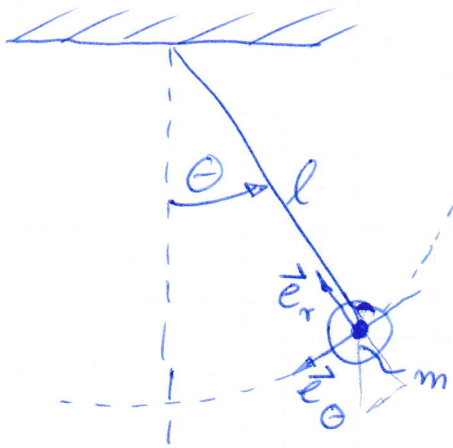


Aufgabe 8.1 - Pendel

Am Ende eines masselosen Fadens der Länge l befindet sich eine Masse M . Der Faden ist reibungsfrei im Punkt A gelagert. Die Kugel wird um den Winkel Θ ausgelenkt und aus der Ruhe freigegeben.

a) Welche Bewegung stellt sich ein?

b) Wie groß ist die Eigenkreisfrequenz ω_0 und die Periodendauer T ?



a) freie ungedämpfte Schwingung

b) Auswertung in \vec{e}_Θ -Richtung
 $m \cdot a_\Theta = -mg \sin(\Theta)$

a_Θ aus Kreisbewegung:

$$a_\Theta = r\ddot{\Theta} + 2\dot{r}\dot{\Theta}$$

$r = \text{Konst} \rightarrow \dot{r} = 0$

$$\Rightarrow m r \ddot{\Theta} = -mg \sin(\Theta)$$

Linearisierung der Bewegungsgleichung:

für kleine Θ gilt $\sin(\Theta) \approx \Theta$

$$\Rightarrow m r \ddot{\Theta} = -m g \Theta$$

$$\ddot{\Theta} + \frac{g}{l} \Theta = 0 \quad \rightarrow \text{Bewegungsgleichung}$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

112

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{l} \theta = 0$$

Vergleich mit charakteristischer Gleichung für freie ungedämpfte Schwingung:

$$\left. \begin{array}{l} \ddot{\theta} + \frac{g}{l} \theta = 0 \\ \ddot{x} + \frac{c}{m} x = 0 \end{array} \right\} \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}} \text{ (Eigenkreisfrequenz)}$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \cdot \sqrt{\frac{l}{g}}$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

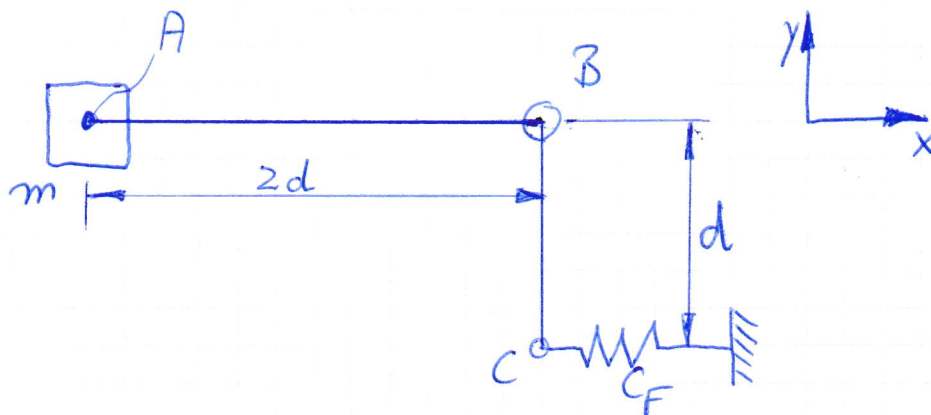
Revision:

Kap.:

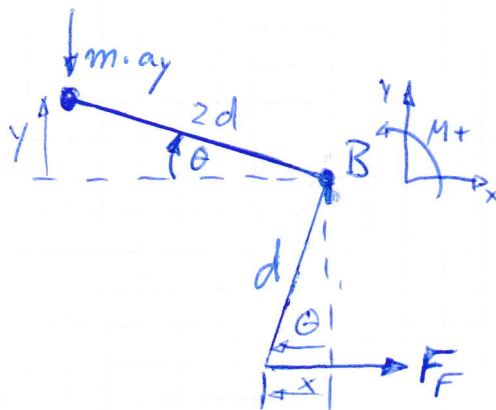
2/2

Aufgabe 8.2 – Winkelstab

Ein L-förmiger Winkelstab bewegt sich in der horizontalen Ebene und ist im Punkt B reibungsfrei drehbar gelagert. Im Punkt A ist die Masse m befestigt, der Punkt C ist über eine Feder mit der Federkonstanten c_F an einer starren Wand befestigt. In der rechtwinkligen Lage ist die Feder spannungslos. ($m = 5 \text{ kg}$, $d = 100 \text{ mm}$, $c_F = 500 \frac{\text{N}}{\text{m}}$)



Wie groß ist die Schwingungsdauer des Systems?



Geometrie:

$$\sin(\theta) = \frac{x}{d}$$

$$\sin(\theta) = \frac{y}{2d}$$

für kleine θ gilt: $\sin(\theta) \approx \theta$

$$\rightarrow \theta = \frac{x}{d} \quad ; \quad \theta = \frac{y}{2d}$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

112

Bewegungsgleichung \rightarrow Momentenbilanz um B

$$\Sigma M_{(B)} \stackrel{!}{=} 0$$

$$0 = + m a_y 2d + c_f \cdot x \cdot d$$

$$0 = 2md \ddot{y} + c_f x d$$

$$y = \theta \cdot 2d \rightarrow \dot{y} = \dot{\theta} \cdot 2d \rightarrow \ddot{y} = \ddot{\theta} \cdot 2d$$

$$x = \theta \cdot d$$

$$\Rightarrow 0 = 2md (\ddot{\theta} \cdot 2d) + c_f d (\theta \cdot d)$$

$$0 = 4md^2 \ddot{\theta} + c_f d^2 \theta \quad | : 4md^2$$

$$0 = \ddot{\theta} + \underbrace{\frac{c_f}{4m}}_{\omega_0^2} \theta \quad \rightarrow \text{Schwingungsgleichung}$$

$$\omega_0^2 = \frac{c_f}{4m} \quad ; \quad T = \frac{2\pi}{\omega_0}$$

$$T = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{c_f}{4m}}} = 1,27 \text{ s}$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

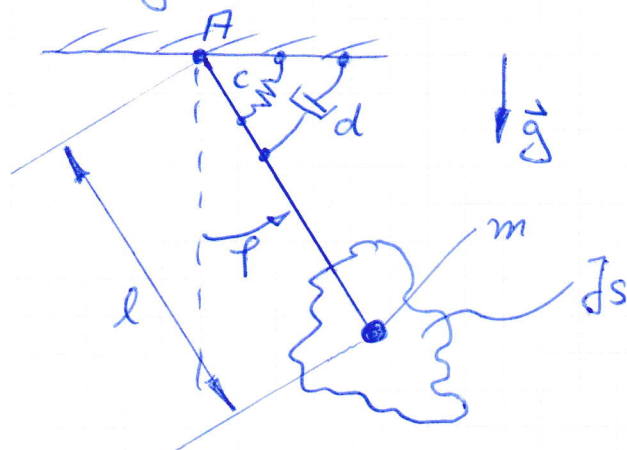
Kap.:

2/2

Aufgabe 8.3 - Gedämpftes Stabpendel

Ein Körper der Masse m und dem Massenträgheitsmoment J_S ist über eine masselose Stange im Drehpunkt A befestigt. An der Stange ist eine Feder (Federkonstante c) und ein Dämpfer (Dämpferkonstante d) befestigt. Beide Elemente sind proportional zu φ bzw. $\dot{\varphi}$. Das Pendel führt eine ebene Bewegung im Schwerfeld der Erde aus.

