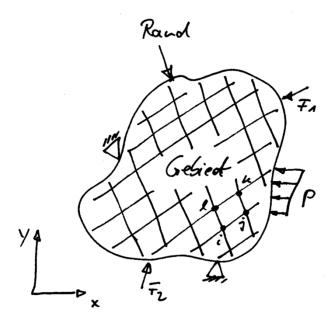
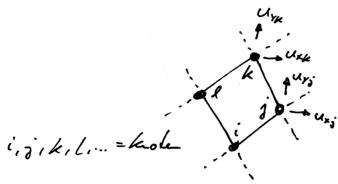
- Sie lernen mit Hilfe der Federanalogie die Matrizengleichungen der FEM kennen.
- Sie haben einen Überblick über die Grundbegriffe der FEM.
- Sie kennen die wesentlichen Arbeitsschritte in Ansys und können erste Linienmodelle realisieren.





- Lager, Kräfte, Verschiebungen, Drücke auf dem Rand werden als Randbedingungen bezeichnet.
- Im Gebiet gilt die DGL
- Gesucht werden die Verschiebungen, z.B. in xund y-Richtung $u_x = f(x, y)$ $u_y = g(x, y)$
- In der FEM werden die Verschiebungen an den diskreten Punkten (Knoten) bestimmt.

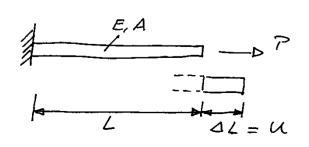
Aus den Verschiebungen können die Lagerkräfte, die Dehnungen & Spannungen bestimmt werden. \mathcal{U}_{xi}

Federanalogie

Für lineare Feder gilt:

$$P = k \cdot u$$

Ein Stab verhält sich ähnlich:



 $\begin{array}{ll} \text{Dehnung} & \varepsilon = \frac{\Delta L}{L} = \frac{u}{L} \\ \text{Spannung} & \sigma = E \cdot \varepsilon = \frac{E \cdot u}{L} \\ \text{Kraft} & P = \sigma \cdot A \end{array} \Rightarrow \begin{array}{ll} P = \frac{E \cdot A}{L} \cdot u \\ \end{array}$

E = Elastizitätsmodul A = Querschnittsfläche ΔL = Längenänderung = Verschiebung u $\frac{E \cdot A}{L}$ = Steifigkeit des Dehnstabs

FEM I - Lektion 2 - H2016

Geometrie Volume => Volumenkörper Area => Fläche Line => Linie (Key)Point => Punkt



Aufgabe 1

Federanalogie

K1, K2, K3 = Fodersteifigkeiten

Freischneiden:

$$Pkt.0: \longrightarrow F_4$$

" 1:
$$F_{n} \longrightarrow F_{n}$$

663:

Foder gesetze:

$$\mathcal{F}_3 = -k_3 \cdot u_2$$

Unbekannte: U, Uz

=>
$$P_1 = (k_1 + k_2) u_1 - k_2 \cdot u_2$$

 $P_2 = -k_2 u_1 + (k_2 + k_3) u_2$

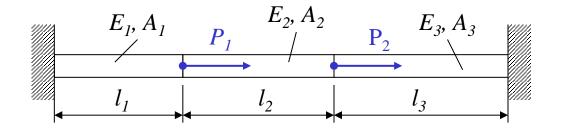
$$\begin{cases} P_1 \\ P_2 \end{cases} = \begin{bmatrix} k_1 + k_2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2 + k_3 \end{bmatrix} \cdot \begin{cases} u_1 \\ u_2 \end{cases}$$
 Lastvektor — Steifigkeitsmatrix Verschiebungsvektor

$$\{P\} = [K] \cdot \{u\}$$

Lösung:
$$\{u\} = [K]^{-1} \cdot \{P\}$$

hier:
$$[K]^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{-(k_2+k_3)}{k_2^2-(k_1+k_2)\cdot(k_2+k_3)} & \frac{-k_2}{k_2^2-(k_1+k_2)\cdot(k_2+k_3)} \\ -k_2 & -(k_1+k_2) \\ \hline k_2^2-(k_1+k_2)\cdot(k_2+k_3) & \frac{k_2^2-(k_1+k_2)\cdot(k_2+k_3)}{k_2^2-(k_1+k_2)\cdot(k_2+k_3)} \end{bmatrix}$$

als Stabmodell



Steifigkeitsmatrix:
$$\begin{bmatrix} K \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{E_1 A_1}{l_1} + \frac{E_2 A_2}{l_2} & -\frac{E_2 A_2}{l_2} \\ -\frac{E_2 A_2}{l_2} & \frac{E_2 A_2}{l_2} + \frac{E_3 A_3}{l_3} \end{bmatrix}$$

[K] ist in der Regel symmetrisch und hat eine Bandstruktur

Selbststudium

Lösen Sie die Aufgabe 2 (ohne Temperaturlast)

Verifizieren Sie Ihre Berechnungsergebnisse mit Hilfe der im Unterricht hergeleiteten Matrizengleichung.