Formelsammlung FEL-3

basierend auf dem Skript von Prof. Reiter

14. Dezember 2022

1 Spannungstensor

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

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

Schubspannung: $\tau = \sqrt{\sigma^2 - \sigma_n^2}$ 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:

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

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

$$I_{2} = \det \begin{vmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{yx} \\ \sigma_{xy} & \sigma_{yy} \end{vmatrix} + \det \begin{vmatrix} \sigma_{yy} & \sigma_{yz} \\ \sigma_{yz} & \sigma_{zz} \end{vmatrix} + \det \begin{vmatrix} \sigma_{xx} & \sigma_{zx} \\ \sigma_{xz} & \sigma_{zz} \end{vmatrix} = \sigma_{1} \cdot \sigma_{2} + \sigma_{2} \cdot \sigma_{3} + \sigma_{3} \cdot \sigma_{1}$$

Normalrichtungen zu den Hauptnormalspannungen:

 $\{[\sigma_{ij}] - \sigma_i \cdot [I]\} \cdot \vec{n}_i = \vec{0} \quad [I] \dots \text{Einheitsmatrix} \quad \sigma_i \dots \text{Einsetzten von } \sigma_1, \sigma_2 \text{ und } \sigma_3 \rightarrow \vec{n}_1, \ \vec{n}_2 \text{ und } \vec{n}_3 \rightarrow \vec{n}_4, \ \vec{n}_4 \text{ und } \vec{n}_3 \rightarrow \vec{n}_4, \ \vec{n}_4 \text{ und } \vec{n}_4 \rightarrow \vec{n}_4, \ \vec{n}_4 \text{ und } \vec{n}_5 \rightarrow \vec{n}_4, \ \vec{n}_4 \text{ und } \vec{n}_5 \rightarrow \vec{n}_6, \ \vec{n}_6 \rightarrow \vec{n}_$

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

2 Verzerrungstensor

$$\textbf{Tensor:} \quad [\varepsilon_{ij}] = \begin{bmatrix} \varepsilon_{xx} & \varepsilon_{xy} & \varepsilon_{zx} \\ \varepsilon_{xy} & \varepsilon_{yy} & \varepsilon_{yz} \\ \varepsilon_{zx} & \varepsilon_{yz} & \varepsilon_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varepsilon_{xx} & \frac{\gamma_{xy}}{2} & \frac{\gamma_{zx}}{2} \\ \frac{\gamma_{xy}}{2} & \varepsilon_{yy} & \frac{\gamma_{yz}}{2} \\ \frac{\gamma_{zx}}{2} & \frac{\gamma_{yz}}{2} & \varepsilon_{zz} \end{bmatrix}$$

$$\varepsilon_i = \vec{n}_i^\top \cdot [\varepsilon_{ij}] \cdot \vec{n}_i$$

Materialgesetz: (isentrope Materiale)

$$\varepsilon_{xx} = \frac{1}{E} \left[\sigma_1 - \nu(\sigma_2 - \sigma_3) \right] + \alpha_T \cdot \Delta T$$

$$\varepsilon_{yy} = \frac{1}{E} \left[\sigma_2 - \nu(\sigma_3 - \sigma_1) \right] + \alpha_T \cdot \Delta T$$

$$\varepsilon_{zz} = \frac{1}{E} \left[\sigma_3 - \nu(\sigma_1 - \sigma_2) \right] + \alpha_T \cdot \Delta T$$

$$\gamma_{xy} = \frac{1}{G} \cdot \sigma_{xy} = \frac{2 \cdot (1 + \nu)}{E} \cdot \sigma_{xy}$$

Materialgesetz 2???
$$G = \frac{E}{2(1+\nu)}$$
 $K = \frac{E}{3(1-2\nu)}$ $\mu = \frac{E}{2(1+\nu)}$ kann nicht stimmen

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

3 Biegungen, Verzerrungen und Energien (?)

$$\mbox{ Verzerrung eines Balkens } \ \ U = \int_{x_1}^{x_2} \frac{N^2}{2 \ EA} \mathrm{d}x + \int_{x_1}^{x_2} \frac{M_b^2}{2 \ EJ_b} \mathrm{d}x + \int_{x_1}^{x_2} \frac{M_T^2}{2 \ GJ_T} \mathrm{d}x + \int_{x_1}^{x_2} \frac{Q^2}{2 \ GA_s} \mathrm{d}x$$

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

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

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

 X_i ... Auflagekraft; statisch unbestimmte, innere Kraft

Äußere/Innerlich statische Bestimmtheit:

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

$$Z...$$
Zwangskräfte $R...$ Reaktionskräfte (Lagerkräfte) $K...$ Körper

Ritz: siehe S.176 im Skript

$$\vec{u} \approx \tilde{u}_{(x,y,z)} = \sum_k a_k \ \vec{\varphi}_{k(x,y,z)} \qquad \vec{\varphi}_{k(x,y,z)} \dots$$
Ritz'sche Ansatzfunktion $a_k \dots$ Koeffizienten
$$V \approx \tilde{V}_{(\tilde{u})} = \tilde{V}_{(a_k)} \qquad \frac{\partial \tilde{V}_{(a_k)}}{\partial a_k} = 0 \rightarrow a_k$$

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

4.2 Beispiel 2

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

$$\downarrow l_0$$

$$\downarrow w(x)$$

$$\downarrow l_{\infty} l_0$$

$$\downarrow l_{\infty} l_0$$

Inneres Potential
$$\pi^{(i)}$$
 $V_{Biegung} = \frac{1}{2} \int_0^l EJ \ w''^{\ 2} \ \mathrm{d}x$

Äußeres Potential
$$\pi^{(a)}$$

$$V_{Kraft} = -Pu \approx -P \ \frac{1}{2} \int_0^l w'^{\ 2} \ \mathrm{d}x$$

Mögliche Ansatzfunktionen:

Grundsätzlich kann man jegliche Funktion verwenden, aber diese soll der Biegelinie ähneln.