- 1) Stellen Sie mit dem Prinzip von d'Alembert die linearisierte Bewegungsgleichung auf.
- 2) Geben Sie die ungedämpfte Eigenfrequenz ω_0 und die gedämpfte Eigenfrequenz ω_d an.
- 3) Skizzieren Sie den Verlauf der Amplitude der Schwingung wenn gilt: $\varphi(t=0) = \varphi_0$
- 4) Geben Sie die Lösungsfunktion der Bewegungsgleichung (homogen und partikulär) an, wenn gilt: $\varphi(t=0) = \varphi_0; \dot{\varphi}(t=0) = 0$



Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

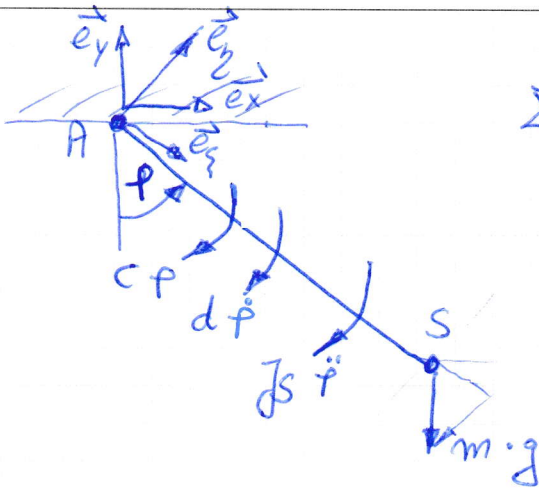
Name:

Revision:

Kap.:

1/3

1)



$$\sum M_{(A)} = 0$$

$$0 = -J_s \ddot{\varphi} - d \dot{\varphi} - c \varphi - mgl \sin(\varphi)$$

Linearisierung: $\sin(\varphi) \approx \varphi$

$$0 = -J_s \ddot{\varphi} - d \dot{\varphi} - c \varphi - mgl \varphi$$

$$0 = J_s \ddot{\varphi} + d \dot{\varphi} + (c + mgl) \varphi \rightarrow \text{Bewegungsgleichung}$$

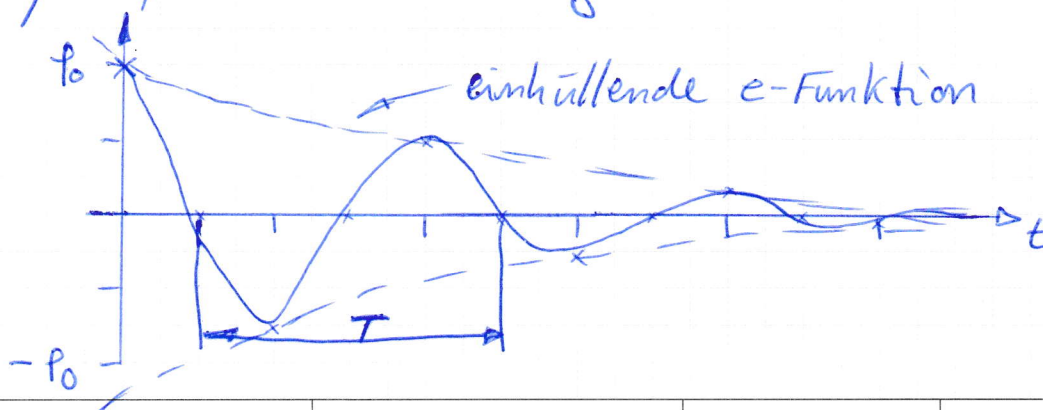
$$2) \quad 0 = \ddot{\varphi} + \underbrace{\frac{d}{J_s}}_{2D\omega_0} \dot{\varphi} + \underbrace{\frac{c+mgl}{J_s}}_{\omega_0^2} \varphi$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{c+mgl}{J_s}} \quad ; \quad \omega_d = \omega_0 \sqrt{1-D^2}$$

$$\frac{d}{J_s} = 2D\omega_0 \rightarrow D = \frac{d}{2J_s\omega_0}$$

$$\omega_d = \sqrt{\frac{c+mgl}{J_s}} \cdot \sqrt{1 - \frac{d^2}{4J_s^2 \cdot \frac{c+mgl}{J_s}}}$$

