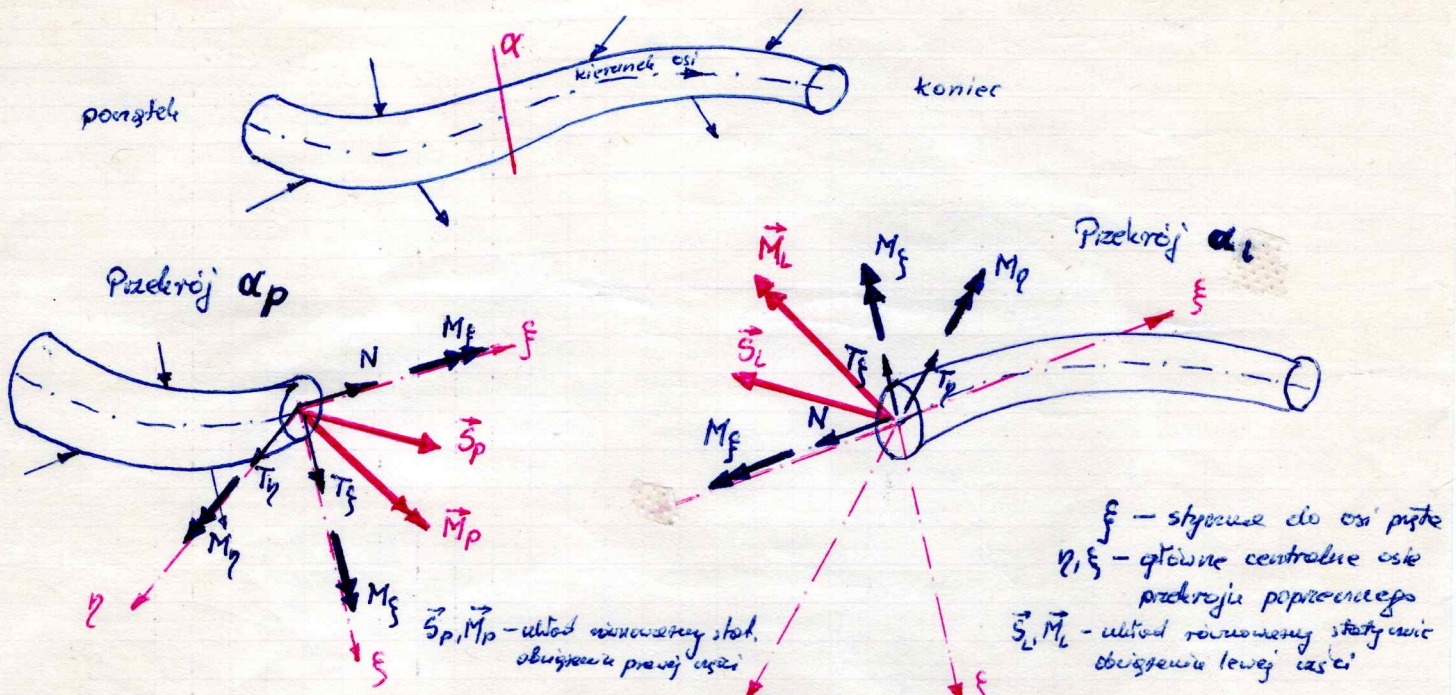


3.8. SIŁY WEWNĘTRZNE (PRZEKROJOWE)



Zgodnie z treścią prawem Newtona jest $\vec{S}_L = -\vec{S}_p$, $\vec{M}_L = -\vec{M}_p$.

- N - siła osiowa (normalna)
- T_p, T_s - siły tnące (poprzeczne)
- M_p, M_s - Momenty gięcze
- M_t - moment skręcający

Siłami wewnętrznymi (przekrojowymi) w danym przekroju prosto rozrywamy ogólną siłę i ogólny moment, sprowadzając do środka masy tego przekroju, równowazne układy sił działających na odcinku osi ustroju, i składowe w lokalnym układzie współrzędnych, zbieżnych z danym przekrojem.

Siły N, T_p, T_s można obliczyć bezpośrednio jako sumę reakcji występlących sił działających na odcinku (odciętym) osi ustroju - odpowiednio na osie ξ, η, ξ .

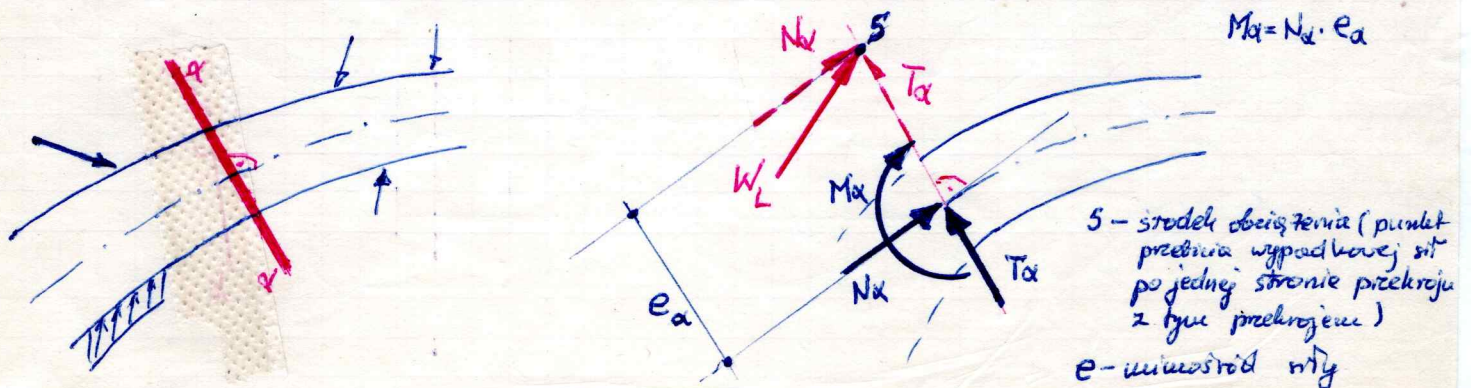
Momenty M_t, M_p, M_s można obliczyć bezpośrednio jako sumę momentów występlących sił działających na odcinku osi ustroju - odpowiednio ^{względem} na osie ξ, η, ξ .

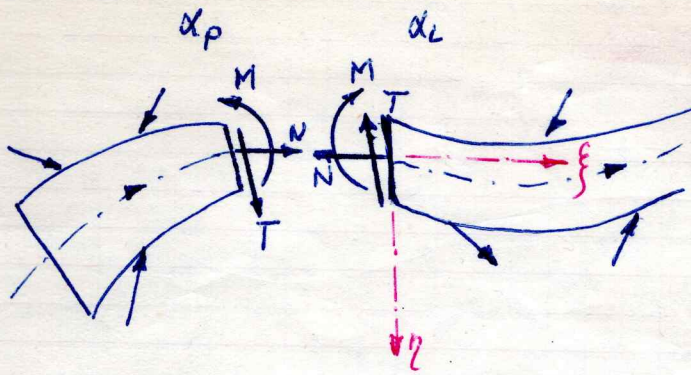
W przekroju prostokątnym (α_p) za dodatnie uważamy siły i momenty przekrojowe, których wektory mają zwroty zgodne ze zwrotami osi lokalnych.

W przekroju leworównym (α_L) za dodatnie uważamy siły i momenty przekrojowe, których wektory mają zwroty przeciwnie do zwrotów osi lokalnych.

Siły i momenty przekrojowe w przekroju leworównym i prostokątnym, są układami równoważącymi się.

