

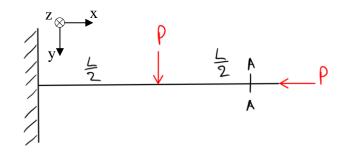
## Mechanik II: Deformierbare Körper

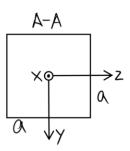
für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 7

## Aufgabe S1

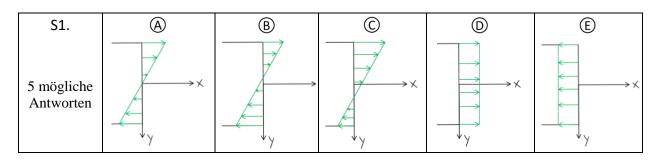
Ein Stab mit Querschnitt A-A wird folgendermasse beansprucht:





Geg: a = 10cm, P = 10kN, L = 1m

a) Welches der folgenden Bilder zeigt den korrekten Verlauf der Normalspannung im Querschnitt A-A?



b) Berechnen Sie die maximale Normalspannung im ganzen Stab.

S1.	A	B	0	(	Œ
5 mögliche Antworten	$\sigma_{max} = 31MPa$	$\sigma_{max} = -31MPa$	$\sigma_{max} = -61MPa$	$\sigma_{max} = 61MPa$	$\sigma_{max} = -1MPa$





## Mechanik II: Deformierbare Körper

## für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

### Lösung zu Aufgabe S1:

Aufgabenteil b):

Die richtige Antwort ist aus den folgenden Gründen E:

- Das Biegemoment verläuft vom Lager bis zum Kraftangriffpunkt bei  $x = \frac{L}{2}$ . Somit existiert beim Querschnitt A-A gar kein Biegemoment, was die Antworten A, B und C ausschliesst.
- Da die horizontale Kraft P in negativer x-Richtung zeigt, drückt sie auf der Querschnittsfläche des Balkens.

#### Aufgabenteil b):

#### 1. Innere Beanspruchung im Stab berechnen

<u>Bemerkung:</u> Es wird in allen Fällen von rechts geschnitten, damit wir nicht zuerst die Lagerreaktionen berechnen müssen.

#### 1.1. Normalkraft

$$\sum F_{x} = 0 \rightarrow N = -P$$

<u>Bemerkung:</u> Da im weiteren Verlauf des Stabes nichts die Normalkraft beeinflusst, ist sie für den ganzen Stab für  $0 \le x \le L$  gültig

#### 1.2. Biegemoment

$$\sum M = 0 \rightarrow M_z(x) = -\left((L - x) - \frac{L}{2}\right)P = P\left(x - \frac{L}{2}\right)$$



## Mechanik II: Deformierbare Körper

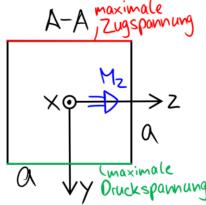
## für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

Bemerkung: Wie schon im Aufgabenteil a) erwähnt, ist das Biegemoment zwischen  $\frac{L}{2} \le x \le L$  Null.

#### 2. Absolut maximale Normalspannung berechnen

2.1. Maximale Biegespannung im Stabquerschnitt berechnen



Die Biegespannung ist folgendermasse definiert:  $\sigma_b(x, y) = -\frac{M_z(x) \cdot y}{I_z}$ 

Das Trägheitsmoment des quadratischen Querschnittes ist  $I_z = \frac{1}{12}a^4$ 

Da 
$$\sigma_b \propto y$$
, ist  $\sigma_{b,max}$  bei  $y = \pm \frac{a}{2}$  zu finden

 $M_z(x)$  ist maximal bei x = 0

Setzt man alle diese Informationen in die ursprüngliche Gleichung erhält man

$$\sigma_{b,max} = \pm \frac{PL}{2} \frac{a}{2} \frac{12}{a^4} = \pm 3 \frac{PL}{a^3} = \pm 30 MPa$$

