

# Lösungen zu TM I

## Aufgabe 1.1

$$\text{a) } \underline{\mathbf{a}} + \underline{\mathbf{b}} = \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } \underline{\mathbf{a}} \cdot \underline{\mathbf{b}} = -14$$

$$\text{c) } c_z = 2$$

$$\text{d) } \underline{\mathbf{a}} \times \underline{\mathbf{b}} = \begin{pmatrix} -40 \\ 20 \\ 20 \end{pmatrix}$$

$$\text{e) } (\underline{\mathbf{a}} \ \underline{\mathbf{b}} \ \underline{\mathbf{c}}) = 300$$

$$\text{f) } \|\underline{\mathbf{a}}\| = \sqrt{59}, \quad \|\underline{\mathbf{d}}\| = 5 \quad (\text{vgl. die „Maurer-Regel“: } 3^2 + 4^2 = 5^2)$$

## Aufgabe 1.2

$$\begin{aligned} c^2 &= \|\vec{\mathbf{c}}\|^2 = \vec{\mathbf{c}} \cdot \vec{\mathbf{c}} \\ &= (\vec{\mathbf{a}} - \vec{\mathbf{b}}) \cdot (\vec{\mathbf{a}} - \vec{\mathbf{b}}) \\ &= \vec{\mathbf{a}} \cdot \vec{\mathbf{a}} - 2 \vec{\mathbf{a}} \cdot \vec{\mathbf{b}} + \vec{\mathbf{b}} \cdot \vec{\mathbf{b}} \\ &= \|\vec{\mathbf{a}}\|^2 - 2 \|\vec{\mathbf{a}}\| \|\vec{\mathbf{b}}\| \cos \gamma + \|\vec{\mathbf{b}}\|^2 \\ &= a^2 + b^2 - 2ab \cos \gamma \end{aligned}$$

**Aufgabe 1.3**

$$\begin{aligned}
\|\vec{u} \pm \vec{v}\|^2 &= (\vec{u} \pm \vec{v}) \cdot (\vec{u} \pm \vec{v}) \\
&= \vec{u} \cdot \vec{u} \pm 2 \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v} \cdot \vec{v} \\
&= \|\vec{u}\|^2 \pm 2 \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \alpha + \|\vec{v}\|^2
\end{aligned}$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 = 4 \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \alpha$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \begin{cases} > 0 & \text{für } \alpha < 90^\circ \\ = 0 & \text{für } \alpha = 90^\circ \\ < 0 & \text{für } \alpha > 90^\circ \end{cases}$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 > \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \quad \text{für } \alpha < 90^\circ$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 = \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \quad \text{für } \alpha = 90^\circ$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 < \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \quad \text{für } \alpha > 90^\circ$$

Da die durch  $+\sqrt{\quad}$  definierte Abbildung monoton wachsend ist, folgt schließlich

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| > \|\vec{u} - \vec{v}\| \quad \text{für } \alpha < 90^\circ,$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| = \|\vec{u} - \vec{v}\| \quad \text{für } \alpha = 90^\circ,$$

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| < \|\vec{u} - \vec{v}\| \quad \text{für } \alpha > 90^\circ.$$

**Aufgabe 1.4**

Der durch den Ortsvektor  $\mathbf{r}_P$  vorgegebene Punkt P liegt voraussetzungsgemäß in der Ebene E. Sei X ein weiterer Punkt der Ebene mit Ortsvektor  $\mathbf{r}$ . Dann liegt auch der Vektor  $(\mathbf{r} - \mathbf{r}_P)$  in E, und es folgt wegen  $(\mathbf{r} - \mathbf{r}_P) \perp \mathbf{n}$  unmittelbar

$$(\mathbf{r} - \mathbf{r}_P) \cdot \mathbf{n} = 0.$$

Ausrechnen liefert

$$\left[ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right] \cdot \left[ \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right] = 0$$

$$-2x + y + 2z + 3 = 0,$$

woraus man die Gleichung der Ebene zu

$$z(x, y) = x - \frac{1}{2}y - \frac{3}{2}$$

erhält.

