

1.1 Spannung

$$\underbrace{\sigma}_{\text{Spannung} \left[\frac{N}{mm^2} \right]} = \frac{\overbrace{N}^{\text{Normalspannung} [N]}}{\underbrace{A}_{\text{Fläche} [mm^2]}} \quad (1.1)$$

$$\underbrace{\sigma}_{\text{Spannung} \left[\frac{N}{mm^2} \right]} = \frac{\overbrace{F}^{\text{Kraft} [N]}}{\underbrace{A}_{\text{Fläche} [mm^2]}} \quad (1.2)$$

$$\begin{array}{c} \text{Normalspannung} \\ \text{in einem Schnitt} \\ \text{Senkrecht zur Stabachse} \end{array} \quad \underbrace{\sigma_0}_{\text{Spannung} \left[\frac{N}{mm^2} \right]} \quad (1.3)$$

$$\sigma = \frac{\sigma_0}{2} (1 + \cos 2\phi), \tau = \frac{\sigma_0}{2} (\sin 2\phi)$$

$$\sigma(x) = \frac{N(x)}{A(x)} \quad (1.4)$$

$$A_{\text{erf}} = \frac{|N|}{\sigma_{\text{zul}}} \quad (1.5)$$

1.2 Dehnung

$$\underbrace{\varepsilon}_{\text{Dehnung} [1]} = \frac{\overbrace{\Delta \ell}^{\text{Verlängerung} [m]}}{\underbrace{\ell_0}_{\text{Ursprüngliche Länge} [m]}} = \frac{\ell - \ell_0}{\ell_0} \quad (1.6)$$

Örtliche (lokale Dehnung)

$$\varepsilon(x) = \frac{du}{dx} \quad (1.7)$$

1.3 Stoffgesetz

Hooke'sches Gesetz

$$\underbrace{E}_{\substack{\text{Elastizitätsmodul} \\ \left[\frac{N}{mm^2}\right]}} = \frac{\underbrace{\sigma}_{\substack{\text{Spannung} \left[\frac{N}{mm^2}\right]}}}{\underbrace{\varepsilon}_{\text{Dehnung}[1]}} \quad (1.8)$$

Umgestellt nach Sigma, übliche Form:

$$\sigma = E\varepsilon = \frac{\Delta \ell}{\ell_0} E$$

$$\underbrace{\varepsilon}_{\text{Dehnung}[1]} = \frac{\sigma}{E} \quad (1.9)$$

$$\underbrace{\varepsilon_T}_{\text{Wärmedehnung}[1]} = \underbrace{\alpha}_{\substack{\text{Thermischer} \\ \text{Ausdehnungskoeffizient} \\ \text{(Wärmeausdehnungskoeffizient)} \\ [1/^\circ\text{C}]}} \cdot \underbrace{\Delta T}_{\text{Temperaturänderung}[^\circ\text{C}]} \quad (1.10)$$

$$\varepsilon = \frac{\sigma}{E} + \alpha_T \Delta T \quad (1.11)$$

$$\sigma = E (\varepsilon - \alpha_T \Delta T) \quad (1.12)$$

1.4 Einzelstab

$$\frac{dN}{dx} + \underbrace{n}_{\text{Linienkraft}} = 0 \quad (1.13)$$

$$\frac{du}{dx} = \frac{N}{EA} + \alpha_T \Delta T \quad (1.14)$$

$$\Delta \ell = u(l) - u(0) = \int_0^\ell \varepsilon dx \quad (1.15)$$

$$\Delta \ell = \int_0^\ell \left(\frac{N}{EA} + \alpha_T \Delta T \right) dx \quad (1.16)$$

$$\Delta \ell = \frac{F\ell}{EA} + \alpha_T \Delta T \ell \quad (1.17)$$

Für $\Delta T = 0$

$$\Delta \ell = \frac{F\ell}{EA} \quad (1.18)$$

Oder $F = 0$

$$\Delta \ell = \alpha_T \Delta T \ell \quad (1.19)$$

$$(EAu')' = -n + (EA\alpha_T \Delta T)' \quad (1.20a)$$

Sei in 1.20a $EA = \text{const}$ und $\Delta T = \text{const}$

$$EAu'' = -n \quad (1.20b)$$

1.5 Statisch bestimmte Stabsysteme

$$\begin{aligned} u &= |\Delta \ell_1| = \frac{F\ell}{EA} \frac{1}{\tan \alpha}, \\ v &= \frac{\Delta \ell_2}{\sin \alpha} + \frac{u}{\tan \alpha} = \frac{F\ell}{EA} \frac{1 + \cos^3 \alpha}{\sin^2 \alpha \cos \alpha} \end{aligned} \quad (1.21)$$