2.2. Normalspannung im Stabquerschnitt berechnen

$$\sigma_N = \frac{N}{A} = -\frac{P}{a^2} = -1MPa$$

2.3. Superpositionsprinzip anwenden

$$|\sigma_{max}| = |\sigma_{b,max} + \sigma_N|_{max} = 31MPa \rightarrow \sigma_{max} = \boxed{-31MPa}$$





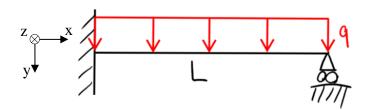
## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

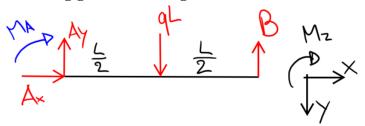
#### Aufgabe S2:

Berechnen Sie die Lagerreaktionen des gegebenen Systems. Nehmen Sie an, dass das Flächenträgheitsmoment und der E-Modul gegeben sind.



### Lösung zu Aufgabe S3:

#### 1. Lagerreaktionen in Abhängigkeit der Auflagerkraft berechnen



$$\Sigma F_x = 0 \rightarrow A_x = 0$$
,  $\Sigma F_y = 0 \rightarrow A_y + B = qL$ ,  $\Sigma M = 0 \rightarrow M_A = LB - \frac{L^2}{2}q$ 

#### 2. Biegemoment berechnen

$$M_{b(X)} \xrightarrow{L=x} M_{b(X)} M_{b(X)} M_{b(X)} \xrightarrow{L=x} M_{b(X)} M_{b(X)} M_{b(X)} \xrightarrow{L=x} M_{b(X)} M_{b(X)} M_{b(X)} \xrightarrow{L=x} M_{b(X)} M_{b(X)} \xrightarrow{L=x} M_{b(X)} M_{b(X)} M_{b(X)} M_{b(X)} \xrightarrow{L=x} M_{b(X)} M_{b$$

$$\sum M = 0 \to M_b(x) = \frac{q}{2}(L - x)^2 - B(L - x) = \frac{q}{2}x^2 + (B - qL)x - BL + \frac{L^2q}{2}$$



## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 7

#### 3. Allgemeine Biegelinie berechnen

$$v(x) = \frac{1}{EI_z} \iint M_b(x) dx = \frac{1}{EI_z} \left[ \frac{q}{24} x^4 + \frac{(B - qL)}{6} x^3 + \frac{\left(-BL + \frac{L^2 q}{2}\right)}{2} x^2 + C_1 x + C_2 \right]$$

#### 4. Randbedingungen aufstellen und die Unbekannten berechnen

4.1. Randbedingungen

$$v(0) = v(L) = 0, \qquad \frac{dv}{dx}\Big|_{x=0} = 0$$

4.2. Unbekannten berechnen

$$C_2 = 0, \qquad C_1 = 0, \qquad B = \frac{3}{8}qL$$

5. Restliche Lgerreaktionen berechnen

$$A_y = \frac{5}{8}qL, \qquad M_A = LB - \frac{L^2}{2}q = -\frac{1}{8}qL^2$$

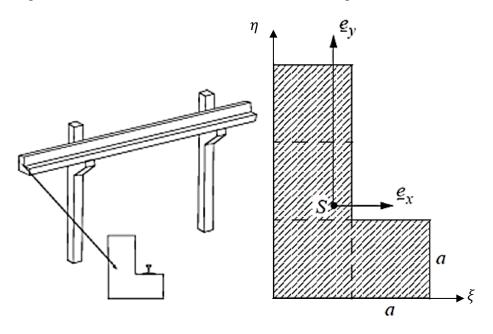


# Mechanik II: Deformierbare Körper für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

## Aufgabe S3:

Gegeben sei den identischen Querschnitt, in der Aufgabe H3 der Haus- & Schnellübung 6.