### Aufgabe 1.5

Die Dreiecksfläche ergibt sich als die halbe Fläche desjenigen Parallelogramms, welches unter anderem durch die Vektoren  $(\mathbf{b} - \mathbf{a})$  und  $(\mathbf{c} - \mathbf{a})$  aufgespannt wird:

$$(\mathbf{b} - \mathbf{a}) \times (\mathbf{c} - \mathbf{a}) = \left[ \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] \times \left[ \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 28 \end{pmatrix}.$$

Damit folgt

$$\begin{aligned} A &= \frac{1}{2} \|(\mathbf{b} - \mathbf{a}) \times (\mathbf{c} - \mathbf{a})\| \\ &= \frac{1}{2} \sqrt{0^2 + 0^2 + 28^2} \\ &= 14. \end{aligned}$$

**Aufgabe 2.1**

$$\left. \begin{array}{l} R_x = -89,9 \text{ N} \\ R_y = 228,7 \text{ N} \end{array} \right\} R = 245,7 \text{ N}, \quad \text{mit } 21,46^\circ \text{ gegen die } y\text{-Achse}$$

**Aufgabe 2.2**

$$\left. \begin{array}{l} F_{x,3} = 5 \text{ kN} \\ F_{y,3} = -2 \text{ kN} \end{array} \right\} F_3 = 5,385 \text{ kN}, \quad \alpha = -21,8^\circ$$

**Aufgabe 2.3**

Im Koordinatensystem mit  $\vec{x}$  und  $\downarrow z$  erhält man

$$R_x = 3,914 \text{ kN}, \quad R_z = 13,311 \text{ kN}.$$

Damit folgt

- a)  $R = 13,875 \text{ kN}$ ,
- b) nein, wegen  $R_x \neq 0$ .

**Aufgabe 2.4**

$$\alpha > \alpha_{\text{krit}} = \arcsin\left[\frac{Q}{2S_{\text{krit}}}\right] = \arcsin\left[\frac{12}{2 \cdot 25}\right] = 13,9^\circ$$

**Aufgabe 2.5**

Wegen  $a = h$  ist  $\alpha = 45^\circ$  bzw.  $\sin \alpha = \cos \alpha = \frac{1}{\sqrt{2}}$ . Damit kommt man auf

$$\ell = \frac{G}{G - \frac{S_1}{\sqrt{2}}} h = 5,36 \text{ m}.$$

### Aufgabe 3.1

Die vektorielle Lösung lautet

$$\begin{aligned} \underline{M}_R[0] &= \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0 \\ F_1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} F_2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ F_1 x_1 - F_2 y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -49,5 \end{pmatrix} \text{ Nm.} \end{aligned}$$

Aufgrund des ebenen Problems läßt sich

$$M_R[0] = F_1 x_1 - F_2 y_2 = -49,5 \text{ Nm}$$

aber auch sofort hinschreiben, wenn man bedenkt, daß die positive Drehrichtung nach der **2. Rechte-Hand-Regel** hier gegen den Uhrzeigersinn gerichtet ist.

### Aufgabe 3.2

Wird der positive Drehsinn gegen den Uhrzeigersinn gewählt, gilt

$$M_R[P] = F_1 a - F_2 \cdot 2a + F_3 \cdot 2a = 3Fa.$$

### Aufgabe 3.3

Wird der positive Drehsinn gegen den Uhrzeigersinn gewählt, gilt

$$M_R[A] = F \cos \alpha \cdot 2a - F \sin \alpha \cdot 2a = 2Fa (\cos \alpha - \sin \alpha).$$

### Aufgabe 3.4

Wird der positive Drehsinn gegen den Uhrzeigersinn gewählt, folgt je nach Vorgehensweise entweder

$$\begin{aligned} M_R[P] &= -F_1 (\ell_1 + \ell_2) (\cos \alpha + \sin \alpha \tan \alpha) + \\ &\quad + F_2 \ell_2 (\sin[\beta - \alpha] + \cos[\beta - \alpha] \tan \alpha) - F_3 \ell_3 \end{aligned}$$

oder

$$M_R[P] = -F_1 \frac{\ell_1 + \ell_2}{\cos \alpha} + F_2 \ell_2 \frac{\sin \beta}{\cos \alpha} - F_3 \ell_3,$$

was sich aber auch nach den Gesetzen der Trigonometrie ineinander überführen läßt.