- \rightarrow Potenz
funktionen: z.B. $\varphi_{(x)}=x~(l-x)$
- \rightarrow Trigonometrische Funktionen: z.B. $\varphi_{(x)} = \sin\left(\frac{x}{l}\pi\right)$

5 Euler-Knickfälle

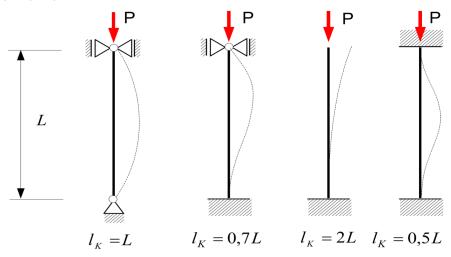
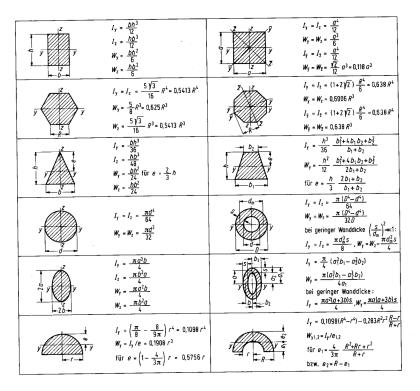


Abbildung 4.9. Kritische Knicklängen l_k für "Standard-Randbedingungen"

6 Anhang – aus MEL2VO

6.1 Trägheitsmomente



6.2 Biegelinien

	Belastungsfall	Gleichung der Biegelinie	Durchbiegung	Neigungswinkel
8			$f = \frac{ql^4}{8EI_y}$	$\alpha = \frac{ql^3}{6EI_y}$
g		$w(x) = \frac{q_2 t^4}{120 E I_y} \left[4 - 5 \frac{x}{t} + \left(\frac{x}{t} \right)^5 \right]$	$f = \frac{q_2 l^4}{30 \mathcal{E} I_y}$	$\alpha = \frac{q_2 l^3}{24 E l_y}$
10		$w(x) = \frac{q_1 l^4}{120E l_y} \left[11 - 15 \frac{x}{l} + 5 \left(\frac{x}{l} \right)^4 - \left(\frac{x}{l} \right)^5 \right]$	$f = \frac{11}{120} \frac{g_1 l^4}{E l_y}$	$\alpha = \frac{q_1 t^3}{8EI_y}$
11	- w(x) fn oxe (x)	$0 = x = l:$ $w(x) = -\frac{Fal^2}{6EI_y} \left[\frac{x}{l} - \left(\frac{x}{l} \right)^3 \right]$ $0 = \overline{x} = a:$ $w(\overline{x}) = \frac{Fa^3}{6EI_y} \left[2\frac{L}{a} \frac{\overline{x}}{a} + 3\left(\frac{\overline{x}}{a} \right)^2 - \left(\frac{\overline{x}}{a} \right)^3 \right]$	$f = \frac{Fa^{2}(l+a)}{3EI_{Y}}$ $f_{m} = \frac{Fal^{2}}{9\sqrt{3}EI_{Y}} \text{ in } x_{m} = \frac{l}{\sqrt{3}}$	$\alpha = \frac{Fa(2l+3a)}{6El_y}$ $\alpha_A = \frac{Fal}{6El_y}$ $\alpha_B = \frac{Fal}{3El_y}$
12	$\alpha_A - w(x) \int_{a}^{b} \alpha_B dx$	$0 = x = l:$ $w(x) = -\frac{q \sigma^2 l^2}{12 \mathcal{E} I_y} \left[\frac{x}{l} - \left(\frac{x}{l} \right)^3 \right]$ $0 = \bar{x} = \sigma:$ $w(\bar{x}) = \frac{q \sigma^4}{24 \mathcal{E} I_y} \left[\frac{1}{a} \frac{\bar{x}}{\sigma} + 6 \left(\frac{\bar{x}}{a} \right)^2 + \left(\frac{\bar{x}}{a} \right)^3 + \left(\frac{\bar{x}}{a} \right)^3 \right]$	$f = \frac{qa^{3}(4l+3a)}{24EI_{y}}$ $f_{m} = \frac{qa^{2}(2)}{18\sqrt{3}EI_{y}} \text{ in } x_{m} = \frac{l}{\sqrt{3}}$	$\alpha = \frac{qa^{2}(l+a)}{6EI_{y}}$ $\alpha_{A} = \frac{qa^{2}l}{12EI_{y}}$ $\alpha_{B} = \frac{qa^{2}l}{6EI_{y}}$