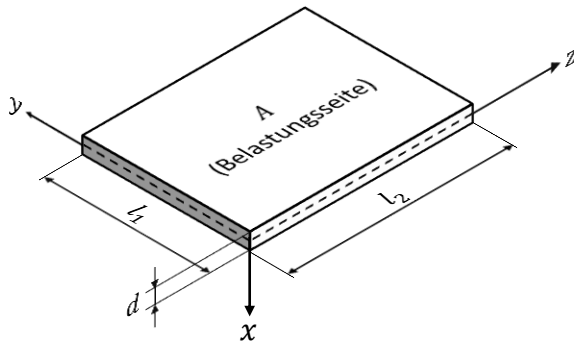


# Schwerpunktberechnung einer Platte mit homogen verteilter Dichte im verformten Zustand



$$m = \frac{\rho}{V} = \text{konst}$$

$$V = Ad = l_1 l_2 d$$

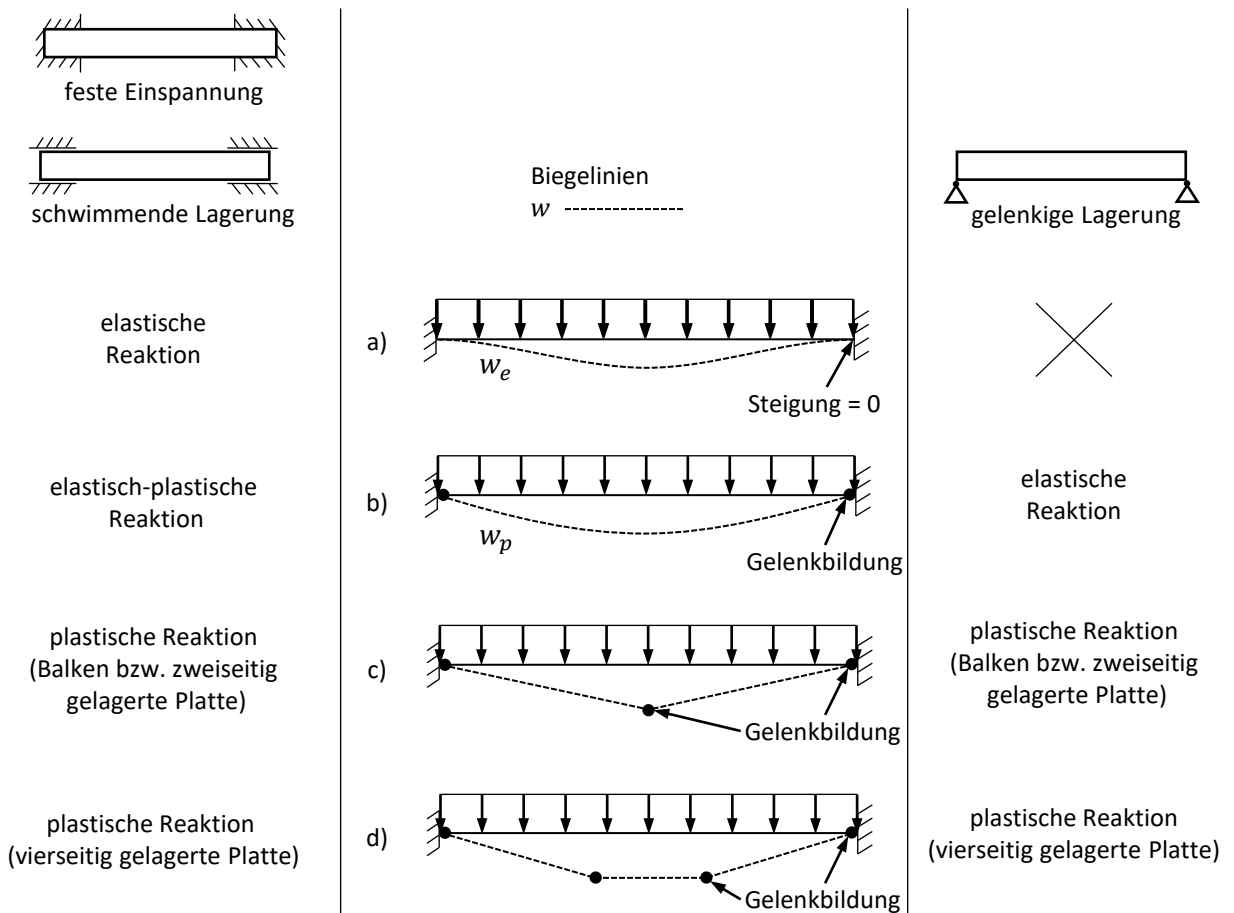
$$\rho(x, y, z) = \text{konst.}$$

$m$  .. Masse  
 $\rho$  .. Dichte

Das Koordinatensystem wurde so gelegt, dass  $x$  die Belastungsrichtung darstellt. Die Achsen  $y$  und  $z$  liegen auf den neutralen Fasern der unverformten Platte.