**Aufgabe 3.5**

$$\underline{\mathbf{R}} = \sum_{i=1}^5 \underline{\mathbf{F}}_i = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} F$$

$$\underline{\mathbf{M}}_{\mathbf{R}}[0] = \sum_{i=1}^5 \underline{\mathbf{r}}_i \times \underline{\mathbf{F}}_i = \begin{pmatrix} -2 \\ 18 \\ 3 \end{pmatrix} F a$$

$$\underline{\mathbf{M}}_{\mathbf{R}}[\mathbf{P}] = \sum_{i=1}^5 (\underline{\mathbf{r}}_i - \underline{\mathbf{r}}_{\mathbf{P}}) \times \underline{\mathbf{F}}_i = \begin{pmatrix} 11 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} F a$$

**Aufgabe 3.6**

$$M_{\text{Tret}} = F \ell_1, \quad Z = 2F \frac{\ell_1}{d_1}, \quad M_{\text{HR}} = F \ell_1 \frac{d_2}{d_1}, \quad F_{\text{Vor}} = F \frac{d_2}{d_1} \frac{\ell_1}{\ell_2}$$

**Aufgabe 3.7**

Antragung:

$$A_x = 0 \quad \leftarrow$$

$$A_y = F \quad \uparrow$$

$$M_A = \frac{1}{8} F \ell \quad \curvearrowright$$

**Aufgabe 3.8**

Antragung:

$$A_x = 2F \frac{\ell}{d} \quad \leftarrow$$

$$A_y = F \quad \uparrow$$

$$B = 2F \frac{\ell}{d} \quad \rightarrow$$

**Aufgabe 3.9**

Antragung:

$$N_1 = \frac{G}{2} (\cos \alpha + \frac{h}{\ell} \sin \alpha) \quad \nearrow \quad (\text{Normalkraft, links/unten})$$

$$N_2 = \frac{G}{2} (\cos \alpha - \frac{h}{\ell} \sin \alpha) \quad \nearrow \quad (\text{Normalkraft, rechts/oben})$$

$$H = G \sin \alpha \quad \rightarrow \quad (\text{Haltekraft am Puffer})$$

**Aufgabe 3.10**

Antragung:

$A_x = F$	→	
$A_y = \frac{1}{2} F$	↑	
$M_A = 0$	↷	
$B = \frac{1}{2} F$	↑	
$G_x = F$	←	(am linken Teilkörper)
$G_y = \frac{1}{2} F$	↑	(am linken Teilkörper)

**Aufgabe 3.11**

Antragung:

$A = -\frac{1}{2} F$	↑	
$B_x = F$	←	
$B_y = \frac{3}{2} F$	↑	
$M_B = 2 F a$	↷	
$G_x = -F$	→	(am linken Teilkörper)
$G_y = \frac{1}{2} F$	↑	(am linken Teilkörper)

**Aufgabe 3.12**

$$S(\alpha) = \frac{G}{2} \frac{\cos \alpha}{\sin[\frac{1}{2}(90^\circ + \alpha)]}$$

**Aufgabe 3.13**

Antragung:

$A_x = 2 F \tan[\alpha - 90^\circ]$	→	
$A_y = -F$	↑	
$B_x = -2 F \tan[\alpha - 90^\circ]$	←	(am Stab)
$B_y = -2 F$	↑	(am Stab)
$C_x = -2 F \tan[\alpha - 90^\circ]$	→	(am Stab)
$C_y = -2 F$	↓	(am Stab)
$S = -\frac{2 F}{\cos[\alpha - 90^\circ]}$		(als Zugkraft)

