



1. Hydrostatik:

Pascal'sches Gesetz: $p_1 \cdot A_1 = p_2 \cdot A_2$; $1 \text{ bar} = \frac{10^5 \text{ N}}{\text{m}^2} = 10^5 \text{ Pa}$; **Kontiglg.:** $Q = v \cdot A = \text{konst}$

Volumenstrom Pumpe: $Q_1 = V_1 \cdot n_1$; **Volumenstrom Motor:** $Q_2 = V_2 \cdot n_2$

Moment Pumpe: $M_1 = \frac{V_1 \cdot \Delta p}{2 \cdot \pi}$; **Moment Motor:** $M_2 = \frac{V_2 \cdot \Delta p}{2 \cdot \pi}$

Prinzip hydrostat. Getriebe / Übersetzung: $\frac{n_2}{n_1} = \frac{V_1}{V_2} = \frac{M_1}{M_2}$; **Wirkungsgrad:** $\eta = P_2 / P_1$

Hydraul. Leistung: $P [\text{kW}] = \frac{Q [\text{ltr} / \text{min}] \cdot \Delta p [\text{bar}]}{600}$; **Mechan. Leistung:** $P = M \cdot \omega = F \cdot v$;

2. Hydrodynamik:

Energieerhalt (Bernoulli-Gleichung): $p + \frac{\rho}{2} \cdot v^2 + \rho \cdot g \cdot z = \text{konst.}$

Erweiterter Bernoulli:

$$(p_1 + \frac{\rho}{2} \cdot v_1^2 + \rho \cdot g \cdot z_1) - (p_2 + \frac{\rho}{2} \cdot v_2^2 + \rho \cdot g \cdot z_2) = \sum_i \lambda_i \cdot \frac{l_i}{d_i} \cdot \frac{\rho}{2} v_i^2 + \sum_i \xi_i \cdot \frac{\rho}{2} v_i^2$$

Druckverlust in einer Rohrleitung:

$$\Delta p_R = \lambda_R \cdot \frac{l_R}{d_R} \cdot \frac{\rho}{2} \cdot v^2$$

Rohrreibungskoeffizient: lam. Strömung: $\lambda = \frac{64}{\text{Re}}$ turb. Strömung: $\lambda = \frac{0,3164}{\sqrt[4]{\text{Re}}}$

Viskosität: $\nu = \frac{\eta}{\rho}$; Reynoldszahl: $\text{Re} = \frac{d \cdot v}{\nu}$; ($\text{Re}_{\text{lam}} < 2300$ / $\text{Re}_{\text{turb}} > 2300$ bis etwa 80.000)

ν : kinematische Viskosität; d : hydr. Durchmesser; v : Strömungsgeschwindigkeit

Druckverlust in einem Rohreinbau:

$$\Delta p_E = \xi_E \cdot \frac{\rho}{2} \cdot v^2$$

3. Hydraulische Netzwerke:

Hydraulischer Widerstand (Reibung):

$$R_h = \frac{\Delta p}{Q}$$

Volumenstrom Blende: $Q_{Bl} = \alpha_D \cdot A \cdot \sqrt{\frac{2}{\rho}} \cdot \sqrt{\Delta p}$;

Volumenstrom Drossel: $Q_{Drossel} = \frac{\pi \cdot r^4}{8 \cdot \eta \cdot l} \cdot \Delta p$

Blende: $R_h = 1 / (\alpha_D \cdot A) \cdot \sqrt{\rho / 2}$; Rohrleitung: $R_h = \frac{8 \eta l}{\pi r^4}$; Rechteckspalt: $R_h = \frac{12 \eta l}{b h^3}$

Hydraulische Induktivität (Massenträgheit):

$$L_h = \frac{\Delta p}{\dot{Q}}$$

Rohrleitung: $L_h = \frac{\rho \cdot l}{A}$; Hydraulikzylinder: $L_h = \frac{m}{A_K^2}$; Rotationsmotor: $L_h = \frac{J \cdot 4 \cdot \pi^2}{V^2}$

Hydraulische Kapazität (Kompressibilität):

$$C_h = \frac{Q}{\dot{p}}$$

Flüssigkeitsspeicher: $C_h = \frac{V_0}{E'_{Fl}}$; Speicher mit Feder: $C_h = \frac{V_0}{E'_{Fl}} + \frac{A_K^2}{c}$; mit E'_{Fl} = Kompressionsmodul

