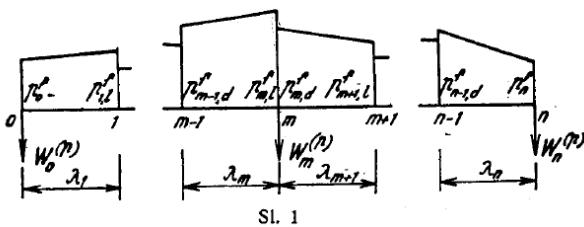


Elastične težine

Kada je opterećenje fiktivnog nosača komplikovano, uticaje T^f i M^f određujemo numerički. Pri tome uticaje od p^f i m^f zamenjujemo koncentrisanim silama u tačkama za koje tražimo pomeranja, odnosno obrtanja. Te sile obilježavamo sa W i nazivamo ih *elastičnim težinama*.

1. Linearna promjena između čvorova

- Fiktivno opterećenje p^f

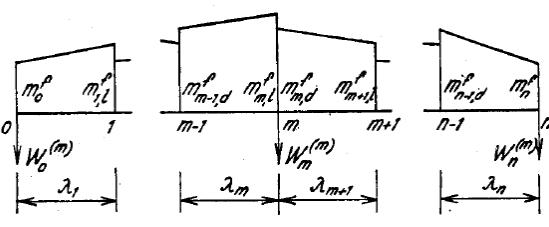


$$W_0^{(p)} = \frac{\lambda_1}{6} (2p_0^f + p_1^f),$$

$$W_m^{(p)} = \frac{\lambda_m}{6} (p_{m-1,d}^f + 2p_m^f + p_{m+1,d}^f), \\ m = 1, 2, \dots, m-1$$

$$W_n^{(p)} = \frac{\lambda_n}{6} (p_{n-1,d}^f + 2p_n^f).$$

- Fiktivno opterećenje m^f



$$W_0^{(m^f)} = -\frac{m_0^f + m_{1,l}^f}{2}$$

$$W_m^{(m^f)} = \frac{m_{m-1,d}^f + m_{m,l}^f}{2} - \frac{m_{m,d}^f + m_{m+1,l}^f}{2}, \\ m = 1, 2, \dots, n-1,$$

$$W_n^{(m^f)} = \frac{m_{n-1,d}^f + m_n^f}{2}.$$

- Ukoliko nema skokova kod opterećenja

$$W_0^{(p)} = \frac{\lambda}{6} (2p_0^f + p_1^f),$$

$$W_m^{(p)} = \frac{\lambda}{6} (p_{m-1}^f + 4p_m^f + p_{m+1}^f), \quad m = 1, 2, \dots, n-1,$$

$$W_n^{(p)} = \frac{\lambda}{6} (p_{n-1}^f + 2p_n^f),$$

$$W_0^{(m^f)} = -\frac{m_0^f + m_1^f}{2},$$

$$W_m^{(m^f)} = \frac{m_{m-1}^f - m_{m+1}^f}{2}, \quad m = 1, 2, \dots, n-1,$$

$$W_n^{(m^f)} = \frac{m_{n-1}^f + m_n^f}{2}.$$

2. Promjena opterećenja po zakonu kvadratne parabole

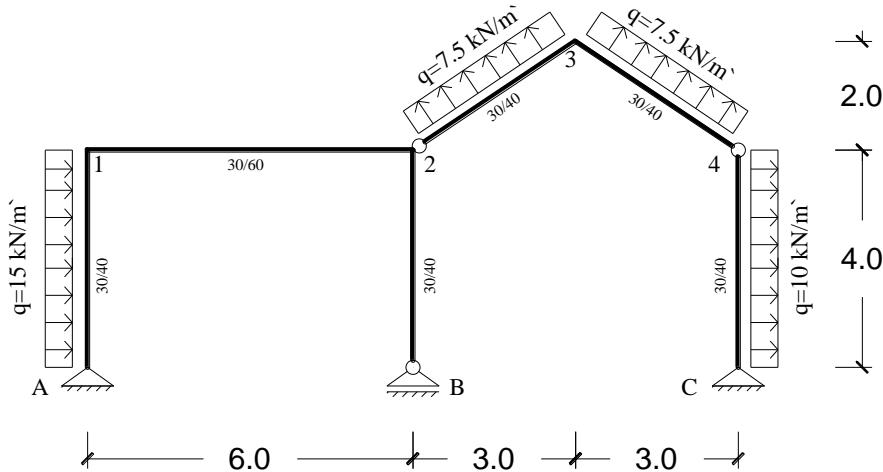
$$W_0^{(p)} = \frac{\lambda}{24} (7p_0^f + 6p_1^f - p_2^f),$$

$$W_m^{(p)} = \frac{\lambda}{12} (p_{m-1}^f + 10p_m^f + p_{m+1}^f), \quad m = 1, 2, \dots, n-1,$$

