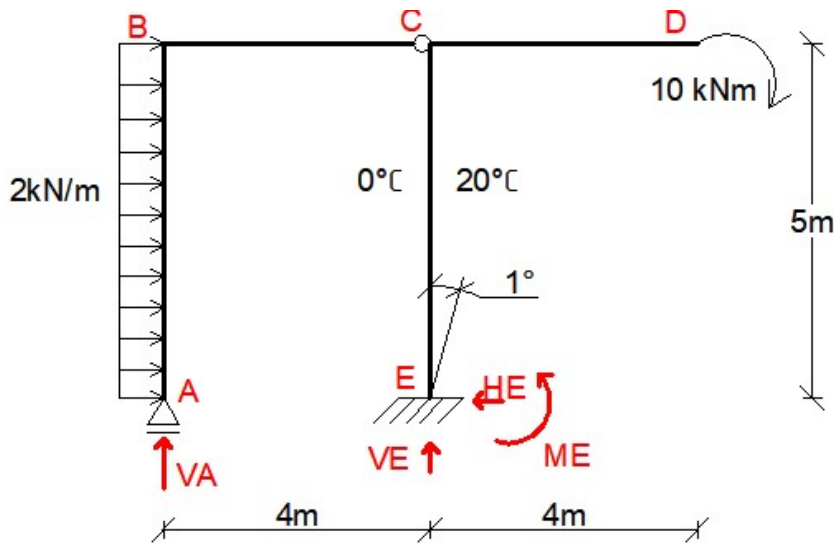


## Rama płaska - przykład liczenia przemieszczeń

Wszystkie moje komentarze będą zaznaczone na czerwono.



Do policzenia:

$$X_A \quad Y_D \quad \varphi_D \quad \Delta\varphi_C$$

IPN 180

$$E := 210 \text{ GPa}$$

$$J := 1450 \text{ cm}^4$$

$$EJ := E \cdot J = 3045 \text{ kN m}^2$$

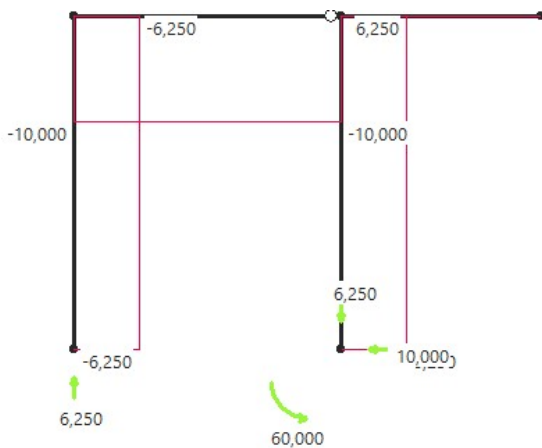
$$h := 0.18 \text{ m}$$

$$\alpha_t := 1.2 \cdot 10^{-5}$$

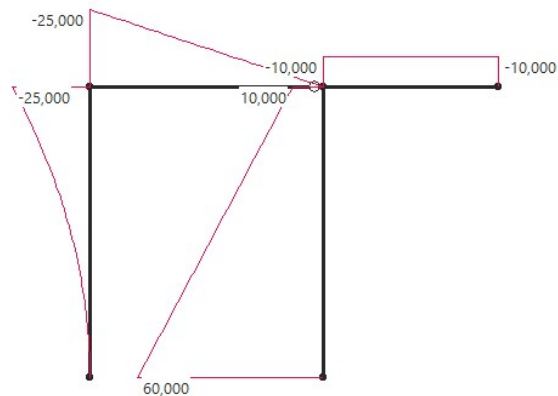
Należy zamieścić wszystkie obliczenia sił wewnętrznych i reakcji. W tym przykładzie są pominięte, aby skupić się na przemieszczeniach.

