

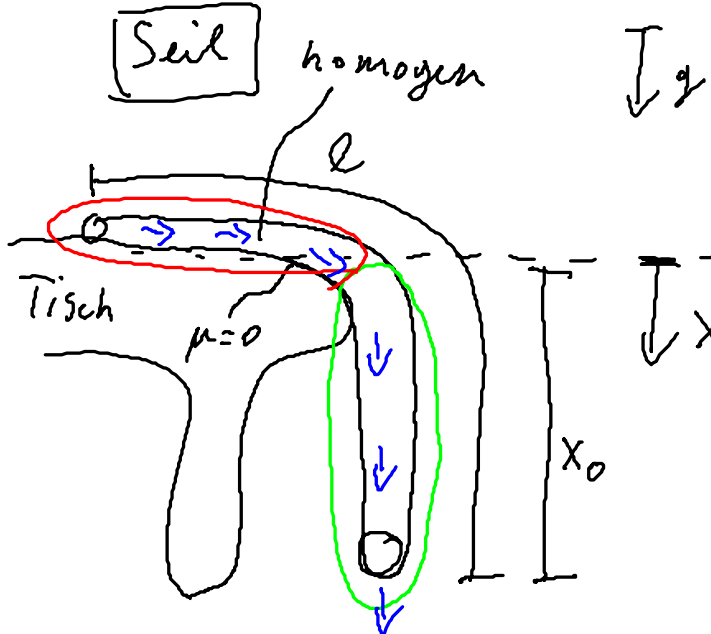
# Übung 6

7.6.18

- Lehrveranstaltung:

<https://betriebswirtschaftliche.tu-berlin.de/evasy/online.php?r=59EYA>

- Aufgabe 3.2.3: fallendes Seil & fallende Kette



offg:  $\mu = 0$ ;  $x_0 = x(t=0)$ ,

$$\rho_s = \frac{\text{Masse d. Seils}}{\text{Länge}}$$

$M = \text{Masse d. Seils}$

$l = \text{Länge d. Seils}$

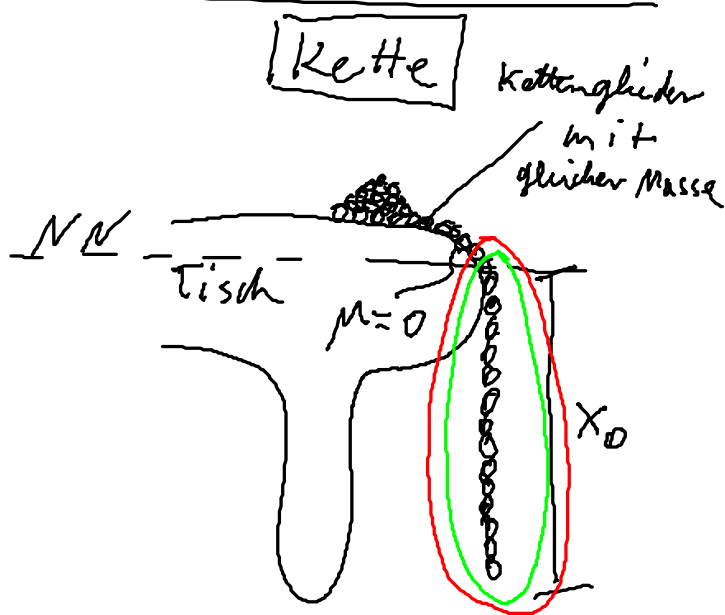
ges: a)  $0 \leq t \leq l$ , bei der die Position des tiefsten Punktes als Funktion von der Zeit  $t$  dargestellt wird  $\rightarrow x(t)$

b) Energieverlust in beiden Fällen

2.55 NEWTON:

$$\frac{d}{dt} (p_s(t)) = \bar{F}$$

$$\frac{d}{dt} (m_s(t) \cdot v(t)) = \bar{F}$$



$$\rho_k = \frac{\text{Masse der Kette}}{\text{Länge}}$$

$m_k = \text{Masse d. Kette}$

$$\frac{d}{dt} (p_k(t)) = \bar{F}$$

$$\frac{d}{dt} (m_k(t) \cdot v(t)) = \bar{F}$$

$$\frac{d}{dt} (M \cdot \dot{x}(t)) = m_s(t) \cdot g \quad ; \quad \frac{d}{dt} (m_k(t) \cdot \dot{x}(t)) = m_k(t) \cdot g$$

$$\frac{d}{dt} (P_s \cdot l \cdot \dot{x}(t)) = P_s \cdot x(t) \cdot g \quad ; \quad \underbrace{P_k \cdot \dot{x}(t)}_{m_k(t) \cdot \dot{x}(t)} + \underbrace{P_k \cdot \dot{x}(t)}_{m_k(t) \cdot \dot{x}(t)} = \underbrace{P_k \cdot x(t)}_{m_k(t) \cdot g}$$

gesamte Seilmasse  
in Bewegung

nur der Teil der  
Kettensmasse, der über  
den Tisch hängt, dient  
als Antriebskraft.