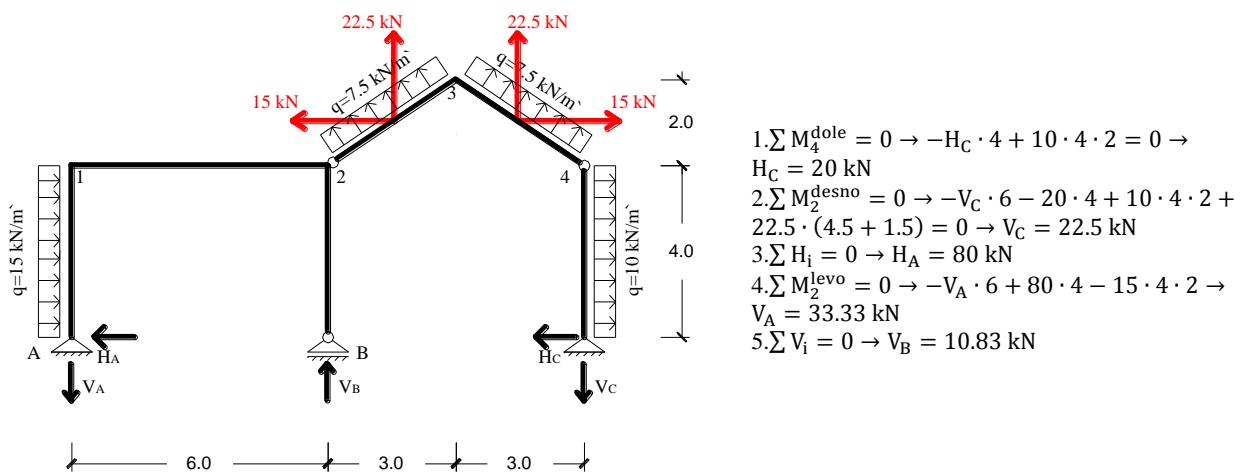
$$W_n^{(p)} = \frac{\lambda}{24} (7p_n^f + 6p_{n-1}^f - p_{n-2}^f).$$

STATIKA KONSTRUKCIJA 1 - VEŽBE

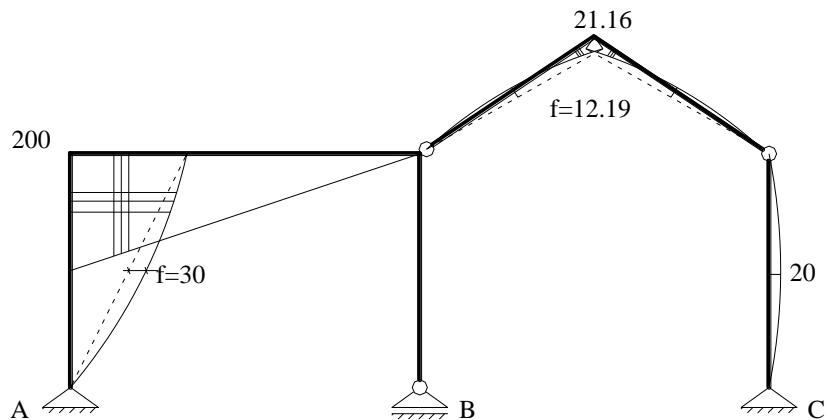
Zadatak: Za nosač na slici odrediti dijagram vertikalnog pomeranja poteza 1-2-3-4, sa ordinatama na svakih 1.5m, usled jednovremenog delovanja datog opterećenja i temperature u osama štapova A-1, B-2 ($t^0 = +25^\circ\text{C}$). Geometrijske karakteristike poprečnih presjeka date su na slici. Uticaj normalnih sila na deformaciju zanemariti. $E = 3 \cdot 10^7 \text{ kN/m}^2$, $\alpha_t = 10^{-5} \frac{1}{^\circ\text{C}}$



