
RAČUNANJE POMIKOV STATIČNO DOLOČENIH KONSTRUKCIJ PO METODI SIL

Marjan Stanek, Goran Turk in Rado Flajs
Fakulteta za gradbeništvo in geodezijo
Univerza v Ljubljani

<http://www.km.fgg.uni-lj.si/predmeti/TRDNOST>

TRDNOST, PROSOJNICE 2002

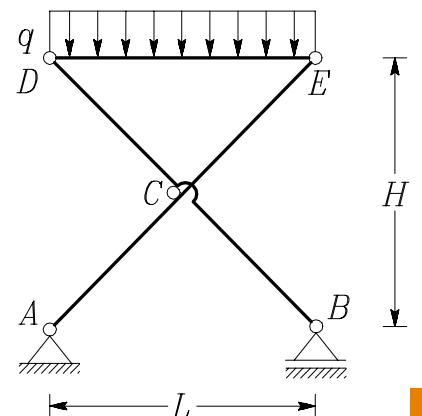
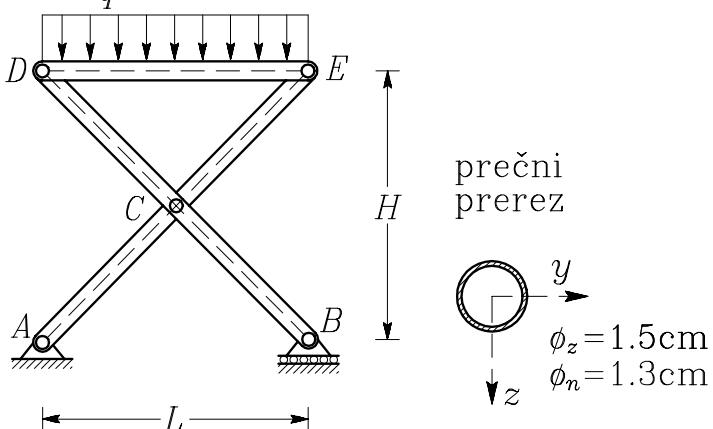
STRAN 1

M. STANEK, G. TURK IN R. FLAJS: RAČUNANJE POMIKOV STATIČNO DOLOČENIH KONSTRUKCIJ PO METODI SIL

Primer 5.9

1. Naloga

Podatki: $q = 1 \text{ N/cm.}$, $L = H = 1 \text{ m}$, $\phi_z = 1.5 \text{ cm}$, $\phi_n = 1.3 \text{ cm}$.
 $E = 2 \cdot 10^7 \text{ N/cm}^2$.



Izračunajmo navpični pomik v točki E!

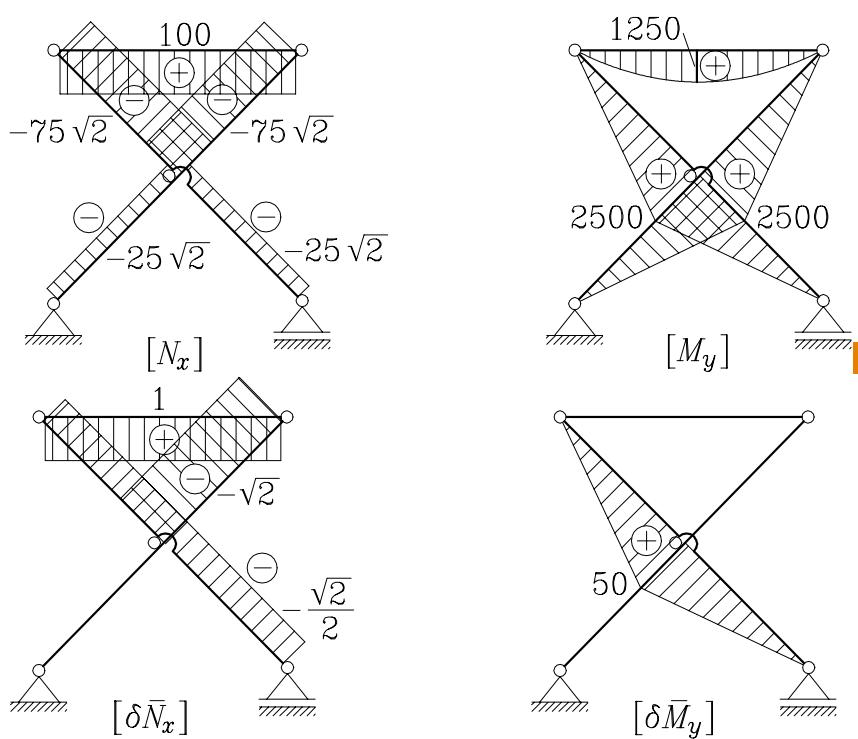
2. Postopek

$$A_x = \frac{\phi_z^2 - \phi_n^2}{4} \pi = 0.4398 \text{ cm}^2, \quad I_y = \frac{\phi_z^4 - \phi_n^4}{64} \pi = 0.1083 \text{ cm}^4.$$

Za določitev navpičnega pomika v točki E v to točko postavimo navpično virtualno silo $\delta F_z = 1$.

