\ell \quad (26)$$

Für die maximale Durchsenkung kann also folgende Näherung verwendet werden:

$$w_{\max} \approx w_I(x_1) + w_{II}(x_1) = \frac{5\ell^4}{768EI}(q_1 + q_2) \quad (27)$$

Aufgabe 119

Bestimmen der Schwerpunktskoordinate



Berechnet wird der Abstand z_s des Schwerpunktskoordinatensystems y, z zum Koordinatensystem y_1, z_1 .

Tabellenverfahren

	A_i	z_i	$A_i z_i$
1	$10 \cdot b^2$	0	0
2	$18 \cdot b^2$	$-2b$	$-36 \cdot b^3$
3	$-8 \cdot b^2$	$-\frac{3}{2}b$	$12 \cdot b^3$
Σ	$20 \cdot b^2$		$-24 \cdot b^3$

$$z_s = -\frac{6}{5}b \quad (28)$$

Bestimmen des FTM

Es gilt:

$$I_y = I_{1,y} + I_{2,y} - I_{3,y} \quad (29)$$

$$I_y = I_{1,y_1} + z_{s1}^2 A_1 + I_{2,y_2} + z_{s2}^2 A_2 - I_{3,y_3} - z_{s3}^2 A_3 \quad (30)$$

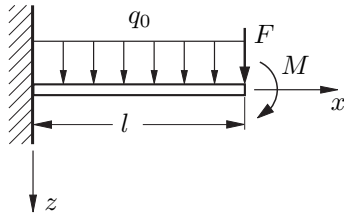
Dies kann mit einer erweiterten Tabelle leicht bestimmt werden.

	A_i	$z_{si} = z_i - z_s $	z_{si}^2	$A_i z_{si}^2$	I_{i,y_i}
1	$10 \cdot b^2$	$\frac{6}{5}b$	$\frac{36}{25}b^2$	$\frac{360}{25}b^4$	$\frac{10}{12}b^4$
2	$18 \cdot b^2$	$\frac{4}{5}b$	$\frac{16}{25}b^2$	$\frac{288}{25}b^4$	$\frac{162}{12}b^4$
3	$-8 \cdot b^2$	$\frac{3}{10}b$	$\frac{9}{100}b^2$	$-\frac{18}{25}b^4$	$-\frac{32}{12}b^4$
Σ				$\frac{126}{5}b^4$	$\frac{35}{3}b^4$

$$I_y = \frac{553}{15}b^4 \quad (31)$$

Hausaufgaben

Aufgabe 105



Biegelinie:

$$EI w''''(x) = q_0 \quad (32)$$

$$EI w'''(x) = q_0 \cdot x + C_1 \quad (33)$$

$$EI w''(x) = \frac{1}{2} q_0 x^2 + C_1 x + C_3 \quad (34)$$

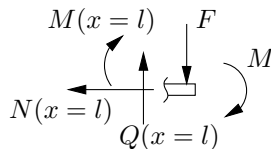
$$EI w'(x) = \frac{1}{6} q_0 x^3 + \frac{C_1}{2} x^2 + C_2 x + C_3 \quad (35)$$

$$EI w(x) = \frac{1}{24} q_0 x^4 + \frac{C_1}{6} x^3 + \frac{C_2}{2} x^2 + C_3 x + C_4 \quad (36)$$

Randbedingung:

$$1) \quad w(0) = 0 \quad (37)$$

$$2) \quad w'(0) = 0 \quad (38)$$



$$3) \quad EI w''(x=l) = -M(x=l) = M \quad (39)$$

$$4) \quad EI w'''(x=l) = -Q(x=l) = -F \quad (40)$$

$$1) \Rightarrow C_4 = 0 \quad 2) \Rightarrow C_3 = 0 \quad (41)$$

$$3), 4) \Rightarrow C_2 = M + Fl + \frac{1}{2} q_0 l^2; \quad C_1 = -F - q_0 l \quad (42)$$

