



## Egzamin pisemny z Mechaniki Konstrukcji II, 11 II 2022 r.

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

Początek: 10.00. Do 10.50 należy opracować zadanie a do 11.00 przesłać rozwiązanie pod TEAMS  
Na kartce z rozwiązaniem należy napisać:

Oświadczam, że niniejsza praca stanowiąca podstawę do osiągnięcia efektów uczenia się z przedmiotu  
Mechanika Konstrukcji została wykonana przeze mnie samodzielnie.

Imię i nazwisko (czytelnie)

Nr albumu

(czytelnie)

Time slot for solving: 10:00 - 10:50. Time slot for handing in: 10:50 - 11:00

Solution MUST be handed in via MS Teams.

The following declaration on the own completion has to be attached to each solution:

I declare that this piece of work which is the basis for recognition of achieving learning outcomes in the MoS course was completed on my own.

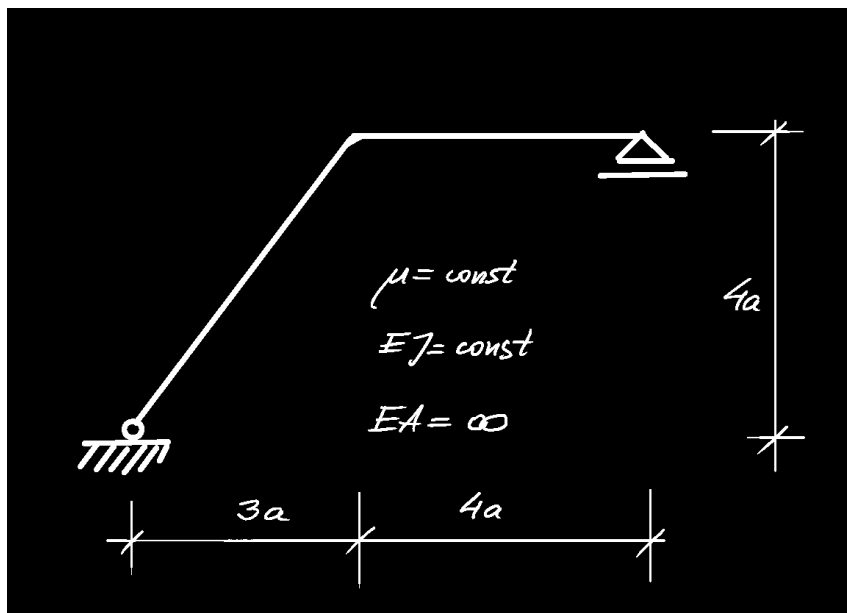
First and last name \_\_\_\_\_

Student record book number (Student ID number) \_\_\_\_\_

### Zadanie 2

Zapisać równania określające pierwszą częstość drgań własnych danej ramy.

(Write down equations which determine the first natural frequency of the given frame)

