

Tacoma-Narrows-Brücke

A black and white photograph of the Tacoma Narrows Bridge, showing the suspension towers and the bridge deck with cars and pedestrians. The bridge spans a wide body of water, and the background shows a hazy sky and distant land.

2. Teil:

Mathematisches Modell

Saskia Zurth

Susann Mühlwald

Martin Fincke

Ablauf

- 1. Rückblick
- 2. Mathematisches Modell
 - 2.1 Annahmen
 - 2.2 Energiegleichungen
 - 2.2.1 Kinetische Energie
 - 2.2.2 Potentielle Energie
 - 2.2.3 Lagrange + Eulergleichungen
 - 2.3 DGL + Parameter
- 3. Weiteres Modell

Rückblick

- Bei mäßigem Wind starke vertikale Oszillation (Amplitude von bis zu 5 ft)
- Rapider Übergang in torsionale Schwingung
- Kurz danach der Crash

Annahmen

- **Betrachtung des Querschnitts der Brücke**
- **Tragseile modelliert als Federn**
- **Kein Spannungsverlust der Federn**

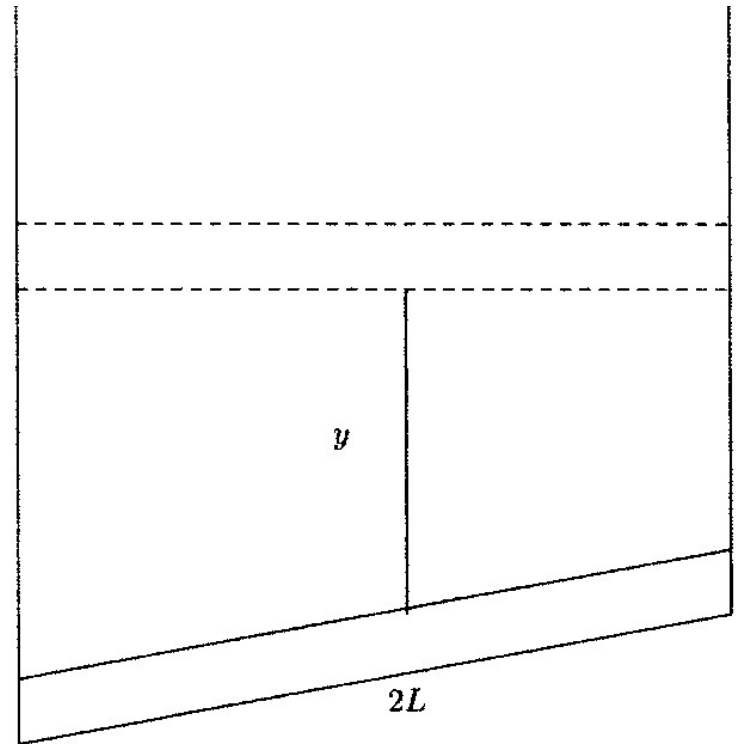


Figure 1: Cross section of the bridge.

Kinetische Energie

Allgemein:

$$KE = \frac{1}{2}mv^2$$

Vertikale Bewegung:

$$KE = \frac{1}{2}m\dot{y}^2$$

Torsionale Bewegung:

$$KE = \frac{1}{2}dm(\dot{\theta}r)^2$$

Transformation:

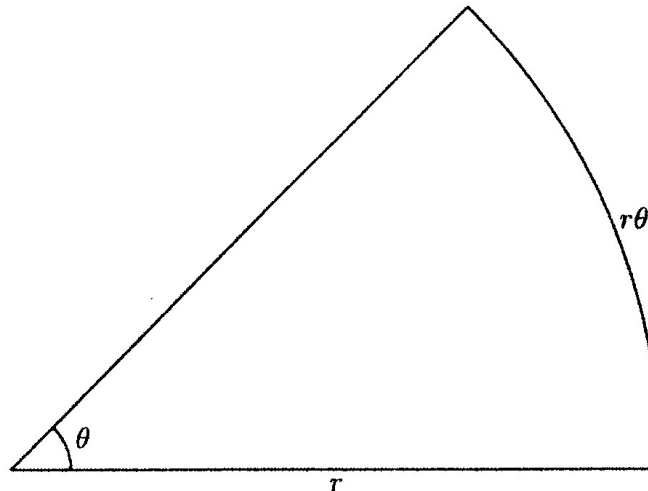
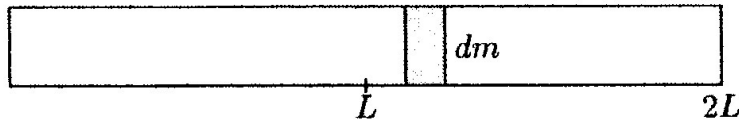
$$KE = \frac{1}{2}\lambda dr(\dot{\theta}r)^2$$

Kinetische Energie (T)

$\lambda = m/2L$ (Masse pro Längeneinheit)

$dm = \lambda dr$

$\dot{\theta}$ (Winkelgeschwindigkeit)



- **KE über gesamten Intervall:**

$$KE = \frac{1}{2} \lambda \dot{\theta}^2 \int_{-L}^L r^2 dr$$

$$= \frac{1}{3} \lambda \dot{\theta}^2 L^3$$

$$\lambda \text{ ersetzen} = \frac{1}{6} m \dot{\theta}^2 L^2$$

$$T = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{6} m L^2 \dot{\theta}^2$$

Potenzielle Energie (V)

