

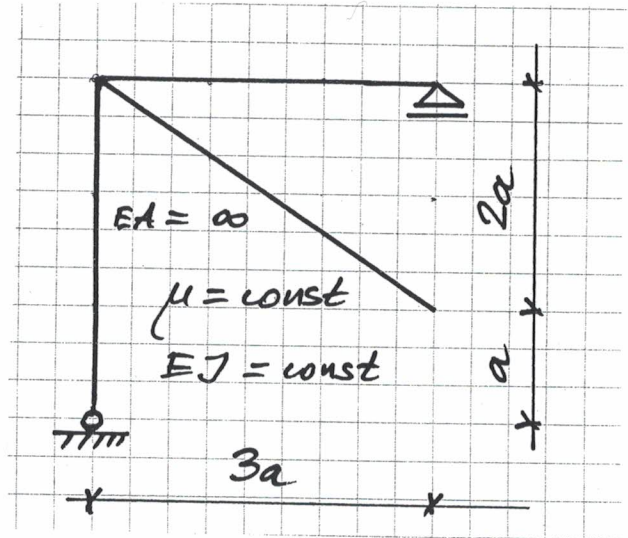
Egzamin pisemny z Mechaniki Konstrukcji II, 8 II 2023 r.

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

Zadanie 1

Dana jest rama jak na rysunku.
Zapisać równania określające pierwszą częstość drgań własnych

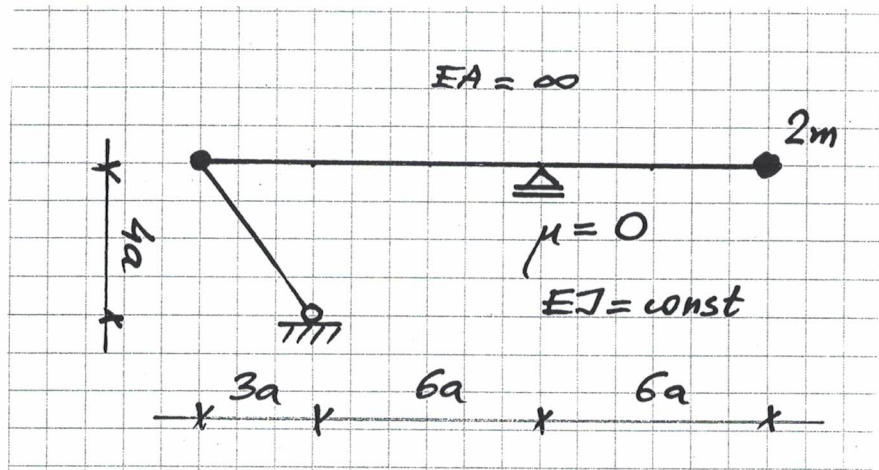
(Given is a frame, cf. the figure.
Write down the equations which determine the first circular eigenfrequency)



Zadanie 2

Dana jest rama nieważka z masami skupionymi.
Zapisać układ równań rozwiązujący zadanie drgań własnych.

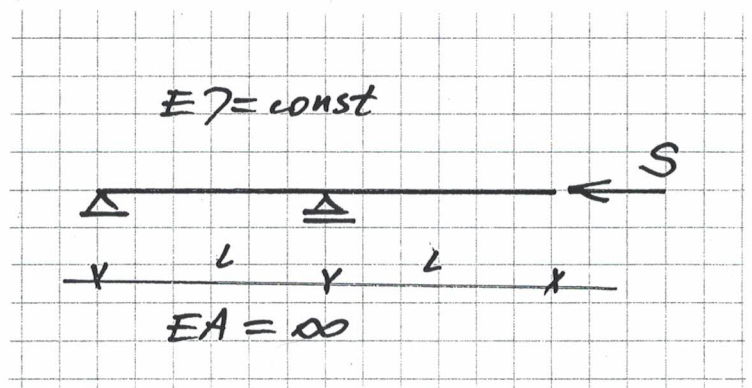
(Given is a weightless frame with concentrated masses.
Write down the equations solving the problem of eigenvibrations)



Zadanie 3.

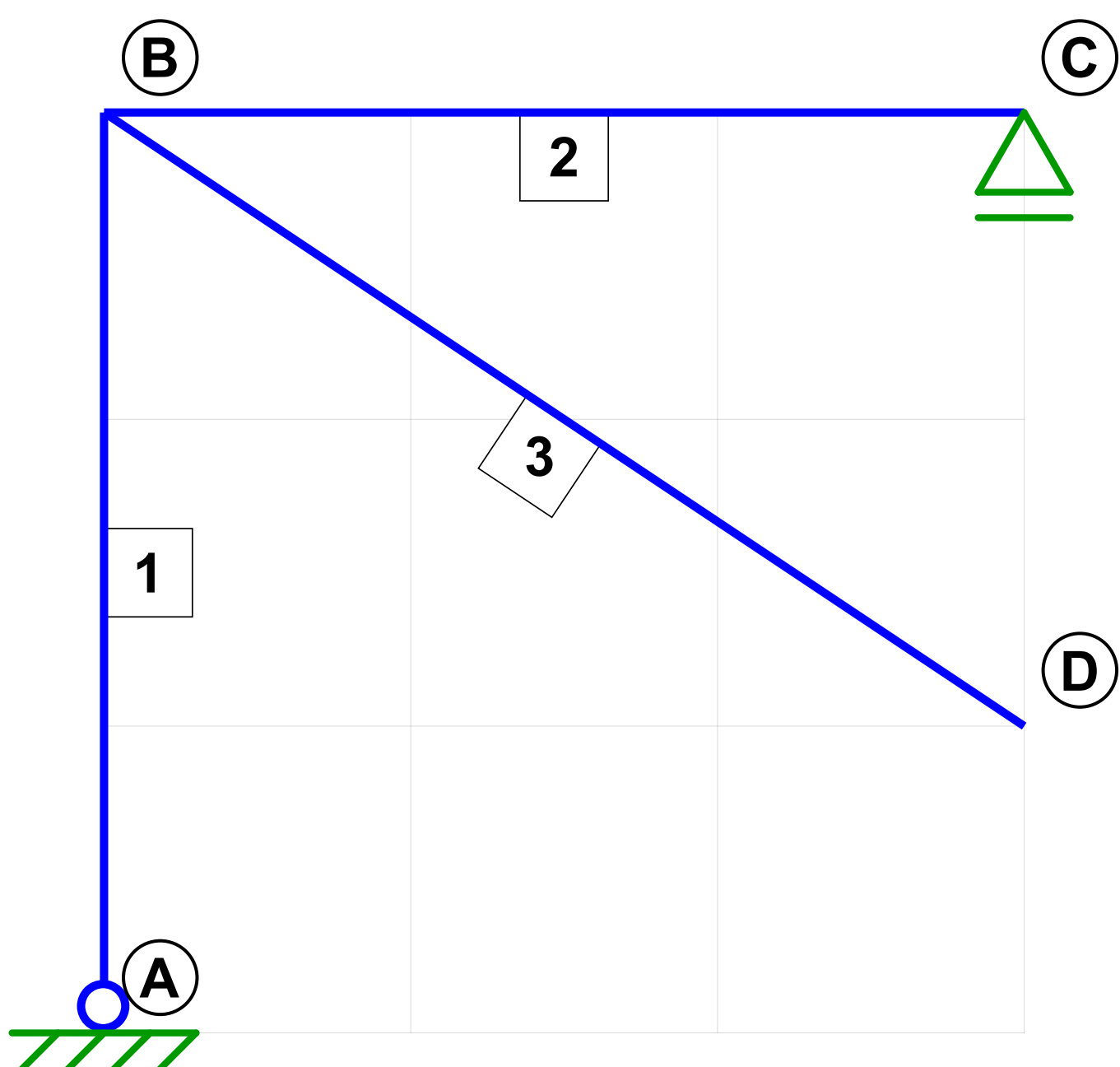
Dana jest belka obciążona dużą siłą osiową.
Znajdź wartość siły krytycznej S.

