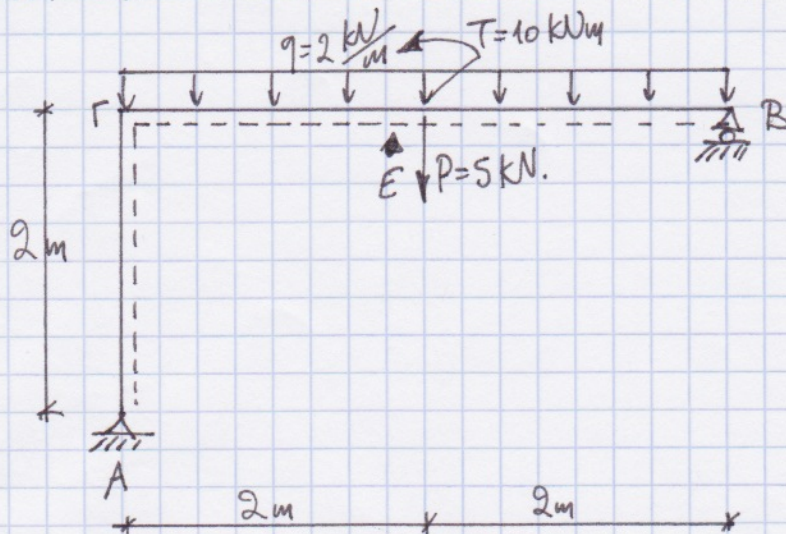
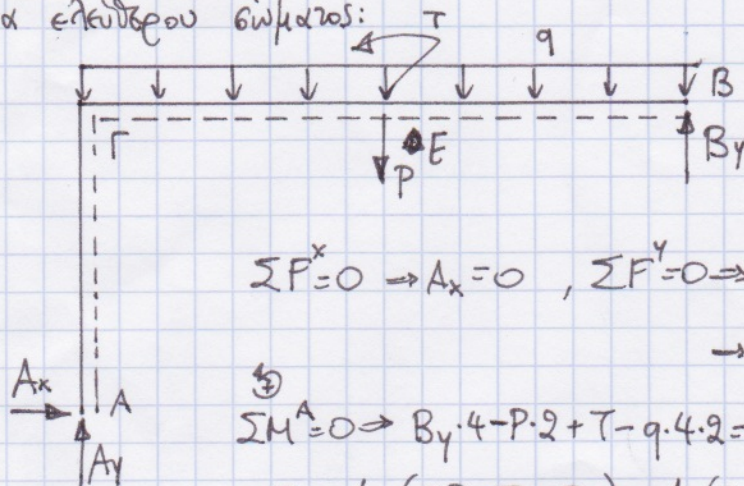


ΑΣΚΗΣΗ 1. ΠΛΑΙΣΙΟ ΜΕ ΜΕΘΟΔΟ ΥΠΟΚΑΤΑΣΤΑΤΗΣ ΔΟΚΟΥ.



Διάγραμμα ελεύθερου σώματος:



$$\sum F^x = 0 \Rightarrow A_x = 0, \quad \sum F^y = 0 \Rightarrow A_y + B_y - P - q \cdot 4 = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow A_y + B_y = P + 4q = 5 + 4 \cdot 2 = 13 \text{ kN}$$

$$\sum M^A = 0 \Rightarrow B_y \cdot 4 - P \cdot 2 + T - q \cdot 4 \cdot 2 = 0 \Rightarrow$$

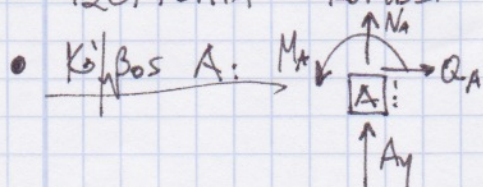
$$\Rightarrow B_y = \frac{1}{4} (2P - T + 8q) = \frac{1}{4} (2 \cdot 5 - 10 + 8 \cdot 2) = 4 \text{ kN.}$$

$$\text{άρα } A_y = 13 - 4 = 9 \text{ kN.}$$

Χαρακτηριστικά σημεία: A (ακραία σμείξη), B (ακραία σμείξη)  
 Γ (κόμβος), Ε (σημείο άσκησης συγκέντρω-  
 μένου φορτίου).