In Anlehnung an BIGGS werden für die u.a. Lagerungen die Biegelinien  $w(y)$  bzw.  $w(z)$  und  $w(y, z)$  angenommen.

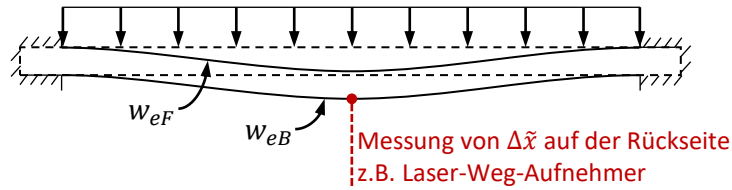
Die Biegelinien entsprechen der Verformung der neutralen Faser.



Die Biegelinien bei elastischer Reaktion werden im Folgenden mit  $w_e$ , die Biegelinien bei elasto-plastischer Reaktion mit  $w_p$  bezeichnet. In der weiteren Berechnung werden nur die Fälle a) und b) betrachtet, da eine Belastung des Prüflings im elastischen Bereich bereits alle Informationen zur Bestimmung der Federkonstante des Ersatzmassenschwingersystems liefert.

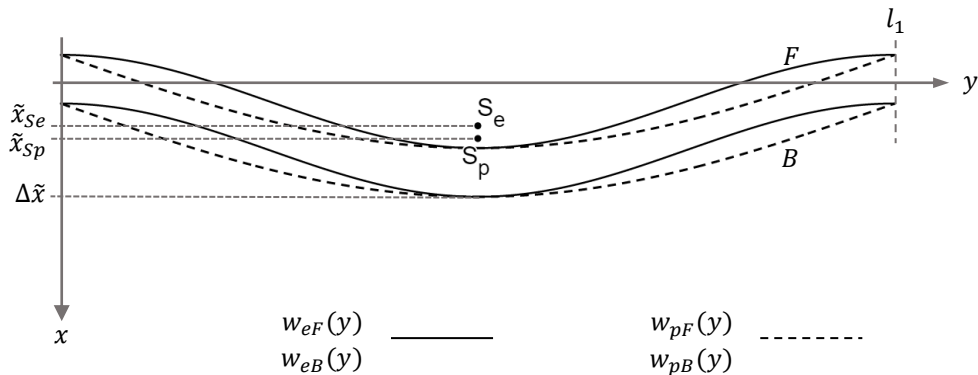
Es wird weiterhin angenommen, dass die Dicke  $d$  der Platte auch im verformten Zustand an jeder Stelle gleich bleibt:  $d(y, z, t) = \text{konst.}$

Die Biegelinien für die Verformung der Belastungsseite (Front) werden mit  $w_{eF}$  bzw.  $w_{pF}$  indiziert, die der Rückseite (Back) mit  $w_{eB}$  bzw.  $w_{pB}$ . z.B. bei fester Einspannung, elastisches Verhalten:



Für die Biegelinien sind folgende Modelle üblich:

1. Zweidimensionaler Fall, d.h. zweiseitig gelagerte Platte oder Balken ( $y$  durch  $z$  ersetzbar)



$$w_{eF}(y) = \Delta \tilde{x} \sin^2\left(\frac{\pi}{l_1} y\right) - \frac{d}{2}$$

$$w_{eB}(y) = \Delta \tilde{x} \sin^2\left(\frac{\pi}{l_1} y\right) + \frac{d}{2}$$

selten und nahezu deckungsgleich (BIGGS, S. 206):

$$w_{eF2}(y) = \Delta \tilde{x} \frac{16}{5l_1^4} (l_1^3 y - 2l_1 y^3 + y^4) - \frac{d}{2}$$

$$w_{eB2}(y) = \Delta \tilde{x} \frac{16}{5l_1^4} (l_1^3 y - 2l_1 y^3 + y^4) + \frac{d}{2}$$

$$w_{pF}(y) = \Delta \tilde{x} \sin\left(\frac{\pi}{l_1} y\right) - \frac{d}{2}$$

$$w_{pB}(y) = \Delta \tilde{x} \sin\left(\frac{\pi}{l_1} y\right) + \frac{d}{2}$$

Die  $y$ -Koordinate des Flächenschwerpunkts  $S$  ergibt sich durch Symmetrie zu  $y_S = \frac{l_1}{2}$  bzw. zu  $z_S = \frac{l_2}{2}$ .

