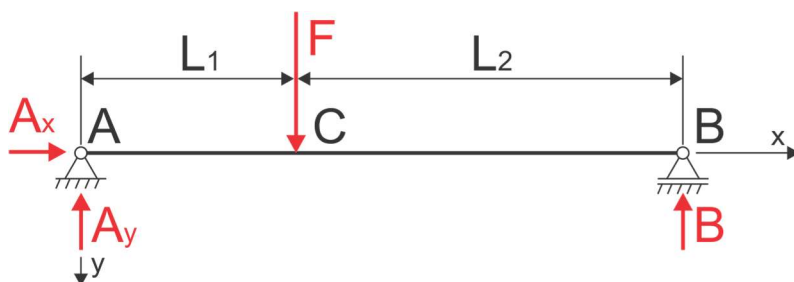


2. Naloga z vaj

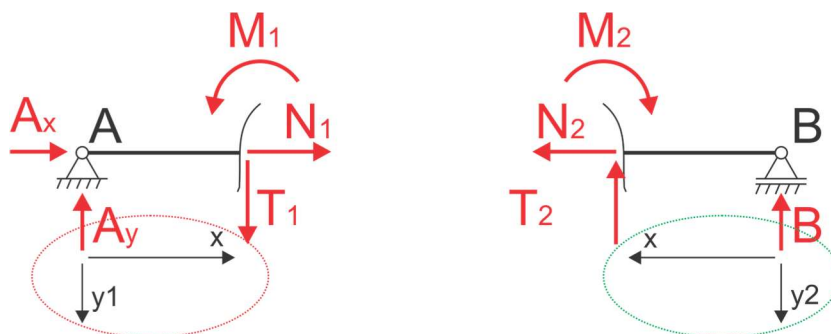


Na zgornji sliki je narisan koordinatni sistem, ki je uporabljen za izračun reakcij. Ta ni nujno enak kot koordinatni sistem v katerem zapišemo enačbo notranjega upogibnega momenta. Tukaj imamo dve polji, imeli bomo torej dve upogibnici, eno za prvo polje in eno za drugo polje. Enačba upogibnice velja le v polju, za katero je izpeljana (iz enačbe notranjega upogibnega momenta v tem istem polju).

Ravnovesne enačbe:

$$\begin{aligned} \sum F_{ix} = 0 &\Rightarrow A_x = 0 &\Rightarrow A_x = 0 \\ \sum F_{iy} = 0 &\Rightarrow -A_y - B + F = 0 &\Rightarrow A_y = F - B = F \frac{L_2}{L} \\ \sum M_{iz,A} = 0 &\Rightarrow FL_1 - BL = 0 &\Rightarrow B = F \frac{L_1}{L} \end{aligned}$$

Izračunamo notranji upogibni momenti v prvem in drugem polju v izbranih koordinatnih sistemih:



Enačba notranjega upogibnega momenta v prvem polju je izpeljana v koordinatnem sistemu (y_1, x) – obkroženo z rdečo barvo, zato bo tudi enačba upogibnice za to polje podana v tem koordinatnem sistemu. Podobno je enačba notranjega upogibnega momenta v drugem polju izpeljana v koordinatnem sistemu (y_2, x) – obkroženo z zeleno barvo, zato bo enačba upogibnice za drugo polje podana v koordinatnem sistemu (y_2, x) .

I. Polje:

$$\begin{aligned} M &= F \frac{L_2}{L} x \\ 0 &\leq x \leq L_1 \end{aligned}$$

2. Polje:

$$\begin{aligned} M &= F \frac{L_1}{L} x \\ 0 &\leq x \leq L_2 \end{aligned}$$

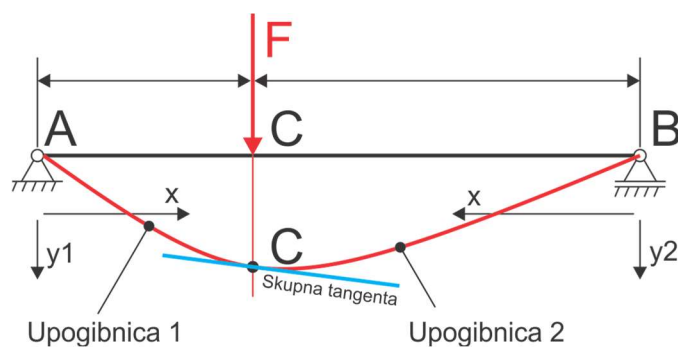
Upogibnico v prvem in drugem polju dobimo z integriranjem:

$$\begin{aligned} y_1''(x) &= -\frac{FL_2 x}{LEI_z} \\ y_1'(x) &= -\frac{FL_2 x^2}{2LEI_z} + C_1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y_2''(x) &= -\frac{FL_1 x}{LEI_z} \\ y_2'(x) &= -\frac{FL_1 x^2}{2LEI_z} + C_3 \end{aligned}$$

$$y_1(x) = -\frac{FL_2x^3}{6LEI_z} + C_1x + C_2$$

$$y_2(x) = -\frac{FL_1x^3}{6LEI_z} + C_3x + C_4$$



Za izračun konstant moramo uporabiti robne pogoje:

1) Ker je nosilec vpet v točki A, bo tu povese enak 0. Točka A sodi v prvo polje, kar pomeni, da bo vrednost enačbe upogibnice prvega polja v tej točki enaka 0. X-koordinata točke A v koordinatnem sistemu prve upogibnice (y_1, x) je 0, zaradi česar velja:

$$1. \quad y_1(0) = 0$$

$$y_1(0) = -\frac{FL_2 \cdot 0^3}{6LEI_z} + C_1 \cdot 0 + C_2 = 0 \quad \rightarrow \quad C_2 = 0$$

2) Ker je nosilec vpet v točki B, bo tudi tu povese enak 0. Točka B sodi v drugo polje, kar pomeni, da bo vrednost enačbe upogibnice drugega polja v tej točki enaka 0. X-koordinata točke B v koordinatnem sistemu druge upogibnice (y_2, x) je 0, zaradi česar velja:

$$2. \quad y_2(0) = 0$$

$$y_2(0) = -\frac{FL_1 \cdot 0^3}{6LEI_z} + C_3 \cdot 0 + C_4 = 0 \quad \rightarrow \quad C_4 = 0$$

3) Nosilec se v točki C ne sme pretrgati. Vrednost povese v tej točki mora biti enaka za obe upogibnici (upoštevati moramo, da ima točka C v koordinatnih sistemih obeh upogibnic različno vrednost koordinate x – v koordinatnem sistemu prve upogibnice (y_1, x) se nahaja pri L_1 , v koordinatnem sistemu druge upogibnice (y_2, x) pa pri L_2).

$$3. \quad y_1(L_1) = y_2(L_2)$$

$$-\frac{FL_2L_1^3}{6LEI_z} + C_1L_1 = -\frac{FL_1L_2^3}{6LEI_z} + C_3L_2$$

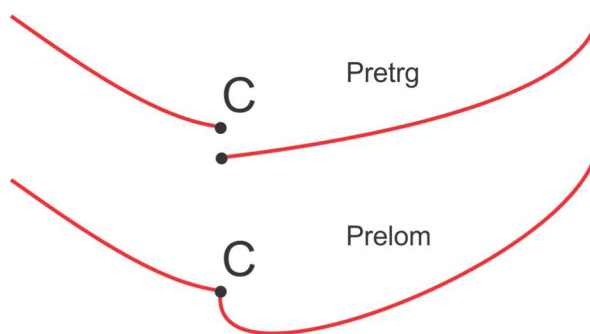
4) Nosilec se v točki C ne sme prelomiti - upogibnici morata imeti v točki C skupno tangento. Prvi odvod funkcije upogibnice nam poda naklonski kot tangente. Upoštevati moramo, da bo naklonski kot skupne tangente v enem od koordinatnih sistemov obeh upogibnic pozitiven, v drugem pa negativen (zaradi različne usmerjenosti osi x v teh dveh koordinatnih sistemih). Ni potrebno, da vemo v katerem koordinatnem sistemu bo pozitiven in v katerem negativen, pomembno je le, da upoštevamo, da je obratnega predzanaka:

$$4. \quad y_1'(L_1) = -y_2'(L_2)$$

ali

$$-y_1'(L_1) = y_2'(L_2)$$

$$-\frac{FL_2L_1^2}{2LEI_z} + C_1 = \frac{FL_1L_2^2}{2LEI_z} - C_3$$



Iz enačb 3 in 4 sedaj izračunamo C_1 in C_3 . Iz enačbe 4 npr. izpostavimo C_1 :

$$C_1 = \frac{FL_1L_2^2}{2LEI_z} + \frac{FL_2L_1^2}{2LEI_z} - C_3$$

$$C_1 = \frac{FL_1L_2}{2LEI_z}(L_2 + L_1) - C_3 = \frac{FL_1L_2L}{2LEI_z} - C_3 = \frac{FL_1L_2}{2EI_z} - C_3$$

