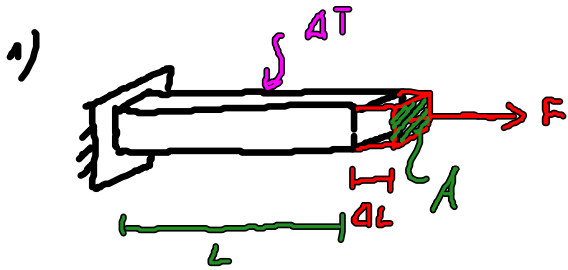


# 8. Übung : Spannungen / Dehnung



$$\Delta L \sim F$$

$$\frac{F}{A} = \sigma \text{ - "Sigma", Spannung}$$

$$[\sigma] = \frac{N}{m^2} = Pa$$

Hooke'sches Gesetz

$$\sigma = E \epsilon$$

$$\frac{\Delta L}{L} = \epsilon \text{ - "Epsilon", Dehnung}$$

$$[\epsilon] = 1$$

2)  $\epsilon_{th} = \alpha_T \cdot \Delta T$  - Dehnung durch Temperaturänderung

$$[\frac{\epsilon}{K}] [K]$$

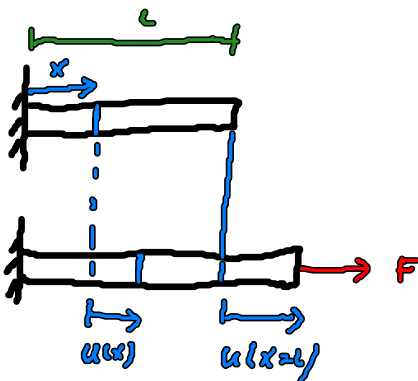
$\alpha_T$  : Temperatur-Koeffizient

3)  $\epsilon_{ges} = \epsilon_{th} + \epsilon_e$

$$\frac{\Delta L}{L} = \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma}{E}$$

4) Nicht-homogene Dehnung

$$\epsilon = \frac{du}{dx} = \frac{\sigma(x)}{E(x)} \Rightarrow u(x) = \int \frac{\sigma(x)}{E(x)} dx + C$$



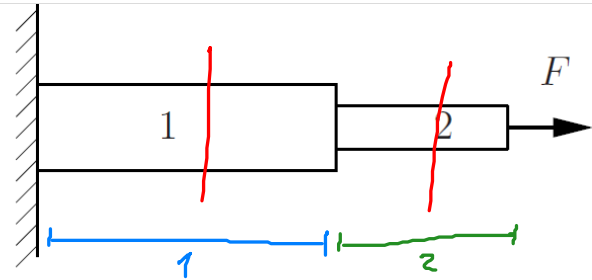
$u(x)$  - Verschiebung des Querschnitts bei "x"

## 5) Vorgehen (Kochrezept):

- 1.) FS, GGD ansuchen => Hilfe
- 2.) Materialstrukturgesetze „aufschreiben“
- 3.) kinematische Zusammenhänge
- 4.) Auflösen

## Aufgabe 77

Das abgebildete mechanische System besteht aus zwei Stäben (Längen:  $l_1 = 10 \text{ cm}$ ,  $l_2 = 8 \text{ cm}$ , Durchmesser:  $d_1 = 3 \text{ cm}$ ,  $d_2 = 2 \text{ cm}$ , E-Modul:  $E_1 = E_2 = 210 \text{ GPa}$ ). Am rechten Ende greift die Kraft  $F = 20 \text{ kN}$  an.



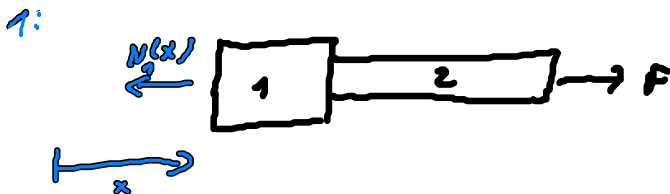
Wie groß ist die gesamte Längenänderung?

