FEM für Dynamik

Kapitel 6: Harmonische Erregung

Prof. Dr.-Ing. Thomas Grätsch

Department Maschinenbau und Produktion Fakultät Technik und Informatik Hochschule für Angewandte Wissenschaften Hamburg

Bewegungsgleichung der FEM:

$$M\ddot{\mathbf{U}} + C\dot{\mathbf{U}} + \mathbf{K}\mathbf{U} = \mathbf{F}(t) \tag{1}$$

Ansatz zur Lösung des inhom. DGL-Systems 2. Ordnung:

$$\mathbf{U} = \mathbf{U}_{hom} + \mathbf{U}_{part} \tag{2}$$

Homogener Anteil **U**_{hom}:

- resultiert aus Anfangsbedingungen mit $\mathbf{F}(t) = \mathbf{0}$
- klingt aufgrund der Dämpfung mit der Zeit ab

Partikulärer Anteil **U**_{part}:

- angepasst an den Typ der rechten Seite
- dominiert im eingeschwungenen Zustand

Ansatz für Anregung:

$$\mathbf{F}(t) = \hat{\mathbf{F}} \cdot e^{i\bar{\omega}t} \tag{3}$$

Mit

$$\hat{\mathbf{F}} = \mathbf{F}_{re} + i \cdot \mathbf{F}_{im} \tag{4}$$

 $\bar{\omega}$ = Erregerkreisfrequenz in [*Hz*]

Unter Verwendung der Eulerschen Relation

$$e^{\pm i\bar{\omega}t} = \cos(\bar{\omega}t) \pm i \cdot \sin(\bar{\omega}t) \tag{5}$$

ergibt sich

$$\mathbf{F}(t) = (\mathbf{F}_{re} + i \cdot \mathbf{F}_{im}) \cdot (\cos(\bar{\omega}t) + i \cdot \sin(\bar{\omega}t))$$

$$= \underbrace{(\mathbf{F}_{re} \cdot \cos(\bar{\omega}t) - \mathbf{F}_{im} \cdot \sin(\bar{\omega}t))}_{Re(\mathbf{F}(t))} + i \cdot \underbrace{(\mathbf{F}_{re} \cdot \sin(\bar{\omega}t) + \mathbf{F}_{im} \cdot \cos(\bar{\omega}t))}_{Im(\mathbf{F}(t))}$$
(6)

Ansatz für Verschiebung vom Typ der rechten Seite:

$$\mathbf{U}_{p}(t) = \hat{\mathbf{U}} \cdot e^{i\bar{\omega}t} \tag{7}$$

Mit

$$\hat{\mathbf{U}} = \mathbf{U}_{re} + i \cdot \mathbf{U}_{im}$$

$$\bar{\omega} = \text{Erregerkreisfrequenz in } [Hz]$$
(8)

Analog zur Anregung ergibt sich

$$\mathbf{U}_{p}(t) = (\mathbf{U}_{re} + i \cdot \mathbf{U}_{im}) \cdot (\cos(\bar{\omega}t) + i \cdot \sin(\bar{\omega}t))$$

$$= \underbrace{(\mathbf{U}_{re} \cdot \cos(\bar{\omega}t) - \mathbf{U}_{im} \cdot \sin(\bar{\omega}t))}_{Re(\mathbf{U}_{p}(t))} + i \cdot \underbrace{(\mathbf{U}_{re} \cdot \sin(\bar{\omega}t) + \mathbf{U}_{im} \cdot \cos(\bar{\omega}t))}_{Im(\mathbf{U}_{p}(t))}$$
(9)

Für den zeitleichen Verlauf der Anregung an einem Freiheitsgrad A wird nur der Realteil von $\mathbf{F}(t)$ betrachtet:

$$F_A = Re(F_A(t)) = F_{re,A} \cdot cos(\bar{\omega}t) - F_{im,A} \cdot sin(\bar{\omega}t)$$
$$= |F_A| \cdot cos(\bar{\omega}t + \phi_A)$$

mit

$$|F_A| = \sqrt{F_{re,A}^2 + F_{im,A}^2}$$
 $\phi_A = arctan(\frac{F_{im,A}}{F_{re,A}})$

