

## 4. Übung

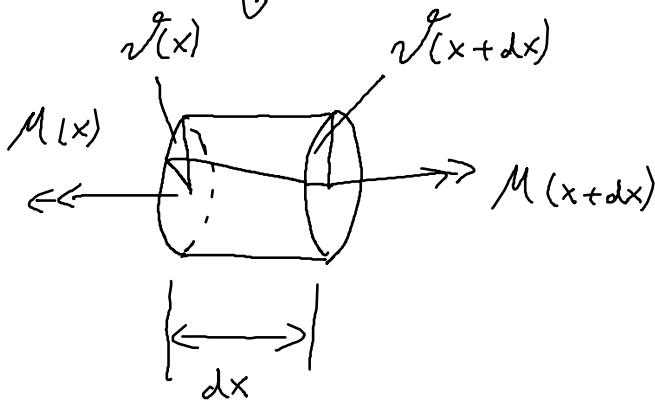
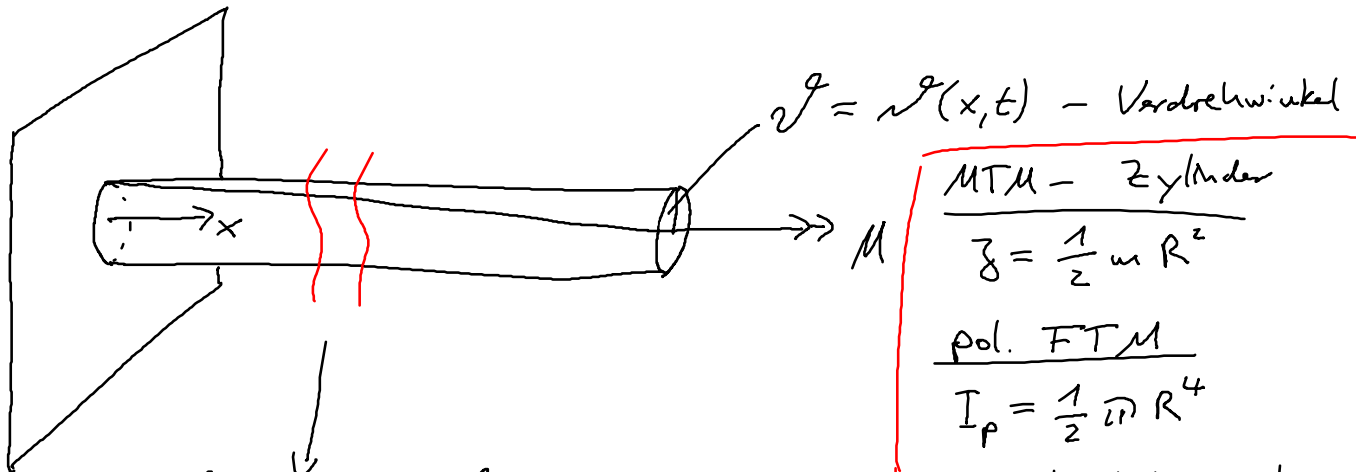
### Organisatorisches

- Anmeldung für die Portfolioprüfung endet morgen! 30.11.
- Vorlesung am 13.12. im H0104 statt EB301

### Themen

- Torsionsschwingungen
- Hydrostatik

### Torsionsschwingungen



MTM - Zylinder

$$J = \frac{1}{2} \pi R^2$$

pol. FTM

$$I_p = \frac{1}{2} \pi R^4$$

Material-Struk.-Gesetz

$$M = G I_p \varphi'$$

$G$  - Schubmodul,  $G = \frac{E}{2(1+\nu)}$

### Drallsatz

$$J \ddot{\varphi} = M(x+dx) - M(x)$$

$$\frac{1}{2} \pi R^2 \ddot{\varphi} = M(x+dx) - M(x)$$

$$\frac{1}{2} \int \pi R^2 dx R^2 \ddot{\varphi} = M(x+dx) - M(x)$$

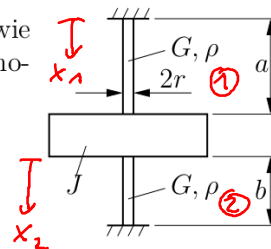
$$\int I_p \ddot{\varphi} = M'(x)$$

$$\int I_p \ddot{\varphi} = \int I_p \ddot{\varphi}''(x) \Rightarrow$$

$$\ddot{\varphi} = \underbrace{\frac{G}{J}}_{c^2} \varphi'' \quad (1) \quad \text{Wellengleichung}$$

24. Ein kreiszylindrischer Draht mit dem Radius  $r$  und der Dichte  $\rho$  sei wie skizziert eingespannt und mit einer Scheibe mit dem Massenträgheitsmoment  $J$  verbunden. Ermitteln Sie die Frequenzgleichung.

