

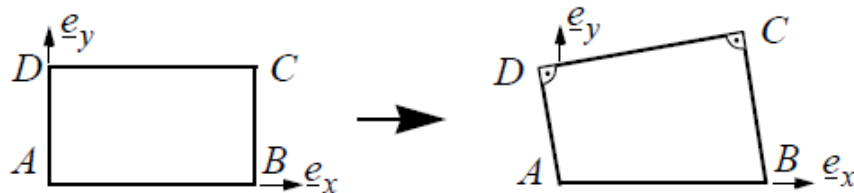
Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Aufgabe S1:

Der Querschnitt eines langen Stabes deformiert sich im ebenen Verformungszustand gemäss der Skizze (kleine Deformationen). Die Strecke AD , DC und AB bleiben in ihrer Länge unverändert.



Ordnen Sie den vier Ecken die richtigen Verzerrungstensoren zu.

a) Ecke A

A1. 5 mögliche Antworten	Ⓐ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$	Ⓑ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$	Ⓒ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & k \end{bmatrix}$	Ⓓ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & 0 \end{bmatrix}$	Ⓔ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} k & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$
--------------------------------	---	---	---	---	---

b) Ecke B

A1. 5 mögliche Antworten	Ⓐ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$	Ⓑ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$	Ⓒ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & k \end{bmatrix}$	Ⓓ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & 0 \end{bmatrix}$	Ⓔ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} k & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$
--------------------------------	---	---	---	---	---

c) Ecke C

A1. 5 mögliche Antworten	Ⓐ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$	Ⓑ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$	Ⓒ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & k \end{bmatrix}$	Ⓓ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & 0 \end{bmatrix}$	Ⓔ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} k & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$
--------------------------------	---	---	---	---	---

d) Ecke D

A1. 5 mögliche Antworten	Ⓐ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$	Ⓑ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$	Ⓒ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & k \end{bmatrix}$	Ⓓ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & 0 \end{bmatrix}$	Ⓔ $\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} k & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$
--------------------------------	---	---	---	---	---

Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Lösung zu Aufgabe S1:

Um diese Aufgabe richtig zu lösen müssen drei Zusammenhänge bekannt sein:

- 1) Keine Längenänderung \rightarrow keine Axialdehnung $\rightarrow \varepsilon_x = \varepsilon_y = 0$
- 2) Keine Winkeländerung \rightarrow keine Schubdehnung $\rightarrow \varepsilon_{xy} = 2\gamma_{xy} = 0$
- 3) Respektive der Koordinatenachse positive Winkeländerung $\rightarrow \gamma_{xy} < 0$

- Punkt A: Die Längen AB und AD bleiben konstant, der Winkel wird resp. der y-Achse grösser.

$$\underline{\underline{E_A}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & 0 \end{bmatrix}$$

- Punkt B: Die Länge AB bleibt konstant aber die Länge BC wird in positiver y-Richtung gestreckt, der Winkel wird resp. der y-Achse grösser.

$$\underline{\underline{E_B}} = \begin{bmatrix} 0 & -k \\ -k & k \end{bmatrix}$$

- Punkt C: Die Länge DC bleibt konstant aber die Länge BC wird in positiver y-Richtung gestreckt, der Winkel bleibt konstant.

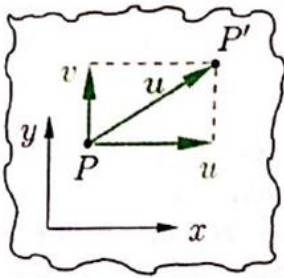
$$\underline{\underline{E_C}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & k \end{bmatrix}$$

- Punkt D: Die Längen DC und AD bleiben konstant, der Winkel bleibt auch konstant. Deswegen kommen im Punkt D keine Deformationen vor, sondern nur eine Starrkörperdrehung

$$\underline{\underline{E_D}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT**Haus- & Schnellübung 4**Aufgabe S2:

Für eine Scheibe wurde aus Messungen das folgende ebene Verschiebungsfeld ermittelt:



$$\underline{u}(x, y) = \begin{pmatrix} u_0 + 7 \cdot 10^{-3}x + 4 \cdot 10^{-3}y \\ v_0 + 2 \cdot 10^{-3}x - 1 \cdot 10^{-3}y \end{pmatrix}$$

- Bestimmen Sie den Verzerrungstensor.
- Wie groß sind die Hauptdehnungen und um wie viel muss das Koordinatensystem gedreht werden, damit man den Hauptdehnungszustand erreicht?
- Wie groß ist die maximale Winkelverzerrung?

