

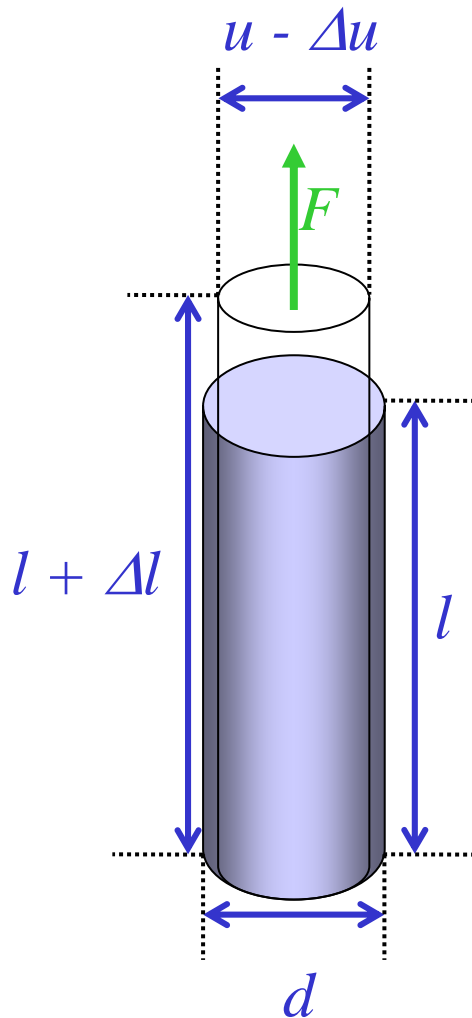
5.5 Exkurs: Mechanik deformierbare Medien

- Elastische Verformung: wenn durch äußere Kräfte hervorgerufene Verformungen Reaktionskräfte hervorruft, die Änderung rückgängig machen möchten. Die Verformung verschwindet nach Wegfall der äußeren Kräfte

Beispiele:

- Verformung eines elastischen Stabes
- Verformung im elastischen Kontinuum

5.5.1 Dehnung eines Stabes



- Experimentell: Relative Stabänderung bei Zugkraft ist proportional zur anliegenden Kraft F und entgegengesetzt proportional zur Querschnittsfläche A : **Hookesches Gesetz**

$$\frac{F}{A} = E \cdot \frac{\Delta l}{l} \quad (5.5-1)$$

E : Elastizitätsmodul
[E] = 1 N/m²

- Experimentell: Stabdurchmesser ändert sich auch!

$$\frac{-\Delta u}{u} = \mu \cdot \frac{\Delta l}{l} \quad (5.5-2)$$

μ : Poissonzahl

5.5.1 Dehnung eines Stabes

- Durch Dehnung des Stabes **Volumenänderung $\Delta V/V$ bei einachsiger Kraft**

$$\Delta V = \pi \cdot \frac{(u + \Delta u)^2}{4} \cdot (l + \Delta l) - \pi \cdot \frac{u^2}{4} \cdot l$$

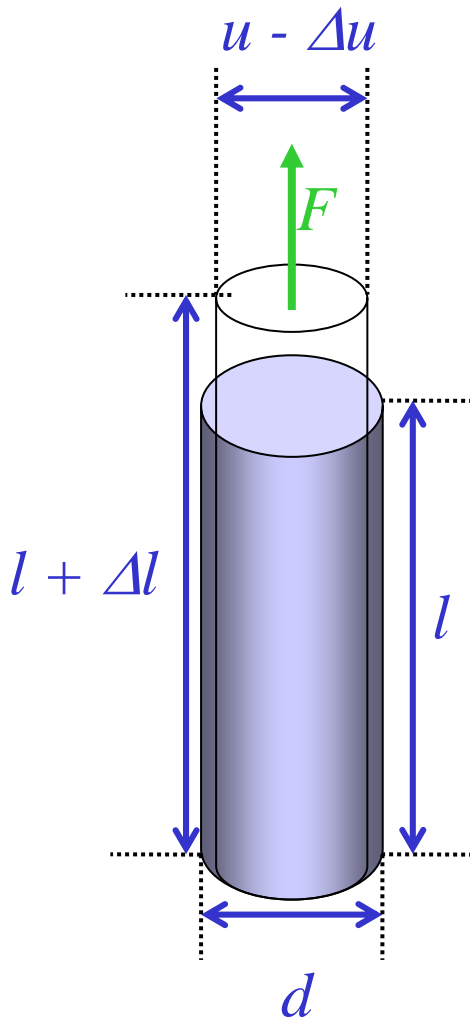
$$\approx \frac{\pi}{4} \cdot (u^2 \cdot \Delta l + 2 \cdot l \cdot u \cdot \Delta u)$$