Geg.:  $G, \rho, J, a, b, r$ .



Ansatz von Bernoulli:

$$\varphi(x, t) = \Theta(x) T(t)$$

$$\ddot{T} + \omega^2 T = 0 \quad (2)$$

in (1):  $\Rightarrow \frac{\ddot{T}}{T} = c^2 \frac{\Theta''}{\Theta} = -\omega^2 \Rightarrow \Theta'' + \frac{\omega^2}{c^2} \Theta = 0 \quad (3)$

Allgemeine Lösungen für Bereiche ①, ②

$$\Theta_1(x_1) = A_1 \cos \frac{\omega}{c} x_1 + B_1 \sin \frac{\omega}{c} x_1$$

$$\Theta_2(x_2) = A_2 \cos \frac{\omega}{c} x_2 + B_2 \sin \frac{\omega}{c} x_2$$

Rand- und Übergangsbed.

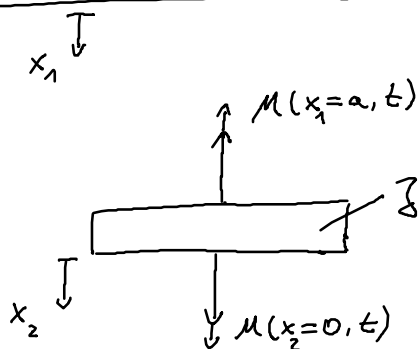
$$\Theta_1(x_1=0) = 0 \Rightarrow A_1 = 0$$

$$\Theta_1(x_1=a) = \Theta_2(x_2=0) \Rightarrow B_1 \sin \frac{\omega}{c} a = A_2$$

$$\Theta_2(x_2=b) = 0 \Rightarrow A_2 \cos \frac{\omega}{c} b + B_2 \sin \frac{\omega}{c} b = 0$$

$$\Rightarrow B_1 \sin \frac{\omega}{c} a \cos \frac{\omega}{c} b + B_2 \sin \frac{\omega}{c} b = 0 \quad (4)$$

Freischnitt der Scheibe



Drahtsatz

$$\int \ddot{\varphi}_2(x_2=0, t) = M(x_2=0, t) - M(x_2=b, t)$$

$$MSG \rightarrow \int \ddot{\varphi}_2(x_2=0, t) = \int I_p \left[ \ddot{\varphi}_2(x_2=0, t) - \ddot{\varphi}_1(x_1=a, t) \right]$$

$$-\int \omega^2 \Theta_2(0) T(t) = \int I_p T(t) \left[ \Theta_2'(0) - \Theta_1'(a) \right]$$

$$-\int \omega^2 B_1 \sin \frac{\omega}{c} a = \int I_p \frac{\omega}{c} \left[ B_2 - B_1 \cos \frac{\omega}{c} a \right]$$

$$\Leftrightarrow B_1 \left( \xi I_p \frac{\omega}{c} \cos \frac{\omega}{c} a - \zeta \omega^2 \sin \frac{\omega}{c} a \right) - B_2 \xi I_p \frac{\omega}{c} = 0 \quad (5)$$

(4) und (5) in Matrixform:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} \sin \frac{\omega}{c} a \cos \frac{\omega}{c} b & \sin \frac{\omega}{c} b \\ \xi I_p \frac{\omega}{c} \cos \frac{\omega}{c} a - \zeta \omega^2 \sin \frac{\omega}{c} a & -\xi I_p \frac{\omega}{c} \end{bmatrix}}_M \begin{bmatrix} B_1 \\ B_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Multiplikale Lösungen ex., falls  $\det(M) = 0!$

$$-\xi I_p \frac{\omega}{c} \sin \frac{\omega}{c} a \cos \frac{\omega}{c} b - \sin \frac{\omega}{c} b \left( \xi I_p \frac{\omega}{c} \cos \frac{\omega}{c} a - \zeta \omega^2 \sin \frac{\omega}{c} a \right) = 0$$

$$-\xi I_p \frac{\omega}{c} - \tan \frac{\omega}{c} b \left( \xi I_p \frac{\omega}{c} \frac{1}{\tan \frac{\omega}{c} a} - \zeta \omega^2 \right) = 0$$

$$1 + \frac{\tan \frac{\omega}{c} b}{\tan \frac{\omega}{c} a} - \frac{\omega \zeta}{\xi I_p} \tan \frac{\omega}{c} b = 0$$

