

**Daten-Tabelle:**

Element-Nr. i:	Knoten-Nr. 1:	Knoten-Nr. 2:	Winkel $\alpha$ in $^\circ$	$\sin \alpha$	$\cos \alpha$	Länge l
1						
2						
3						
4						

**Bestimmung der Element-Steifigkeit:**

$$[k]_1 = \frac{E \cdot A}{l_1} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = k_1 \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{Länge } l_1 \text{ einsetzen}$$

$$[k]_2 = \frac{E \cdot A}{l_2} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = k_2 \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{Länge } l_2 \text{ einsetzen}$$

$$[k]_3 = \frac{E \cdot A}{l_3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = k_3 \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{Länge } l_3 \text{ einsetzen}$$

$$[k]_4 = \frac{E \cdot A}{l_4} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = k_4 \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{Länge } l_4 \text{ einsetzen}$$

**Koordinatentransformation:**

$$[T]_1 = \begin{bmatrix} & & 0 & 0 \\ 0 & 0 & & \end{bmatrix}$$

$$[T]_e = \begin{bmatrix} \sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

$$[T]_2 = \begin{bmatrix} & & 0 & 0 \\ 0 & 0 & & \end{bmatrix}$$

$$[T]_e = \begin{bmatrix} \sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

$$[T]_3 = \begin{bmatrix} & & 0 & 0 \\ 0 & 0 & & \end{bmatrix}$$

$$[T]_e = \begin{bmatrix} \sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

$$[T]_4 = \begin{bmatrix} & & 0 & 0 \\ 0 & 0 & & \end{bmatrix}$$

$$[T]_e = \begin{bmatrix} \sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

<p><b>Bestimme zuerst:</b>  <math>[T]_e^T \cdot [k]_e \cdot [T]_e = [K]_e</math></p>	$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	<p><b>Bestimme dann:</b>  <math>[\tilde{T}]_{(e)}^T \cdot [K]_e \cdot [\tilde{T}]_{(e)} = [K]_E</math></p>
$\frac{[K]_1}{\left(\frac{E \cdot A}{l}\right)} = \begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(2x4)	(4x4)	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$
<p><b>Element (1)</b></p>	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(4x6)	$\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \end{bmatrix}$
<p><b>Wurzelwerte und Faktoren in die Matrizen einbinden!</b></p>	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(4x8)	$\begin{bmatrix} U_7 \\ U_8 \end{bmatrix}$

<b>Bestimme zuerst:</b> $[T]_e^T \cdot [k]_e \cdot [T]_e = [K]_e$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	<b>Bestimme dann:</b> $[\tilde{T}]_{(e)}^T \cdot [K]_e \cdot [\tilde{T}]_{(e)} = [K]_E$
$\frac{[K]_2}{\left(\frac{E \cdot A}{l}\right)} =$ $\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(2x4)	(4x4)	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$
<b>Element (2)</b>	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(4x6)	$\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \end{bmatrix}$
<b>Wurzelwerte und Faktoren in die Matrizen einbinden!</b>	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(4x8)	$\begin{bmatrix} U_7 \\ U_8 \end{bmatrix}$

<b>Bestimme zuerst:</b> $[T]_e^T \cdot [k]_e \cdot [T]_e = [K]_e$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} & \\ & \end{bmatrix}$	<b>Bestimme dann:</b> $[\tilde{T}]_{(e)}^T \cdot [K]_e \cdot [\tilde{T}]_{(e)} = [K]_E$
$\frac{[K]_3}{\left(\frac{E \cdot A}{l}\right)} =$ $\begin{bmatrix} & \\ & \end{bmatrix}$	(2x4)	(4x4)	$\begin{bmatrix} & \\ & \\ & \\ & \end{bmatrix}$
<b>Element (3)</b>	$\begin{bmatrix} & \\ & \\ & \end{bmatrix}$	(4x6)	(6x6) $\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \end{bmatrix}$
<b>Wurzelwerte und Faktoren in die Matrizen einbinden!</b>	$\begin{bmatrix} & \\ & \\ & \end{bmatrix}$	(4x8)	(8x8) $\begin{bmatrix} U_7 \\ U_8 \end{bmatrix}$

