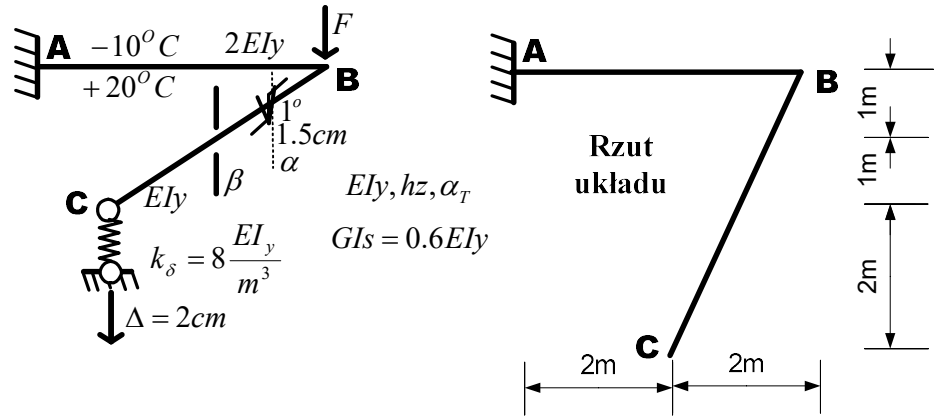
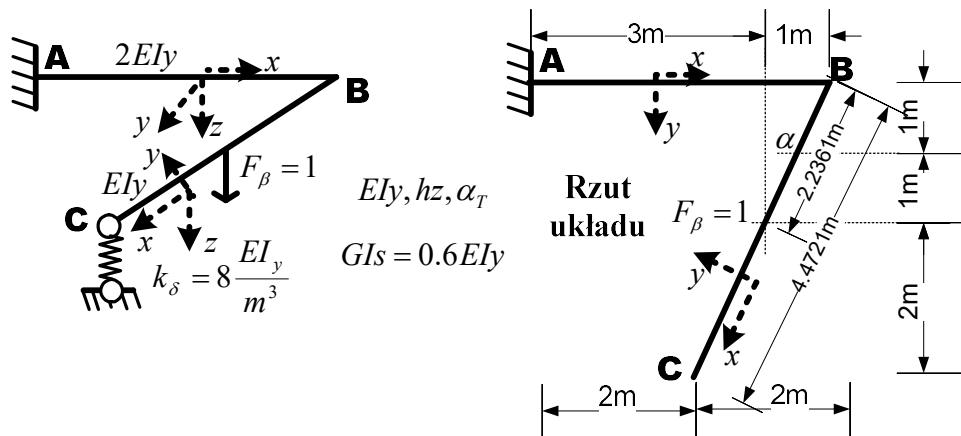


WYZNACZENIE PRZEMIESZCZENIA OD KILKU OBCIĄŻEŃ

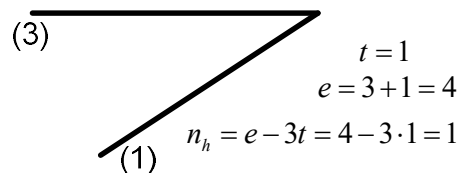
Dany jest dźwigar załamany w planie jak na rys. obok, obciążony trzema typami obciążeń. Obliczyć zaznaczone przemieszczenie stosując podejście najefektywniejsze do rozwiązania postawionego zadania.