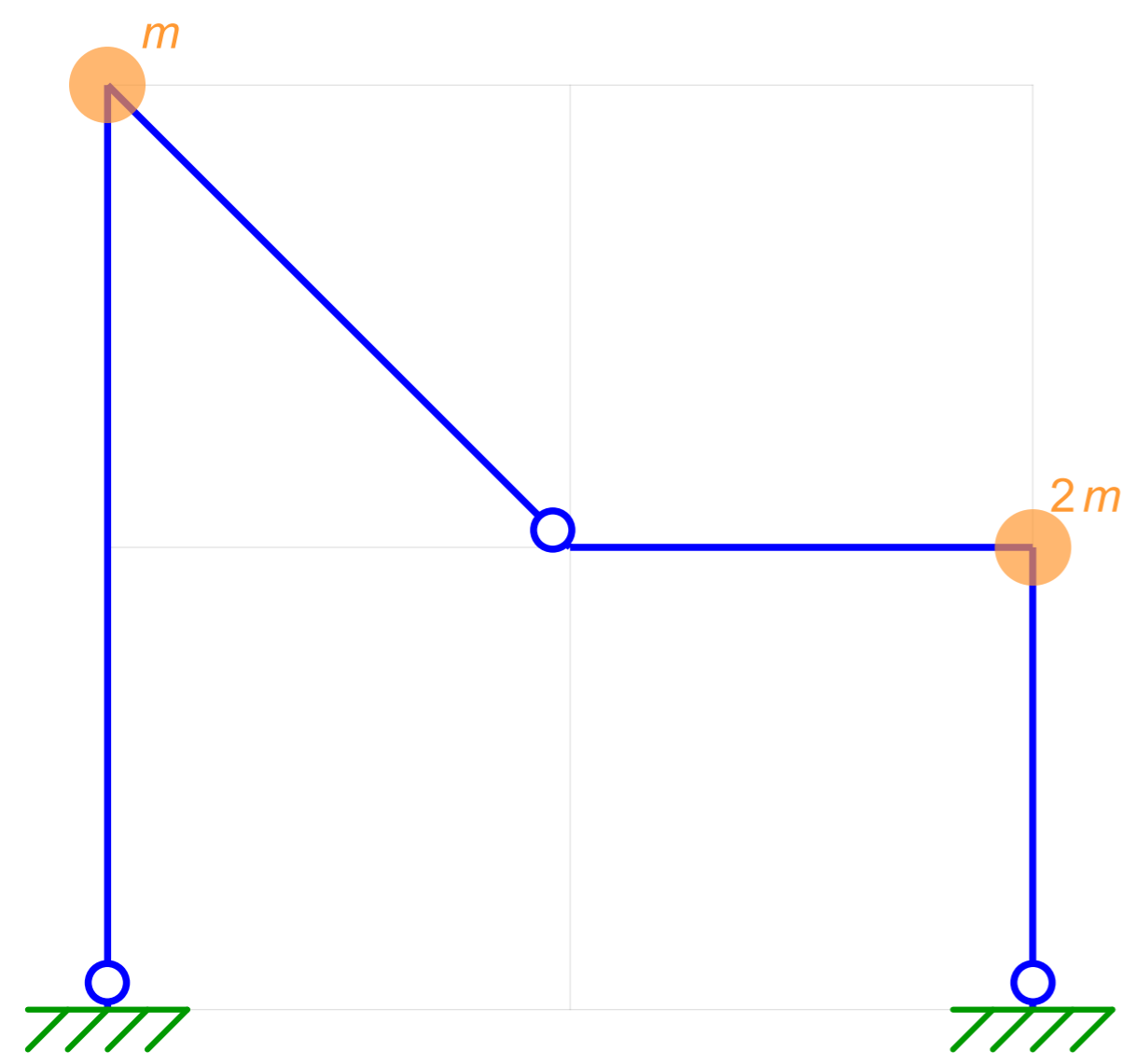


Egzamin MK2 11.02.2022, Zadanie 1

Masa danej ramy jest skoncentrowana w dwu węzłach.

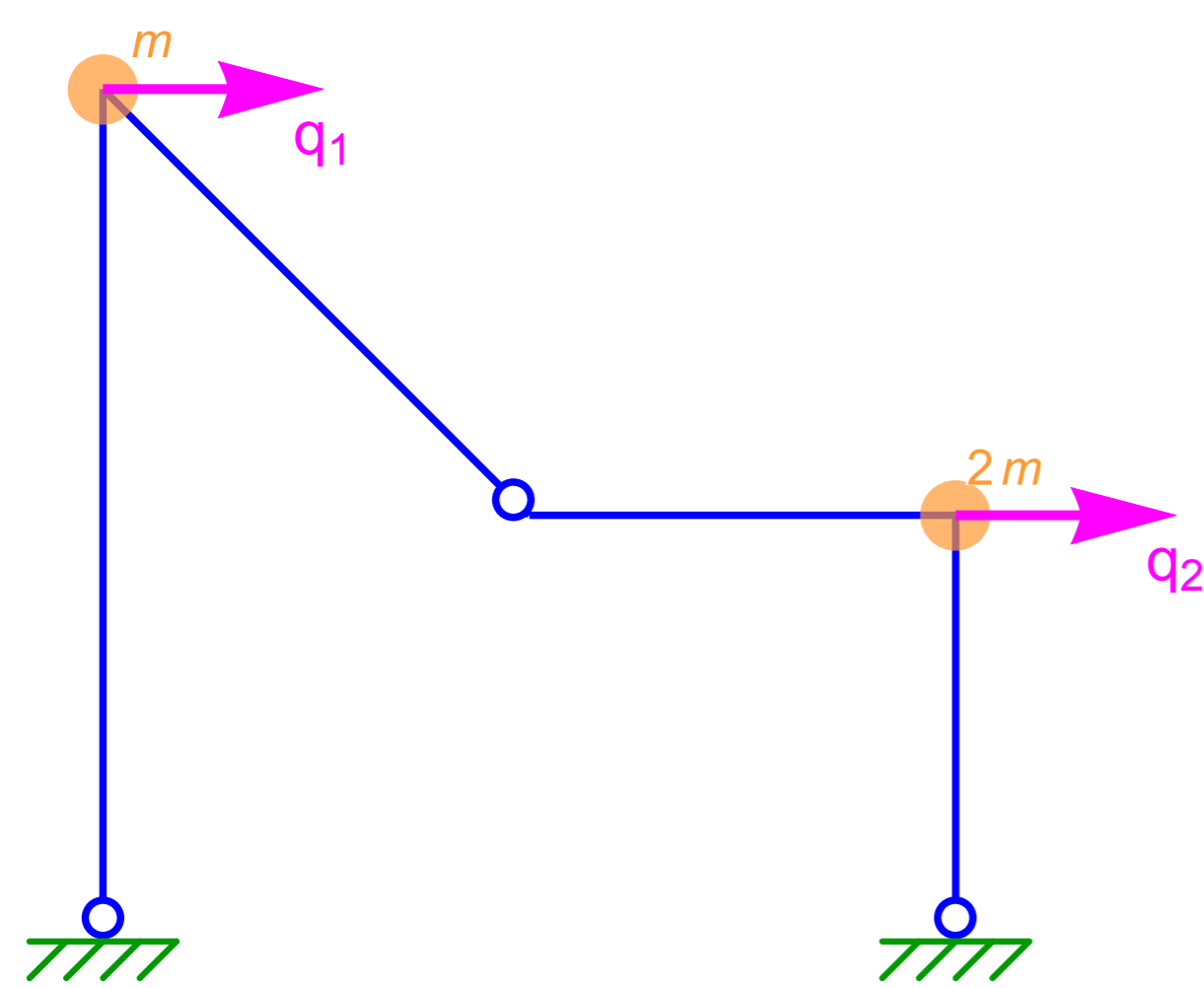
Obliczyć pierwszą częstość drgań własnych.