Formelsammlung Hydraulik

Druckaufbau in einem komplexen hydraulischen Netzwerk: mit R_h , L_h und C_h :

Volumenstrombilanz in einem Knotenpunkt analog Kirchhoff: $\sum Q = 0$

Setzt man für die einzelnen Komponenten, d.h. für Q_R , Q_L und Q_C :

$$Q_R = \frac{\Delta p}{R_h}; \quad \dot{Q}_L = \frac{dQ_L}{dt} = \frac{\Delta p}{L_h} \Rightarrow Q_L = \frac{1}{L_h} \cdot \int \Delta p \cdot dt; \quad Q_C = C_h \cdot \frac{dp}{dt} = C_h \cdot \dot{p}$$

ergibt sich die Differentialgleichung des Druckaufbaus im hydraulischen Netzwerk

Ein Beispiel: $\ddot{p} + \frac{1}{R_h \cdot C_h} \cdot \dot{p} + \frac{1}{C_h \cdot L_h} \cdot p = \frac{1}{C_h \cdot L_h} \cdot p_1$ mit $\varpi_0 = \sqrt{\frac{1}{C_h \cdot L_h}}$ und $D = \frac{1}{2 \cdot R_h} \cdot \sqrt{\frac{L_h}{C_h}}$

4. Druckflüssigkeiten:

Kinematische Viskosität: $\nu = \frac{\eta}{\rho}$ mit η : dynamische Viskosität; ρ : Dichte

Dichte: $\rho = \frac{\rho_0}{1 + \gamma \cdot \Delta \vartheta}$ mit $\gamma = \frac{1}{V} \cdot \frac{\partial V}{\partial \vartheta}$ bzw. $\rho = \frac{\rho_0}{1 + \beta \cdot \Delta p}$ mit $\beta = \frac{1}{E_{Fl}}$; $\rho_0 = \rho(15^\circ C)$

5. Ventile:

Betätigungskräfte am Schieberventil:

Massenkraft:	$F_m = m \cdot \dot{x}$	Coul. Reibung:	$F_{RC} = r \cdot \text{sign}(\dot{x})$
Newtons. Reibung:	$F_{RN} = d \cdot \dot{x}$	Druckkräfte:	$F_p = A \cdot \Delta p$
Strömungskräfte:	$F_{ax} = f_{(Q, \dot{Q})} \Rightarrow$	\dot{Q} vernachlässigt \Rightarrow	$F_{Str} = \frac{\rho \cdot Q^2 \cdot \cos(\varepsilon)}{d \cdot \pi \cdot x}$

6. Pumpen und Motoren:

Pumpenwirkungsgrade:

Volumetrisch: $\eta_{1vol} = \frac{Q_{1eff}}{Q_{1th}} = 1 - \frac{\sum Q_{1L}}{Q_{1th}}$; Hydr./mechanisch: $\eta_{1hm} = \frac{M_{1th}}{M_{1eff}} = \frac{1}{1 + \sum \frac{M_{1verl}}{M_{1th}}}$

Motorwirkungsgrade:

Volumetrisch: $\eta_{2vol} = \frac{Q_{2th}}{Q_{2eff}} = \frac{1}{1 + \sum \frac{Q_{2L}}{Q_{2th}}}$; Hydr./mechanisch: $\eta_{2hm} = \frac{M_{2eff}}{M_{2th}} = 1 - \frac{\sum M_{2verl}}{M_{2th}}$

Konstruktive Daten:

Zahnradpumpen/motoren:

Außenverzahnung

p: 160 - 250 bar
z: Zähnezahl

$$V = 0,4 - 1200 \text{ cm}^3$$

$$V = \pi \cdot m \cdot z \cdot b \cdot c$$

m: Modul; b: Zahnbreite; c: Zahnhöhe

Innenverzahnung

p: bis 350 bar
z: Zähnezahl Innenrad

Zahnringpumpe

V: bis 150 cm³
p: bis 310 bar

$$V = z \cdot (A_{\max} - A_{\min}) \cdot b$$

A_{\max} : größte Verdrängungsfläche
 A_{\min} : kleinste Verdrängungsfläche
z: Zähnezahl Innenrad; b: Zahnbreite