I. ROZWIĄZANIE DŹWIGARA DANEGO OD OBCIĄŻENIA JEDNOSTKOWEGO $F_\beta = 1$ METODĄ SIŁ

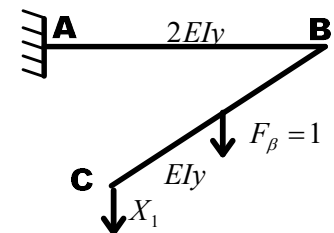


1. WYZNACZENIE STOPNIA STATYCZNEJ NIEWYZNACZALNOŚCI



2. UKŁAD PODSTAWOWY I ODPOWIADAJĄCY MU UKŁAD RÓWNAŃ

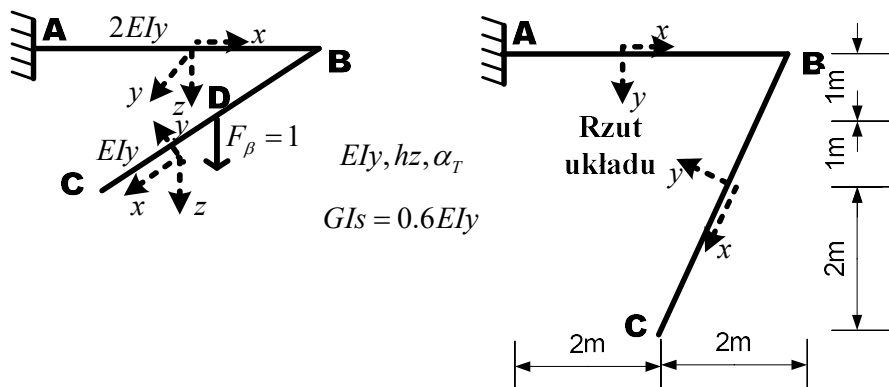
$$\delta_{11} \cdot X_1 + \delta_{1\beta} = \Delta_{1rz} = -\frac{X_1}{k_s}$$



3. ROZWIĄZANIE UKŁADU PODSTAWOWEGO

3.1. ROZWIĄZANIE UKŁADU PODSTAWOWEGO OD $F_\beta = 1$

$$F_\beta = 1$$



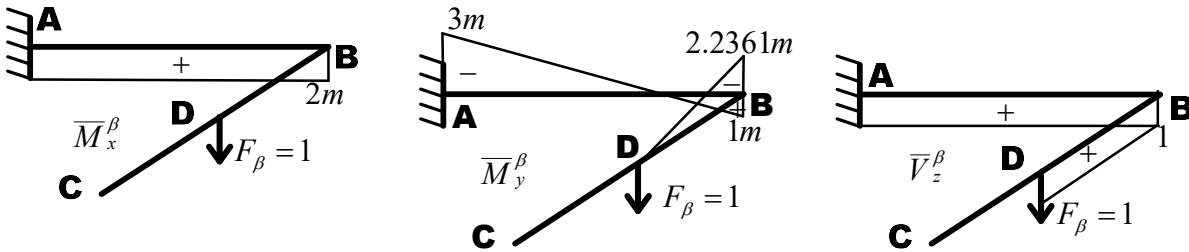
Obliczenie wartości rzędnych charakterystycznych sił przekrojowych.

Pręt A-B $\bar{M}x_{AB}^\beta = \bar{M}x_{BA}^\beta = 1 \cdot 2m = +2m$, $\bar{M}y_{AB}^\beta = -1 \cdot 3m = -3m$, $\bar{M}y_{BA}^\beta = 1 \cdot 1m = +1m$,
 $\bar{V}z_{AB}^\beta = \bar{V}z_{BA}^\beta = +1$.

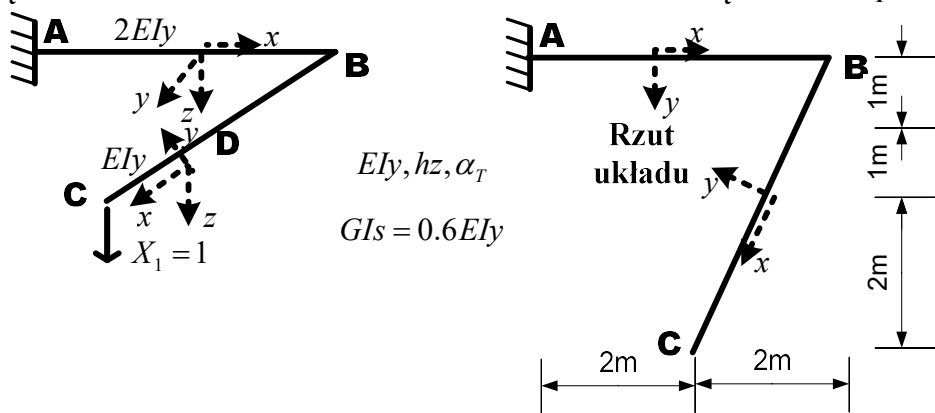
Pręt B-C $\bar{M}x_{BC}^\beta = \bar{M}x_{CB}^\beta = 0$, $\bar{M}y_{BD}^\beta = -1 \cdot \sqrt{2^2 + 1^2}m = -2.2361m$, $\bar{M}y_{DB}^\beta = 0$
 $\bar{M}y_{DC}^\beta = \bar{M}y_{CD}^\beta = 0$, $\bar{V}z_{BD}^\beta = \bar{V}z_{DB}^\beta = +1$, $\bar{V}z_{DC}^\beta = \bar{V}z_{CD}^\beta = 0$.

Sila osiowa w więzi sprężystej: $\bar{S}_\delta^\beta = 0$.

Wykresy sił przekrojowych.