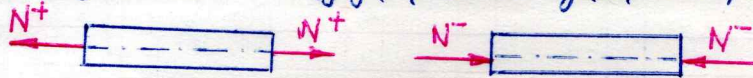
W zadaniu prostym rozważamy trzy siły przekrojowe: siłę osiową N , siłę poprzeczną T i moment gięczy M .



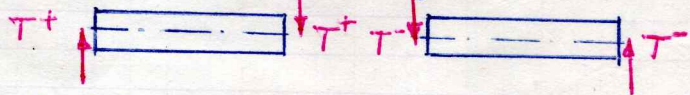


• Definicje obliczenia i znakowania sił wewnętrznych w zderzeniu płaskim.

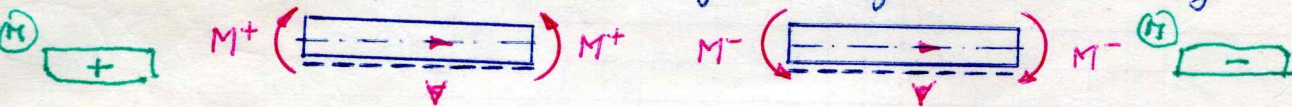
Siła osiowa w danym przekroju jest równa sumie wartości wystąpiła sił działających na odcinek części ustroju, w kierunku stycznym do osi pręta w tym przekroju. Za dodatnią uważamy na opór siły rozciągającej (działającej od przekroju). Uwarunek jest obiektywne



Siła tnąca w danym przekroju jest równa sumie wartości wystąpiła sił działających na odcinek części ustroju, w kierunku prostopadłym do osi pręta w tym przekroju. Za dodatnią uważamy siły działające do góry na lewym brzegu lub w dół na brzegu prawym. Uwarunek jest obiektywne

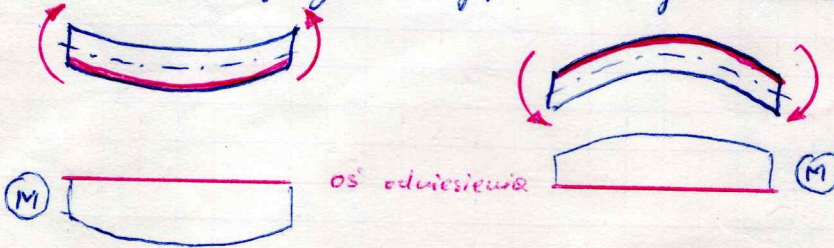


Moment gięcy w danym przekroju jest równy sumie momentów wystąpiła sił działających na odcinek części ustroju, względem środka masy tego przekroju. Za dodatni uważamy moment prawoskrętny na lewym brzegu lub lewoskrętny na brzegu prawym. Uwarunek nie jest obiektywne (zależy od zwrotu osi pręta)

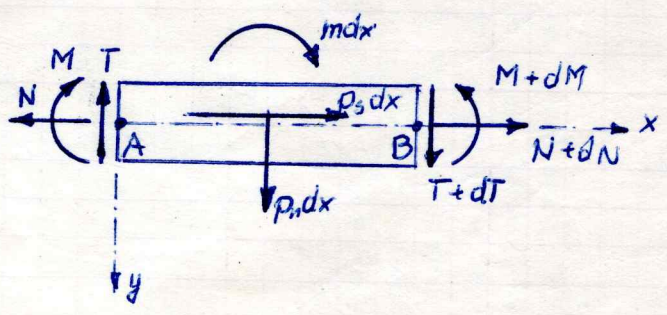
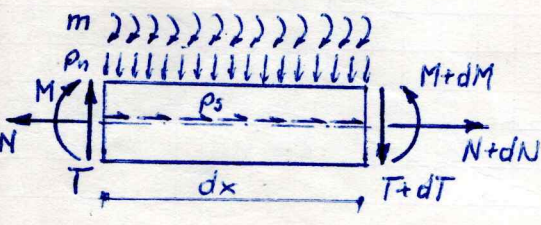


położenie obserwatora

Przy sporządzaniu wykresu momentów gięcych można pomijać znaki, odliczając je zawsze po stronie włóknienia rozciągającego (uwaga na wysiłek czoła odkształcalne)



3.9. Związki między siłami wewnętrznymi w pręcie prostym



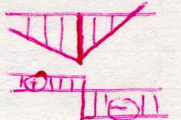
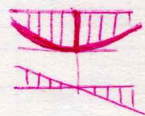
$$\sum X=0 \quad -N + p_s dx + N + dN = 0 \quad \rightarrow \quad \underline{\frac{dN}{dx} = -p_s} \quad \text{Jeżeli } p_s=0, \text{ to } \frac{dN}{dx}=0, \quad N = \text{const}$$

$$\sum Y=0 \quad -T + p_n dx + T + dT = 0 \quad \rightarrow \quad \underline{\frac{dT}{dx} = -p_n} \quad \text{Jeżeli } p_n=0, \text{ to } \frac{dT}{dx}=0, \quad T = \text{const}$$

$$\sum M_0=0 \quad T dx + M + m dx - p_n dx \frac{dx}{2} - M - dM = 0, \quad \underline{\frac{dM}{dx} = T + m}, \quad \text{Jeżeli } m=0, \text{ to } \underline{\frac{dM}{dx} = T}$$

Wnioski:

1. Jeżeli w otoczeniu pewnego przelotku pręta prostego obciążenie stykowe lub poprzeczne jest równe zero, to odpowiednio siła osowa lub tęgoc w tym otoczeniu jest stała.
2. Jeżeli w pewnym otoczeniu pręta prostego siła poprzeczna jest równa zero, a pręt w otoczeniu tego przelotku nie jest obciążony obciążeniem momentowym, to moment gęsty w tym przelotku osiąga ekstremum.
3. W przedziałach wzbudzających moment gęsty jest stały lub zerowy w brzoście.



6. BELKI

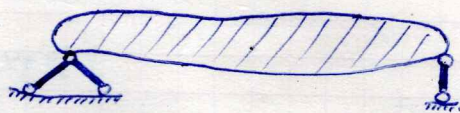
Belka niezrywny prost prosty przemawia do przeniesienia siły i momentu obrotowego poprzecznych do jego osi. Oddziaływanie i siły wewnętrzne obliczamy wg ogólnych zasad.

6.1. PRZYPADKI ELEMENTARNE (belki proste)

Belki, dla których oddziaływanie wyznaczamy z trzech warunków równowagi.

6.1.1. Belka swobodnie podparta

Analiza kinematyczna



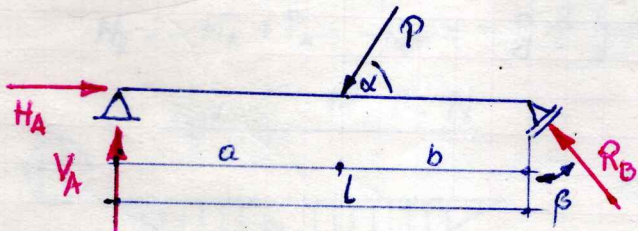
$$t=1, e=3$$

$$e=3t$$

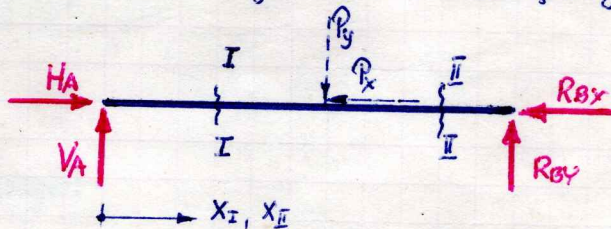
Układ jest geometrycznie niezmienny i statycznie wyznaczalny.