Name:

Matr.-Nr.:

CM-2

<b>Bestimme zuerst:</b> $[T]_e^T \cdot [k]_e \cdot [T]_e = [K]_e$	$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	<b>Bestimme dann:</b> $[\tilde{T}]_{(e)}^T \cdot [K]_e \cdot [\tilde{T}]_{(e)} = [K]_E$
$\frac{[K]_4}{\left(\frac{E \cdot A}{l}\right)} =$ $\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(2x4)	(4x4)	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$
<b>Element (4)</b>	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(4x6)	<b>(6x6)</b> $\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \end{bmatrix}$
<b>Wurzelwerte und Faktoren in die Matrizen einbinden!</b>	$\begin{bmatrix} \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \\ \phantom{0} \end{bmatrix}$	(4x8)	<b>(8x8)</b> $\begin{bmatrix} U_7 \\ U_8 \end{bmatrix}$

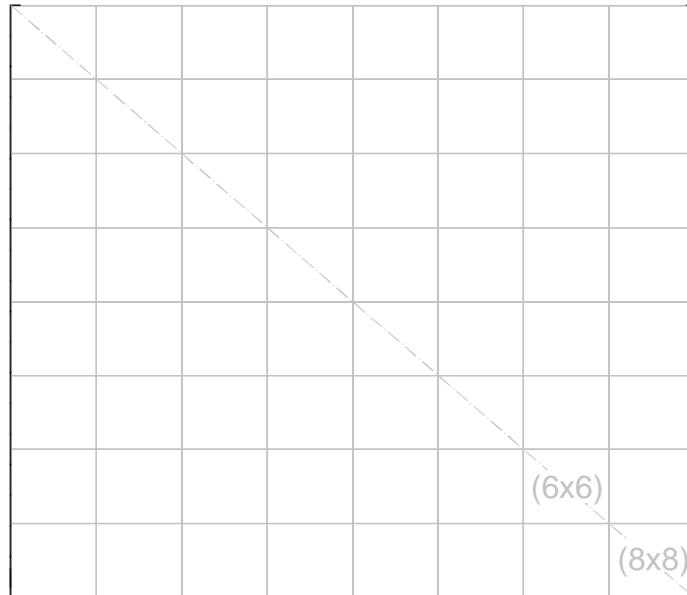
**Summe aller Elementmatrizen:**

Steifigkeitsfaktoren NICHT VERGESSEN!  $[K] = \sum_E \left\{ \left[ \tilde{T} \right]_{(e)}^T \cdot [T]_e^T \cdot [k]_e \cdot [T]_e \cdot \left[ \tilde{T} \right]_{(e)} \right\}$

Für 6 Freiheitsgrade: (z.B. 2 Stäbe unter beliebigem Winkel):  $[K] = [K]_1 + [K]_2$

Für 8 Freiheitsgrade: (z.B. 4 Stäbe unter 90°-Winkel):  $[K] = [K]_1 + [K]_2 + [K]_3 + [K]_4$

$$[K] = \frac{E \cdot A}{l} \cdot$$



Streichen der Zeilen und Spalten, bei denen die Lagerung der entsprechenden Knoten keine Verformung zulässt ergibt 2x2-Matrix.

**Berechnung der Verformung:**

$$\begin{bmatrix} F_x \\ F_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K_{xx} & K_{xy} \\ K_{yx} & K_{yy} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} U_x \\ U_y \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} \phantom{F_x} \\ \phantom{F_y} \end{bmatrix} = \frac{E \cdot A}{l} \cdot \begin{bmatrix} \phantom{K_{xx}} & \phantom{K_{xy}} \\ \phantom{K_{yx}} & \phantom{K_{yy}} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \phantom{U_x} \\ \phantom{U_y} \end{bmatrix}$$

**Lösung:**

$$F_x = K_{xx} \cdot U_x + K_{xy} \cdot U_y$$

$$F_y = K_{yx} \cdot U_x + K_{yy} \cdot U_y$$