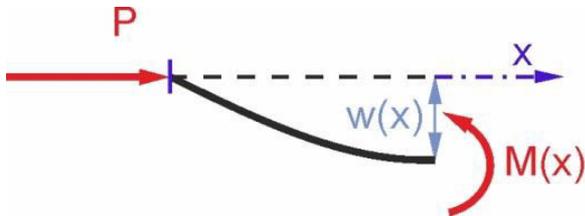


16. Knicken

16.1 Stabilität des axial gedrückten Stabs



Im Gegensatz zur bisher üblichen geometrisch linearen Theorie schreiben wir das Gleichgewicht nun am deformierten Körper an:



$$M(x) = Pw(x)$$

$$w'' = -\frac{M(x)}{EJ} \quad \text{Voraussetzung: } EJ = \text{const.}$$

$$w'' + \frac{P}{EJ}w = 0 \quad \text{Analogie zu Schwingungsgleichung!}$$

Lösungsansatz:

$$w(x) = A \sin\left(\underbrace{\sqrt{\frac{P}{EJ}}}_{\alpha} x\right) + B \cos\left(\sqrt{\frac{P}{EJ}} x\right)$$

$$w'(x) = \alpha A \cos \alpha x - \alpha B \sin \alpha x$$

$$w''(x) = -\alpha^2 A \sin \alpha x - \alpha^2 B \cos \alpha x$$

Zur Bestimmung der Konstanten A und B müssen wir Randbedingungen anschreiben:

$$w(x = 0) = 0: 0 = B$$

$$w(x = \ell) = 0: 0 = A \sin \alpha \ell$$

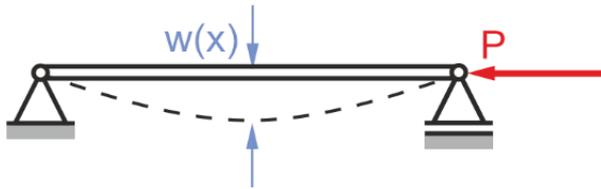
liefert nur dann eine nicht-triviale Lösung für A , wenn $\sin\left(\sqrt{\frac{P}{EJ}} \ell\right) = 0$

$$\Rightarrow \sqrt{\frac{P}{EJ}} \ell = n\pi \Rightarrow P = \frac{EJn^2\pi^2}{\ell^2}$$

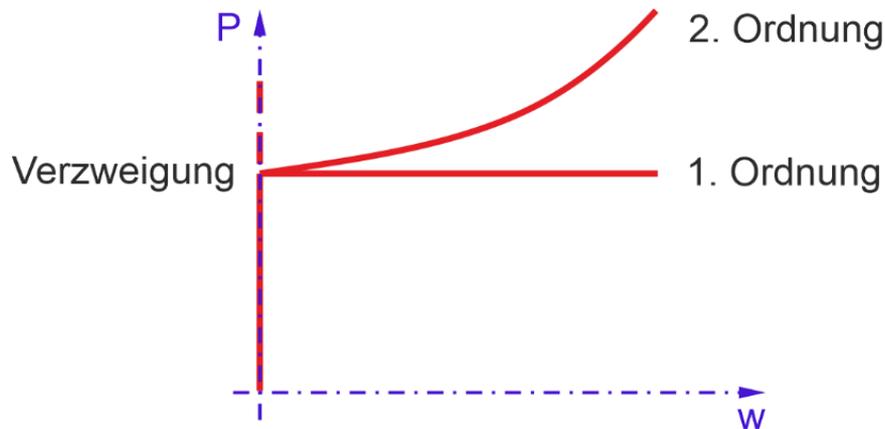
Für $n=1$ liefert das einen kritischen Wert $P_K = \frac{EJ\pi^2}{\ell^2}$

$$w(x) = A \sin\left(\sqrt{\frac{P}{EJ}} x\right)$$

A mit Theorie 1. Ordnung nicht zu bestimmen:



Verzweigungsproblem:



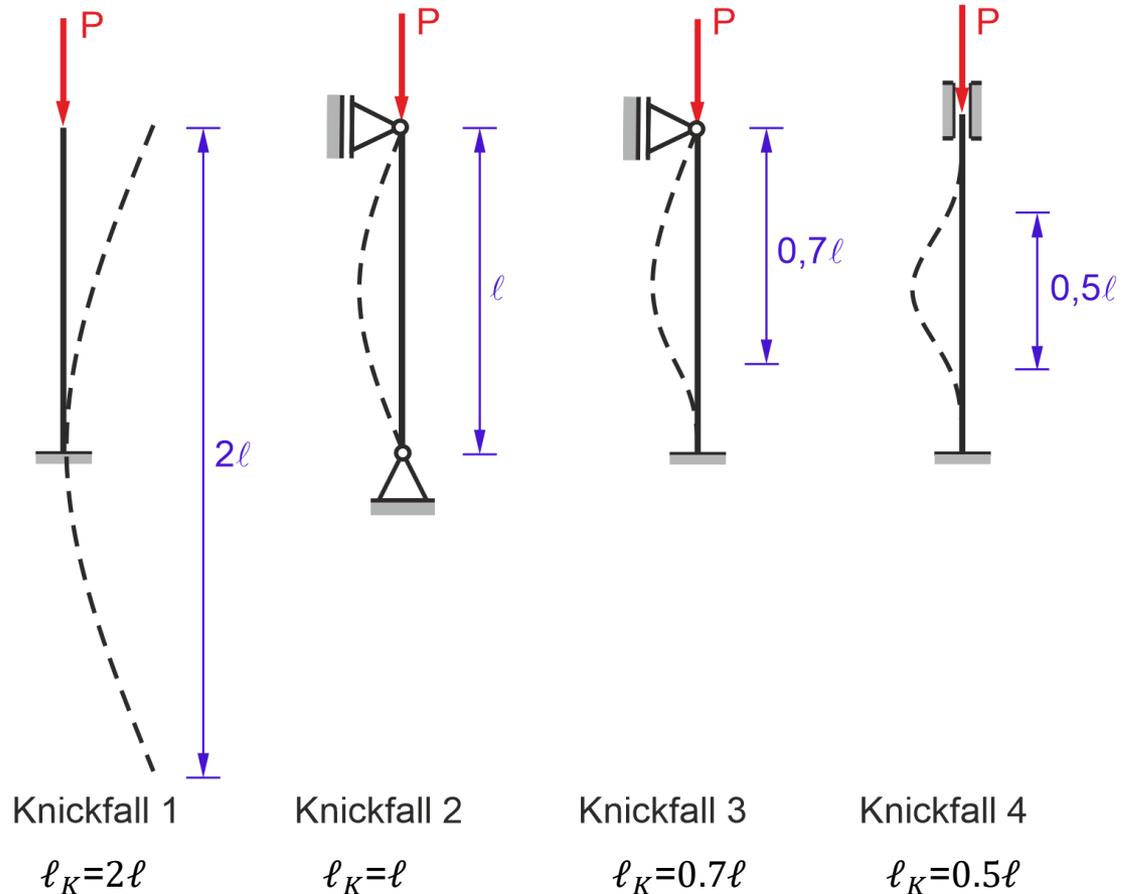
16.2 Eulersche Knickfälle

Bei anderen Lagerungsbedingungen ergeben sich andere Lösungen für P_K . Grundsätzlich kann man P_K folgendermaßen anschreiben:

$$P_K = \frac{EJ\pi^2}{\ell_K^2}$$

J ist im Regelfall das kleinste HTRM. Beispiele, wo dies nicht zutrifft, werden in der Vorlesung besprochen.

Eulersche Knickfälle



Allgemeingilt:

Solange $\sigma_k < R_p \Rightarrow$ linear-elastisches Materialverhalten

$i = \frac{J}{A}$... Trägheitsradius

$$\sigma_k = \frac{EJ\pi^2}{A\ell_K^2} < R_p \Rightarrow \sigma_k = \frac{E\pi^2}{\lambda^2} < R_p \text{ mit } \lambda = \frac{\ell_K}{i}$$

λ ... **Schlankheitsgrad**, hängt von der **Stabgeometrie** ab!

$\lambda > \lambda_K$...wenn erfüllt, dann Euler-Knicken

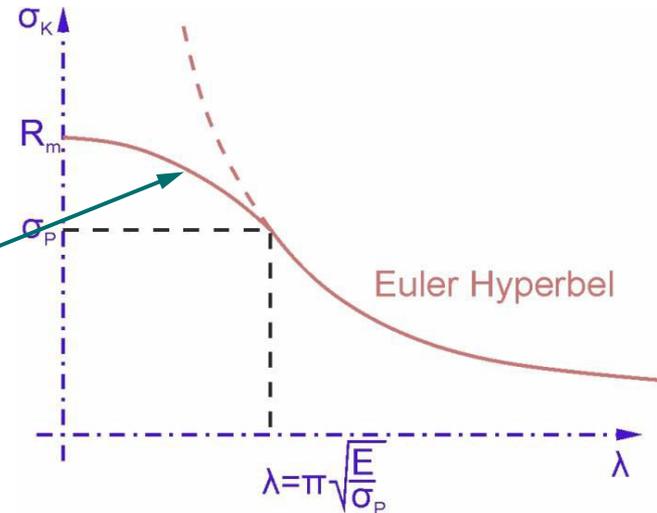
mit

$$\lambda_K = \pi \sqrt{\frac{E}{R_p}}$$

λ_K ... **Grenzschlankheit**, hängt vom **Werkstoff** ab!