Przykład 1.

Schemat statyczny



Schemat obliczeniowy do wyznaczenia sił wewnętrznych oraz sił zewnętrznych



Układ jest ze schematu obliczeniowego rezgujemy a wykorzystujemy do obliczenia oddziaływań i sił MTN schemat statyczny. Przy tym bardzo istotne dowodzący obciążenie powoduje powstanie całego przekroju, w którym musimy określić MTN.

W rozwiązaniu schemacie jako dane mamy: $a, b, (L=a+b), P, \alpha, \beta$, a stąd w danych obliczeniach przyjmujemy $P_y = P \sin \alpha, P_x = P \cos \alpha$.
 Jako niewiadome przyjęto V_A, H_A, R_B przy czym wygodnie jest operować składowymi $R_{Bx} = R_B \sin \beta, R_{By} = R_B \cos \beta$ ($R_{Bx} = R_{By} \tan \beta$).
 W ten sposób układ sił można rozbić na dwa układy: równoległy (poprzeczny do osi prostej) oraz kolinearny (układ sił stycznych).

Rozwiązanie analityczne

Oddziaływanie:

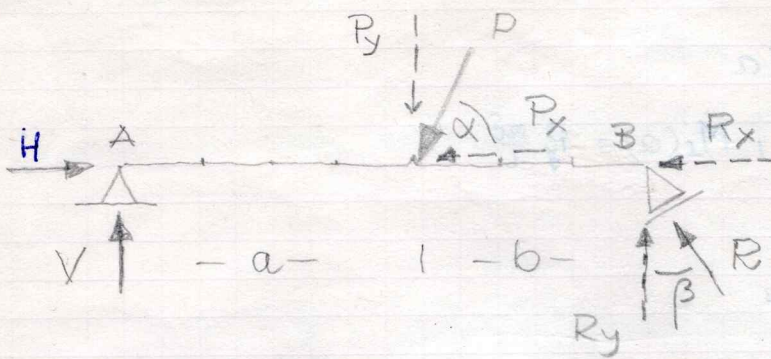
$$\left. \begin{aligned} \sum M_{iB} = 0 &\rightarrow V_A \cdot L - P_y b = 0 \\ \sum M_{iA} = 0 &\rightarrow -R_{By} L + P_y a = 0 \\ \sum P_x = 0 &\rightarrow H_A - R_{Bx} - P_x = 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} V_A &= P_y \frac{b}{L} \\ R_{By} &= P_y \frac{a}{L} \\ H_A &= P_x + P_y \frac{a}{L} \tan \beta \end{aligned} \quad (R_{Bx} = P_y \frac{a}{L} \tan \beta)$$

W zapisie macierzowym mamy

$$\begin{bmatrix} L & 0 & 0 \\ 0 & L \cos \beta & 0 \\ 0 & -\sin \beta & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_A \\ R_B \\ H_A \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} P_y b \\ P_y a \\ P_x \end{bmatrix}$$

lub $A_R \cdot \bar{R} = \bar{P}$ ce stąd

$$\bar{R} = A_R^{-1} \bar{P}$$



Dane: $a, b, (a+b=l),$

P, α, β
 $P_y = P \sin \alpha, P_x = P \cos \alpha$
 $R_y = R \cos \beta, R_x = R \sin \beta$
 $\frac{R_x}{R_y} = \tan \beta \rightarrow R_x = R_y \tan \beta$

reakcje - równania równowagi (warianutowo)

np! $\sum M_B = 0, V \cdot l - P_y \cdot b = 0, V = P_y \cdot \frac{b}{l}$
 $\sum M_A = 0, -R_y \cdot l + P_y \cdot a = 0, R_y = P_y \cdot \frac{a}{l}$
 $R_x = P_y \cdot \frac{a}{l} \cdot \tan \beta$

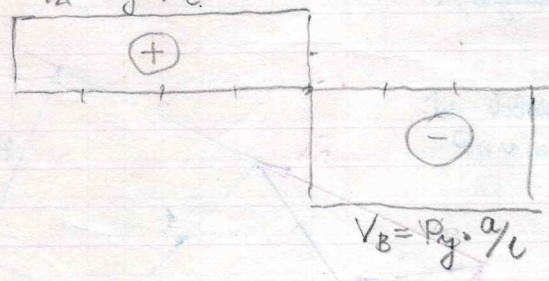
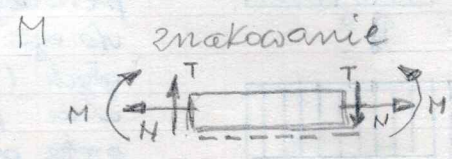
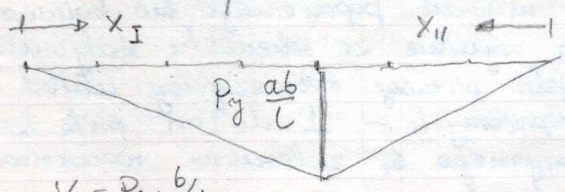
kontrola $\sum Y = 0 \rightarrow V + R_y - P_y = 0!$

$\sum X = 0, H - P_x - R_x = 0, H = P_x + R_x = P_x + P_y \cdot \frac{a}{l} \cdot \tan \beta$

macierzowo $A_R \cdot \bar{R} + \bar{P} = 0, \bar{R} = (V, R, H)^T$

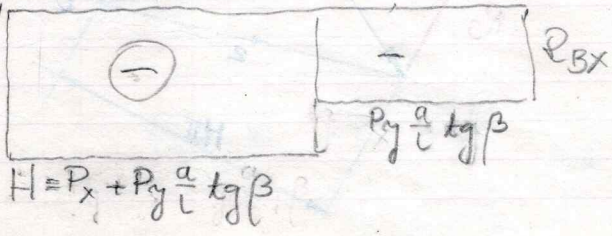
rozwiązanie $\bar{R} = -A_R^{-1} \cdot \bar{P}$

wynik rozwiązania $\det A_R \neq 0 \rightarrow l^2 \cos \beta \neq 0$
 dla $\beta = 90^\circ (270^\circ)$ układ GZ



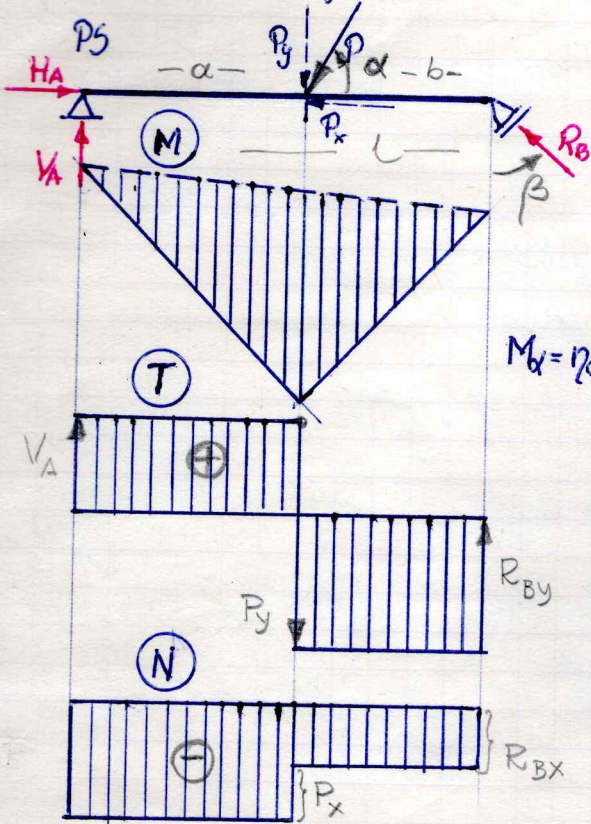
$x_I \in (0, a)$
 $M = +V \cdot x_I = P_y \frac{b}{l} \cdot x_I$
 $T = +V = P_y \frac{b}{l}$
 $N = -H = -(P_x + P_y \frac{a}{l} \tan \beta)$