(For the given beam subject to a big axial force compute the value of the critical force S)



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

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



Parametry λ w prętach:

$$\lambda_1 = 3\lambda$$

$$\lambda_2 = 3\lambda$$

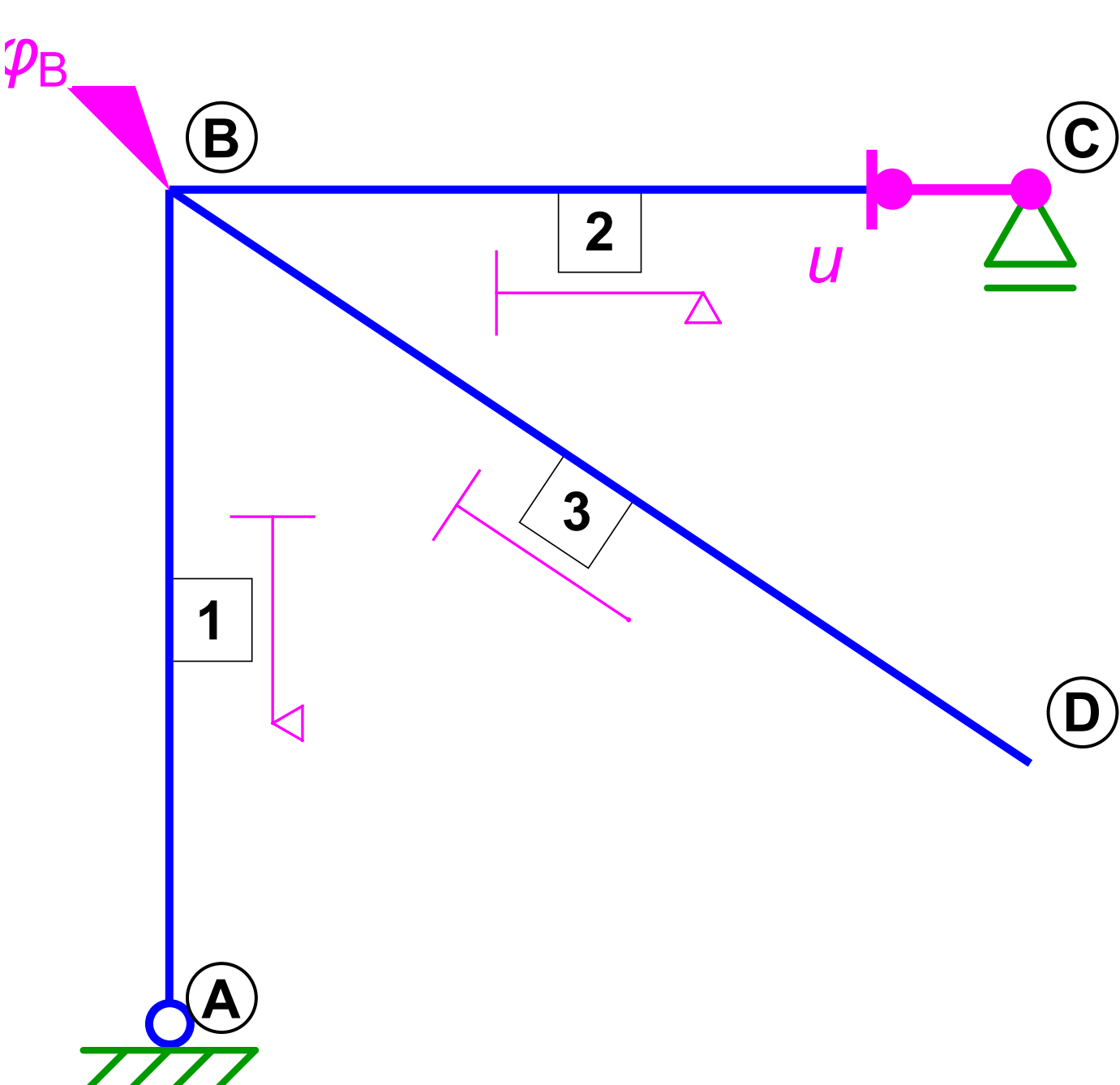
$$\lambda_3 = \sqrt{13}\lambda$$

Dokonano kondensacji statycznej prętów: 3

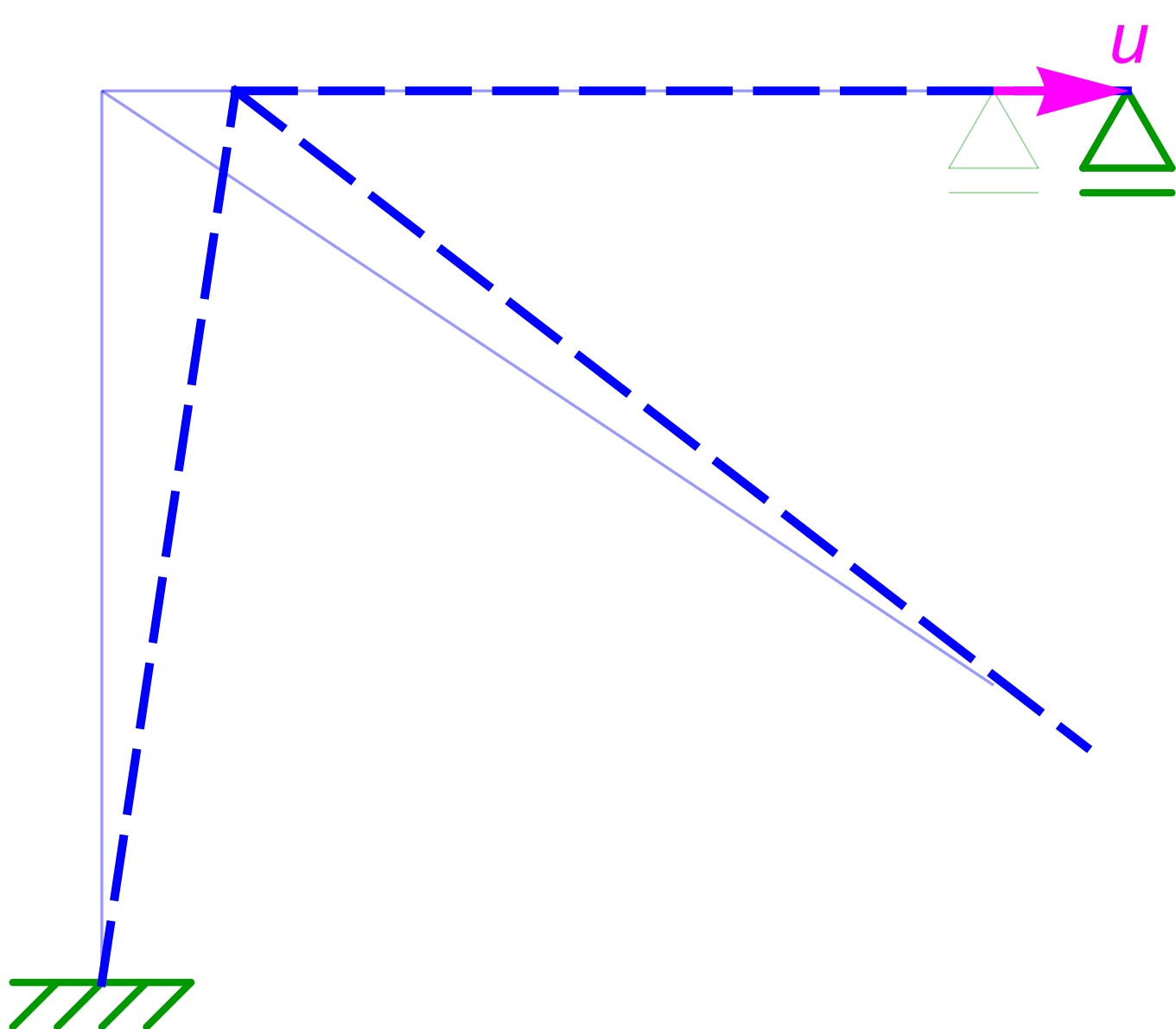
Wektor niewiadomych:

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

Układ geometrycznie wyznaczalny:



Plan przemieszczeń:



	w_i^K	w_k^K	u^K
Pręt 1:	$w_A^1 = 0$	$w_B^1 = u$	$u^1 = 0$
Pręt 2:	$w_B^2 = 0$	$w_C^2 = 0$	$u^2 = u$
Pręt 3:	$w_B^3 = -\frac{2}{\sqrt{13}}u$	$w_D^3 = 0$	$u^3 = \frac{3}{\sqrt{13}}u$

Wzory transformacyjne:

$$\Phi_B^1 = \frac{EJ}{1} \left[\frac{1}{3} \alpha' (3\lambda) \varphi_B - \frac{1}{9} \vartheta' (3\lambda) \frac{u}{1} \right]$$

