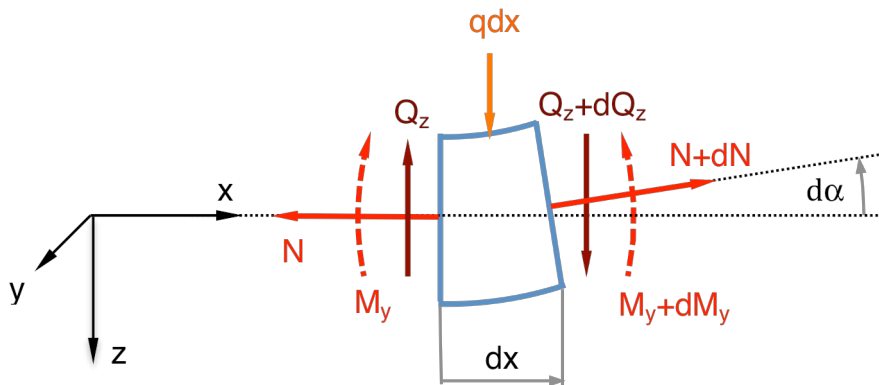


Knickbiegung

Schnittgrößen am verformten Balkenelement:



Gleichgewicht am verformten Balkenelement:

Kräftebilanzen:

$$\rightarrow \quad dN = 0$$

$$\downarrow \quad dQ_z + qdx + N \frac{d^2 u_z}{dx^2} dx = 0$$

kleine Verformungen:

$$d\alpha \approx -\frac{d^2 u_z}{dx^2} dx$$

Momentenbilanz:

$$\curvearrow \quad dM_y - Q_z dx = 0$$

- N_x axiale Längskraft
- Q_z lokale Querkraft
- q lokale Linienlast pro Länge
- M_y lokales Biegemoment
- u_z lokale Durchbiegung

konstante, axiale Drucklast

$$-P_x = N \leq 0$$

$$\frac{dQ_z}{dx} = -q + P_x \frac{d^2 u_z}{dx^2}$$

$$\frac{dM_y}{dx} = Q_z$$

$$\Rightarrow \quad \frac{d^2 M_y}{dx^2} = -q + P_x \frac{d^2 u_z}{dx^2}$$

Krümmung des Biegeträgers:

$$\frac{1}{R} = -\frac{d^2 u_z}{dx^2} = \frac{M_y}{EI_{yy}} \quad (\text{Biegetheorie nach Euler-Bernoulli})$$

I_{yy} Flächenmoment 2. Ordnung

E Elastizitätsmodul

$$\Rightarrow \frac{d^2 M_y}{dx^2} + \frac{P_x}{EI_{yy}} M_y = -q$$

Differentialgleichung der Biegelinie:

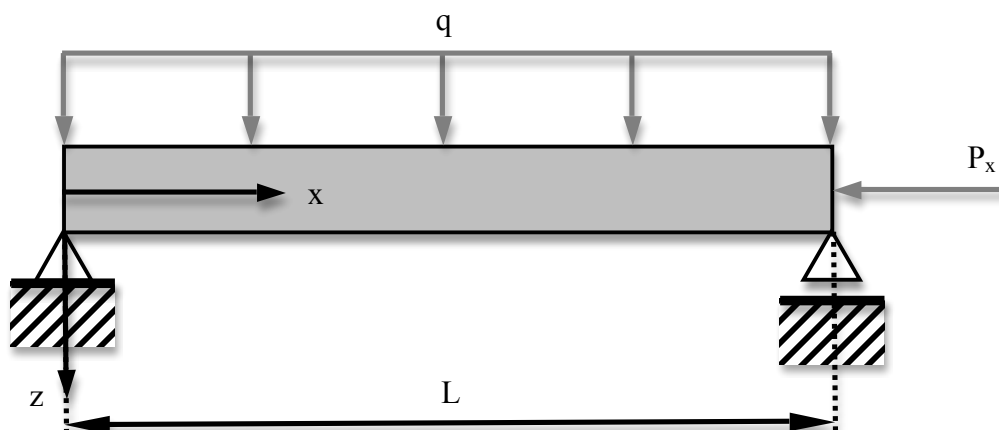
$$\frac{d^2}{dx^2} \left(EI_{yy} \frac{d^2 u_z}{dx^2} \right) + P_x \frac{d^2 u_z}{dx^2} = q$$

$$\frac{d^2 M_y}{dx^2} + \kappa^2 M_y = -q \quad \text{mit} \quad \kappa^2 = \frac{P_x}{EI_{yy}}$$

allgemeine Lösung:

$$M_y(x) = C_1 \cos \kappa x + C_2 \sin \kappa x - \frac{q}{\kappa^2}$$

Lagerung:



Randbedingungen (Lager):

$$M_y(x=0) = 0 = C_1 - \frac{q}{\kappa^2} \quad M_y(x=L) = 0 = C_1 \cos \kappa L + C_2 \sin \kappa L - \frac{q}{\kappa^2}$$

$$\Rightarrow C_1 = \frac{q}{\kappa^2} \quad C_2 = \frac{q}{\kappa^2} \frac{1 - \cos \kappa L}{\sin \kappa L}$$

Additionstheoreme der Winkelfunktionen

$$\begin{aligned} \cos \kappa L &= 1 - 2 \sin^2 \kappa \frac{L}{2} \\ \sin \kappa L &= 2 \sin \kappa \frac{L}{2} \cos \kappa \frac{L}{2} \end{aligned} \Rightarrow M_y(x) = \frac{q}{\kappa^2} \left[\frac{\cos \kappa \left(\frac{L}{2} - x \right)}{\cos \kappa \frac{L}{2}} - 1 \right]$$

Biegelinie:

$$EI_{yy} \frac{d^2 u_z}{dx^2} = -M_y$$

allgemeine Lösung

$$u_z(x) = \frac{q}{P_x} \left[\frac{x^2}{2} + \frac{\cos \kappa \left(\frac{L}{2} - x \right)}{\kappa^2 \cos \kappa \frac{L}{2}} + C_3 x + C_4 \right]$$

Randbedingungen (Lager):

$$u_z(x=0) = 0 \Rightarrow C_4 = -\frac{1}{\kappa^2} \quad u_z(x=L) = 0 \Rightarrow C_3 = -\frac{L}{2}$$

$$u_z(x) = \frac{q}{EI_{yy}} \left\{ \frac{1}{\kappa^4} \left[\frac{\cos \kappa \left(\frac{L}{2} - x \right)}{\cos \kappa \frac{L}{2}} - 1 \right] - \frac{x}{2\kappa^2} (L - x) \right\}$$

Will P., Lämmel B.: *Kleine Formelsammlung Technische Mechanik*, Fachbuchverlag Leipzig, 5. Auflage, p 82-83

Vergleich Standardlösung ohne axiale Längsdruckbelastung:

$$u_z(x) = \frac{q}{24EI_{yy}} \left[xL(L^2 - 2x^2) + x^4 \right]$$

Will P., Lämmel B.: *Kleine Formelsammlung Technische Mechanik*, Fachbuchverlag Leipzig, 5. Auflage, p 71-72

Maximale Durchbiegung:

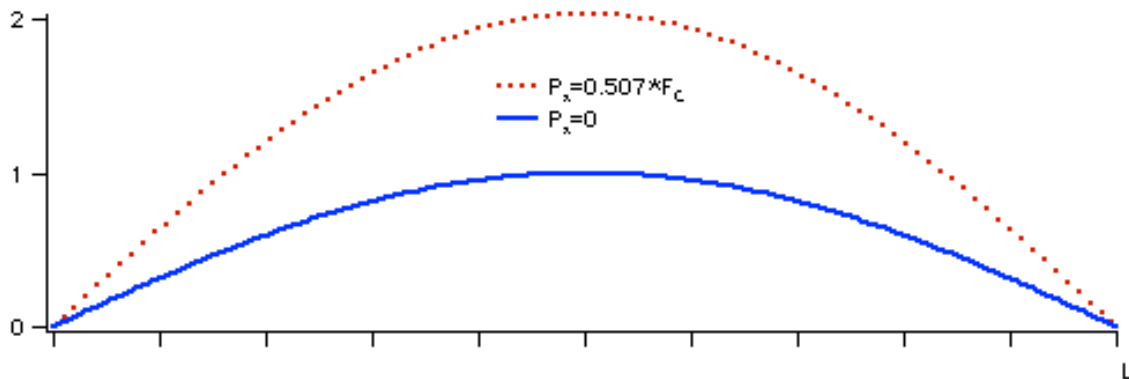
Knickbiegung:

Standardlösung:

$$u_z\left(x = \frac{L}{2}\right) = \frac{qL^4}{32EI_{yy}} \left\{ \frac{2}{\left(\kappa \frac{L}{2}\right)^4} \left[\frac{1}{\cos \kappa \frac{L}{2}} - 1 \right] - \frac{1}{\left(\kappa \frac{L}{2}\right)^2} \right\}$$