$x_{II} \in (0, b)$
 $\bar{M} = +R_y \cdot x_{II} = P_y \frac{a}{l} \cdot x_{II}$
 $T = -R_y = -P_y \frac{a}{l}$
 $N = -R_x = -P_y \frac{a}{l} \tan \beta$

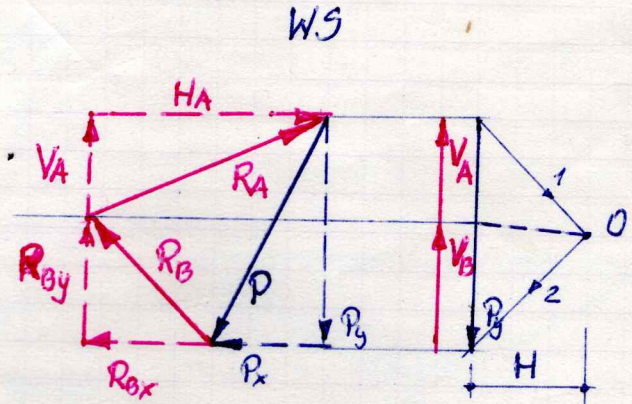


Występuje tu problem ujednoczenia podziałki, a wykres M jest odbiegający od lenfektu omiynowego drogą kwalitacyjną. Sporządzenie wykresów T i N we wstrzone wopofów.

Rozwiązanie wykresów (ujednoczenie podziałki)



$M_x = \eta x \cdot H$



$R_{By} = R \cos \beta$, $R_{Bx} = R \sin \beta$
 $H_A = P_x + R_{Bx}$ ale $R_{Bx} / R_{By} = \tan \beta$
 $R_{Bx} = R_{By} \cdot \tan \beta = P_y \cdot a / b \cdot \tan \beta$

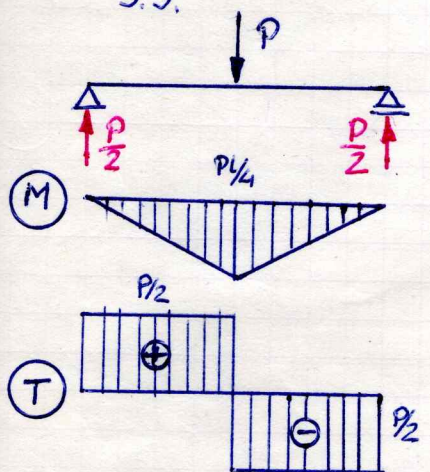
Uwaga:

W niektórych rozwiązaniach wykresów będziemy korzystali z ujednoczenia podziałki przyjmując bieżnię 0 z prawej strony wieloboku sił. Wykres M pod zamkniętością to moment dodatni.

Przedstawiamy rozwiązanie kwalitacyjne bądź wykresów zawiera kilka przypadków szczególnych jak np. przyjmując:

$\alpha = 90^\circ \rightarrow P_y = P$; $\beta = 0$; $a = b = L/2$

S.S.

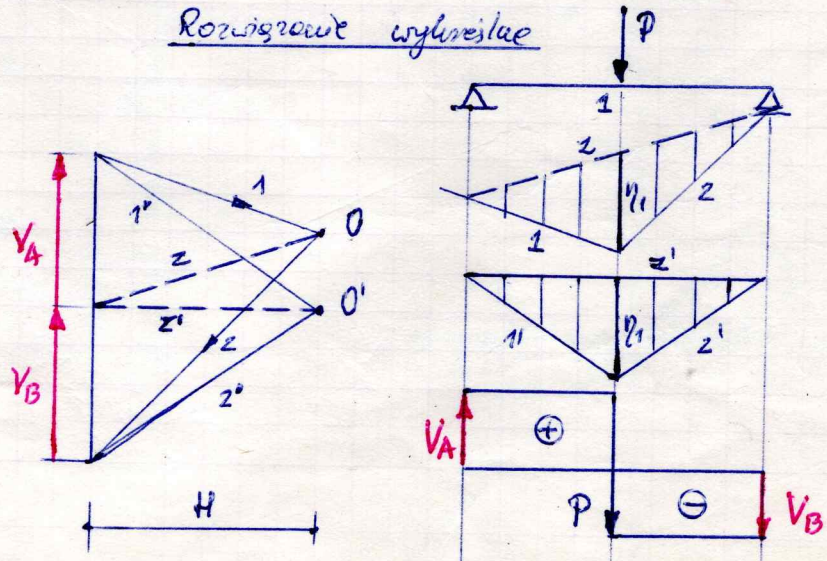


Rozwiązanie kwalitacyjne

$V_A = V_B = P/2$; $H_A = 0$

o dalej j.w.

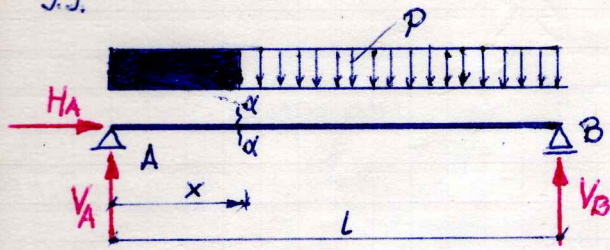
Rozwiązanie wykresów



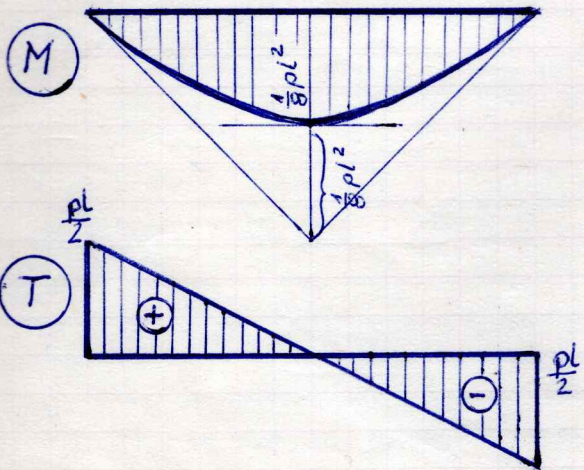
W zadaniu tym (jak i w poprzednim) przeprowadzono "wyprostowanie" zamkniętości by uzyskać wykres M jak w rozwiązaniu kwalitacyjnym

Przykład 4

5.5.