Aus der letzten Serie wissen wir, dass  $I_x = \frac{37}{12}a^4$ ,  $I_y = \frac{13}{12}a^4$  und  $S(\xi, \eta) = \left(\frac{3}{4}a, \frac{5}{4}a\right)$ 

- a) Finden Sie das gemischte Trägheitsmoment  $C_{xy}$ .
- b) Bestimmen Sie die Hauptachsen (Drehwinkel) und die dazugehörigen Trägheitsmomente mittels Mohrschem Kreis.





## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

### Lösung zu Aufgabe S2:

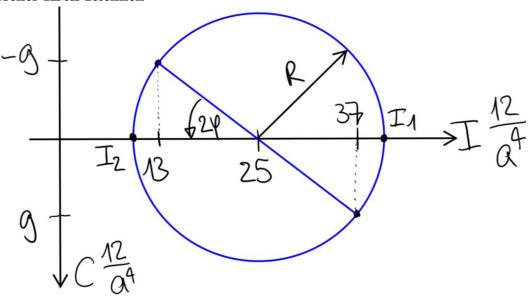
#### Aufgabenteil a):

Das gemischte Flächenträgheitsmoment ist für die jeweiligen Teilflächen (siehe die Lösung der letzten Serie) 0, da die Schwerpunkte der Teilflächen in deren Mitte liegen. Somit muss man hier nur den Satz von Steiner anwenden und kriegt

$$C_{xy} = \frac{a}{4} \frac{a}{4} 3a^2 + \frac{3}{4} \frac{3}{4} a^4 = \frac{9}{12} a^4 = \boxed{\frac{3}{4} a^4}$$

#### Aufgabenteil b):

#### 1. Mohrscher Kreis zeichnen



## 2. Hauptträgheitsmomente berechnen

$$I_{1,2} = (25 \pm R) \frac{a^4}{12} \rightarrow I_1 = \frac{10}{3} a^4, \qquad I_2 = \frac{5}{6} a^4$$

#### 3. Hauptachsenrichtung berechnen

$$\tan 2\varphi = \frac{3}{4} \to \varphi = \boxed{18.4^{\circ}}$$

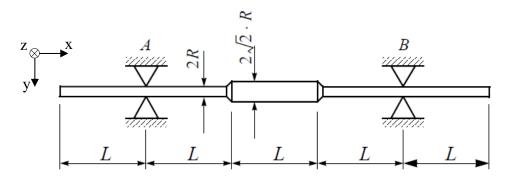


# Mechanik II: Deformierbare Körper für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

### Aufgabe H1:

Die abgebildete kreiszylindrische Welle ( $R \ll L$ ) ist in A und B kurz gelagert und nur durch das Eigengewicht belastet. Bestimmen Sie den kleinstmöglichen zulässigen Radius R, wenn die Länge L, das konstante spezifische Gewicht  $f_G$  und die zulässige Spannung  $\sigma_{zul}$  gegeben sind.



Geg: 
$$L = 1m$$
,  $\sigma_{zul} = 20 \frac{kN}{cm^2}$ ,  $f_G = 80 \frac{N}{dm^3}$ 

## Lösung zu Aufgabe 1:

Bevor man bei dieser Aufgabe losrechnet, sollte man sich Folgendes überlegen:

- Die Geometrie und die Belastung des Systems sind symmetrisch. D.h. alles was auf der einen Hälfte passiert, passiert symmetrisch auch auf der anderen.
- Die Gewichtskraft des Stabes kann als eine linienverteilte Kraft gesehen werden, die aber volumenabhängig ist. Sie wird also im dünneren Bereich anders sein als in der dickeren Mitte.



