

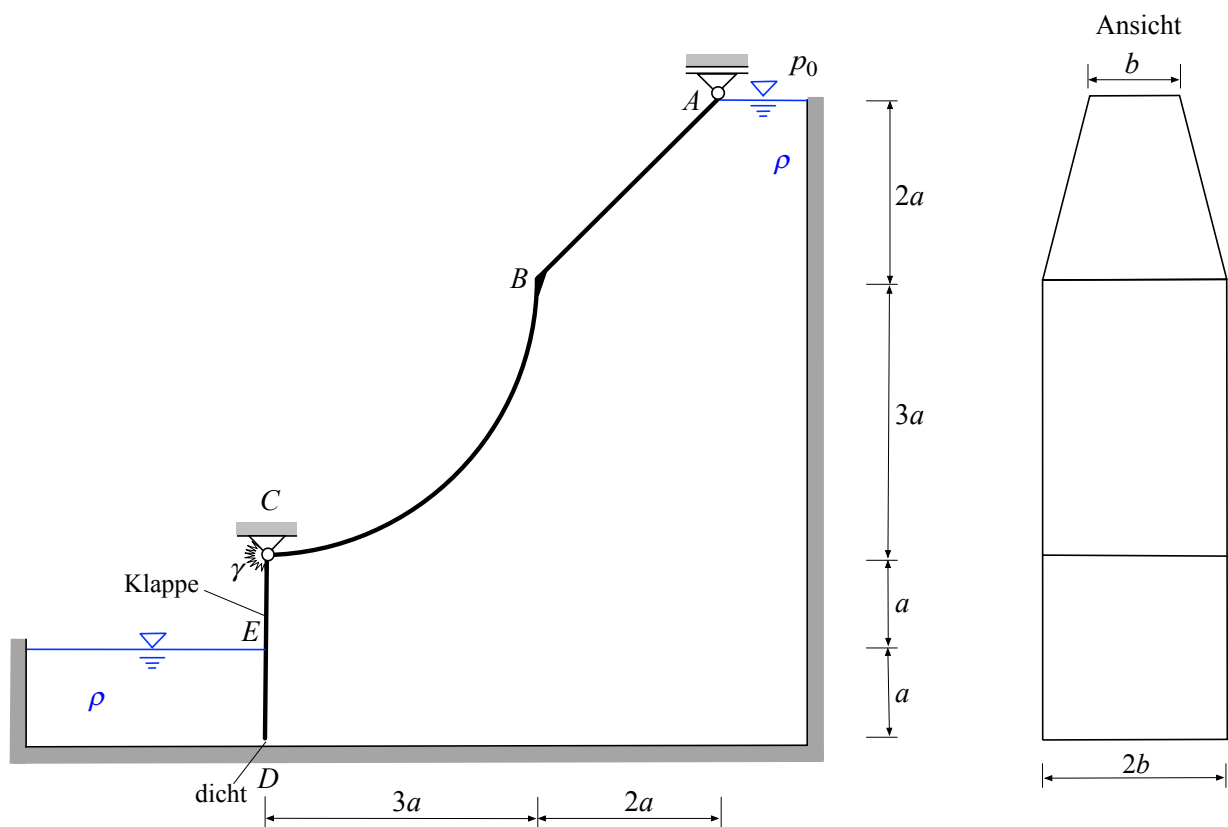
1. Beispiel (10 Punkte)

Gegeben:

- Flüssigkeitsbehälter lt. Skizze: Längenmaß a , Breite b
- Homogene, inkompressible, schwere Flüssigkeit der Dichte ρ
- Referenzdruck p_0
- Starre Behälterwand ABC
- Rechteckige starre Klappe
- Drehfeder: Federsteifigkeit γ

Gesucht:

1. Verlauf des Flüssigkeitsüberdrucks auf die Wände AB , BC und die Klappe (Skizze mit Werten)
2. Teilresultierende und Lage der Wirkungslinien der Teilresultierenden zufolge des Flüssigkeitsüberdrucks auf die Wände AB , BC und die Klappe (Skizze)
3. Moment in der Feder am Knoten C , damit die Klappe in der gegebenen Lage verbleibt
4. Biegemoment im Punkt B mit dem Prinzip der virtuellen Arbeit (Skizze der Kinematik)



Lösungen zum 1. Beispiel

2. Teilresultierende und Lage der Wirkungslinien der Teilresultierenden

Fläche, Schwerpunktabstand und Flächenträgheitsmoment des trapezförmigen Wandabschnitts AB:

$$A_{AB} = 3\sqrt{2}ab \quad , \quad y_s = \frac{8}{9}\sqrt{2}a \quad , \quad J_{AB} = \frac{52}{27}\sqrt{2}a^3b$$

Teilresultierende:

$$R_{AB} = \frac{10}{3}\sqrt{2}\rho ga^2b$$

$$R_{BC}^H = 21\rho ga^2b \quad , \quad R_{BC}^V = \left(12 + \frac{9}{2}\pi\right)\rho ga^2b$$

$$R_{CD} = 24\rho ga^2b$$

$$R_{DE} = \rho ga^2b$$

Lage der Resultierenden auf AB und CD:

$$y_M^{AB} = \frac{13}{45}\sqrt{2}a \quad , \quad \alpha_{BC} = \frac{R_{BC}^V}{R_{BC}^H} = \arctan\left(\frac{4 + \frac{3}{2}\pi}{7}\right) \quad , \quad y_M^{CD} = \frac{1}{18}a$$