1.6 Statisch unbestimmte Stabsysteme

1.7 Zusammenfassung

2.1 Spannungvektor und Spannungstensor

$$\mathbf{t} = \lim_{\Delta A \rightarrow 0} \frac{\Delta \mathbf{F}}{\Delta A} = \frac{d\mathbf{F}}{dA} \quad (2.1)$$

$$\mathbf{t} = \tau_{yx} \mathbf{e}_x + \sigma_y \mathbf{e}_y + \tau_{yz} \mathbf{e}_z \quad (2.2)$$

$$\tau_{xy} = \tau_{yx}, \tau_{xz} = \tau_{zx}, \tau_{yz} = \tau_{zy} \quad (2.3)$$

$$\boldsymbol{\sigma} = \begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{yx} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{zx} & \tau_{zy} & \sigma_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{xy} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{xz} & \tau_{yz} & \sigma_z \end{bmatrix} \quad (2.4)$$

$$\begin{aligned} \sigma_\xi &= \sigma_x \cos^2 \varphi + \sigma_y \sin^2 \varphi + 2\tau_{xy} \sin \varphi \cos \varphi \\ \tau_{\xi\eta} &= -(\sigma_x - \sigma_y) \sin \varphi \cos \varphi + \tau_{xy} (\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi) \end{aligned} \quad (2.5a)$$

$$\sigma_\eta = \sigma_x \sin^2 \varphi + \sigma_y \cos^2 \varphi - 2\tau_{xy} \sin \varphi \cos \varphi \quad (2.5b)$$

$$\begin{aligned} \sigma_\xi &= \frac{1}{2}(\sigma_x + \sigma_y) + \frac{1}{2}(\sigma_x - \sigma_y) \cos 2\varphi + \tau_{xy} \sin 2\varphi, \\ \sigma_\eta &= \frac{1}{2}(\sigma_x + \sigma_y) - \frac{1}{2}(\sigma_x - \sigma_y) \cos 2\varphi + \tau_{xy} \sin 2\varphi, \\ \tau_{\xi\eta} &= -\frac{1}{2}(\sigma_x - \sigma_y) \sin 2\varphi + \tau_{xy} \cos 2\varphi, \end{aligned} \quad (2.6)$$

$$\sigma_\xi + \sigma_\eta = \sigma_x + \sigma_y \quad (2.7)$$

$$\tan 2\varphi^* = \frac{2\tau_{xy}}{\sigma_x - \sigma_y} \quad (2.8)$$

$$\begin{aligned} \cos 2\varphi^* &= \frac{1}{\sqrt{1 + \tan^2 2\varphi^*}} = \frac{\sigma_x - \sigma_y}{\sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4\tau_{xy}^2}} \\ \sin 2\varphi^* &= \frac{\tan 2\varphi^*}{\sqrt{1 + \tan^2 2\varphi^*}} = \frac{2\tau_{xy}}{\sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4\tau_{xy}^2}} \end{aligned} \quad (2.9)$$

$$\sigma_{1,2} = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2} \quad (2.10)$$

$$\tan 2\varphi^{**} = -\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2\tau_{xy}} \quad (2.11)$$

$$\tau_{\max} = \pm \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2} \quad (2.12a)$$

$$\tau_{\max} = \pm \frac{1}{2}(\sigma_1 - \sigma_2) \quad (2.12b)$$

$$\sigma_M = \frac{1}{2}(\sigma_x + \sigma_y) = \frac{1}{2}(\sigma_1 + \sigma_2) \quad (2.13)$$