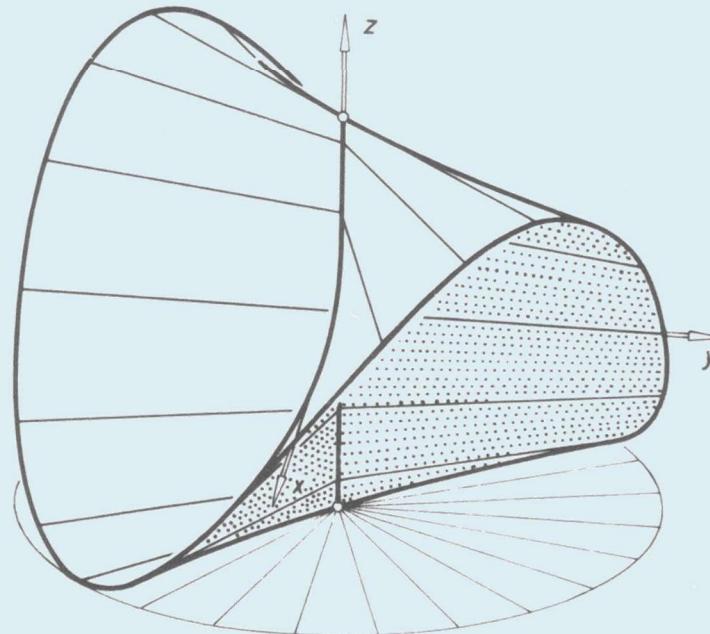
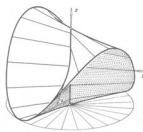


Numerische Methoden der Technischen Dynamik



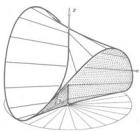


Inhalt (Teil 1): Verfahren für ODE (Ordinary Differential Equations)

- 1) Mathematische Grundlagen
- 2) Numerische Zeitintegration: Prinzipielle Idee
- 3) Vier einfache Zeitintegrationsverfahren
- 4) Newton-Verfahren
- 5) Numerische Stabilität
- 6) Explizite Runge-Kutta-Verfahren
- 7) Mehrschrittverfahren
- 8) Steife Differentialgleichungen
- 9) BDF-Verfahren
- 10) Schrittweitensteuerung
- 11) Newmark-Verfahren
- 12) Finite-Elemente in der Zeit
- 13) Spezielle Integratoren

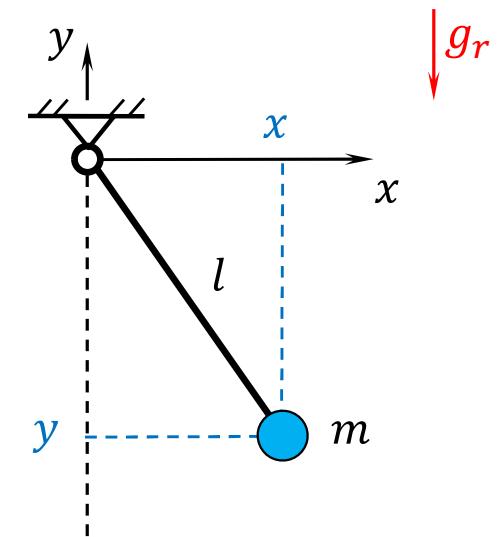
Literatur (Teil 1):

- [1] Dahmen, W.; Reusken, A.: „**Numerik für Ingenieure und Naturwissenschaftler**“, 2. Auflage, Springer, 2008.
- [2] Hairer, E.; Norsett, S.P.; Wanner, G.: „**Solving Ordinary Differential Equations I: Nonstiff Problems**“, 3rd ed., Springer, 2009.
- [3] Hairer, E.; Wanner, G.: „**Solving Ordinary Differential Equations II: Stiff and Differential-Algebraic Problems**“, 2nd ed., Springer, 2010.
- [4] Schwarz, H.R.; Köckler, N.: „**Numerische Mathematik**“, 8. Auflage, Vieweg+Teubner Verlag, 2011.
- [5] Stoer, J.; Bulirsch, R.: „**Numerische Mathematik 2**“, 5. Auflage, Springer, 2005.
- [6] Strehmel, K.; Weiner, R.; Podhaisky, H.: „**Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen**“, 2. Auflage, Springer, 2012.