Τμήματα: ΑΓ ( $l_{AG} = 2\text{m}$ ), ΓΕ ( $l_{GE} = 2\text{m}$ ), ΕΒ ( $l_{EB} = 2\text{m}$ ).

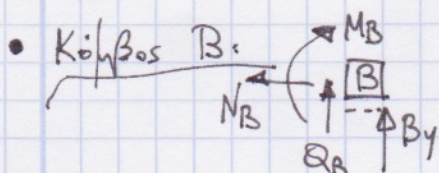
ΙΣΟΡΡΟΠΙΑ ΚΟΜΒΩΝ (ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΩΝ ΣΗΜΕΙΩΝ):



$$\sum M^A = 0 \Rightarrow M_A = 0 \quad (\text{απόρριψη!}).$$

$$\sum F^y = 0 \Rightarrow N_A + A_y = 0 \Rightarrow N_A = -A_y = -9 \text{ kN.}$$

ΟΙ ΤΕΜΝΟΥΣΕΣ ΔΕΝ ΥΠΟΛΟΓΙΖΟΝΤΑΙ — ΔΕΝ ΑΠΑΙΤΟΥΝΤΑΙ!!

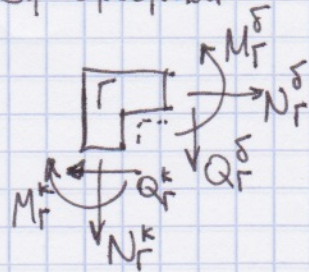


$$\sum M^B = 0 \Rightarrow M_B = 0 \quad (\text{ακραία κύλιση!}).$$

$$\sum F^x = 0 \Rightarrow N_B = 0.$$



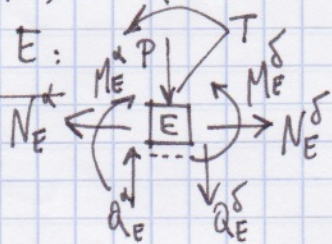
• Κόμβος Γ:



$$\begin{aligned} \sum M^{\Gamma} = 0 &\Rightarrow M_G^{\delta} - M_G^k = 0 \Rightarrow M_G^{\delta} = M_G^k = M_G \\ \sum F^x = 0 &\Rightarrow N_G^{\delta} - Q_G^k = 0 \Rightarrow N_G^{\delta} = Q_G^k \\ \sum F^y = 0 &\Rightarrow Q_G^{\delta} + N_G^k = 0 \Rightarrow N_G^k = -Q_G^{\delta} \end{aligned}$$

Οι εξισώσεις που συνδέουν τέμνουσες και αξονικές δυνάμεις θα χρησιμοποιήσουν αργότερα για τον υπολογισμό της αξονικής δύναμης στον κόμβο, αφού έχει σχεδιαστεί το [Q].

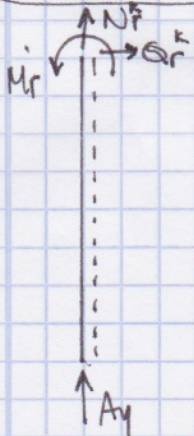
• Κόμβος Ε:



$$\begin{aligned} \sum M^E = 0 &\Rightarrow M_E^{\delta} + T - M_E^{\alpha} = 0 \Rightarrow M_E^{\alpha} = M_E^{\delta} + T \\ \sum F^x = 0 &\Rightarrow N_E^{\delta} - N_E^{\alpha} = 0 \Rightarrow N_E^{\alpha} = N_E^{\delta} = N_E \end{aligned}$$

⇒ Σε πρώτη φάση μας ενδιαφέρουν μόνο οι ροπές στις πλευρές των χαρακτηριστικών σημείων. Αυτές οι ροπές είναι οι ΑΚΡΑΙΕΣ ΡΟΠΕΣ των τμημάτων, οι οποίες φέρζαν ως υποκατάστατες δοκοί των τμημάτων ΑΓ, ΓΕ και ΕΒ. Έχοντας ως σημεία καμπτικής ροπής στα ακραία σημεία του φορέα, υπολογίζουμε ως  $M_G$  και  $M_E^{\alpha}, M_E^{\delta}$ , κάνοντας ροπές σε κατάλληλες διατομές και εξετάζοντας την ισορροπία των τμημάτων φορέα.