Stan p:

N [kN]:



M [kNm]:



$q := 2$  - wartość obciążenia, prostopadle do pręta

$L := 5$  - długość obciążenia ciągłego

$w := \frac{q \cdot L^2}{8}$  - wysokość paraboli

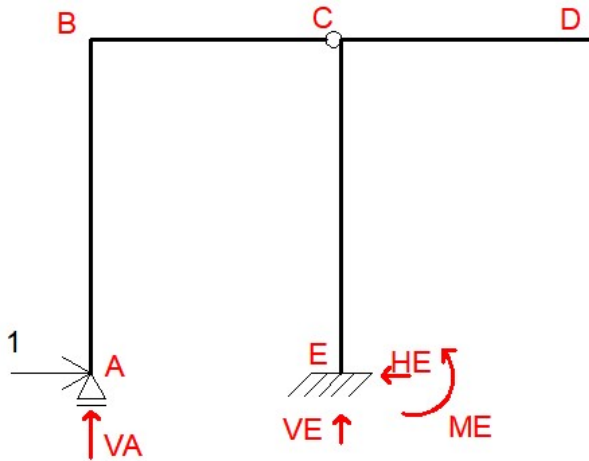
$B := 5$  - szerokość paraboli

$P := \frac{2}{3} \cdot w \cdot B$  - pole paraboli

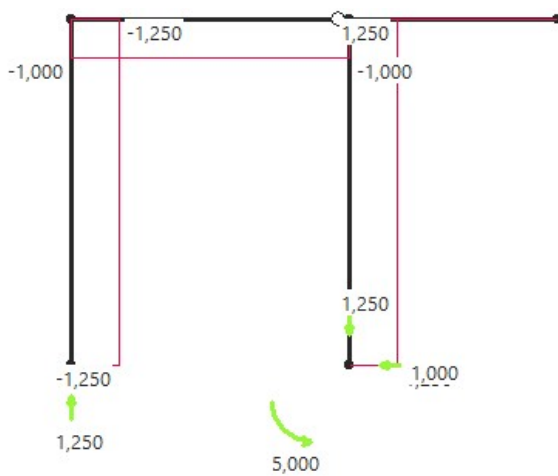
$t_0 := \frac{0 + 20}{2} = 10$  - temperatura średnia

$\Delta t := 20 - 0 = 20$  - różnica temperatur

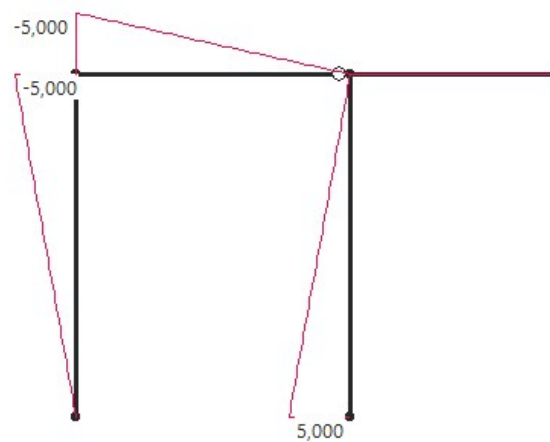
## Stan wirtualny 1 (X.A):



N [-]:



M [m]:



$$\delta_{1p} := \frac{1}{EJ} \left[ \begin{array}{c} \text{25} \quad \text{5} \\ \text{5} \\ \text{25} \quad \text{5} \\ \text{4} \\ \text{10} \quad \text{5} \\ \text{60} \quad \text{5} \end{array} \right]$$

$$\delta_{1p} := \frac{1}{EJ} \cdot \left( 25 \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} \cdot 5 \cdot \frac{2}{3} - P \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} + 25 \cdot 4 \cdot \frac{1}{2} \cdot 5 \cdot \frac{2}{3} + 10 \cdot 5 \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} + \left( (60 - 10) \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} \cdot 5 \cdot \frac{2}{3} \right) \right) \text{ kN m}^3 = 0.2839 \text{ m}$$

temperatura średnia:  $\delta_{t0} := N_i \cdot \alpha_t \cdot t_0$

$$\delta_{1t0} := 1.25 \cdot 5 \text{ m} \cdot \alpha_t \cdot t_0 = 0.0008 \text{ m}$$

różnica temperatur:  $\delta_{\Delta t} := M_i \cdot \frac{\alpha_t \cdot \Delta t}{h}$

$$\delta_{1\Delta t} := -5 \text{ m} \cdot 5 \text{ m} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{\alpha_t \cdot \Delta t}{h} = -0.0167 \text{ m}$$