Navpični pomik v točki E določimo z enačbo:

$$w_E = \sum_{\text{el}} \int_{L_i} \left(\frac{N_x \delta \bar{N}_x}{E A_x} + \frac{M_y \delta \bar{M}_y}{E I_y} \right) dx = w_{E,A_x} + w_{E,M_y}$$



$$w_{E,Ax} = \frac{1}{E A_x} \left(1 \cdot 100 \cdot 100 + 75 \cdot \sqrt{2} \cdot 50\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} + 25 \cdot \sqrt{2} \cdot 50\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} + 75 \cdot \sqrt{2} \cdot 50\sqrt{2} \cdot \sqrt{2} \right) = 0.0031 \text{ cm}$$

$$w_{E,My} = \frac{1}{E I_y} \left(\frac{2500 \cdot 50 \cdot \sqrt{2}}{2} \cdot \frac{2}{3} \cdot 50 \cdot 2 \right) = 2.7203 \text{ cm}$$

3. Rezultat

$$w_E = w_{E,Ax} + w_{E,Ey} = 0.0031 \text{ cm} + 2.7203 \text{ cm} = 2.7234 \text{ cm}$$

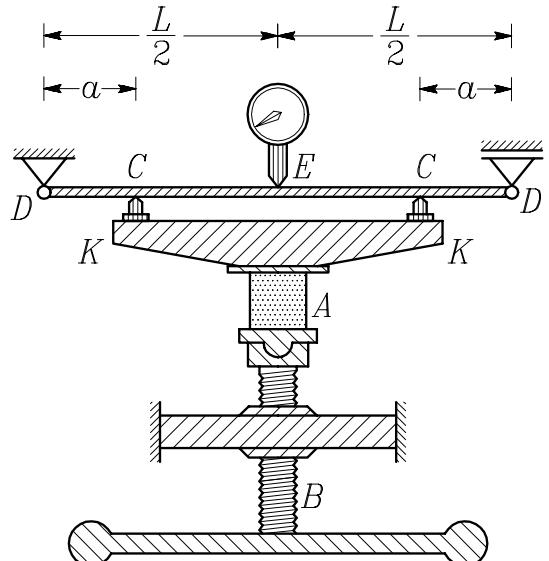
4. Zaključek

Relativni vpliv osnih sil na pomik v točki E znaša le 0.12 % od skupnega pomika. Pomik v točki E se zgodi skoraj izključno zaradi upogiba nosilcev, medtem ko je vpliv osnih deformacij zanemarljiv. Zato pri računu pomikov velikokrat vpliv osnih sil zanemarimo.

Primer 5.11

1. Naloga

S prikazano napravo merimo silo F , ki se preko vijaka B prenaša na preizkušanec A . Silo merimo z velikostjo pomika jeklenega nosilca $D-D$ v točki E . Sila se na nosilec $D-D$ prenaša preko togega nosilca $K-K$.



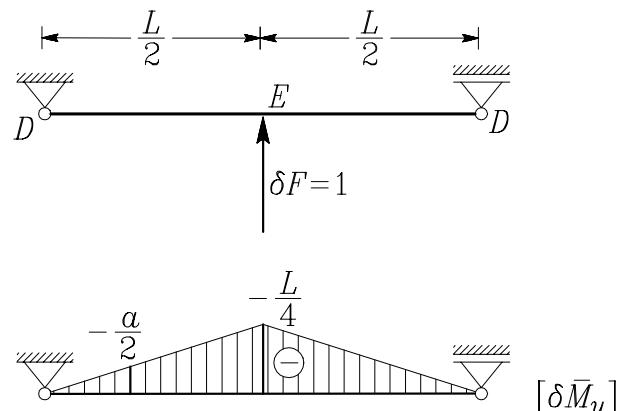
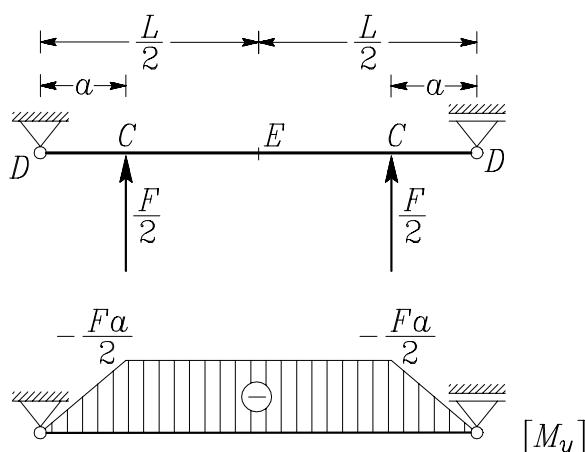
Določimo razdaljo a od podpore D do prijemališča sile K na nosilec $D-D$, da bo pri sili $F = 5 \text{ kN}$ upogib nosilca v točki E enak 1 mm? Nosilec $D-D$ ima širino 6 cm, višino 4 cm, dolžino 1 m, modul elastičnosti materiala pa je 20000 kN/cm^2 .

