

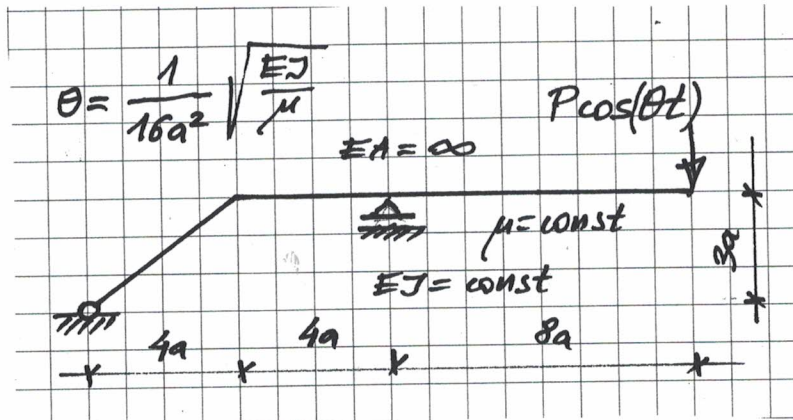
Egzamin z Mechaniki Konstrukcji II, 12 II 2020 r.
Wydział Inżynierii Lądowej, studia stacjonarne

NAZWISKO imię				
Grupa	Data zaliczenia ćwiczeń		Numer albumu	
Ocena zadania 1	Ocena zadania 2	Ocena zadania 3	Ocena z egzaminu	Ocena łączna
				Data

Zadanie 1

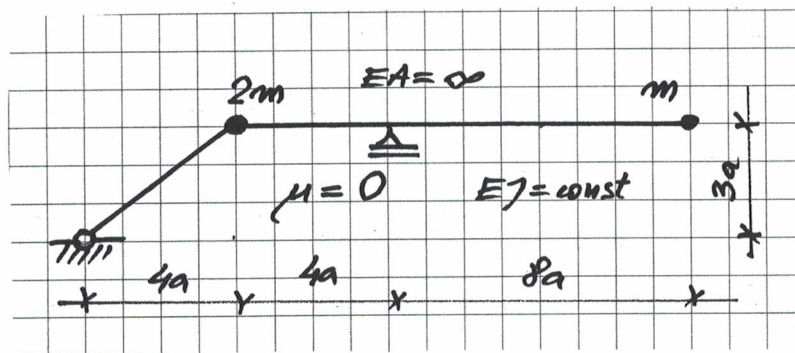
Dana jest rama jak na rysunku, pod obciążeniem harmonicznym w czasie. Zapisać równania rozwiązujące to zagadnienie drgań.

(The given frame is subject to the harmonic load, cf. the figure. Write the down the governing equations of the problem)



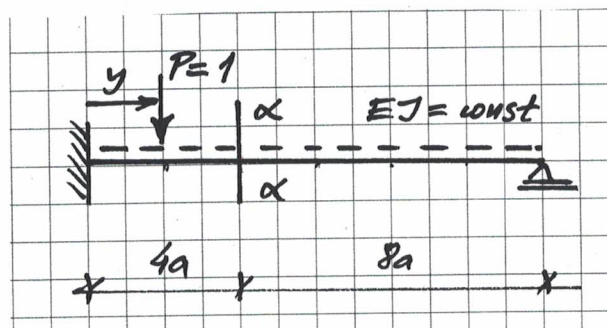
Zadanie 2

Dana jest nieważka rama (z masami skupionymi). Zapisać równania rozwiązujące zagadnienie drgań własnych. *(There is given a weightless frame with concentrated masses. Write down the equations solving the problem of eigenvibrations)*

