

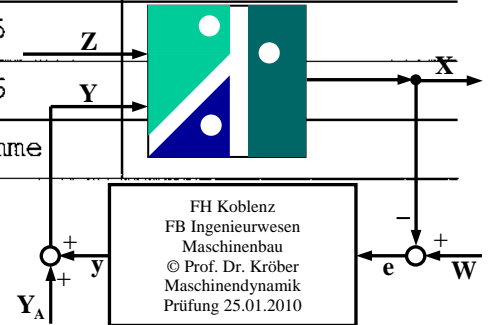
Maschinendynamik WS 09/10
 Prof. Dr. W. Kröber

Zur Bewertung der Aufgaben muss der gesamte Lösungsweg ersichtlich sein.

- Bearbeitungszeit : 90 min

Note : _____

Aufgabe	erreichte Punkte
1	
2	
3	
4	
5	
6	
Summe	



Erlaubte Hilfsmittel:

- Schreib- und Zeichengerät
- Taschenrechner
- Formelsammlung "Technische Mechanik III" (5 Blätter)
- Formelsammlungsblatt "Massenträgheitsmomente: ..." (1 Blatt)
- Formelsammlung "Maschinendynamik" (7 Blätter)
- Umdruck/Formelsammlung Maschinenakustik (9 Blätter)

Hilfestellung zu Aufgabe 6:

Tabellarische Darstellung der A-Bewertungskurve für einzelne Terzen:

f[Hz]	12,5	16	20	25	31,5	40	50	63	80	100	125	160
ΔL [dB]	-63,4	-56,7	-50,5	-44,7	-39,4	-34,6	-30,2	-26,2	-22,2	-19,1	-16,1	-13,4

f[Hz]	200	250	315	400	500	630	800	1000	1250	1600	2000	2500
ΔL [dB]	-10,9	-8,6	-6,6	-4,8	-3,2	-1,9	-0,8	0	+0,6	+1,0	+1,2	+1,3

f[Hz]	3150	4000	5000	6300	8000	10000	12500	16000	20000
ΔL [dB]	+1,2	+1,0	+0,5	-0,1	-1,1	-2,5	-4,3	-6,6	-9,3

Aufgabe 1 (14P)

Auf eine Masse wirkt eine sinusförmige Kraft. Erfolgt die Kraftanregung mit kleiner Frequenz (quasi statisch), so stellt sich eine Amplitude von $\hat{x} = 0,5$ mm ein. Die Eigenfrequenz des Systems beträgt $f_0 = 12$ Hz.

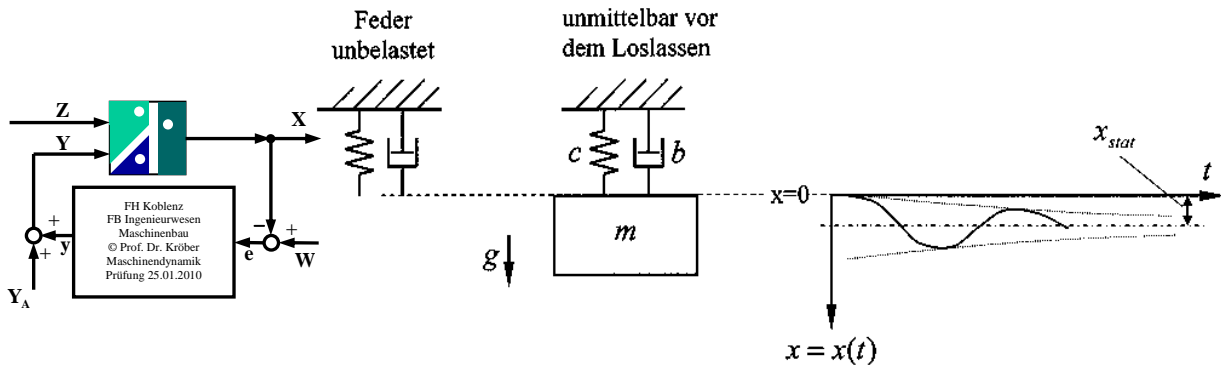


- Bei welchen Frequenzen ergibt sich eine Amplitude von $\hat{x} = 1,0$ mm ein?
- Bestimmen Sie für die oben bestimmten Frequenzen die Phasenverschiebungen zwischen Kraft und Schwingweg?