(Vernachlässigung kleiner Terme $\Delta u \cdot \Delta u$ und $\Delta l \cdot \Delta d$)

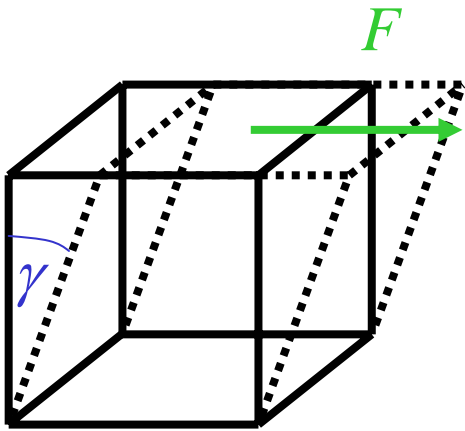
$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{\frac{\pi}{4} \cdot (u^2 \cdot \Delta l + 2 \cdot l \cdot u \cdot \Delta u)}{\frac{\pi}{4} \cdot u^2 \cdot l} = \frac{\Delta l}{l} + 2 \cdot \frac{\Delta u}{u}$$

- Einsetzen von (5.5-1) und (5.5-2)

$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{(1 - 2 \cdot \mu)}{E} \cdot \frac{F}{A} \quad (5.5-3)$$



5.5.2 Scherbeanspruchung



- Kräfte die tangential an Fläche angreifen bewirken Scherung. Hier gilt das **Hookesche Gesetz für Scherbeanspruchung**

$$\frac{F}{A} = G \cdot \gamma \quad (5.5-4)$$

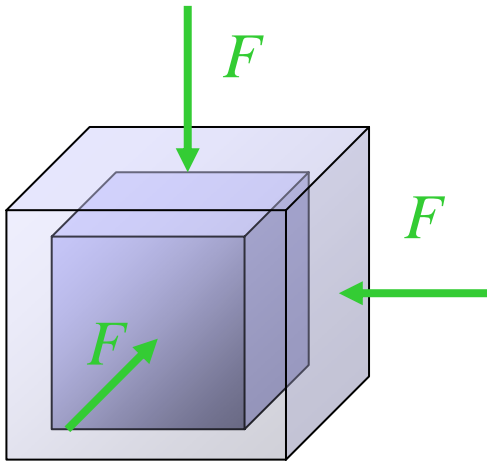
G: Gleitmodul [G] = 1 N/m²

- Zusammenhang zwischen Gleitmodul, Elastizitätsmodul und Poissonzahl (für Herleitung siehe z.B. Stroppe Kap. 13.5 oder Meschede, Kap. 3.4.3)

$$G = \frac{E}{2 \cdot (1 + \mu)} \quad (5.5-5)$$

Bemerkung: E und G für einige Stoffe finden sich z.B. in Stuart & Klages Kap. 3.2.3, Tab. 3.2

5.5.3 Kompressibilität



- Experimentell: Druckänderung Δp bewirkt proportionale relative Volumenänderung $\Delta V/V$

$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{1}{K} \cdot \Delta p \quad (5.5-6)$$

K: Kompressionsmodul $[K] = 1 \text{ N/m}^2$

- Relation zu den anderen Modulen:
Druckänderung bewirkt Kraft von allen Seiten. Daher Volumenänderung dreimal so groß wie für einachsige Krafteinwirkung (siehe (5.5-3)). Das bedeutet:

$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{3 \cdot (1 - 2 \cdot \mu)}{E} \cdot \Delta p \quad \Longrightarrow \quad K = \frac{E}{3 \cdot (1 - 2\mu)} \quad (5.5-7)$$

5 Schwingungen und Wellen

- **Schwingung:**
- Regelmäßige Bewegung, die zwischen zwei Grenzen hin- & zurückführt
- Zeitlich periodische Zustandsänderung

$$\psi = \psi(t) [= \psi(t-\tau)]$$

- **Wellen:**
- Periodische Zustandsänderung einer physikalischen Größe, die sich in ähnlicher Weise ausbreitet wie eine Wasserwelle
- Zeitlich *und* räumlich periodische Zustandsänderung $\psi = \psi(\underline{x}, t)$

5.6 Wellen

- Wo kommen Wellen vor?
 - Wasserwellen
 - Seismische Wellen
 - Schallwellen
 - Lichtwellen ←
 - Funkwellen ←
 - Materiewellen
 - ...