Ist hingegen diese Bedingung nicht erfüllt, so verlässt man den Bereich der **Euler Hyperbel** (d.h. der hyperbolische Zusammenhang zwischen σ_k und λ).

Den Bereich links der Grenzschlankheit nennt man **Tetmajer Bereich**. Dazu existiert eine eigene Theorie, die in dieser Vorlesung aber nicht behandelt wird.



Beispiel: Kritische Knickkraft eines Stabes

Geg.: zylindrischer Stab aus Stahl
 $\ell = 1000 \text{ mm}$
 $r = 10 \text{ mm}$
 $E = 210 \text{ GPa}$
 $R_p = 192 \text{ MPa}$



Hier liegt der Knickfall 2 vor, folglich ist
 $l_k = l$

Ges.: Kritische Knickkraft P_K

Zunächst muss überprüft werden, ob Euler-Knicken vorliegt:

$$J = \frac{r^4 \pi}{4} = \frac{10^4 \pi}{4} \text{ mm}^4 \quad A = r^2 \pi = 10^2 \pi \text{ mm}^2$$

$$\text{Trägheitsradius } \underline{i} = \sqrt{\frac{J}{A}} = \sqrt{\frac{10^4 \pi}{4 \cdot 10^2 \pi}} = \underline{5 \text{ mm}}$$

$$\underline{\lambda} = \frac{1000 \text{ mm}}{5 \text{ mm}} = \underline{200} \quad \underline{\lambda_K} = \pi \sqrt{\frac{E}{R_p}} = \pi \sqrt{\frac{210.000 \text{ MPa}}{192 \text{ MPa}}} = \underline{103,9}$$

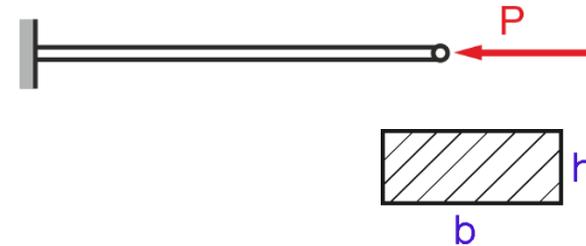
Es liegt Euler-Knicken vor, da $\lambda > \lambda_K$

$$\underline{P_K} = \frac{EJ\pi^2}{\ell_K^2} = \frac{2.1 \cdot 10^5 \text{ MPa} \cdot 10^4 \cdot \pi \cdot \text{mm}^4 \cdot \pi^2}{4 \cdot 10^6 \text{ mm}^2} = \underline{16270 \text{ N}} \quad \underline{\sigma_K} = \frac{P_K}{A} = \frac{16270 \text{ N}}{10^2 \pi \cdot \text{mm}^2} = \underline{51,82 \text{ MPa}}$$

Offensichtlich ist die im Stab auftretende Spannung beim Knicken kleiner als die Proportionalgrenze (bzw. Streckgrenze). Somit verläuft das Knicken rein elastisch. Nur unter dieser Voraussetzung gilt überhaupt die zuvor hergeleitete Theorie des Euler-Knickens.

Beispiel: Sicherheit gegen Knicken

Geg.: schlanker Stab aus Stahl
 $\ell = 500 \text{ mm}$
 $b = 10 \text{ mm}$
 $h = 8 \text{ mm}$
 $P = 400 \text{ N}$
 $E = 210 \text{ GPa}$
 Es liegt Euler-Knicken vor



Ges.: Sicherheit gegen Knicken S_K

Hier liegt der Knickfall 1 vor, folglich ist
 $l_k = 2l$

$$J = \frac{bh^3}{12} = \frac{1280}{3} \text{ mm}^4 \quad \text{Hier entspricht } J \text{ dem minimalen HTRM}$$

$$P_k = \frac{EJ\pi^2}{l_k^2} = \frac{(2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2) \cdot \left(\frac{1280}{3} \text{ mm}^4\right) \cdot \pi^2}{(2 \cdot 500 \text{ mm})^2} = 884 \text{ N}$$

$$S_k = \frac{P_k}{P} = \frac{884 \text{ N}}{400 \text{ N}} = 2.21$$

Diese Sicherheit ist gering. Normalerweise sollte die Sicherheit gegen Knicken zwischen 3 und 7 liegen.

Zusatzinformation:

Imperfektionseinfluss:

Oftmals ist ein Stab nicht perfekt zentrisch belastet. Dann ergibt sich beispielsweise folgender Last-Verschiebungspfad.

Weitere Beispiele für Imperfektionen:

- Stab ist nie perfekt gerade
- Inhomogenität im Material