Aufgabe 2 (26P)

Eine Masse m im Schwerfeld der Erde wird so ausgelenkt, dass die Kraft in der Feder vor bzw. bei dem Loslassen gerade gleich Null ist (Feder unbelastet).

Zahlenwerte: $m = 2 \text{ kg}$, $c = 9810 \text{ N/m}$, $b = 70 \text{ Ns/m}$, $g = 9,81 \text{ m/s}^2$



Der zeitliche Verlauf der Wegfunktion $x=x(t)$ lautet allgemein (Schwingungsfall):

$$x = x(t) = x_{\text{homogen}}(t) + x_{\text{partikular}} = e^{-\delta t} \cdot [C_1 \cdot \sin(\omega_d \cdot t) + C_2 \cdot \cos(\omega_d \cdot t)] + x_{\text{stat}} \quad (\text{Gleichung 1})$$

Bei den hier vorliegenden Anfangsbedingungen lässt sich nachweisen:

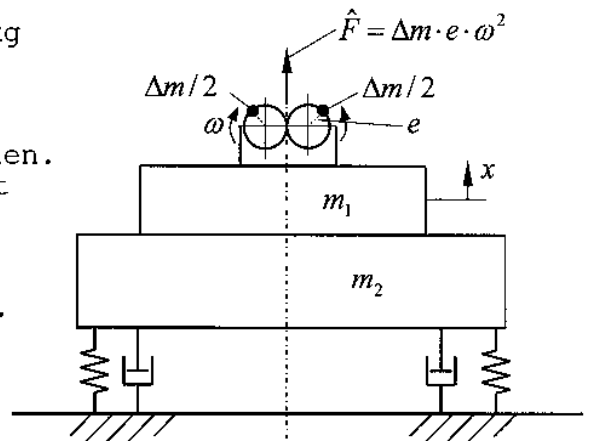
$$x = x(t) = x_{\text{stat}} \cdot \{1 - e^{-\delta t} \cdot [\frac{\delta}{\omega_d} \cdot \sin(\omega_d \cdot t) + \cos(\omega_d \cdot t)]\} \quad (\text{Gleichung 2})$$

- Führen Sie die Berechnung von "Gleichung 1" nach "Gleichung 2" aus!
- Bestimmen Sie zahlenmäßig:
 - statische Durchsenkung x_{stat}
 - Dämpfungsgrad \mathcal{D}
 - Periodendauer der sich einstellenden gedämpften Schwingung T_d
- Infolge der Dämpfung führt die Masse nach einer gewissen Zeit keine Schwingungen mehr durch. Welche Energie wurde dann seit dem Loslassen durch die Dämpferwirkung in Wärme umgewandelt?

Aufgabe 3 (15P)

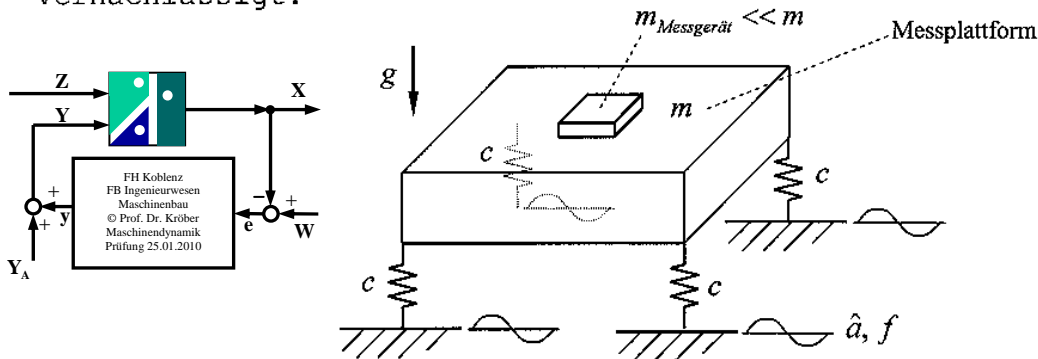
Auf einer Maschine der Masse $m_1 = 200 \text{ kg}$ sitzt ein gerichteter Unwuchterreger. Um die Schwingungsübertragung in den Untergrund zu reduzieren wird eine Fundamentmasse von $m_2 = 400 \text{ kg}$ vorgesehen. Bei der Drehzahl von 1450 1/min beträgt die Erregerkraft 10 kN . Die Gesamtsteifigkeit der vertikalen Lagerung beträgt $c = 1,5 \text{ kN/mm}$. Der Dämpfungsgrad wird mit $0,05$ angenommen.