⇒ „Ohne Wellen würde uns Hören und Sehen vergehen!“

5.6 Wellen

- Charakteristika:

Wellen ...

... transportieren Energie

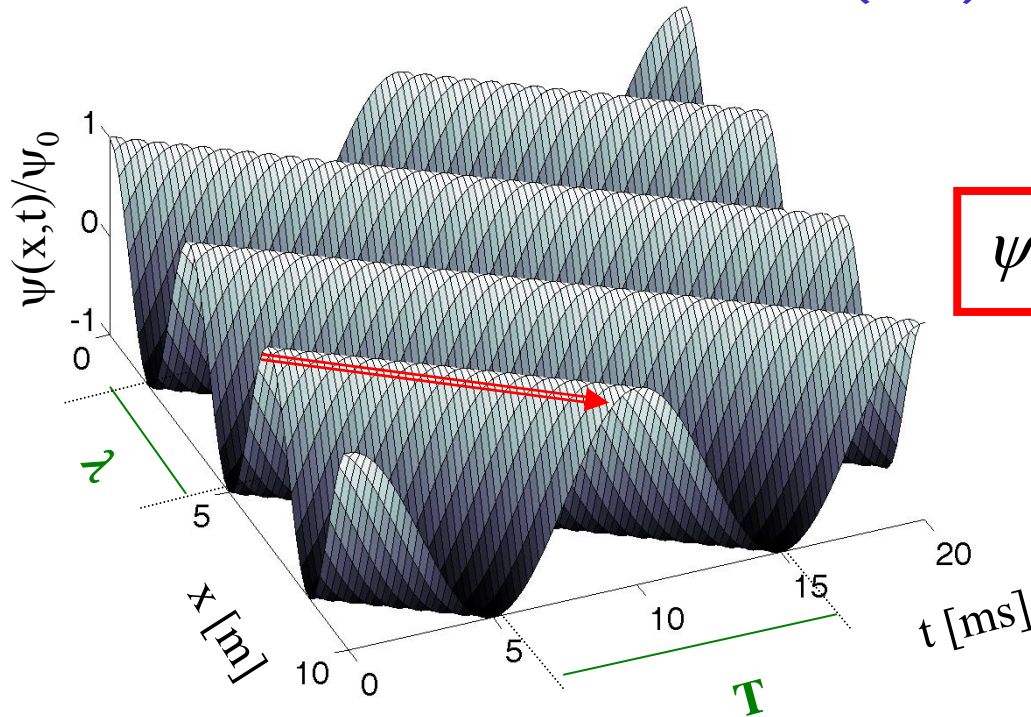
... können Information transportieren

... das Medium bewegt sich nur um einen mittleren Zustand

5.6 Wellen ... transportieren Energie

- Beispiel Erdbebenwellen: Können verheerende Wirkung haben so wie z.B. Kobe Januar 1995
- Erdbebenwellen haben eine Struktur. Es gibt im wesentlichen drei Typen von Wellen
 - Primärwellen (kommen zu erst)
 - Sekundärwellen (kommen danach)
 - Oberflächenwellen (kommen noch später; tragen den Großteil der Energie)

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Wellenfunktion



$$\psi(x,t) = \psi_0 \cos(\omega t - kx + \varphi)$$

(5.7-1)

φ : Startphase

ψ_0 : Amplitude

$\omega = 2 \cdot \pi \cdot f$: Kreisfrequenz

$f = \frac{1}{T}$: Frequenz

T : Periode

$k = \frac{2 \cdot \pi}{\lambda}$: Wellenzahl

λ : Wellenlänge

Phasengeschwindigkeit: Geschwindigkeit mit der sich eine bestimmte Phase fortbewegt (z.B. Pfeil in Abbildung)

$$c_{ph} = \frac{\lambda}{T} = \lambda \cdot f = \frac{\lambda}{2 \cdot \pi} \cdot 2 \cdot \pi \cdot f = \frac{\omega}{k}$$