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

$$\Phi_B^3 = \frac{EJ}{1} \left[\frac{1}{\sqrt{13}} \alpha'' (\sqrt{13}\lambda) \varphi_B - \frac{2}{13\sqrt{13}} \vartheta'' (\sqrt{13}\lambda) \frac{u}{1} \right]$$

$$W_B^1 = \frac{EJ}{12} \left[-\frac{1}{9} \vartheta' (3\lambda) \varphi_B + \frac{1}{27} \gamma' (3\lambda) \frac{u}{1} \right]$$

$$W_B^3 = \frac{EJ}{12} \left[\frac{1}{13} \vartheta'' (\sqrt{13}\lambda) \varphi_B - \frac{2}{169} \gamma'' (\sqrt{13}\lambda) \frac{u}{1} \right]$$

Osiowe siły bezwładności w prętach:

$$B_{||}^2 = \omega^2 \cdot \mu \cdot 3 \cdot 1 \cdot u = \frac{EJ}{12} \left[3\lambda^4 \frac{u}{1} \right]$$

$$B_{||}^3 = \omega^2 \cdot \mu \cdot \sqrt{13} \cdot 1 \cdot \frac{3}{\sqrt{13}} u = \frac{EJ}{12} \left[3\lambda^4 \frac{u}{1} \right]$$

Równania równowagi:

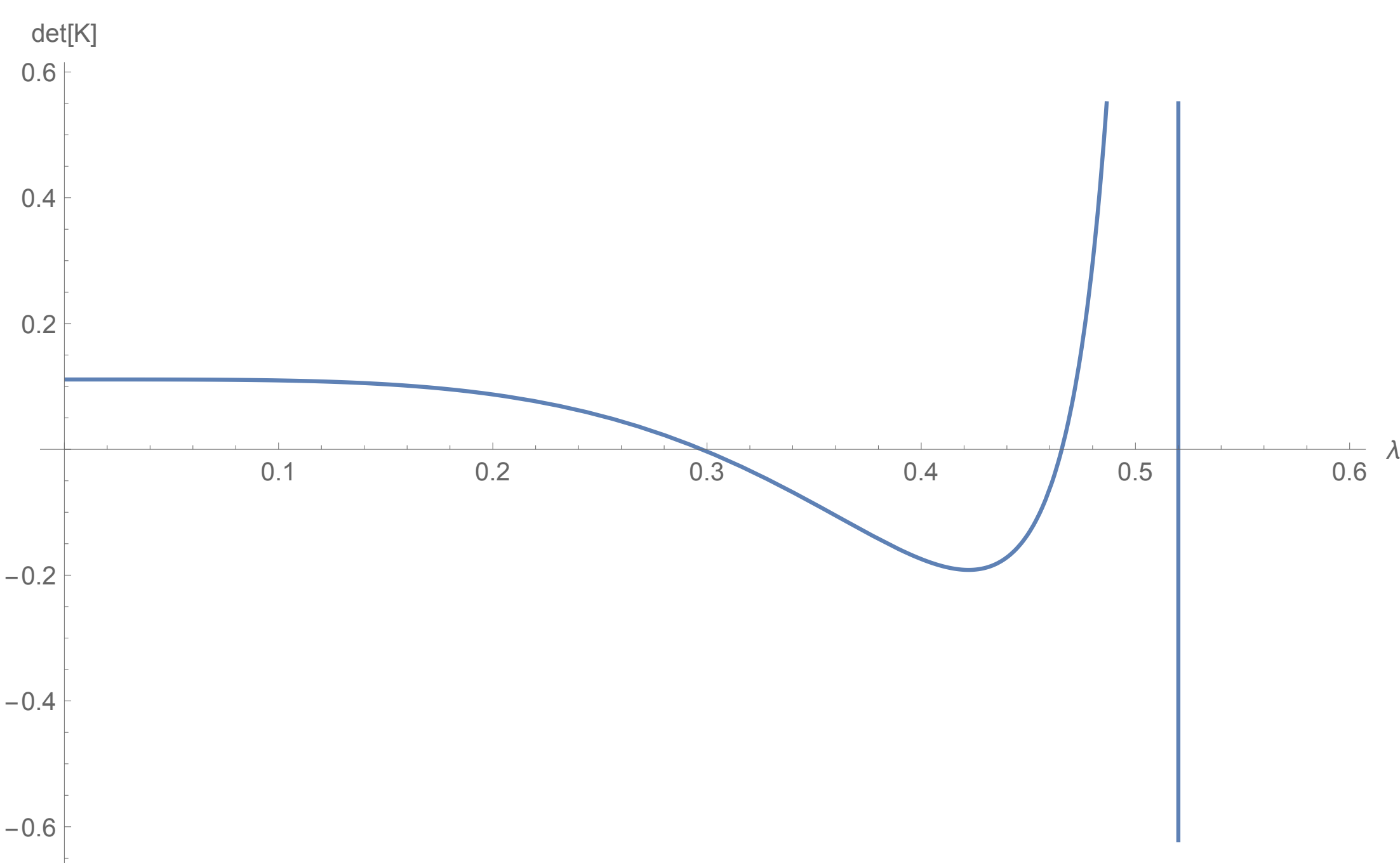
$$\Phi_B^1 + \Phi_B^2 + \Phi_B^3 = 0$$

$$-W_B^1 \cdot \bar{u} - W_B^3 \cdot \left(-\frac{2}{\sqrt{13}}\bar{u}\right) + B_{||}^2 \cdot \bar{u} + B_{||}^3 \cdot \frac{3}{\sqrt{13}}\bar{u} = 0$$

Macierz sztywności konstrukcji:

$$\mathbf{K}(\lambda) = \frac{EJ}{1} \begin{pmatrix} \frac{2\alpha'(3\lambda)}{3} + \frac{\alpha''(\sqrt{13}\lambda)}{\sqrt{13}} & -\frac{\vartheta'(3\lambda)}{9} - \frac{2\vartheta''(\sqrt{13}\lambda)}{13\sqrt{13}} \\ -\frac{\vartheta'(3\lambda)}{9} - \frac{2\vartheta''(\sqrt{13}\lambda)}{13\sqrt{13}} & \frac{\gamma'(3\lambda)}{27} + \frac{4\gamma''(\sqrt{13}\lambda)}{169\sqrt{13}} - 3\lambda^4 - \frac{9\lambda^4}{\sqrt{13}} \end{pmatrix}$$

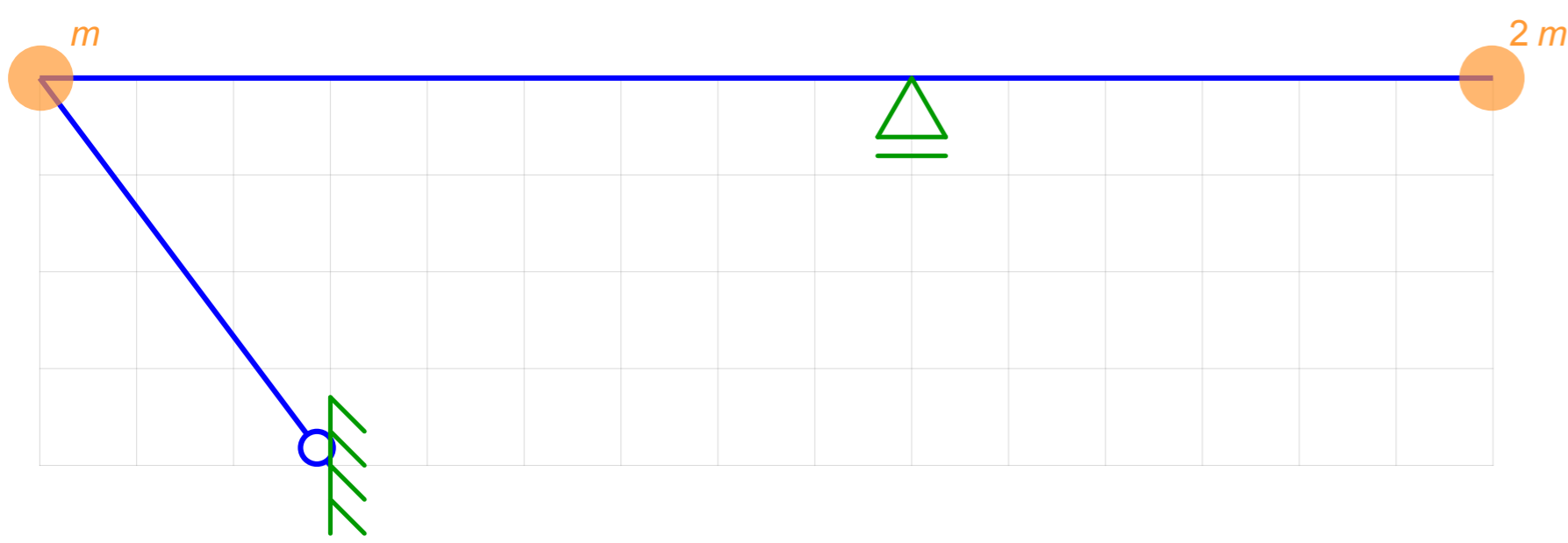
Wykres wyznacznika macierzy sztywności w zależności od parametru λ :



