

---

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	1
<b>2</b>	<b>Rechnergestützte Methoden</b>	7
2.1	CAx-Methoden	7
2.2	Computer	14
<b>3</b>	<b>Modellbildung</b>	17
3.1	Physikalische Modellbildung	17
3.2	Geometrische Modellbildung	23
3.2.1	Geometrische Aufbereitung	23
3.2.2	Physikalische Modifikation	26
3.3	Mathematische Modellbildung	28
<b>4</b>	<b>Partielle Differentialgleichungen und Diskretisierungsmethoden</b>	33
4.1	Klassifikation partieller Differentialgleichungen	33
4.2	Diskretisierungsprinzipie	37
4.2.1	Schwache Formen	37
4.2.2	Methode der gewichteten Residuen	39
4.2.3	Finite-Differenzen-Methode	40
4.2.4	Finite-Volumen-Methode	41
4.2.5	Begriffe	44
4.2.6	Smoothed-Particle-Hydrodynamic-Methode	46
4.2.7	Moving-Least-Square-Approximation	48
4.2.8	Äußere Approximation (Treffitz-FEM)	48
4.2.9	Randelemente-Methode	50
<b>5</b>	<b>Wärmeleitung, Temperaturstrahlung, Konvektion, Diffusion</b>	55
5.1	Wärmeleitung	57
5.2	Temperaturstrahlung	63
5.3	Konvektion	66

X      Inhaltsverzeichnis

5.4	Diffusion . . . . .	67
5.5	Plausibilitätsbetrachtungen . . . . .	68
<b>6</b>	<b>Dynamik starrer Körper . . . . .</b>	<b>71</b>
6.1	Kinetik des starren Körpers . . . . .	73
6.2	Kinetische Energie des starren Körpers . . . . .	76
6.3	Elemente von Starrkörperprogrammen . . . . .	81
6.4	Orientierung starrer Körper . . . . .	82
6.5	Aufstellen und Lösen der Gleichungen . . . . .	88
6.5.1	Aufstellen der Bewegungsgleichungen . . . . .	88
6.5.2	Lösen der Gleichungen . . . . .	89
<b>7</b>	<b>Statik und Dynamik . . . . .</b>	<b>93</b>
7.1	Grundlagen der Elastizitätstheorie . . . . .	93
7.1.1	Der dreiachsig Spannungszustand . . . . .	94
7.1.2	Der ebene Spannungszustand . . . . .	101
7.1.3	Kinematik des verformbaren Körpers . . . . .	103
7.1.4	Hauptachsen und Invarianten . . . . .	107
7.1.5	Kompatibilitätsbedingungen . . . . .	108
7.1.6	Stoffgesetz . . . . .	109
7.1.7	Formänderungsenergie . . . . .	113
7.2	Elemente und Elementmatrizen . . . . .	115
7.3	Beispiele . . . . .	117
7.3.1	Spannungsberechnung . . . . .	118
7.3.2	Eigenschwingungen . . . . .	121
<b>8</b>	<b>Finite-Elemente-Vernetzungen . . . . .</b>	<b>123</b>
8.1	Finite-Elemente-Typen . . . . .	123
8.2	Numerische Integration (Quadratur) . . . . .	126
8.3	Spannungsberechnung . . . . .	130
8.4	Elementqualität . . . . .	130
8.5	Beispiele . . . . .	130
8.6	Abschätzungen . . . . .	136
<b>9</b>	<b>Crashberechnung und Insassensimulation . . . . .</b>	<b>141</b>
9.1	Einführung . . . . .	141
9.2	Elasto-Plastizität . . . . .	145
9.3	Kontaktalgorithmen . . . . .	151
9.4	Weitere Aspekte . . . . .	153
9.4.1	Hourglass-Moden . . . . .	153
9.4.2	Zeitschritt . . . . .	155
9.4.3	Crashprogramme . . . . .	156
9.5	Insassensimulation . . . . .	157
9.6	Beispiele . . . . .	160
9.7	Praktische Hinweise . . . . .	165

<b>10 Akustik . . . . .</b>	169
10.1 Einführung . . . . .	169
10.2 Berechnungsmethoden . . . . .	172
10.2.1 Theoretische Grundlagen . . . . .	172
10.2.2 Rayleighsche Integralmethode . . . . .	176
10.2.3 Boundary-Element-Methode . . . . .	180
10.2.4 Finite-Elemente-Methode . . . . .	185
10.2.5 Statistische Energie-Analyse . . . . .	187
10.2.6 Ray-Tracing-Methode . . . . .	199
10.3 Praktische Hinweise . . . . .	201
<b>11 Statik, Dynamik, Betriebsfestigkeit von Rohkarosserien . . . . .</b>	203
11.1 Statik von Rohkarosserien . . . . .	204
11.2 Dynamik von Rohkarosserien . . . . .	208
11.3 Vorhersage der Lebensdauer . . . . .	211
<b>12 Strömungssimulation . . . . .</b>	213
12.1 Motoren . . . . .	213
12.2 Außen aerodynamik . . . . .	216
12.3 Klimatisierung . . . . .	217
12.4 Ladungswechselberechnung . . . . .	218
<b>13 MKS-Modelle . . . . .</b>	235
13.1 Ventilsteuerung und Antriebsstrang . . . . .	235
13.2 Fahrdynamik . . . . .	237
<b>14 Fahrbahn-Fahrzeug-Interaktion . . . . .</b>	245
14.1 Reifenmodelle . . . . .	245
14.2 Nachgiebige Fahrbahn . . . . .	257
<b>15 Nichtlineare Optimierung . . . . .</b>	265
15.1 Grundlagen . . . . .	265
15.2 Suchstrategien . . . . .	277
15.2.1 Jacob-Suchverfahren . . . . .	277
15.2.2 Simplex-Verfahren . . . . .	279
15.2.3 Monte-Carlo-Verfahren . . . . .	281
15.3 Newton- und Gradienten-Verfahren . . . . .	282
15.4 Verfahren der zulässigen Richtungen und SQP-Verfahren . . . . .	285
15.5 Evolutionäre Algorithmen . . . . .	285
15.6 Ganzzahlige Optimierung . . . . .	289
15.7 DOE und RSM . . . . .	291
15.8 Neuronale Netze . . . . .	302
15.9 Multikriterielle Optimierung . . . . .	304
15.10 Beispiele . . . . .	308
15.10.1 Crashberechnung . . . . .	308

XII      Inhaltsverzeichnis

15.10.2 Parameteridentifizierung . . . . .	310
15.10.3 Rückhaltesysteme . . . . .	311
15.10.4 Sicken- und Topologieoptimierung . . . . .	313
<b>16 Phänomene nichtlinearer dynamischer Systeme . . . . .</b>	<b>319</b>
16.1 Singuläre Punkte und invariante Mannigfaltigkeiten . . . . .	320
16.2 Bifurkationen . . . . .	328
16.3 Super- und subharmonische Schwingungen . . . . .	337
16.4 Attraktoren und deterministisches Chaos . . . . .	340
<b>Literaturverzeichnis . . . . .</b>	<b>347</b>
<b>Sachverzeichnis . . . . .</b>	<b>353</b>