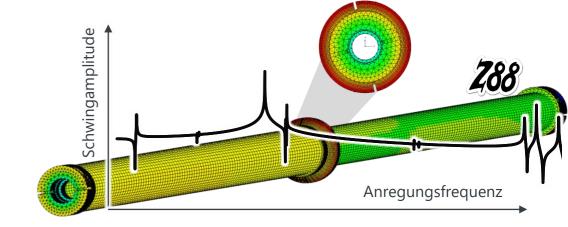


Modal- und Frequenzganganalyse interagierender Bauteilkomponenten am Beispiel einer Elastomer-Gelenkwelle und eines Industriegetriebes

Johannes Wittmann, Florian Hüter

25. Bayreuther 3D-Konstrukteurstag Bayreuth, 11.09.2024

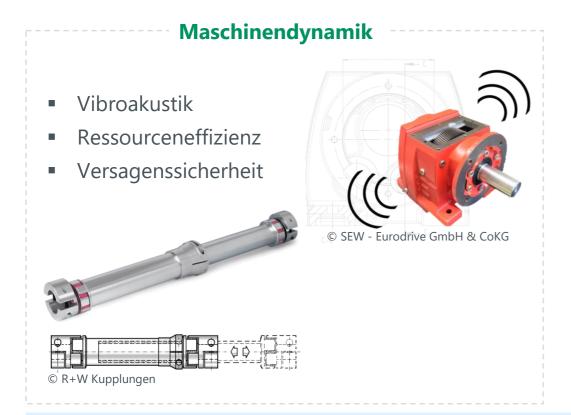


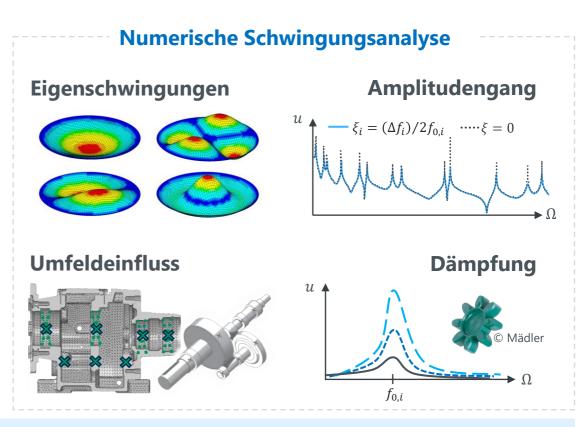


### **Motivation**

### Auslegung von Antriebstechnik-Komponenten





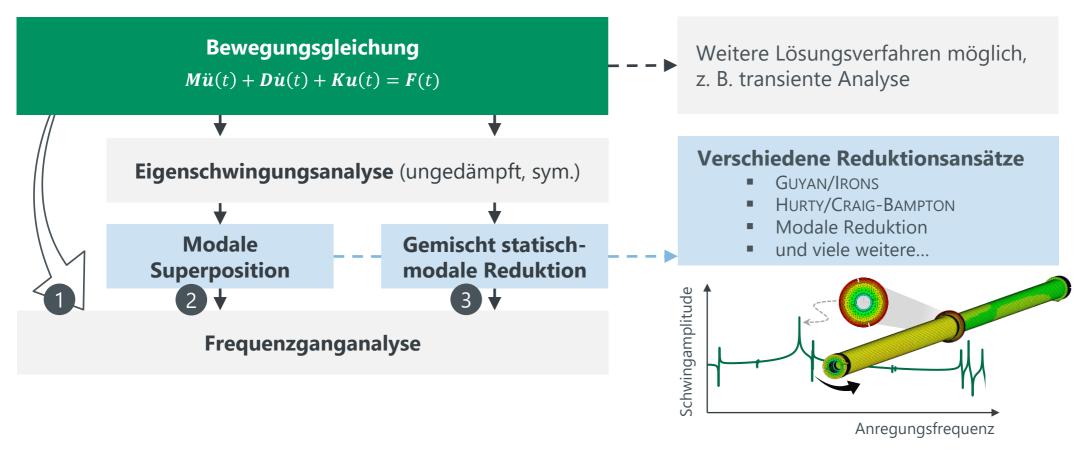


→ Strukturdynamische FE-Strategien zur Effizienzsteigerung in der antriebstechnischen Auslegung