Frequenzgl.  
nur numerisch lösbar

Grafische Lösung für  $a=b$

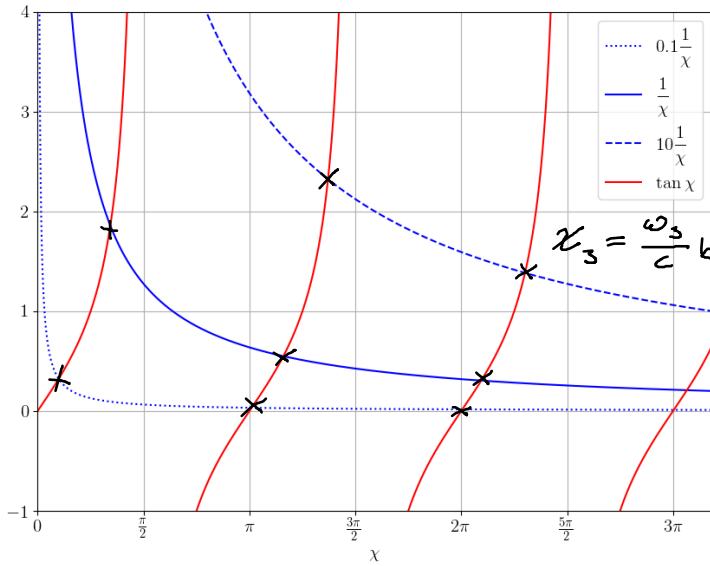
$$\Rightarrow \tan \frac{\omega}{c} b = \frac{2 \xi I_p}{\omega \zeta} = \frac{2 \xi I_p b}{c^2 \zeta} \frac{c}{\omega b} \stackrel{c^2 = \frac{\xi}{\zeta}}{=} \frac{2 \xi I_p b}{\zeta} \frac{c}{\omega b} = \frac{2 \xi \frac{1}{2} \pi^2 R_s^4 b^{\frac{c}{\omega b}}}{\zeta} = \frac{2 \omega_s \frac{1}{2} R_s^2 c}{\zeta} \frac{c}{\omega b} = \frac{\zeta_s}{\zeta} \frac{c}{\omega b}$$

$$\chi = \frac{\omega}{c} b, \quad \tilde{c} = \frac{\zeta_s}{\zeta}$$

$\zeta_s$  - MTM der Stäbe

⇒

$$\tan \chi = \frac{c}{\chi}$$



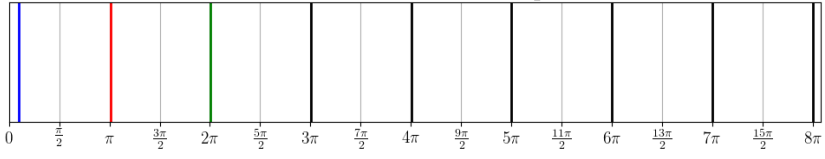
Eigenformen

$$\Theta_{1n}(x_1) = B_{1n} \sin \frac{\omega_n}{2} x_1$$

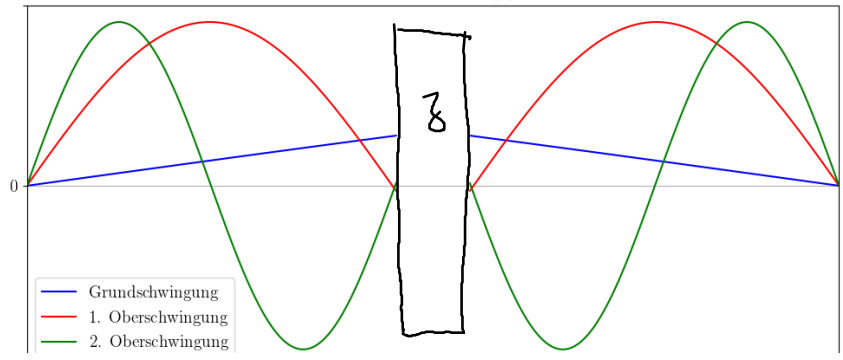
mit (4),

$$\Theta_{2n}(x_2) = B_{2n} \sin \frac{\omega_n}{2} a \left( \cos \frac{\omega_n}{2} x_2 - \frac{\sin \frac{\omega_n}{2} x_2}{\tan \frac{\omega_n}{2} b} \right)$$

