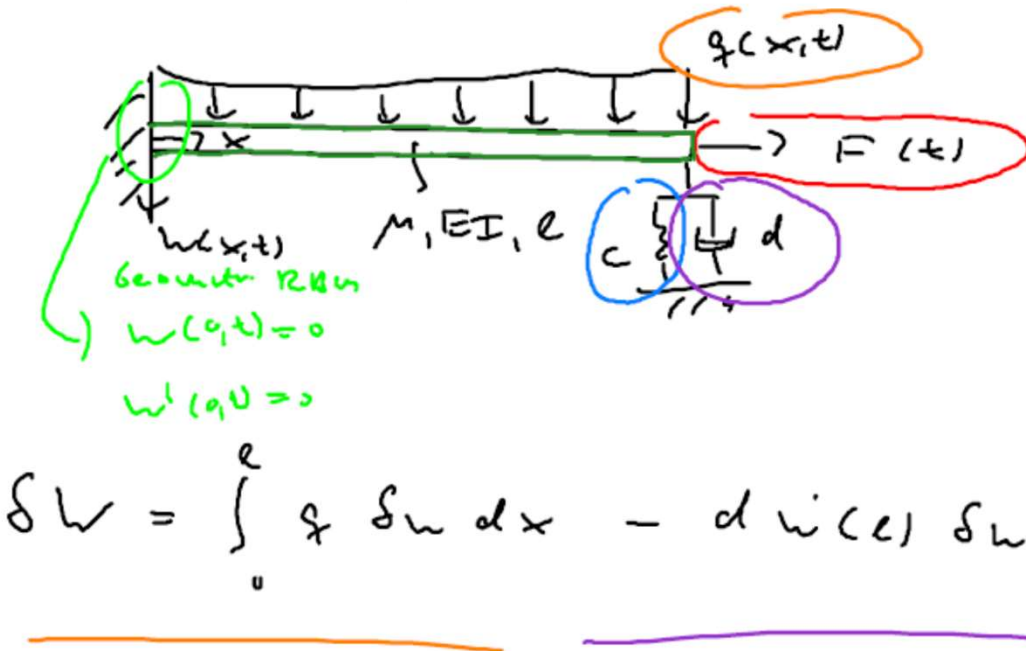


Kontinuumsmechanik VL 9

Bsp. zu Balkenschwingungen



$$T = \int_0^l \frac{1}{2} m \dot{w}^2 dx$$

$$U = \int_0^l \frac{1}{2} EI w''^2 dx + \int_0^l \frac{1}{2} F w'^2 dx$$

$$+ \frac{1}{2} c w(l)^2$$

$$\delta \int_{t_0}^{t_1} L dt + \int_{t_0}^{t_1} \delta W dt = 0 \quad \text{Prinzip von Hamilton}$$

1. Durchführen der Variation $\delta(\dots)$:

Nach Zusammenfassen $\iint(\dots) dx dt + \int(\dots) dt = 0$

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l \left(m \dot{w} \delta \dot{w} - EI w'' \delta w'' - F w' \delta w' + q \delta w \right) dx dt$$

$$+ \int_{t_0}^{t_1} \left(-c w(l) \delta w(l) - d \dot{w}(l) \delta \dot{w}(l) \right) dt = 0$$

2. Partielle Integration + geometrische Randbedingungen:

$$\delta \dot{w}, \delta w', \delta w'' \rightarrow \delta w$$

Partielle Integration:

$$\int_a^b u v dt = uv \Big|_a^b - \int_a^b u' v dt \quad \int_a^b u v' dx = uv \Big|_a^b - \int_a^b u' v dx \quad (1)$$

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l \left(m \ddot{w} \delta w - EI w'' \delta w'' - F w' \delta w' + q \delta w \right) dx dt$$

(4)

$$+ \int_{t_0}^{t_1} \left(-c w(l) \delta w(l) - d w(c) \delta w(c) \right) dt = 0$$

(5) (6)

$$\int_0^l \int_{t_0}^{t_1} m \ddot{w} \delta w dt dx = \int_0^l m \dot{w} \delta w \Big|_{t_0}^{t_1} dx - \int_0^l \int_{t_0}^{t_1} m \ddot{w} \delta w dt dx$$

(1)

Keine Variation an Zeitgrenzen

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l \left(m \dot{w} \delta \dot{w} - EI w'' \delta w'' - F w' \delta w' + q \delta w \right) dx dt$$

$$+ \int_{t_0}^{t_1} \left(-c w(l) \delta w(l) - d \dot{w}(l) \delta \dot{w}(l) \right) dt = 0$$

