

Formelsammlung FEL-3

basierend auf dem Skript von Prof. Reiter

7. Dezember 2022

1 Spannungstensor

$$\text{Tensor: } [\sigma_{ij}] = \begin{bmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{yx} & \sigma_{zx} \\ \sigma_{xy} & \sigma_{yy} & \sigma_{zy} \\ \sigma_{xz} & \sigma_{yz} & \sigma_{zz} \end{bmatrix}$$

Spannungsvektor: $\vec{\sigma}_n = [\sigma_{ij}] \cdot \vec{n}$ $\vec{n} \dots$ muss Einheitsvektor sein

Normalspannung: $\sigma_{nn} = \vec{\sigma}_n \cdot \vec{n}$

Schubspannung: $\tau = \sqrt{\sigma^2 - \sigma_{nn}^2}$ mit $\sigma = ||\vec{\sigma}_{nn}||$ $\vec{\tau} = \sigma_n - \sigma_{nn} \cdot \vec{n} \rightarrow \tau = ||\vec{\tau}||$

Hauptnormalspannungen: $-\sigma^3 + I_1 \cdot \sigma^2 - I_2 \cdot \sigma + I_3 = 0$ (Eigenwertproblem, lösen mit Rechenknecht)

Koeffizienten (Invarianten) des Spannungstensors:

$$I_1 = \sigma_{xx} + \sigma_{yy} + \sigma_{zz} = \text{Spur} [\sigma_{ij}]$$

$$I_3 = \det [\sigma_{ij}] = \sigma_1 \cdot \sigma_2 \cdot \sigma_3$$

$$I_2 = \det \begin{vmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{yx} \\ \sigma_{xy} & \sigma_{yy} \end{vmatrix} + \det \begin{vmatrix} \sigma_{yy} & \sigma_{yz} \\ \sigma_{yz} & \sigma_{zz} \end{vmatrix} + \det \begin{vmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{zx} \\ \sigma_{xz} & \sigma_{zz} \end{vmatrix} = \sigma_1 \cdot \sigma_2 + \sigma_2 \cdot \sigma_3 + \sigma_3 \cdot \sigma_1$$

Normalrichtungen zu den Hauptnormalspannungen:

$$\{[\sigma_{ij}] - \sigma_i \cdot [I]\} \cdot \vec{n}_i = \vec{0} \quad [I] \dots \text{Einheitsmatrix} \quad \sigma_i \dots \text{Einsetzten von } \sigma_1, \sigma_2 \text{ und } \sigma_3 \rightarrow \vec{n}_1, \vec{n}_2 \text{ und } \vec{n}_3$$

Kesselformeln: $\sigma_{xx} = \frac{p \ddot{u}}{2t} R$ $\sigma_{yy} = \sigma_{\varphi\varphi} = 2 \sigma_{xx}$ (ESZ) $t \dots$ Wandstärke

2 Verzerrungstensor

Tensor: $[\varepsilon_{ij}] = \begin{bmatrix} \varepsilon_{xx} & \varepsilon_{xy} & \varepsilon_{zx} \\ \varepsilon_{xy} & \varepsilon_{yy} & \varepsilon_{yz} \\ \varepsilon_{zx} & \varepsilon_{yz} & \varepsilon_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varepsilon_{xx} & \frac{\gamma_{xy}}{2} & \frac{\gamma_{zx}}{2} \\ \frac{\gamma_{xy}}{2} & \varepsilon_{yy} & \frac{\gamma_{yz}}{2} \\ \frac{\gamma_{zx}}{2} & \frac{\gamma_{yz}}{2} & \varepsilon_{zz} \end{bmatrix} \quad \varepsilon_i = \vec{n}_i^\top \cdot [\varepsilon_{ij}] \cdot \vec{n}_i$