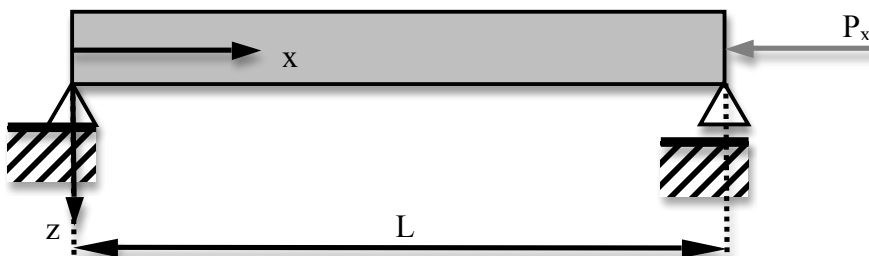
$$u_z\left(x = \frac{L}{2}\right) = \frac{5}{384} \frac{qL^4}{EI_{yy}}$$

Biegelinien (normiert):



Näherungslösung:

Eulersche Knickkraft :

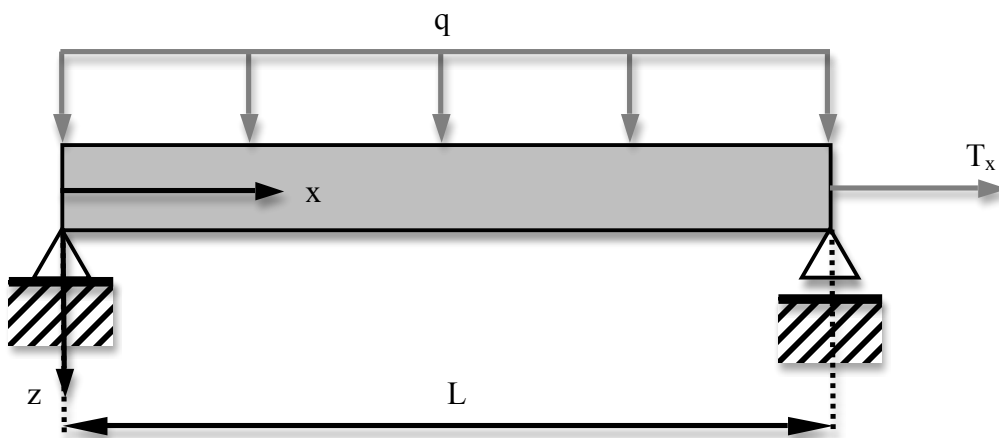


Maximale Durchbiegung:

Reihenentwicklung bzgl. $\kappa L/2$

$$u_z\left(x = \frac{L}{2}\right) \approx \frac{5}{384} \frac{qL^4}{EI_{yy}} \left[\frac{48}{5\pi^2 \left(1 - \frac{P_x}{F_C}\right)} \right]$$

konstante, axiale Zuglast



$$T_x = N \geq 0$$

analoge Bilanzen und Ansätze

$$\frac{d^2 M_y}{dx^2} - \lambda^2 M_y = -q \quad \text{mit} \quad \lambda^2 = \frac{T_x}{EI_{yy}}$$

$$M_y(x) = B_1 \cosh \lambda x + B_2 \sinh \lambda x + \frac{q}{\lambda^2}$$

Randbedingungen (Lager)

$$M_y(x=0) = 0 = B_1 + \frac{q}{\lambda^2} \quad M_y(x=L) = 0 = B_1 \cosh \lambda L + B_2 \sinh \lambda L + \frac{q}{\lambda^2}$$

Additionstheoreme

$$\begin{aligned} \cosh \lambda L &= 1 + 2 \sinh^2 \lambda \frac{L}{2} \\ \sinh \lambda L &= 2 \sinh \lambda \frac{L}{2} \cosh \lambda \frac{L}{2} \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad M_y(x) = \frac{q}{\lambda^2} \left[1 - \frac{\cosh \lambda \left(\frac{L}{2} - x \right)}{\cosh \lambda \frac{L}{2}} \right]$$

Biegelinie

$$EI_{yy} \frac{d^2 u_z}{dx^2} = -M_y$$

allgemeine Lösung

$$u_z(x) = -\frac{q}{T_x} \left[\frac{x^2}{2} - \frac{\cosh \lambda \left(\frac{L}{2} - x \right)}{\lambda^2 \cosh \lambda \frac{L}{2}} + B_3 x + B_4 \right]$$

Randbedingungen (Lager)

$$u_z(x=0) = 0 \quad \Rightarrow \quad B_4 = \frac{1}{\lambda^2} \qquad u_z(x=L) = 0 \quad \Rightarrow \quad B_3 = -\frac{L}{2}$$

$$u_z(x) = \frac{q}{EI_{yy}} \left\{ \frac{1}{\lambda^4} \left[\frac{\cosh \lambda \left(\frac{L}{2} - x \right)}{\cosh \lambda \frac{L}{2}} - 1 \right] + \frac{x}{2\lambda^2} (L - x) \right\}$$

Vergleich: Biegelinien (normiert)