3) Amplitude = Auslenkung



Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

2/3

4) Keine Anregung \rightarrow keine partikuläre Lösung
 $\Rightarrow f_p(t) = 0$

Ansatz für $f_h(t)$:

$$f_h(t) = e^{-D\omega_0 t} [A \cos(\omega_d t) + B \sin(\omega_d t)]$$

$$\dot{f}_h(t) = -D\omega_0 e^{-D\omega_0 t} [\dots] + e^{-D\omega_0 t} [-A\omega_d \sin(\omega_d t) + B\omega_d \cos(\omega_d t)]$$

$$f(t) = f_h(t) + f_p(t) = f_h(t)$$

$$\text{AB: } f(t=0) \stackrel{!}{=} f_0 \quad ; \quad \dot{f}(t=0) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\text{(I) } f_0 \stackrel{!}{=} \underbrace{e^{-D\omega_0 \cdot 0}}_{=1} \left[\underbrace{A \cos(\omega_d \cdot 0)}_{=1} + B \underbrace{\sin(\omega_d \cdot 0)}_{=0} \right]$$

$$\rightarrow A = f_0$$

$$\text{(II) } 0 = -D\omega_0 \underbrace{e^{-D\omega_0 \cdot 0}}_{=1} [A + 0] + \underbrace{e^{-D\omega_0 \cdot 0}}_{=1} \left[\underbrace{-A\omega_d \cdot 0}_{=0} + B\omega_d \cdot 1 \right]$$

$$0 = -D\omega_0 \cdot A + B\omega_d \quad | \quad A = f_0$$

$$B = \frac{f_0 D\omega_0}{\omega_d}$$

$$\Rightarrow f(t) = e^{-D\omega_0 t} \left[f_0 \cos(\omega_d t) + \frac{f_0 D\omega_0}{\omega_d} \sin(\omega_d t) \right]$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

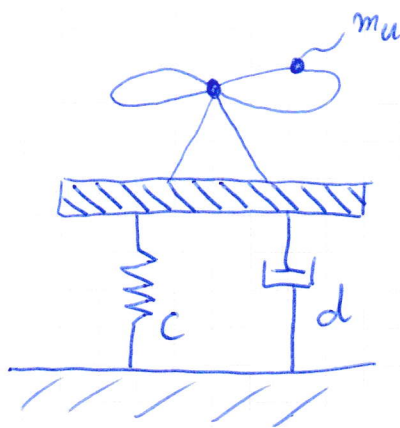
Kap.:

3/3

Aufgabe 8.4 - Unwuchtmessung

Für die Messung der Unwucht wird ein Propeller der Masse M auf einem Schwingungstisch befestigt. Die Unwucht ist in erster Näherung eine Masse m_u im Abstand R von der Drehachse. Der Propeller führt eine konstante Drehbewegung mit der Winkelgeschwindigkeit Ω aus.

Wie groß ist die maximale Amplitude der Schwingung?



$$M = 50 \text{ kg}, \quad m_u = 1 \text{ kg}$$

$$c = 800 \frac{\text{N}}{\text{m}}, \quad R = 100 \text{ mm}$$

$$\Omega = 10 \frac{\text{u}}{\text{s}}, \quad D = 0,1$$

Partikuläre Lösung: $y_p(t) = \hat{y} \sin(\Omega t - \varepsilon) = V \cdot y_0 \sin(\Omega t - \varepsilon)$

$$\hat{y} = V \cdot y_0$$

↳ statische Amplitude
↳ Vergrößerungsfunktion

Massenkrafterregung: $V = \frac{h^2}{\sqrt{(1-h^2)^2 + (2Dh)^2}}$

$$h = \frac{\Omega}{\omega_0}$$

ω_0 aus Bewegungsgleichung

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

1/2

charakteristische Bewegungsgleichung:

$$(M+m_u) \ddot{y} + d \dot{y} + c y = \hat{F} \sin(\Omega t)$$

$$\hat{F} = m_u R \Omega^2$$

$$(M+m_u) \ddot{y} + d \dot{y} + c y = m_u R \Omega^2 \sin(\Omega t) \quad | : (M+m_u)$$

$$\ddot{y} + \underbrace{\frac{d}{M+m_u}}_{2D\omega_0} \dot{y} + \underbrace{\frac{c}{M+m_u}}_{\omega_0^2} y = \underbrace{\frac{m_u}{M+m_u} R}_{y_0} \underbrace{\Omega^2}_{E\omega_0^2} \sin(\Omega t)$$

Vergleich mit allgemeiner Gleichung für erzwungene Schwingung

$$\ddot{y} + 2D\omega_0 \dot{y} + \omega_0^2 y = x_0 E\omega_0^2 \sin(\Omega t)$$

$$\rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{c}{M+m_u}} = 3,96 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$\zeta = \frac{\Omega}{\omega_0} = \frac{10}{3,96} = 2,53$$

$$V = \frac{\zeta^2}{\sqrt{(1-\zeta^2)^2 + (2D\zeta)^2}} = 1,18$$

$$\hat{y} = V \cdot y_0 = V \cdot \frac{m_u}{M+m_u} R = 2,31 \text{ mm}$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

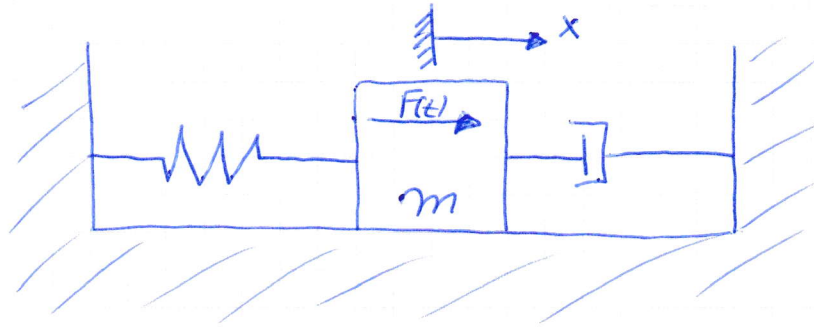
Name:

Revision:

Kap.:

2/2

Aufgabe 8.5 - Feder-Masse-Dämpfer-System



Ein Körper der Masse $m = 10 \text{ kg}$ ist mit einer Feder ($c = 60 \frac{\text{N}}{\text{m}}$) und einem Dämpfer ($d = 10 \frac{\text{Ns}}{\text{m}}$) an gegenüberliegenden Wänden fixiert. Der Körper bewegt sich reibungsfrei entlang der x -Achse. Die äußere Kraft $F(t)$ greift im Schwerpunkt an, und besitzt nur eine x -Komponente.

- Wie lautet die allgemeine Bewegungsgleichung des Systems?
- Für eine freie Schwingung, beginnend mit der Auslenkung x_1 aus der Ruhe, bestimme man die homogene Lösung $x_h(t)$. Wie lange dauert es, bis die Amplitude nur noch $\frac{1}{10}$ der Startauslenkung ist?
- Das System wird mit $F(t) = F_0 \sin(\Omega t)$ angeregt. Welche Art der Erregung liegt vor? Wie groß muss das Lehrsche Dämpfungsmaß D mindestens sein, damit im Resonanzfall die Verstärkung maximal den Faktor 10 erreicht? Wie groß ist die geschätzte maximale Verstärkung außerhalb der Resonanz? ($\Omega = 2,125 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$)

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

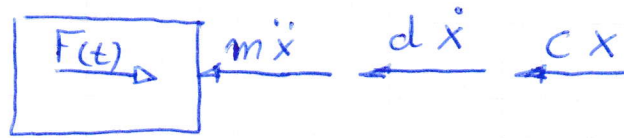
Name:

Revision:

Kap.:

1/4

a)



$$0 = F(t) - m\ddot{x} - d\dot{x} - cx$$

$$m\ddot{x} + d\dot{x} + cx = F(t) \rightarrow \text{Bewegungsgleichung}$$

b) freie Schwingung \rightarrow keine Erregung $\Rightarrow F(t) = 0$

$$0 = m\ddot{x} + d\dot{x} + cx$$

$$0 = \ddot{x} + \frac{d}{m}\dot{x} + \frac{c}{m}x$$

$$0 = \ddot{x} + 2D\omega_0\dot{x} + \omega_0^2 x$$

Allgemeine Lösung für kleine Dämpfungen:

$$x_h(t) = e^{-D\omega_0 t} [A \cos(\omega_d t) + B \sin(\omega_d t)]$$

$$\dot{x}_h(t) = -D\omega_0 e^{-D\omega_0 t} [\dots] + e^{-D\omega_0 t} [-A\omega_d \sin(\omega_d t) + B\omega_d \cos(\omega_d t)]$$

Anfangsbedingungen: $x(t=0) = x_1$; $\dot{x}(t=0) = 0$

$$(1) x_1 = \underset{=1}{e^0} [A \underbrace{\cos(0)}_{=1} + B \underbrace{\sin(0)}_{=0}] = A$$

$$(2) 0 = -D\omega_0 \underset{=1}{e^0} [A + 0] + \underset{=1}{e^0} [-A\omega_d \underbrace{\sin(0)}_{=0} + B\omega_d \underbrace{\cos(0)}_{=1}]$$

$$0 = -D\omega_0 A + [0 + B\omega_d] \quad | A = x_1$$

$$D\omega_0 x_1 = B\omega_d \quad | \omega_d = \omega_0 \sqrt{1-D^2}$$

$$B = \frac{D\omega_0 x_1}{\omega_d} = \frac{D x_1}{\sqrt{1-D^2}}$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

2/4

$$\Rightarrow x_h(t) = e^{-D\omega_0 t} [A \cos(\omega_d t) + B \sin(\omega_d t)]$$

$$x_h(t) = e^{-D\omega_0 t} \left[x_1 \cos(\omega_d t) + \frac{D x_1}{\sqrt{1-D^2}} \sin(\omega_d t) \right]$$

Für $x_h \leq \frac{x_1}{10} \rightarrow$ Betrachtung der Hüllkurve ausreichend

$$\frac{1}{10} = e^{-D\omega_0 t}$$

$$\ln\left(\frac{1}{10}\right) = -D\omega_0 t$$

$$t = -\frac{\ln\left(\frac{1}{10}\right)}{D\omega_0}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{c}{m}} = 2,45 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$\frac{d}{m} = 2D\omega_0 \rightarrow D = \frac{d}{2\omega_0 m} = 0,2$$

$$\Rightarrow t = 4,7 \text{ s}$$

3) Erzwungene Schwingung

$$m \ddot{x} + d \dot{x} + cx = F_0 \sin(\omega t)$$

$$\overset{1}{F} = F_0 = \text{konst} \rightarrow \text{Kraftanregung}$$

$$V = \frac{1}{\sqrt{(1-\eta^2)^2 + (2D\eta)^2}}$$

$$\text{Resonanz} \rightarrow \eta = 1 \Rightarrow V = \frac{1}{2D}$$

$$V_{\max} = \frac{1}{2D_{\min}} \rightarrow D_{\min} = \frac{1}{2V_{\max}} = 0,05$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

3/4

Abschätzung außerhalb Resonanz: $D = 0$

$$V_{\max} = \frac{1}{|1 - \zeta^2|} \quad \zeta = \frac{\Omega}{\omega_0} = 0,5$$

$$V_{\max} = 1,3$$

$$\left[V_R = \frac{1}{2D} = 2,5 \quad ; \quad V_{\max}^* = \frac{1}{2D\sqrt{1-D^2}} = 2,55 \right]$$

Projekt:

Datum:

Pos.:

Seite:

Name:

Revision:

Kap.:

4/4