(5.7-2)

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Wellentypen

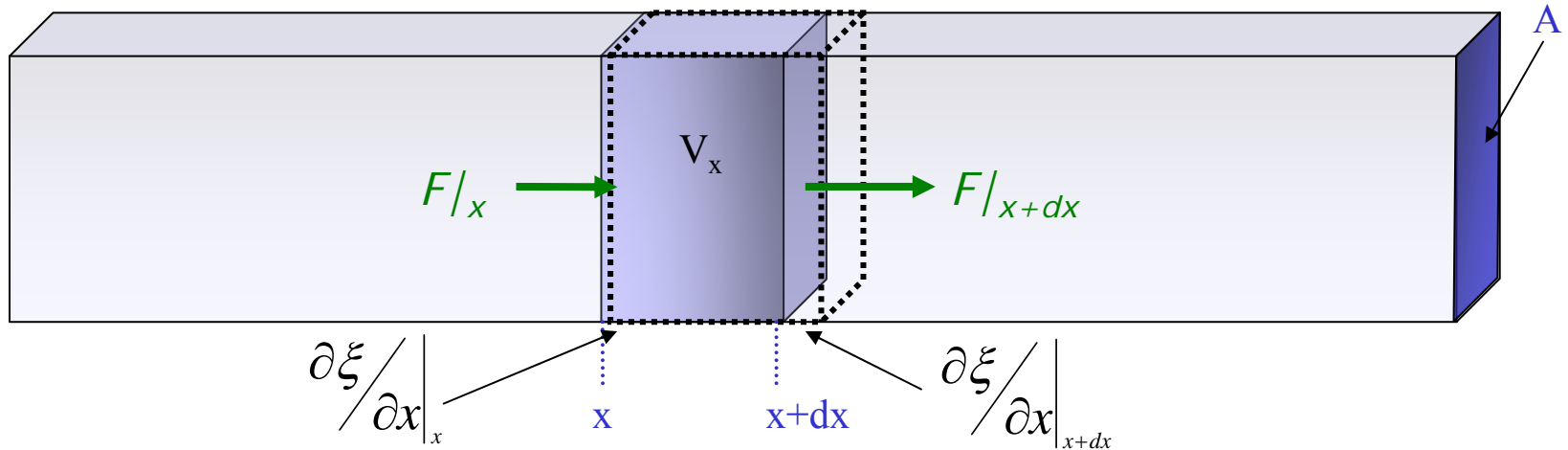
Longitudinalwelle

Bewegung in Richtung der
Wellenausbreitung

Transversalwelle

Bewegung senkrecht zur
Wellenausbreitung

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Longitudinalwelle im Stab



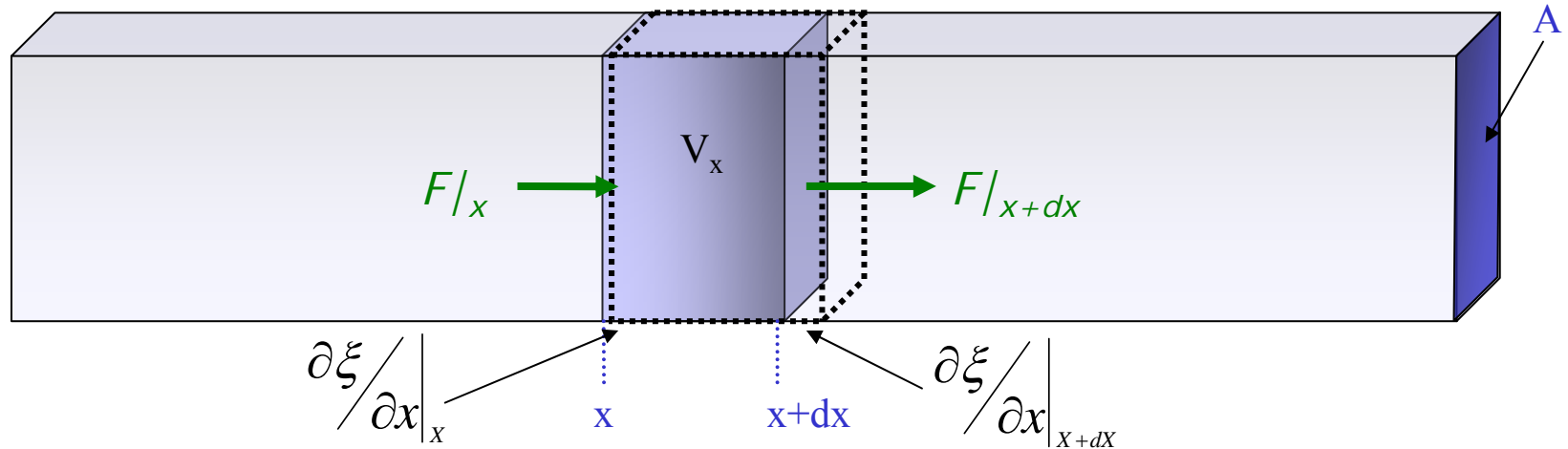
- Kraft F , die auf das Volumenelement $V_x = A dx$ wirkt