• Τομή (λίγο) κάτω από το Γ: εξέταση του τμήματος ΑΓ:

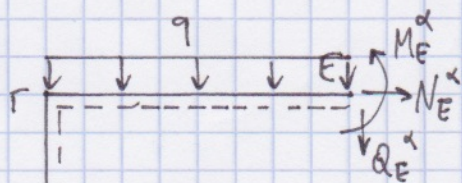


$$\begin{aligned} \sum M^{\Gamma} = 0 &\Rightarrow M_G^k = 0 \\ \sum F^y = 0 &\Rightarrow N_B + A_y = 0 \Rightarrow N_B = -A_y = -9 \text{ kN} \end{aligned}$$

• Τομή (λίγο) αριστερά του Ε:

εξέταση του τμήματος ΑΓΕ

$$\begin{aligned} \sum F^x = 0 &\Rightarrow N_E^{\alpha} = 0 \\ \sum M^E = 0 &\Rightarrow M_E^{\alpha} + q \cdot 2 \cdot 1 - A_y \cdot 2 = 0 \Rightarrow \\ \Rightarrow M_E^{\alpha} &= A_y \cdot 2 - 2 \cdot 1 \cdot q = 9 \cdot 2 - 2 \cdot 2 = +14 \text{ kNm} \end{aligned}$$



Από την ισορροπία του κόμβου Ε:  $N_E^{\delta} = N_E^{\alpha} = 0$   
 $M_E^{\delta} = M_E^{\alpha} - T = 14 - 10 = +4 \text{ kNm}$



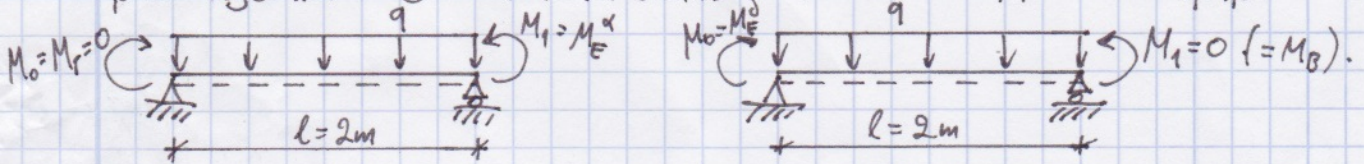
### 3) Μηχανική 9η Εβδομάδα Ασκήσεις Πράξης

08-09/12/2011.

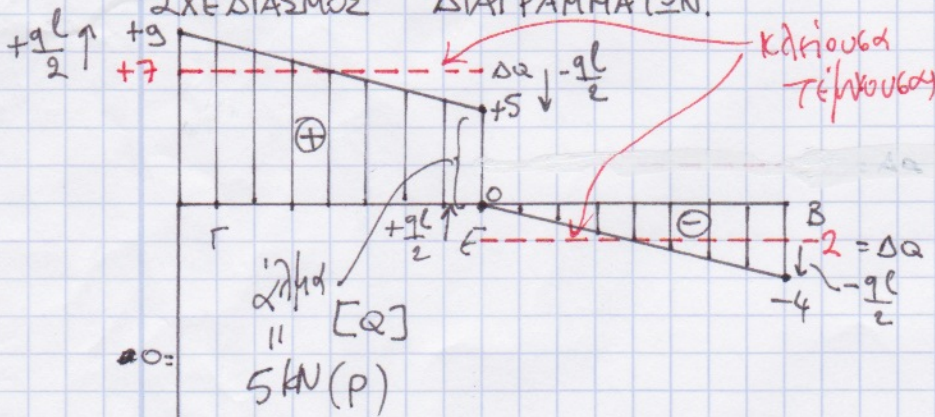
Για τον σχεδιασμό των διαγραμμάτων των υποκαταστάτων δοκών ΑΓ, ΓΕ και ΕΒ πινακτοποιούμε ως πρῶτον:

| Τμήμα | $l$ | $M_0$ | $M_1$ | $\Delta Q = \frac{M_1 - M_0}{l}$ | $q$ | $\frac{ql}{2}$ | $f = \frac{ql^2}{8}$ | $\bar{M} = \frac{M_0 + M_1}{2}$ | $\bar{M} + f$ |
|-------|-----|-------|-------|----------------------------------|-----|----------------|----------------------|---------------------------------|---------------|
| ΑΓ    | 2   | 0     | 0     | 0                                | 0   | —              | —                    | —                               | —             |
| ΓΕ    | 2   | 0     | +14   | +7                               | 2   | 2              | 1                    | +7                              | +8            |
| ΕΒ    | 2   | +4    | 0     | -2                               | 2   | 2              | 1                    | +2                              | +3            |

Το κατακόρυφο μέλος δεν καταπονείται καμπυλικά/διατμητικά, αλλά μόνο αξονικά. Οι υποκαταστάτες δοκοί των άλλων δύο τμημάτων είναι:



#### ΣΧΕΔΙΑΣΜΟΣ ΔΙΑΓΡΑΜΜΑΤΩΝ.

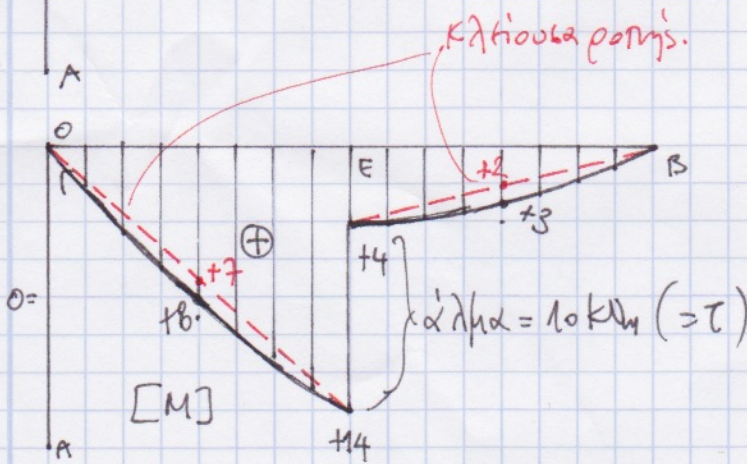


• από την ισορροπία κόμβου Γ:

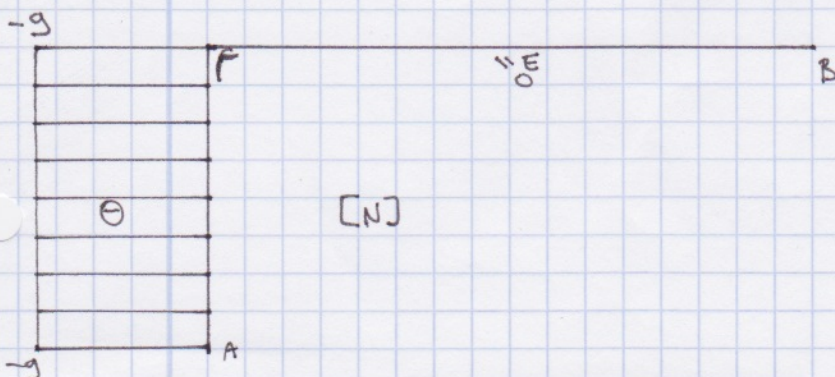
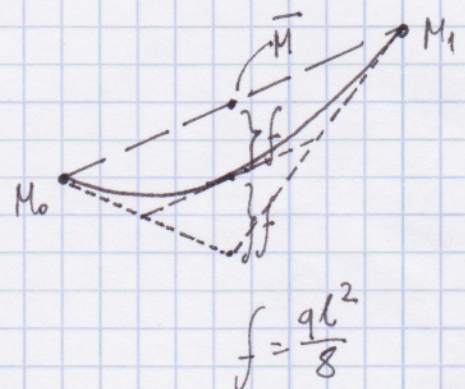
$$N_{\Gamma}^d = Q_{\Gamma}^k = 0.$$

$$N_{\Gamma}^k = -Q_{\Gamma}^d = -9 \text{ kN}.$$

• λόγω των οπν δεν έχουμε αξονική φόρτιση στο εσωτερικό του ΓΕΒ,  $N_E = 0$ .

