

## Tutorium

### Aufgabe 61

#### Lösung mit der Schnittlasten-Differentialgleichung

Für das Biegemoment  $M(x)$ , die Querkraft  $Q(x)$  und die äußere Belastung  $q(x)$  gelten die Differentialgleichungen

$$\frac{dM(x)}{dx} = Q(x) \quad , \quad \frac{dQ(x)}{dx} = -q(x) \quad .$$

Einsetzen der Streckenlast  $q(x)$  führt auf

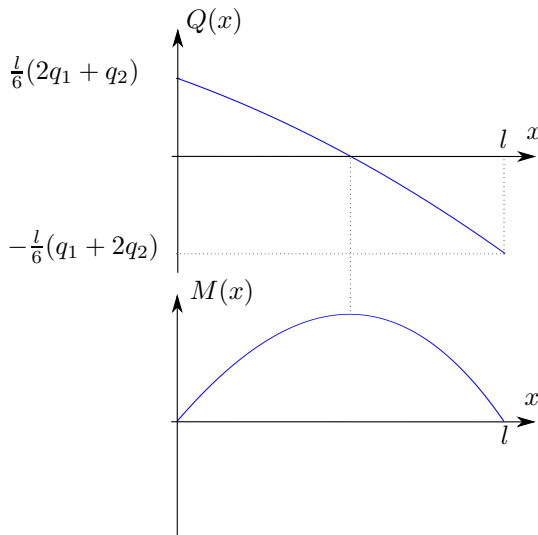
$$M(x) = \frac{q_1 - q_2}{6l} x^3 - \frac{q_1}{2} x^2 + C_1 x + C_2 \quad , \quad (1)$$

mit den Integrationskonstanten  $C_1$  und  $C_2$ . In den Punkten A und B ist der Balken gelenkig gelagert. Demnach gilt

$$M(0) = 0 \quad , \quad M(l) = 0 \quad .$$

Einsetzen dieser Randbedingungen in (1) liefert das gesuchte Ergebnis

$$\begin{aligned} M(x) &= \frac{(q_1 - q_2)l^2}{6} \left(\frac{x}{l}\right)^3 - \frac{q_1 l^2}{2} \left(\frac{x}{l}\right)^2 \\ &\quad + \frac{(2q_1 + q_2)l^2}{6} \left(\frac{x}{l}\right) \\ Q(x) &= \frac{(q_1 - q_2)l}{2} \left(\frac{x}{l}\right)^2 - q_1 l \left(\frac{x}{l}\right) + \frac{(2q_1 + q_2)l}{6} \quad . \end{aligned}$$



### Aufgabe 68

(a) Die Schnittlastendifferentialgleichungen lauten

$$\frac{dM(x)}{dx} = Q(x) \quad , \quad \frac{dQ(x)}{dx} = -q(x) \quad . \quad (2)$$

(b) Der Träger wird in zwei Bereiche geteilt: **Bereich 1** mit  $0 < x < 3l$  ( $x_1 \in [0, 3l]$ ) und **Bereich 2** mit  $3l < x < 5l$  ( $x_2 \in [0, 2l]$ ). Die Teilung bei  $x = 3l$  ist nötig, da dort die Streckenlast einen Sprung hat. Für die Streckenlast gilt

$$\begin{aligned} q(x_1) &= \frac{q_0}{3l} x_1 \\ q(x_2) &= -q_0 \quad . \end{aligned}$$

(c) Die Rand- und Übergangsbedingungen lauten

$$M(x_2 = 2l) = 0 \quad (3)$$

$$Q(x_2 = 2l) = 0 \quad (4)$$

$$M(x_2 = 0) = M(x_1 = 3l) \quad (5)$$

$$Q(x_2 = 0) = Q(x_1 = 3l) \quad (6)$$

Die Querkraft weist bei  $x = 3l$  einen Knick auf, da dort die Streckenlast von  $q_0$  auf  $-q_0$  springt.