2. Postopek

Pomik w_T na sredini nosilca $D-D$ določimo z enačbo

$$w_T = \int_0^L \frac{M_y \delta \bar{M}_y}{E I_y} dx.$$

Diagram M_y v nosilcu $D-D$ zaradi sil $F/2$ in $\delta F = 1$:



Za obravnavani primer dobimo: ■

$$EI_y w_T = 2 \frac{Fa}{2} \frac{a^2 a}{232} + 2 \frac{1}{2} \left(\frac{a}{2} + \frac{L}{4} \right) \left(\frac{L}{2} - a \right) \frac{Fa}{2} = -\frac{Fa^3}{12} + \frac{FL^2 a}{16}.$$

Iz zadnje enačbe moramo določiti a , zato jo preoblikujemo takole:

$$a^3 - \frac{3}{4} L^2 a + \frac{12}{F} EI_y w_T = 0.$$

■ Vztrajnostni moment pravokotnega prečnega prereza nosilca $D-D$ je

$$I_y = \frac{6 \cdot 4^3}{12} = 32 \text{ cm}^4.$$

■ Ob upoštevanju podatkov dobimo

$$a^3 - \frac{3}{4} 100^2 a + \frac{12}{5} 2 \cdot 10^4 \cdot 32 \cdot 0.1 = 0 \quad \rightarrow \quad a^3 - 7500 a + 153600 = 0.$$

■

3. Rezultat

To nelinearno enačbo rešimo numerično in dobimo $a = 21.8758 \text{ cm}$. ■

Računaje ničel polinoma $a^3 - 7500 a + 153600 = 0$: ■

MATLAB:

kot ničlo polinoma:

```
x = roots([1 0 -7500 153600]);
-95.4429
x = 73.5670
21.8758
```

kot ničlo funkcije:

```
f = inline('a^3 - 7500 * a + 153600');
x = fzero(f, 25)
x = 21.8758
```

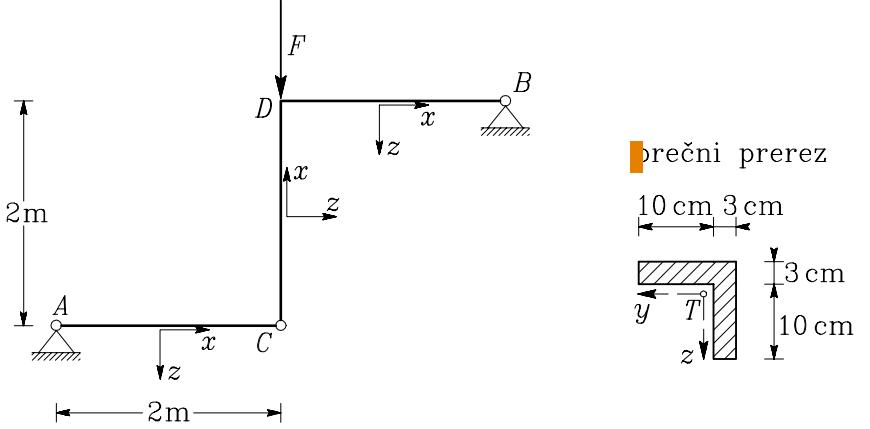
Mathematica:

```
FindRoot[a^3 - 7500a + 153600 == 0, {a, 25}];
{a → 21.8758}
```