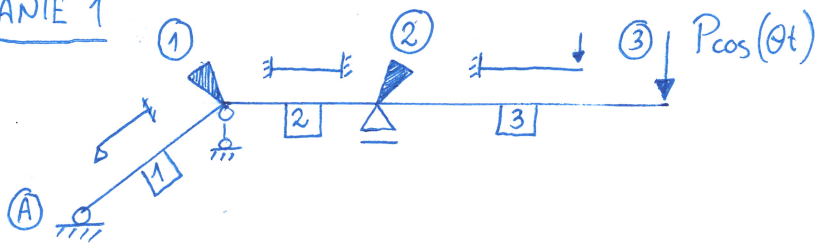


Zadanie 3

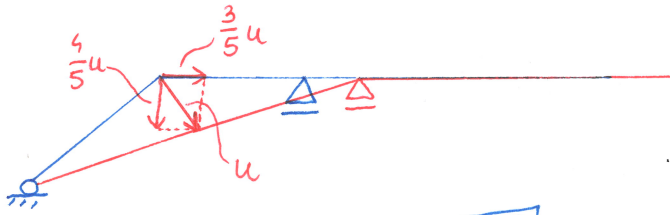
Sporządzić linię wpływu siły poprzecznej w zaznaczonym przekroju. *(Construct the influence line of the transverse force at the given cross-section.)*



ZADANIE 1



$$q_1 = \begin{bmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \\ \frac{u}{a} \end{bmatrix}$$



$$\theta = \frac{1}{16a^2} \sqrt{\frac{EJ}{\mu}} \quad \lambda = a \sqrt{\frac{\mu \theta^2}{EJ}} = \frac{1}{4}$$

$$\lambda_1 = 5\lambda = \frac{5}{4}$$

$$\lambda_2 = 4\lambda = 1$$

$$\lambda_3 = 8\lambda = 2$$

$$B_{11}^1 = \mu \cdot 5a \cdot \theta^2 \cdot u^1 = 0$$

$$B_{11}^2 = \mu \cdot 4a \cdot \theta^2 \cdot u^2 = \frac{3}{320} \frac{EJ}{a^2} \frac{u}{a}$$

$$B_{11}^3 = \mu \cdot 8a \cdot \theta^2 \cdot u^3 = \frac{3}{160} \frac{EJ}{a^2} \frac{u}{a}$$

	w_i	w_k	u
1	0	u	0
2	$\frac{4}{5}u$	0	$\frac{3}{5}u$
3	0	-	$\frac{3}{5}u$

$$1) \Phi_1^1 + \Phi_1^2 = 0$$

$$2) \Phi_2^2 + \Phi_2^3 = 0$$

$$3) W_1^1 \cdot \bar{u} + W_1^2 \cdot \frac{4}{5}\bar{u} - B_{11}^2 \cdot \frac{3}{5}\bar{u} - B_{11}^3 \cdot \frac{3}{5}\bar{u} = 0$$

$$\Phi_1^1 = \frac{EJ}{5a} \left[\alpha' \left(\frac{5}{4} \right) \varphi_1 - \vartheta' \left(\frac{5}{4} \right) \frac{u}{5a} \right] = \frac{EJ}{a} \left[0,590 \varphi_1 - 0,112 \frac{u}{a} \right]$$

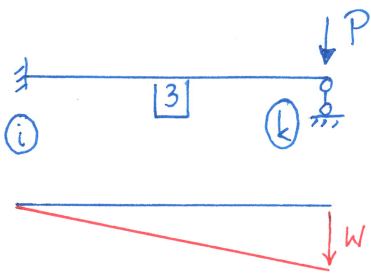
$$\Phi_1^2 = \frac{EJ}{4a} \left[\alpha(1) \varphi_1 + \beta(1) \varphi_2 + \vartheta(1) \frac{\frac{4}{5}u}{4a} \right] = \frac{EJ}{a} \left[0,998 \varphi_1 + 0,502 \varphi_2 + 0,297 \frac{u}{a} \right]$$

$$\Phi_2^2 = \frac{EJ}{4a} \left[\beta(1) \varphi_1 + \alpha(1) \varphi_2 + \delta(1) \frac{\frac{4}{5}u}{4a} \right] = \frac{EJ}{a} \left[0,502 \varphi_1 + 0,998 \varphi_2 + 0,302 \frac{u}{a} \right]$$

$$\Phi_2^3 = \frac{EJ}{8a} \left[\alpha''(2) \varphi_2 \right] + \Phi_2^3 = \frac{EJ}{a} \left[2,179 \varphi_2 \right] + 32,070 \text{ Pa}$$

$$W_1^1 = -\frac{EJ}{(5a)^2} \left[\vartheta' \left(\frac{5}{4} \right) \varphi_1 - \gamma' \left(\frac{5}{4} \right) \frac{u}{5a} \right] = \frac{EJ}{a^2} \left[-0,112 \frac{u}{a} + 0,014 \frac{u}{a} \right]$$