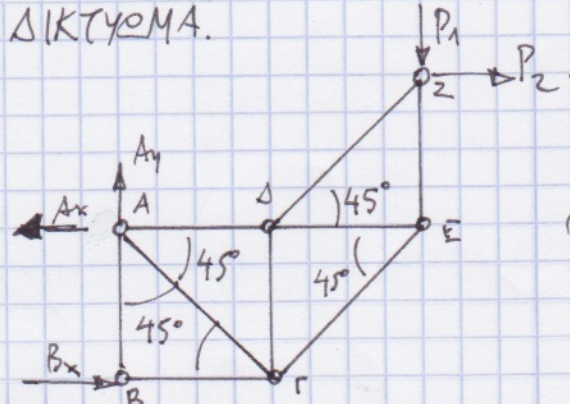
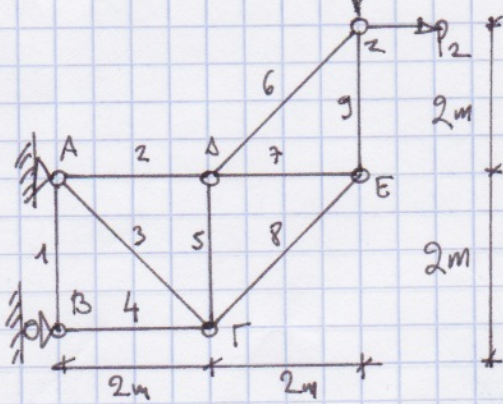


#### Σχεδιασμός Παραβολής:





ΑΣΚΗΣΗ 2 : ΑΠΛΟ ΔΙΚΤΥΟΜΑ.



$P_1 = 25 \text{ kN}$   
 $P_2 = 12 \text{ kN}$

Διάγραμμα ελεύθερου σώματος.

Βήμα 1ο Στερεότητα) Ισοστατικά) :

Το δικτυωμένο κέρφωμα είναι στερεό γιατί υποστηρίζεται από παράλληλες ραβδών με κοινή άρθρα ανά δύο.

Εξάμε: # αναδράσεις στις σημείσεις  $f = 3$  (από τις συνθήκες).

# άγνωστες τάσεις ραβδών  $s = 9$

# κόμβων  $k = 6$ : άρα γενικευμένες εξισώσεις:  $k \cdot 2 = 2 \cdot 6 = 12$ .

οπότε  $f + s = 2 \cdot k \checkmark$ . Αφού διέξαμε 2ν στερεότητα τότε η σχέση γίνεται καινούρια ισοστατικά.

ΑΝΤΙΔΡΑΣΕΙΣ:  $\Sigma F^x = 0 \Rightarrow -A_x + B_x + P_2 = 0$ ,  $\Sigma F^y = 0 \Rightarrow A_y - P_1 = 0 \Rightarrow A_y = +P_1 = 25 \text{ kN}$ .

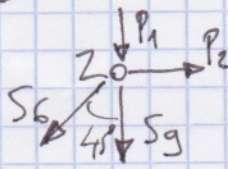
$\Sigma M^A = 0 \Rightarrow B_x \cdot 2 - P_2 \cdot 2 - P_1 \cdot 4 = 0 \Rightarrow B_x = \frac{1}{2} (P_1 \cdot 4 + P_2 \cdot 2) = 2P_1 + P_2 = 62 \text{ kN}$ .

άρα  $A_x = +P_2 + B_x = +12 + 62 = +74 \text{ kN}$ .