$$P_k (\dot{x}(t)) \cdot \dot{x}(t) + P_k (\ddot{x}(t) \cdot x(t)) = P_k x(t) \cdot g$$

$$\dot{x}(t)^2 + x(t) \cdot \ddot{x}(t) = x(t) \cdot g$$

$$\boxed{x(t) \cdot \ddot{x}(t) + \dot{x}(t)^2 - g \cdot x(t) = 0}$$

homogen nicht-linear DGL

$$\frac{d}{dt} (P_s \cdot l \cdot \dot{x}(t)) = P_s \cdot x(t) \cdot g$$

$$P_s \cdot l \cdot \ddot{x}(t) = P_s \cdot g \cdot x(t)$$

$$\boxed{\ddot{x}(t) - \frac{g}{l} \cdot x(t) = 0}$$

homogene lineare DGL

Lösen der DGL

Seil:  $\ddot{x}(t) = \frac{g}{l} \cdot x(t) \quad | \cdot \dot{x}(t)$

$\rightarrow \ddot{x}(t) \cdot \dot{x}(t) = \frac{g}{l} \cdot x(t) \cdot \dot{x}(t) \quad | \text{Äquivalenz}$

$\frac{d}{dt} \left( \frac{\dot{x}^2(t)}{2} \right) = \frac{d}{dt} \left( \frac{g}{l} \cdot \frac{x^2(t)}{2} \right) \quad | \text{Überprüfung in NR}$

NR  $\frac{d}{dt} \left( \frac{\dot{x} \cdot \dot{x}}{2} \right) = \frac{d}{dt} \left( \frac{g}{l} \cdot \frac{x \cdot x}{2} \right) \quad | \text{ableiten (Produktregel)}$

$$\frac{\ddot{x} \cdot \dot{x} + \dot{x} \cdot \ddot{x}}{2} = \frac{g}{l} \frac{\dot{x} \cdot x + x \cdot \dot{x}}{2}$$

$$\cancel{2} \frac{\ddot{x} \cdot \dot{x}}{\cancel{2}} = \frac{g}{l} \frac{\cancel{2} \dot{x} x}{\cancel{2}}$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\dot{x}^2}{2} \right) = \frac{d}{dt} \left( \frac{g}{l} \frac{x^2}{2} \right) \quad | \cdot dt$$

$$d \left( \frac{\dot{x}^2}{2} \right) = d \left( \frac{g}{l} \frac{x^2}{2} \right) \quad | \int$$

$$\int_{\dot{x}(t_0)}^{\dot{x}(t)} 1 \, d \left( \frac{\dot{x}^2}{2} \right) = \int_{x(t_0)}^{x(t)} 1 \, d \left( \frac{g}{l} \frac{x^2}{2} \right)$$

$$\left. \frac{\dot{x}^2}{2} \right|_{\dot{x}(t_0)}^{\dot{x}(t)} = \frac{g}{l} \left. \frac{x^2}{2} \right|_{x(t_0)}^{x(t)} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{Grenzen} \\ \text{einsetzen} \end{array} \right.$$

$$\frac{\dot{x}^2}{2} - \frac{\dot{x}(t_0)^2}{2} = \frac{g}{l} \left( \frac{x^2}{2} - \frac{x(t_0)^2}{2} \right) \quad \left| \begin{array}{l} \dot{x}(t_0) = 0 \\ (\text{Anfangsgesch. null ist}) \end{array} \right.$$

$$\dot{x}^2 = \frac{g}{l} (x^2 - x(t_0)^2) \quad | \sqrt{\quad}$$

$$\dot{x}(t) = \sqrt{\frac{g}{l}} \sqrt{x^2(t) - x^2(t_0)} \quad \left| \begin{array}{l} \dot{x}(t) = \frac{dx}{dt} \cdot \frac{dx}{dx} \\ (\text{Trennung d. Variablen}) \end{array} \right.$$

$$\dot{x}(t) = \frac{dx}{dt} \cdot \frac{dx}{dx} = \sqrt{\frac{g}{l}} \sqrt{x^2(t) - x^2(t_0)} \quad | \text{Umformung}$$

= -1

$$\frac{dx}{\sqrt{x^2(t) - x_0^2}} = \sqrt{\frac{g}{L}} \cdot dt$$

Integration mit Stammfkt.  
 $\int \frac{dx}{\sqrt{x^2 - x_0^2}} = \ln(x + \sqrt{x^2 - x_0^2}) + C$