a) Reakcije oslonaca i dijagrami presečnih sila

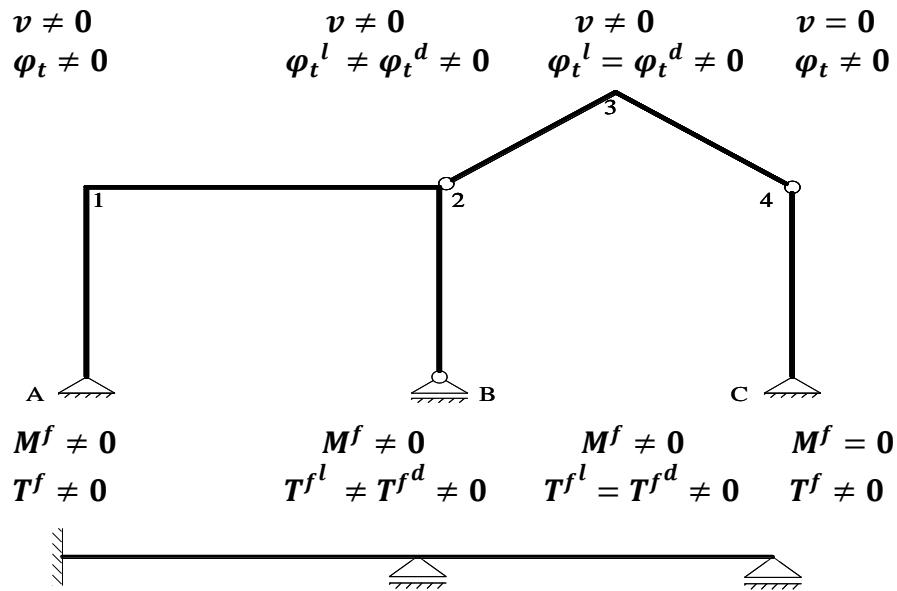


- dijagram momenata savijanja ($M [\text{kNm}]$)



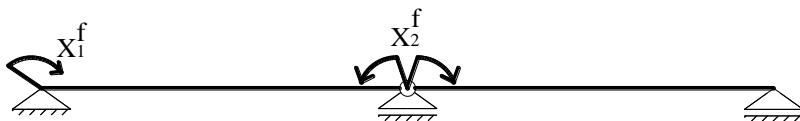
STATIKA KONSTRUKCIJA 1 - VEŽBE

- Određivanje fiktivnog nosača

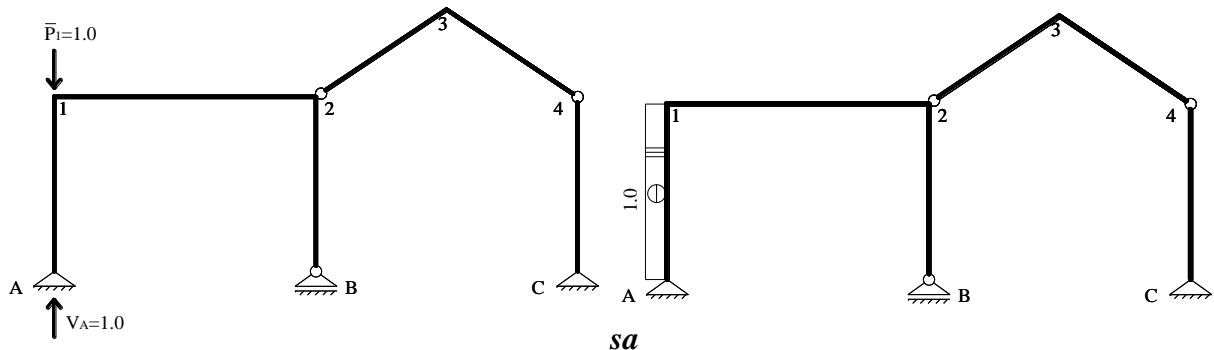


$$n = Z_s + Z_k + Z_o + Z_u - 2K = 2 + 1 + 4 + 1 - 2 \cdot 3 \\ = 2 \times \text{stat. noedređen fiktivni nosač}$$