Primer 5.12

1. Naloga

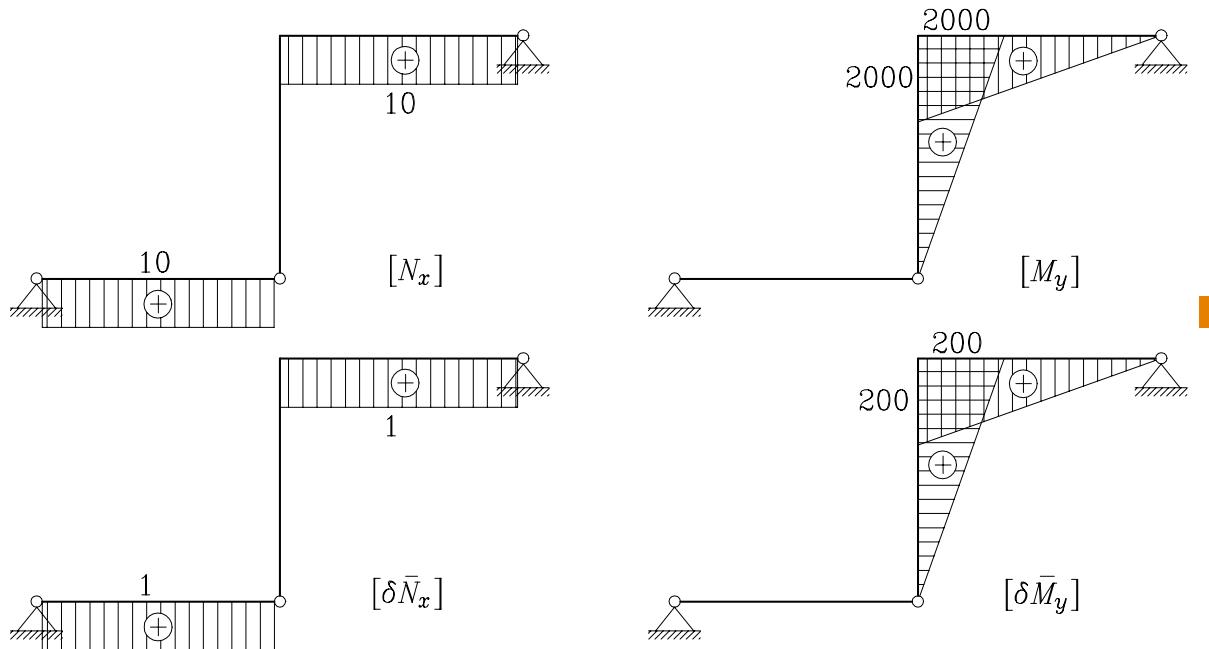
Podatki: $F = 10 \text{ kN}$, modul elastičnosti materiala je $E = 20000 \text{ kN/cm}^2$. Upoštevajmo tudi vpliv osnih sil na deformiranje konstrukcije. Dimenzijsje konstrukcije so na sliki.



Določimo navpični pomik točke D statično določene konstrukcije na sliki

2. Postopek

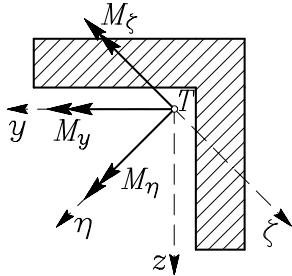
Za izračun pomika v točko D postavimo virtualno silo $\delta F = 1$, ki deluje v enaki smeri, kot sila F .



Enačbo za računanje pomika oziroma zasuka smo izpeljali ob predpostavki, da sta osi y in z **glavni vztrajnostni osi v težišču prečnega prereza.**

V obravnavanem primeru glavni vztrajnostni osi oklepata z osema y in z kot 45° , saj tudi simetrijska os prereza oklepa z osema y in z kot 45° .

Če želimo nalogo rešiti, moramo izračunati upogibne momente glede na glavni vztrajnostni osi.



V tem primeru izračunamo pomik w_D po enačbi

$$w_D = \int_0^L \left(\frac{N_x \delta \bar{N}_x}{E A_x} + \frac{M_\eta \delta \bar{M}_\eta}{E I_\eta} + \frac{M_\zeta \delta \bar{M}_\zeta}{E I_\zeta} \right) dx.$$

Geometrijske lastnosti prečnega prereza so:

$$A_x = 69 \text{ cm}^2, \quad I_y = I_z = 995.663 \text{ cm}^4, \quad I_{yz} = 551.087 \text{ cm}^4,$$