Für den zeitleichen Verlauf der Antwort $\mathbf{U}(t)$ gilt analog:

$$U_A = U_{re,A} \cdot cos(\bar{\omega}t) - U_{im,A} \cdot sin(\bar{\omega}t)$$
$$= |U_A| \cdot cos(\bar{\omega}t + \psi_A)$$

mit

$$|U_A| = \sqrt{U_{re,A}^2 + U_{im,A}^2}$$
 $\psi_A = arctan\left(\frac{U_{im,A}}{U_{re,A}}\right)$

Einsetzen von Gln. (3) und (7) und der Ableitungen

$$\begin{aligned} \mathbf{U}_p &= \hat{\mathbf{U}} \cdot e^{i\bar{\omega}t} \\ \dot{\mathbf{U}}_p &= i\bar{\omega}\hat{\mathbf{U}} \cdot e^{i\bar{\omega}t} \\ \ddot{\mathbf{U}}_p &= -\bar{\omega}^2\hat{\mathbf{U}} \cdot e^{i\bar{\omega}t} \end{aligned}$$

in Gl. (1) liefert:

$$(10)$$

 $\widehat{\mathbf{K}}(i\bar{\omega})$ komplexe dynamische Steifigkeitsmatrix

oder

$$\hat{\mathbf{K}}(i\bar{\omega})\hat{\mathbf{U}} = \hat{\mathbf{F}} \tag{11}$$

(Sonderfall Statik: $\bar{\omega} = 0 \rightarrow \mathbf{KU} = \mathbf{F}$)

Berechnung der Verschiebungsamplituden:

$$\hat{\mathbf{U}} = \hat{\mathbf{K}}^{-1}(i\bar{\omega})\hat{\mathbf{F}} \tag{12}$$

$$= \hat{\mathbf{H}}(i\bar{\omega})\hat{\mathbf{F}} \tag{13}$$

mit $\hat{\mathbf{H}}(i\bar{\omega}) \coloneqq \hat{\mathbf{K}}^{-1}$ als komplexwertige Nachgiebigkeitsmatrix (komplexe Frequenzgangsmatrix)

Überführen von Gl. (11) in den reellen Bereich:

$$\hat{\mathbf{K}}(i\bar{\omega}) = -\bar{\omega}^2 \mathbf{M} + i\bar{\omega}\mathbf{C} + \mathbf{K}$$

$$= \underbrace{(-\bar{\omega}^2 \mathbf{M} + \mathbf{K})}_{\hat{\mathbf{K}}_{re}} + i\underbrace{\bar{\omega}\mathbf{C}}_{\hat{\mathbf{K}}_{im}}$$
(14)

Aus Gl. (11) folgt somit:

$$(\hat{\mathbf{K}}_{re} + i \cdot \hat{\mathbf{K}}_{im}) \cdot (\mathbf{U}_{re} + i \cdot \mathbf{U}_{im}) = (\mathbf{F}_{re} + i \cdot \mathbf{F}_{im})$$
(16)

Umsortieren liefert

$$\hat{\mathbf{K}}_{re}\mathbf{U}_{re} - \hat{\mathbf{K}}_{im}\mathbf{U}_{im} + i \cdot (\hat{\mathbf{K}}_{im}\mathbf{U}_{re} + \hat{\mathbf{K}}_{re}\mathbf{U}_{im}) = \mathbf{F}_{re} + i \cdot \mathbf{F}_{im}$$
(17)

'Trick': Vergleich zweier komplexer Zahlen

$$a+i \cdot b = c+i \cdot d \Rightarrow a=c \text{ und } b=d$$

Aus Gl. (17) folgen somit die reellwertigen Gleichungen:

$$\hat{\mathbf{K}}_{re}\mathbf{U}_{re} - \hat{\mathbf{K}}_{im}\mathbf{U}_{im} = \mathbf{F}_{re} \tag{18}$$

$$\hat{\mathbf{K}}_{im}\mathbf{U}_{re} + \hat{\mathbf{K}}_{re}\mathbf{U}_{im} = \mathbf{F}_{im} \tag{19}$$

Als Gleichungssystem:

$$\underbrace{\begin{bmatrix}
-\bar{\omega}^{2}\mathbf{M} + \mathbf{K} & -\bar{\omega}\mathbf{C} \\
\bar{\omega}\mathbf{C} & -\bar{\omega}^{2}\mathbf{M} + \mathbf{K}
\end{bmatrix}} \cdot \begin{bmatrix}
\mathbf{U}_{re} \\
\mathbf{U}_{im}
\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}
\mathbf{F}_{re} \\
\mathbf{F}_{im}
\end{bmatrix}$$
(20)