Eigenwerte  $\frac{\omega_n b}{c}$  für  $a = b$  und  $\zeta = 0.1$



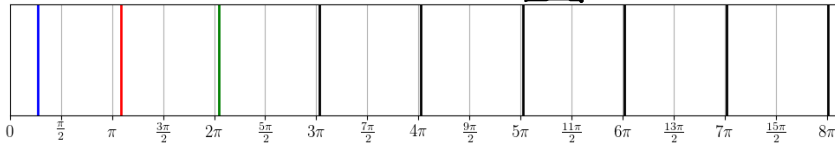
Eigenformen  $W_n(x)$



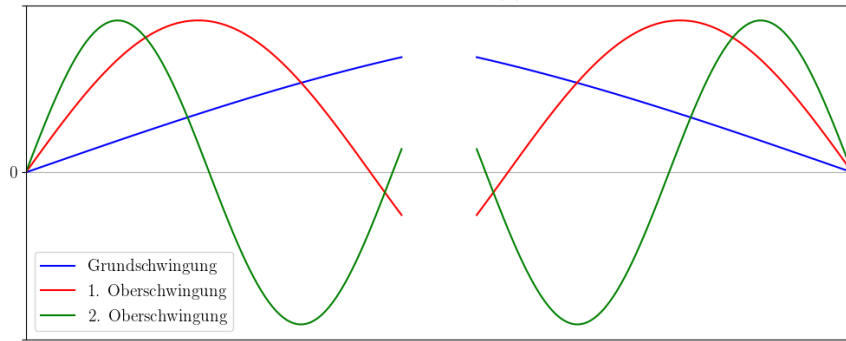
Trägheit Scheibe  $\rightarrow$  Trägheit d. Stäbe