$$W_1^2 = \frac{EJ}{(4a)^2} \left[\vartheta(1) \varphi_1 + \delta(1) \varphi_2 + \gamma(1) \frac{\frac{4}{5}u}{4a} \right] = \frac{EJ}{a^2} \left[0,372 \varphi_1 + 0,377 \varphi_2 + 0,145 \frac{u}{a} \right]$$



$$W_k^3 \cdot \bar{w} - P \cdot \bar{w} = 0$$

$$W_k^3 = -\frac{EJ}{(8a)^2} \left[-x'(2) \frac{w}{8a} \right] = P \quad \overset{3,680}{\text{}}$$

$$\bar{\Phi}_2^{03} = \bar{\Phi}_i^3 = \frac{EJ}{8a} \left[-\delta'(2) \frac{w}{8a} \right] = -\frac{\delta'(2)}{x'(2)} P \cdot 8a$$

$$\bar{\Phi}_2^{03} = 32,070 \text{ Pa} \quad \overset{-0,918}{\text{}}$$

$$K = \frac{EJ}{a} \begin{bmatrix} \frac{1}{9} \alpha'(\frac{5}{4}) + \frac{1}{4} \alpha(1) & \frac{1}{4} \beta(1) & -\frac{1}{25} \vartheta'(\frac{5}{4}) + \frac{1}{20} \vartheta(1) \\ \frac{1}{4} \beta(1) & \frac{1}{4} \alpha(1) + \frac{1}{8} \alpha''(2) & \frac{1}{20} \delta(1) \\ -\frac{1}{25} \vartheta'(\frac{5}{4}) + \frac{1}{20} \vartheta(1) & \frac{1}{20} \delta(1) & \frac{1}{125} \gamma'(\frac{5}{4}) + \frac{1}{100} \gamma(1) - \frac{27}{1600} \end{bmatrix}$$

$$K \approx \frac{EJ}{a} \begin{bmatrix} 1,588 & 0,502 & 0,186 \\ 0,502 & 3,177 & 0,302 \\ 0,186 & 0,302 & 0,114 \end{bmatrix}$$

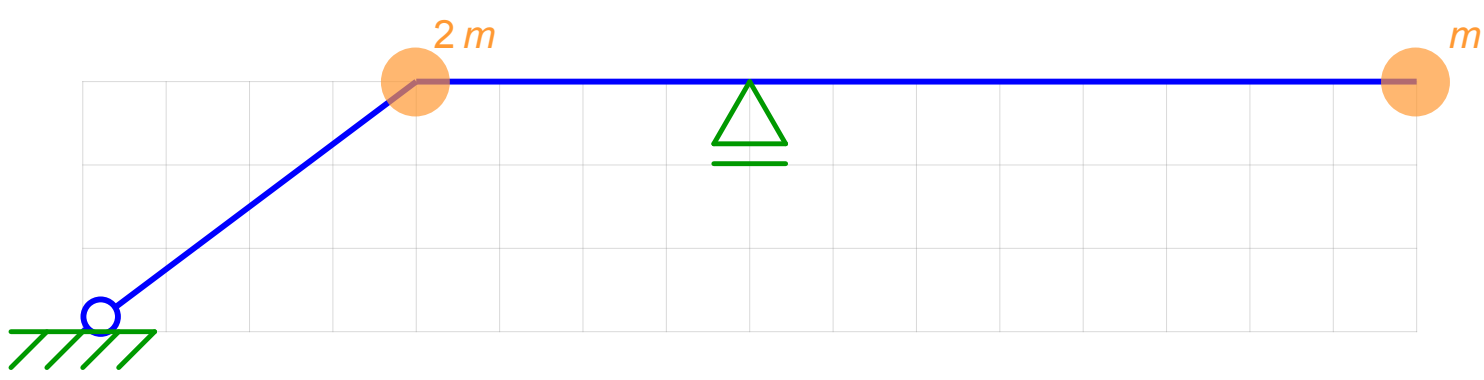
$$q = \begin{bmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \\ \frac{u}{a} \end{bmatrix}$$