\hat{w} ist die Durchsenkung $w(l)$ am rechten Rand ($x=l$). S. Gl. (36):

$$\hat{w} = w(l) = \frac{1}{EI} \left[\frac{1}{24} q_0 l^4 + \left(M + Fl + \frac{1}{2} q_0 l^2 \right) \cdot \frac{l^2}{2} + \frac{l^3}{6} (-F - q_0 l) \right] \quad (43)$$

$$= \frac{1}{EI} \left(\frac{Ml^2}{2} + \frac{1}{3} F \cdot l^3 + \frac{1}{8} q_0 l^4 \right) \stackrel{!}{=} \frac{Fl^3}{3EI} + \frac{Ml^2}{2EI} + \frac{q_0 l^4}{8EI} \quad (44)$$

$\varphi(x) = w'(x)$, Biegewinkel am rechten Rand: $\hat{\varphi} = w'(l)$ aus Gl. (35):

$$\varphi(l) = \frac{1}{EI} \left[\frac{1}{6} q_0 l^3 + \left(M + Fl + \frac{1}{2} q_0 l^2 \right) l \right] \quad (45)$$

$$+ \frac{l^2}{2} (-F - q_0 l) \quad (46)$$

$$\hat{\varphi} = \frac{1}{EI} \left(Ml + \frac{Fl^2}{2} + \frac{q_0 l^3}{6} \right) \stackrel{!}{=} \frac{Fl^2}{2EI} + \frac{Ml}{EI} + \frac{q_0 l^3}{6EI} \quad (47)$$

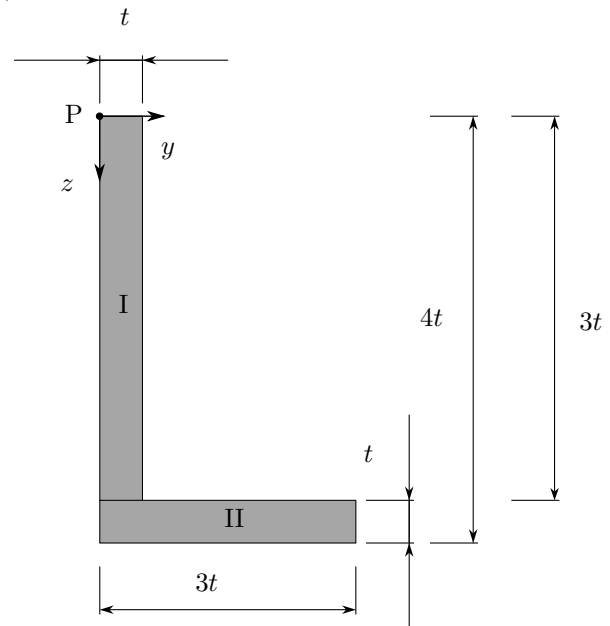
Aufgabe 120

Bei beiden Systemen wird zur Bestimmung des Flächenträgheitssystem analog vorgegangen. Das jeweilige System wird in Teilsysteme (hier Rechtecke und Kreise) mit bekannten Eigenflächenträgheitsmomenten zerlegt. Von dem Gesamtsystem wird der Gesamtschwerpunkt berechnet. Dann werden in Tabellen die jeweiligen relevanten Werte eingetragen. Das sind:

- Fläche des Teilsystems A_i
- Abstand der Gesamtschwerpunktsachse um die das FTM gebildet werden soll zu der lokalen Schwerpunktschwerachse des Teilsystems a_i in y -Richtung bzw. b_i in z -Richtung
- Steineranteil $+a_i^2 A_i$, $+b_i^2 A_i$ bzw. $-a_i b_i A_i$
- Eigenflächenträgheitsmomente I_{yy}^* , I_{zz}^* bzw. I_{yz}^* (FTM um lokale Schwerpunktsachsen; hier als bekannt für die einfachen Teilsysteme vorausgesetzt)

Danach werden die Steineranteile und die Eigen-FTM addiert, um das Gesamt-FTM zu bestimmen.

