

P R O S E M I N A R

zur Vorlesung

“Mathematische Modelle in der Technik“

PS VIII 12.01. 2017 (Zeit : 13⁴⁵ – 15¹⁵ Raum : S2 346) : **23** - **24** + **TP3**

2.2.2 Verzerrungszustandzustand

- 23** Man zeige, dass die Verzerrungen $\varepsilon_{ij}(v) = 0$, $i, j = 1, 2, 3$, einer Verschiebungsfunktion $v = (v_1, v_2, v_3)^T \in [C^2(\Omega)]^3$ genau dann verschwinden, wenn $v \in \mathcal{R}$ eine Starrkörperverschiebung ist, wobei der Unterraum $\mathcal{R} := \{v(x) = a \times x + b : a, b \in R^3\}$ der Starrkörperverschiebungen durch die Vektoren

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -x_3 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_3 \\ 0 \\ -x_1 \end{pmatrix}$$

aufgespannt wird.

- 24** Zeigen Sie, dass die Winkeländerung φ_{kl} ($k \neq l$) zwischen den Linienelementen dx_k und dx_l durch die Formel

$$\sin \varphi_{kl} = \frac{2e_{kl}}{\sqrt{1 + 2e_{kk}}\sqrt{1 + 2e_{ll}}}$$

gegeben ist (Hinweis: Berechnen Sie zunächst den Kosinus des Winkels ψ zwischen den defomierten Linienelementen dx'_k und dx'_l) !

2.2.3 Spezialfälle von Spannungs- und Verzerrungszuständen (TP 3)

- TP 3a** **Der ebene Verzerrungszustand (EVZ) im homogenen und isotropen Fall:** Der Körper $\mathcal{K} \in R^3$ habe eine ausgezeichnete Dimension, z.B. in x_3 -Richtung, die wesentlich länger ist als die anderen beiden Richtungen, und konstanten Querschnitt $\Omega \subset R^2$:

$$\mathcal{K} = \{x = (x_1, x_2, x_3)^T \in R^3 : (x_1, x_2) \in \Omega, -l < x_3 < +l\}$$

mit $l \gg \text{diam}(\Omega)$. Die Volumenkräfte f und und Oberflächenkräfte t wirken in der Ebene, die orthogonal zur x_3 -Achse liegt, und sind unabhängig von x_3 , d.h.

$$f(x) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, x_2) \\ f_2(x_1, x_2) \\ 0 \end{pmatrix}, \quad t(x) = \begin{pmatrix} t_1(x_1, x_2) \\ t_2(x_1, x_2) \\ 0 \end{pmatrix} \perp \vec{x}_3.$$

Profilträger oder der Staudamm einer Talsperre sind typische Beispiele dafür.

Man leite aus den Beziehungen der 3D Elastizitätstheorie (Kinetik, Kinematik, Hooksches Stoffgesetz, Randbedingungen) die entsprechenden Beziehungen für den EVZ her !

TP 3b **Der ebene Spannungszustand (ESZ) im homogenen und isotropen Fall:**
Wir betrachten jetzt das Deformationsproblem für eine **Scheibe**

$$\mathcal{K} = \{x = (x_1, x_2, x_3)^T \in R^3 : (x_1, x_2) \in \Omega, -h < x_3 < +h\}$$

mit $h \ll \text{diam}(\Omega)$ unter der Wirkung des x_3 -unabhängigen Kräftefeldes

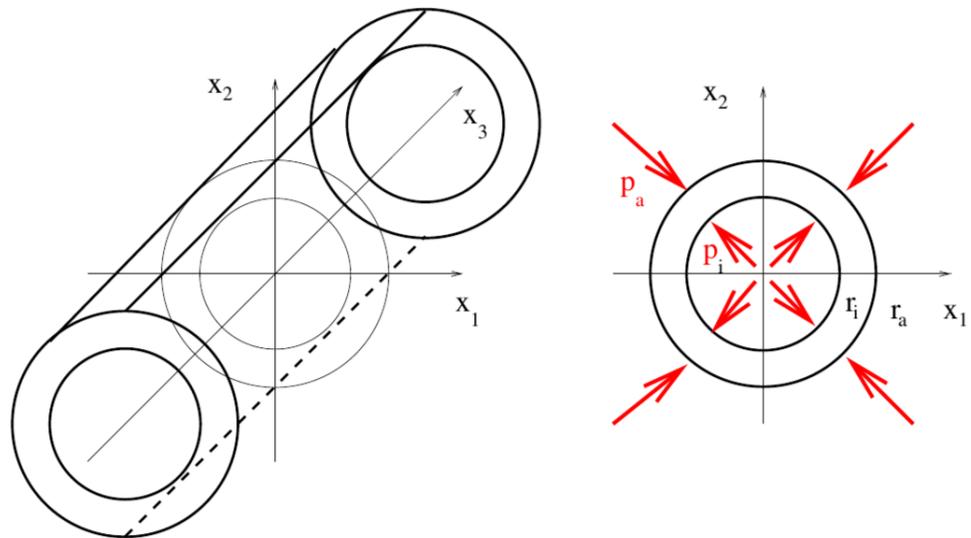
$$f(x) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, x_2) \\ f_2(x_1, x_2) \\ 0 \end{pmatrix}, (x_1, x_2) \in \Omega, \quad t(x) = \begin{pmatrix} t_1(x_1, x_2) \\ t_2(x_1, x_2) \\ 0 \end{pmatrix}, (x_1, x_2) \in \Gamma_t$$

und $t(x_1, x_2, +h) = t(x_1, x_2, -h) = 0, (x_1, x_2) \in \Omega$. Der C-Rahmen einer Spritzgussmaschine, den wir uns im Proseminar anschauen werden, ist ein typisches Beispiel dafür.

Man leite aus den Beziehungen der 3D Elastizitätstheorie (Kinetik, Kinematik, Hooksches Stoffgesetz, Randbedingungen) die entsprechenden Beziehungen für den ESZ her !

TP 3c **Dickwandiges Rohr unter Innen- und Aussendruck:**

Wir betrachten jetzt das Deformationsproblem für eine langes, dickwandiges Rohr mit einem Innenradius r_i und einem Aussenradius r_a unter dem Innendruck p_i und dem Aussendruck p_a (siehe Skizze):



Man leite aus den Beziehungen der 3D Elastizitätstheorie (Kinetik, Kinematik, Hooksches Stoffgesetz, Randbedingungen) ein möglichst einfaches Modell zur Festigkeitsberechnung des Rohres her ! Bestimmen Sie die Lösung ($u_r(r) = ?, \sigma_{rr} = ?, \sigma_{\phi\phi} = ?, \sigma_{r\phi} = ?$) analytisch, falls das möglich ist !