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT**Haus- & Schnellübung 4**Lösung zu Aufgabe S2:Aufgabenteil a)**1. Die einzelne Elemente des Verzerrungstensors mit den Verzerrungsableitungen bestimmen**

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} = 7 \cdot 10^{-3}, \quad \varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} = -1 \cdot 10^{-3}, \quad \varepsilon_{xy} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) = 3 \cdot 10^{-3}$$

2. Den Verzerrungstensor aufstellen

$$\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 7 & 3 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \cdot 10^{-3}$$

Aufgabenteil b)**1. Die Hauptdehnungen berechnen**

$$\varepsilon_{1,2} = \frac{\varepsilon_x + \varepsilon_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{\varepsilon_x - \varepsilon_y}{2} \right)^2 + \varepsilon_{xy}^2} \rightarrow \varepsilon_1 = 8 \cdot 10^{-3}, \quad \varepsilon_2 = -2 \cdot 10^{-3}$$

2. Den Drehwinkel berechnen

$$\varphi = \tan^{-1} \left(\frac{2\varepsilon_{xy}}{\varepsilon_x - \varepsilon_y} \right) = 18.4^\circ$$

Aufgabenteil c)

Die maximale Winkelverzerrung ist definiert als

$$\gamma_{max} = \varepsilon_1 - \varepsilon_2 = 1 \cdot 10^{-2}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

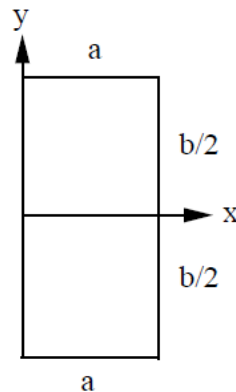
Haus- & Schnellübung 4

Aufgabe S3:

Bei der abgebildeten dünnen Scheibe (Dicke $t \ll a, b$) sind die Schubspannungen an dem Flächenelement mit äusseren Normalen x und y gegeben. Die Volumenkräfte sind vernachlässigbar.

$$\tau_{xy} = \frac{4q}{b^2} y^2, \quad \underline{f} = 0$$

Es sei bekannt, dass die Normalspannung in x -Richtung entlang der y -Achse Null sei und dass die Normalspannung in y -Richtung für $y = \frac{b}{2}$ auch Null sei.



Ermitteln Sie die Normalspannungsverteilung.

Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Lösung zu Aufgabe S3:

1. Aus den GGB für räumlich nicht konstante Spannungen die Differentialgleichungen für die Normalspannungen finden

$$\begin{aligned} \Sigma F_x: \frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} &= 0, & \Sigma F_y: \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial x} &= 0 \\ \rightarrow \sigma_x &= - \int \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} dx, & \sigma_y &= - \int \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial x} dy \end{aligned}$$

2. Die Normalspannungsverteilung berechnen

2.1. Allgemeine Lösung berechnen

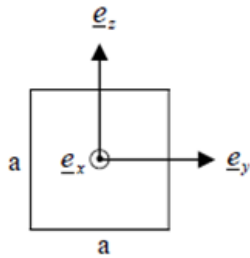
$$\sigma_x = -\frac{8q}{b^2}yx + C(y), \quad \sigma_y = C(x)$$

2.2. Spezielle Lösung mittels Randbedingungen finden

$$\begin{aligned} \sigma_x(x=0) = C(y) = 0 &\rightarrow \sigma_x = -\frac{8q}{b^2}yx \\ \sigma_y\left(y = \frac{b}{2}\right) = C(x) = 0 &\rightarrow \sigma_y = 0 \end{aligned}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT**Haus- & Schnellübung 4**Aufgabe H1:

Gegeben sei ein Verschiebungsfeld eines deformierbaren Stabes mit Querschnittsfläche a^2 .



$$\underline{u}(x, y, z) = \begin{pmatrix} xz \\ -uyz \\ \frac{1}{2}(-x^2 + vy^2 - vz^2) \end{pmatrix} K, \quad K > 0$$

- Finden Sie zuerst den Verzerrungstensor und zeichne anschliessend den Mohrscher Dehnungskreis.
- In welchen Punkten des Stabes und in welchen Richtungen sind die Schubwinkel maximal?