(a)



Ermittlung des Schwerpunktes des Gesamtsystems:

$$y_S = \frac{\sum_{i=1}^2 y_{Si} A_i}{\sum_{i=1}^2 A_i} \quad (48)$$

$$= \frac{\frac{1}{2} t \cdot 3t^2 + \frac{3}{2} t \cdot 3t^2}{3t^2 + 3t^2} \quad (49)$$

$$= t \quad (50)$$

$$z_S = \frac{\sum_{i=1}^2 z_{Si} A_i}{\sum_{i=1}^2 A_i} \quad (51)$$

$$= \frac{\frac{3}{2} t \cdot 3t^2 + \frac{7}{2} t \cdot 3t^2}{3t^2 + 3t^2} \quad (52)$$

$$= \frac{5}{2} t \quad (53)$$

Schwerpunkt des Gesamtsystems liegt bei $S = (t; \frac{5}{2}t)$.
 Berechnung von I_{yy} :

Teilkörper	A_i	$b_i = z_{Si} - z_S$	$b_i^2 A_i$	I_{yy}^*
I	$3t^2$	t	$3t^4$	$\frac{9}{4}t^4$
II	$3t^2$	t	$3t^4$	$\frac{1}{4}t^4$
Σ	/	-	$6t^4$	$\frac{5}{2}t^4$

$$\Rightarrow I_{yy} = \sum a_i^2 A_i + \sum I_{yy}^* \quad (54)$$

$$= \frac{17}{2}t^4 \quad (55)$$

Berechnung von I_{zz} :

Teilkörper	A_i	$a_i = y_{Si} - y_S$	$a_i^2 A_i$	I_{zz}^*
I	$3t^2$	$\frac{t}{2}$	$\frac{3}{4}t^4$	$\frac{1}{4}t^4$
II	$3t^2$	$\frac{t}{2}$	$\frac{3}{4}t^4$	$\frac{9}{4}t^4$
Σ	/	-	$\frac{3}{2}t^4$	$\frac{5}{2}t^4$

$$\Rightarrow I_{zz} = \sum b_i^2 A_i + \sum I_{zz}^* \quad (56)$$

$$= \underline{\underline{4t^4}} \quad (57)$$

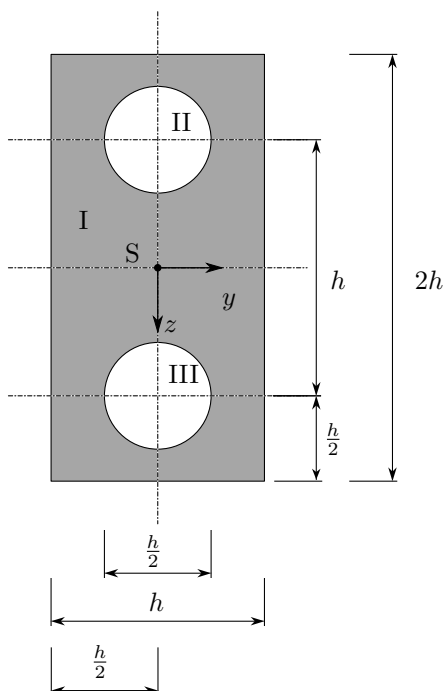
Berechnung von I_{yz} (Deviationsmoment):

Teilkörper	A_i	a_i	$b_i = z_{Si} - z_S$	$a_i b_i A_i$	I_{yz}^*
I	$3t^2$	$\frac{t}{2}$	t	$\frac{3}{2}t^4$	0
II	$3t^2$	$\frac{t}{2}$	t	$\frac{3}{2}t^4$	0
Σ	/	-	-	$3t^4$	0

$$\Rightarrow I_{yz} = -\sum a_i b_i A_i + \sum I_{yz}^* \quad (58)$$

$$= \underline{\underline{-3t^4}} \quad (59)$$

(b)



Hier werden von dem kompletten Rechteck (I) die beiden Flächenträgheitsmomente der Kreise (II) und (III) abgezogen:

$$I_{\text{ges}} = I_I - I_{II} - I_{III} \quad (60)$$

Berechnung von I_{yy} :