Materialgesetz: (isentropie Materiale)

$$\begin{aligned} \varepsilon_{xx} &= \frac{\sigma_1}{E} - \nu \cdot \frac{\sigma_2}{E} - \nu \cdot \frac{\sigma_3}{E} + \alpha_T \cdot \Delta T & \varepsilon_{yy} &= \frac{\sigma_2}{E} - \nu \cdot \frac{\sigma_3}{E} - \nu \cdot \frac{\sigma_1}{E} + \alpha_T \cdot \Delta T \\ \varepsilon_{zz} &= \frac{\sigma_3}{E} - \nu \cdot \frac{\sigma_1}{E} - \nu \cdot \frac{\sigma_2}{E} + \alpha_T \cdot \Delta T & \gamma_{xy} &= \frac{1}{G} \cdot \sigma_{xy} = \frac{2 \cdot (1 + \nu)}{E} \cdot \sigma_{xy} \end{aligned}$$

Vergleichsspannungen

Mises: $\sigma_{v,M} = \sqrt{\frac{1}{2} \cdot \left[(\sigma_x - \sigma_y)^2 + (\sigma_y - \sigma_z)^2 + (\sigma_z - \sigma_x)^2 + 6 \cdot (\tau_{xy}^2 + \tau_{xz}^2 + \tau_{yz}^2) \right]}$

Mises einfach: $\sigma_v = \sqrt{\sigma^2 + \zeta \tau^2} \quad \zeta = \left(\frac{\sigma_D}{\tau_D} \right)^2 \text{ oder } = 3 \quad \text{Schweißnaht: } \sigma_{vs} = \sqrt{\sigma_\perp^2 + \tau_\parallel^2 + \tau_\perp^2}$

3 Biegungen, Verzerrungen und Energien (?)

Verzerrung eines Balkens $U = \int_{x_1}^{x_2} \frac{N^2}{2 E A} dx + \int_{x_1}^{x_2} \frac{M_b^2}{2 E J_b} dx + \int_{x_1}^{x_2} \frac{M_T^2}{2 G J_T} dx + \int_{x_1}^{x_2} \frac{Q^2}{2 G A_s} dx$

Arbeitssatz $W = U \quad W = \frac{1}{2} F w_F$

Castigliano: $w_f = \frac{\partial U}{\partial F_i} \quad w_H = \frac{\partial U}{\partial H}$

Menabrea: $\frac{\partial U}{\partial X_i} = 0$

$X_i \dots$ Auflagekraft; statisch unbestimmte, innere Kraft

Äußere/Innerlich statische Bestimmtheit:

2-dimensional: $N = Z + R - 3 K$ 3-dimensional: $N = Z + R - 6 K$

$Z \dots$ Zwangskräfte $R \dots$ Reaktionskräfte (Lagerkräfte) $K \dots$ Körper

Ritz: siehe S.176 im Skript

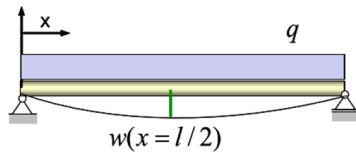
$\vec{u} \approx \tilde{u}_{(x,y,z)} = \sum_k a_k \vec{\varphi}_{k(x,y,z)} \quad \vec{\varphi}_{k(x,y,z)} \dots$ Ritz'sche Ansatzfunktion $a_k \dots$ Koeffizienten

$V \approx \tilde{V}_{(\tilde{u})} = \tilde{V}_{(a_k)} \quad \frac{\partial \tilde{V}_{(a_k)}}{\partial a_k} = 0 \rightarrow a_k$

4 Gesamtpotentiale

4.1 Beispiel 1

$$V = \pi^{(i)} + \pi^{(a)}$$



Inneres Potential $\pi^{(i)}$: $V_{Biegung} = \int_0^l E J w''^2 dx$ (Tilde? Dach?)

Äußeres Potential $\pi^{(a)}$: $V_{Kraft} = \pm \frac{1}{2} F w(f)$

Kraft und Verschiebung in verschiedene (+) und gleiche (-) Richtung

$$V_{Streckenlast} = - \int_0^l \tilde{w}_{(x)} q dx$$

4.2 Beispiel 2

$$V = \pi^{(i)} + \pi^{(a)}$$