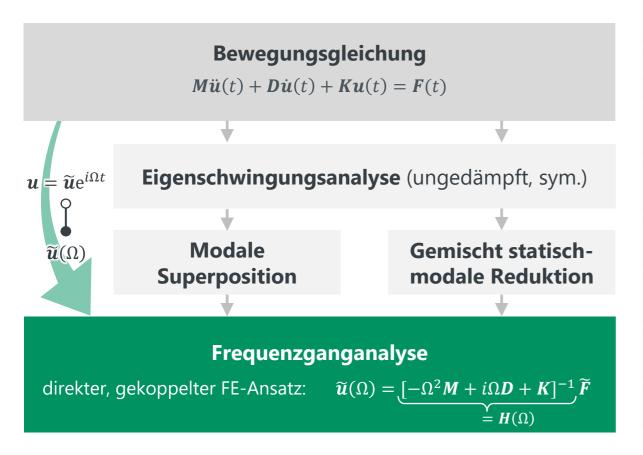


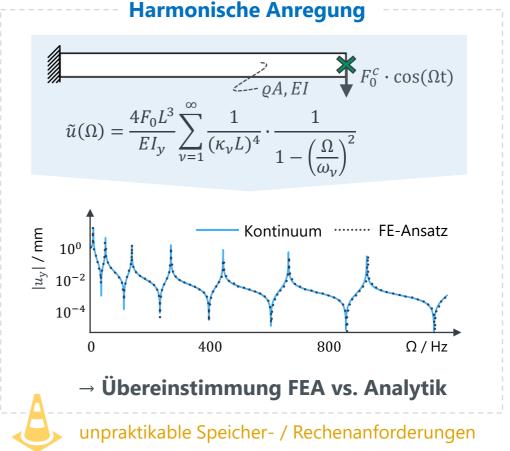








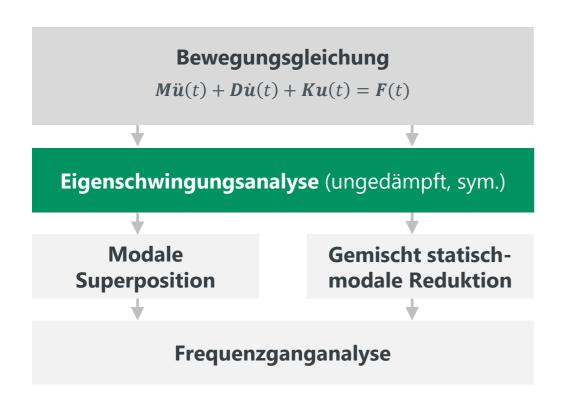












#### **Eigenwertproblem**

$$(\mathbf{K} - \boldsymbol{\omega}^2 \mathbf{M})\boldsymbol{\Phi} = 0$$
 symmetrisch, ungedämpft

#### Eigenwerte, Eigenfrequenzen und Eigenmoden

$$\Lambda_j = \omega_j^2, \qquad f_j = \omega_j/2\pi, \qquad \boldsymbol{\Phi} = (\boldsymbol{\varphi}_1, ..., \boldsymbol{\varphi}_n)$$

