

Lecture 13 -

3. december 2024 11:56

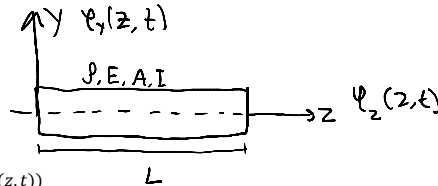
Indholdsfortegnelse

1. Transversalsvingning af Euler-Bernoulli bjælke (EB-Bjælke)
 - Etablering af bevægelsesligning for tvungen og udæmpet svingning
 - Løsning for udæmpet egensvingning (dvs. ingen tvungen last)
 - Eksempel
 - Implementering af dæmpning og/eller laster

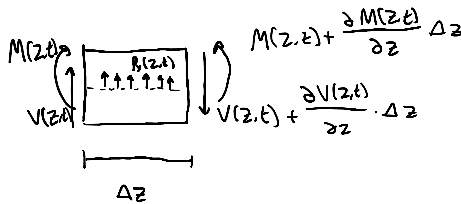
2. Gennemgang af opgave 3 i prøvesæt 1

1. Transversalsvingning af EB-Bjælker

Vi betragter en plan EB-bjælke (2D)



Vi ønsker at at beskrive $\varphi_y(z, t)$ (sidste lektion beksrev vi $\varphi_z(z, t)$)
Der laves et meget lille udsnit af bjælken.



Newtons 2nd lov i y yder:

$$\rho A \Delta z \frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial t^2} = V(z, t) - (V(z, t) + \frac{\partial V(z, t)}{\partial z} \Delta z) + p_y(z, t) \Delta z$$

Hvorved

$$\rho A \frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial t^2} = - \frac{\partial V(z, t)}{\partial z} + p_y(z, t) \quad (1.1)$$

Vi har den mekaniske relation

$$\frac{\partial M(z, t)}{\partial z} = V(z, t) \quad (1.2)$$

Samt den kinematiske relation

$$M(z, t) = EI \frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial z^2} \quad (1.3)$$

Hvor $\frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial z^2}$ betegner krumningen.

Ved indsættelse af (1.2) og (1.3) kan vi skrive (1.1)

$$\rho A \frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial t^2} = -EI \frac{\partial^4 \varphi_y(z, t)}{\partial z^4} + p_y(z, t) \quad (1.4)$$

Bevægelsesligning for tvungning udæmpet svingning af EB-bjælker. Transversal.

Egensvingning og løsning

Ved egensvingning kan vi reducere til (da $p_y = 0$)

$$\rho A \frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial t^2} = -EI \frac{\partial^4 \varphi_y(z, t)}{\partial z^4} \quad (1.5)$$

Vi lad $\eta = \sqrt{\frac{EI}{\rho A}}$ og vi får

$$-\eta^2 \frac{\partial^4 \varphi_y(z, t)}{\partial z^4} = \frac{\partial^2 \varphi_y(z, t)}{\partial t^2} \quad (1.6)$$

Vi løser (1.6) via separation af variable. Vi introducerer

$$\varphi_y(z, t) = \phi(z) q(t) = \sum_{j=1}^{\infty} \phi_j(z) q_j(t) \quad (1.7)$$

Ved indsættelse af (1.7) i (1.6) hvorved

$$-\eta^2 \phi^{iv}(z) q(t) = \phi(z) \ddot{q}(t)$$

Ved omrukering

$$-\frac{\eta^2}{\phi(z)} \phi^{iv}(z) = \frac{\ddot{q}(t)}{q(t)} \quad (1.8)$$

Da 1.8 skal holde for alle t og alle z så skal de to udtryk altså være lig en konstant. Vi får da to udtryk.

$-\frac{\eta^2}{\phi(z)}\phi^{iv}(z)=-\omega^2$	(1.9a)
$\frac{q''(t)}{q(t)}=-\omega^2$	(1.9b)

For (1.9b) kan vi skrive

$\ddot{q}(t)+\omega^2q(t)=0$	(1.10)
------------------------------	--------

Som har løsningen

$$q(t)=G\cos(\omega t)+H\sin(\omega t)$$

Da vi har uendeligt mange egensvingninger, og dermed egenfrekvenser får vi altså

$q(t)=\sum_{j=1}^{\infty}q_j(t)=\sum_{j=1}^{\infty}G_j\cos(\omega_j t)+H_j\sin(\omega_j t)$	(1.11)
---	--------

Hvor ω_j er den j 'te egenfrekvens.