Wyliniemy si ę przekrojówzeki



Rozwiązanie analityczne

$$\sum P_{ix} = 0 \rightarrow H_A = 0$$

$$\sum M_{iA} = 0 \rightarrow V_A \cdot L - pl \cdot \frac{L}{2} = 0 \rightarrow V_A = \frac{1}{2} pl$$

$$\sum P_{iy} = 0 \rightarrow V_A + V_B - pl = 0 \rightarrow V_B = \frac{1}{2} pl$$

$$M_\alpha(x) = V_A \cdot x - q \cdot x \cdot \frac{x}{2} = \frac{1}{2} plx - \frac{1}{2} qx^2$$

$$M_\alpha = \frac{1}{2} px(L-x)$$

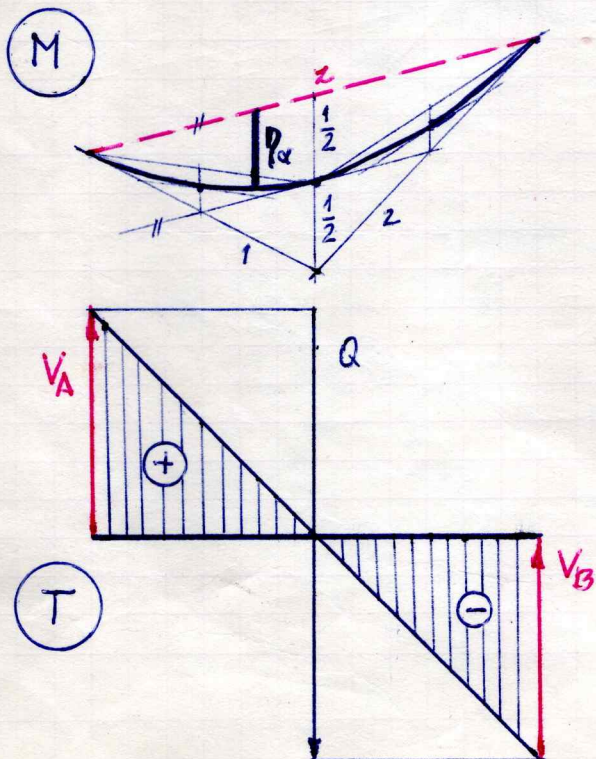
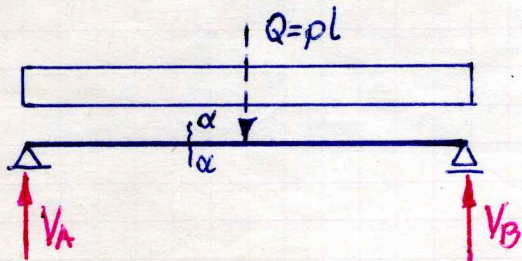
$$M_A = 0; M_B = 0; M_\alpha(\frac{L}{2}) = \frac{pl^2}{8}$$

$$T_\alpha(x) = V_A - px = \frac{1}{2} pl - px$$

$$T_A = \frac{1}{2} pl; T_B = -\frac{1}{2} pl; T(\frac{L}{2}) = 0$$

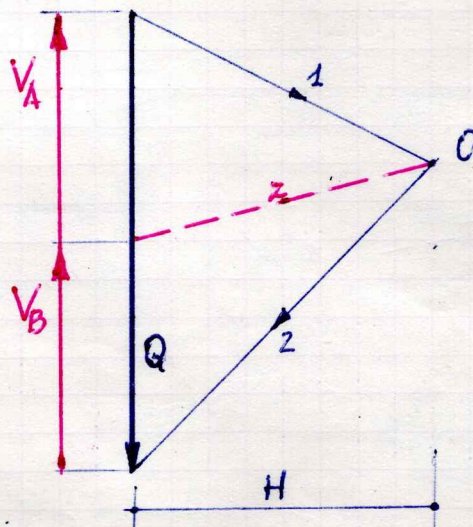
$$N = 0$$

P.5.



Rozwiązanie wykreślne

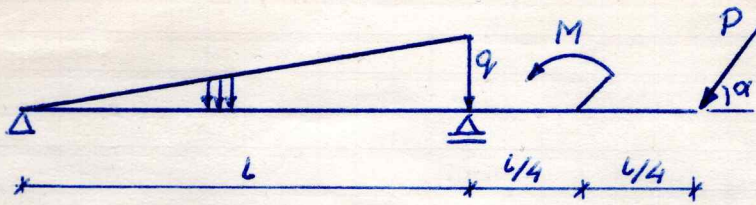
WS



$$M_\alpha = \eta_\alpha(m) \cdot H (kN)$$

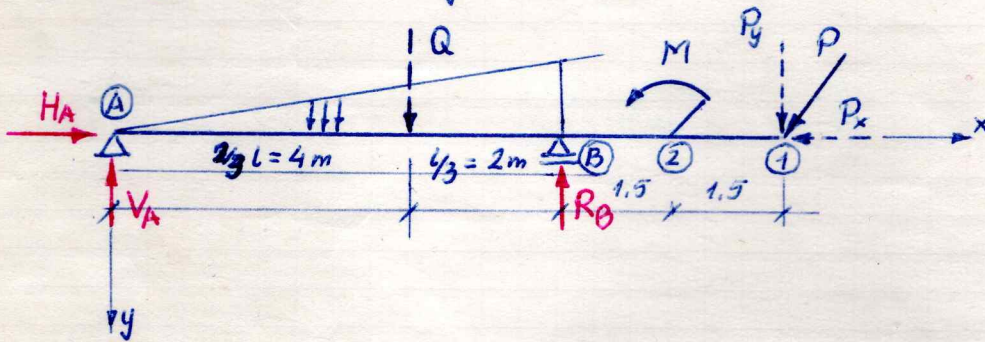
BELKA PROSTA

1



$$\begin{aligned} M &= 18 \text{ kNm} \\ P &= 10 \text{ kN} \\ q &= 4 \text{ kN/m} \\ L &= 6 \text{ m} \\ \text{tg} \alpha &= 4/3 \end{aligned}$$

1. Wyznaczenie reakcji



$$Q = \frac{1}{2} q L = \frac{1}{2} \cdot 4 \cdot 6 = 12 \text{ kN}$$

$$P_y = \frac{4}{5} P = \frac{4}{5} \cdot 10 = 8 \text{ kN}$$

$$P_x = \frac{3}{5} P = \frac{3}{5} \cdot 10 = 6 \text{ kN}$$

$$1) \sum M_A = 0 \quad Q \cdot \frac{2}{3} L - M + P_y \cdot \frac{3}{2} L - R_B \cdot L = 0$$

$$R_B = \frac{2}{3} Q - \frac{M}{L} + \frac{3}{2} P_y = \frac{2}{3} \cdot 12 - \frac{18}{6} + \frac{3}{2} \cdot 8 = 17 \text{ kN}$$

$$2) \sum M_B = 0 \quad -Q \cdot \frac{1}{3} L - M + P_y \cdot \frac{L}{2} + V_A \cdot L = 0$$

$$V_A = \frac{1}{3} Q + \frac{M}{L} - \frac{P_y}{2} = \frac{1}{3} \cdot 12 + \frac{18}{6} - \frac{8}{2} = 3 \text{ kN}$$

$$3) \sum X = 0 \quad H_A - P_x = 0$$

$$H_A = P_x = 6 \text{ kN}$$

Sprawdzanie

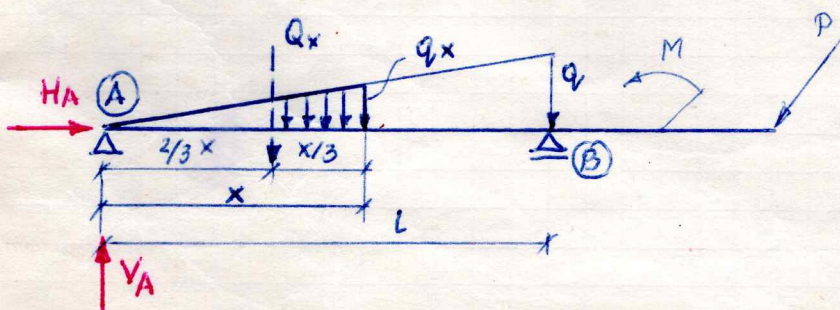
$$\sum Y = 0 \quad V_A + R_B - Q - P_y \stackrel{?}{=} 0$$

$$3 + 17 - 12 - 8 = 20 - 20 = 0$$

$\begin{aligned} H_A &= 6 \text{ kN} \\ V_A &= 3 \text{ kN} \\ R_B &= 17 \text{ kN} \end{aligned}$
--