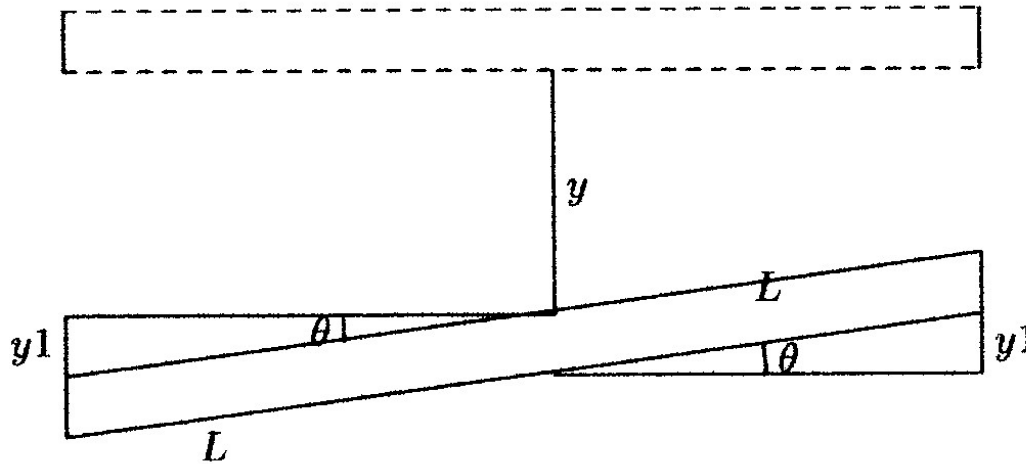


Figure 4: Total displacement.

bzgl. Gravitation: $PE_g = mgy$

bzgl. Kippbewegung: $PE_K = \frac{k}{2} [((y - L \sin \theta)^2)^+ + ((y + L \sin \theta)^2)^+]$

$$\mathbf{V = PE_K - PE_g}$$

Lagrange + Eulergl.

- **Lagrange:** $\mathcal{L} = T - V$

(Bewegungsgleichungen aus der Mechanik lassen sich einfach mit dem Lagrangeformalismus lösen)

Diese erfüllt Nebenbedingung:

1. $\frac{d}{dt} \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta \dot{\theta}} = \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta \theta}$ **(Gl. für Rotation)**

2. $\frac{d}{dt} \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta \dot{y}} = \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta y}$ **(Gl. für Vertikale Oszillation)**

Eulergleichungen

$$\begin{aligned} \text{zu 1): } \frac{\delta L}{\delta \theta} &= \frac{1}{2}k[2(y - L \sin \theta)^+(-L \cos \theta) + 2(y + L \sin \theta)^+(L \cos \theta)] && \text{(rechte Seite)} \\ &= kL \cos \theta[(y - L \sin \theta)^+ - (y + L \sin \theta)^+] \end{aligned}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta \dot{\theta}} = \frac{1}{3}mL^2\ddot{\theta} \quad \text{(linke Seite)}$$

~> einsetzen in 1. Gl.

$$\begin{aligned} \text{zu 2): } \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta y} &= -\frac{1}{2}k[2(y - L \sin \theta)^+ + 2(y + L \sin \theta)^+] + mg && \text{(rechte Seite)} \\ &= -k[(y - L \sin \theta)^+ + (y + L \sin \theta)^+] + mg \end{aligned}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\delta \mathcal{L}}{\delta \dot{y}} = \frac{d}{dt}(m\dot{y}) = m\ddot{y}. \quad \text{(linke Seite)}$$

~> einsetzen in 2. Gl.

DGL

- **Eulerformeln**

- **Dämpfungsterme** $\delta\dot{y}$ $\delta\dot{\theta}$

$f(t)$

1.
$$\ddot{\theta} = \frac{3k}{mL} \cos \theta [(y - L \sin \theta)^+ - (y + L \sin \theta)^+] - \delta\dot{\theta} + f(t)$$

2.
$$\ddot{y} = \frac{k}{m} [(y - L \sin \theta)^+ + (y + L \sin \theta)^+] + g - \delta\dot{y}$$

Vereinfacht:

1.
$$\ddot{\theta} = \frac{6k}{m} \cos \theta (\sin \theta) - \delta\dot{\theta} + f(t)$$

2.
$$\ddot{y} = \frac{2k}{m} (y) + g - \delta\dot{y}$$

DGL

- **Linearisierung:** (Ann. kleiner Winkel)

$$\sin \theta = \theta$$

$$\cos \theta = 1$$

~> **Nichtlinearität der 1. Eulergleichung verschwindet**

Achtung: Bei großer Oszillation gilt diese
Linearisierung nicht mehr!!

Parameter

- **Hookesches Gesetz** : (für Federn)

$$2ky = mg$$

$$y = 0,5 \text{ m} \quad \& \quad m = 100 \text{ kg}$$

$$\sim \> 2 k(0,5) = (100) * 9.8$$

$$\sim \> \mathbf{k = 1000}$$

Weiteres Modell

- **Resonanzmodell:** (Kármánsche Wirbelstraße)
- **Bedeutung:** Frequenz der äußeren Einwirkung nähert sich der Eigenfrequenz der Brücke an
=> Aufschaukelung
- **DGL:** Harmonische Schwingung (1 Freiheitsgrad)
=>
$$m\ddot{x} + \mu\dot{x} + kx = \alpha \cos \omega t$$
- **PROBLEM:**
 - Große vertikale Amplitude kann beschrieben werden, aber nicht die Torsionale.
 - Schwer realistische Initialwerte zu bestimmen.





The End