ΜΕΘΟΔΟΣ ΚΟΜΒΩΝ:

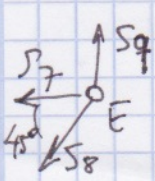
Ξεκινάμε από κόμβο με δύο άγνωστες:

Κόμβος Ζ:  $\Sigma F^x = 0 \Rightarrow P_2 - S_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_6 = +P_2 \sqrt{2} = +12\sqrt{2} = +16,97 \text{ kN}$ .



$\Sigma F^y = 0 \Rightarrow S_g + S_6 \frac{\sqrt{2}}{2} + P_1 = 0 \Rightarrow S_g = -P_1 - S_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = -25 - 12\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = -25 - 12 = -37 \text{ kN}$ .

Κόμβος Ε:

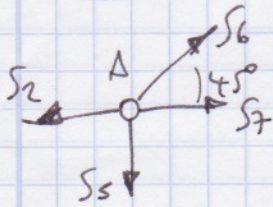


$\Sigma F^y = 0 \Rightarrow S_g - S_8 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_8 = S_g \sqrt{2} = -37\sqrt{2} = -52,33 \text{ kN}$ .

$\Sigma F^x = 0 \Rightarrow S_7 + S_8 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_7 = -S_8 \frac{\sqrt{2}}{2} = +37\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = +37 \text{ kN}$ .



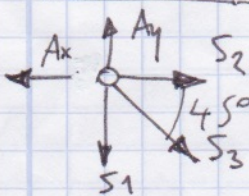
Κόμβος Δ:



$$\Sigma F^y = 0 \Rightarrow \frac{S_6 \sqrt{2}}{2} - S_5 = 0 \Rightarrow S_5 = S_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = +12\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = +12 \text{ kN.}$$

$$\Sigma F^x = 0 \Rightarrow S_2 - S_7 - S_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_2 = S_7 + S_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = +37 + 12\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = +49 \text{ kN.}$$

Κόμβος Α:



~~$\Sigma F^x = 0 \Rightarrow S_2 + Ax + S_3 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_2 = -Ax - S_3 \frac{\sqrt{2}}{2}$~~

$$\Sigma F^x = 0 \Rightarrow S_2 - Ax + S_3 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_3 = -(S_2 + Ax) \sqrt{2} = -(49 + 74) \sqrt{2} = +25\sqrt{2} = +35,36 \text{ kN.}$$

$$\Sigma F^y = 0 \Rightarrow S_1 - Ay + S_3 \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \Rightarrow S_1 = Ay - S_3 \frac{\sqrt{2}}{2} = 25 - 25\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \text{ kN.}$$

Κόμβος Β:

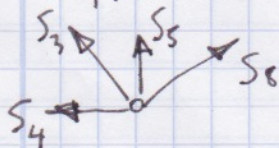


$$\Sigma F^x = 0 \Rightarrow S_4 + B_x = 0 \Rightarrow S_4 = -B_x = -62 \text{ kN.}$$

Η  $S_1 = 0$  που βεβαιώθηκε πριν εντάσσοντας  $(\Sigma F^y = 0)$ .

ΕΠΑΛΗΘΕΥΣΗ:

Κόμβος Γ:



$$\Sigma F^x = S_8 \frac{\sqrt{2}}{2} - S_3 \frac{\sqrt{2}}{2} - S_4 = -37\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} - 25\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} + 62 = -37 - 25 + 62 = -62 + 62 = 0 \checkmark$$

$$\Sigma F^y = S_5 + S_3 \frac{\sqrt{2}}{2} + S_8 \frac{\sqrt{2}}{2} = +12 + 25\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} - 37\sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = 12 + 25 - 37 = -37 + 37 = 0 \checkmark$$

| Παράβολο | Τάση (kN).             |
|----------|------------------------|
| 1        | 0                      |
| 2        | +49                    |
| 3        | $+25\sqrt{2} = +35,36$ |
| 4        | -62                    |
| 5        | +12                    |
| 6        | $+12\sqrt{2} = +16,97$ |
| 7        | +37                    |
| 8        | $-37\sqrt{2} = -52,33$ |
| 9        | -37                    |