 $\widehat{\mathbf{K}}(\bar{\omega})_{(2n\times 2n)}$ reelle dynamische Steifigkeitsmatrix

Berechung der Verschiebungsamplituden:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{U}_{re} \\ \mathbf{U}_{im} \end{bmatrix} = \hat{\mathbf{K}}^{-1}(\bar{\omega}) \begin{bmatrix} \mathbf{F}_{re} \\ \mathbf{F}_{im} \end{bmatrix} = \hat{\mathbf{H}}(\bar{\omega}) \begin{bmatrix} \mathbf{F}_{re} \\ \mathbf{F}_{im} \end{bmatrix}$$
(21)

mit $\hat{\mathbf{H}}(\bar{\omega}) := \hat{\mathbf{K}}^{-1}(\bar{\omega})$ als reellwertige Nachgiebigkeitsmatrix (reelle Frequenzgangsmatrix)

Anmerkungen zu Gl. (20)

1.) Falls **C** = **0**, sind Real- und Imaginärteil entkoppelt:

$$(-\bar{\omega}^2 \mathbf{M} + \mathbf{K}) \mathbf{U}_{re} = \mathbf{F}_{re}$$

$$(-\bar{\omega}^2\mathbf{M} + \mathbf{K})\mathbf{U}_{im} = \mathbf{F}_{im}$$

2.) Falls $\mathbf{F}_{im} = \mathbf{0}$ (Cosinusanregung) und $\mathbf{U}_{re} = \mathbf{0}$ (Sinusantwort):

aus 2. Zeile:

$$(-\bar{\omega}^2 \mathbf{M} + \mathbf{K}) \mathbf{U}_{im} = \mathbf{0} \Rightarrow \text{Eigenwertproblem}$$

mit
$$\bar{\omega} = \omega$$
 und $\mathbf{U}_{im} = \mathbf{X}$

aus 1. Zeile:

 $-\bar{\omega}$ **CU**_{im} = \mathbf{F}_{re} \Rightarrow Erregerkräfte kompensieren Dämpfungskräfte

Anmerkungen zu Gl. (20)

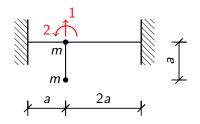
In diesem Fall entsprechen die Ergebnisse dem experimentellen Standschwingversuch, was auch als "Phasenresonanzkriterium" bezeichnet wird. Anregung und Systemantwort sind dabei um 90° phasenverschoben.



3.) Die Berechnung von $\hat{\mathbf{H}}(\bar{\omega})$ ist für große Matrizen sehr aufwendig, in diesem Fall kann eine Transformation auf modale Koordinaten erfolgen, vgl. Literatur.

Hausaufgabe

Gegeben ist ein System mit 2 Freiheitsgraden:



Systemgrößen:

$$a = 1,0 m$$

$$m = 10 kg$$

$$EI = 10000 Nm^{2}$$

$$\mathcal{E}_{1} = \mathcal{E}_{2} = 0.02$$

Die zugehörigen Systemmatrizen lauten:

$$\mathbf{K} = \frac{EI}{a^3} \cdot \begin{bmatrix} 13.5 & -4.5a \\ -4.5a & 6a^2 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} 2m & 0 \\ 0 & m \cdot a^2 \end{bmatrix}$$

Hausaufgabe

Die Eigenfrequenzanalyse ergibt folgende Größen:

$$\omega_{1} = 56, 3
\omega_{2} = 97, 9
\phi = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1,59/a & -1,26/a \end{bmatrix}; \quad \mu = \begin{bmatrix} 45, 3 & 0 \\ 0 & 35, 9 \end{bmatrix}$$

Aufgabe:

- Berechnen Sie für eine harmonische Erregung am Freiheitsgrad 1 mit $F_{re} = 1$ und $F_{im} = 0$ die Frequenzgänge der Amplituden der Antworten am Freiheitsgrad 1 und 2 für einen Frequenzbereich von 0 bis 50 Hz. Als Dämpfungsmatrix ist Rayleigh-Dämpfung zu verwenden.
- Stellen Sie die Lösung in Matlab graphisch dar.