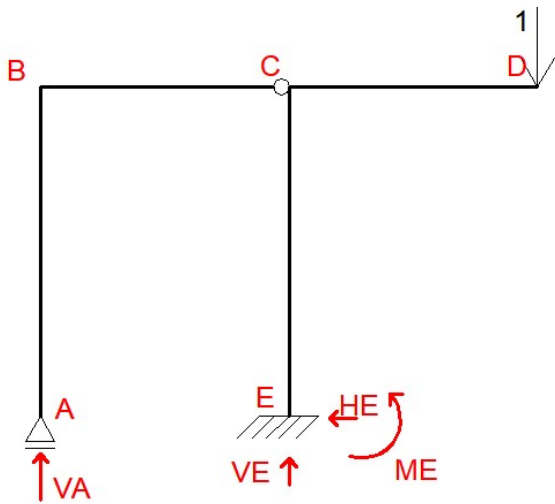
wymuszenie:  $\delta_{\Delta} := -R_i \cdot \Delta$  zakładamy, że kierunek dodatni jest zgodnie z ruchem wskazówek zegara

$$\delta_{1\Delta} := -(-5 \text{ m}) \cdot 1^\circ = 0.0873 \text{ m}$$

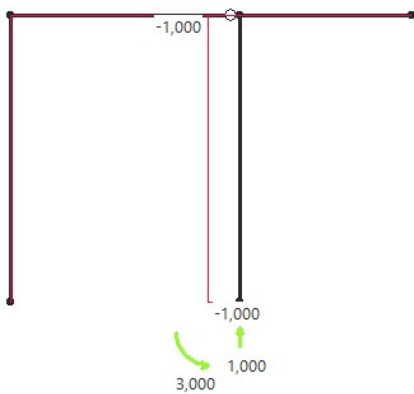
Wynik:  $X_A := \delta_{1p} + \delta_{1t0} + \delta_{1\Delta t} + \delta_{1\Delta} = 0.3553 \text{ m}$

Odpowiedź: punkt A przesunął się o 0.3553m w prawo.

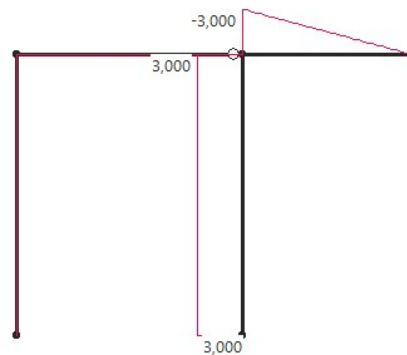
## Stan wirtualny 2 (Y.D):



N [-]:



M [m]:



$$\delta_{2p} := \frac{1}{EJ} \left[ \begin{array}{c} 10 \\ 3 \\ 3 \end{array} \right] + \left[ \begin{array}{c} 10 \\ 5 \\ 60 \end{array} \right]$$

$$\delta_{2p} := \frac{1}{EJ} \cdot \left( 10 \cdot 3 \cdot 3 \cdot \frac{1}{2} + 10 \cdot 5 \cdot 3 + \left( (60 - 10) \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} \cdot 3 \right) \right) \text{ kN m}^3 = 0.1872 \text{ m}$$