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

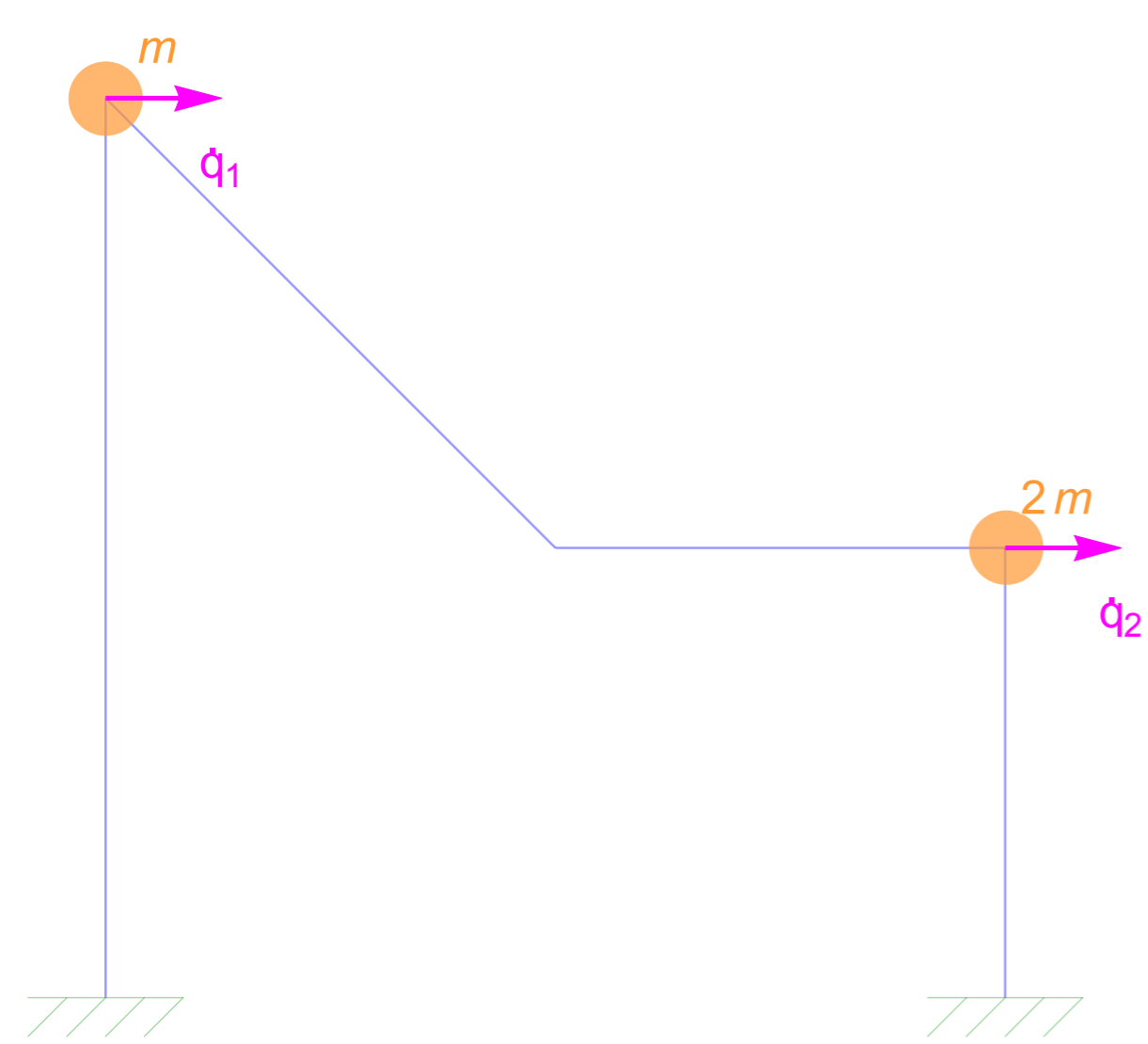


Zadanie statyki konstrukcji jest statycznie wyznaczalne.

Współrzędne Lagrange'a:



Plan prędkości:



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

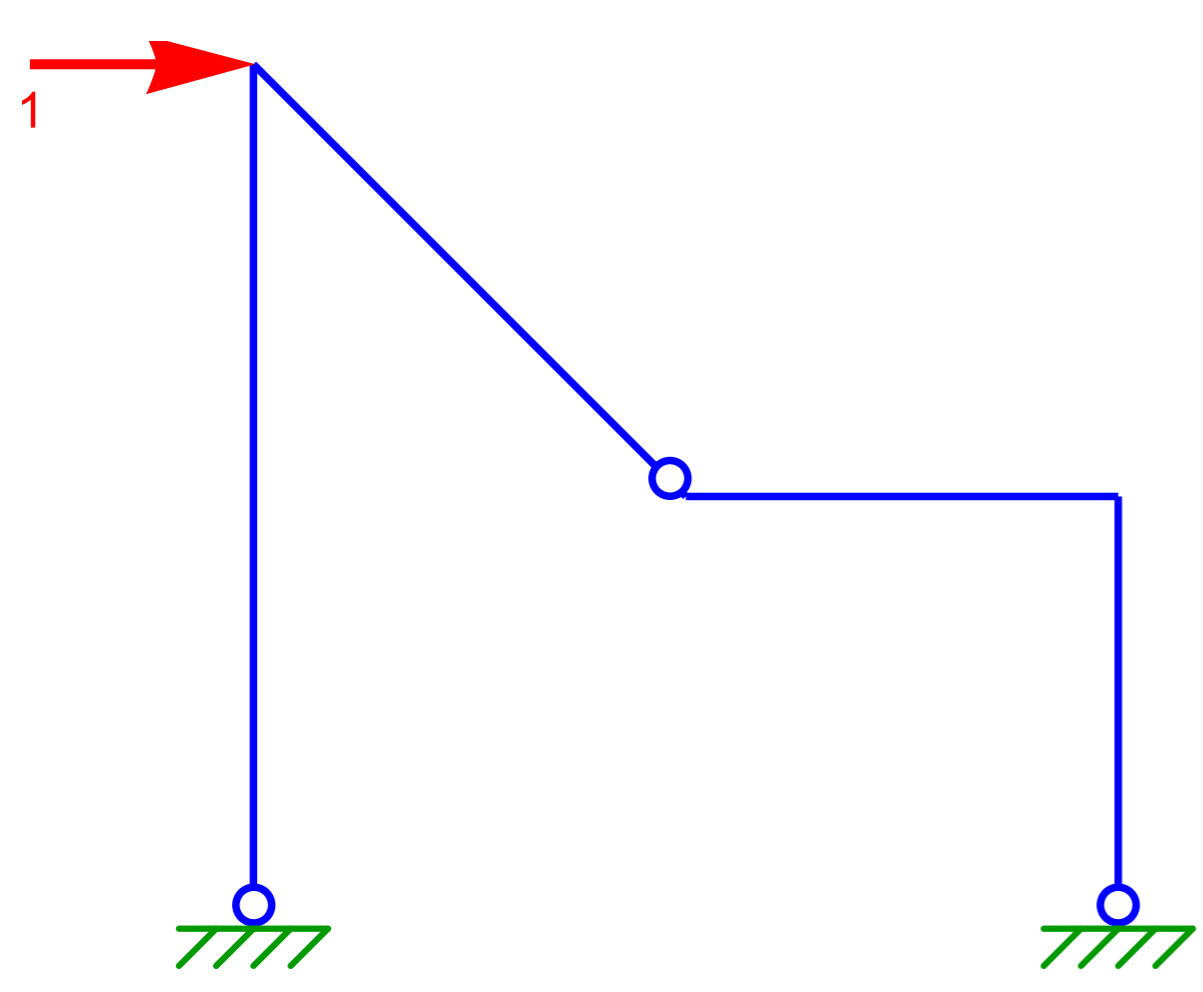
$$2 E_k (\dot{\mathbf{q}}) = m \dot{q}_1^2 + 2 m \dot{q}_2^2 = m \dot{q}_1^2 + 2 m \dot{q}_2^2 = \dot{\mathbf{q}}^T \mathbf{M} \dot{\mathbf{q}}$$

Macierz mas:

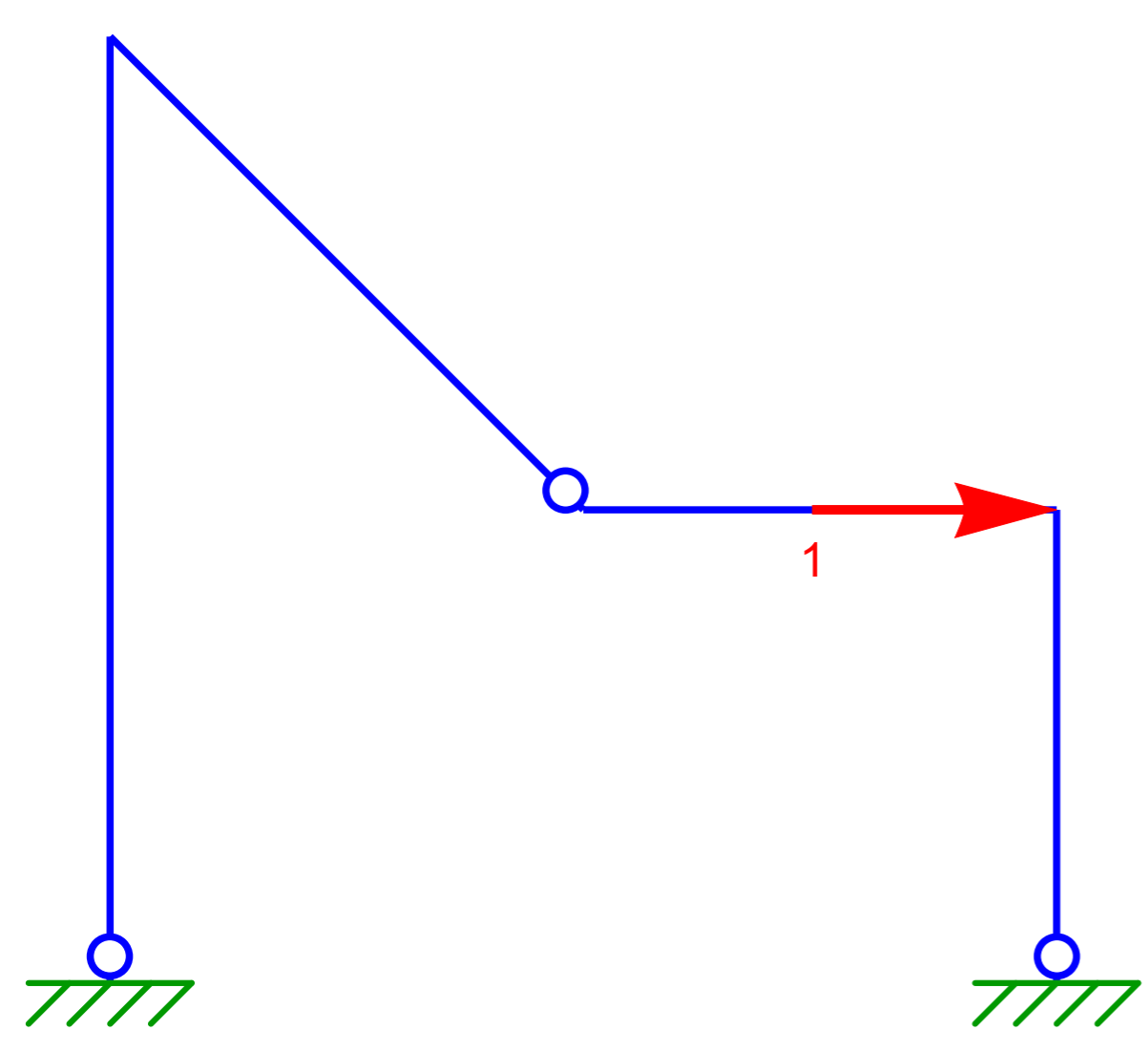
$$\mathbf{M} = m \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Wykresy momentów zginających od jednostkowych sił bezwładności:

- od  $q_1$ :



- od  $q_2$ :



Macierz podatności:

$$d_{11} = \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 1)]_3 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 1)]_4 = 0.667 \frac{1^3}{EJ}$$

$$d_{12} = d_{21} = \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot \frac{1}{2})]_3 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot \frac{1}{2})]_4 = 0.333 \frac{1^3}{EJ}$$

$$d_{22} = \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 2 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 1)]_1 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 1 \cdot \sqrt{2} \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 1)]_2 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot \frac{1}{2})]_3 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot \frac{1}{2})]_4 = 1.305 \frac{1^3}{EJ}$$

$$\mathbf{D} = \frac{1^3}{EJ} \begin{pmatrix} 0.667 & 0.333 \\ 0.333 & 1.305 \end{pmatrix}$$

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

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

$$\det \begin{pmatrix} 1.000 - 0.667 \lambda & -0.667 \lambda \\ -0.333 \lambda & 1.000 - 2.609 \lambda \end{pmatrix} = 1.000 - 3.276 \lambda + 1.517 \lambda^2 = 0$$

$$\lambda^{(1)} = 0.36794, \quad \lambda^{(2)} = 1.79107$$

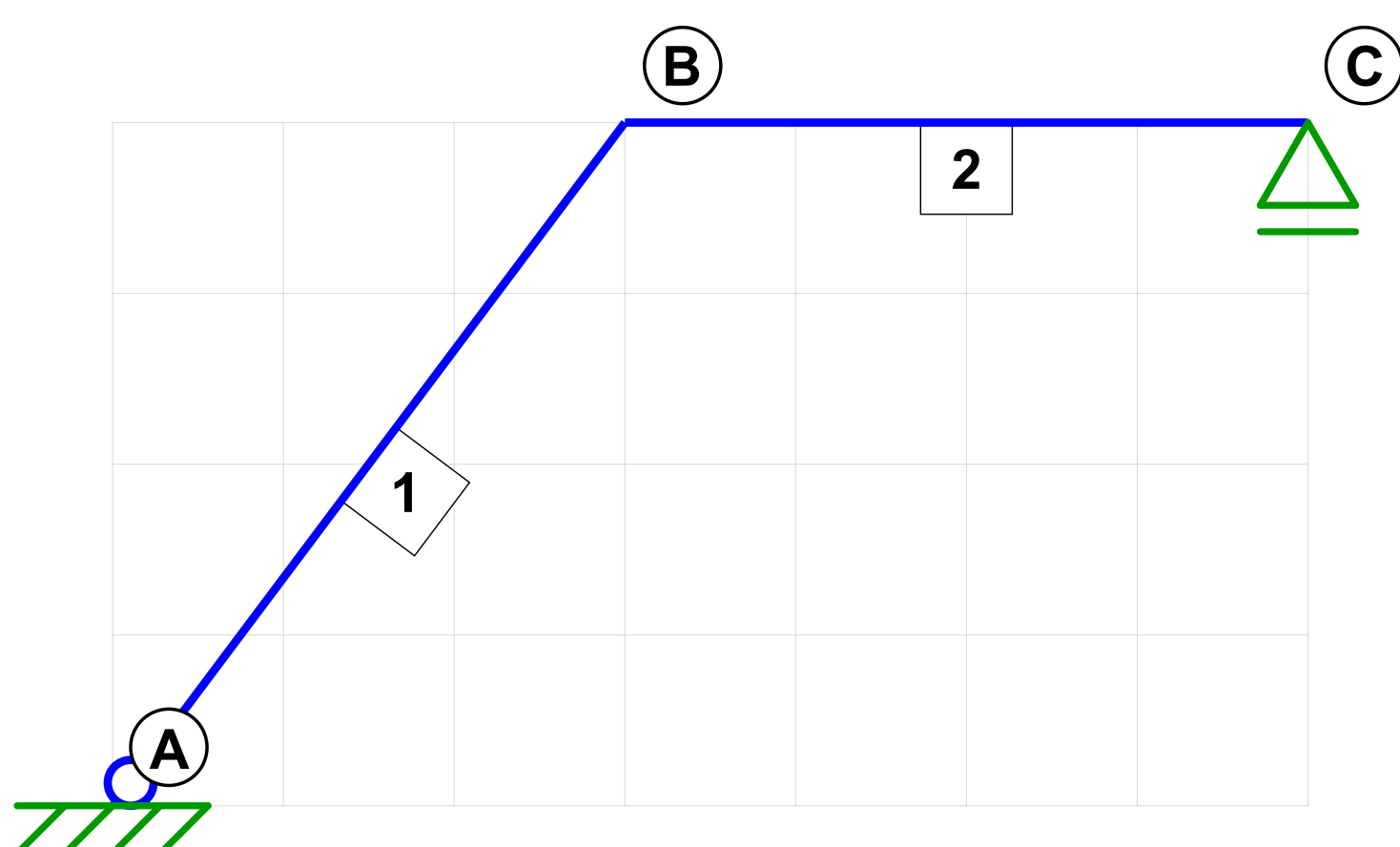
Częstości drgań własnych:

$$\omega^{(1)} = 0.607 \sqrt{\frac{EJ}{1^3 m}}, \quad \omega^{(2)} = 1.338 \sqrt{\frac{EJ}{1^3 m}}$$

Zadanie przygotował Karol Bołbotowski.

Zapisać równania określające pierwszą częstość drgań własnych danej ramy o rozkładzie masy  $\mu = \text{const.}$

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



Parametry  $\lambda$  w prętach:

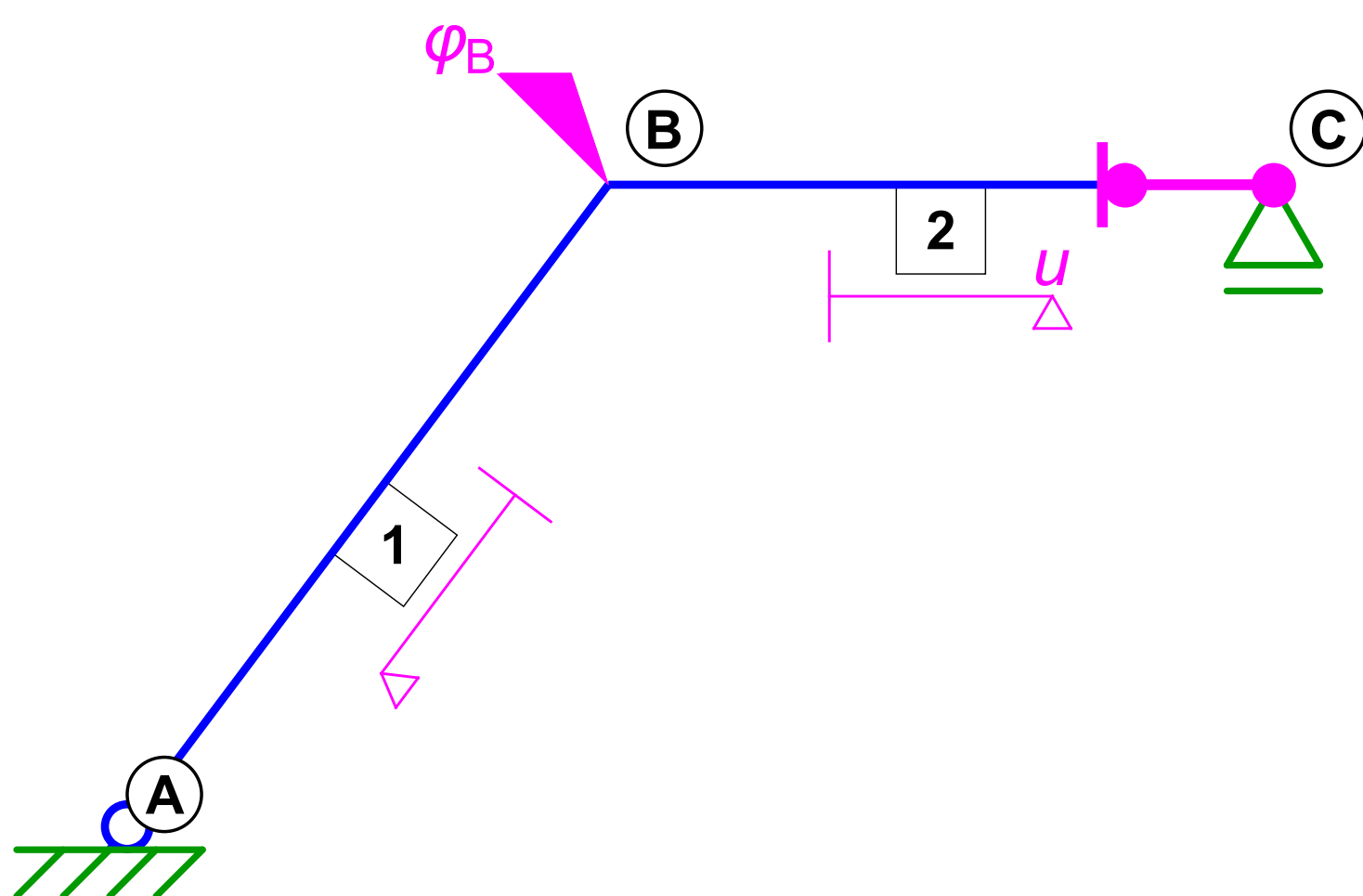
$$\lambda_1 = 5 \lambda$$

$$\lambda_2 = 4 \lambda$$

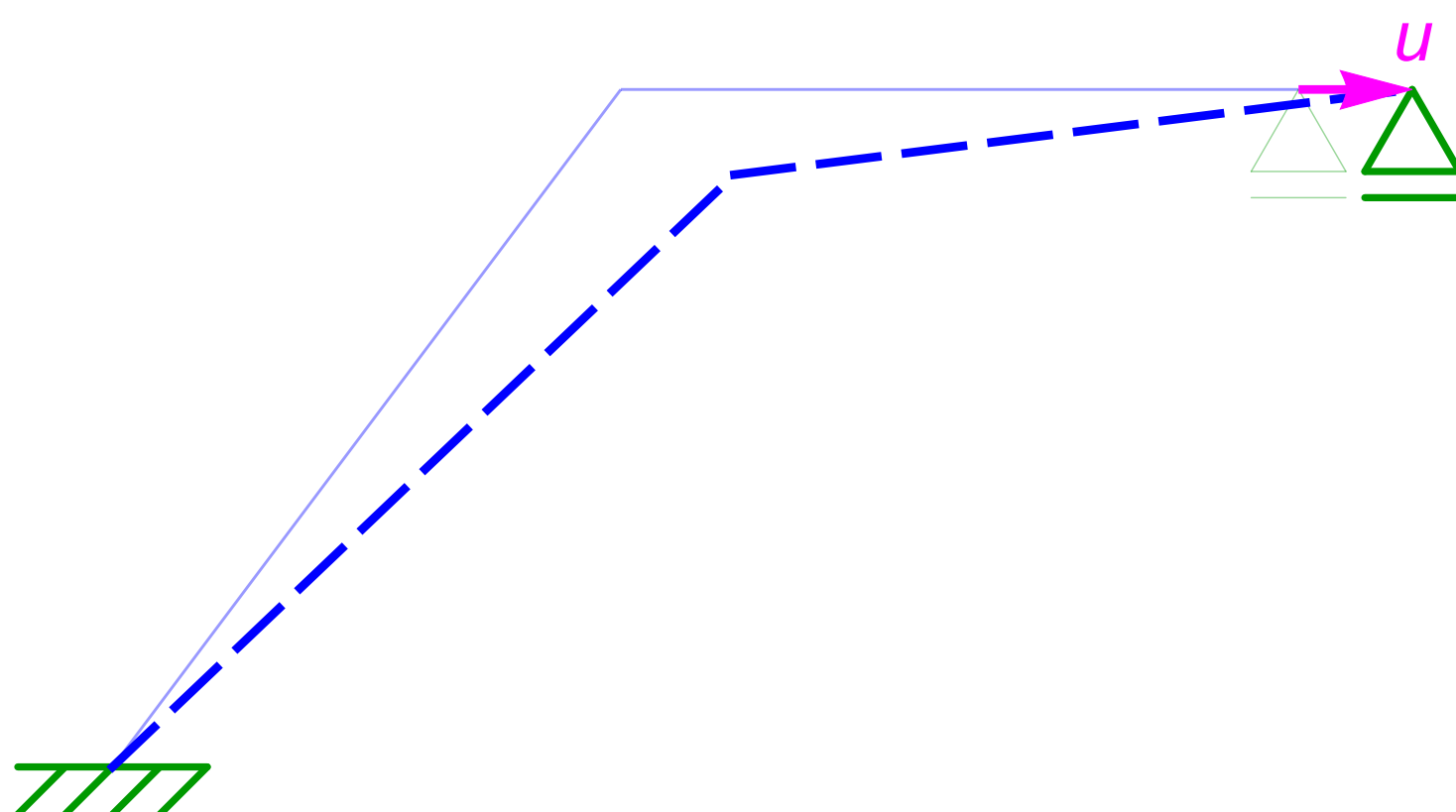
Wektor niewiadomych:

$$\mathbf{q} = \begin{pmatrix} \varphi_B \\ u \\ 1 \end{pmatrix}$$

Układ geometrycznie wyznaczalny:



Plan przemieszczeń:



	$w_i^K$	$w_k^K$	$u^K$
Pręt 1:	$w_A^1 = 0$	$w_B^1 = \frac{5}{4} u$	$u^1 = 0$
Pręt 2:	$w_B^2 = \frac{3}{4} u$	$w_C^2 = 0$	$u^2 = u$

Wzory transformacyjne:

$$\Phi_B^1 = \frac{EJ}{1} \left[ \frac{1}{5} \alpha' (5 \lambda) \varphi_B - \frac{1}{20} \vartheta' (5 \lambda) \frac{u}{1} \right]$$

$$\Phi_B^2 = \frac{EJ}{1} \left[ \frac{1}{4} \alpha' (4 \lambda) \varphi_B + \frac{3}{64} \vartheta' (4 \lambda) \frac{u}{1} \right]$$

$$W_B^1 = \frac{EJ}{1^2} \left[ -\frac{1}{25} \vartheta' (5 \lambda) \varphi_B + \frac{1}{100} \gamma' (5 \lambda) \frac{u}{1} \right]$$

$$W_B^2 = \frac{EJ}{1^2} \left[ \frac{1}{16} \vartheta' (4 \lambda) \varphi_B + \frac{3}{256} \gamma' (4 \lambda) \frac{u}{1} \right]$$