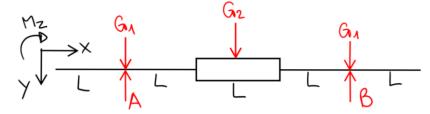
## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

#### 1. Lagerkräfte berechnen

#### 1.1. Freischnitt



1.2.  $G_1$  und  $G_2$  berechnen

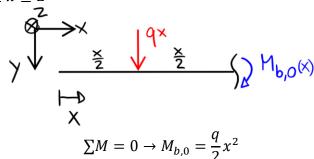
$$G_1 = q_1 2L = 2qL,$$
  $G_2 = q_2 L = 2qL$   
 $q_1 = f_G \cdot S_1 = \underbrace{f_G \cdot \pi R^2}_{q} = q,$   $q_2 = f_G \cdot S_2 = f_G \cdot 2\pi R^2 = 2q$ 

1.3. GGB lösen

$$\sum F_y = 0 \rightarrow A + B = 6qL, \qquad \underbrace{A = B}_{symm.} = 3qL$$

#### 2. Biegemoment berechnen

#### 2.1. Abschnitt 0 für $0 \le x \le L$



#### 2.2. Abschnitt 1 für $L \le x \le 2L$

$$y \xrightarrow{\frac{2}{2}} \times \frac{y}{\frac{2}{2}} \xrightarrow{\frac{2}{2}} M_{b,1}(x)$$

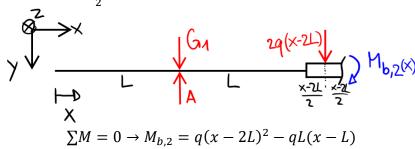
$$\sum M = 0 \to M_{b,1} = \frac{q}{2}x^2 - 3qL(x - L)$$



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

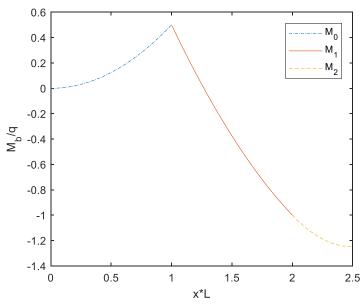
## Haus- & Schnellübung 7

## 2.3. Abschnitt 2 für $2L \le x \le \frac{5}{2}L$



#### 3. Kritische Stellen finden

Wenn man den Verlauf des Biegemomentes zeichnet, sieht man, dass das Biegemoment bei  $x = \frac{5}{2}L$  am grössten ist.



Da die Biegespannung  $\sigma_b(x,y) = -\frac{M_b(x)\cdot y}{I_z}$  nicht nur vom Biegemoment abhängt, sondern auch vom Flächenträgheitsmoment  $I_z$ , muss man zwei Punkte in Betracht ziehen:

- Dort wo das Biegemoment beim kleinerem Flächenträgheitsmoment maximal ist. (x = 2L)
- Dort wo zwar das Biegemoment am grössten ist, das Flächenträgheitsmoment aber auch.  $(x = \frac{5}{2}L)$



## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

#### 4. Maximale Biegespannung für die kritischen Stellen berechnen

4.1. Kritische Stelle bei x = 2L

$$\sigma_{max}(2L,R) = -\frac{M_b(2L) \cdot R}{\underbrace{I_z(2L)}_{\frac{1}{4}\pi R^4}} = \frac{4qL^2}{\pi R^3}$$

4.2. Kritische Stelle bei  $x = \frac{5}{2}L$ 

$$\sigma_{max}\left(\frac{5}{2}L,\sqrt{2}R\right) = -\frac{M_b\left(\frac{5}{2}L\right)\cdot\sqrt{2}R}{\underbrace{I_z\left(\frac{5}{2}L\right)}_{\pi R^4}} = \frac{\sqrt{2}\ 5qL^2}{4\pi R^3}$$

#### 5. Zulässigen Radius der kritischen Stelle berechnen

5.1. Kritische Stelle finden

Vergleicht man die maximale Biegespannung für die kritischen Stellen merkt man, dass  $|\sigma_{max}(2L,R)| > |\sigma_{max}(\frac{5}{2}L,\sqrt{2}R)|$ . Somit ist die kritischste Stelle bei x = 2L.