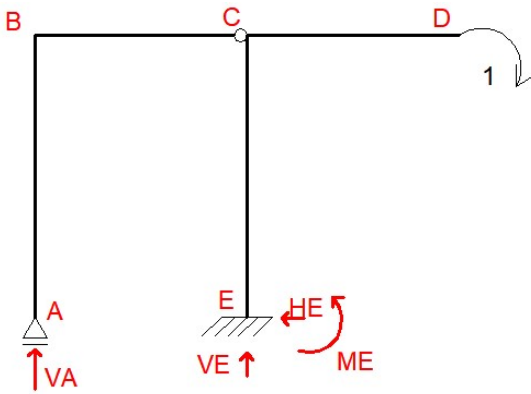
$$\delta_{2t0} := (-1) \cdot 5 \text{ m} \cdot \alpha_t \cdot t_0 = -0.0006 \text{ m}$$

$$\delta_{2\Delta t} := (-3 \text{ m}) \cdot 5 \text{ m} \cdot \frac{\alpha_t \cdot \Delta t}{h} = -0.02 \text{ m}$$

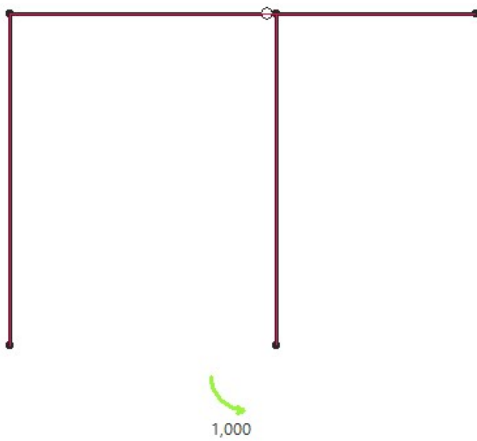
$$\delta_{2\Delta} := -(-3 \text{ m}) \cdot 1^\circ = 0.0524 \text{ m}$$

$$\text{Wynik: } Y_D := \delta_{2p} + \delta_{2t0} + \delta_{2\Delta t} + \delta_{2\Delta} = 0.219 \text{ m}$$

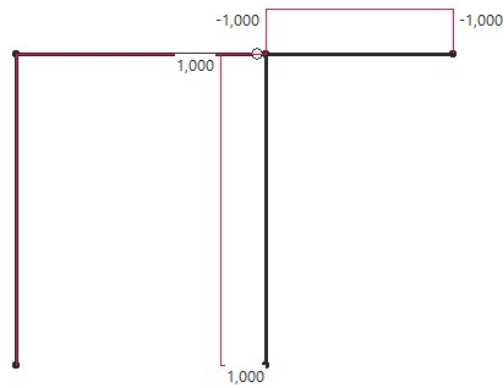
Odpowiedź: punkt D przesunął się o 0.219m w dół.

Stan wirtualny 3 ( $\varphi_D$ ):

N [1/m]:



M [-]:



$$\delta_{3p} := \frac{1}{EJ} \left[ \begin{array}{c} 10 \\ 3 \\ 1 \end{array} + \begin{array}{c} 10 \\ 5 \\ 60 \\ 1 \end{array} \right]$$

$$\delta_{3p} := \frac{1}{EJ} \cdot \left( 10 \cdot 3 \cdot 1 + 10 \cdot 5 \cdot 1 + (60 - 10) \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 \right) \text{ kN m}^2 = 0.0673$$

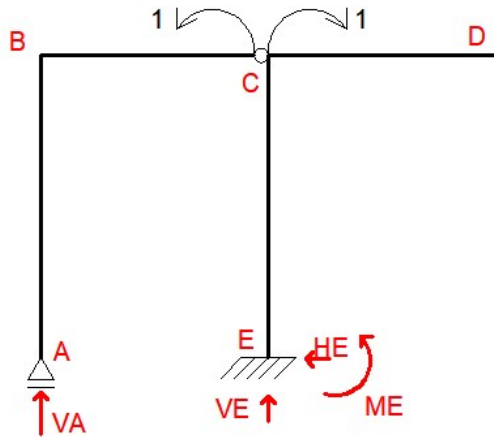
$$\delta_{3t0} := 0 = 0$$

$$\delta_{3\Delta t} := (-1) \cdot 5 \text{ m} \cdot \frac{\alpha_t \cdot \Delta t}{h} = -0.0067$$