(5) (6) (4)

$$\left| - \int_{t_0}^{t_1} \int_0^l EI w'' \delta w'' dx dt = - \int_{t_0}^{t_1} EI w'' \left[\delta w' \right]_0^l dt + \int_{t_0}^{t_1} \int_0^l EI w''' \delta w' dx dt \right.$$

$$= - \int_{t_0}^{t_1} EI w'' \left[\delta w' \right]_0^l dt + \int_{t_0}^{t_1} EI w'' \left[\delta w \right]_0^l dt - \int_{t_0}^{t_1} \int_0^l EI w^{IV} \delta w dx dt$$

(3) (7) (2)

$$\left| - \int_{t_0}^{t_1} \int_0^l F w' \delta w' dx dt = - \int_{t_0}^{t_1} F w' \left[\delta w \right]_0^l dt + \int_{t_0}^{t_1} \int_0^l F w'' \delta w dx dt \right.$$

(8) (5)

Geometrische Randbedingungen $w(0, t) = 0$ $w'(0, t) = 0$

geometr. Rand

$$w(0,t) = 0$$

$$w'(0,t) = 0$$

Virtuelle Verschiebungen sind verträglich mit den Bindungen

$$\delta w(0) = 0 \quad \delta w'(0) = 0$$

3. Sortieren/Auswerten:

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l (\dots) \delta w \, dx \, dt + \int_{t_0}^{t_1} \{ (\dots) \delta w(l) + (\dots) \delta w'(l) \} \, dt = 0$$

$$\begin{aligned} \int_{t_0}^{t_1} \int_0^l & \left(\underbrace{-m\ddot{w}}_{(1)} - \underbrace{EI w'''}_{(2)} + \underbrace{F w''}_{(3)} + \underbrace{q}_{(4)} \right) \delta w \, dx \, dt + \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \underbrace{(-c w(l) - d w'(l) + EI w''(l) - F w'(l))}_{(5)} \delta w(l) \right. \\ & \left. + \underbrace{(-EI w''(l))}_{(6)} \delta w'(l) \right\} \, dt = 0 \end{aligned}$$

$\stackrel{!}{=} 0$ (under (1)-(4)) $\stackrel{!}{=} 0$ (under (5)-(6))

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l \underbrace{\left(\underbrace{-m\ddot{w}}_{(1)} - \underbrace{EI w^{IV}}_{(2)} + \underbrace{F w''}_{(3)} + \underbrace{q}_{(4)} \right) \delta w}_{\stackrel{!}{=} 0} dx dt + \int_{t_0}^{t_1} \underbrace{\left\{ \underbrace{-c w(l)}_{(5)} - \underbrace{\alpha \dot{w}(l)}_{(6)} + \underbrace{EI w'''(l)}_{(7)} - \underbrace{F w'(l)}_{(8)} \right\} \delta w(l)}_{\stackrel{!}{=} 0} dt + \underbrace{\left(-EI w''(l) \right) \delta w'(l)}_{\stackrel{!}{=} 0} dt = 0$$

δw , $\delta w(l)$, $\delta w'(l)$ sind unabhängig voneinander

$$\int \int \underbrace{(\quad)}_{\stackrel{!}{=} 0} \delta w dx dt + \int \underbrace{(\quad)}_{\stackrel{!}{=} 0} \delta w(l) dt + \int \underbrace{(\quad)}_{\stackrel{!}{=} 0} \delta w'(l) dt = 0$$

$$\int \int \underbrace{(\quad)}_{\stackrel{!}{=} 0} \delta w dx dt \rightarrow \text{Feldgleichung: } m\ddot{w} - F w'' + EI w^{IV} = q$$

$$\int \underbrace{(\quad)}_{\stackrel{!}{=} 0} \delta w(l) dt \rightarrow \text{dyn. RB: } c w(l) - \alpha \dot{w}(l) + EI w'''(l) - F w'(l) = 0$$

(Querkraft bei $x=l$)

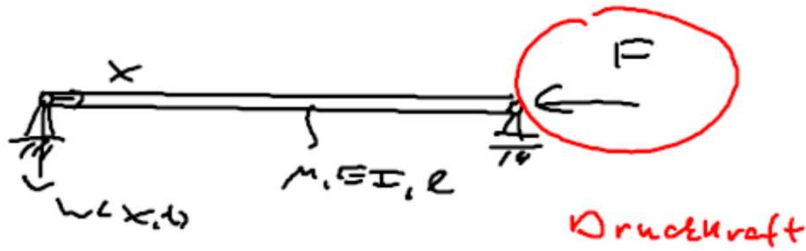
$$\int \underbrace{(\quad)}_{\stackrel{!}{=} 0} \delta w'(l) dt \rightarrow \text{dyn. RB: } EI w''(l) = 0$$