3.2..ROZWIĄZANIE UKŁADU PODSTAWOWEGO OD OBCIĄŻENIA $X_1 = 1$



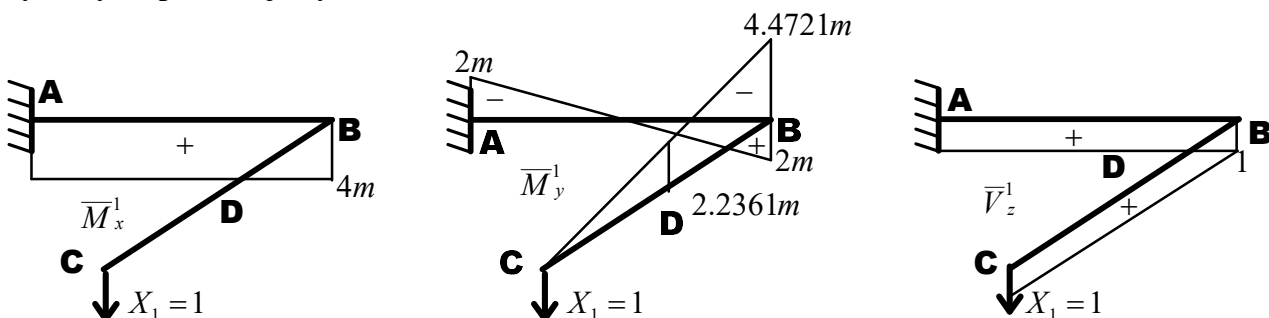
Obliczenie wartości rzędnych charakterystycznych sił przekrojowych.

Pręt A-B $\bar{M}x_{AB}^1 = \bar{M}x_{BA}^1 = 1 \cdot 4m = +4m$, $\bar{M}y_{AB}^1 = -1 \cdot 2m = -2m$, $\bar{M}y_{BA}^1 = 1 \cdot 2m = +2m$,
 $\bar{V}z_{AB}^1 = \bar{V}z_{BA}^1 = +1$.

Pręt B-C $\bar{M}x_{BC}^1 = \bar{M}x_{CB}^1 = 0$, $\bar{M}y_{BC}^1 = -1 \cdot \sqrt{4^2 + 2^2}m = -4.4721m$, $\bar{M}y_{CB}^1 = 0$
 $\bar{M}y_D^1 = -4.4721m / 2 = -2.2361m$, $\bar{V}z_{BC}^1 = \bar{V}z_{CB}^1 = +1$.

Sila osiowa w więzi sprężystej: $\bar{S}_\delta^1 = 0$.

Wykresy sił przekrojowych.



4..UKŁAD RÓWNAŃ I JEGO ROZWIĄZANIE.

4.1..OBLICZENIE WSPÓŁCZYNNIKÓW UKŁADU RÓWNAŃ

$$\delta_{11} = \int_{AB,BC} \frac{\bar{M}x^1 \cdot \bar{M}x^1}{GI_s} \cdot dx + \int_{AB,BC} \frac{\bar{M}y^1 \cdot \bar{M}y^1}{EIy} \cdot dx + \frac{\bar{S}_\delta^1 \cdot \bar{S}_\delta^1}{k_\delta} = \frac{1}{0.6 \cdot 2EIy} \cdot 4m \cdot 4m \cdot 4m + 0 +$$

$$+ \frac{4m}{6 \cdot 2EIy} \cdot ((-2m) \cdot (-2m) + 0 + 2m \cdot 2m) + \frac{1}{EIy} \cdot \frac{-4.4721m \cdot 4.4721m}{2} \cdot \frac{2}{3} \cdot (-4.4721m) + 0 = 85.8142 \frac{m^3}{EIy}$$

$$\delta_{1\beta} = \int_{AB,BC} \frac{\bar{M}x^1 \cdot \bar{M}x^\beta}{GIs} \cdot dx + \int_{AB,BD,DC} \frac{\bar{M}y^1 \cdot \bar{M}y^\beta}{EIy} \cdot dx + \frac{\bar{S}_\delta^1 \cdot \bar{S}_\delta^\beta}{k_\delta} = \frac{1}{0.6 \cdot 2EIy} \cdot 4m \cdot 4m \cdot 2m + 0 +$$

$$+ \frac{4m}{6 \cdot 2EIy} \cdot ((-2m) \cdot (-3m) + 0 + 2m \cdot 1m) +$$

$$+ \frac{2.2361m}{6EIy} \cdot ((-4.4721m) \cdot (-2.2361m) + 4 \cdot (-3.3541m) \cdot (-1.1180m) + 0) + 0 + 0 = 38.6503 \frac{m^3}{EIy}$$