Wie groß ist der Schwingweg \hat{x} ?



Aufgabe 4 (18P)

Ein Messgerät soll schwingungsarm aufgestellt werden. Dazu steht das Messgerät auf einer Messplattform, die schwingungstechnisch vom Untergrund abgekoppelt ist. Die Messplattform der Masse m ist mit 4 Federn (jede Feder $c = 40000 \text{ N/m}$) auf dem Untergrund gelagert. Zur Auslegung soll eine Vertikalschwingung des Untergrundes von $\hat{a} = 0,4 \text{ m/s}^2$ bei $f = 20 \text{ Hz}$ zugrunde gelegt werden. Die Vertikalamplitude der Messplattform darf höchstens $\hat{x} = 0,01 \text{ mm}$ betragen. Die Dämpfung wird vernachlässigt.



- Wie groß muss die Masse m der Messplattform (mindestens) sein?
- Das Messgerät wird einfach auf die Messplattform gestellt. Es wird nicht verschraubt oder auf eine andere Weise befestigt. Im statischen Fall beträgt die Normalkraft zwischen dem Messgerät und der Messplattform $F_N = m_{\text{Messgerät}} \cdot g$. Durch die Schwingung wird dieser statischen Kraft ein dynamischer Anteil überlagert. Es wäre denkbar, dass das Messgerät durch die Schwingung zeitweise abhebt. Ist dies möglich/nicht möglich (zahlenmäßige Begründung!)?
Gegeben für Fragestellung b: $g = 9,81 \text{ m/s}^2$

Aufgabe 5 (9P)

An einem Messpunkt sollen verschiedene Schalleinträge energetisch addiert werden. Betrachtet wird ein Zeitraum von einer Stunde. Folgende einzelne Schallquellen/Schalleinträge sind vorhanden:

- Ruhepegel von 50 dB(A)
- 2 LKWs, je LKW $L_{\text{eq}} = 83 \text{ dB(A)}$ bei Messzeit 2 min
- 12 PKWs, je PKW $L_{\text{eq}} = 76 \text{ dB(A)}$ bei Messzeit 1 min
- Pumpenstation mit $L_p = 72 \text{ dB(A)}$

Wie lange darf die Pumpenstation pro Stunde laufen, damit der energetisch gemittelte Gesamtpegel gerade 74 dB(A) beträgt?

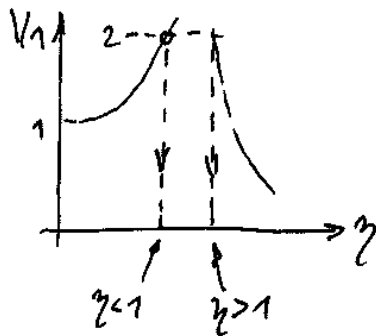
Aufgabe 6 (18P)

An einem Messpunkt wird mit einem Pfeifton von 1600 Hz ein Schalldruck von $\hat{p} = 0,02 \text{ Pa}$ gemessen. Zusätzlich steht im Abstand von $r_1 = 50 \text{ m}$ eine Maschine mit einem Schalleistungspegel von $L_{w1} = 100 \text{ dB(A)}$. Eine weitere Maschine befindet sich an einem Ort mit Abstand $r_2 = 80 \text{ m}$ und einem Schalleistungspegel von L_{w2} . Der Summenpegel am Messpunkt beträgt $L_p = 63 \text{ dB(A)}$. Welchen Schalleistungspegel L_{w2} hat die Maschine 2?