Lsg:

$$x(t) = \frac{x_0}{2} \left[ e^{\sqrt{\frac{g}{L}} \cdot t} + e^{-\sqrt{\frac{g}{L}} \cdot t} \right]$$

Lösen der DGL:

Kette

$$\dot{x}^2(t) + x(t) \cdot \ddot{x}(t) = g \cdot x(t) \quad \left| \text{Substitution: } x = \sqrt{u} \right.$$

$$\frac{1}{2} \ddot{u} = g \cdot \sqrt{u} \quad | \cdot 2 \ddot{u}$$

$$\ddot{u} \cdot \ddot{u} = g \sqrt{u} \cdot 2 \ddot{u} \quad | \text{Äquivalent}$$

$$\begin{cases} u = x^2 = x \cdot x \\ \dot{u} = \dot{x} \cdot x + x \cdot \dot{x} = 2x \cdot \dot{x} \\ \ddot{u} = \dot{x} \cdot x + \dot{x} \cdot \dot{x} + \dot{x} \cdot \dot{x} + x \cdot \ddot{x} \\ \ddot{u} = 2(\dot{x}^2 + x \cdot \ddot{x}) \end{cases}$$

$$\int \frac{d}{dt} \left( \frac{1}{2} \dot{u}^2 \right) = \frac{d}{dt} \left( g \left( \frac{4}{3} \sqrt{u^3} \right) \right) \quad | \cdot dt \quad | \int$$

$$\int_{\dot{u}(0)}^{\dot{u}(t)} d \left( \frac{1}{2} \dot{u}^2 \right) = \frac{4}{3} g \int_{u(0)}^{u(t)} d \left( \frac{u^{3/2}}{2} \right)$$

$$\left( \Rightarrow \right) \frac{1}{2} \dot{u}^2 \Big|_{\dot{u}(0)}^{\dot{u}(t)} = \frac{4}{3} g \frac{u^{3/2}}{3/2} \Big|_{u(0)}^{u(t)} \quad \left| \text{Grenzen einsehen} \right.$$

$$\frac{1}{2} \dot{u}(t)^2 - \frac{1}{2} \dot{u}(0)^2 = \frac{4}{3} g \left[ u(t)^{3/2} - u(0)^{3/2} \right] \Big|_{\dot{u}(0)=0} \cdot 2$$

$$\Leftrightarrow \underline{\dot{u}(t)^2} = \frac{8}{3} g \left( \underline{u(t)^{3/2}} - \underline{u(0)^{3/2}} \right) \Big| \text{Resubstitution:}$$

$$\Leftrightarrow (2x\dot{x})^2 = \frac{8}{3} g \left( x^{3/2} - x_0^{3/2} \right) \begin{cases} u = x^2 \\ u(0) = u_0 = x_0 \\ \underline{\dot{u} = 2x\dot{x}} \end{cases} \Big| : (2x)^2$$

$$\dot{x}^2 = \frac{2}{3} g \left( x - \frac{x_0^3}{x^2} \right) \Big| \sqrt{\quad}$$

$$\dot{x} = \sqrt{\frac{2}{3} g} \sqrt{x - \frac{x_0^3}{x^2}} \Big| \text{Trennung d. Var.: } \dot{x} = \frac{dx}{dt} \cdot \frac{dx}{dx}$$

$$\underbrace{\frac{dx}{dx}}_{=1} \cdot \frac{dx}{dt} = \sqrt{\frac{2}{3} g} \sqrt{x - \frac{x_0^3}{x^2}} \Big| \Rightarrow \text{numerische Lösung mit Hilfe von elliptischen Integralen}$$

$$x(t) = \dots$$

b) Energie d. Seils:

$$E_{\text{ges, Seil}}(t) = \underline{E_{\text{kin, Seil}}(t)} + \underline{E_{\text{pot, Seil}}(t)}$$

komplexes Seil in Bewegung      Anteil, der herunterhängende Masse

$$= \frac{1}{2} M \dot{x}(t)^2 + \underbrace{m_s(t)}_{\frac{m}{2}} \cdot g \cdot h \rightarrow \text{Gewicht des herunterhängenden Seiles greift am Schwerpunkt an}$$

$$= \frac{1}{2} \rho_s \cdot l \dot{x}(t)^2 - \rho_s \cdot x(t) \cdot g \cdot \frac{x(t)}{2}$$