**Aufgabe 3.14**

		Antragung:	
$A_x =$	$m_G g \frac{s_W - s_G}{2b}$	$\rightarrow$	
$A_y =$	$2 m_G g$	$\uparrow$	
$B =$	$m_G g \frac{s_G - s_W}{2b}$	$\rightarrow$	
$G_{1,x} = G_{2,x} =$	$m_G g \frac{s_W}{2b}$	$\xleftarrow{G_{1,x}} \xrightarrow{G_{2,x}}$	(am Horizontalbalken)
$G_{3,x} = G_{4,x} =$	$m_G g \frac{s_G}{2b}$	$\xrightarrow{G_{3,x}} \xleftarrow{G_{4,x}}$	(am Horizontalbalken)
$G_{1,y} = G_{3,y} =$	$m_G g$	$\downarrow$	(am Horizontalbalken)
$G_{2,y} = G_{4,y} =$	$0$	$\downarrow$	(am Horizontalbalken)
$m_W = m_G$	(unabhängig von $s_W$ und $s_G$ !)		

**Aufgabe 3.15**

		Antragung:	
$A_x =$	$\frac{1}{9} (-5 F_1 + 2 F_2 + 2 F_3 + F_4)$	$\rightarrow$	
	$= 13,3 \text{ kN}$		
$A_y =$	$\frac{1}{6} (-2 F_1 + 5 F_2 + 2 F_3 + F_4)$	$\uparrow$	
	$= 47,5 \text{ kN}$		
$B_x =$	$\frac{1}{9} (-4 F_1 - 2 F_2 - 2 F_3 + 8 F_4)$	$\rightarrow$	
	$= -13,3 \text{ kN}$		
$B_y =$	$\frac{1}{6} (2 F_1 + F_2 + 4 F_3 - F_4)$	$\uparrow$	
	$= 42,5 \text{ kN}$		
$C_x =$	$\frac{1}{9} (4 F_1 + 2 F_2 + 2 F_3 + F_4)$	$\leftarrow$	(am linken Teilkörper)
	$= 28,3 \text{ kN}$		
$C_y =$	$\frac{1}{6} (2 F_1 + F_2 - 2 F_3 - F_4)$	$\uparrow$	(am linken Teilkörper)
	$= -7,5 \text{ kN}$		

**Aufgabe 3.16**

$$\begin{aligned}A_x &= 0, & A_y &= 4F, & B &= 4F, \\S_1 &= -3F, & S_2 &= 3\sqrt{2}F, & S_3 &= -3F, & S_4 &= -4F, & S_5 &= \sqrt{2}F, \\S_6 &= 3F, & S_7 &= -2F, & S_8 &= -4F, & S_9 &= \sqrt{2}F, & S_{10} &= 3F, \\S_{11} &= -3F, & S_{12} &= -3F, & S_{13} &= 3\sqrt{2}F\end{aligned}$$

**Aufgabe 3.17**

$$\begin{aligned}A_x &= F, & A_y &= 3F, & B &= 3F, \\S_1 &= -\frac{4}{\sqrt{3}}F, & S_2 &= -\frac{4}{\sqrt{3}}F, & S_3 &= -\frac{4}{\sqrt{3}}F, & S_4 &= \frac{4}{\sqrt{3}}F, \\S_5 &= 0, & S_6 &= 0, & S_7 &= \frac{4}{\sqrt{3}}F, & S_8 &= -\frac{4}{\sqrt{3}}F, \\S_9 &= \left(\frac{2}{\sqrt{3}} - 1\right)F, & S_{10} &= \left(\frac{4}{\sqrt{3}} - 1\right)F, & S_{11} &= \frac{2}{\sqrt{3}}F\end{aligned}$$

**Aufgabe 4.1**

$A_x = \frac{1}{3} \rho g b h^2$	Antragung: →
$A_z = mg - \frac{1}{6} \rho g b h^2$	↑
$S = -\frac{\sqrt{2}}{6} \rho g b h^2$	✓    (am Wehr)