Teilkörper	A_i	$b_i = z_{Si} - z_S$	$b_i^2 A_i$	I_{yy}^*
I	$2h^2$	0	0	$\frac{2}{3}h^4$
II	$-\frac{\pi h^2}{16}$	$-\frac{h}{2}$	$-\frac{\pi h^4}{64}$	$-\frac{\pi h^4}{1024}$
III	$-\frac{\pi h^2}{16}$	$\frac{h}{2}$	$-\frac{\pi h^4}{64}$	$-\frac{\pi h^4}{1024}$
I-II-III	/	-	$-\frac{\pi h^4}{32}$	$\left(\frac{512-3\pi}{1536}\right)h^4$

$$\Rightarrow I_{yy} = \sum b_i^2 A_i + \sum I_{yy}^* \quad (61)$$

$$= \underline{\underline{\left(\frac{1024 - 51\pi}{1536}\right)h^4}} \quad (62)$$

Berechnung von I_{zz} :

Teilkörper	A_i	$a_i = y_{Si} - y_S$	$a_i^2 A_i$	I_{zz}^*
I	$2h^2$	0	0	$\frac{1}{6}h^4$
II	$-\frac{\pi h^2}{16}$	0	0	$-\frac{\pi h^4}{1024}$
III	$-\frac{\pi h^2}{16}$	0	0	$-\frac{\pi h^4}{1024}$
I-II-III	/	-	0	$\left(\frac{256-3\pi}{1536}\right)h^4$

$$\Rightarrow I_{zz} = \sum a_i^2 A_i + \sum I_{zz}^* \quad (63)$$

$$= \underline{\underline{\left(\frac{256 - 3\pi}{1536}\right)h^4}} \quad (64)$$

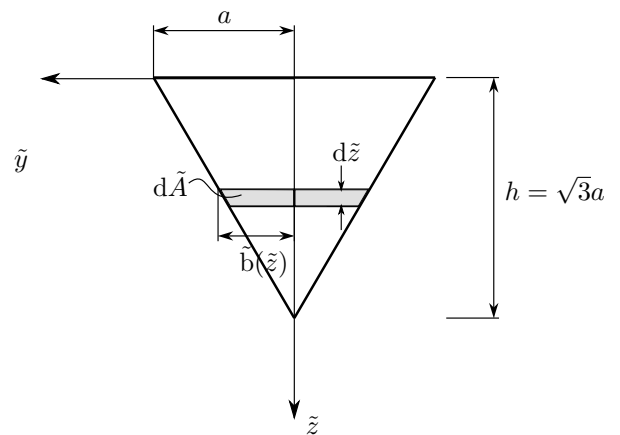
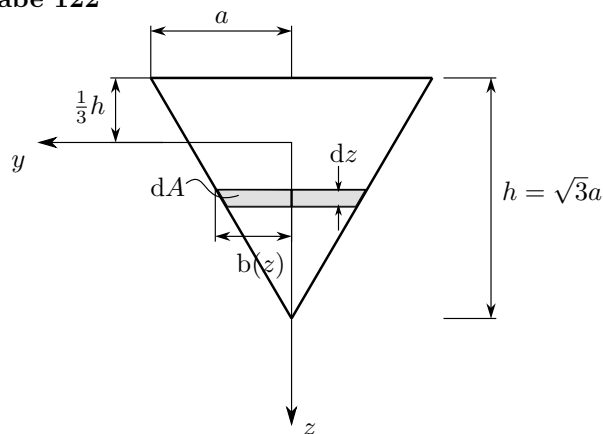
Berechnung von I_{yz} :

Teilkörper	A_i	$a_i = y_{Si} - y_S$	$b_i = z_{Si} - z_S$	$a_i b_i A_i$	I_{yz}^*
I	$2h^2$	0	0	0	0
II	$-\frac{\pi h^2}{16}$	0	$-\frac{h}{2}$	0	0
III	$-\frac{\pi h^2}{16}$	0	$\frac{h}{2}$	0	0
I-II-III	/	0	-	0	0

$$\Rightarrow I_{yz} = \sum -a_i b_i A_i + \sum I_{yz}^* = \underline{\underline{0}} \quad (65)$$

Merke: Das Deviationsmoment bezüglich der Symmetrieachsen verschwindet immer.