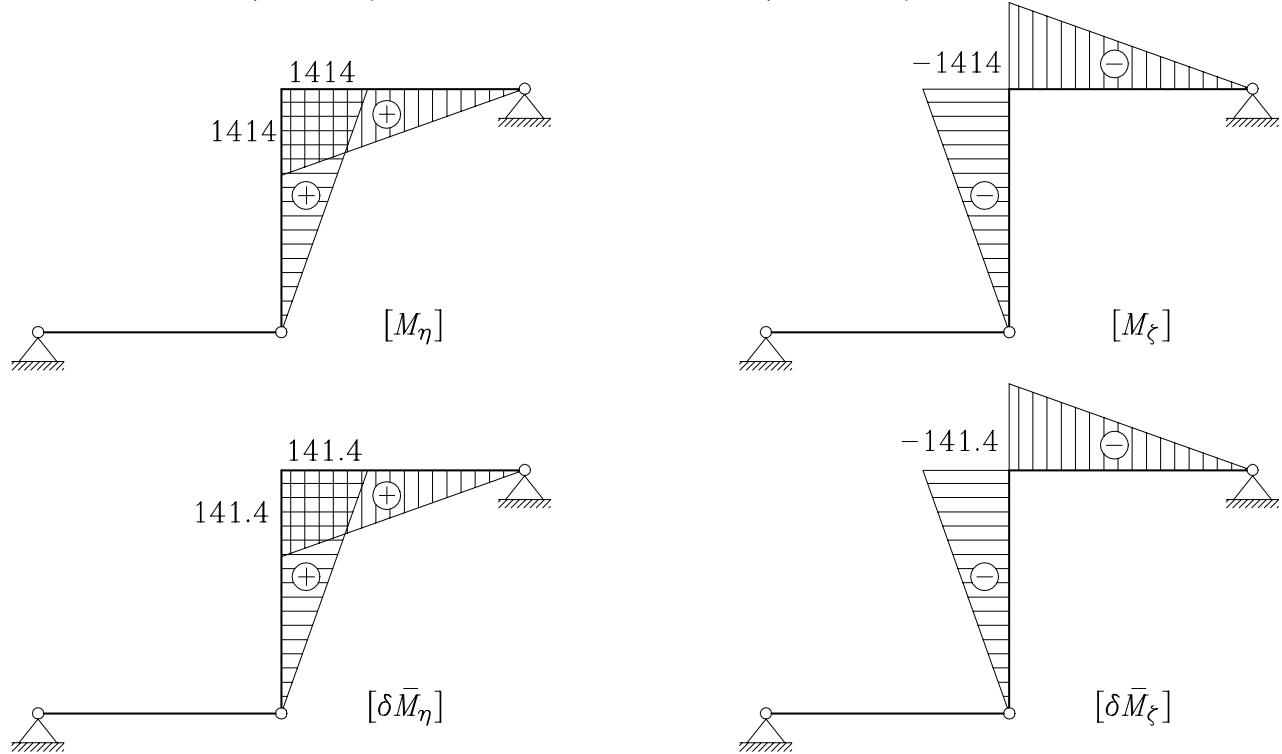
$$2\alpha_g = \frac{2I_{yz}}{I_y - I_z} = \infty \quad \rightarrow \quad \alpha_g = 45^\circ,$$

$$I_\eta = 1546.750 \text{ cm}^4, \quad I_\zeta = 444.576 \text{ cm}^4.$$

Upogibna momenta v točki D glede na osi η in ζ sta:

$$M_\eta = M_y \cos 45^\circ = 1414 \text{ kNm}, \quad M_\zeta = -M_y \cos 45^\circ = -1414 \text{ kNm}.$$

Diagrama M_η in M_ζ zaradi sile F ter $\delta\bar{M}_\eta$ in $\delta\bar{M}_\zeta$ zaradi sile $\delta F_z = 1$: ■



3. Rezultat

Pomik w_D je:

$$\begin{aligned}
 w_D &= \frac{1}{E A_x} (10 \cdot 200 \cdot 1 \cdot 2) + \\
 &+ \frac{1}{E I_\eta} \left(\frac{1414 \cdot 200}{2} \cdot \frac{2}{3} \cdot 141.4 \cdot 2 \right) + \\
 &+ \frac{1}{E I_\zeta} \left(\frac{1414 \cdot 200}{2} \cdot \frac{2}{3} \cdot 141.4 \cdot 2 \right) = \\
 &= 0.0029 + 0.8620 + 2.9991 = 3.86 \text{ cm.}
 \end{aligned}$$

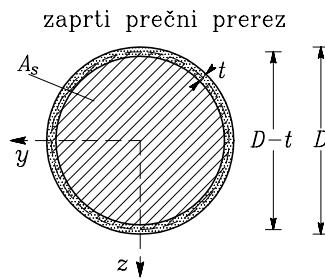
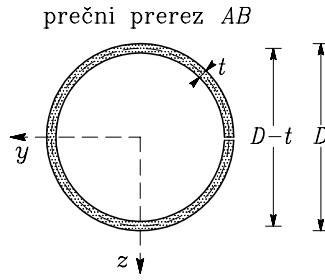
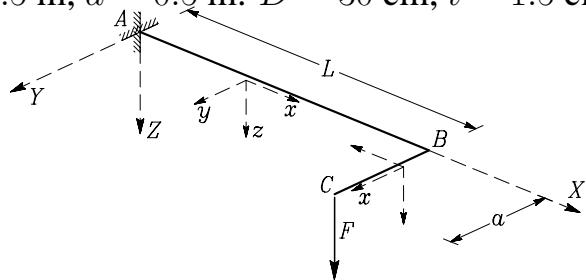


Tudi v tem primeru je del pomika zaradi osne deformacije zelo manjen v primerjavi z delom zaradi upogiba, saj znaša le 0.075% skupnega pomika.

Primer 5.17

1. Naloga

Konzola je sestavljena iz dveh elementov z odprtim/zaprtim tankostenskim prečnim prerezom. Podatki: $E = 24000 \text{ kN/cm}^2$, $G = 10000 \text{ kN/cm}^2$, $I_{y2} = 5000 \text{ cm}^4$, $L = 1.5 \text{ m}$, $a = 0.5 \text{ m}$, $D = 30 \text{ cm}$, $t = 1.5 \text{ cm}$.