$$F = F \Big|_{x+dx} - F \Big|_x \quad (5.7-3)$$

- Kopplung von Auslenkung ξ mit dem der Kraft F über das Elastizitätsmodul E (Hookesches Gesetz):

$$\frac{F}{A} \stackrel{(5.5-1)}{=} E \cdot \frac{\partial \xi}{\partial x} \Rightarrow F = E \cdot A \cdot \left(\frac{\partial \xi}{\partial x} \Big|_{x+dx} - \frac{\partial \xi}{\partial x} \Big|_x \right) = E \cdot A \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} dx \quad (5.7-4)$$

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Longitudinalwelle im Stab



- Bewegungsgleichung (lex secunda) mit $F = E \cdot A \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} dx$ (5.7-4)

$$\underbrace{A \cdot dx \cdot \rho}_{\text{Masse}} \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = E \cdot A \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} dx$$

Dichte ρ .
Querschnittfläche A
- **Eindimensionale Wellengleichung** (für den Stab mit 5.7-6)

$$\frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = 0 \quad (5.7-5)$$

$$c = \sqrt{\frac{E}{\rho}} \quad (5.7-6)$$

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Lösung der 1D Wellengleichung

- Eindimensionale Wellengleichung $\frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = 0$ (5.7-5)
- Ebene fortschreitende Welle (5.7-1) ist Lösung von (5.7-5)!

$$\xi(x, t) = \xi_0 \cos(\omega \cdot t - k \cdot x + \varphi) \quad (5.7-1)$$

Vergleiche

$$(5.1-5) \quad \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = (-1) \cdot \xi_0 \cdot \omega^2 \cdot \cos(\omega \cdot t - k \cdot x + \varphi) = (-1) \cdot \xi_0 \cdot \omega^2 \cdot \xi$$

$$\frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} = (-1) \cdot \xi_0 \cdot k^2 \cdot \cos(\omega \cdot t - k \cdot x + \varphi) = (-1) \cdot \xi_0 \cdot k^2 \cdot \xi$$

- Einsetzen in (5.7-5)

$$\frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \cdot \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = \left(\frac{\omega^2}{c^2} - k^2 \right) \cdot \xi = 0 \quad \text{sofern} \quad \frac{\omega}{k} = c \quad (5.7-2)$$

➤ c ist Geschwindigkeit!

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Longitudinalwelle im Stab

- Jede Linearkombination erfüllt auch die Bedingung (5.7-5)
- Superpositionsprinzip

$$\xi(x, t) = \sum_j \xi_{0j} \cos(\omega_j \cdot t - k_j \cdot x + \varphi_j) \quad (5.7-7)$$

sofern $\frac{\omega_j}{k_j} = c$ für alle j

- Allgemein: Jede Funktion der Form

$$\xi(x, t) = \xi\left(t \pm \frac{x}{c}\right)$$

genügt der eindimensionalen Wellengleichung

5.7 Fortschreitende Welle (1D): Geschwindigkeiten

Longitudinalwellen (Längswellen)

Ausbreitung || Auslenkung

- Transversalwellen
(Scherwellen)