- Osnovni sistem datog statički neodređenog fiktivnog nosača



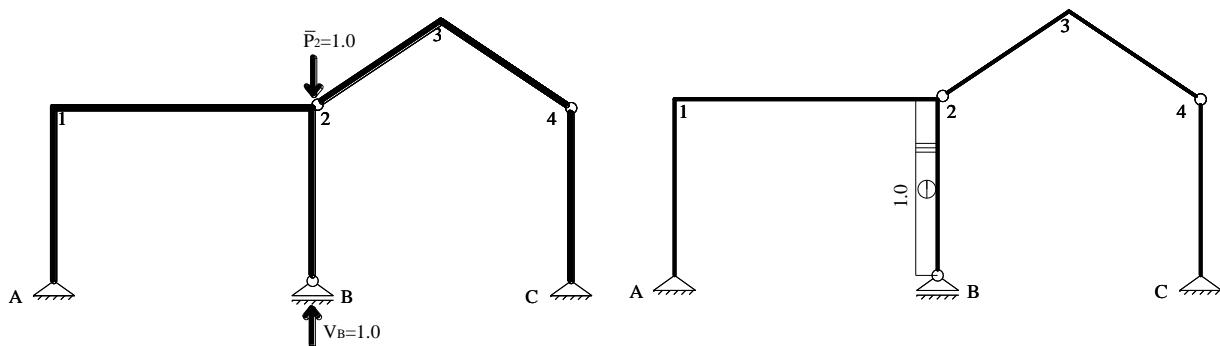
- Statički neodređena fiktivna veličina X_1^f - Dijagram normalnih sila usled generalisane sile (\bar{N})



$$X_1^f = \int \bar{N} \alpha_t t^o d_s = -1 \cdot 25 \cdot 10^{-5} \cdot 4 = -1 \cdot 10^{-3}$$

STATIKA KONSTRUKCIJA 1 - VEŽBE

-Statički neodređena fiktivna veličina X_2^f - Dijagram normalnih sila usled generalisane sile (\bar{N})

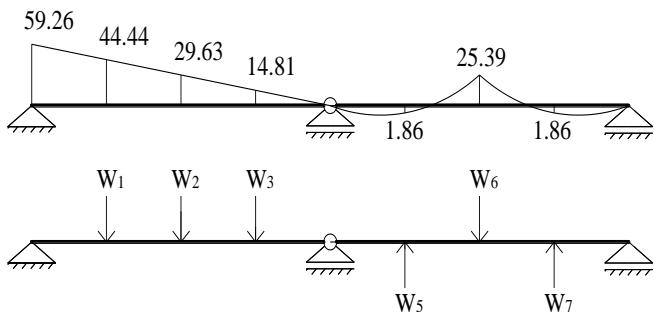


$$X_2^f = \int \bar{N} \alpha_t t^o d_s = -1 \cdot 25 \cdot 10^{-5} \cdot 4 = -1 \cdot 10^{-3}$$

- Fiktivno opterećenje raspodeljenim silama

$$I_c = \frac{0.3 \cdot 0.4^3}{12} = 1.6 \cdot 10^{-3} m^4, \quad EI_c = 48000 kNm^2$$

$$p^f = \left(\frac{M}{EI} + \alpha_t \frac{\Delta t^o}{h} \right) \frac{1}{\cos \alpha} \rightarrow EI_c p^f = \frac{I_c}{I} M \frac{1}{\cos \alpha}$$



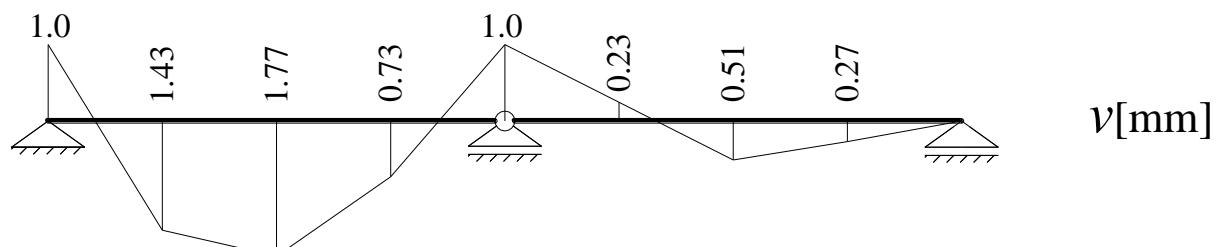
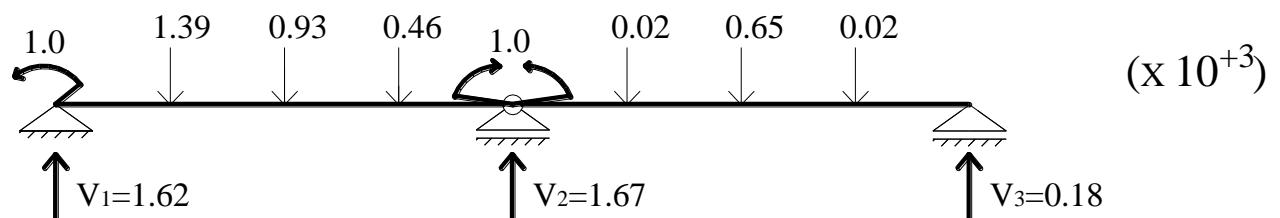
$$W_1 = \frac{1.5}{6} (59.26 + 4 \cdot 44.44 + 29.63) = 66.66$$