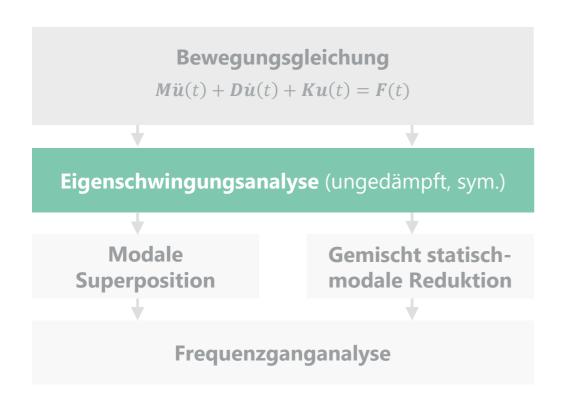
#### Lösungsalgorithmen in der FEA

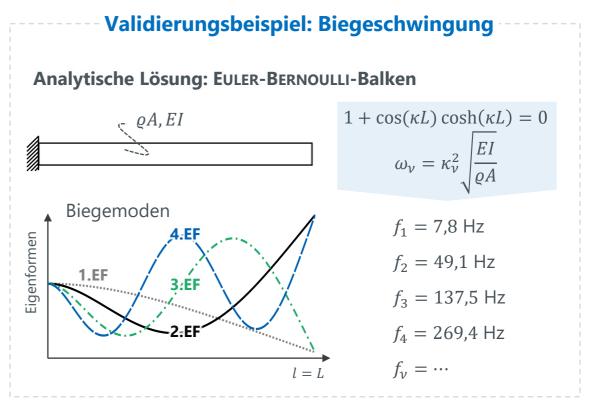
- LANCZOS und STURM
- LEHOUCQ ET AL.: Implicitly Restarted ARNOLDI Method

$$(K - \sigma_S M)^{-1} M \Phi = \nu_S \Phi$$
 mit  $\nu_S = \frac{1}{\lambda - \sigma_S}$ 