Rezultat vstavimo v enačbo 3:

$$-\frac{FL_2L_1^3}{6LEI_z} + C_1L_1 = -\frac{FL_1L_2^3}{6LEI_z} + C_3L_2$$

$$-\frac{FL_2L_1^3}{6LEI_z} + \left(\frac{FL_1L_2}{2EI_z} - C_3\right)L_1 = -\frac{FL_1L_2^3}{6LEI_z} + C_3L_2$$

$$-\frac{FL_2L_1^3}{6LEI_z} + \frac{FL_1L_2}{2EI_z} = -\frac{FL_1L_2^3}{6LEI_z} + C_3L_2 + C_3L_1$$

$$C_3(L_1 + L_2) = -\frac{FL_2L_1^3}{6LEI_z} + \frac{FL_1L_2}{2EI_z} + \frac{FL_1L_2^3}{6LEI_z} = \frac{FL_1L_2}{6LEI_z}(-L_1^2 + 3L_1(L_1 + L_2) + L_2^2)$$

$$C_3(L_1 + L_2) = \frac{FL_1L_2}{6LEI_z}(3L_1(L_1 + L_2) + L_2^2 - L_1^2)$$

$$C_3(L_1 + L_2) = \frac{FL_1L_2}{6LEI_z}(3L_1(L_1 + L_2) + (L_2 - L_1)(L_2 + L_1))$$

$$C_3 = \frac{FL_1L_2}{6LEI_z}(3L_1 + (L_2 - L_1)) = \frac{FL_1L_2}{6LEI_z}(2L_1 + L_2)$$

Zadnji rezultat vstavimo nazaj v zgornjo enačbo in izračunamo še C_1 :

$$C_1 = \frac{FL_1L_2}{2EI_z} - C_3 = \frac{FL_1L_2}{6LEI_z}(L_1 + 2L_2)$$

Končni enačbi upogibnice:

$$y_1(x) = -\frac{FL_2x^3}{6LEI_z} + \frac{FL_1L_2(L_1 + 2L_2)x}{6LEI_z} = \frac{FL_2}{6LEI_z}(-x^3 + L_1(L_1 + 2L_2)x)$$

$$y_2(x) = -\frac{FL_1x^3}{6LEI_z} + \frac{FL_1L_2(2L_1 + L_2)x}{6LEI_z} = \frac{FL_1}{6LEI_z}(-x^3 + L_2(2L_1 + L_2)x)$$

Največja vrednost povesa v področju prve upogibnice:

$$y_1(x) = \frac{FL_2}{6LEI_z} (-x^3 + L_1(L_1 + 2L_2)x)$$

$$y_1(0) = 0, \quad y_1(L_1) = \frac{FL_2}{6LEI_z} (-L_1^3 + L_1(L_1 + 2L_2)L_1) = 1,74429\text{mm}$$

$$\frac{dy_1(x)}{dx} = 0 = \frac{FL_2}{6LEI_z} (-3x^2 + L_1(L_1 + 2L_2))$$

$$x = \sqrt{\frac{L_1(L_1 + 2L_2)}{3}} = 1,291\text{m} \quad - \text{izven prvega polja torej nima fizikalnega pomena.}$$

Največja vrednost povesa v področju druge upogibnice:

$$y_2(x) = \frac{FL_1}{6LEI_z} (-x^3 + L_2(2L_1 + L_2)x)$$

$$y_2(0) = 0, \quad y_2(L_2) = \frac{FL_1}{6LEI_z} (-L_2^3 + L_2(2L_1 + L_2)L_2) = 1,74429\text{mm}$$

$$\frac{dy_2(x)}{dx} = 0 = \frac{FL_1}{6LEI_z} (-3x^2 + L_2(2L_1 + L_2))$$

$$x = \sqrt{\frac{L_2(2L_1 + L_2)}{3}} = 1,633\text{m} \quad - \text{pade v drugo polje!}$$

$$\underline{\underline{y_2(1,633 \text{ m}) = 1,89894 \text{ mm}}}$$