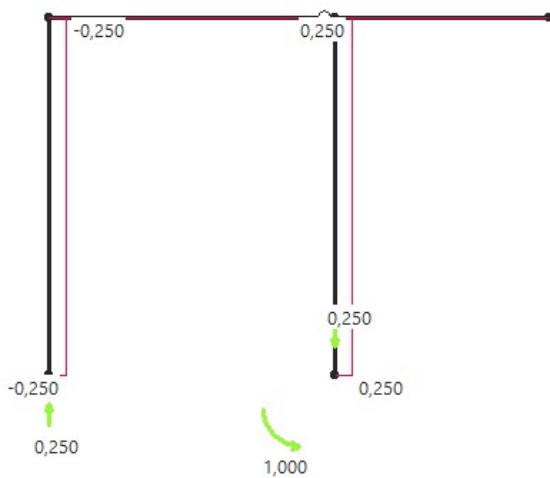
$$\delta_{3\Delta} := -(-1) \cdot 1^\circ = 0.0175$$

$$\text{Wynik: } \varphi_D := \delta_{3p} + \delta_{3t0} + \delta_{3\Delta t} + \delta_{3\Delta} = 0.0781 \quad \varphi_D = 4.4754^\circ$$

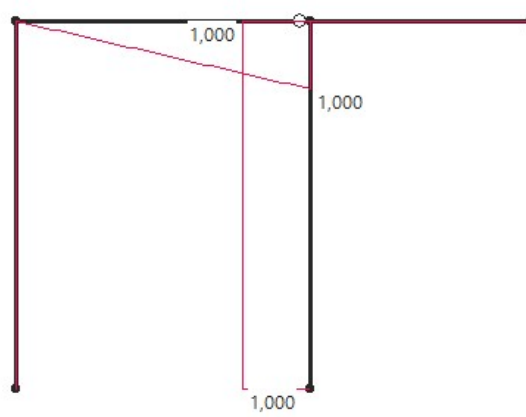
Odpowiedź: punkt D obrócił się o  $4.4754^\circ$  zgodnie z ruchem wskazówek zegara.

Stan wirtualny 4 ( $\Delta\varphi_C$ ):

N [1/m]:



M [-]:



$$\delta_{4p} := \frac{1}{EJ} \left[ \begin{array}{c} 25 \\ 4 \\ 1 \end{array} + \begin{array}{c} 10 \\ 5 \\ 60 \\ 1 \end{array} \right]$$

$$\delta_{4p} := \frac{1}{EJ} \cdot \left( -25 \cdot 4 \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot \frac{1}{3} + 10 \cdot 5 \cdot 1 + (60 - 10) \cdot 5 \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 \right) \text{ kN m}^2 = 0.052$$

$$\delta_{4t0} := \left( 0.25 \cdot \frac{1}{m} \right) \cdot 5 \text{ m} \cdot \alpha_t \cdot t_0 = 0.0001$$

$$\delta_{4\Delta t} := (-1) \cdot 5 \text{ m} \cdot \frac{\alpha_t \cdot \Delta t}{h} = -0.0067$$

$$\delta_{4\Delta} := -(-1) \cdot 1^\circ = 0.0175$$

$$\text{Wynik: } \Delta\varphi_C := \delta_{4p} + \delta_{4t0} + \delta_{4\Delta t} + \delta_{4\Delta} = 0.0629 \quad \Delta\varphi_C = 3.6059^\circ$$

Odpowiedź: przegub C załamał się o  $3.6059^\circ$  zgodnie z założonym kierunkiem.