(d) Durch Integration von (2) im Abschnitt BC (Bereich 2) erhält man

$$Q(x_2) = q_0 x_2 + C_1$$

$$M(x_2) = \frac{1}{2} q_0 x_2^2 + C_1 x_2 + C_2 \quad .$$

Einsetzen der Randbedingungen (3) und (4) führt auf die Gleichungen

$$0 = 2q_0 l + C_1$$

$$0 = \frac{4}{2} q_0 l^2 + 2C_1 l + C_2$$

und schließlich auf die Konstanten

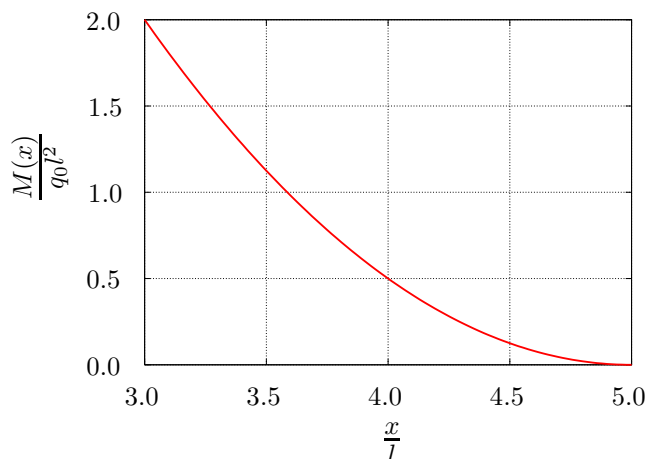
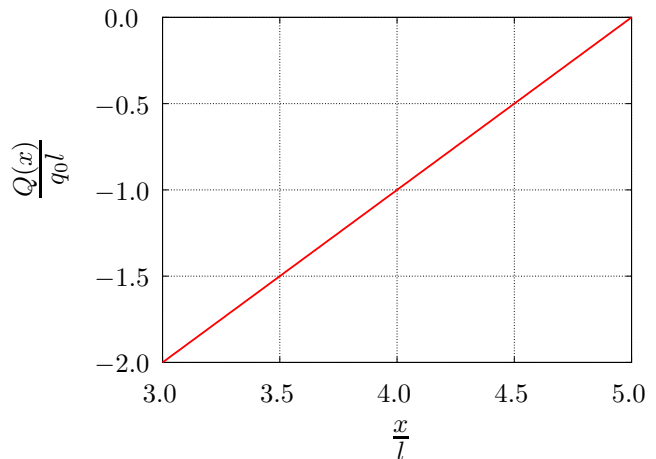
$$C_1 = -2q_0 l \quad , \quad C_2 = +2q_0 l^2 \quad .$$

Einsetzen ergibt

$$Q(x_2) = q_0 l \left( \frac{x_2}{l} - 2 \right)$$

$$M(x_2) = q_0 l^2 \left( \frac{1}{2} \left( \frac{x_2}{l} \right)^2 - 2 \frac{x_2}{l} + 2 \right) \quad .$$

(e) Die Diagramme zeigen die entsprechenden Kurven.



## Hausaufgaben

### Aufgabe 65

(a)

(b) Rand- und Übergangsbedingungen:

$$N(x_1 = 0) \stackrel{!}{=} 0 \quad (7)$$

$$Q(x_1 = 0) \stackrel{!}{=} -F \quad (8)$$

$$M(x_1 = 0) \stackrel{!}{=} 0 \quad (9)$$

$$N(x_1 = l) = N(x_2 = 0) \quad (10)$$

$$Q(x_1 = l) = Q(x_2 = 0) \quad (11)$$

$$M(x_1 = l) = M(x_2 = 0) \quad (12)$$

#### Bereich I:

Normalkraft:

$$\begin{aligned} N'(x_1) &= n(x_1) = 0 \\ \Rightarrow N(x_1) &= C_1 \\ \Rightarrow N(x_1) \stackrel{!}{=} 0 &\Rightarrow C_1 = 0 \\ &\Rightarrow \underline{N(x_1) = 0} \end{aligned}$$

Querkraft:

$$\begin{aligned} -Q'(x_1) &= q(x_1) \\ \Rightarrow -Q'(x_1) &= 0 \Rightarrow \underline{Q(x_1) = C_2} \\ -Q(x_1) &= C_2 \stackrel{!}{=} F \Rightarrow \underline{Q(x_1) = -F = -q_0 l} \end{aligned}$$