Schraubenspindelpumpe

V: bis 800 cm³
p: bis 200 bar

$$V = \frac{\pi}{4} \cdot (D^2 - d^2) \cdot s \cdot D^2 \cdot \left(\frac{\alpha}{2} - \frac{\sin(s \cdot \alpha)}{4} \right) \cdot s$$

D: SpindelaußenØ; d: SpindelwellenØ
s: Steigungshöhe eines Spindelgangs
 $\cos \alpha = (D+d)/2D$

Formelsammlung Hydraulik

Flügelpumpen:

Flügelzellenpumpe: einhubig

$$V: 30 - 800 \text{ cm}^3$$

$$p: 16 - 290 \text{ bar}$$

$$V = \pi * b * e * \left(d + e - \frac{z * d}{\pi} \right)$$

e: Exzentrizität d: RotorØ; b: Flügelbreite; z: Flügelanzahl D: max HubringØ; a: Flügelstärke; k: Hubzahl

Flügelzellenpumpe: mehrhubig

$$V: 3 - 500 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 210 \text{ bar}$$

$$V = \left(\pi * \frac{D^2 - d^2}{4} - \frac{D - d}{2} * a * z \right) * k * b$$

Sperrflügelpumpe:

$$V: 4 - 400 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 210 \text{ bar}$$

$$V = \frac{b}{2} * (D^2 - d^2) * (\pi - \alpha)$$

α : Flügelbogen b: Flügelbreite; D: HubringØ; d: RotorØ

Rollflügelpumpe:

$$V: 8 - 1000 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 160 \text{ bar}$$

$$V = \frac{\pi * b}{2} * (D^2 - d^2) - (z * A_z)$$

z: Zähnezahl; A_z : Flügelbreite

Kolbenpumpen/motoren:

Axialkolbenmaschinen

Taumelscheibe:

$$V: 3 - 300 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 250 \text{ bar}$$

$$V_g = z * d_k^2 * \frac{\pi}{4} * D_z * \tan \alpha$$

Dz: TeilkreisØZylinderblock;

Schrägscheibe:

$$V: 3 - 3000 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 600 \text{ bar}$$

$$V_g = z * d_k^2 * \frac{\pi}{4} * D_z * \tan \alpha$$

z: Kolbenzahl; d_k : KolbenØ;

Schrägachse:

$$V: 4 - 4000 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 500 \text{ bar}$$

$$V_g = z * d_k^2 * \frac{\pi}{4} * D_T * \sin \alpha$$

DT: TeilkreisØTriebflansch

Radialkolbenmaschinen:

$$V: \text{bis } 15 \text{ ltr}$$

$$p: \text{bis } 700 \text{ bar}$$

$$V_g = z * d_k^2 * \frac{\pi}{4} * 2 * e$$

z: Kolbenzahl; d_k : KolbenØ; e: Exzentrizität

Reihenkolbenpumpen:

$$V: \text{bis } 100 \text{ cm}^3$$

$$p: \text{bis } 1200 \text{ bar}$$

7. Hydrostatische Getriebe:

Gesamtwirkungsgrad:

$$\eta_{ges} = \eta_{1vol} \cdot \eta_{1hm} \cdot \eta_{2vol} \cdot \eta_{2hm}$$

Verluste, Gesamtwirkungsgrad, Wärmebilanz:

$$P_{V,ges} = P_{1,V} + P_{L,V} + P_{2,V} = \Delta p_1 \cdot Q_{1,eff} \cdot \left[\frac{1}{\eta_{1,ges}} - (1 - b_1) \cdot (1 - b_2) \cdot \eta_{2,ges} \right]$$

mit b_1 = Anteil Druckverl. in Leitung und b_2 = Anteil Volumenstromverl. durch Abzweigung

Temperatur im System:

$$\vartheta = \vartheta_A + \frac{P_{V,ges}}{B} \cdot (1 - e^{-\frac{t}{\tau}}) \Rightarrow \tau = \frac{C}{B}$$