5.2. Zulässigen Radius berechnen

Damit unsere Welle wegen ihres Eigengewichts nicht versagt, muss die maximal vorhandene Biegespannung maximal so gross sein, wie die zulässige Spannung.

$$|\sigma_{max}(2L,R)| = \frac{4qL^2}{\pi R^3} \le \sigma_{zul} \underset{q=f_G \cdot \pi R^2}{\longrightarrow} R \ge \frac{4f_G L^2}{\sigma_{zul}} = \boxed{1.6mm}$$





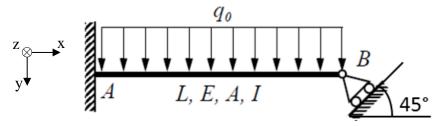
## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

### Aufgabe H2:

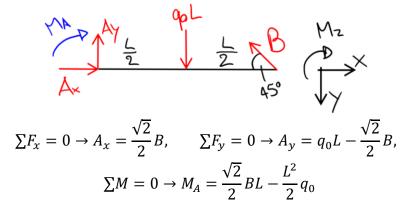
Ein Biegebalken (Länge L, E-Modul E, Querschnittsfläche A, Flächenträgheitsmoment  $I_z$ ) ist im Punkt A eingespannt und in B gemäss der Zeichnung schräg gelagert. Auf den Balken wirkt sein Eigengewicht als verteilte Last  $q_0$ .



Berechnen Sie die Verschiebungen in B.

## Lösung zu Aufgabe 3:

#### 1. Lagerreaktionen in Abhängigkeit von B berechnen



## 2. Beanspruchung im Balken berechnen

$$\sum F_x = 0 \rightarrow N(x) = -\frac{\sqrt{2}}{2}B, \qquad \sum M = 0 \rightarrow M_b(x) = \frac{q_0}{2}(L-x)^2 - \frac{\sqrt{2}}{2}B(L-x)$$



## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

#### 3. Kraft B mittels Biegelinie berechnen

3.1. Allgemeine Biegelinie berechnen

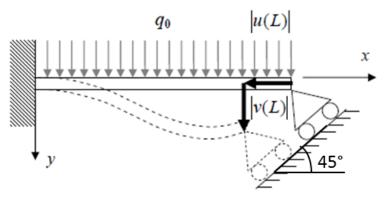
$$v(x) = \frac{1}{I_z E} \iint M_b dx = \frac{1}{I_z E} \left[ \frac{q_0}{24} x^4 + \frac{\sqrt{2}B - 2Lq_0}{12} x^3 - \frac{\sqrt{2}B - Lq_0}{4} Lx^2 + C_1 x + C_2 \right]$$

3.2. Randbedingungen aufstellen und Konstanten berechnen

$$v(0) = 0 \to C_2 = 0, \qquad \frac{dv}{dx}\Big|_{x=0} = 0 \to C_1 = 0, \qquad v(L) = v_B$$

3.3.  $v_B$  berechnen

Da sich das Auflager nur in 45° geneigter Richtung bewegen kann, sind die Verschiebungen in x- und y-Richtung identisch.



|v(L)| = |u(L)|

Deshalb gilt

$$v_B = -u_B = \frac{NL}{FA} = \frac{\sqrt{2}}{FA}BL$$

3.4. Lagerkraft B berechnen

Setzt man  $v_B$  in die Randbedingung  $v(L) = v_B$  ein, kriegt man für B

$$B = \frac{\sqrt{2}3AL^3q_0}{8(AL^2 + 3I_z)}$$

#### 4. Verschiebungen $v_B$ und $u_B$ berechnen

$$v_B = \frac{\frac{\sqrt{2}}{2}BL}{EA} = \frac{3L^4q_0}{8E(AL^2 + 3I_z)} \qquad u_B = -v_B = -\frac{3L^4q_0}{8E(AL^2 + 3I_z)}$$





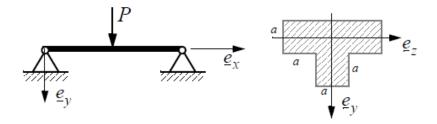
## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 7

## Aufgabe H3:

Ein gewichtsloser Biegebalken (Länge *L*, E-Modul *E*) mit dem gezeichneten Querschnitt ist im Punkt *A* und *B* jeweils gelenkig gelagert. Der Balken wird in der Mitte durch eine Einzelkraft vom Betrag *P* belastet.