Ausbreitung \perp Auslenkung

• Stab	(5.7-6)	(5.5-1)	(5.5-4)
$c = \sqrt{\frac{E}{\rho}}$		$\frac{F}{A} = E \cdot \frac{\Delta l}{l}$	$\frac{F}{A} = G \cdot \gamma$

E : Elastizitätsmodul

G : Gleitmodul

- Im elastischen Kontinuum

$$c = \sqrt{\frac{K + \frac{4}{3}G}{\rho}}$$

$$c = \sqrt{\frac{G}{\rho}}$$

K : Kompressionsmodul

- In Flüssigkeiten und Gasen

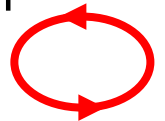
$$c = \sqrt{\frac{K}{\rho}}$$

—

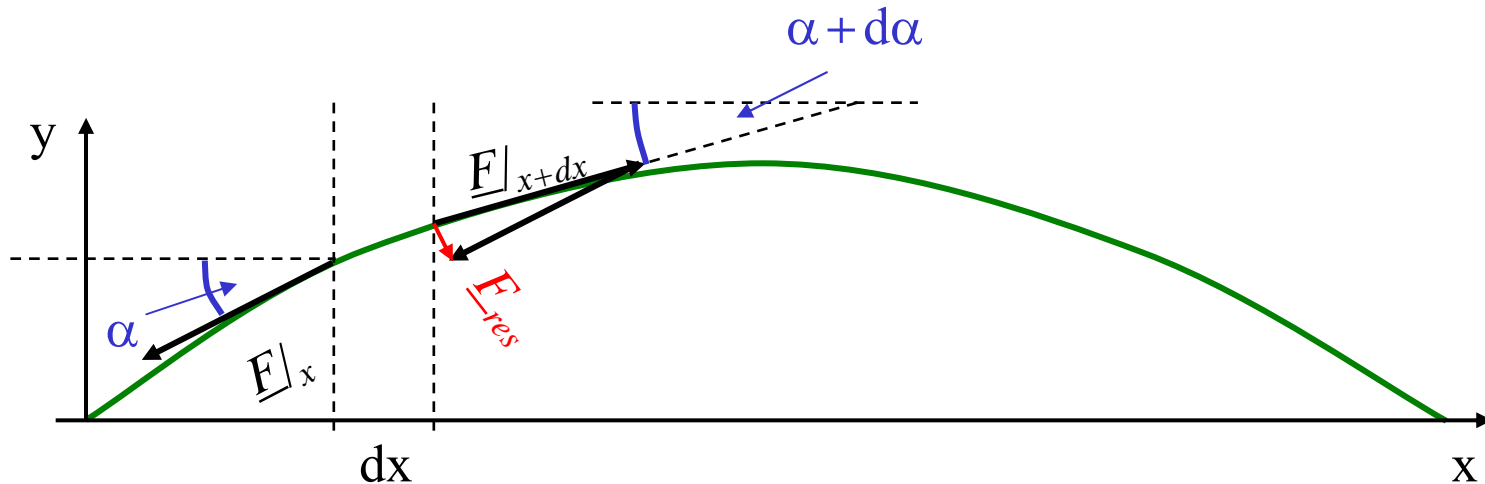
Wellentypen beim Erdbeben

- Primärwellen (P) = Longitudinalwellen
- Sekundärwellen (S) = Transversalwellen
- Oberflächenwellen = Grenzflächenwellen
 - Rayleigh-Wellen: Kombination aus longitudinaler und transversaler Bewegung
 - Love Wellen: Transversalwellen, treten auf, wenn

