| Fachhochschule Osnabrück             | Name:      |
|--------------------------------------|------------|
| Fakultät Ingenieurwissenschaften und | MatrNr.:   |
| Informatik                           |            |
| Prof. DrIng. V. Prediger             | Platz-Nr.: |

## **Maschinendynamik WS 2006/07 (20.01.2006)**

| 1. | 2. | 3. | 4. | 5. | Σ   | Note: |
|----|----|----|----|----|-----|-------|
| 19 | 18 | 22 | 15 | 26 | 100 |       |
|    |    |    |    |    |     |       |
|    |    |    |    |    |     |       |

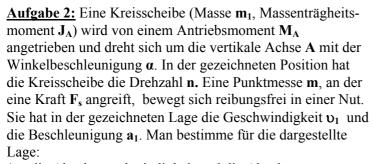
Aufgabe 1: Die Bewegung des Kolbens B in einer horizontalen Nut wird durch den Arm AB gesteuert, der sich mit einer konstanten Winkelgeschwindigkeit ω₀ um das Lager A dreht. Die Länge des Armes AB ändert sich im Laufe der Drehbewegung. Der Kolben B ist durch einen Stab BC (Länge b) mit einem weiteren Kolben C, der sich in einer vertikalen Nut bewegt, gelenkig verbunden. Man bestimme für die skizzierte Lage:

- 1. die Geschwindigkeit und die Beschleunigung des Kolbens **B**;
- 2. die Winkelgeschwindigkeit und die Winkelbeschleunigung des Stabes **BC**;
- 3. die Geschwindigkeit und die Beschleunigung des Kolbens C.

Gegeben: 
$$\omega_0 = 10 \text{ s}^{-1}$$
;  $\mathbf{h} = 0.4 \text{ m}$ ;  $\mathbf{b} = 0.4 \text{ m}$ ;  $\mathbf{\phi} = 70^{\circ}$ 

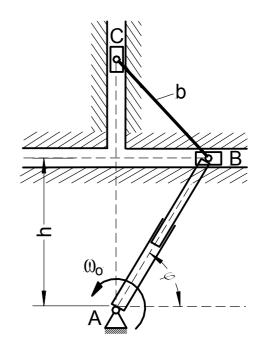
Für den Fall einer zeichnerischen Lösung:  $m_L = 0, 1 \frac{m}{cm_z}$ .

Ergebnisse: 
$$\upsilon_B = 4.6 \text{m/s}; \upsilon_C = 1.8 \text{m/s}; a_B = 34 \text{m/s}^2; a_c = 78 \text{m/s}^2; \omega_{BC} = 12.3 \text{s}^{-1}; \alpha_{BC} = 150 \text{s}^{-2}$$

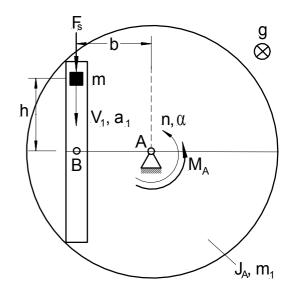


- 1. die Absolutgeschwindigkeit und die Absolutbeschleunigung der Punktmasse **m**;
- 2. die an der Punktmasse m angreifende Kraft F<sub>s</sub>;
- 3. das momentane Antriebsmoment  $M_A$ ;
- 4. die Zeit, zu der die Punktmasse die Position **B** erreicht.

Gegeben: 
$$\mathbf{b} = 0.5 \text{ m}$$
;  $\mathbf{h} = 0.866 \text{ m}$ ;  $\mathbf{m} = 5 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{m_1} = 10 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{J_A} = 2.0 \text{ kgm}^2$ ;  $\mathbf{n} = 100 \text{ min}^{-1}$ ;  $\alpha = 150 \text{ s}^{-2}$ ;  $\mathbf{v_1} = 2.5 \text{ m/s}$ ;  $\mathbf{a_1} = 10 \text{ m/ s}^{-2}$ .



Ergebnisse:  $v_{abs} = 11,92 \text{m/s}$ ;  $a_{abs} = 181,36 \text{m/s}^2$ ;  $F_s = 899,67 \text{N}$ ;  $M_A = 398,5 \text{Nm}$ ; t = 0,235 s.



Aufgabe 3: Das skizzierte System besteht aus einem Körper der Masse  $m_1$ , einer drehbar gelagerten masselosen Umlenkrolle, einer Kreisscheibe (Masse  $m_2$ , Radius R) und einer Punktmasse  $m_3$ . Der Körper  $m_1$  ist mit dem Schwerpunkt der Kreisscheibe durch das Seil 1 verbunden. Die Punktmasse  $m_3$  hängt am Seil 2, das über die Kreisscheibe geführt ist. Nach Freigebe des Systems tritt die Bewegung auf. Man bestimme unter Beachtung der zwischen dem Körper  $m_1$  und der Unterlage wirkenden Gleitreibung:

- 1. die Beschleunigung  $\mathbf{a_1}$  des Körpers  $\mathbf{m_1}$ .
- 2. die Seilkräfte

Gegeben:  $\mathbf{m_1} = 10 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{m_2} = 10 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{m_3} = 5 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{R} = 0.3 \text{ m}$ ;  $\mathbf{\mu} = 0.2$ .