$$Q = \begin{bmatrix} 0 \\ 32,070 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ Pa}$$

$$K q + Q = 0$$

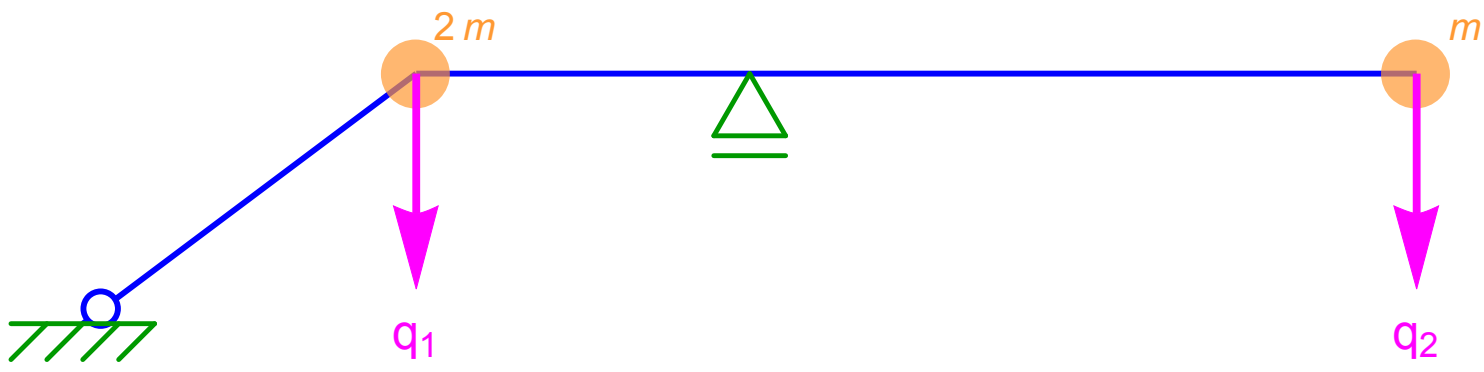
Ułożyć równania określające drgania własne ramy:

Geometria oraz obciążenia konstrukcji (wymiar oczka siatki - 1):

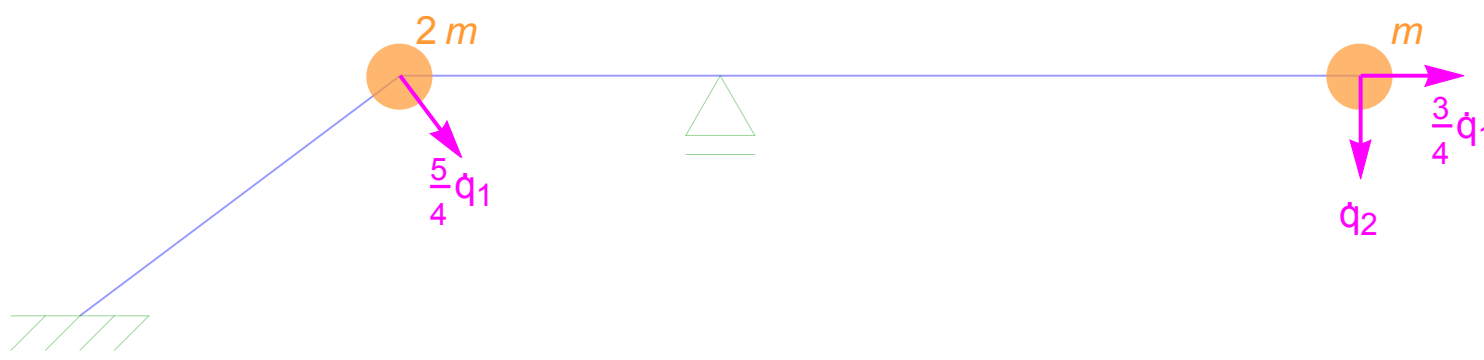


Zadanie statyki konstrukcji jest statycznie wyznaczalne.