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Lösung zu Aufgabe H1:

Aufgabenteil a)

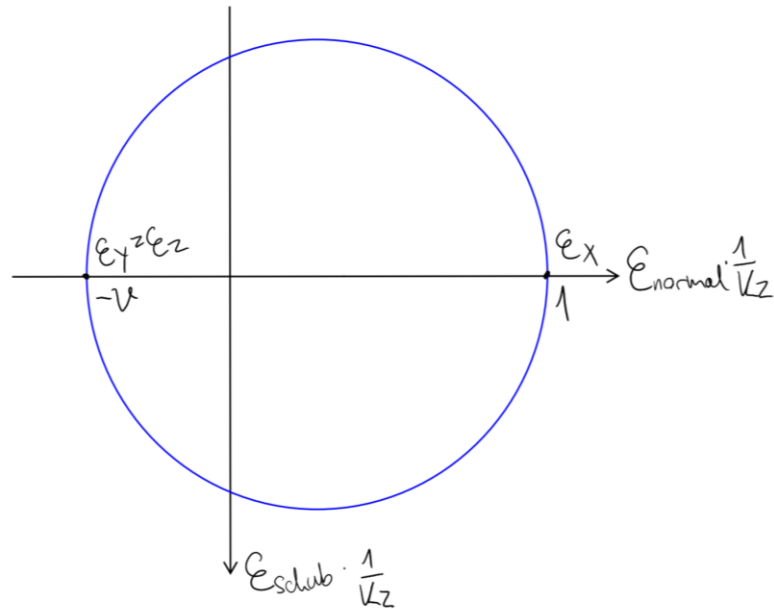
1. Elemente des Tensors einzeln mittels Verschiebungsableitungen berechnen

$$\varepsilon_x = Kz, \quad \varepsilon_y = -Kvz, \quad \varepsilon_z = -Kvz, \quad \varepsilon_{xy} = \varepsilon_{xz} = \varepsilon_{yz} = 0$$

2. Tensor aufstellen

$$\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -v & 0 \\ 0 & 0 & -v \end{bmatrix} \cdot Kz$$

3. Mohrschen Dehnungskreis zeichnen



Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Aufgabenteil b)

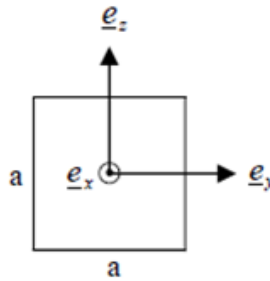
1. Maximalen Schubwinkel berechnen

1.1. Allgemein

$$\varepsilon_{max} = \frac{\varepsilon_x - \varepsilon_y}{2} = \frac{1}{2} Kz(1 + \nu) \rightarrow \varepsilon_{max} \propto z$$

1.2. ε_{max} mittels geometrischer Beobachtung bestimmen

Aus der Beziehung $\varepsilon_{max} \propto z$ wissen wir, dass unsere Schubdehnung dort maximal ist, wo z maximal ist.



Falls man den gegebenen Querschnitt betrachtet ist es klar, dass $z_{max} = \frac{a}{2}$ und somit

$$\varepsilon_{max} = \frac{1}{4} aK(1 + \nu)$$

2. Richtungen der maximalen Schubwinkel

Um die maximalen Schubdehnung zu berechnen, benötigen wir die maximale Schubspannung. Deshalb gilt hier genau das gleiche wie bei den Spannungen: Dreht man den Hauptdehnungszustand um $\pm 45^\circ$ in der Realität, erhält man die maximale Schubdehnung.

$$\begin{aligned} \underline{e}_y = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \underline{a}_1 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}, \underline{b}_1 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} \\ \underline{e}_z = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} &\rightarrow \underline{a}_2 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ -\sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix}, \underline{b}_2 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Aufgabe H2:

Gegeben sei ein Verzerrungstensor.

$$\underline{\underline{E}} = \begin{bmatrix} 11 & 5\sqrt{3} & 2\sqrt{3} \\ 5\sqrt{3} & 1 & -6 \\ 2\sqrt{3} & -6 & -12 \end{bmatrix} \frac{1}{16} \cdot 10^{-3}$$

Berechnen Sie die Hauptdehnungen und die Hauptdehnungsachsen mit der charakteristischen Gleichung mit den Grundinvarianten.