Die Lagerkräfte in x-Richtung sind vernachlässigbar, da keine äusseren Kräfte in x-Richtung wirken.

- a) Berechnen Sie die Biegelinie als Funktion von x.
- b) Bestimmen Sie Ort und Betrag der maximalen Zugspannung und der maximalen Druckspannung.
- c) Betrachten Sie nun den beidseitig gelenkig gelagerten Balken unter Einzellast mit einem Rechteckquerschnitt der Höhe h(x) und der Breite b. Wie muss der Verlauf der Querschnittshöhe h(x) sein, damit die Normalspannung am Rande überall den Wert  $\sigma_0$  hat?





## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

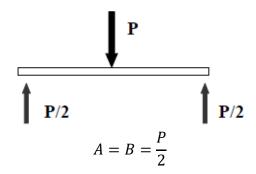
## Haus- & Schnellübung 7

### Lösung zu Aufgabe H3:

## Aufgabenteil a):

#### 1. Lagerkräfte berechnen

Aus Symmetriegründe sind die Lagerkräfte ersichtlich:



## 2. Biegemoment berechnen

Da unser Problem symmetrisch ist, reicht es, wenn wir nur den Abschnitt von  $0 \le x \le \frac{L}{2}$  betrachten.



$$\sum M = 0 \to M_b(x) = -\frac{P}{2}x$$

#### 3. Flächenträgheitsmoment in z'-Richtung berechnen

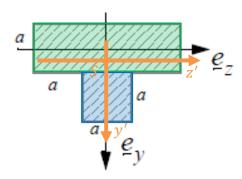
In der gegebenen Skizze verläuft die z-Achse in der Mitte des oberen Rechtecks. D.h. sie geht nicht durch den Schwerpunkt der Querschnittsfläche. Korrekt wäre aber die Berechnungen mit den Koordinaten zu machen, die durch den Schwerpunkt der Fläche gehen.



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

## Haus- & Schnellübung 7

#### 3.1. Schwerpunkt der Querschnittsfläche berechnen



Aus Symmetriegründen muss man hier nur die y-Koordinate des Schwerpunktes berechnen, da der Schwerpunkt auf der y-Achse liegen muss.

$$y_S = \frac{a^2 \cdot a}{3a^2 + a^2} = \frac{1}{4}a$$

3.2. Flächenträgheitsmoment  $I_{z'}$  berechnen

Mit dem Satz von Steiner erhalten wir

$$I_{z'} = 3\left(\frac{a^4}{12} + \frac{1}{16}a^2 \cdot a^2\right) + \frac{a^4}{12} + \frac{9}{16}a^2 \cdot a^2 = \frac{13}{12}a^4$$

#### 4. Biegelinie berechnen

$$v(x) = \frac{1}{EI_{x'}} \iint M_b(x) dx = \frac{12}{13Ea^4} \left( -\frac{P}{12}x^3 + C_1x + C_2 \right)$$

Mit den Randbedingungen

$$v(0) = 0, \qquad \frac{dv}{dx}\Big|_{x=\frac{L}{2}} = 0$$

erhält man die Konstanten

$$C_2 = 0, \qquad C_1 = \frac{L^2 P}{16}$$

Die Biegelinie ist somit

$$v(x) = \frac{3Px}{13Ea^4} \left( -\frac{1}{3}x^2 + \frac{L^2}{4} \right), \qquad 0 \le x \le \frac{L}{2}$$





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

Haus- & Schnellübung 7

Aufgabenteil b):

## 1. $\sigma_{x,max}(y')$ bestimmen

Das Biegemoment ist maximal bei  $x = \frac{L}{2}$ .