Annahme: Freifeldbedingungen auf schallharter Unterlage

Lösungen Prüfung Maschinendynamik 25.01.10. Blatt 1

zu 1, a) $V_1 = \frac{\overset{1}{x}}{\underset{1}{x_{stat}}} = \frac{1,0 \text{ mm}}{0,5 \text{ mm}} = 2$



$zeta < 1: V_1 = \frac{1}{1-z^2} \Rightarrow 1-z^2 = \frac{1}{V_1}$
 $z^2 = 1 - \frac{1}{V_1}$

$z = \sqrt{1 - \frac{1}{V_1}}$

$z = \sqrt{1 - \frac{1}{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}}$

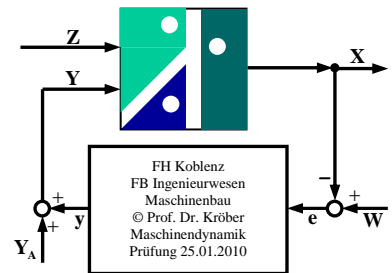
$z = \frac{f}{f_0} \rightarrow f = z \cdot f_0 = \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot 12 \text{ Hz}$
 $= \underline{\underline{8,485 \text{ Hz}}}$

$z > 1: V_1 = \frac{1}{z^2-1} \Rightarrow z^2-1 = \frac{1}{V_1} \Rightarrow z = \sqrt{1 + \frac{1}{V_1}} = \sqrt{1 + \frac{1}{2}} = \sqrt{\frac{3}{2}} = \frac{f}{f_0}$

$f = \sqrt{\frac{3}{2}} \cdot 12 \text{ Hz} = \underline{\underline{14,697 \text{ Hz}}}$

zu 1, b) $z < 1: \underline{\underline{\varphi = 0^\circ}}$

$z > 1: \underline{\underline{\varphi = -180^\circ}}$



zu 2, a) $x(t) = e^{-\delta t} [C_1 \cdot \sin(\omega_d t) + C_2 \cdot \cos(\omega_d t)] + x_{stat}$

$t=0 \rightarrow x(0)=0:$

$0 = e^{-0} [C_1 \cdot 0 + C_2 \cdot 1] + x_{stat} = C_2 + x_{stat} \Rightarrow \underline{\underline{C_2 = -x_{stat}}}$

$\dot{x}(t) = e^{-\delta t} (-\delta) [C_1 \cdot \sin(\omega_d t) + C_2 \cdot \cos(\omega_d t)] + e^{-\delta t} [C_1 \omega_d \cos(\omega_d t) - C_2 \omega_d \sin(\omega_d t)] + 0$

$t=0 \rightarrow \dot{x}(0)=0:$

$0 = e^{-0} (-\delta) [C_1 \cdot 0 + C_2 \cdot 1] + e^{-0} [C_1 \omega_d \cdot 1 - C_2 \cdot 0]$

$0 = -\delta \cdot C_2 + C_1 \omega_d \Rightarrow \underline{\underline{C_1 = \frac{\delta \cdot C_2}{\omega_d} = \frac{\delta (-x_{stat})}{\omega_d} = -\frac{\delta x_{stat}}{\omega_d}}}$

also:

$x(t) = e^{-\delta t} \left[-\frac{\delta x_{stat}}{\omega_d} \sin(\omega_d t) - x_{stat} \cos(\omega_d t) \right] + x_{stat}$

$= x_{stat} \left\{ 1 - e^{-\delta t} \left[\frac{\delta}{\omega_d} \sin(\omega_d t) + \cos(\omega_d t) \right] \right\}$

Lösungen Prüfung Maschinendynamik 25.01.10 Blatt 2

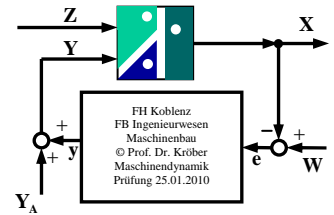
2, b) $m \cdot g = c \cdot x_{\text{stat}} \Rightarrow \underline{x_{\text{stat}}} = \frac{m \cdot g}{c} = \frac{2 \cdot 9,81 \text{ m}}{9810} = \underline{2 \text{ mm}}$