Hooke:  $\sigma = E \epsilon$

$\uparrow$   
E-Modul,  $[E] = \frac{\text{N}}{\text{m}^2}$

↳ Lösung mit „Rezept“

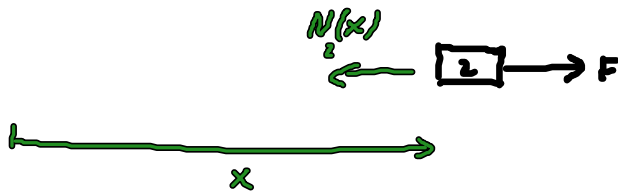
### 1) FS + GGD 1



$$x | 0 = -N_1(x) + F$$

$$N_1(x) = F \quad (1)$$

2:



$$x | 0 = -N_2(x) + F$$

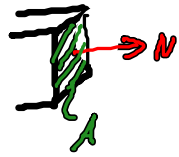
$$N_2(x) = F \quad (2)$$

### 2) Materialstrukturgleichungen:

Hooke:  $\sigma = E \epsilon \Rightarrow$  Stb 1:  $\epsilon_1 = E_1 \epsilon_1 = E_1 \frac{\Delta l_1}{L_1} \quad (3)$

$$\sigma_2 = \epsilon_2 \cdot E_2 = E_2 \frac{\Delta L_2}{L_2} \quad (2)$$

$$\text{mit } \sigma = \frac{N}{A} \Rightarrow \sigma_1 = \frac{N_1}{A_1} \quad (5)$$

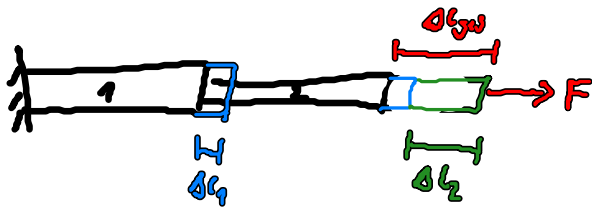


$$\sigma_2 = \frac{N_2}{A_2} \quad (6)$$

(5), (6) in (3), (4):

$$\frac{N_1}{A_1} = E_1 \frac{\Delta L_1}{L_1} \quad (3), \quad \frac{N_2}{A_2} = E_2 \frac{\Delta L_2}{L_2} \quad (4)$$

3) Kinematik



$$\Delta L_{\text{ges}} = \Delta L_1 + \Delta L_2 \quad (7)$$

4) Auflösen

$$\left. \begin{aligned} \Delta L_1 &= \frac{N_1}{A_1} \frac{L_1}{E_1} = \frac{F}{A_1} \frac{L_1}{E_1} \\ \Delta L_2 &= \frac{N_2}{A_2} \frac{L_2}{E_2} = \frac{F}{A_2} \frac{L_2}{E_2} \end{aligned} \right\} (7)$$

$$\begin{aligned} \Delta L_{\text{ges}} &= \frac{F}{A_1} \frac{L_1}{E_1} + \frac{F}{A_2} \frac{L_2}{E_2} \\ &= \frac{F}{E} \left( \frac{L_1}{A_1} + \frac{L_2}{A_2} \right) \end{aligned}$$