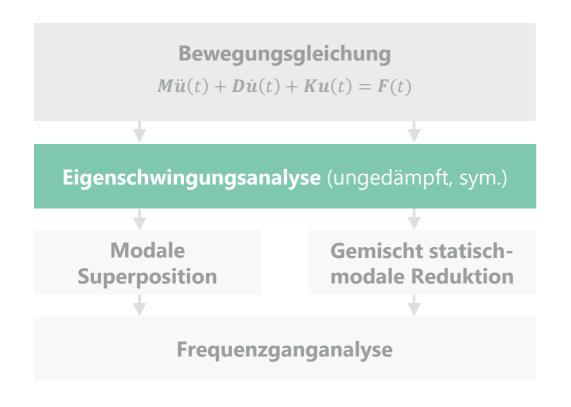


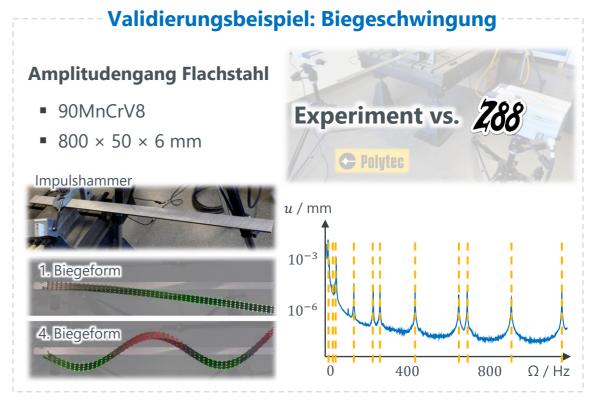




## Eigenschwingungsanalyse - Experimentell





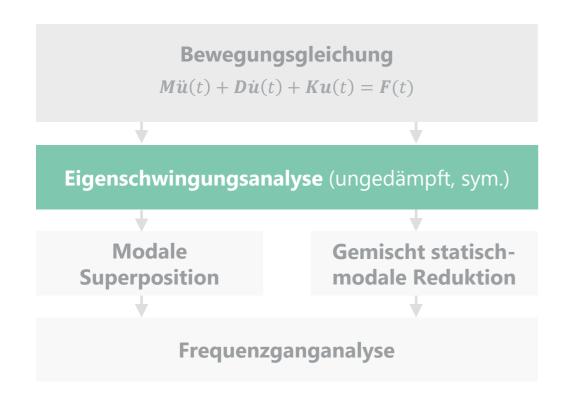


→ Gute Übereinstimmung der Eigenfrequenzen aus FEA und experimenteller Messung



## Eigenschwingungsanalyse - Experimentell





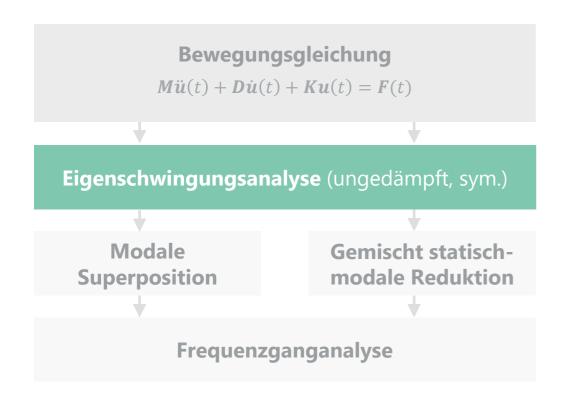


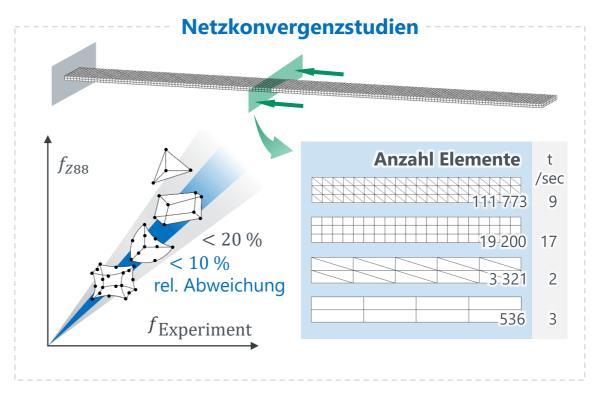
→ Gute Übereinstimmung der Eigenschwingformen aus FEA und experimenteller Messung



## Eigenschwingungsanalyse - Netzeinfluss







→ Empfehlung: quadratischer Elementansatz führt zu kleinen Abweichungen bei kleiner Anzahl an finiten Elementen



## Eigenschwingungsanalyse mit Kontakt

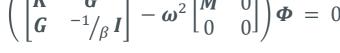


#### Verklebter Kontakt

$$(\mathbf{K} - \boldsymbol{\omega}^2 \mathbf{M})\boldsymbol{\Phi} = 0$$
 symmetrisch, ungedämpft

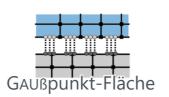
LAGRANGE-Ansatz mit Störparameter

$$\left(\begin{bmatrix} \mathbf{K} & \mathbf{G}^T \\ \mathbf{G} & ^{-1}/_{\beta} \mathbf{I} \end{bmatrix} - \boldsymbol{\omega}^2 \begin{bmatrix} \mathbf{M} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \right) \boldsymbol{\Phi} = 0$$

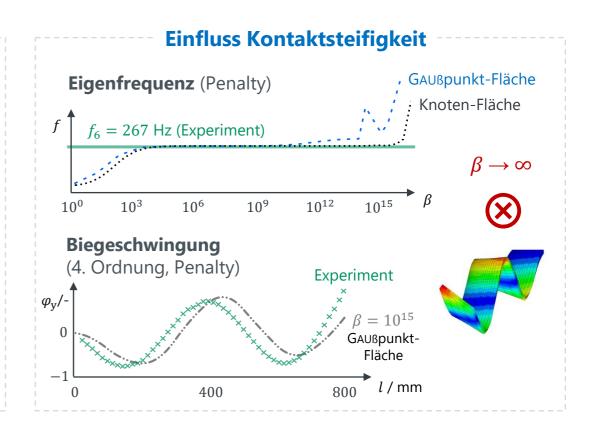


Penalty-Methode

$$((\mathbf{K} + \beta \mathbf{G}^T \mathbf{G}) - \boldsymbol{\omega}^2 \mathbf{M}) \boldsymbol{\Phi} = 0$$