$2\delta = \frac{b}{m} \Rightarrow \delta = \frac{b}{2m} = \frac{70}{2 \cdot 2} \text{ s}^{-1} = 17,5 \text{ s}^{-1}$

$\omega_0 = \sqrt{\frac{c}{m}} = \sqrt{\frac{9810}{2}} \text{ s}^{-1} = 70,036 \text{ s}^{-1}$

$\underline{\underline{\eta}} = \frac{\delta}{\omega_0} = \frac{17,5}{70,036} = 0,2499 \approx \underline{\underline{0,250}}$

$\omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2} = \frac{2\pi}{T_d} \Rightarrow \underline{\underline{T_d}} = \frac{2 \cdot \pi}{\sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}} = \frac{2 \cdot \pi}{\sqrt{70,036^2 - 17,5^2}} \text{ s}$
 $= \underline{\underline{0,09275}}$



2, c) $E_{\text{Verlust}} = E_{\text{vorher}} - E_{\text{nachher}}$

$= m \cdot g \cdot h_1 + \frac{c}{2} x_1^2 + \frac{m}{2} v_1^2 - m \cdot g \cdot h_2 - \frac{c}{2} x_2^2 - \frac{m}{2} v_2^2$

$= m \cdot g \cdot x_{\text{stat}} - \frac{c}{2} x_{\text{stat}}^2$

$= 2 \cdot 9,81 \cdot 0,002 \text{ J} - \frac{9810}{2} \cdot 0,002^2 \text{ J}$

$= 39,24 \cdot 10^{-3} \text{ J} - 19,62 \cdot 10^{-3} \text{ J} = \underline{\underline{19,62 \cdot 10^{-3} \text{ J}}}$

2, 3) $\omega_0 = \sqrt{\frac{c}{m}} = \sqrt{\frac{1,5 \cdot 10^6}{200 + 400}} \text{ s}^{-1} = 50,05 \text{ s}^{-1}$

$\gamma = \frac{f}{f_0} = \frac{\omega}{\omega_0} = \frac{\frac{\pi \cdot n}{30}}{\omega_0} = \frac{\pi \cdot 1450}{30 \cdot 50} = 3,037$

$\hat{x}^1 = \frac{\Delta u \cdot e}{m} \cdot \frac{\gamma^2}{\sqrt{(1-\gamma^2)^2 + (2\eta\gamma)^2}} ; \Delta u \cdot e = \frac{1}{\omega^2}$

$= \frac{\frac{10000}{(\frac{\pi \cdot 1450}{30})^2}}{200 + 400} \cdot \frac{3,037^2}{\sqrt{(1-3,037^2)^2 + (2 \cdot 0,05 \cdot 3,037)^2}} \cdot \text{m}$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{1,121}$

$\underline{\underline{\hat{x} = 0,810 \text{ mm}}}$

Lösungen Prüfung Maschinendynamik 25.01.10 Blatt 3

$$\text{zu 4.a) } \hat{g} = \frac{\hat{a}}{(2\pi f)^2} = \frac{0,4}{(2\pi \cdot 20)^2} \text{ m} = 2,533 \cdot 10^{-5} \text{ m} \quad (\alpha = r \cdot \omega^2)$$

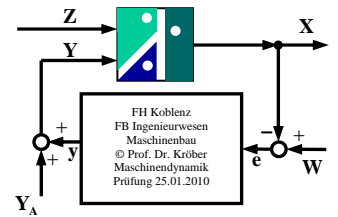
$$V_2 = \frac{\hat{x}}{\hat{g}} = \frac{0,01 \text{ mm}}{0,02533 \text{ mm}} = 0,395$$

$$z > 1: V_2 = \frac{1}{z^2 - 1} \Rightarrow z^2 - 1 = \frac{1}{V_2} \Rightarrow z = \sqrt{1 + \frac{1}{V_2}} = \sqrt{1 + \frac{1}{0,395}} = 1,880 = \frac{f}{f_0}$$

$$\Rightarrow f_0 = \frac{f}{1,880} = \frac{20 \text{ Hz}}{1,880} = 10,64 \text{ Hz}$$

$$\omega_0 = 2\pi \cdot f_0 = 2\pi \cdot 10,64 \text{ Hz} = 66,86 \text{ s}^{-1} = \sqrt{\frac{c}{m}}$$

$$m = \frac{c}{\omega_0^2} = \frac{4 \cdot 40000}{66,86^2} \text{ kg} = \underline{\underline{35,797 \text{ kg}}}$$