4.2..POSTAĆ SZCZEGÓŁOWA UKŁADU RÓWNAŃ

$$85.8142 \frac{m^3}{EIy} \cdot X_1 + 38.6503 \frac{m^3}{EIy} = -\frac{X_1 \cdot m^3}{8EIy} \Rightarrow 85.9392 \frac{m^3}{EIy} \cdot X_1 + 38.6503 \frac{m^3}{EIy} = 0$$

4.3..ROZWIĄZANIE UKŁADU RÓWNAŃ

$$X_1 = X_1^\beta = -0.4497.$$

5..SIŁY „RZECZYWISTE” OD $F_\beta = 1$

5.1..OBLICZENIE WARTOŚCI RZĘDNYCH CHARAKTERYSTYCZNYCH

$$Mx_{AB}^\beta = Mx_{BA}^\beta = 4m \cdot X_1 + 2m = 0.2012m, \quad Mx_{BC}^\beta = Mx_{CB}^\beta = 0,$$

$$My_{AB}^\beta = -2m \cdot X_1 - 3m = -2.1006m, \quad My_{BA}^\beta = 2m \cdot X_1 + 1m = 0.1006m,$$

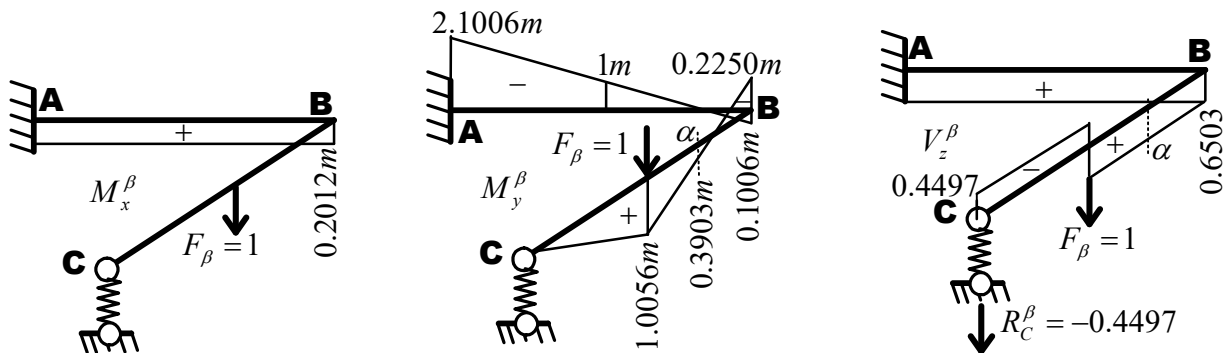
$$My_{BC}^\beta = -4.4721m \cdot X_1 - 2.2361 = -0.2250m, \quad My_{CB}^\beta = 0,$$

$$My_D^\beta = -2.2361m \cdot X_1 + 0 = +1.0056m, \quad \alpha$$

$$Vz_{AB}^\beta = Vz_{BA}^\beta = 1 \cdot X_1 + 1 = 0.6503, \quad Vz_{BD}^\beta = Vz_{DB}^\beta = 1 \cdot X_1 + 1 = +0.6503,$$

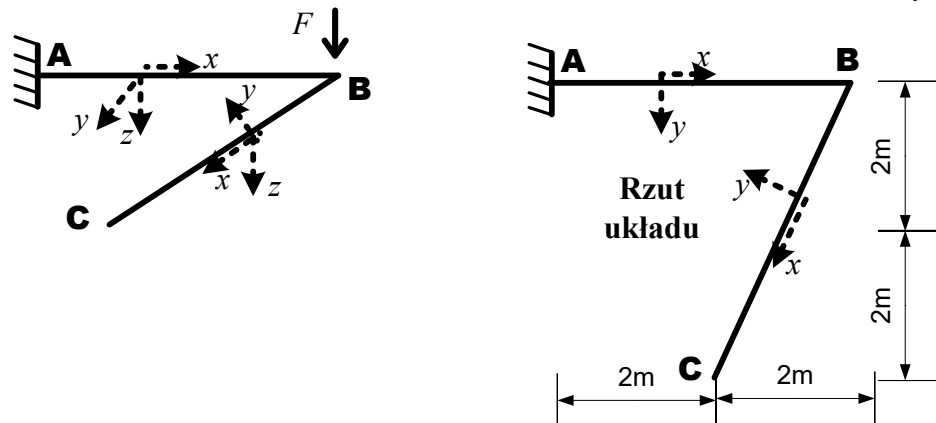
$$Vz_{DC}^\beta = Vz_{Cd}^\beta = 1 \cdot X_1 = 0 = -0.4497, \quad S_\delta^\beta = X_1 = -0.4497, \quad R_\Delta^\beta = X_1 = -0.4497.$$