Pierwsza częstość drgań własnych wynosi $\omega^{(1)} = 0.089 \sqrt{\frac{EJ}{12\mu}}$

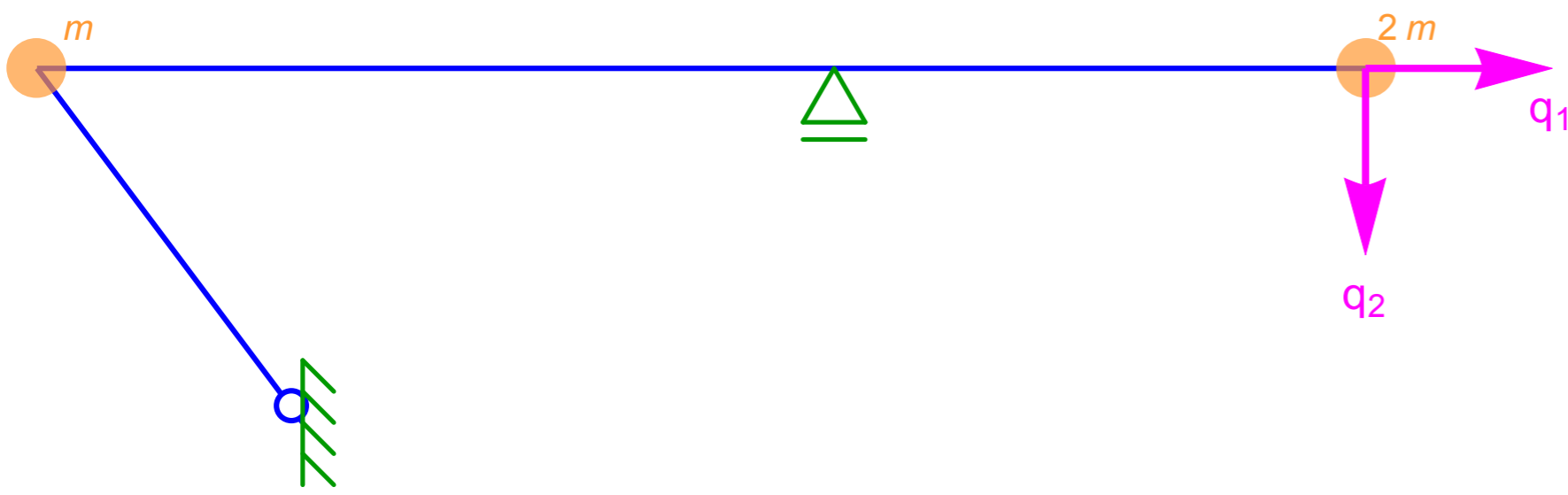
Zapisać równania określające częstości drgań własnych konstrukcji (przyjąć $\mu = 0$).

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

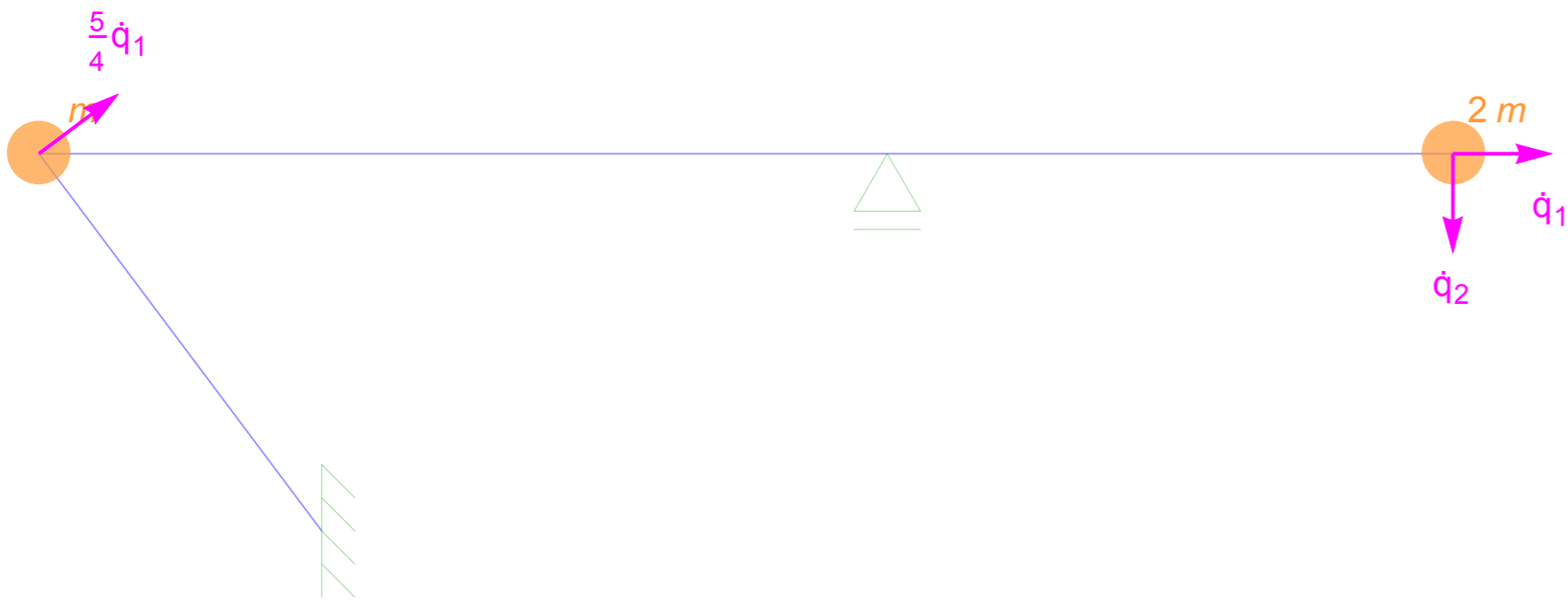


Zadanie statyki konstrukcji jest statycznie wyznaczalne.