Zusatz: Formelmäßig

$$m = \frac{4c}{\omega_0^2}; \quad \omega_0 = 2\pi \cdot f_0 = 2\pi \frac{f}{z}; \quad z = \sqrt{1 + \frac{1}{V_2}}; \quad V_2 = \frac{\hat{x}}{\hat{a}} \frac{1}{(2\pi f)^2}$$

erhält nach Einsetzen:

$$m = \frac{c}{\pi^2 \cdot f^2} \left(1 + \frac{\hat{a}}{\hat{x} (2\pi \cdot f)^2}\right) = \frac{40000}{\pi^2 \cdot 20^2} \left(1 + \frac{0,4}{10^{-5} (2\pi \cdot 20)^2}\right) \text{ kg} = \underline{\underline{35,797 \text{ kg}}}$$

$$\text{zu 4.b) } \vec{\ddot{x}} = \ddot{x} \cdot \omega^2$$

$$= 10^{-5} (2\pi \cdot 20)^2 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} = \underline{\underline{0,1579 \text{ m/s}^2}} < \underline{\underline{9,81 \text{ m/s}^2}} = g$$

=> hebt nicht ab!

Lösungen Prüfung Maschinendynamik 25.01.10 Blatt 4

zu 5) $10^{0,1 L_{w_i}} \cdot \bar{t}_m = \sum 10^{0,1 L_i} \cdot \bar{t}_i$

$10^{7,4} \cdot 60 \text{ min} = 10^{5,0} \cdot 60 \text{ min} + 10^{8,3} \cdot 2 \cdot 2 \text{ min} + 10^{7,6} \cdot 12 \cdot 1 \text{ min} + 10^{7,2} \cdot t_x$

$t_x = \frac{60 \cdot 10^{7,4} - 60 \cdot 10^{5,0} - 4 \cdot 10^{8,3} - 12 \cdot 10^{7,6}}{10^{7,2}} \text{ min}$

$\approx 14,215 \text{ min} \approx 14,2 \text{ min}$

zu 6) „Pfeifton“ : $L_p = 20 \cdot \lg \frac{P_{\text{eff}}}{P_{\text{ref}}}$; $P_{\text{eff}} = \frac{P}{12}$

$= 20 \cdot \lg \frac{0,02/12}{20 \cdot 10^{-6}} \text{ dB} = 56,9897 \text{ dB}$

A-Bewertung: $L_p = 56,9897 \text{ dB} + 1 \text{ dB} = 57,9897 \text{ dB(A)}$

Maschine 1: $L_p = L_w - 8 \text{ dB} - 20 \cdot \lg r$

$= (100 - 8 - 20 \cdot \lg 50) \text{ dB(A)} = 58,021 \text{ dB(A)}$

Summation:

$10^{6,3} = 10^{57,9897} + 10^{58,021} + 10^{0,1 \cdot L_x}$

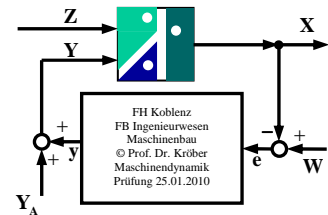
$L_x = 10 \cdot \lg (10^{6,3} - 10^{57,9897} - 10^{58,021}) \text{ dB(A)}$

$= 58,644 \text{ dB(A)} = L_{p_2}$

Schallleistungsspiegel 2:

$L_{w_2} = L_{p_2} + 8 \text{ dB} + 20 \cdot \lg r$

$= (58,644 + 8 + 20 \cdot \lg 50) \text{ dB(A)} = 104,706 \text{ dB(A)}$



$\approx 104,7 \text{ dB(A)}$