Določimo velikost sile F tako, da bo največja strižna napetost enaka dopustni strižni napetosti $\tau_{\text{dop}} = 10 \text{ kN/cm}^2$.

Določimo tudi, za koliko se sila F lahko poveča, če stik zavarimo tako, da dobimo elementa z zaprtim tankostenskim prerezom.

Pri tem predpostavimo, da nastane v elementih enakomerna torzija.

Izračunajmo tudi navpični pomik w_C točke C za sili, ki ustreza odprtemu oziroma zaprtemu prečnemu prerezu.

2. Postopek in rezultati

2..1 Dopustna sila za oprti AB prerez

$$2r = D - t = 30 - 1.5 = 28.5 \text{ cm}$$

$$I_x = \int_{L_s} \frac{t^3}{3} d\zeta = \frac{t^3}{3} L_s = \frac{1.5^3}{3} 2\pi r = 100.727 \text{ cm}^4.$$

Silo $F_{1,\text{dop}}$ izračunamo iz pogoja $\sigma_{x\zeta,\text{max}} \leq \tau_{\text{dop}}$.

Največjo strižno napetost izračunamo po enačbi $\sigma_{x\zeta,\text{max}} = \frac{|M_x|_{\text{max}}}{I_x} t_{\text{max}}$.

Upoštevamo, da je $|M_x|_{\text{max}} = F_{1,\text{dop}} a$ in dobimo $\frac{F_{1,\text{dop}} a}{I_x} t_{\text{max}} \leq \tau_{\text{dop}}$.

Iz zadnje enačbe izračunamo $F_{1,\text{dop}}$:

$$F_{1,\text{dop}} \leq \frac{\tau_{\text{dop}} I_x}{a t_{\text{max}}} = \frac{10 \cdot 100.727}{50 \cdot 1.5} = 13.43 \text{ kN}.$$

2..2 Dopustna sila za zaprti AB prerez

$$A_s = \frac{\pi \cdot 28.5^2}{4} = 637.94 \text{ cm}^2.$$

Silo $F_{2,\text{dop}}$ izračunamo iz pogoja $\sigma_{x\zeta,\text{max}} \leq \tau_{\text{dop}}$.

Največjo strižno napetost izračunamo po enačbi $\sigma_{x\zeta,\text{max}} = \frac{|M_x|_{\text{max}}}{2 A_s t_{\text{min}}}$.

Upoštevamo, da je $|M_x|_{\text{max}} = F_{2,\text{dop}} a$ in dobimo

$$\frac{F_{2,\text{dop}} a}{2 A_s t_{\text{min}}} \leq \tau_{\text{dop}}.$$

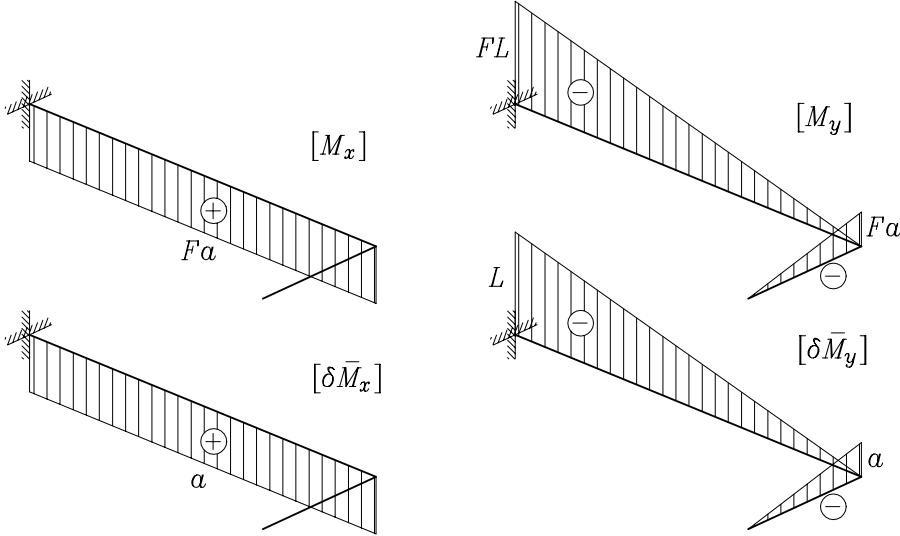
Iz zadnje enačbe izračunamo $F_{2,\text{dop}}$:

$$F_{2,\text{dop}} \leq \frac{\tau_{\text{dop}} 2 A_s t_{\text{min}}}{a} = \frac{10 \cdot 2 \cdot 637.94 \cdot 1.5}{50} = 382.764 \text{ kN}.$$