$$c_{trans}(\text{Oberfläche}) < c_{trans}(\text{Innern})$$



5.8 Stehende Welle:



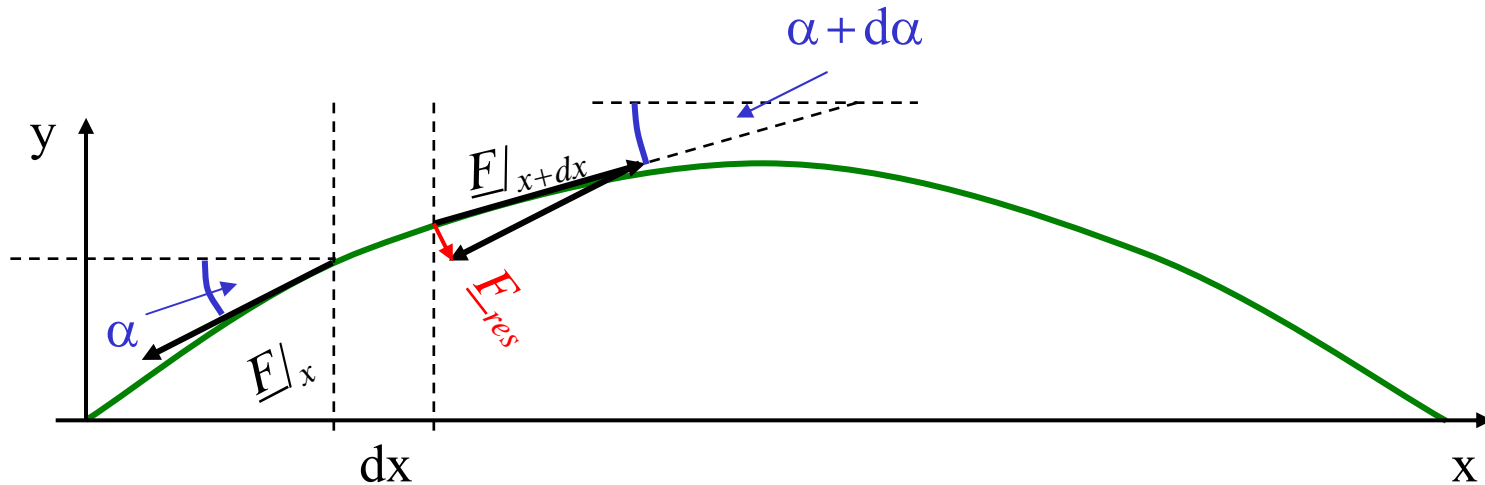
- am Beispiel der schwingenden Saite: Die Kräfte F an einem kleinen Saitenstück sind vom Betrag gleich (F_0) aber nicht genau entgegengesetzt (siehe Abb.). Die Krümmung der Saite erzeugt Kraftkomponente F_{res} senkrecht zum Saitenstück.

$$\vec{F}_{res} = \vec{F} \Big|_{x+dx} - \vec{F} \Big|_x$$

Wesentliche Komponente in y-Richtung.

$$F_{res} \approx \vec{F}_{res y} = F_0 \cdot \sin(\alpha + d\alpha) - F_0 \cdot \sin(\alpha) \quad (5.8-1)$$

5.8 Stehende Welle:



$$F_{res} = F_0 \cdot \sin(\alpha + d\alpha) - F_0 \cdot \sin(\alpha) \quad (5.8-1)$$