3. Moment im Knoten C

$$\curvearrowright M_C = \frac{71}{3}\rho ga^3b$$

4. Biegemoment im Punkt B

$$\curvearrowright M_B = R_{AB}\frac{21}{25}\sqrt{2}a + R_{BC}^H\frac{6}{5}a \quad (\text{Drehrichtung bezogen auf Stab AB})$$

2. Beispiel (10 Punkte)

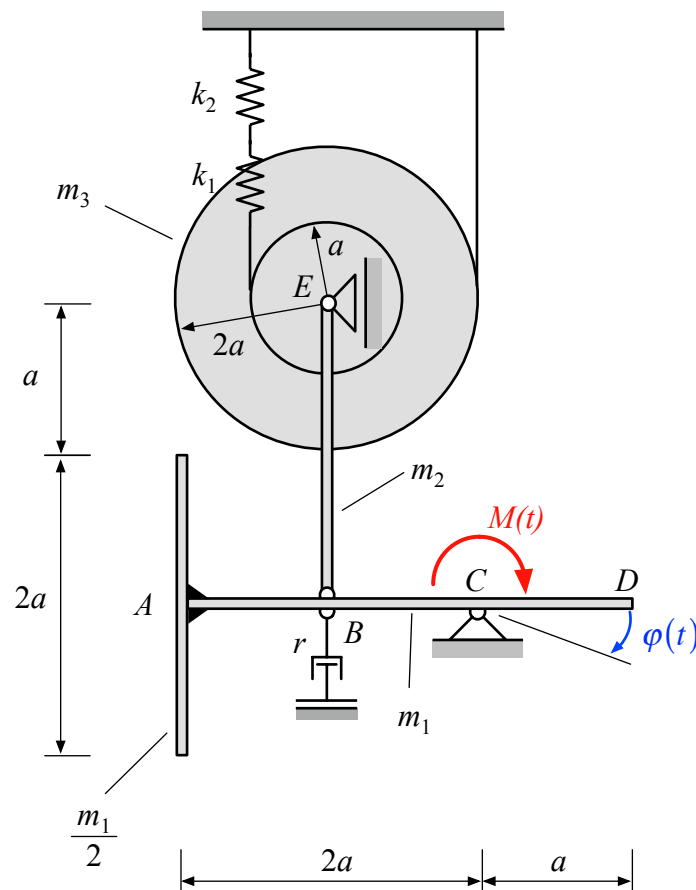
Gegeben:

Ebenes schwingungsfähiges System in entspannter Federlage lt. Skizze (Längenmaß a):

- Starres Profil: Langer Schenkel Masse m_1 , Länge $3a$; kurzer Schenkel Masse $m_1/2$, Länge $2a$
- Starrer Stab: Länge $2a$, Masse m_2
- Starre homogene Kreisscheibe: Masse m_3 , Innenradius a , Außenradius $2a$
- Geschwindigkeitsproportionaler Dämpfer: Dämpferkonstante r
- Linear elastische Federn: Federsteifigkeit k_1 und k_2
- Kraftanregung: Moment $M(t)$

Gesucht:

1. Anzahl der Freiheitsgrade und effektive Federsteifigkeit k_{eff} der Federn
2. Bewegungsgleichung des Systems in der Lagekoordinate $\varphi(t)$ mit Hilfe des Schwerpunkt- und des Drallsatzes für kleine Winkel $|\varphi(t)| \ll 1$
3. Statische Ruhelage φ_{stat} und Bewegungsgleichung für Schwingungen um die statische Ruhelage
4. Für das ungedämpfte System ($r = 0$):
 - a) Eigenkreisfrequenz ω
 - b) Maximale Kraft in der Ersatzfeder im eingeschwungenen Zustand für $M(t) = M_0 \cos(vt)$



Lösungen zum 2. Beispiel

1. Anzahl der Freiheitsgrade und Ersatzfedersteifigkeit

1 FHG; LK: $\varphi(t)$

Ersatzfedersteifigkeit:

$$k_{eff} = \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}$$

2. Bewegungsgleichung

$$\left(\frac{19}{6}m_1 + m_2 + \frac{3}{2}m_3\right) a \ddot{\varphi} + r a \dot{\varphi} + \frac{9}{4}k_{eff} a \varphi = -\left(\frac{3}{2}m_1 + m_2 + m_3\right) g + \frac{M(t)}{a}$$

3.a. Statische Ruhelage

$$\varphi_{stat} = -\frac{\left(\frac{3}{2}m_1 + m_2 + m_3\right) g}{\frac{9}{4}k_{eff} a}$$

3.b. Bewegungsgleichung für Schwingungen um die statische Ruhelage

$$\left(\frac{19}{6}m_1 + m_2 + \frac{3}{2}m_3\right) \ddot{\psi} + r \dot{\psi} + \frac{9}{4}k_{eff} \psi = \frac{M(t)}{a^2}, \quad \psi(t) = \varphi(t) - \varphi_{stat}$$

4.a. Eigenkreisfrequenz

$$\omega = \sqrt{\frac{\frac{9}{4}k_{eff}}{\frac{19}{6}m_1 + m_2 + \frac{3}{2}m_3}}$$

4.b. Maximale Kraft in der Ersatzfeder

$$F_{k,max} = \frac{3}{2}k_{eff} \left[-\frac{M_0}{a^2(\omega^2 - \nu^2)} + \varphi_{stat} \right] a$$