Betriebspunkt-Linearisierung: Kontaktzustand ändert sich in der Eigenschwingungsanalyse nicht



## Eigenschwingungsanalyse mit Kontakt



#### **Verklebter Kontakt**

$$(\mathbf{K} - \boldsymbol{\omega}^2 \mathbf{M})\boldsymbol{\Phi} = 0$$
 symmetrisch, ungedämpft

LAGRANGE-Ansatz mit Störparameter

$$\left(\begin{bmatrix} \mathbf{K} & \mathbf{G}^T \\ \mathbf{G} & ^{-1}/_{\beta} \mathbf{I} \end{bmatrix} - \boldsymbol{\omega}^2 \begin{bmatrix} \mathbf{M} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \right) \boldsymbol{\Phi} = 0$$

Penalty-Methode

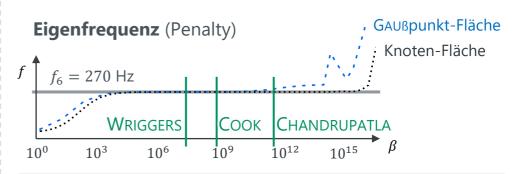
$$((\mathbf{K} + \beta \mathbf{G}^T \mathbf{G}) - \boldsymbol{\omega}^2 \mathbf{M}) \boldsymbol{\Phi} = 0$$



GAUBpunkt-Fläche

**Betriebspunkt-Linearisierung**: Kontaktzustand ändert sich in der Eigenschwingungsanalyse nicht

#### **Einfluss Kontaktsteifigkeit**

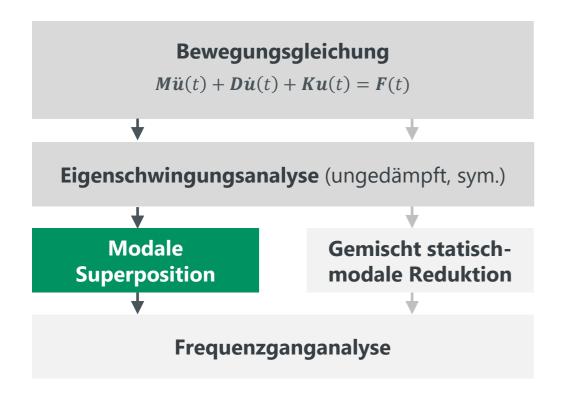


#### Kriterien numerischer Kontaktsteifigkeit

- Chandrupatla:  $\beta = 10^{2..4} \cdot \max K_{ii}$
- Cook et al., Wissmann:  $\beta \leq 10^{\frac{\mathrm{d_W}}{2}} \approx 10^{7...8}$
- Wriggers, Nour-Omid:  $\beta = \frac{k_{\min}}{\sqrt{n_{FG} \cdot t^z}}$

### Reduktionsmethoden: Modale Reduktion





#### **Modale Reduktion**

• **Eigenschwingungsanalyse** (ungedämpft, sym.)

$$(\mathbf{K} - \boldsymbol{\omega}^2 \mathbf{M}) \boldsymbol{\Phi} = 0$$

Modale Superposition relevanter Eigenformen

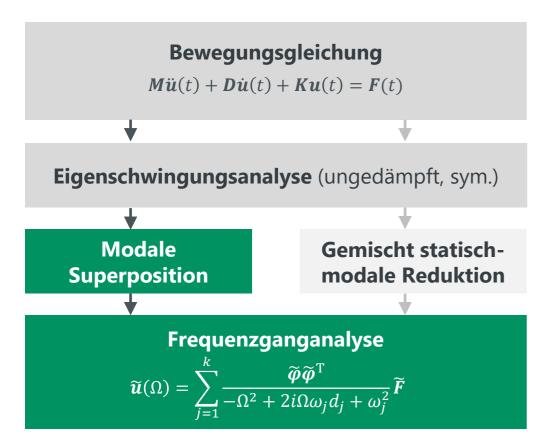
$$u = \boldsymbol{\Phi} \cdot \boldsymbol{q} \to \sum_{j=1}^{k \ll n} \boldsymbol{\varphi}_j \cdot q_j$$

