

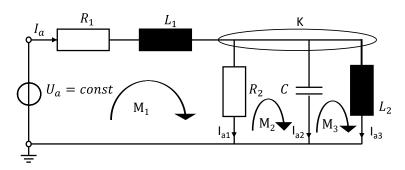
Modellbildung und Simulation

Prof. Dr.-Ing. K. Furmans Prof. Dr.-Ing. M. Geimer Dr.-Ing. B. Pritz Prof. Dr.-Ing. C. Proppe

Übungsblatt Nr. 3

Thema: Konzentrierte Parameter - Analogien

Lösungen Aufgabe 1:



Elektrische Schaltung

1. Stellen Sie die Maschen- und Knotengleichungen zum elektrischen Schaltbild auf. Formen Sie diese so um, dass diese nur noch von drei Unbekannten abhängen.

Knotengleichung K:

$$K1: \quad 0 = I_a - I_{a1} - I_{a2} - I_{a3} \tag{1}$$

Maschengleichungen M_i :

$$M1: \quad 0 = -U_a + I_a R_1 + \dot{I}_a L_1 + I_{a1} R_2 \tag{2}$$

$$M2: \quad 0 = -I_{a1}R_2 + \frac{1}{C} \int I_{a2} dt \tag{3}$$

$$M3: \quad 0 = -\frac{1}{C} \int I_{a2} dt + L_2 \dot{I}_{a3} \tag{4}$$

Die Knotengleichung für \dot{I}_{a3} eingesetzt ergibt:

$$M3: \quad 0 = -\frac{1}{C} \int I_{a2} dt + L_2 (\dot{I}_a - \dot{I}_{a1} - \dot{I}_{a2})$$
 (5)

2. Wandeln Sie die elektrischen Gleichungen mithilfe der Trans-Per-Darstellung in mechanische Gleichungen um.

Durch Einsetzen der Potenzial und Stromgrößen erhält man:

$$M1: \quad v_a = R_1 F_a + \dot{F}_a L_1 + F_{a1} R_2 \tag{6}$$

$$M2: \quad 0 = -F_{a1}R_2 + \frac{1}{C} \int F_{a2} dt \tag{7}$$

$$M3: \quad 0 = -\frac{1}{C} \int F_{a2} dt + L_2(\dot{F}_a - \dot{F}_{a1} - \dot{F}_{a2}) \tag{8}$$

Daraus kann man die Zusammenhänge zwischen Prozesselementen bestimmen:

$$v_1 = R_1 F_a \qquad F_a = \frac{1}{R_1} v_1 \quad \to d = \frac{1}{R_1}$$
 (9)

$$v_2 = \dot{F}_a L_1$$
 $F_a = \frac{1}{L_1} \int v_2 dt \rightarrow k = \frac{1}{L_1}$ (10)

$$v_3 = \frac{1}{C} \int F_{a2} dt \qquad F_{a2} = C\dot{v}_3 \quad \to m = C \tag{11}$$

Eingesetzt erhält man:

$$M1: \quad v_a = \frac{1}{d_1} F_a + \frac{1}{k_1} \dot{F}_a + \frac{1}{d_2} F_{a1} \tag{12}$$

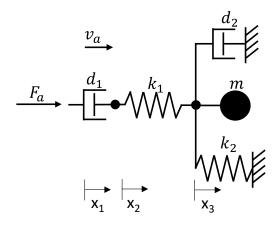
$$M2: \quad 0 = -\frac{1}{d_2}F_{a1} + \frac{1}{m}\int F_{a2} dt \tag{13}$$

$$M3: \quad 0 = -\frac{1}{m} \int F_{a2} dt + \frac{1}{k_2} (\dot{F}_a - \dot{F}_{a1} - \dot{F}_{a2})$$
 (14)

(15)

3. Zeichnen Sie das zur Trans-Per-Darstellung gehörende mechanische System.

$$v_1 = \dot{x}_1 - \dot{x}_2 \qquad v_2 = \dot{x}_2 - \dot{x}_3 \qquad v_3 = x_3$$
 (16)



Lösung zu Teilaufgabe $1.3\,$

4. Verwenden Sie nun die Potenzial-Strom-Darstellung, um die Gleichungen aus 1. in mechanische Gleichungen umzuwandeln.

Durch Einsetzen der Potenzial und Stromgrößen erhält man:

$$M1: \quad F_a = v_a R_1 + \dot{v}_a L_1 + v_{a1} R_2 \tag{17}$$

$$M2: \quad 0 = -v_{a1}R_2 + \frac{1}{C} \int v_{a2} dt \tag{18}$$

$$M3: \quad 0 = -\frac{1}{C} \int v_{a2} dt + (\dot{v}_a - \dot{v}_{a1} - \dot{v}_{a2}) L_2 \tag{19}$$