Inhalt (Teil 2): Verfahren für DAE (Differential-Algebraic Equations)

- 1) Einführung in die Theorie von DAEs
- 2) Bewegungsgleichungen von mechanischen Systemen mit Nebenbedingungen
- 3) DAE-Integrationsmethoden:
Erklärt anhand des mathematischen Pendels
- 4) DAE-Integrationsmethoden:
Allgemeine Mehrkörpersysteme
- 5) Konvergenzanalysen



$$\begin{aligned}\dot{x} &= v && \text{algebraische Variable} \\ \dot{y} &= w \\ \dot{v} &= -\frac{2}{m} \cdot x \cdot \lambda \\ \dot{w} &= -g_r - \frac{2}{m} \cdot y \cdot \lambda \\ 0 &= x^2 + y^2 - l^2 && \text{algebraische Gleichung}\end{aligned}$$

Literatur (Teil 2):

- [1] Arnold, M.: „**Numerical Methods for Simulation in Applied Dynamics**“ in Vol. 507 of CISM Courses and Lectures „Simulation Techniques for Applied Dynamics“, pp. 191-246, Springer, 2008.
- [2] Eich-Söllner, E.; Führer, C.: „**Numerical Methods in Multibody Dynamics**“, Teubner, 1998.
- [3] Hairer, E.; Norsett, S.P.; Wanner, G.: „**Solving Ordinary Differential Equations I: Nonstiff Problems**“, 3rd ed., Springer, 2009.
- [4] Hairer, E.; Wanner, G.: „**Solving Ordinary Differential Equations II: Stiff and Differential-Algebraic Problems**“, 2nd ed., Springer, 2010.
- [5] Bauchau, O. A.: „**Flexible Multibody Dynamics**“, Springer, 2011.
- [6] Bottasso, Carlo L., Olivier A. Bauchau, and Alberto Cardona. "Time-step-size-independent conditioning and sensitivity to perturbations in the numerical solution of index three differential algebraic equations." *SIAM Journal on Scientific Computing* 29.1 (2007): 397-414.
- [7] Jalon, G.; Bayo, E.: „**Kinematic and Dynamic Simulation of Multibody Systems**“, Springer, 1994.
- [8] Simeon, B.: „**Computational Flexible Multibody Dynamics: A Differential-Algebraic Approach**“, Springer, 2013.
- [9] Brenan, K. E.; Campbell, S. L. V.; Petzold, L. R.: „**Numerical Solution of Initial-Value Problems in Differential-Algebraic Equations**“, Society for Industrial and Applied Mathematics, North-Holland/New York, 1998.
- [10] Petzold, L. R.: „**Numerical Solution of Differential-Algebraic Equations**“, Department of Computer Science, University of Minnesota, Minneapolis, MN 55455.

- [11] Negrut, D.; Jay, L.O.; Khude, N.: „**A Discussion of Low-Order Numerical Integration Formulas or Rigid and Flexible Multibody Dynamics**“, Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, Apr. 2009, Vol. 4.
- [12] Negrut, D.; Rampalli, R.; Ottarsson, G.; Sajdak, A.: "**On the use of the HHT method in the context of index 3 differential algebraic equations of multibody dynamics.**" *ASME 2005 International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference*. American Society of Mechanical Engineers, 2005.
- [13] Bauchau, O.A.; Laulusa, A.: "**Review of Contemporary Approaches for Constraint Enforcement in Multibody Systems**", Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, Vol. 3(1), p. 011005, 2008.
- [14] Laulusa, A.; Bauchau, O.A.: "**Review of Classical Approaches for Constraint Enforcement in Multibody Systems**", Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, Vol. 3, p. 011004, 2008.
- [15] Kunkel, Peter and Volker Mehrmann: **Differential-Algebraic Equations: Analysis and Numerical Solution**, EMS Textbooks in Mathematics, 2006.