Osiowe siły bezwładności w prętach:

$$B_{||}^2 = \omega^2 \cdot \mu \cdot 4 \cdot 1 \cdot u = \frac{EJ}{1^2} \left[ 4 \lambda^4 \frac{u}{1} \right]$$

Równania równowagi:

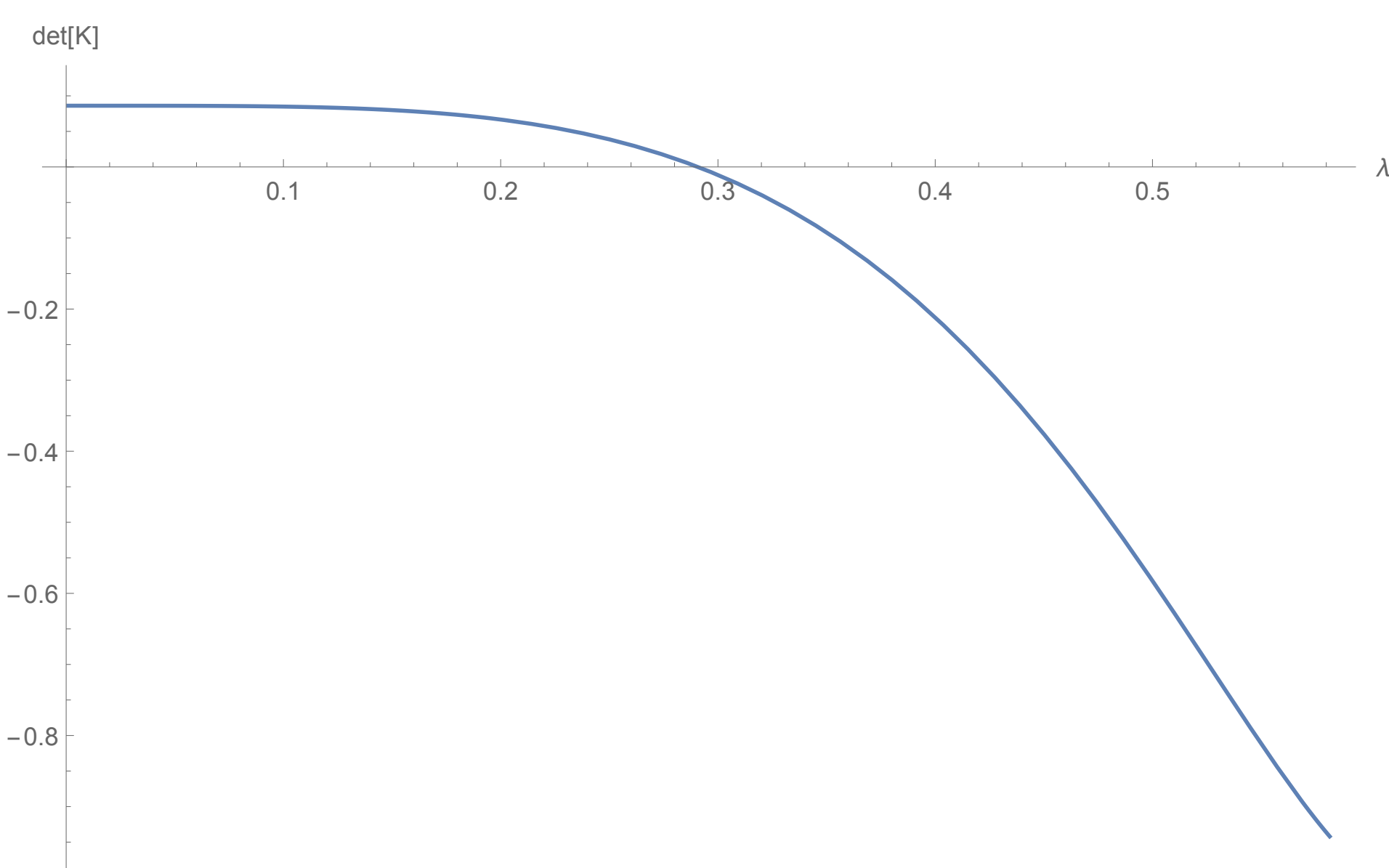
$$\Phi_B^1 + \Phi_B^2 = 0$$

$$-W_B^1 \cdot \frac{5}{4} \bar{u} - W_B^2 \cdot \frac{3}{4} \bar{u} + B_{||}^2 \cdot \bar{u} = 0$$

Macierz sztywności konstrukcji:

$$\mathbf{K}(\lambda) = \frac{EJ}{1} \begin{pmatrix} \frac{\alpha'(4\lambda)}{4} + \frac{\alpha'(5\lambda)}{5} & \frac{3\vartheta'(4\lambda)}{64} - \frac{\vartheta'(5\lambda)}{20} \\ \frac{3\vartheta'(4\lambda)}{64} - \frac{\vartheta'(5\lambda)}{20} & \frac{9\gamma'(4\lambda)}{1024} + \frac{\gamma'(5\lambda)}{80} - 4\lambda^4 \end{pmatrix}$$

Wykres wyznacznika macierzy sztywności w zależności od parametru  $\lambda$ :



Pierwsza częstość drgań własnych wynosi  $\omega^{(1)} = 0.085 \sqrt{\frac{EJ}{\mu}} \frac{1}{1^2}$