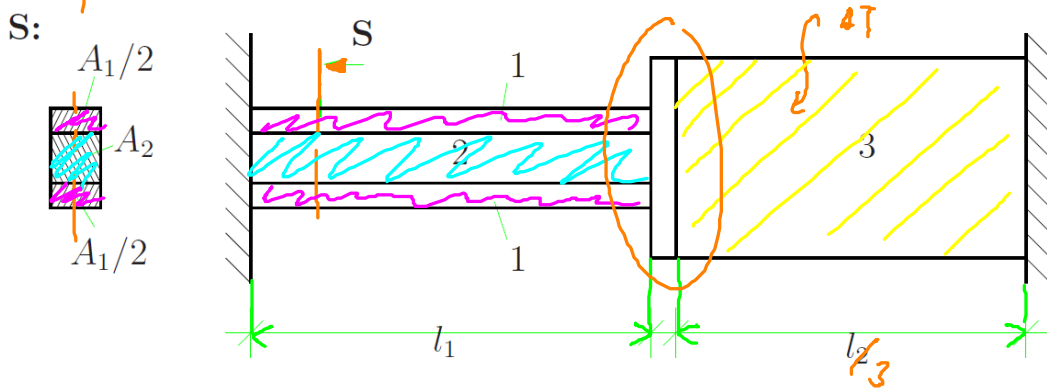
$E_1 = E_2 = E$

mit:  $A_i = \pi r_i^2 = \pi \left( \frac{d_i}{2} \right)^2$

$$\Delta L_{\text{ges}} = \frac{20 \cdot 10^3 \text{ N}}{2 \cdot 10 \cdot 10^9 \frac{\text{N}}{\text{m}^2} \pi} \left( \frac{0.1 \text{ m}}{(0.005)^2 \text{ m}^2} + \frac{0.01 \text{ m}}{(0.001)^2 \text{ m}^2} \right) = 37.73 \cdot 10^{-6} \text{ m} = \underline{\underline{37.73 \mu\text{m}}}$$

Aufgabe 31

Der skizzierte Stab besteht in seinem rechten Teil 3 aus einem homogenen Werkstoff, in seinem linken Teil (1 und 2) aus einem symmetrisch aufgebauten Verbund-Körper. Zwischen den Teilen des Stabes befindet sich eine starre Platte. Der Stab liegt zunächst spannungsfrei zwischen zwei festen Widerlagern. Dann wird Teil 3 des Stabes um eine Temperatur  $\Delta T$  erwärmt.

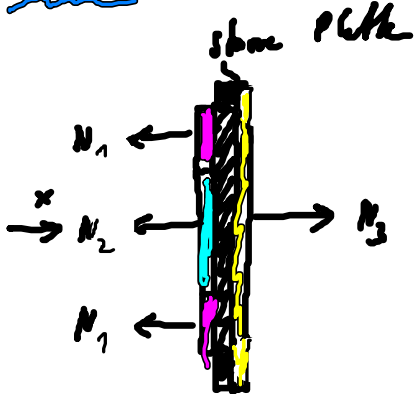


- (a) Wie groß sind die Normalspannungen in den drei Querschnittsteilen?  
 (b) Wie groß ist die Verschiebung der starren Platte?

Geg.:  $l_1 = 4,00\text{m}$ ,  $l_2 = 3,50\text{m}$   
 $A_1 = 300\text{cm}^2$ ,  $E_1 = 2 \cdot 10^4\text{N/mm}^2$ ,  
 $A_2 = 100\text{cm}^2$ ,  $E_2 = 2 \cdot 10^5\text{N/mm}^2$ ,  
 $A_3 = 700\text{cm}^2$ ,  $E_3 = E_1 = 2 \cdot 10^4\text{N/mm}^2$ ,  
 $\alpha_{t3} = 12 \cdot 10^{-6}\text{1/K}$ ,  $\Delta T = 40\text{K}$

a) ges:  $\sigma_i \rightarrow$  Lösung mit Konzept

1) FS (PLM)



$$\text{GGB: } x:0 = N_3 - N_2 - 2N_1$$

$$N_3 = N_2 + 2N_1 \quad (1)$$

$$\sigma = \frac{N}{A} \Rightarrow N = \sigma A$$

$$\underline{\sigma}_3 A_3 = \underline{\sigma}_2 A_2 + 2 \underline{\sigma}_1 \frac{A_1}{2} \quad (2)'$$

2) MSG:

Nachträglich korrigiert!

Dehnung:  $\epsilon_p = \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma}{E}$

$$\text{Stab 1} \quad \underline{\epsilon_1} = \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_1}{E_1} \quad (2)$$

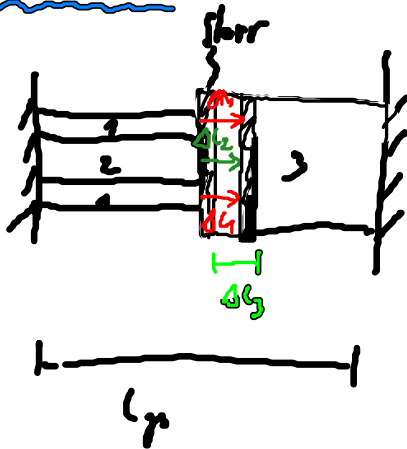
$$\underline{\epsilon_2} = \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_2}{E_2} \quad (3)$$

$$\underline{\epsilon_3} = \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_3}{E_3} \quad (4)$$