$$W_2 = \frac{1.5}{6} (44.44 + 4 \cdot 29.63 + 14.81) = 44.44$$

$$W_3 = \frac{1.5}{6} (29.63 + 4 \cdot 14.81 + 0) = 22.22$$

$$W_5 = W_7 = \frac{1.5}{12} (0 + 10 \cdot 1.86 - 25.39) = -0.85$$

$$W_6 = \frac{1.5}{12} (-1.86 + 10 \cdot 25.39 - 1.86) = 31.27$$



Statički neodređeni nosači – Metod sila

Uslovi ravnoteže:

$$\sum H_i = 0; \sum_{2k+m} V_i = 0; \sum M_i = 0$$

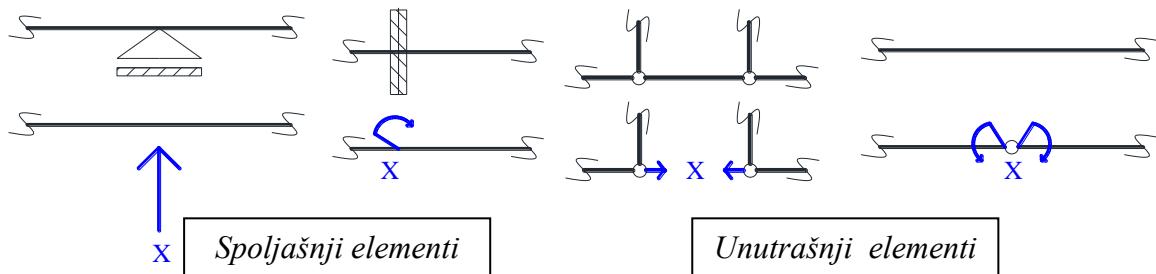
Nepoznate:

- Reakcije oslonaca Coi - Zo
- Momenti ulještenja Cui - Zu
- Sile u štapovima Sik - Zs
- Momenti Mik i Mki - Zk + m

Kriterijum za statički neodređen nosač: $Z_s + Z_k + Z_o + Z_u + m > 2K + m$

Statička neodređenost: $n = Z_s + Z_k + Z_o + Z_u - 2K$

Statički neodređene veličine: X_1, X_2, \dots, X_n



Jednačina statičke neodređenosti: $\sum \delta_{ij} \cdot x_j + \delta_{iX} = 0$

$$\delta_{ij} = \int \frac{M_i M_j}{EI} ds + \int \frac{N_i N_j}{EF} ds + \int k \frac{T_i T_j}{FG} ds$$

$$\delta_{iX} = \delta_{i0} + \delta_{it} + \delta_{ic}$$

$$\delta_{i0} = \int \frac{M_i M_o}{EI} ds + \int \frac{N_i N_o}{EF} ds + \int k \frac{T_i T_o}{FG} ds$$

$$\delta_{it} = \int M_i \alpha_t \frac{\Delta t}{h} ds + \int N_i \alpha_t t^\circ ds$$

$$\delta_{ic} = - \sum C_i c_i$$

$$\begin{aligned} \delta_{1X} + \delta_{11} X_1 + \delta_{12} X_2 + \dots + \delta_{1n} X_n &= 0 \\ \delta_{2X} + \delta_{21} X_1 + \delta_{22} X_2 + \dots + \delta_{2n} X_n &= 0 \\ &\vdots \\ \delta_{nX} + \delta_{n1} X_1 + \delta_{n2} X_2 + \dots + \delta_{nn} X_n &= 0 \end{aligned}$$

Nepoznate određujemo super pozicijom: $Z = Z_0 + Z_1 X_1 + Z_2 X_2 + \dots + Z_n X_n$

Postupak proračuna:

1. Određivanje statičke neodređenosti
2. Usvajanje (izbor) osnovnog sistema
3. Određivanje redukovanih dužina
4. Dijagrami Mo , No , To , $\alpha_t \frac{\Delta t}{h}$, $\alpha_t t^\circ$, C od spoljašnjeg dejstva
5. Dijagrami Mi , Ni , Ti za stanja $X_i = 1, 0$
6. Koeficijenti uz nepoznate δ_{ij}
7. Slobodni članovi δ_{i0}
8. Uslovne jednačine
9. Uticaji na statički neodređenom nosaču