**Aufgabe 4.2**

Bezeichnet man das Lager bei  $x = 0$  mit A und dasjenige bei  $x = \ell$  mit B, so erhält man

$A_x = 0$	Antragung: →
$A_z = \int_0^{\ell} q(x) dx - B$ $= q_0 \ell \left( \frac{a_4}{5} + \frac{a_3}{4} + \frac{a_2}{3} + \frac{a_1}{2} + a_0 \right) - B$ $= 3564 \text{ N}$	↑
$B = \frac{1}{\ell} \int_0^{\ell} q(x) x dx$ $= q_0 \ell \left( \frac{a_4}{6} + \frac{a_3}{5} + \frac{a_2}{4} + \frac{a_1}{3} + \frac{a_0}{2} \right)$ $= 3904 \text{ N}$	↑
$x_S = \frac{B \ell}{A_z + B} = 6,273 \text{ m}$	

**Aufgabe 4.3**

$$\begin{aligned}
 F &= \iint_A p(x, y) dx dy \\
 &= p_1 \int_0^L \sin\left[c \frac{y}{L} + d\right] \int_0^{\ell} \cos\left[a \frac{x}{\ell} + b\right] dx dy + p_0 \int_0^L \int_0^{\ell} dx dy \\
 &= p_1 \frac{L}{c} \frac{\ell}{a} (\cos[d] - \cos[c + d]) (\sin[a + b] - \sin[b]) + p_0 L \ell \\
 &= 6173,8 \text{ N}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 x_S &= \frac{1}{F} \iint_A p(x, y) x \, dx \, dy \\
 &= \frac{p_1}{F} \int_0^L \sin\left[c \frac{y}{L} + d\right] \int_0^\ell \cos\left[a \frac{x}{\ell} + b\right] x \, dx \, dy + \frac{p_0}{F} \int_0^L \int_0^\ell x \, dx \, dy \\
 &= \frac{p_1}{F} \frac{L}{c} \frac{\ell^2}{a^2} (\cos[d] - \cos[c+d]) (\cos[a+b] + a \sin[a+b] - \cos[b]) + \frac{p_0}{2F} L \ell^2 \\
 &= 10,125 \text{ m}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 y_S &= \frac{1}{F} \iint_A p(x, y) y \, dx \, dy \\
 &= \frac{p_1}{F} \int_0^L \sin\left[c \frac{y}{L} + d\right] y \int_0^\ell \cos\left[a \frac{x}{\ell} + b\right] dx \, dy + \frac{p_0}{F} \int_0^L y \int_0^\ell dx \, dy \\
 &= \frac{p_1}{F} \frac{L^2}{c^2} \frac{\ell}{a} (\sin[c+d] - c \cos[c+d] - \sin[d]) (\sin[a+b] - \sin[b]) + \frac{p_0}{2F} L^2 \ell \\
 &= 14,063 \text{ m}
 \end{aligned}$$

#### Aufgabe 4.4

$$x_S = 0 \quad (\text{Symmetrie!}), \quad y_S = \frac{\sum_{i=1}^2 A_i y_i}{\sum_{i=1}^2 A_i} = \frac{1}{2} \frac{ab^2 + (c^2 - b^2)d}{ab + (c-b)d}$$

#### Aufgabe 4.5

$$x_S = \frac{\sum_{i=1}^2 A_i x_i}{\sum_{i=1}^2 A_i} = -2,095 \text{ mm}, \quad y_S = 0 \quad (\text{Symmetrie!})$$

#### Aufgabe 4.6

$$x_S = \frac{\sum_{i=1}^3 \rho_i V_i x_i}{\sum_{i=1}^3 \rho_i V_i} = -11,925 \text{ mm}$$

$$y_S = \frac{\sum_{i=1}^3 \varrho_i V_i y_i}{\sum_{i=1}^3 \varrho_i V_i} = -13,717 \text{ mm}$$

$$z_S = \frac{\sum_{i=1}^3 \varrho_i V_i z_i}{\sum_{i=1}^3 \varrho_i V_i} = 0,034 \text{ mm}$$