Współrzędne Lagrange'a:



Plan prędkości:



Energia kinetyczna jako forma kwadratowa wektora $\dot{\mathbf{q}}$:

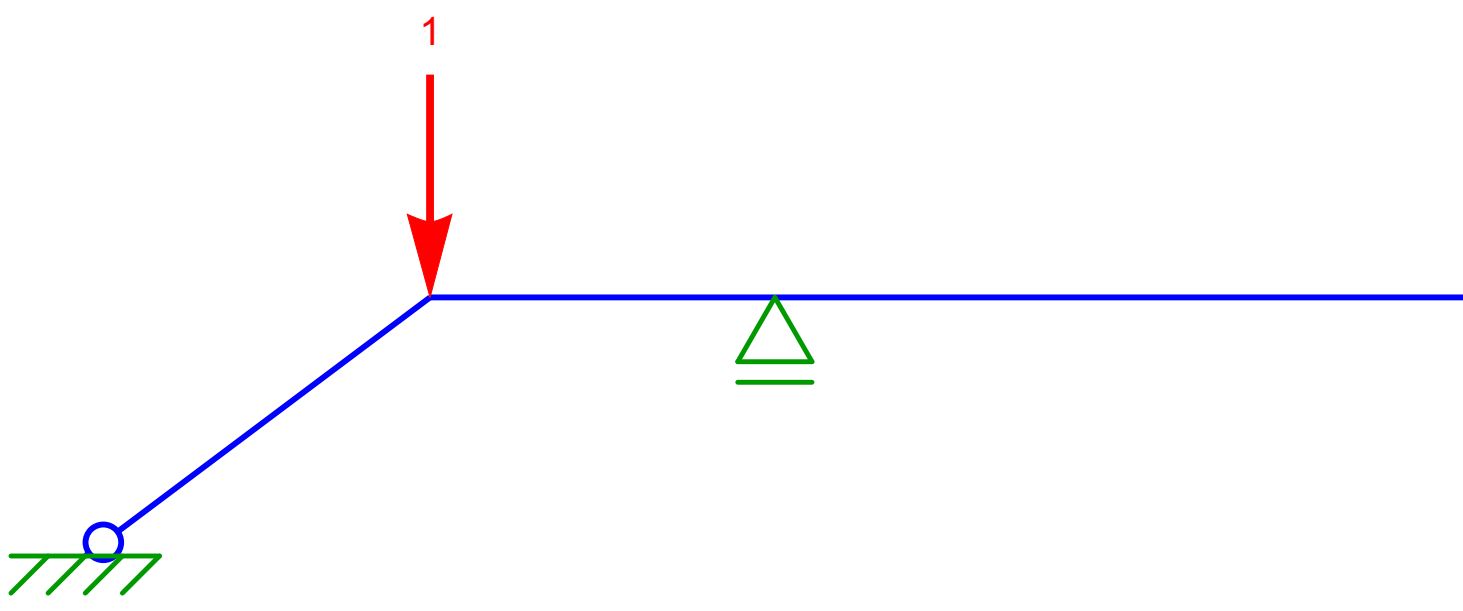
$$2 E_k (\dot{\mathbf{q}}) = 2 m \left(\frac{5}{4} \dot{q}_1 \right)^2 + m \left[\dot{q}_2^2 + \left(\frac{3}{4} \dot{q}_1 \right)^2 \right] = \frac{59}{16} m \dot{q}_1^2 + m \dot{q}_2^2 = \dot{\mathbf{q}}^T \mathbf{M} \dot{\mathbf{q}}$$

Macierz mas:

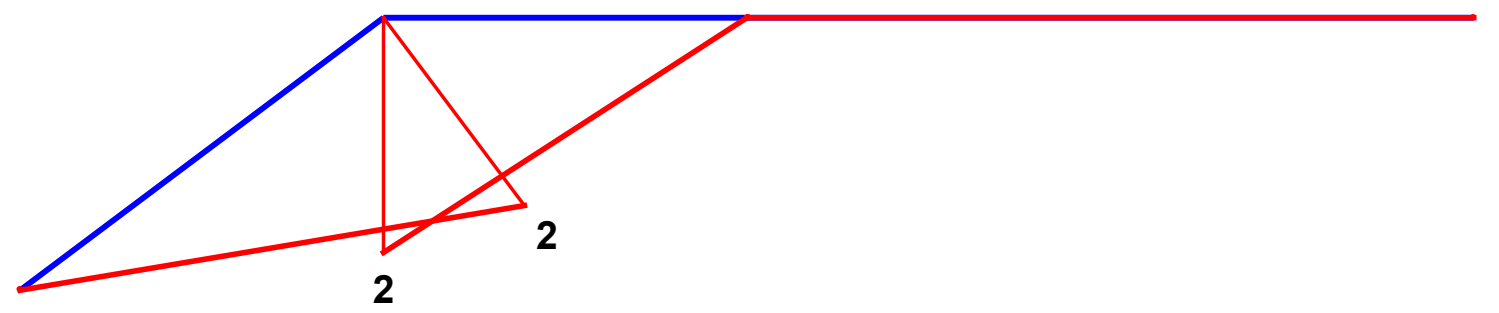
$$\mathbf{M} = m \begin{pmatrix} \frac{59}{16} & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Wykresy momentów zginających od jednostkowych sił bezwładności:

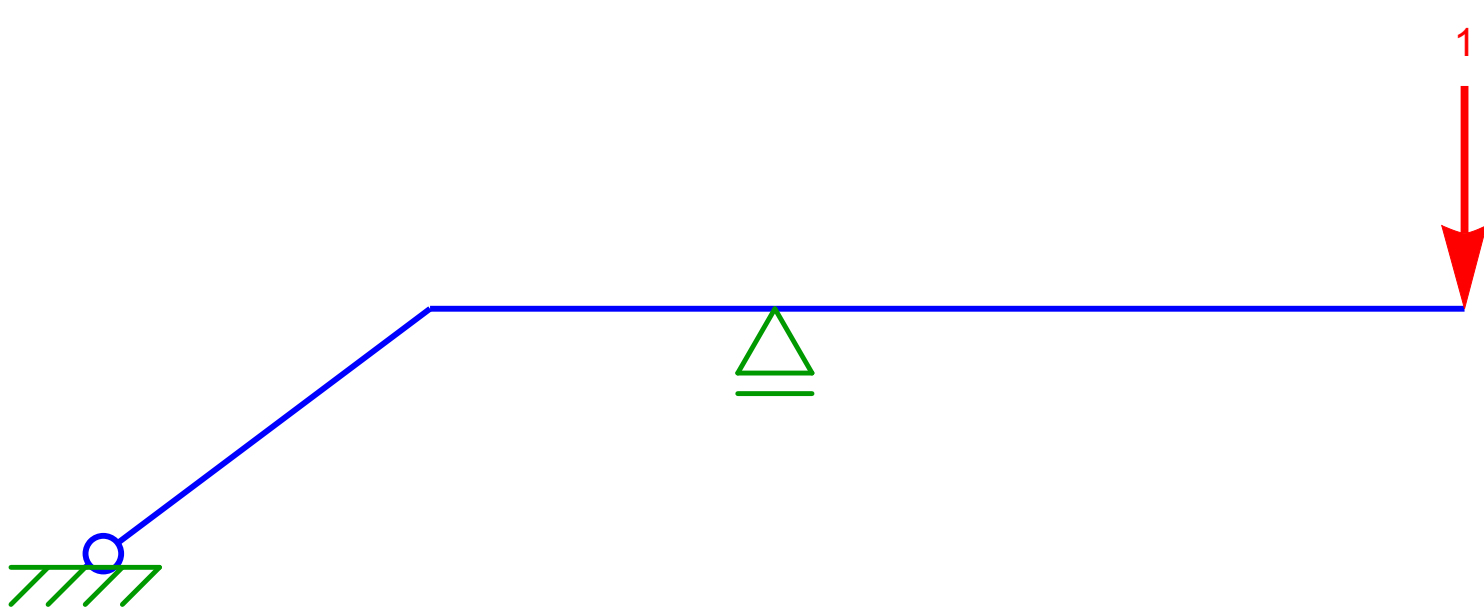
- od q_1 :