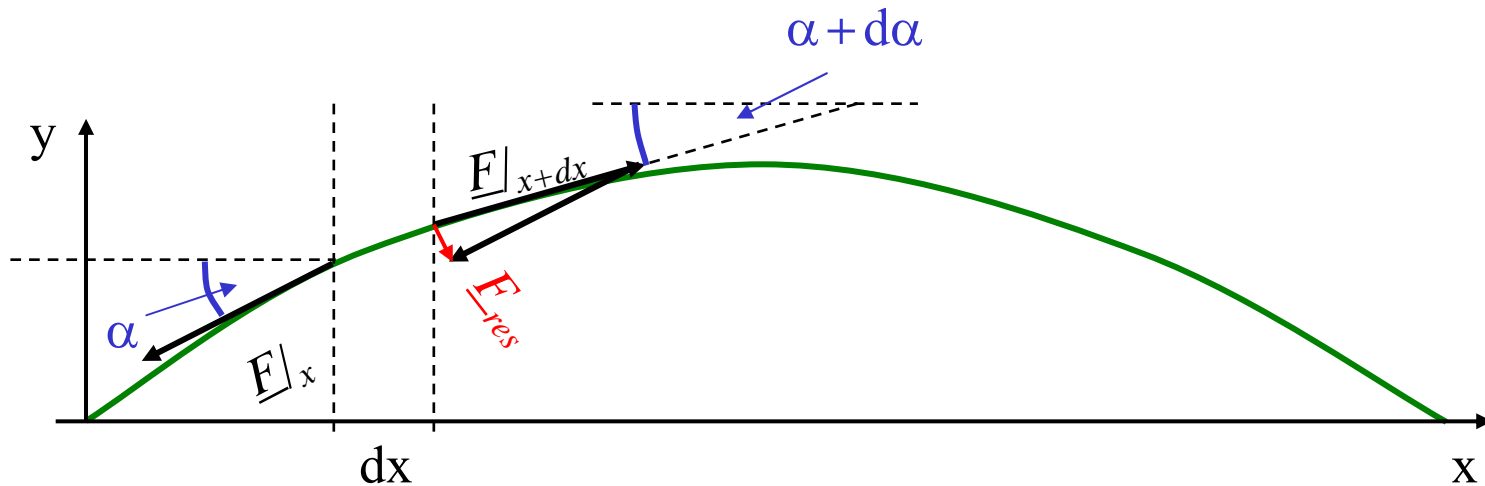
Näherung für kleine Auslenkung

$$\sin(\alpha) \approx \alpha \approx \tan(\alpha) = \frac{\partial y}{\partial x} \quad \Longrightarrow \quad d\alpha = \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} dx$$

Resultierende Kraft

$$F_{res} = F_0 \cdot d\alpha = F_0 \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} dx \quad (5.8-1a)$$

5.8 Stehende Welle:



Bewegungsgleichung mit $F_{res} = F_0 \cdot d\alpha = F_0 \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} dx$ (5.8-1a)

$$\underbrace{A \cdot dx \cdot \rho}_{\text{Masse}} \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = F_0 \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} \cdot dx$$

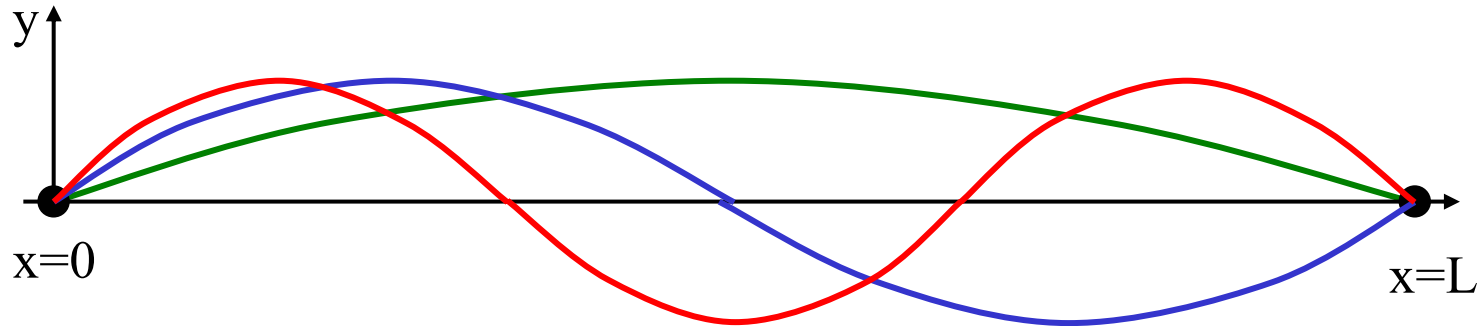
Dichte ρ .
Querschnittsfläche A

$$\Rightarrow \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = 0 \quad (5.7-5)$$

$$c = \sqrt{\frac{F_0}{\rho \cdot A}} \quad (5.8-2)$$

Schwingende Seite führt auch zur 1D Wellengleichung!

5.8 Stehende Welle:



I. Randbedingung: $y(0, t) = 0$ für alle t . Lösung:

$$y(0, t) = y_0 \sin(\omega \cdot t - k \cdot x) + y_0 \sin(\omega \cdot t + k \cdot x)$$

(5.8-3)

➤ Stehende Welle

II. Randbedingung: $y(L, t) = 0$ für alle t . L: Saitelänge

$$k \cdot L = \pi \cdot n \Rightarrow k = \frac{\pi \cdot n}{L} \text{ mit } n \in \mathbb{N}$$

(5.8-4)

$$\omega = k \cdot c = \frac{\pi \cdot n}{L} \sqrt{\frac{F_0}{\rho \cdot A}}$$

(5.8-5)