<u>Aufgabe 4:</u> Auf zwei gleichen Kreisscheiben (Masse  $m_1$ , Radius r), die sich gegenläufig mit den konstanten Winkelgeschwindigkeiten  $ω_1$  drehen, befindet sich ein dünner Balken der Masse m mit dem Schwerpunkt im Punkt S. Am Balken ist ein Dämpfer (Dämpfungskonstante k) angeschlossen. Zwischen dem Balken und den beiden Kreisscheiben existiert die Reibung mit der Gleitreibungszahl μ, dadurch wird der Balken in eine Schwingung versetzt. Man bestimme:

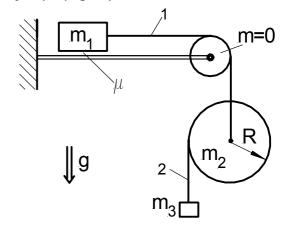
- 1. die Bewegungsgleichung des Balkens (Dgl.);
- 2. die Eigenkreisfrequenz  $\omega_d$  und die Periode  $T_d$  der gedämpften Schwingung;
- 3. Welches Verhältnis zwischen der Dämpfungskonstante **k** und der Masse **m** des Balkens muss vorliegen, damit überhaupt ein Schwingungsvorgang stattfindet.

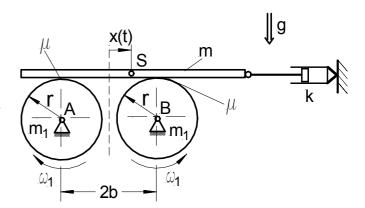
Aufgabe 5: Das skizzierte schwingungsfähige System besteht aus einem Kreiszylinder (Masse  $m_1$ , Radius R), einem starren Balken (Masse  $m_2$ , Länge b), zwei Federn (Federkonstanten  $c_1$  und  $c_2$ ) und einem geschwindigkeitsproportionalen Dämpfer (Dämpfungskonstante k). Die Feder  $c_2$  erfährt eine harmonische Wegerregung  $u(t) = u_0 * sin(\omega t)$ , somit schwingt das System mit kleiner Amplitude um die statische Ruhelage, die in der Abbildung dargestellt ist.

## Man bestimme:

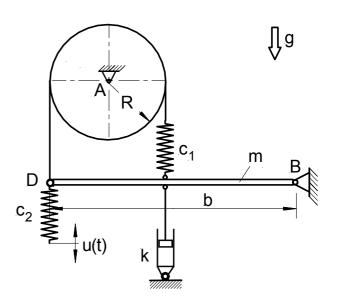
- die Bewegungsgleichung des Systems (Dgl.) für kleine Schwingungen um die statische Ruhelage;
- 2. die Eigenkreisfrequenz  $\omega_0$  der Schwingung;
- 3. die Schwingungsamplitude des Punktes **D** im eingeschwungenen Zustand.

Ergebnisse:  $\mathbf{a_1} = 4,578 \text{m/s}^2$ ;  $\mathbf{a_2} = 7,194 \text{m/s}^2$ ;  $\mathbf{F_1} = 65,4 \text{N}$ ;  $\mathbf{F_2} = 13,08 \text{N}$ 





Gegeben:  $\mathbf{b} = 0.1 \text{ m}$ ;  $\mathbf{m} = 1 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{\mu} = 0.25$ ;  $\mathbf{k} = 4 \text{ kg/s}$ Ergebnisse:  $\mathbf{\omega_d} = 4.53 \text{ s}^{-1}$ ;  $T_d = 1.386 \text{ s}$ ;  $k/m < 9.90 \text{ s}^{-1}$ 



Gegeben:  $\mathbf{m_1} = 20 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{m_2} = 30 \text{ kg}$ ;  $\mathbf{c_1} = 40 \text{ N/m}$ ;  $\mathbf{c_2} = 90 \text{ N/m}$ ;  $\mathbf{k} = 200 \text{ kg/s}$ ;  $\mathbf{R} = 0.25 \text{ m}$ ;  $\mathbf{b} = 1.0 \text{ m}$ ;  $\mathbf{u_0} = 0.1 \text{ m}$ ;  $\mathbf{\omega} = 3.3 \text{ s}^{-1}$ . Ergebnisse:  $\mathbf{\omega_0} = 3 \text{ s}^{-1}$ ;  $\mathbf{y_D} = 0.053 \text{ m}$ 