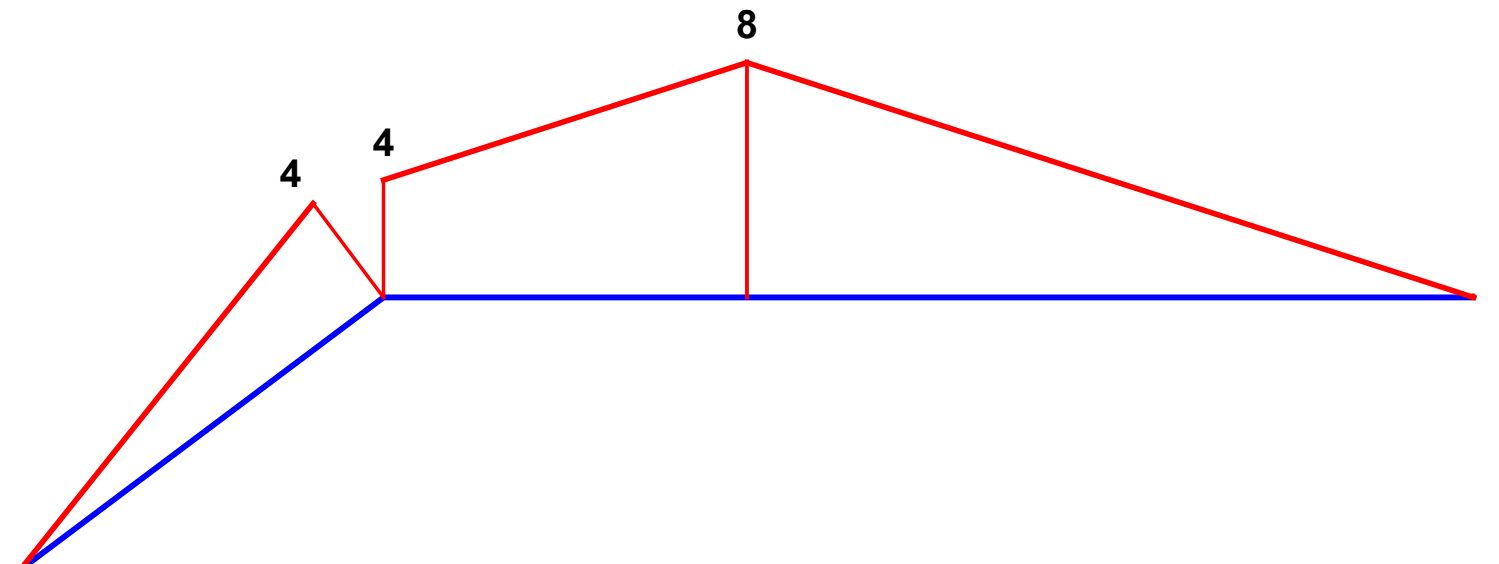
$M_1 [1]$:



- od q_2 :



$M_2 [1]$:



Macierz podatności:

$$d_{11} = \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 21 \cdot 5 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot 21 \right) \right]_1 + \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 21 \cdot 4 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot 21 \right) \right]_2 = 12 \frac{1^3}{EJ}$$

$$d_{12} = d_{21} = \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 21 \cdot 5 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot (-41) \right) \right]_1 + \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 21 \cdot 4 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot (-41) + \frac{1}{3} \cdot (-81) \right) \right]_2 = -\frac{104}{3} \frac{1^3}{EJ}$$

$$d_{22} = \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 41 \cdot 5 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot 41 \right) \right]_1 + \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 41 \cdot 4 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot 41 + \frac{1}{3} \cdot 81 \right) + \left(\frac{1}{2} \cdot 81 \cdot 4 \cdot 1 \right) \left(\frac{1}{3} \cdot 41 + \frac{2}{3} \cdot 81 \right) \right]_2 + \frac{1}{EJ} \left[\left(\frac{1}{2} \cdot 81 \cdot 8 \cdot 1 \right) \left(\frac{2}{3} \cdot 81 \right) \right]_3 = \frac{1040}{3} \frac{1^3}{EJ}$$

$$\mathbf{D} = \frac{1^3}{EJ} \begin{pmatrix} 12 & -\frac{104}{3} \\ -\frac{104}{3} & \frac{1040}{3} \end{pmatrix}$$

ZADANIE DRGAŃ WŁASNYCH:

- poszukiwanie funkcji przemieszczeń postaci:

$$\mathbf{q}(t) = \mathbf{a} \sin(\omega t)$$

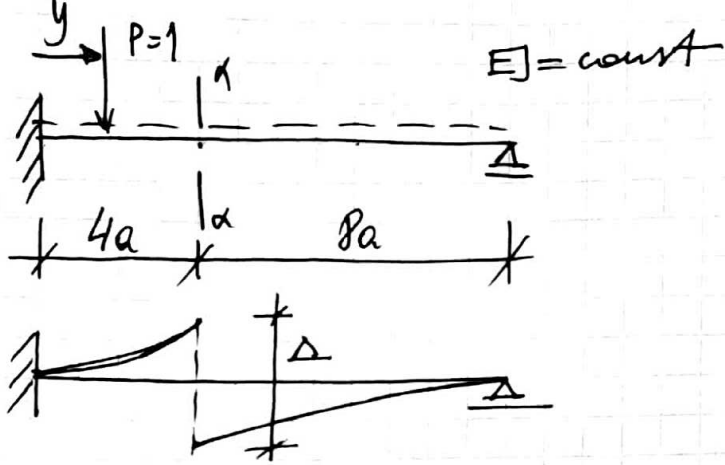
- zadanie własne:

$$(\mathbf{I} - \omega^2 \mathbf{D} \mathbf{M}) \mathbf{a} = \mathbf{0}$$

- równanie charakterystyczne ($\lambda = \frac{\omega^2 1^3 m}{EJ}$):

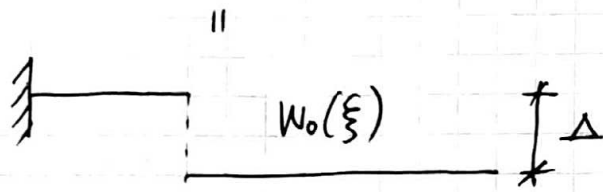
$$\det(\mathbf{I} - \omega^2 \mathbf{D} \mathbf{M}) = 0$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 - \frac{177\lambda}{4} & \frac{104\lambda}{3} \\ \frac{767\lambda}{6} & 1 - \frac{1040\lambda}{3} \end{pmatrix} = 1 - \frac{4691\lambda}{12} + \frac{98176\lambda^2}{9} = 0$$

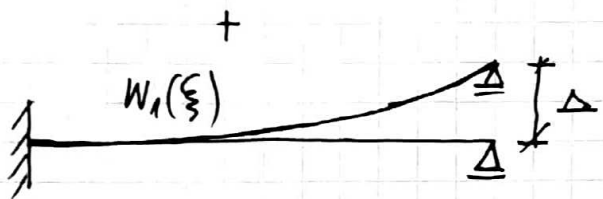


z twierdzenia Bettiego
 $P \cdot W(y) - T_\alpha(y) \cdot \Delta = 0$
 $\frac{1}{\Delta} W(y) = T_\alpha(y) = l w T_\alpha$

$$\xi = \frac{x}{12a}$$



$$w_0(\xi) = \begin{cases} 0 & \text{dla } \xi \leq \frac{1}{3} \\ 1 \cdot \Delta & \text{dla } \xi > \frac{1}{3} \end{cases}$$



$$w_1(\xi) = C_0 + C_1 \xi + C_2 \xi^2 + C_3 \xi^3$$

$$w_1(0) = 0 \rightarrow C_0 = 0$$

$$w_1(1) = -\Delta$$

$$y_1(0) = 0 \rightarrow \frac{1}{12a} W'(0) = 0 \rightarrow C_1 = 0$$

$$M_1(1) = 0 \rightarrow -\frac{EJ}{(12a)^2} W''(1) = 0$$

$$\left. \begin{array}{l} \\ \\ \\ \end{array} \right\} \rightarrow W(\xi) = -\frac{3}{2} \Delta \xi^2 + \frac{1}{2} \Delta \xi^3$$

$$W(\xi) = w_1(\xi) + w_0(\xi) = -\frac{3}{2} \Delta \xi^2 + \frac{1}{2} \Delta \xi^3 + \begin{cases} 0 & \text{dla } \xi \leq \frac{1}{3} \\ 1 \cdot \Delta & \text{dla } \xi > \frac{1}{3} \end{cases}$$

$$l w T_\alpha = \frac{1}{\Delta} W(\eta), \quad \eta = \frac{y}{12a}$$