Also kriegen wir

$$\sigma_{x,max}(y') = -\frac{M\left(\frac{L}{2}\right) \cdot y'}{I_{z'}} = \frac{3 \cdot PL}{13a^4} \cdot y'$$

#### 2. Maximale Zugspannung bestimmen

Je positiver y' ist, desto grösser ist die Zugspannung. Aus dieser Bemerkung ist unsere Zugspannung bei  $y' = \frac{5}{4}a$  maximal.

$$\sigma_{zug,max}\left(\frac{5}{4}a\right) = \frac{15 \cdot PL}{52a^3}$$

## 3. Maximale Zugspannung bestimmen

Je negativer y' ist, desto grösser ist die Druckspannung. Aus dieser Bemerkung ist unsere Druckspannung bei  $y' = -\frac{3}{4}a$  maximal.

$$\sigma_{druck,max}\left(-\frac{3}{4}a\right) = -\frac{9 \cdot PL}{52a^3}$$

Aufgabenteil c):

$$\sigma_{x} = -\frac{M_{b}(x) \cdot y_{Rand}}{I_{z}} = \underbrace{\frac{P}{2} x}_{-M_{b}(x)} \cdot \underbrace{\frac{h(x)}{2}}_{y_{Rand}} \cdot \underbrace{\frac{12}{b \cdot h^{3}(x)}}_{\frac{1}{I_{z}}} = \underbrace{\frac{3Px}{b \cdot h^{2}(x)}}_{b \cdot h^{2}(x)} = \sigma_{0} \rightarrow \underbrace{h(x) = \sqrt{\frac{3Px}{b \cdot \sigma_{0}}}}_{\frac{1}{I_{z}}}$$



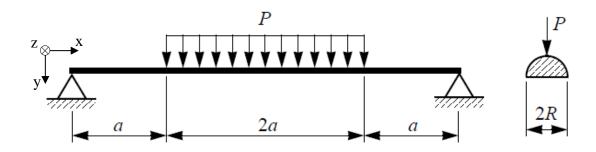


# Mechanik II: Deformierbare Körper für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

## Wiederholungsaufgabe:

Gegeben sei ein kurzgelagerter Balken mit halbkreisförmigen Querschnitt. Neben dem Eigengewicht wirkt als Belastung eine verteilte Last des Gesamtbetrags P gemäss Skizze. Wie gross muss R mindestens sein, damit die grösste Durchbiegung höchstens  $\frac{R}{10}$  beträgt?



Geg: 
$$P = 5kN$$
,  $E = 210GPa$ ,  $a = 50cm$ ,  $\rho = 7.85 \frac{\text{kg}}{\text{dm}^3}$ ,  $g = 9.81 \frac{m}{s^2}$ 

Tipp: Lösen Sie die Aufgabe mit dem Taschenrechner.





## Mechanik II: Deformierbare Körper

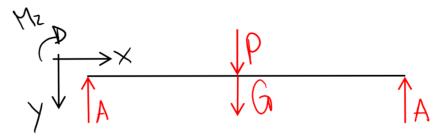
für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

### Lösung zur Wiederholungsaufgabe:

Da das System in dieser Aufgabe symmetrisch wir nur die linke Hälfte betrachtet.