Aufgabe 122



$\tilde{b}(\tilde{z}) = -\frac{1}{\sqrt{3}}\tilde{z} + a$ und für $d\tilde{A}$ gilt $d\tilde{A} = 2\tilde{b}(\tilde{z}) d\tilde{z}$. Damit ergibt sich für $I_{\tilde{y}}$:

$$I_y = \int_{-\frac{1}{3}h}^{\frac{2}{3}h} z^2 dA \quad (66)$$

$$= \int_{-\frac{1}{\sqrt{3}}a}^{\frac{2}{\sqrt{3}}a} z^2 2b(z) dz \quad (67)$$

$b(z)$ ist als Geradengleichung der Dreiecksseite aufzufassen:

$$b(z) = -\frac{1}{\sqrt{3}}z + \frac{2}{3}a. \quad (68)$$

Damit ergibt sich für I_y :

$$I_y = 2 \int_{-\frac{1}{\sqrt{3}}a}^{\frac{2}{\sqrt{3}}a} z^2 \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}z + \frac{2}{3}a\right) dz \quad (69)$$

$$= 2 \int_{-\frac{1}{\sqrt{3}}a}^{\frac{2}{\sqrt{3}}a} \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}z^3 + \frac{2}{3}az^2\right) dz \quad (70)$$

$$= 2 \left[-\frac{1}{4\sqrt{3}}z^4 + \frac{2}{9}az^3 \right]_{-\frac{1}{\sqrt{3}}a}^{\frac{2}{\sqrt{3}}a} \quad (71)$$

$$= 2 \left[-\frac{1}{4\sqrt{3}} \frac{16}{9}a^4 + \frac{2}{9} \frac{8}{3\sqrt{3}}a^4 + \frac{1}{4\sqrt{3}} \frac{1}{9}a^4 + \frac{2}{9} \frac{1}{3\sqrt{3}}a^4 \right] \quad (72)$$

$$= 2a^4 \left[-\frac{15}{4\sqrt{3}9} + \frac{18}{3\sqrt{3}9} \right] = \left[-\frac{5}{6} + \frac{4}{3} \right] \frac{a^4}{\sqrt{3}} \quad (73)$$

$$\underline{\underline{I_y = \frac{1}{6}\sqrt{3}a^4}} \quad (74)$$

$$I_{\tilde{y}} = \int_0^{\sqrt{3}a} \tilde{z}^2 2\tilde{b}(\tilde{z}) d\tilde{z} \quad (77)$$

$$= 2 \int_0^{\sqrt{3}a} \tilde{z}^2 \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}\tilde{z} + a\right) d\tilde{z} \quad (78)$$

$$= 2 \int_0^{\sqrt{3}a} \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}\tilde{z}^3 + a\tilde{z}^2\right) d\tilde{z} \quad (79)$$

$$= 2 \left[-\frac{1}{4\sqrt{3}}\tilde{z}^4 + \frac{1}{3}a\tilde{z}^3 \right]_0^{\sqrt{3}a} \quad (80)$$

$$= -\frac{1}{2}3\sqrt{3}a^4 + \frac{4\sqrt{3}}{2}a^4 \quad (81)$$

$$= \frac{1}{2}\sqrt{3}a^4. \quad (82)$$

Schließlich ergibt sich für I_y :

$$I_y = \frac{1}{2}\sqrt{3}a^4 - \frac{1}{3}\sqrt{3}a^4 \quad (83)$$

$$\underline{\underline{= \frac{1}{6}\sqrt{3}a^4}} \quad (84)$$

Um die Integration zu vereinfachen kann die Aufgabe auch mit Hilfe des Steinerschen Satzes gelöst werden. Es gilt:

$$I_{\tilde{y}} = I_y + \tilde{z}_s^2 A \quad (75)$$

$$\Rightarrow I_y = I_{\tilde{y}} - \tilde{z}_s^2 A \quad (76)$$

wobei $\tilde{z}_s = \frac{1}{\sqrt{3}}a$ ist und $A = \sqrt{3}a^2$ ist.