**Aufgabe 4.7**

$$z_S = \frac{\pi \int_{-R}^0 z (R^2 - z^2) dz}{\pi \int_{-R}^0 (R^2 - z^2) dz} = -\frac{3}{8} R$$

**Aufgabe 5.1**

$$\alpha \leq \arctan[\mu_0]$$

**Aufgabe 5.2**

$$\mu_0 \geq \frac{a + b}{h + b/\tan\alpha} = 0,63$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha^* = \arctan[a/h] = 72,35^\circ \\ \mu_0^* \geq a/h = 3,143 \end{array} \right\} \text{(keine realistischen Werte!)}$$

**Aufgabe 5.3**

$$\ell \leq L \frac{(\tan\alpha + \mu_{0,1})\mu_{0,2}}{1 + \mu_{0,1}\mu_{0,2}}$$

**Aufgabe 5.4**

$$\alpha \leq \arctan[2\mu_0]$$

**Aufgabe 5.5**

$$\text{a) } M_R = F\ell \frac{d}{2\left(\frac{a}{\mu} + b\right)} \quad (\text{ablaufende Bremse bei **Rechtslauf**})$$

$$M_L = F\ell \frac{d}{2\left(\frac{a}{\mu} - b\right)} \quad (\text{auflaufende Bremse bei **Linkslauf**})$$

$$\text{b) } b = 0 \quad (M_R = M_L = F\ell \mu \frac{d}{2a})$$

$$\text{c) } b \rightarrow \frac{a}{\mu} \text{ nur bei Linkslauf! } (M_L \rightarrow \infty)$$

**Aufgabe 5.6**

$$\text{a) } L = 385 \text{ N}$$

$$\text{b) } \alpha^* = 200,5^\circ$$

**Aufgabe 5.7**

$$F = mg \exp\left[-\mu \frac{3}{2}\pi\right]$$

**Aufgabe 5.8**

$$(M_R)_{\max} = F \ell \left( \exp[\mu_0 \alpha] - 1 \right)$$

$$(M_L)_{\max} = F \ell \left( 1 - \exp[-\mu_0 \alpha] \right)$$

$$\frac{(M_R)_{\max}}{(M_L)_{\max}} = 4,81 \quad (\alpha = \frac{5}{4}\pi \text{ war der Zeichnung zu entnehmen!})$$

**Aufgabe 5.9**

$$\text{a) } M_R = F \ell \frac{r}{b} \frac{\exp[\mu_0 \alpha] - 1}{\exp[\mu_0 \alpha] + \frac{a}{b}}$$

$$M_L = F \ell \frac{r}{a} \frac{\exp[\mu_0 \alpha] - 1}{\exp[\mu_0 \alpha] + \frac{b}{a}}$$

$$\text{b) } a = b$$

$$\text{c) } \text{nein}$$

### Aufgabe 6.1

Alle drei Stäbe werden entsprechend ihrer Numerierung mit lokal definierten Längskordinaten  $x_1, x_2, x_3$  versehen. Die Zählung erfolgt vom Gelenk aus nach unten, rechts bzw. links/oben. Damit erhält man für die Normalkräfte

$$N_1(x_1) \equiv m_2 g \quad \text{für } \forall x_1 \in ]0, \ell_1[$$

$$N_2(x_2) \equiv (m_1 + m_2) g \tan \alpha \quad \text{für } \forall x_2 \in ]0, \ell_2[$$

$$N_3(x_3) \equiv \frac{m_1 + m_2}{\cos \alpha} g \quad \text{für } \forall x_3 \in ]0, \ell_3[$$

Die Berechnung von Querkraften und Biegemomenten erübrigt sich bei Stäben, da diese trivialerweise  $\equiv 0$  ausfallen.