Lösung zu Aufgabe H2:

Aufgabenteil a):

1. Hauptdehnungen berechnen

1.1. Grundinvarianten des Tensors berechnen

$$\varepsilon_I = \text{spur}(\underline{\underline{E}}) = 0, \quad \varepsilon_{III} = \det(\underline{\underline{E}}) = 0$$

$$\varepsilon_{II} = -\varepsilon_x \varepsilon_y - \varepsilon_x \varepsilon_z - \varepsilon_z \varepsilon_y + \tau_{xy}^2 + \tau_{xz}^2 + \tau_{yz}^2 = 1 \cdot 10^{-6}$$

1.2. Grundinvarianten in die charakteristische Gleichung einsetzen und die Hauptdehnungen ausrechnen

$$\varepsilon_i^3 - 1 \cdot 10^{-6} \varepsilon_i = 0$$

$$\rightarrow \boxed{\varepsilon_1 = 1 \cdot 10^{-3}, \quad \varepsilon_2 = 0, \quad \varepsilon_3 = -1 \cdot 10^{-3}}$$

2. Hauptdehnungsachsen berechnen

Eigenvektoren mit der Gleichung $(\underline{\underline{E}} - I \cdot \varepsilon_i) \cdot \underline{\underline{e}}_i = 0$ berechnen:

$$\rightarrow \boxed{\underline{\underline{e}}_1 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \underline{\underline{e}}_2 = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \underline{\underline{e}}_3 = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -1 \\ \sqrt{3} \\ 2\sqrt{3} \end{pmatrix}}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT**Haus- & Schnellübung 4**Wiederholungsaufgabe:

Von dem Spannungszustand in einem materiellen Punkt P sei folgendes bekannt:

$$\underline{s}(\underline{e}_x) = 3k\underline{e}_x + k\underline{e}_y, \quad \underline{s}(\underline{e}_y) = ?\underline{e}_x + ?\underline{e}_y, \quad \underline{s}(\underline{e}_z) = ?\underline{e}_x + ?\underline{e}_y + ?\underline{e}_z$$

- Am Flächenelement mit dem Normalenvektor $\underline{n}_1 = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ verschwindet die Normalspannung.

- Am Flächenelement mit dem Normalenvektor $\underline{n}_2 = \frac{\sqrt{3}}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ist der Vektor der

$$\text{Schubspannung } \underline{\tau} = \frac{\sqrt{3}}{9} k \begin{pmatrix} 5 \\ 11 \\ -16 \end{pmatrix}$$

a) Bestimmen Sie die Komponente des Spannungstensors \underline{T}_{xyz} .

b) Bestimmen Sie mit Hilfe des Mohr'schen Kreises

- Die Hauptspannungen.
- Die absolut grösste Schubspannung.
- Die Hauptrichtungen.

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT**Haus- & Schnellübung 4**Lösung zur Wiederholungsaufgabe:Aufgabenteil a):**1. Spannungstensor mit den gegebenen Daten aufstellen**

$$\underline{\underline{T}} = \begin{bmatrix} 3k & k & 0 \\ k & \sigma_y & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix}$$

2. Gegebenen Gleichungen konkret schreiben

Mit $\underline{s}(\underline{n}) = \underline{\underline{T}} \cdot \underline{n}$, $\sigma = \underline{s}(\underline{n}) \cdot \underline{n}$ und $\underline{\tau} = \underline{s}(\underline{n}) - \sigma \cdot \underline{n}$ bekommt man die Gleichungen:

$$\sigma_1 = (\underline{\underline{T}} \cdot \underline{n}_1) \cdot \underline{n}_1 = 0 \quad (1), \quad \underline{\tau} = (\underline{\underline{T}} \cdot \underline{n}_2) - [(\underline{\underline{T}} \cdot \underline{n}_2) \cdot \underline{n}_2] \cdot \underline{n}_2 = \frac{\sqrt{3}}{9} k \begin{pmatrix} 5 \\ 11 \\ -16 \end{pmatrix} \quad (2)$$