$$\zeta = 10 \zeta_s$$

Eigenwerte  $\frac{\omega_n b}{c}$  für  $a = b$  und  $\tilde{C} = 1$



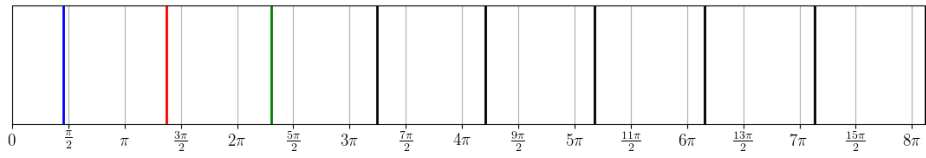
Eigenformen  $W_n(x)$



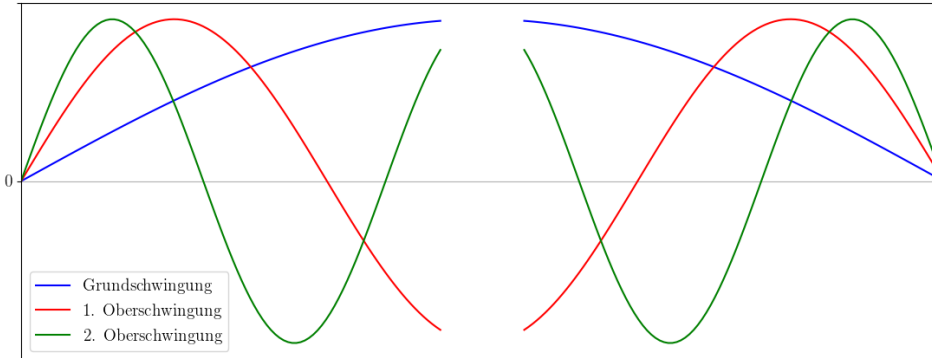
$$\zeta = \zeta_s$$

$$\tilde{C} = 1$$

Eigenwerte  $\frac{\omega_n b}{c}$  für  $a = b$  und  $\tilde{C} = 10$

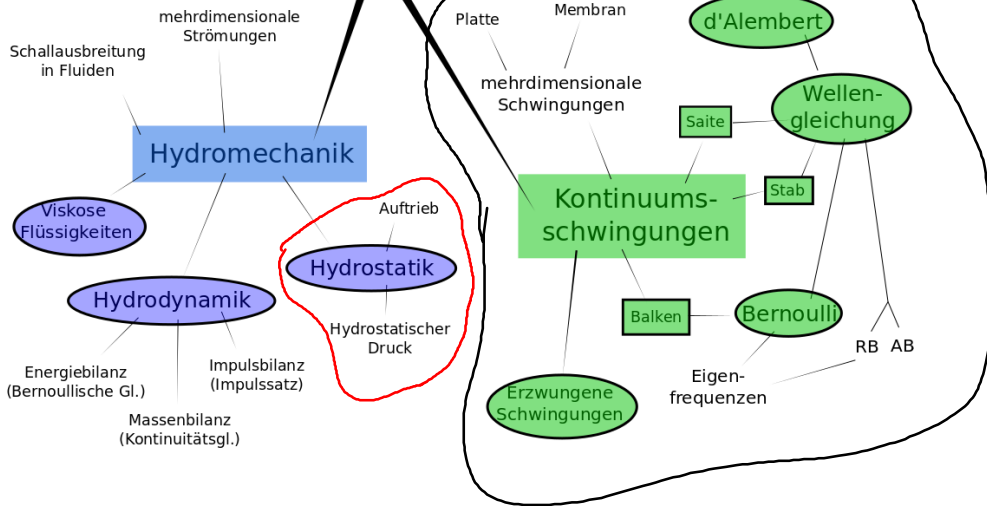


Eigenformen  $W_n(x)$



$$\zeta = 0.1 \zeta_s$$

# Kontinuumsmechanik



## Hydrostatik

Aus 7. VL:

$$\vec{f} = \text{grad } p$$

$\vec{f}$  - Volumenkraft  $\left[ \frac{\text{kg}}{\text{m}^2 \text{s}^2} \right]$   
 z.B. Gravitation  $\vec{f} = -\rho g \vec{e}_z$   
 $p$  - Druck in einer Flüssigkeit  
 $\rho$  - Dichte

### Der Gradient Operator

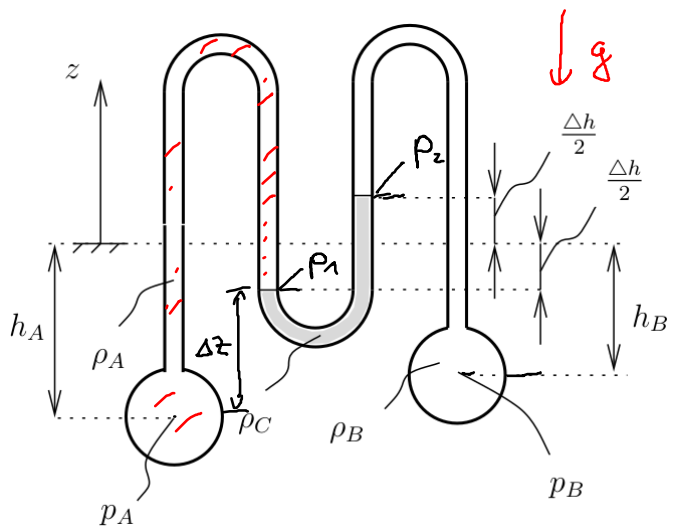
$$\text{grad } p = \vec{\nabla} p = \frac{\partial}{\partial x} p \vec{e}_x + \frac{\partial}{\partial y} p \vec{e}_y + \frac{\partial}{\partial z} p \vec{e}_z$$

Der Gradient angewendet auf ein Skalarfeld (z.B. Druck) liefert ein Vektorfeld mit den Änderungen in die KO-Richtungen

52. Zwei mit (inkompressiblen) Flüssigkeiten der Dichten  $\rho_A$  bzw.  $\rho_B$  gefüllte Behälter sind in der skizzierten Weise über ein U-Rohr-Manometer verbunden. Die Dichte der Manometerflüssigkeit ist  $\rho_C$ .

Wie groß ist die Druckdifferenz  $p_A - p_B$  in Abhängigkeit vom Manometerausschlag  $\Delta h$ ?

Geg.:  $h_A, h_B, \Delta h, \rho_A, \rho_B, \rho_C$



$$\vec{f} = \text{grad } p$$

$$-\rho g \vec{e}_z = \frac{\partial}{\partial z} p \vec{e}_z \quad | \int$$

$$p(z) - \underbrace{p(z_0)}_{p_0} = -\rho g (z - z_0)$$

$$\Rightarrow \boxed{p(z) = p_0 - \rho g (z - z_0)}$$

$$p_1 = p_A - \rho_A g \left( h_A - \frac{\Delta h}{2} \right) \quad (1)$$

$$p_2 = p_1 - \rho_c g (\Delta h) \quad (2)$$

$$p_2 = p_B - \rho_B g \left( h_B + \frac{\Delta h}{2} \right) \quad (3)$$

$p_1$  und  $p_2$ :

$$p_B - \rho_B g \left( h_B + \frac{\Delta h}{2} \right) = p_A - \rho_A g \left( h_A - \frac{\Delta h}{2} \right) - \rho_c g (\Delta h)$$

$$\boxed{g \left\{ \rho_A h_A - \rho_B h_B + \Delta h \left( \rho_c - \frac{1}{2} \rho_B - \frac{1}{2} \rho_A \right) \right\} = p_A - p_B}$$