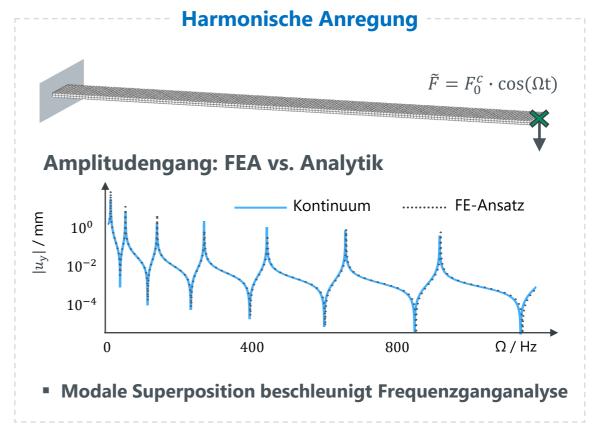
Bewegungsgleichung entkoppelt

$$\ddot{q}_j + 2\xi_j \omega_j \dot{q}_j + \omega_j^2 q_j = f_j$$



Harmonische Analyse mit Modaler Reduktion

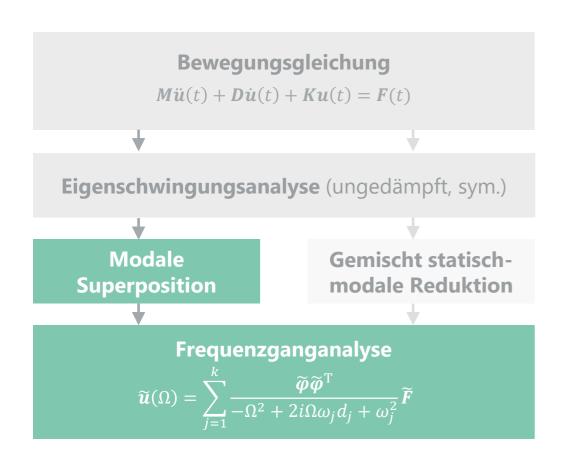


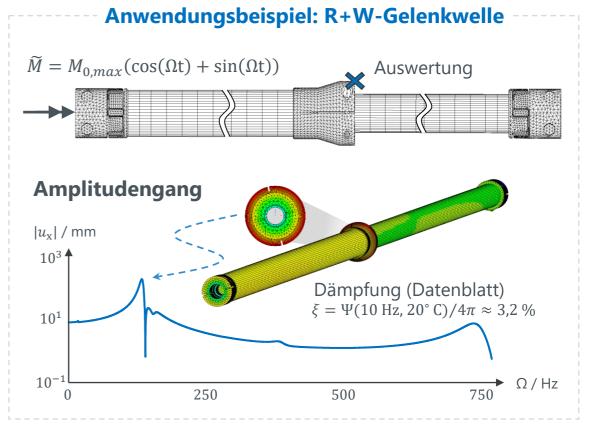






Harmonische Analyse der schwingungsdämpfenden Gelenkwelle

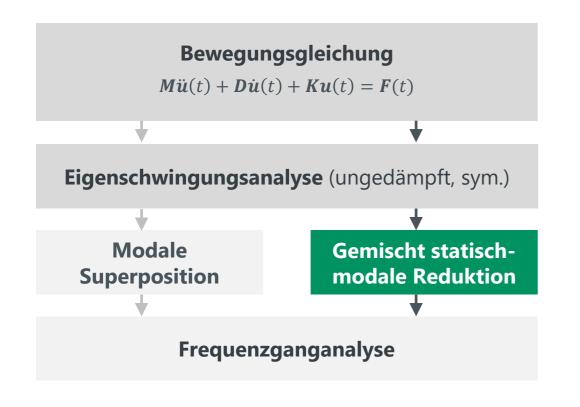


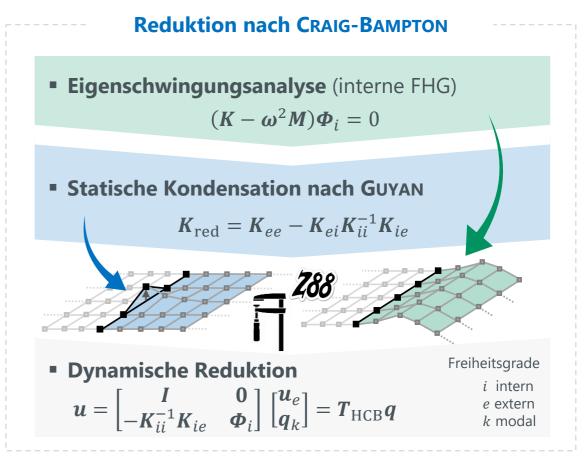






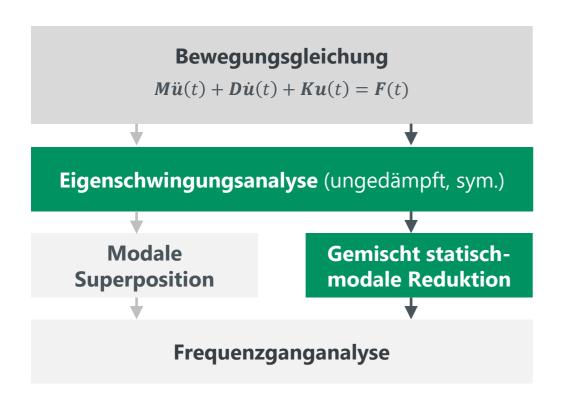
Reduktionsmethoden: Gemischt statisch-modale Reduktion

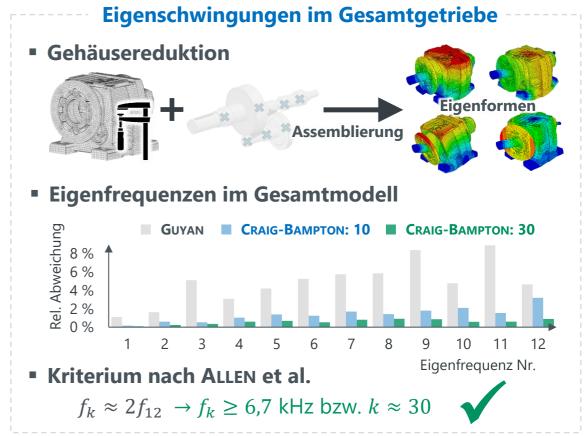




## Schwingeigenschaften Stirnradgetriebe







## Zusammenfassung und Ausblick



#### Zusammenfassung

- **■** Eigenschwingungsanalyse mit Kontakt
  - Untersuchung d. Einflusses von FE-Netz & Kontakt
  - Validierung durch experimentelle Modalanalyse
- **■** FE-Frequenzganganalyse
  - Absicherung des direkten FE-Ansatzes durch die analytische Beschreibung nach EULER-BERNOULLI
  - Beschleunigung durch dynamische Reduktion
- **■** Dynamische Reduktionsmethoden
  - Modale Reduktion und Superposition
  - Reduktion nach CRAIG-BAMPTON
- Übertragung auf Anwendungsbeispiele
  - Flastomer-Gelenkwelle
  - Getriebegehäuse eines Stirnradgetriebes

#### **Ausblick**

- Automatisierte Schrittweite in der Frequenzganganalyse
- Effizienzsteigerung transienter Strukturdynamik
  - dynamische Reduktion
  - modale Superposition
- Einfluss Nichtlinearität auf Eigenschwingungen