Vi retunerer til 1.9a. Hvorved vi kan skrive

$\phi^{iv}(z)-\frac{\omega^2}{\eta^2}\phi(z)=0$	(1.12)
---	--------

Vi ved at den principielle løsning til (1.12) er givet ved

$\phi(z)=ae^{\lambda z}$	(1.13)
--------------------------	--------

Ved indsættelse af (1.13) i (1.12) yder

$$\lambda^4ae^{\lambda z}-\frac{\omega^2}{\eta^2}ae^{\lambda z}=\left(\lambda^4-\frac{\omega^2}{\eta^2}\right)ae^{\lambda z}=0$$

Dette medfører at

$$\lambda^4-\frac{\omega^2}{\eta^2}=0$$

Lad $\varepsilon=\sqrt{\frac{\omega}{\eta}}$, således

$$\lambda^4-\varepsilon^4=0\Rightarrow\lambda=\begin{cases}i\varepsilon\\-i\varepsilon\\\varepsilon\\-\varepsilon\end{cases}$$

Herved fås

$$\phi(z)=a_1e^{i\varepsilon z}+a_2e^{-i\varepsilon z}+a_3e^{\varepsilon z}+a_4e^{-\varepsilon z}$$

Vi har at

$$a_1e^{i\varepsilon z}+a_2e^{-i\varepsilon z}=A\cos(\varepsilon z)+B\sin(\varepsilon z)$$

Med

$$A=a_1+a_2, B=(a_1-a_2)i$$

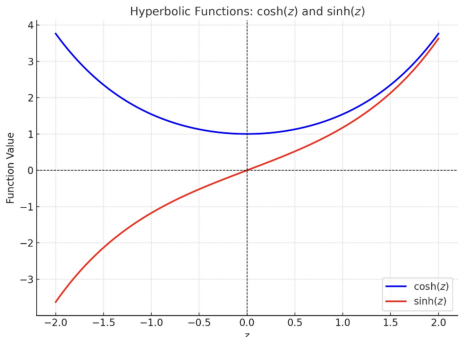
Vi husker desuden at,

$$\cosh(\varepsilon z)=\frac{1}{2}(e^{\varepsilon z}+e^{-\varepsilon z})$$

Og

$$\sinh(\varepsilon z)=\frac{1}{2}(e^{\varepsilon z}-e^{-\varepsilon z})$$

Et plot af disse ser således ud:



Hvorned

$$a_3e^{\varepsilon z}=a_3(\cosh(\varepsilon z)+\sinh(\varepsilon z))$$

Og

$$a_4e^{-\varepsilon z}=a_4(\cosh(\varepsilon z)-\sinh(\varepsilon z))$$

Der kan omskrives til

$$\phi(z)=A\cos(\varepsilon z)+B\sin(\varepsilon z)+C\cosh(\varepsilon z)+D\sinh(\varepsilon z)$$

Hvor $C=a_3+a_4$ og $D=a_3-a_4$

Vi observerer at egensvingning for tranversal svingning, ikke kun er harmonisk. Det er en superposition af harmoniske funktioner og hyperboliske funktioner

Vi har altså slutteligt

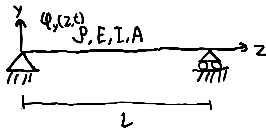


$$\phi_y = \sum_{j=1}^{\infty} \phi_j(t) = \sum_{j=1}^{\infty} A_j \cos(\epsilon_j z) B_j \sin(\epsilon_j t) + C_j \cos(\epsilon_j z) D_j \sinh(\epsilon_j t) \quad (1.15)$$

Et eksempel!

Eksempel 1.1.

Find eigensvævningsformer og Egenfrekvenser



Randbetingelser

$$\phi_y(0,t) = \phi_y(L,t) = 0 \iff$$

$$\phi_j(0) = \phi_j(L) = 0.$$

Vi har at Momenter i Enderne må være 0.

og siden

$$M(z,t) = EI \frac{\partial^2 \phi(z,t)}{\partial z^2}$$

Så må

$$\frac{\partial^2 \phi(0,t)}{\partial z^2} = \frac{\partial^2 \phi(L,t)}{\partial z^2} = 0 \iff \phi_j''(0) = \phi_j''(L) = 0$$

Vi Noterer os

$$\frac{\partial^2 \phi_y(z,t)}{\partial z^2} = E_j^2 (-A_j \cos(\epsilon_j z) - B_j \sin(\epsilon_j z) + C_j \cos(\epsilon_j z) + D_j \sinh(\epsilon_j z))$$

Randbetingelser for $z=0$ yder

$$\phi_j(0) = 0 = A_j + C_j,$$

$$\phi_j''(0) = 0 = -A_j + C_j,$$

$$\text{derfor } A_j = C_j = -C_j = 0$$

For $z=L$

$$\phi_j(L) = B_j \sin(\epsilon_j L) + D_j \sinh(\epsilon_j L) = 0$$

$$\phi_j''(L) = -B_j \sin(\epsilon_j L) + D_j \sinh(\epsilon_j L) = 0$$

Hvorfor

$$B_j \sin(\epsilon_j L) + D_j \sinh(\epsilon_j L) = -B_j \sin(\epsilon_j L) + D_j \sinh(\epsilon_j L)$$

$$\Rightarrow 2 B_j \sin(\epsilon_j L) = 0$$

$$\Rightarrow \epsilon_j L = j\pi \Rightarrow \epsilon_j = \frac{j\pi}{L}$$

$$\Rightarrow \sqrt{\frac{\omega_j}{\rho}} = \frac{j\pi}{L} \Rightarrow \omega_j = \frac{j^2 \pi^2}{L^2} = \frac{j^2 \pi^2}{L^2} \sqrt{\frac{EI}{\rho A}} \quad \text{Ans.}$$

De tilhørende eigensvævningsformer er givet som

$$\phi_j(z) = B_j \sin\left(\frac{j\pi}{L} z\right) \quad \text{Ans.}$$

Til eksamen vil man bare kunne INDSÆTTE sine randbetingelser i den her, og se om det tjekker ud.