2. Siły przekrojowe

Przedział A-B $0 \leq x \leq 6$



$$\frac{Q_x}{x} = \frac{q}{L} \rightarrow Q_x = \frac{x}{L} q$$

$$Q_x = \frac{1}{2} q x = \frac{1}{2} \cdot \frac{x}{L} \cdot x q = \frac{q}{2L} x^2$$

$$\bullet \underline{N(x)} = -H_A = \underline{-6 \text{ kN}}$$

$$\bullet \underline{T(x)} = V_A - Q_x = V_A - \frac{q}{2l} x^2 = 3 - \frac{4}{2 \cdot 6} x^2 = \underline{-\frac{1}{3} x^2 + 3}$$

$$T(x) = \frac{dM}{dx} = -\frac{1}{3} x^2 + 3$$

$$T_A = T(0) = V_A = 3 \text{ kN}$$

$$T(x) = 0 \Leftrightarrow -\frac{x^2}{3} + 3 = 0 \Rightarrow \underline{x = 3}, x = -3$$

$$T_B^L = T(6) = -\frac{1}{3} \cdot 6^2 + 3 = -12 + 3 = -9 \text{ kN}$$

$$T_{\text{ekstr.}} \Leftrightarrow \frac{dT}{dx} = -\frac{2}{3} x = 0 \Leftrightarrow x = 0$$

$$T_{\text{ekstr.}} = T(0) = 3 \text{ kN}$$

$$\bullet \underline{M(x)} = V_A \cdot x - Q_x \cdot \frac{1}{3} x = V_A \cdot x - \frac{q}{6l} x^3 = \underline{-\frac{x^3}{9} + 3x}$$

$$M_A = M(0) = 0$$

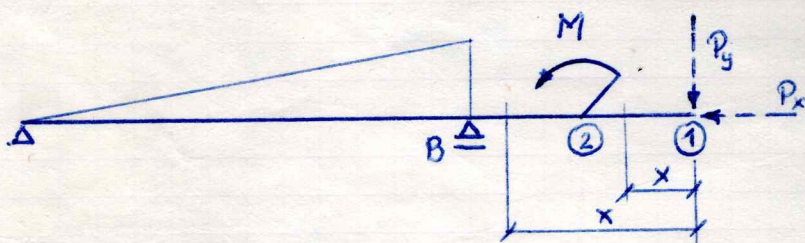
$$M_B^L = M(6) = -\frac{6^3}{9} + 3 \cdot 6 = -6 \text{ kNm}$$

$$M_{\text{ekstr.}} = M_{\text{max}} = M(3) = -\frac{3^3}{9} + 3 \cdot 3 = 6 \text{ kNm}$$

$$M(x) = 0 \Leftrightarrow -\frac{x^3}{9} + 3x = 0, \underline{x_1 = 0}, \underline{x_2 = 3\sqrt{3} \cong 5,13}, \underline{x_3 = -3\sqrt{3} \cong -5,13 \text{ m}}$$

Przedział 1-2 $0 \leq x \leq 1,5$

2-B $1,5 \leq x \leq 3$



$$N(x) = -P_x = -6 \text{ kN}$$

$$T(x) = P_y = 8 \text{ kN}$$

$$M(x) = -P_y \cdot x = -8x$$

$$M_1 = M(0) = 0$$

$$M_2^P = M(1,5) = -8 \cdot \frac{3}{2} = -12 \text{ kNm}$$

$$N(x) = -P_x = -6 \text{ kN}$$

$$T(x) = P_y = 8 \text{ kN}$$

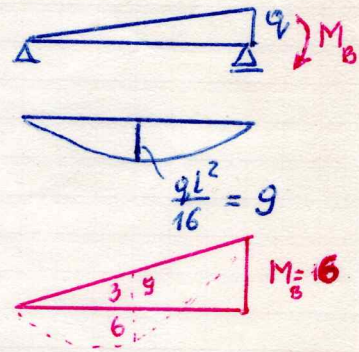
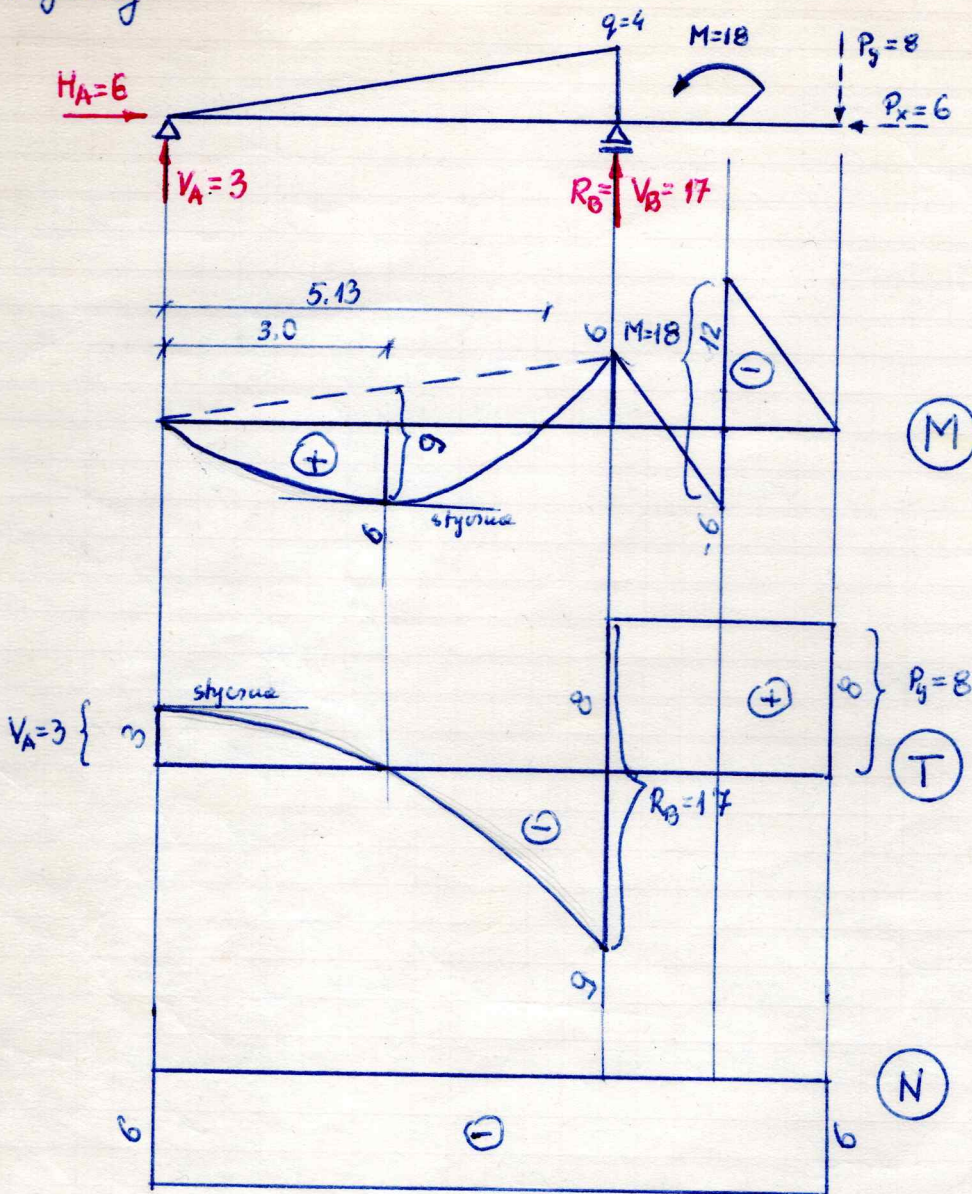
$$M(x) = -P_y \cdot x + M = -8x + 18$$