$\dot{x}(t)$  und  $x(t)$  einsetzen:

$$\llcorner E_{\text{ges Seil}}(t) = \frac{1}{2} \rho_s \cdot l \left( \frac{g}{2} (x(t)^2 - x_0^2) \right) - \rho_s \cdot g \cdot \frac{x_0}{4} [e^{2\pi} + e^{-2\pi}]$$

$$= -\frac{1}{2} \rho_s \cdot g \cdot x_0^2$$

$\llcorner$  Energie ist unabhängig von der Zeit

$\llcorner$  Energieerhaltung liegt vor

Energie d. Kette:

$$\bar{E}_{\text{ges Kette}}(t) = \bar{E}_{\text{kin Kette}}(t) + \bar{E}_{\text{pot Kette}}(t)$$

$$= \frac{1}{2} \underbrace{m_k(t)}_{\frac{m}{2}} \cdot \dot{x}(t)^2 - \underbrace{m_k(t)}_{\frac{m}{2}} \cdot g \cdot h$$

$$= \frac{1}{2} \rho_k \cdot x(t) \cdot \dot{x}(t)^2 - \rho_k \cdot x(t) \cdot g \cdot \frac{x(t)}{2}$$

mit  $\dot{x}(t)$  in  $x(t)$  folgt:

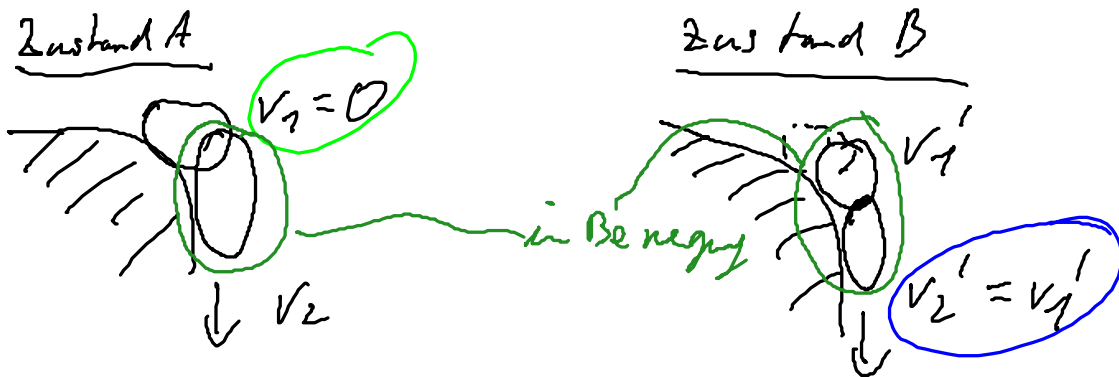
$$E_{\text{ges}} = \frac{1}{2} \rho_k \cdot x(t) \cdot \underbrace{\frac{2}{3} g (x(t)^2 - \frac{x_0^3}{x(t)})}_{\dot{x}(t)^2} - \rho_k \cdot \frac{g}{2} \cdot x(t)^2$$

$$= \frac{1}{2} \rho_k \cdot g \left[ \frac{2}{3} \left( x(t)^2 - \frac{x_0^3}{x(t)} \right) - x(t)^2 \right]$$

$$= \frac{1}{2} \rho_k \cdot g \left[ -\frac{1}{3} x(t)^2 - \frac{2}{3} \frac{x_0^3}{x} \right]$$

$$= -\frac{1}{6} \frac{P_k \cdot g}{X(t)} \left( X(t)^3 + 2x_0^3 \right) < 0 \neq \text{const}$$

- auf dem Stoße dissipiert Energie ( $\dot{E}_{\text{diss}} < 0$ )
  - die Energie nimmt ab wegen des inelast. Stoßprozesses der Kontaktklieder
- ↳ Energieverlust hängt v. d. Zeit ab



da keine ext. Kräfte wirken, muss die Impulserhaltung gelten:

$$P_A \stackrel{!}{=} P_B$$

$$m \cdot v_1 + m \cdot v_2 = m \cdot v_1' + m \cdot v_2'$$

$$0 + m \cdot v_2 = m \cdot v_1' + m \cdot v_2'$$

$$v_2 = 2 v_1'$$

$$\hookrightarrow \underline{v_1' = \frac{1}{2} v_2}$$

Energieverlust berechnen mit Hilfe der kin. Energie:

$$\begin{aligned} \Delta E &= (E_{\text{kin}})' - E_{\text{kin}} = \frac{1}{2} (2m) \underline{(v_1')^2} - \frac{1}{2} m v_2^2 \\ &= m \left( \frac{1}{2} v_2 \right)^2 - \frac{1}{2} m v_2^2 \end{aligned}$$



$$= -\frac{1}{4} m v_2^2$$

$\hat{=}$  Energieverlust im plast. Stop-  
vorgang zweier Kettenglieder