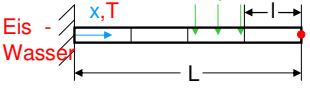

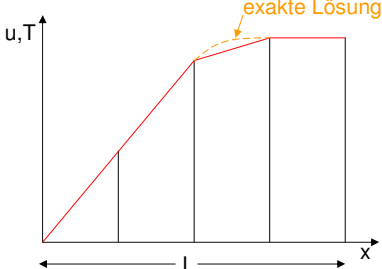


## Analogie: Wärmeleitung – Strukturmechanik (DGL – FEM)

<u>Wärmeleitungsproblem</u>	<u>Analogie</u>	<u>Dehnstabproblem</u>
<p>Wärmeleitfähigkeit <math>\rightarrow \lambda A</math></p>  <p style="text-align: center;"><math>(\lambda A T')' + \dot{q} = 0</math></p> <p style="text-align: center;"><math>T(0) = 0; \dot{Q}(L) = 0</math> 3. Element</p> $\frac{\lambda A}{l} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_l \\ T_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{Q}_l \\ \dot{Q}_r \end{bmatrix}; \begin{bmatrix} \dot{q}_l \\ \dot{q}_r \end{bmatrix}$ <p style="text-align: center;"><math>\mathbf{H}_e \mathbf{T}_e = \dot{\mathbf{Q}}_e</math></p> <p><math>\mathbf{H}_e</math> Wärmeleitmatrix  <math>\mathbf{T}_e</math> Knotenpunkt-Temperaturen  <math>\dot{\mathbf{Q}}_e</math> Knotenpunkt-Wärmeflüsse</p>	<p>System</p> <p>DGL</p> <p>RB</p> <p>Element</p> <p>FEM</p>	<p>Dehnsteifigkeit <math>\rightarrow EA</math></p>  <p style="text-align: center;"><math>(EA u')' + p_x = 0</math></p> <p style="text-align: center;"><math>u(0) = 0; F_N(L) = 0</math> 3. Element</p> $\frac{EA}{l} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_l \\ u_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} F_{Ni} \\ F_{Nr} \end{bmatrix}; \begin{bmatrix} p_x l \\ p_x l \\ p_x l \\ p_x l \\ p_x l \\ p_x l \\ p_x l \\ p_x l \end{bmatrix}$ <p style="text-align: center;"><math>\mathbf{K}_e \mathbf{u}_e = \mathbf{f}_e</math></p> <p><math>\mathbf{K}_e</math> Elemensteifigkeitsmatrix  <math>\mathbf{u}_e</math> Knotenpunkt-Verschiebungen  <math>\mathbf{f}_e</math> Knotenpunkt-Kräfte</p>

## Analogie: Wärmeleitung – Strukturmechanik (DGL – FEM)

<u>Wärmeleitungsproblem</u>	<u>Analogie</u>	<u>Dehnstabproblem</u>
$\frac{\lambda A}{l} \begin{bmatrix} 1 & -1 & & & & & \\ & 2 & -1 & & & & \\ & -1 & 2 & -1 & & & \\ & & -1 & 2 & -1 & & \\ & & & -1 & 2 & -1 & \\ & & & & -1 & 1 & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_1=0 \\ T_2 \\ T_3 \\ T_4 \\ T_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{Q}_1 \\ 0 \\ \dot{q}_l/2 \\ \dot{q}_l/2 \\ 0 \end{bmatrix}$	<p>Gesamt-system</p>	$\frac{EA}{l} \begin{bmatrix} 1 & -1 & & & & & \\ & 2 & -1 & & & & \\ & -1 & 2 & -1 & & & \\ & & -1 & 2 & -1 & & \\ & & & -1 & 2 & -1 & \\ & & & & -1 & 1 & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1=0 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \\ u_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 \\ 0 \\ p_x l/2 \\ p_x l/2 \\ 0 \end{bmatrix}$ <p style="text-align: right;">↓ reduziertes Gleichungssystem</p>
	<p><b>Randbedingung Wärmeleitung:</b></p> <p>(Dirichlet) 1. Art <math>T_{Rand} =</math> Temperatur in K            (Neuman) 2. Art <math>\dot{Q}_{Rand} =</math> Wärmestromdichte in W/m<sup>2</sup>            (Robin) 3. Art <math>\dot{q}_{Rand} = \alpha(T_{Rand} - T_{Fern})</math> : Konvektion  <b>Immer nur eine Randbedingung am einem Rand!</b></p> <p><b>Randbedingung Strukturmechanik:</b></p> <p>(Dirichlet) 1. Art <math>u_{Rand} =</math> Verschiebung in m            (Neuman) 2. Art <math>\sigma_{Rand} =</math> Spannung in N/m<sup>2</sup> (Krafttrand)            (Robin) 3. Art <math>\sigma_{Bett} = c_{Bett} u_{Rand}</math> : elastische Bettung</p>	