### Aufgabe 6.2

a)

Die Abwinkelung erzwingt eine Bereichsgrenze. Als **Bereich I** mit lokalem Koordinatensystem  $x_1, z_1$  wurde das horizontale Balkenstück von  $x_1 = 0$  (Lager A) bis  $x_1 = 2\ell$  (Abwinkelung) definiert. **Bereich II** mit lokalem Koordinatensystem  $x_2, z_2$  erstreckt sich über das vertikale Balkenstück von  $x_2 = 0$  (Abwinkelung) bis  $x_2 = \ell$  (freies Ende). Die Definitionsfaser liegt damit unten bzw. rechts.<sup>1</sup>

Man erhält

$$\left. \begin{aligned} N(x_1) &\equiv -F \\ Q(x_1) &\equiv F \\ M(x_1) &= F(x_1 - \ell) \end{aligned} \right\} \quad \text{für } \forall x_1 \in ]0, 2\ell[ \quad , \quad \text{(I)}$$

$$\left. \begin{aligned} N(x_2) &\equiv -F \\ Q(x_2) &\equiv -F \\ M(x_2) &= F(\ell - x_2) \end{aligned} \right\} \quad \text{für } \forall x_2 \in ]0, \ell[ \quad . \quad \text{(II)}$$

b)

Die lokalen Koordinatensysteme  $x_1, z_1$  (horizontales Balkenstück) und  $x_2, z_2$  (vertikales Balkenstück) werden genauso wie unter **a)** definiert. Außer der Abwinkelung, die ja auch ohne die dort ansässige Kraft  $F$  für eine Bereichsgrenze sorgen würde, wird hier noch eine weitere Bereichsgrenze bei  $x_1 = \ell$  (Angriffspunkt der dort wirkenden Kraft  $F$ ) erforderlich. Es wird somit definiert:

**Bereich I:**  $x_1 = 0$  (Lager A) bis  $x_1 = \ell$  (Kraft  $F$ ),

**Bereich II:**  $x_1 = \ell$  (Kraft  $F$ ) bis  $x_1 = 2\ell$  (Abwinkelung),

**Bereich III:**  $x_2 = 0$  (Abwinkelung) bis  $x_2 = \ell$  (Lager B).

<sup>1</sup> Entspricht der Situation in Beispiel 6.6

Die Schnittgrößen lauten hier

$$\left. \begin{array}{l} N(x_1) \equiv 0 \\ Q(x_1) \equiv 0 \\ M(x_1) \equiv 0 \end{array} \right\} \text{ für } \forall x_1 \in ]0, \ell[ , \quad \text{(I)}$$

$$\left. \begin{array}{l} N(x_1) \equiv 0 \\ Q(x_1) \equiv -F \\ M(x_1) = F(\ell - x_1) \end{array} \right\} \text{ für } \forall x_1 \in ]\ell, 2\ell[ , \quad \text{(II)}$$

$$\left. \begin{array}{l} N(x_2) \equiv F \\ Q(x_2) \equiv F \\ M(x_2) = F(x_2 - \ell) \end{array} \right\} \text{ für } \forall x_2 \in ]0, \ell[ . \quad \text{(III)}$$

### Aufgabe 6.3

a)

Es wird ein globales Koordinatensystem mit Ursprung in Lager A festgelegt. Die Längsordinate  $x$  zeigt dabei nach links, die Querkoordinate  $z$  nach unten. Bereichsgrenzen werden durch die eingeprägte Kraft  $F$  bei  $x = \ell$  sowie durch die Lagerkraft  $B$  bei  $x = 2\ell$  erzwungen. Damit werden drei Bereiche festgelegt:

**Bereich I:**  $x = 0$  (Lager A) bis  $x = \ell$  (Kraft  $F$ ),

**Bereich II:**  $x = \ell$  (Kraft  $F$ ) bis  $x = 2\ell$  (Lager B),

**Bereich III:**  $x = 2\ell$  (Lager B) bis  $x = 3\ell$  (freies Ende).

Die Schnittgrößen ergeben sich zu

$$\left. \begin{array}{l} N(x) \equiv -F \cos \alpha \\ Q(x) \equiv \frac{1}{2}(1 - \sin \alpha)F \\ M(x) = \frac{1}{2}(1 - \sin \alpha)Fx \end{array} \right\} \text{ für } \forall x \in ]0, \ell[ , \quad \text{(I)}$$

$$\left. \begin{array}{l} N(x) \equiv -F, \cos \alpha \\ Q(x) \equiv -\frac{1}{2}(1 + \sin \alpha)F \\ M(x) = -\frac{1}{2}(1 + \sin \alpha)Fx + F\ell \end{array} \right\} \text{ für } \forall x \in ]\ell, 2\ell[ , \quad \text{(II)}$$

$$\left. \begin{array}{l} N(x) \equiv -F, \cos \alpha \\ Q(x) \equiv F \sin \alpha \\ M(x) = F \sin \alpha (x - 3\ell) \end{array} \right\} \text{ für } \forall x \in ]2\ell, 3\ell[ . \quad \text{(III)}$$

b)

Es gibt keine Singularitäten zwischen  $x = 0$  und  $x = \ell$ , daher nur ein Bereich. Die Schnittgrößen lauten

$$\left. \begin{aligned} N(x) &\equiv 0 \\ Q(x) &= q_0 \ell \left( -\frac{x}{\ell} + \frac{1}{2} \right) \\ M(x) &= \frac{q_0 \ell^2}{2} \left[ -\left(\frac{x}{\ell}\right)^2 + \frac{x}{\ell} \right] \end{aligned} \right\} \text{für } \forall x \in ]0, \ell[ .$$

Aufgrund der Gleichungen (6.2) und (6.4) erhält man wegen  $q(x) \equiv q_0 = \text{const}$  erwartungsgemäß einen linearen Verlauf für  $Q(x)$  und eine quadratische Parabel für  $M(x)$ . Das maximale Biegemoment liegt mit

$$M_{\max} = M(x = \ell/2) = \frac{q_0 \ell^2}{8}$$

auf Balkenmitte.

c)

Die Unstetigkeit (Sprung) im Verlauf der Streckenlast bei  $x = \ell$  erfordert an dieser Stelle eine Bereichsgrenze, so daß hier zwei Bereiche mit

**Bereich I:**  $x = 0$  (Lager A) bis  $x = \ell$  (Sprung),

**Bereich II:**  $x = \ell$  (Sprung) bis  $x = 2\ell$  (freies Ende),

vorliegen. Man erhält

$$\left. \begin{aligned} N(x) &\equiv 0 \\ Q(x) &= q_0 \ell \left( -\frac{x}{\ell} + 3 \right) \\ M(x) &= \frac{q_0 \ell^2}{2} \left[ -\left(\frac{x}{\ell}\right)^2 + 6 \frac{x}{\ell} - 7 \right] \end{aligned} \right\} \text{für } \forall x \in ]0, \ell[ , \quad (\text{I})$$

$$\left. \begin{aligned} N(x) &\equiv 0 \\ Q(x) &= 2 q_0 \ell \left( -\frac{x}{\ell} + 2 \right) \\ M(x) &= q_0 \ell^2 \left[ -\left(\frac{x}{\ell}\right)^2 + 4 \frac{x}{\ell} - 4 \right] \end{aligned} \right\} \text{für } \forall x \in ]\ell, 2\ell[ . \quad (\text{II})$$

**d)**

Hier ist wieder nur ein Bereich erforderlich, und das Ergebnis lautet

$$\left. \begin{aligned} N(x) &\equiv 0 \\ Q(x) &= \frac{q_0 \ell}{2} \left[ \left(\frac{x}{\ell}\right)^2 - 2\frac{x}{\ell} + 1 \right] \\ M(x) &= \frac{q_0 \ell^2}{6} \left[ \left(\frac{x}{\ell}\right)^3 - 3\left(\frac{x}{\ell}\right)^2 + 3\frac{x}{\ell} - 1 \right] \end{aligned} \right\} \text{für } \forall x \in ]0, \ell[ .$$