$$M_2^L = M(1,5) = -8 \cdot \frac{3}{2} + 18 = 6 \text{ kNm}$$

$$M_B^P = M(3) = -8 \cdot 3 + 18 = -6 \text{ kNm}$$

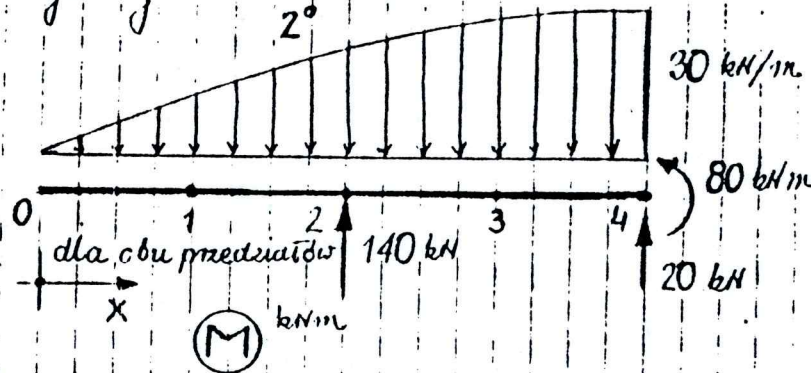
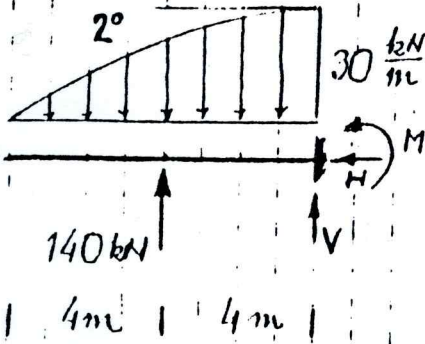
Wykresy

3

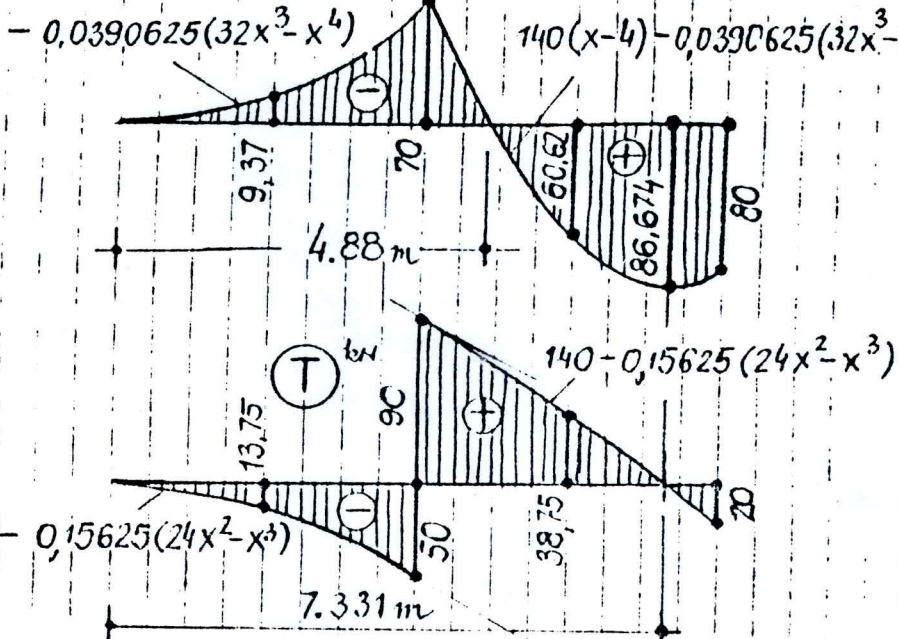
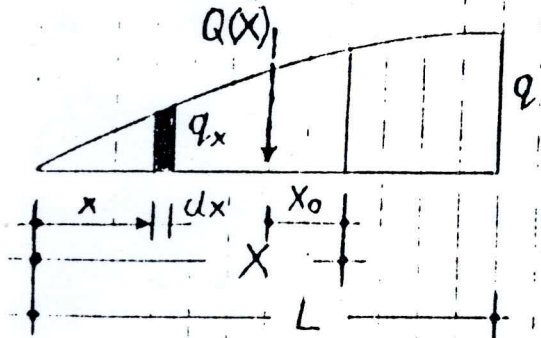


Belkę wspornikową rozwiązać analitycznie.
 Sporządzić wykresy M, T.

Schemat obciążenia



analiza obciążenia:



$$q_x = ax^2 + bx + c \text{ równanie}$$

$$q'_x = 2ax + b$$

$$\begin{cases} q(0) = 0 \rightarrow c = 0 \\ q'(L) = 2aL + b = 0 \\ q(L) = aL^2 + bL = 0 \end{cases}$$

$$a = -q/L^2; \quad b = 2q/L$$

$$q_x = \frac{q}{L^2} (2Lx - x^2)$$

rozwiązanie

$$\begin{aligned} \sum X = 0, \quad H = 0 \\ \sum Y = 0, \quad 140 + V - \frac{2}{3} \cdot 30 \cdot 8 = 0, \quad V = +20 \text{ kN} \\ \sum M = 0, \quad 140 \cdot 4 - 30 \cdot 8^2/4 - M = 0, \quad M = +80 \text{ kNm} \end{aligned}$$

siła:

$$Q(x) = \int_0^x q_x dx = \int_0^x \frac{q}{L^2} (2Lx - x^2) dx = \frac{q}{3L^2} (3Lx - x^2); \quad Q(L) = \frac{2}{3} qL$$

moment:

$$M(x) = \int_0^x q_x (x-x) dx = \int_0^x \frac{q}{L^2} (2Lx - x^2)(x-x) dx = \frac{q}{12L^2} (4L - x); \quad M(L) = \frac{qL^2}{4}$$

lokalizacja obciążenia wypadkowego:

$$x_0(x) = M(x)/Q(x) = \frac{1}{4} \cdot \frac{4L-x}{3L-x} \cdot x, \quad x_0(L) = \frac{3}{8} L$$

