

1. Beispiel (10 Punkte)

Gegeben:

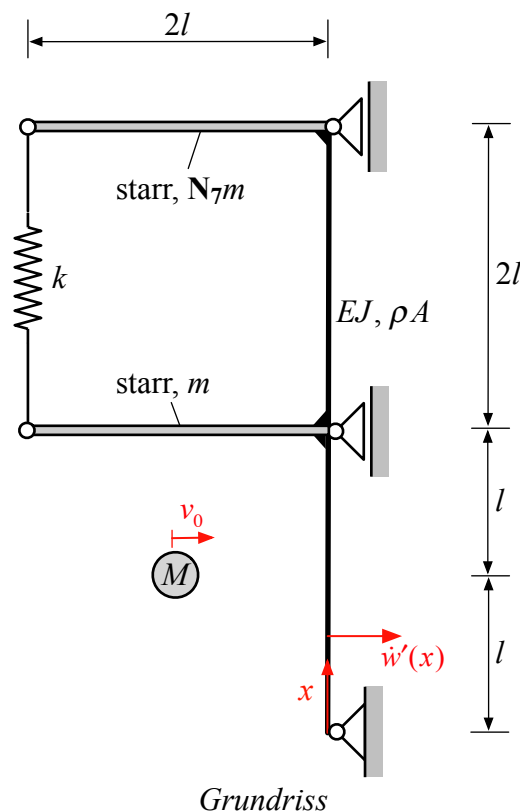
Ebenes schwingungsfähiges System lt. Skizze (*Grundriss*):

- Punktmasse: Masse M , Anfangsgeschwindigkeit v_0
- Linear elastischer Balken: Länge $4l$, Biegesteifigkeit EJ , Masse pro Längeneinheit ρA
- Starre Stäbe: Länge $2l$, Masse m bzw. $N_7 m$
- Linear elastische Feder: Federsteifigkeit k

*) N_7 entspricht der 7. Ziffer der Matrikelnummer (z.B. 01801234: $N_7 = 3$). Ist die 7. Ziffer gleich Null, dann ist die nächstvordere Ziffer ungleich Null einzusetzen (z.B. 01502000: $N_7 = 2$). „ $N_7 l$ “ entspricht „ $2 l$ “, wenn N_7 gleich 2 ist.

Gesucht:

1. Geschwindigkeit v der Punktmasse unmittelbar vor dem Stoß
2. Bestimmung der Geschwindigkeiten v' und \dot{q}' mit Hilfe der **Lagrangeschen Stoßgleichungen** für einen vollkommen **unelastischen** Stoß unter der Annahme der folgenden Geschwindigkeitsverteilung im linear elastischen Balken unmittelbar nach dem Stoß:
 $0 \leq x \leq 4l: \dot{w}'(x) = \dot{q}' \varphi(x), \quad \varphi(x) = \sin \frac{\pi x}{2l}$
3. Bestimmungsgleichung für die Umkehrlagen q_u mit Hilfe des Verformungsansatzes für die Durchbiegung des elastischen Balkens: $w^*(x,t) = q(t) \varphi(x)$



2. Beispiel (10 Punkte)

Gegeben:

Ebenes schwingungsfähiges System lt. Skizze, welches sich in der dargestellten Lage im statischen Gleichgewicht befindet:

- Linear elastischer Biegestab: Länge $2l$, Biegesteifigkeit EJ , Masse pro Längeneinheit ρA
- Starrer Stab: Länge l , Masse m
- Starrer Stab: Länge l , Masse $2m$
- Starre, homogene Kreisscheibe: Radius a , Masse $N_7 M$
- Geschwindigkeitsproportionaler Dämpfer: Dämpferkonstante $N_7 r$
- Linear elastische Feder: Federsteifigkeit k
- Gleichlast: $p(t)$

*) N_7 entspricht der 7. Ziffer der Matrikelnummer (z.B. 01801234: $N_7 = 3$). Ist die 7. Ziffer gleich Null, dann ist die nächstvordere Ziffer ungleich Null einzusetzen (z.B. 01502000: $N_7 = 2$). „ $N_7 a$ “ entspricht „ $2a$ “, wenn N_7 gleich 2 ist.

Gesucht:

1. Anzahl der Freiheitsgrade des Ersatzsystems bei Verwendung des folgenden eingliedrigen *Ritzschen Ansatz* für die Durchbiegung w des Biegeträgers

$$w^*(x, t) = q(t)\varphi(x) \quad \text{mit} \quad \varphi(x) = \sin \frac{\pi x}{2l} \quad \text{für} \quad 0 \leq x \leq 2l$$

2. Kinetische Energie, potentielle Energie und generalisierte Kräfte des Ersatzsystems

3. Bewegungsgleichung(en) des Ersatzsystems in *Lagrangescher Form* für kleine Schwingungen um die statische Gleichgewichtslage

4. Statische Auslenkung des Ersatzsystems w_{stat}^* an der Stelle $x = l$ zufolge $p = p_s$