Momentenverteilung:

$$\begin{aligned} M'(x_1) &= Q(x_1) \\ \Rightarrow M'(x_1) &= -F \\ \Rightarrow M(x_1) &= -Fx_1 + C_3 \\ M(x_1 = 0) &= C_3 \stackrel{!}{=} 0 \Rightarrow \underline{M(x_1) = -Fx_1 = -q_0 l x_1} \end{aligned}$$

#### Bereich II:

Normalkraft:

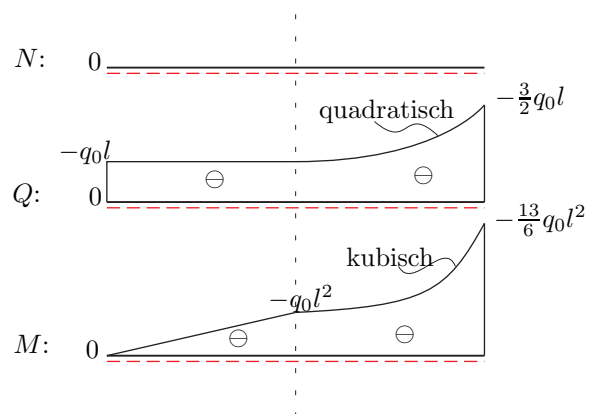
$$\begin{aligned} N'(x_2) &= q(x_2) = 0 \\ \Rightarrow N(x_2) &= C_4 \\ \Rightarrow N(x_2 = 0) &= N(x_1 = l) \Rightarrow C_4 = 0 \\ &\Rightarrow \underline{N(x_2) = 0} \end{aligned}$$

Querkraft:

$$\begin{aligned} -Q'(x_2) &= q(x_2) \\ \Rightarrow -Q'(x_2) &= \frac{q_0}{l} x_2 \\ \Rightarrow -Q(x_2) &= \frac{q_0}{2l} x_2^2 + C_5 \\ Q(x_2 = 0) &= -C_5 \stackrel{!}{=} Q(x_1 = l) \Rightarrow C_5 = q_0 l \\ \Rightarrow \underline{Q(x_2) = -\frac{q_0}{2l} x_2^2 - q_0 l} \end{aligned}$$

Momentenverteilung:

$$\begin{aligned} M'(x_2) &= Q(x_2) = -\frac{q_0}{2l} x_2^2 - q_0 l \\ \Rightarrow M(x_2) &= -\frac{q_0}{6l} x_2^3 - q_0 l x_2 + C_6 \\ M(x_2 = 0) &\stackrel{!}{=} M(x_1 = l) \Rightarrow C_6 = -q_0 l^2 \\ \Rightarrow \underline{M(x_2) = -\frac{q_0}{6l} x_2^3 - q_0 l x_2 - q_0 l^2} \end{aligned}$$



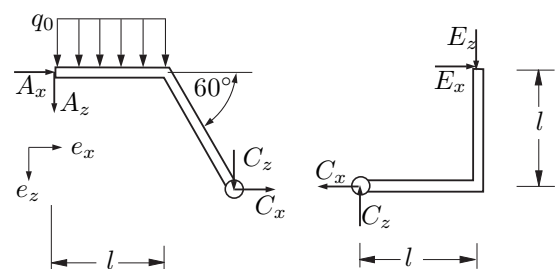
### Aufgabe 69

(a)

$$\begin{aligned} f &= 2 \cdot 3 = 6; & r &= 4; & v &= 2; \\ n &= f - r - v = 0 \end{aligned}$$

Außerdem ist das System weder wackelig noch vorspannbar  $\Rightarrow$  System ist statisch bestimmt.

(b)



$$\begin{aligned} A_x + C_x &= 0 \\ A_z + C_z + q_0 l &= 0 \\ C_x l - C_z \left( l + \frac{1}{\sqrt{3}} l \right) - q_0 \frac{l^2}{2} &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} E_x - C_x &= 0 \\ E_z - C_z &= 0 \\ -C_x l - C_z l &= 0 \end{aligned}$$

$$A_x = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \quad A_z = -\frac{3\sqrt{3}+2}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

$$C_x = \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \quad C_z = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

$$E_x = \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \quad E_z = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

$$-N(x_2) + C_z \cos 30^\circ + C_x \cos 60^\circ = 0$$

$$N(x_2) = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \frac{1}{2}$$

$$N(x_2) = \frac{1-\sqrt{3}}{2} \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

$$-Q(x_2) + C_z \sin 30^\circ - C_x \sin 60^\circ = 0$$

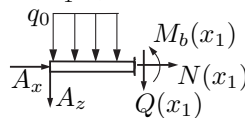
$$Q(x_2) = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$Q(x_2) = -\left(\frac{1+\sqrt{3}}{2}\right) \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

$$l_2 = \frac{2}{\sqrt{3}}l$$

(c)