=> Wärmeabgabevermögen

$$B = \sum k_i \cdot A_i$$

k: Wärmedurchgangszahl; A: wärmeabgebende Fläche

=> Wärmespeichervermögen

$$C = \sum c_i \cdot m_i \quad C = c_{FL} \cdot \rho_{FL} \cdot k \cdot Q_{1,eff}$$

c: spezifische Wärmekapazität; m: Flüssigkeitsmasse

Formelsammlung Hydraulik

8. Weitere Komponenten:

Behälter:

Behältergröße: $V = k \cdot Q$

Anwendung	k
Stationärhydraulik	3 ... 5 min
Mobilhydraulik	1 ... 2 min
Flughydraulik	0,5 ... 1 min

Rohr- und Schlauchleitungen:

Innendurchmesser: $D_i = F(Q_{\max}; v_{\max}) \Rightarrow D_i = \sqrt{\frac{4 \cdot Q_{\max}}{\pi \cdot v_{\max}}}$ mit v_{\max} nach Tabelle

Rohrwanddicke: $t_{\min} = F(\Delta p)$

$$\Rightarrow t_{\min} = \frac{\Delta p \cdot D_i}{2 \cdot \sigma_{zul, Rohr}}$$

nach Herstellertabellen

Druckbereich	Strömungsgeschwindigkeit
p < 50 bar	$v_{\max} = 4 \text{ m/s}$
p = 50 – 100 bar	$v_{\max} = 4 - 5 \text{ m/s}$
p = 100 – 200 bar	$v_{\max} = 5 - 6 \text{ m/s}$
p > 200 bar	$v_{\max} = 6 - 7 \text{ m/s}$

Filterkennwerte:

Beurteilung: $\Rightarrow \beta\text{-Wert} \Rightarrow \text{Multi-Pass-Test}$ $\beta_x = \frac{N_{x,u}}{N_{x,d}} = \frac{\text{Partikel}_{vor}}{\text{Partikel}_{hinter}} \text{ Filter}$

$$\Rightarrow \text{Abscheidegrad } \varepsilon = 1 - \frac{1}{\beta_x} = \frac{N_{x,u} - N_{x,d}}{N_{x,u}}$$

Hydrospeicher:

Unterer Systemdruck = p_1 ; oberer Systemdruck = p_2 ; maximaler Systemdruck = p_3

Faustregel zur Auslegung: Vorfülldruck $p_v \approx 0,9 \cdot p_1$ und $p_3 \approx 1,1 \cdot p_2$

Thermodynamische Zustandsänderungen im Hydrospeicher:

schnell \Rightarrow adiabat: $\frac{T_2}{T_1} = \left(\frac{p_2}{p_1}\right)^{\frac{\kappa-1}{\kappa}} = \left(\frac{V_1}{V_2}\right)^{\kappa-1} \Rightarrow \text{Entnahmemenge: } E_a = V_1 \cdot \left[1 - \left(\frac{p_1}{p_2}\right)^{\frac{1}{\kappa}}\right];$

$$W_{12,a} = \frac{V_1 \cdot p_1}{\kappa - 1} \cdot \left[\left(\frac{p_2}{p_1}\right)^{\frac{\kappa-1}{\kappa}} - 1 \right]; \quad \left(\frac{p_1}{p_2}\right)_{opt,a} = 0,308; \quad W_{12,a} = 0,308 \cdot p_2 \cdot V_1$$

langsam \Rightarrow isotherm $p_1 \cdot V_1 = p_2 \cdot V_2 = konst \Rightarrow \text{Entnahmemenge: } E_i = V_1 \cdot \left[1 - \frac{p_1}{p_2}\right];$

$$W_{12,i} = V_1 \cdot p_1 \cdot \ln\left(\frac{p_2}{p_1}\right); \quad \left(\frac{p_1}{p_2}\right)_{opt,i} = 0,368; \quad W_{12,i} = 0,368 \cdot p_2 \cdot V_1$$

Dynamik von Hydrospeichern:

$$\omega = \sqrt{\frac{1}{L_H \cdot C_H}} \quad \text{mit } C_H = \frac{1}{\kappa} \cdot \frac{V_m}{p_m} \quad \text{und } L_H = \frac{\rho \cdot l}{A}; \quad L_{H, Kolben} = \frac{m_K}{A_K^2}; \quad L_{H, ges} = \sum L_{H, i}$$