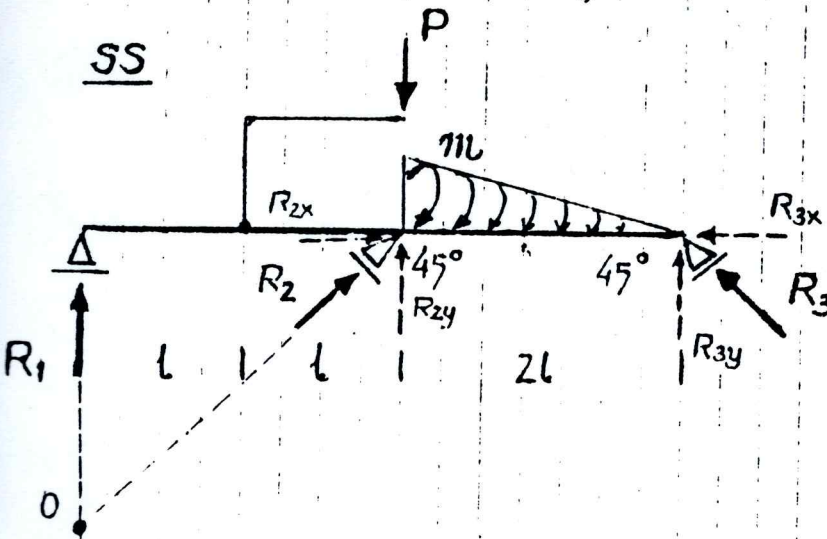
siły przekrojowe

$$\begin{aligned} T_1 = -Q(2) = -13,75 \text{ kN}; \quad T_{2l} = -Q(4) = -50 \text{ kN}; \quad T_{2p} = -50 + 140 = +90 \text{ kN} \\ T_3 = 140 + Q(6) = +38,75; \quad T_4 = 140 - Q(8) = -20 \text{ kN} \\ M_1 = -M(2) = -9,375 \text{ kNm}; \quad M_2 = -M(4) = -70 \text{ kNm}; \quad M_3 = 140(6-4) - M(6) = 60,625 \\ M_4 = 140(8-4) - M(8) = 80 \text{ kNm} \end{aligned}$$

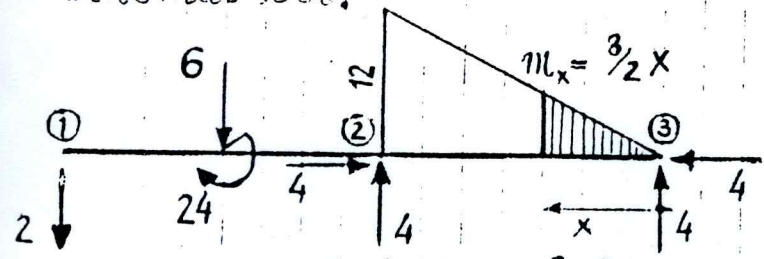
Uwaga: $x_{02} \in (0; 4m)$; $x_{04} \in (4; 8m)$!

Wektorowa analiza, sporządzić wykresy M i N (pręt główny)
Przeprowadzić dyskusję wyników.

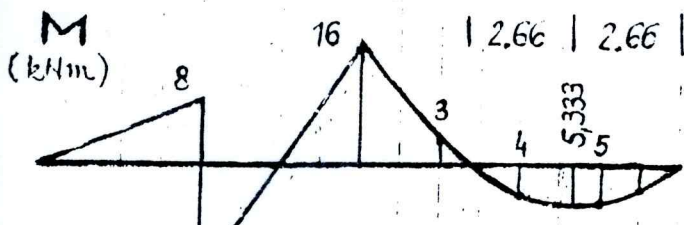
SS



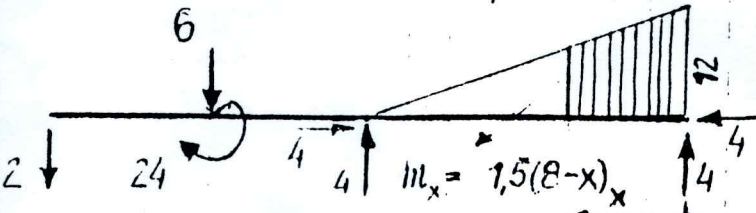
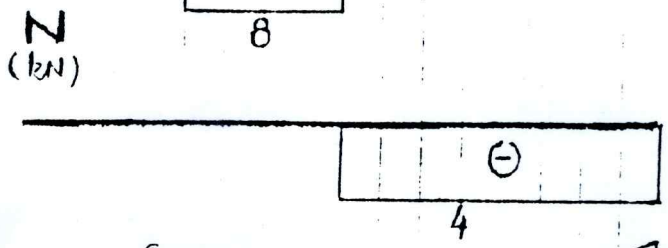
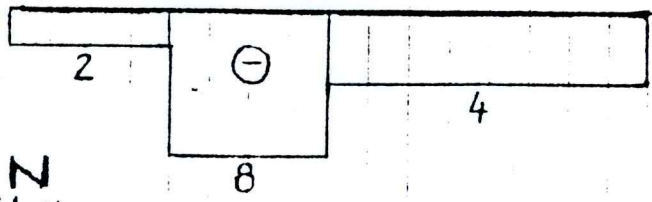
dla: $P=6 \text{ kN}$; $m=12 \text{ kNm/m}$; $l=4 \text{ m}$
schemat obl.



$$M(x) = 4x - \frac{1}{2}x \cdot \frac{3}{2}x = 4x - \frac{3}{4}x^2$$



$$T = -4 + 1,5x - m$$



$$M(x) = 4x - \frac{1}{2} \cdot [1,5(8-x) + 12] \cdot x = -8x + 0,75x^2$$

Oddziaływania:

$$R_{2x} = R_{2y} = \sqrt{2}/2 R_2$$

$$R_{3x} = R_{3y} = \sqrt{2}/2 R_3$$

$$\sum M_{i_0} = 0$$

$$-R_{3y} \cdot 4l - R_{3x} \cdot 2l + P \cdot 2l + \frac{1}{2} m \cdot 2l = 0$$

$$R_{3y} = R_{3x} = \frac{1}{3} P + \frac{1}{6} m$$

$$\sum P_{ix} = 0$$

$$R_{2x} - R_{3x} = 0$$

$$R_{2x} = R_{2y} = \frac{1}{3} P + \frac{1}{6} m$$

$$\sum P_{iy} = 0$$

$$R_1 + R_{2y} + R_{3y} - P = 0$$

$$R_1 = \frac{1}{3} P - \frac{1}{3} m$$

przedział 3-2 $x \in (0, 8) \text{ m}$

$$M(1) = +4 \cdot 1 - \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot \frac{3}{2} \cdot 1 = +3,25 \text{ kNm}$$

$$M(2) = 4 \cdot 2 - \frac{1}{2} \cdot 2 \cdot \frac{3}{2} \cdot 2 = +5 \text{ kNm}$$

$$M(4) = 4 \cdot 4 - \frac{1}{2} \cdot 4 \cdot \frac{3}{2} \cdot 4 = +4 \text{ kNm}$$

$$M(6) = 4 \cdot 6 - \frac{1}{2} \cdot 6 \cdot \frac{3}{2} \cdot 6 = -3 \text{ kNm}$$

$$M(8) = 4 \cdot 8 - \frac{1}{2} \cdot 8 \cdot \frac{3}{2} \cdot 8 = -16 \text{ kNm}$$

$$M(x) = 0 \quad 4x - \frac{1}{2} \cdot x \cdot \frac{3}{2} x = 0$$

$$x = \frac{16}{3} \text{ m}$$

$$dM/dx = 0 \quad x = \frac{8}{3} \text{ m}$$

$$M(\frac{8}{3}) = 4 \cdot \frac{8}{3} - \frac{1}{2} \cdot \frac{8}{3} \cdot \frac{3}{2} \cdot \frac{8}{3} = +\frac{16}{3}$$

Uwaga: $\frac{dM}{dx} = T + m$, $\frac{dT}{dx} = -m$, $\frac{dM}{dx} = T + m = 8 - 1,5x - m(x) = 8 - 1,5x - (12 - 1,5x) = -4$