6 Ankerpunkte, 4 Stäbe

→

### 3) Kinematik



$$\Delta l_1 = \Delta l_2 \quad (5) \quad \text{starre Platte} \Rightarrow \text{Verschiebung gleich } l_1, l_2!$$

$$\Delta l_1 + \Delta l_3 = 0 \quad (6) \quad \text{starre Wände} \Rightarrow \text{Längenänderung insgesamt Null!}$$

$$\Delta l_1 = \Delta l_2 = -\Delta l_3$$

### 1) Auflösen:

$$\epsilon = \frac{\Delta l}{L} \Rightarrow \Delta l = \epsilon L \Rightarrow \epsilon_1 l_1 = -\epsilon_3 l_3 \quad (5)'$$

$$\epsilon_2 l_2 = -\epsilon_3 l_3 \quad (6)'$$

(2), (3), (4) :

$$\frac{\sigma_1}{E_1} l_1 = \frac{E_3}{E_1} \left( \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_3}{E_3} \right) l_3 \quad (5)''$$

$$\frac{\sigma_2}{E_2} l_2 = \frac{E_3}{E_2} \left( \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_3}{E_3} \right) l_3 \quad (6)''$$

$$\sigma_3 A_3 = \sigma_1 A_1 + \sigma_2 A_2 \quad (7)''$$

(5)'', (6)'' in (7)''

$$\underline{\sigma_3} A_3 = A_1 \frac{E_3}{E_1} \left( \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_3}{E_3} \right) l_3 - A_2 \frac{E_3}{E_2} \left( \alpha_T \Delta T + \frac{\sigma_3}{E_3} \right) l_3$$

Auf lösen:

$$\epsilon_3 \left( A_3 + A_1 \frac{\epsilon_1 l_2}{l_1 \epsilon_3} + A_2 \frac{\epsilon_2 l_2}{l_2 \epsilon_3} \right) = - A_1 \frac{\epsilon_1 l_2}{l_1 \epsilon_3} \alpha_T \Delta T - A_2 \frac{\epsilon_2 l_2}{l_2 \epsilon_3} \alpha_T \Delta T$$

$$\epsilon_3 = - \alpha_T \Delta T \frac{A_1 \frac{\epsilon_1 l_2}{l_1 \epsilon_3} + A_2 \frac{\epsilon_2 l_2}{l_2 \epsilon_3}}{\left( A_3 + 2 A_1 \frac{\epsilon_1 l_2}{l_1 \epsilon_3} + A_2 \frac{\epsilon_2 l_2}{l_2 \epsilon_3} \right)}$$

$$\epsilon_3 = - \alpha_T \Delta T \frac{\frac{l_2}{l_1} (\epsilon_1 A_1 + \epsilon_2 A_2)}{A_3 + \frac{l_2}{l_1} \frac{1}{\epsilon_3} (\epsilon_1 A_1 + \epsilon_2 A_2)} = - 5.99 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$$

$$\epsilon = \alpha_T \Delta T + \frac{\epsilon_3}{3}$$

$$\epsilon_1 = - \frac{\epsilon_1}{l_1} \left( \alpha_T \Delta T + \frac{\epsilon_3}{\epsilon_3} \right) l_3 = - 3.2 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$$

$$\epsilon_2 = - \frac{\epsilon_2}{l_2} \left( \alpha_T \Delta T + \frac{\epsilon_3}{\epsilon_3} \right) l_3 = \epsilon_1 \frac{\epsilon_2 l_2}{l_2 \epsilon_1} = \frac{l_2}{l_1} \frac{\epsilon_2}{\epsilon_1} \epsilon_1$$

$$= \frac{2 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2}{2 \cdot 10^4 \text{ N/mm}^2} \epsilon_1 = 10 \cdot \epsilon_1 = - 32 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$$

b) Verschiebung  $u$



$$u_p = \Delta l_1 = \epsilon_1 l_1 = \frac{\epsilon_1}{\epsilon_1} \cdot l_1 = \frac{-32 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}}{10 \cdot 10^5 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}} \cdot 9 \cdot 10^3 \text{ mm}$$

$\rightarrow x$      $\rightarrow u_p$

$$u_p = - 0.64 \text{ mm}$$