Daraus kann man die Zusammenhänge zwischen Prozesselementen bestimmen:

$$F_1 = v_a R_1 \quad \to d = R \tag{20}$$

$$F_1 = v_a R_1 \quad \to d = R$$

$$F_2 = \dot{v}_a L_1 \quad \to m = L$$

$$(20)$$

$$F_1 = \frac{1}{C} \int v_{a2} dt \quad \to \frac{1}{C} = k \tag{22}$$

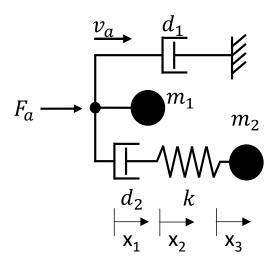
Eingesetzt erhält man:

$$M1: \quad F_a = v_a d_1 + \dot{v}_a m_1 + v_{a1} d_2 \tag{23}$$

$$M2: \quad 0 = -v_{a1}d_2 + k \int v_{a2} dt \tag{24}$$

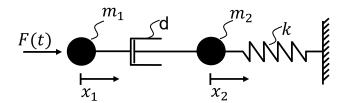
$$M3: \quad 0 = -k \int v_{a2} dt + (\dot{v}_a - \dot{v}_{a1} - \dot{v}_{a2}) m_2$$
 (25)

5. Zeichnen Sie das zur Potenzial-Strom-Darstellung gehörende mechanische System.



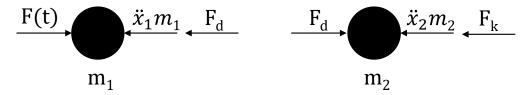
Lösung zu Teilaufgabe 1.5

Lösungen Aufgabe 2:



Mechanisches System

1. Schneiden Sie die beiden Massen des mechanischen Systems frei und stellen Sie deren Differentialgleichungen auf.



Freischnitt mechanisches System

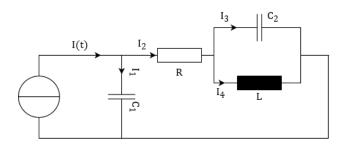
$$I. \quad F_t = \ddot{x}_1 m_1 + F_d = \ddot{x}_1 m_1 + d(\dot{x}_1 - \dot{x}_2) \tag{26}$$

II.
$$0 = F_d - \ddot{x}_2 m_2 - F_k = d(\dot{x}_1 - \dot{x}_2) - \ddot{x}_2 m_2 - kx_2$$
 (27)

2. Verwenden Sie die Trans-Per-Darstellung, um die Differentialgleichungen in ihr elektrisches Äquivalent umzuwandeln. Zeichnen Sie anschließend das elektrische System.

$$I. \quad I(t) = \dot{U}_1 C_1 + (U_1 - U_2) \frac{1}{R}$$
 (28)

II.
$$(U_1 - U_2)\frac{1}{R} = \dot{U}_2 C_2 + \frac{1}{L} \int U_2 dt$$
 (29)

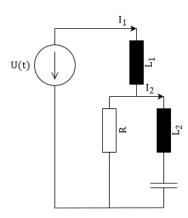


Lösung zu Teilaufgabe $2.2\,$

3. Verwenden Sie nun die Potenzial-Strom-Darstellung, um die Differentialgleichungen in ihr elektrisches \ddot{A} quivalent umzuwandeln und das elektrische System zu zeichnen.

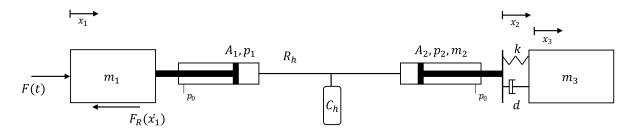
$$I. \quad U(t) = \dot{I}_1 L_1 + (I_1 - I_2)R \tag{30}$$

II.
$$(I_1 - I_2)R = \dot{I}_2 L_2 + \frac{1}{C} \int I_2 dt$$
 (31)



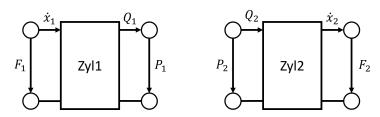
Lösung Teilaufgabe 2.3

Lösungen Aufgabe 3:



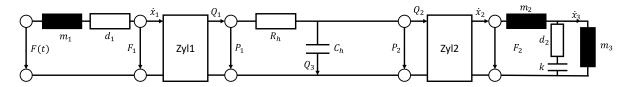
Hydraulisch-mechanisches System

1. Welches sind die Wandler des hydraulisch-mechanischen Systems? Zeichnen Sie deren Vierpole und geben Sie die Potenzial- und Stromgrößen an Ein- und Ausgang an. Verwenden Sie die Potenzial-Strom-Darstellung.



Lösung zu Teilaufgabe 3.1

2. Wandeln Sie das System mithilfe der Potenzial-Strom-Darstellung in einen elektrischen Schaltplan um. Die Trägheit des Fluids in der Leitung kann vernachlässigt werden. Die Wandler können aus Aufgabe 3.1 als Black-Box übernommen werden.



Lösung zu Teilaufgabe 3.2

3. Nennen Sie die Stromgrößen des Systems. Wie viele Freiheitsgrade gibt es?

$$\dot{x}_1; \dot{x}_2; \dot{x}_3; Q_1; Q_2; Q_3$$

6 Stromgrößen mit 3 Nebenbedingungen = 3 Freiheitsgrade

Nebenbedingungen:

$$Q_1 = x_1 A_1 \tag{32}$$

$$Q_2 = x_2 A_2 \tag{33}$$

$$0 = Q_1 - Q_2 - Q_1 \tag{34}$$