## 1. Lagerkräfte berechnen



$$G = g\rho S \cdot 4a = \underbrace{g\rho \cdot \frac{1}{2}\pi R^2}_{q} \cdot 4a = q \cdot 4a$$
$$\sum F_y = 0 \to A = \frac{P + q \cdot 4a}{2}$$

## 2. Biegemoment berechnen

## 2.1.Für $0 \le x \le a$

$$\sum M = 0 \to M_{b,1}(x) = \frac{1}{2}qx^2 - Ax$$

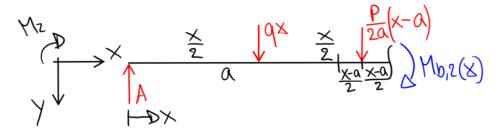


## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

## Haus- & Schnellübung 7

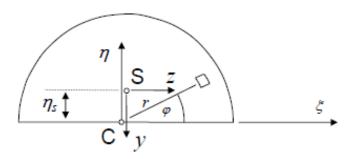
## 2.2. Für $a \le x \le 2a$



$$\sum M = 0 \to M_{b,2} = \frac{1}{2}qx^2 + \frac{P}{4a}(x-a)^2 - Ax$$
$$= \frac{1}{2}\left(\frac{P}{2a} + q\right)x^2 - \left(A + \frac{P}{2}\right)x + \frac{aP}{4}$$

## 3. Trägheitsmoment $I_z$ bestimmen

## 3.1.Schwerpunkt finden



$$\eta_S = \frac{\iint \eta \, dA}{A} = \frac{\int_0^R \int_0^\pi r^2 \sin \varphi \, d\varphi dr}{\frac{1}{2} \pi R^2} = \frac{4R}{3\pi}, \qquad \zeta_S = 0$$

## $3.2.I_z$ berechnen

$$I_z = I_\zeta - \eta_S^2 A = R^4 \left( \frac{\pi}{8} - \frac{8}{9\pi} \right)$$



## Mechanik II: Deformierbare Körper

für D-BAUG, D-MAVT

Haus- & Schnellübung 7

## 4. Biegelinie berechnen

4.1. Allgemein für  $0 \le x \le a$ 

$$v_1(x) = \frac{1}{EI_z} \iint M_{b,1}(x) dx = \frac{1}{EI_z} \left[ \frac{1}{24} q x^4 - \frac{A}{6} x^3 + C_1 x + C_2 \right]$$

4.2. Allgemein für  $a \le x \le 2a$ 

$$v_2(x) = \frac{1}{EI_z} \iint M_{b,2}(x) dx$$

$$= \frac{1}{EI_z} \left[ \frac{1}{24} \left( \frac{P}{2a} + q \right) x^4 - \frac{A + \frac{P}{2}}{6} x^3 + \frac{aP}{8} x^2 + C_3 x + C_4 \right]$$

4.3.Randbedingungen aufstellen

$$v_1(0) = 0$$
,  $v_1'(a) = v_2'(a)$ ,  $v_1(a) = v_2(a)$ ,  $v_2'(2a) = 0$ 

4.4. Integrationskonstanten berechnen

$$C_2 = 0$$
,  $C_3 = \frac{a^2}{6}(12A - P - 8aq)$ ,  $C_1 = \frac{a^2}{12}(24A - 16aq - P)$ ,  $C_4 = \frac{a^3P}{48}$ 



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

## Haus- & Schnellübung 7

## 5. Radius R so wählen, dass Durchbiegung maximal $\frac{R}{10}$ wird

Die maximale Durchbiegung im Stab ist bei x = 2a.

Also gilt

$$v_2(2a) \le \frac{R}{10}$$

Setzt man  $A=\frac{P+q\cdot 4a}{2}$ ,  $I_z=R^4\left(\frac{\pi}{8}-\frac{8}{9\pi}\right)$  und  $q=g\rho\cdot\frac{1}{2}\pi R^2$  in  $v_2(2a)$  ein kriegt man

$$v_2(2a) = \frac{3a^3\pi(80a\rho g\pi R^2 + 57P)}{2E(9\pi^2 - 64)R^4} \le \frac{R}{10}$$

Löst man die Ungleichung nach R auf und setzt die Zahlenwerte ein, erhält man

$$R \ge 51.165mm$$