2..3 Račun pomika točke C

$$w_C = \sum_{\text{el}} \int_0^{L_i} \left(\frac{M_y \delta \bar{M}_y}{E I_y} + \frac{M_x \delta \bar{M}_x}{G I_x} \right) dx = w_{C,My} + w_{C,Mx}.$$

Torzijska in upogibna momenta zaradi sil F in $\delta F_z = 1$:



2..4 Račun pomika točke C za nosilec z odprtim prečnim prerezom

$$(F_{1,\text{dop}} = 13.43 \text{ kN})$$

$$I_{y1} = \frac{\pi}{64} [D^4 - (D - 2t)^4] = 13673.73 \text{ cm}^4.$$

$$w_{C,My} = \frac{1}{E I_{y1}} \frac{F_{1,\text{dop}} L L}{2} \frac{2L}{3} + \frac{1}{E I_{y2}} \frac{F_{1,\text{dop}} a a}{2} \frac{2a}{3} = 0.0507 \text{ cm.}$$

$$w_{C,Mx} = \frac{1}{G I_x} F_{1,\text{dop}} a L a = 5.0 \text{ cm.}$$

$$w_C = 0.0507 + 5.0 = 5.0507 \text{ cm.}$$

Delež pomika zaradi upogiba je veliko manjši od deleža zaradi torzije. Nosilci z odprtim tankostenskim prečnim prerezom slabo prevzamejo torzijsko obtežbo.

2.5 Račun pomika točke C za nosilec z zaprtim prečnim prerezom

$$(F_{2,\text{dop}} = 382.764 \text{ kN})$$

$$I_x = \frac{\frac{4 A_s^2}{d\zeta}}{\frac{t}{1.5}} = \frac{4 \cdot 637.94^2}{\pi \cdot 28.5} = 27271.92 \text{ cm}^4.$$

$$w_C = \frac{F_{2,\text{dop}}}{3E} \left(\frac{L^3}{I_{y1}} + \frac{a^3}{I_{y2}} \right) + \frac{F_{2,\text{dop}} L a^2}{G I_x} = 1.445 + 0.526 = 1.971 \text{ cm.}$$

Pomik zaradi torzije je manjši od pomika zaradi upogiba. Nosilci z zaprtim tankosten-skim prečnim prerezom so primerni za prevzem torzijske obtežbe. Kljub temu, da smo konstrukcijo z odprtим prečnim prerezom obremenili kar z 28.5 krat manjšo silo kot nosilec z zaprtim prerezom, so pomiki pri odprtem prerezu več kot 2.5 krat večji.

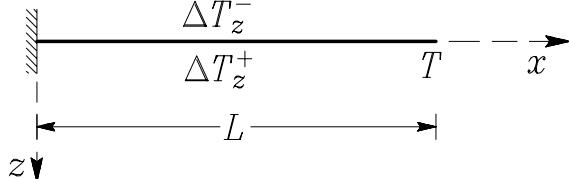
Primer 5.19

1. Naloga

Na spodnji strani previsnega linijskega nosilca nastane sprememba temperature $\Delta T_z^+ = 10^\circ\text{C}$, na zgornji strani pa $\Delta T_z^- = 30^\circ\text{C}$.

ΔT_z^+ in ΔT_z^- se vzdolž osi nosilca ne spreminja.

Podatki: $L = 100 \text{ cm}$, $h = 10 \text{ cm}$, $A_x = 10 \text{ cm}^2$, $I_y = 100 \text{ cm}^4$, $E = 10000 \text{ kN/cm}^2$, $\alpha_T = 10^{-5} (1/\text{ }^\circ\text{C})$.



Izračunajmo pomika u_T in w_T ter zasuk $\omega_T \equiv \omega_{Ty}$ točke T pri $x = L$. Določimo tudi potek notranjih sil!

2. Postopek in rezultati

Ker so notranje sile zaradi resnične obtežbe enake nič, računamo $\delta\bar{W}_n^*$ po enačbi

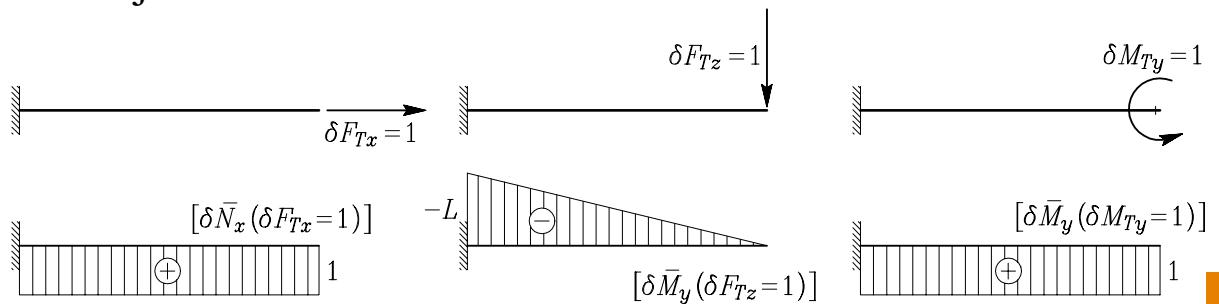
$$\delta\bar{W}_n^*(\Delta T) = \int_0^L \alpha_T (\Delta T_x \delta\bar{N}_x + \Delta T_z \delta\bar{M}_y) dx.$$