Balkenelement 1:  $0 < x_1 < l$



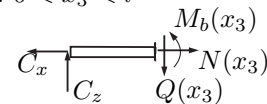
$$M_b(x_2) + C_z \sin 30^\circ (l_2 - x_2) - C_x \sin 60^\circ (l_2 - x_2) = 0$$

$$M_b(x_2) =$$

$$-\left(-\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}\right)q_0l \frac{1}{2}(l_2 - x_2) + \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \frac{\sqrt{3}}{2}(l_2 - x_2)$$

$$M_b(x_2) = \frac{1+\sqrt{3}}{2} \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l \left(\frac{2}{\sqrt{3}}l - x_2\right)$$

Balkenelement 3:  $0 < x_3 < l$



$$A_x + N(x_1) = 0$$

$$N(x_1) = \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

$$Q(x_1) + A_z + q_0x_1 = 0$$

$$Q(x_1) = \frac{3\sqrt{3}+2}{4\sqrt{3}+2}q_0l - q_0x_1$$

$$M_b(x_1) + A_zx_1 + \frac{1}{2}q_0x_1^2 = 0$$

$$M_b(x_1) = \frac{3\sqrt{3}+2}{4\sqrt{3}+2}q_0lx_1 - \frac{1}{2}q_0x_1^2$$

$$N(x_3) - C_x = 0$$

$$N(x_3) = \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

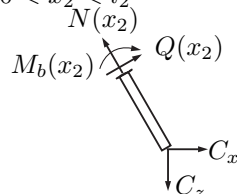
$$Q(x_3) - C_z = 0$$

$$Q(x_3) = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0l$$

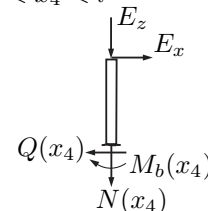
$$M_b(x_3) - C_zx_3 = 0$$

$$M_b(x_3) = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3}+2}q_0lx_3$$

Balkenelement 2:  $0 < x_2 < l_2$



Balkenelement 4:  $0 < x_4 < l$



$$N(x_4) + E_z = 0$$

$$N(x_4) = \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3} + 2} q_0 l$$

$$Q(x_4) - E_x = 0$$

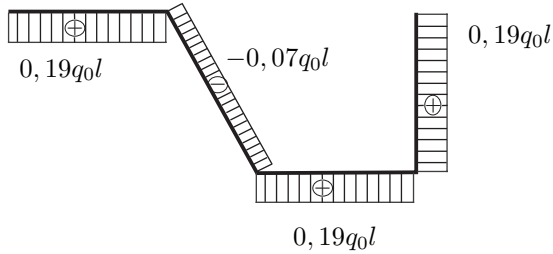
$$Q(x_4) = \frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3} + 2} q_0 l$$

$$M_b(x_4) + E(l - x_4) = 0$$

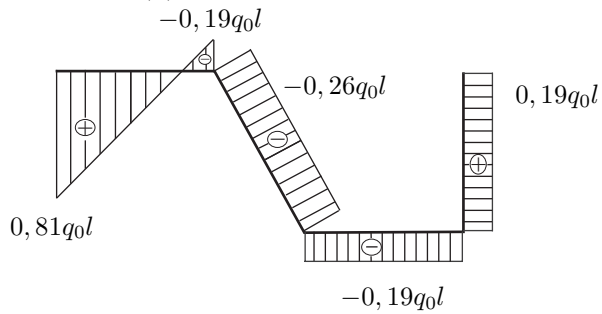
$$M_b(x_4) = -\frac{\sqrt{3}}{4\sqrt{3} + 2} q_0 l (l - x_4)$$

(d)

Normalkräfte  $N(x)$



Querkräfte  $Q(x)$



Biegemomente  $M(x)$