5.2..WYKRESY SIŁ PRZEKROJOWYCH



II.ROZWIĄZANIA IZOSTATYCZNYCH MODELI DŹWIGARA OD OBCIĄŻEŃ DANYCH

1..ROZWIĄZANIE IZOSTATYCZNEGO MODELU DŹWIGARA OD OBCIĄŻENIA „F”



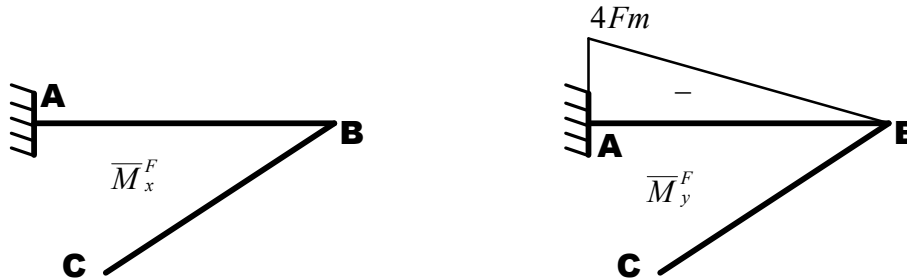
Obliczenie wartości rzędnych charakterystycznych sił przekrojowych.

Pręt A-B $\bar{M}x_{AB}^F = \bar{M}x_{BA}^F = 0, \quad \bar{M}y_{AB}^F = -F \cdot 4m = -4Fm, \quad \bar{M}y_{BA}^F = 0,$

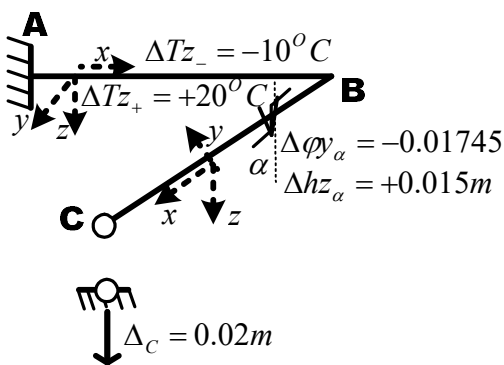
Pręt B-C $\bar{M}x_{BC}^F = \bar{M}x_{CB}^F = 0, \quad \bar{M}y_{BC}^F = \bar{M}y_{CB}^F = 0.$

Siła osiowa w więzi sprężystej: $\bar{S}_\delta^F = 0.$

Wykresy sił przekrojowych



2..ROZWIĄZANIA IZOSTATYCZNEGO MODELU DŹWIGARA OD ZMIAN TEMPERATURY I PRZEMIESZCZEŃ



Rozwiązania od tych obciążeń, w zakresie sił są znane, to jest „zerowe”, co oznacza, że nie potrzeba ich wykonywać.

III..OBLICZENIE SZUKANYCH PRZEMIESZCZEŃ.

$$\Delta_{\beta^F} = \int_{AB,BC} \frac{Mx^\beta \cdot \bar{M}xy^F}{GIy} \cdot dx + \int_{AB,BC} \frac{My^\beta \cdot \bar{M}y^F}{EIy} \cdot dx + \frac{S_\delta^\beta \cdot \bar{S}_\delta^F}{k_\delta} = 0 + 0 +$$

$$+ \frac{4m}{6 \cdot 2EIy} \cdot ((-4kNm) \cdot (-2.1006m) + 4 \cdot (-2kNm) \cdot (-1m) + 0) + 0 + 0 = 5.4675 \frac{kNm^3}{EIy},$$

$$\Delta_{\beta^T} = \int_{AB} My^\beta \cdot \frac{\alpha_T}{hz} \cdot (\Delta Tz_+ - \Delta Tz_-) \cdot dx = \sum \left[\Omega_{My^\beta} \cdot \frac{\alpha_T}{hz} \cdot (\Delta Tz_+ - \Delta Tz_-) \right]_{AB} =$$

$$= \frac{0.1006m - 2.1006m}{2} \cdot 4m \cdot (20 - (-10))^\circ C \cdot \alpha_T / hz = -120^\circ C \cdot m^2 \cdot \alpha_T / hz,$$

$$\Delta_{\beta\Delta} = My_\alpha^\beta \cdot \Delta\phi y_\alpha + Vz_\alpha^\beta \cdot \Delta h z_\alpha - Rz_C^\beta \cdot \Delta_C =$$

$$= 0.3903m \cdot (-0.01745) + 0.6503 \cdot 0.015m - (-0.4497) \cdot 0.02m = +0.018m.$$