Za račun pomikov u_T in w_T ter zasuka ω_T moramo izračunati ΔT_x in ΔT_z in notranje sile, za virtualni sili $\delta F_{Tx} = 1$ in $\delta F_{Tz} = 1$ in za virtualni moment $\delta M_{Ty} = 1$ ■

Konstanti ΔT_x in ΔT_z izračunamo po enačbi

$$\Delta T_x = \frac{10 + 30}{2} = 20 \text{ } ^\circ\text{C}, \quad \Delta T_z = \frac{10 - 30}{10} = -2 \text{ } ^\circ\text{C/cm}.$$

Notranje sile



$$u_{Tx} = u_T = \alpha_T \Delta T_x \int_0^L \delta \bar{N}_x dx = 0.00001 \cdot 20 \cdot 100 \cdot 1 = 0.02 \text{ cm.}$$

Vidimo, da ΔT_z ne vpliva na pomik u_T .

$$u_{Tz} = w_T = \alpha_T \Delta T_z \int_0^L \delta \bar{M}_y dx = 0.00001 \cdot (-2) \cdot \frac{-100 \cdot 100}{2} = 0.1 \text{ cm.}$$

Vidimo, da na w_T ne vpliva sprememba temperature ΔT_x ampak samo ΔT_z .

$$\omega_T = \alpha_T \Delta T_z \int_0^L \delta \bar{M}_y dx = 0.00001 \cdot (-2) \cdot 100 \cdot 1 = -0.002 \text{ rad} = -0.115^\circ.$$

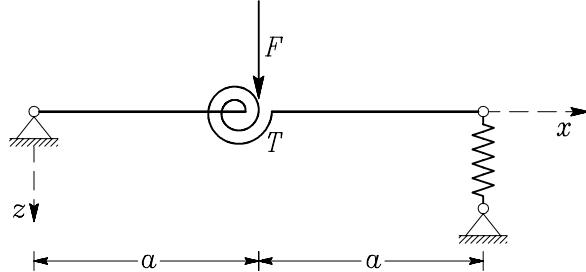
Iz ravnotežnih pogojev za obravnavani primer sledi, da so notranje sile enake nič.

Velja splošno pravilo, da sprememba temperature v **statično določenih konstrukcijah** povzroči deformacije ne pa tudi notranjih sil.

Primer 5.22

1. Naloga

Konstrukcija je sestavljena iz dveh nosilcev in dveh vzemeti. Vzmeti sta linearno elastični.

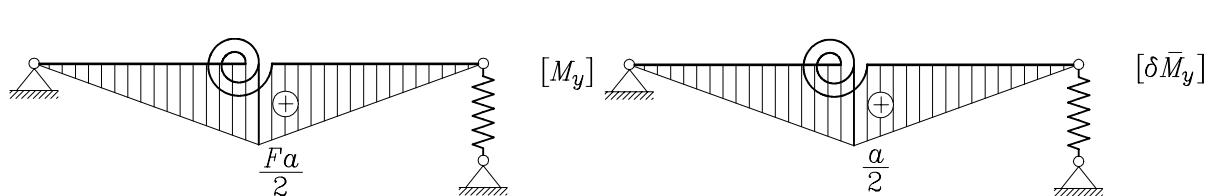


Določimo navpični pomik točke T .

2. Postopek

Ker vpliv prečne sile zanemarimo, je:

$$w_T = \int_0^{2a} \frac{M_y \delta \bar{M}_y}{EI_y} dx + \frac{N_v \delta \bar{N}_v}{k_x} + \frac{M_v \delta \bar{M}_v}{k_\varphi}.$$



Osna sila in upogibni moment v vzemeteh sta: $N_v = -F/2$ in $M_v = Fa/2$.

Osna sila in upogibni moment v vzemeteh sta: $\delta N_v = -1/2$ in $\delta M_v = a/2$.

Navpični pomik točke T je

$$w_T = \frac{1}{E I_y} \frac{F a a 2 a}{2 \bar{2} \bar{3} \bar{2}} 2 + \frac{F/2}{k_x} \frac{1}{2} + \frac{F a/2 a}{k_\varphi} \frac{2}{2}$$

in po preureeditvi enačbe dobimo

$$w_T = F \left(\frac{a^3}{6 E I_y} + \frac{1}{4 k_x} + \frac{a^2}{4 k_\varphi} \right).$$