(Moment bei $x=l$)

+ geom. RBen (von oben):

$$w(0) = 0 \quad w'(0) = 0$$

4.2.5 Knickproblem aus Sicht der Dynamik



$$T = \frac{1}{2} \int_0^l m \dot{w}^2 dx$$

$$U = \frac{1}{2} \int_0^l EI w''^2 dx + \frac{1}{2} \int_0^l (-F) w'^2 dx$$

$$\delta W = 0$$

1. Durchführen der Variation $\delta(\dots)$:

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l (m \dot{w} \delta \dot{w} - EI w'' \delta w'' + F w' \delta w') dx dt = 0$$

2. Partielle Integration + geometrische Randbedingungen:

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l (-m \ddot{w} - EI w'''' - F w''') \delta w dx dt + \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \left[-EI w' \delta w' \right]_0^l + \left[EI w''' \delta w \right]_0^l + \left[F w' \delta w \right]_0^l \right\} dt = 0$$

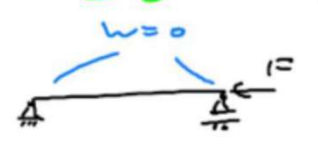
Geometr. RB

$w(0,t) = w(l,t) = 0$
 $\delta w(0) = 0 \quad \delta w(l) = 0$

geometr. RB

$$\int_{t_0}^{t_1} \int_0^l (-\mu \ddot{w} - EI w^{IV} - F w'') \delta w \, dx \, dt + \int_{t_0}^{t_1} \left\{ \left(-EI w' \delta w' \right) \Big|_0^l + \left(EI w''' \delta w \right) \Big|_0^l + \left(F w' \delta w \right) \Big|_0^l \right\} dt = 0$$

Geometr. RB



$w(0,t) = w(l,t) = 0$
 1) $\delta w(0) = 0$ $\delta w(l) = 0$

geometr. RB

3. Sortieren/Auswerten:

δw , $\delta w'(l)$, $\delta w'(0)$ alle unabhängig

①

Feldgleichung:

$$\mu \ddot{w} + F w'' + EI w^{IV} = 0$$

(Seite mit neg. Vorz. + Balken)

②

dyn. RB

$$w''(0) = w''(l) = 0$$

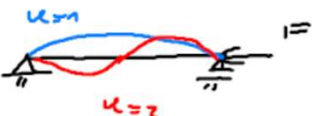


RW 4. ordn. + 4 RB

③

Lösung des Randwertproblems:

Ansatz: $w(x, t) = \underbrace{\sin u\pi \frac{x}{l}}_{\text{Eigenform}} \cdot \underbrace{\sin \omega_u t}_{p(t)}$ $u = 1, 2, \dots$

 $u=1$
 $u=2$

l) Eigenkreisfrequenz ω_u , unbekannt

$w(x) = \sin u\pi \frac{x}{l}$ erfüllt alle R.D.N. ($w(0) = w(l) = 0$
 $w''(0) = w''(l) = 0$)

In Feldgleichung einsetzen:

$$\ddot{w}(x, t) = \sin u\pi \frac{x}{l} (-\omega_u)^2 \sin \omega_u t$$

$$w^{IV}(x, t) = \left(\frac{u\pi}{l}\right)^4 \sin u\pi \frac{x}{l} \sin \omega_u t$$

$$\left(-\mu \omega_u^2 - F \left(\frac{u\pi}{l}\right)^2 + EI \left(\frac{u\pi}{l}\right)^4 \right) \cancel{\sin u\pi \frac{x}{l}} \cancel{\sin \omega_u t} = 0$$

Auflösen nach ω_k :

$$\omega_u^2 = \frac{EI \left(\frac{u\pi}{l}\right)^4 - F \left(\frac{u\pi}{l}\right)^2}{\mu}$$

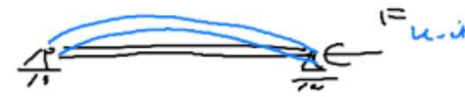
F Druckkraft

$$\omega_k^2 = \frac{EI \left(\frac{u\pi}{l} \right)^4 - F \left(\frac{u\pi}{l} \right)^2}{\quad}$$

- Negatives F (hier Zugkraft) erhöht ω_k
- Positives F (hier Druckkraft) verkleinert ω_k

Im Grenzfall wird $\omega_k^2 = 0$; daraus

$$F_{krit} = EI \left(\frac{\pi}{l} \right)^2$$



Dies entspricht der in der Festigkeitslehre für diesen Fall berechneten Knicklast.