Die  $x$ -Koordinate des Flächenschwerpunkts  $\tilde{x}_S$  zwischen den jeweiligen Kurven  $w_F$  und  $w_B$  errechnet sich mit

$$\tilde{x}_S = \frac{\int_0^l \int_{w_F}^{w_B} x \, dx \, dy}{\int_0^l \int_{w_F}^{w_B} dx \, dy}, \text{ wobei } \int_0^l \int_{w_F}^{w_B} dx \, dy = dl \text{ mit } l = l_1 \vee l_2$$

$$\tilde{x}_{Se} = \frac{1}{dl_1} \int_0^{l_1} \int_{w_{eF}}^{w_{eB}} x \, dx dy = \frac{1}{dl_2} \int_0^{l_2} \int_{w_{eF}}^{w_{eB}} x \, dx dz$$

$$\tilde{x}_{Sp} = \frac{1}{dl_1} \int_0^{l_1} \int_{w_{pF}}^{w_{pB}} x \, dx dy = \frac{1}{dl_2} \int_0^{l_2} \int_{w_{pF}}^{w_{pB}} x \, dx dz$$

Dadurch ergeben sich einfache Umrechnungsfaktoren von der Messung auf der Rückseite zur Messung der Schwerpunktkoordinate.

$$\Rightarrow \quad \tilde{x}_{Se} = \frac{1}{2} \Delta \tilde{x} \quad \text{und} \quad \tilde{x}_{Sp} = \frac{2}{\pi} \Delta \tilde{x} \quad S_e = \left( \frac{l}{2}, x_{Se} \right); S_p = \left( \frac{l}{2}, x_{Sp} \right)$$

## 2. Dreidimensionaler Fall, vierseitig gelagerte Platte

$$w_{eF}(y, z) = \Delta \tilde{x} \sin^2 \left( \frac{\pi}{l_1} y \right) \sin^2 \left( \frac{\pi}{l_2} z \right) - \frac{d}{2}$$

$$w_{eB}(y, z) = \Delta \tilde{x} \sin^2 \left( \frac{\pi}{l_1} y \right) \sin^2 \left( \frac{\pi}{l_2} z \right) + \frac{d}{2}$$

$$w_{pF}(y, z) = \Delta \tilde{x} \sin \left( \frac{\pi}{l_1} y \right) \sin \left( \frac{\pi}{l_2} z \right) - \frac{d}{2}$$

$$w_{pB}(y, z) = \Delta \tilde{x} \sin \left( \frac{\pi}{l_1} y \right) \sin \left( \frac{\pi}{l_2} z \right) + \frac{d}{2}$$

Die y- und z-Koordinate des Flächenschwerpunkts  $S = (\tilde{x}_S, y_S, z_S)$  ergeben sich durch Symmetrie zu  $y_S = \frac{l_1}{2}$  und  $z_S = \frac{l_2}{2}$ .

Die x-Koordinate des Flächenschwerpunkts  $\tilde{x}_S$  zwischen den jeweiligen Kurven  $w_F$  und  $w_B$  errechnet sich mit

$$\tilde{x}_S = \frac{\int_0^{l_2} \int_0^{l_1} \int_{w_F}^{w_B} x \, dx dy}{\int_0^{l_2} \int_0^{l_1} \int_{w_F}^{w_B} dx dy}, \quad \text{wobei} \quad \int_0^{l_2} \int_0^{l_1} \int_{w_F}^{w_B} dx dy = d l_1 l_2$$

$$\Rightarrow \quad \tilde{x}_{Se} = \frac{1}{4} \Delta \tilde{x} \quad \text{und} \quad \tilde{x}_{Sp} = \frac{4}{\pi^2} \Delta \tilde{x} \quad S_e = \left( \frac{l}{2}, x_{Se} \right); S_p = \left( \frac{l}{2}, x_{Sp} \right)$$