3. Gleichungen nach σ_x und σ_y auflösen

Aus Gleichung (1) erhält man:

$$\sigma_z = -3k$$

Aus der Gleichung (2) erhält man:

$$\sigma_y = 5k$$

Der richtige Spannungstensor für den gegebenen Zustand ist demzufolge:

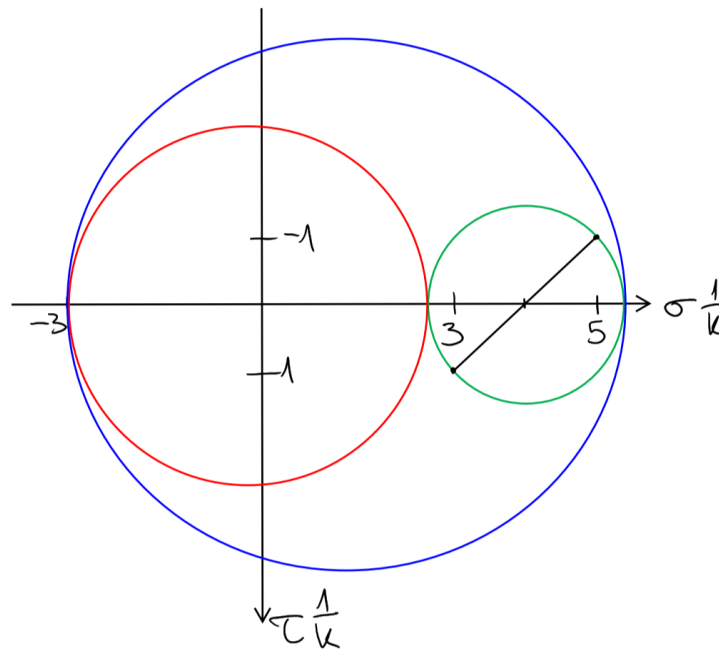
$$\underline{\underline{T}} = \begin{bmatrix} 3k & k & 0 \\ k & 5k & 0 \\ 0 & 0 & -3k \end{bmatrix}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper
für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

Aufgabenteil b):

1. Mohrscher Kreis zeichnen



2. Hauptspannungen berechnen

$$\sigma_{1,2} = \sigma_M \pm r = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2} \rightarrow \boxed{\sigma_1 = (4 + \sqrt{2})k}, \quad \boxed{\sigma_2 = (4 - \sqrt{2})k}$$

3. Absolut maximale Schubspannung berechnen

$$\tau_{abs} = R = \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2} = \boxed{\frac{1}{2}(7 + \sqrt{2})k}$$

Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 4

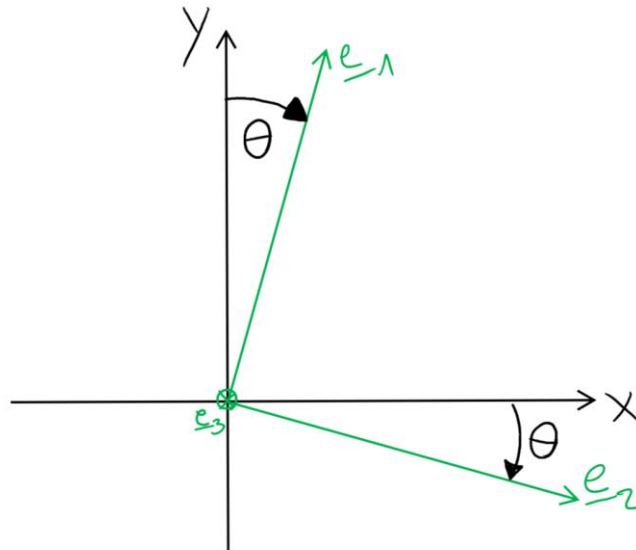
4. Hauptrichtungen berechnen

4.1. Drehwinkel bestimmen

$$\theta = \frac{45^\circ}{2} = 22.5^\circ$$

Der Winkel ist direkt aus der Geometrie des grünen Kreises ersichtlich.

4.2. Hauptrichtungsvektoren bestimmen



$$\underline{e}_1 = \begin{pmatrix} \sin 22.5^\circ \\ \cos 22.5^\circ \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \underline{e}_2 = \begin{pmatrix} \cos 22.5^\circ \\ -\sin 22.5^\circ \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \underline{e}_3 = -\underline{e}_z = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$