Współrzędne Lagrange'a:



Plan prędkości:



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

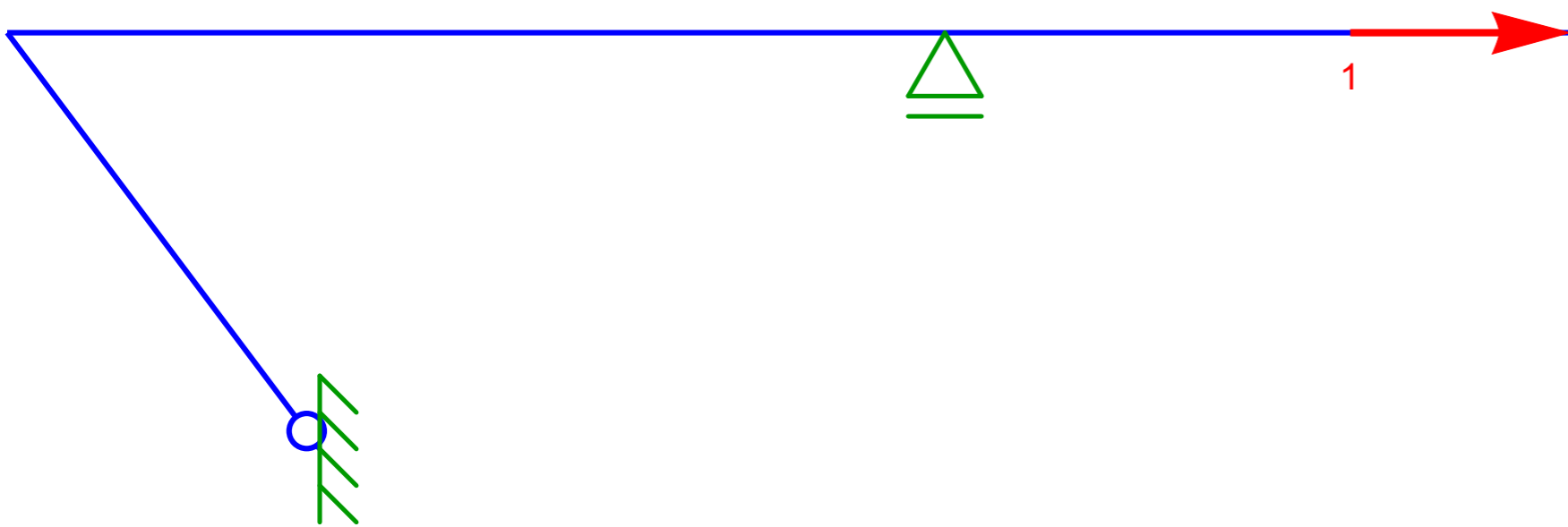
$$2 E_k (\dot{\mathbf{q}}) = m \left(\frac{5}{4} \dot{q}_1 \right)^2 + 2m [\dot{q}_2^2 + \dot{q}_1^2] = \frac{57}{16} m \dot{q}_1^2 + 2m \dot{q}_2^2 = \dot{\mathbf{q}}^T \mathbf{M} \dot{\mathbf{q}}$$

Macierz mas:

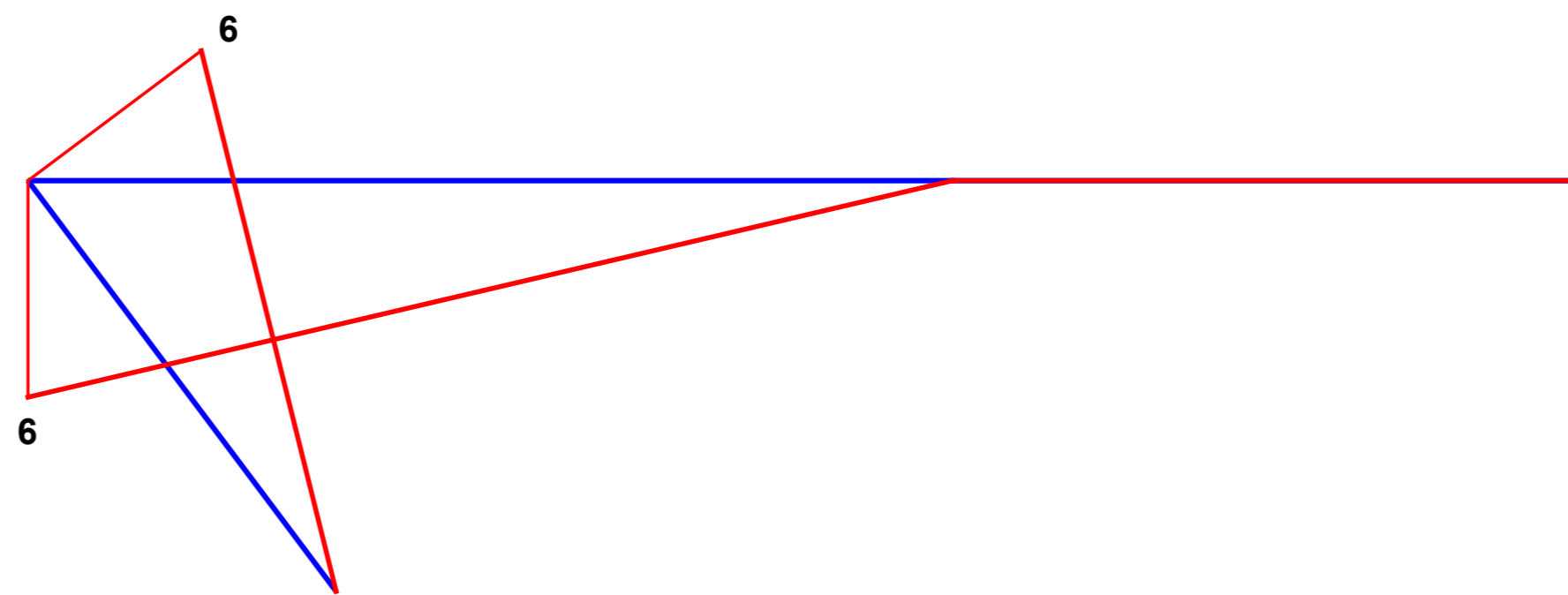
$$\mathbf{M} = m \begin{pmatrix} \frac{57}{16} & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Wykresy momentów zginających od jednostkowych sił bezwładności:

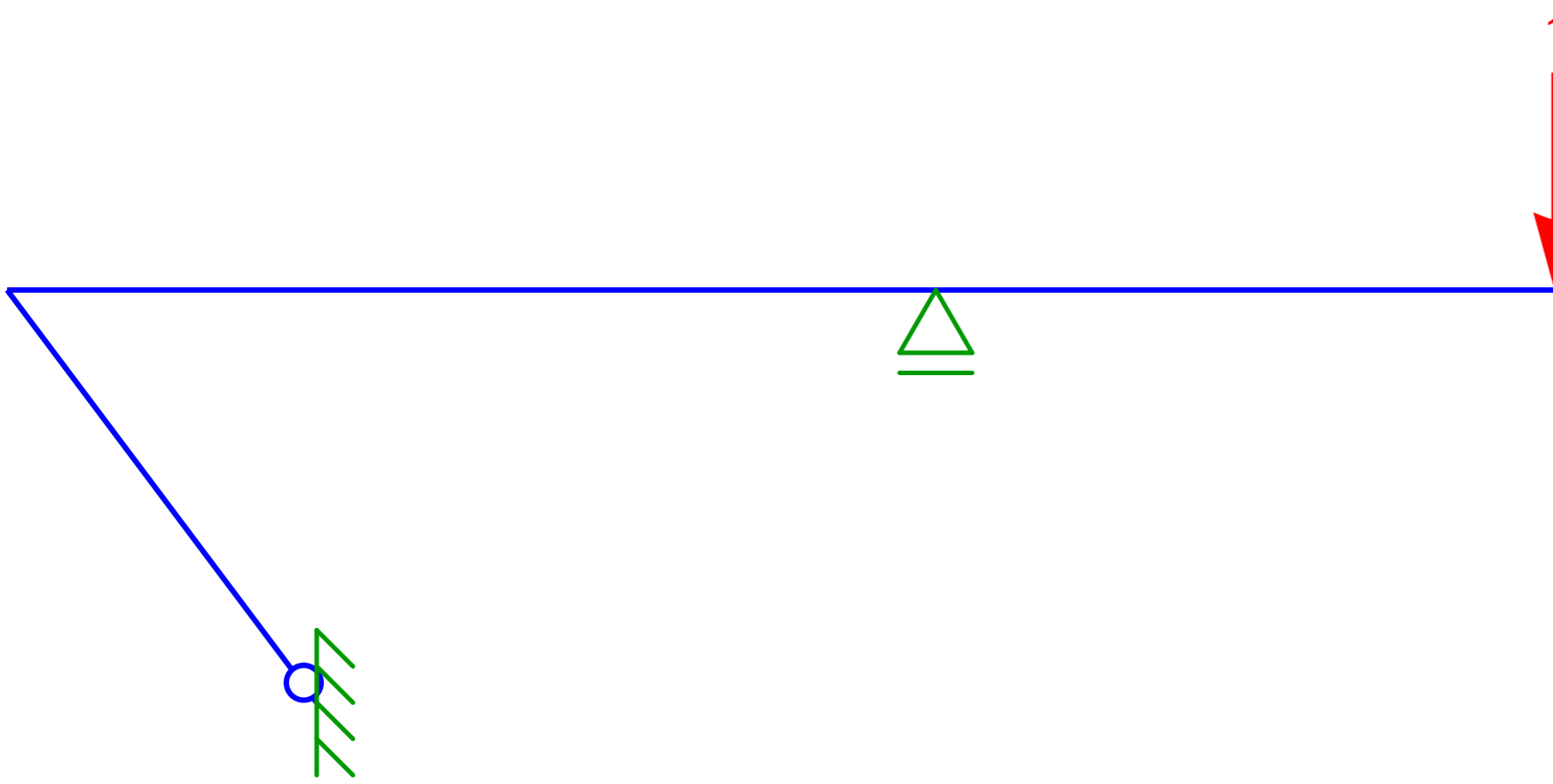
- od q_1 :



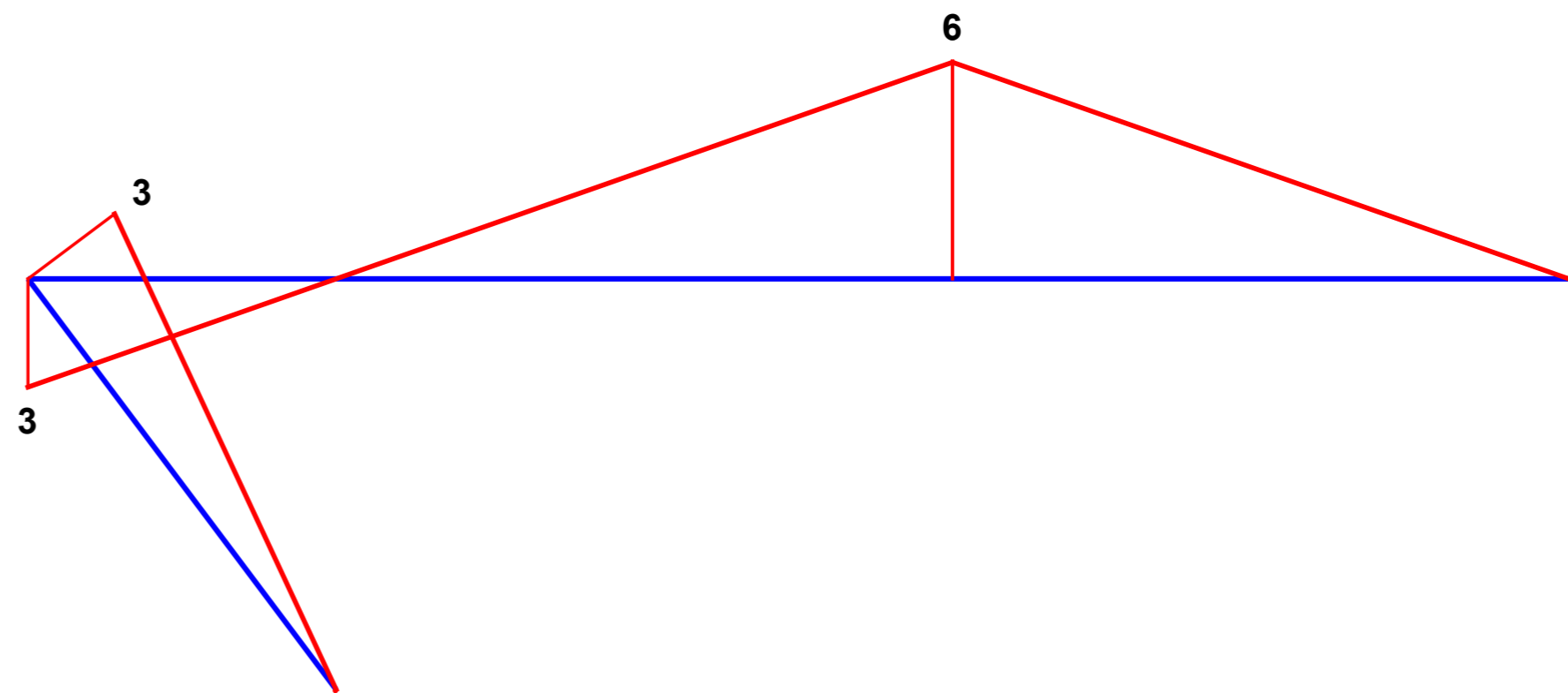
$M_1 [1]$:



- od q_2 :



$M_2 [1]$:



Macierz podatności:

$$d_{11} = \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 61 \cdot 5 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 61)]_1 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 61 \cdot 9 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 61)]_2 = 168 \frac{1^3}{EJ}$$

$$d_{12} = d_{21} = \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 61 \cdot 5 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 31)]_1 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 61 \cdot 9 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 31 + \frac{1}{3} \cdot (-61))]_2 = 30 \frac{1^3}{EJ}$$

$$d_{22} = \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 31 \cdot 5 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 31)]_1 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 31 \cdot 9 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 31 + \frac{1}{3} \cdot (-61)) + (\frac{1}{2} \cdot 61 \cdot 9 \cdot 1) (\frac{1}{3} \cdot (-31) + \frac{2}{3} \cdot 61)]_2 + \frac{1}{EJ} [(\frac{1}{2} \cdot 61 \cdot 6 \cdot 1) (\frac{2}{3} \cdot 61)]_3 = 168 \frac{1^3}{EJ}$$

$$\mathbf{D} = \frac{1^3}{EJ} \begin{pmatrix} 168 & 30 \\ 30 & 168 \end{pmatrix}$$

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

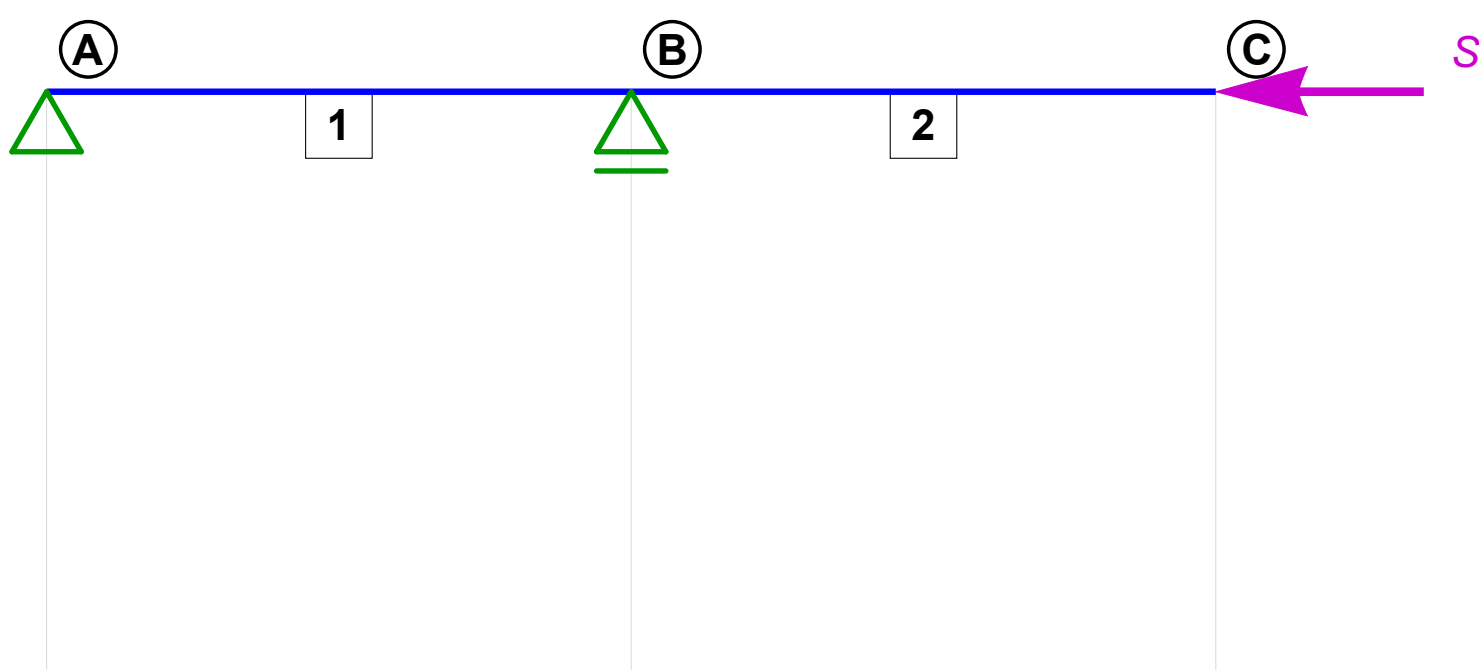
$$\det(\mathbf{I} - \omega^2 \mathbf{D} \mathbf{M}) = 0$$

$$\det \begin{pmatrix} 1 - \frac{1197 \lambda}{2} & -60 \lambda \\ -\frac{855 \lambda}{8} & 1 - 336 \lambda \end{pmatrix} = 1 - \frac{1869 \lambda}{2} + \frac{389367 \lambda^2}{2} = 0$$

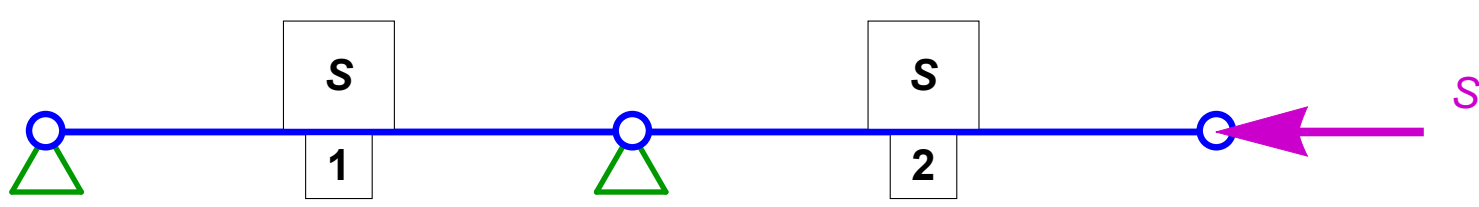
Rozwiązanie przygotował Karol Bołbotowski.

Znaleźć wartość siły krytycznej.

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



Rozkład dużych sił osiowych:



Parametry σ w prętach:

$$\sigma^{(1)} = \sigma$$

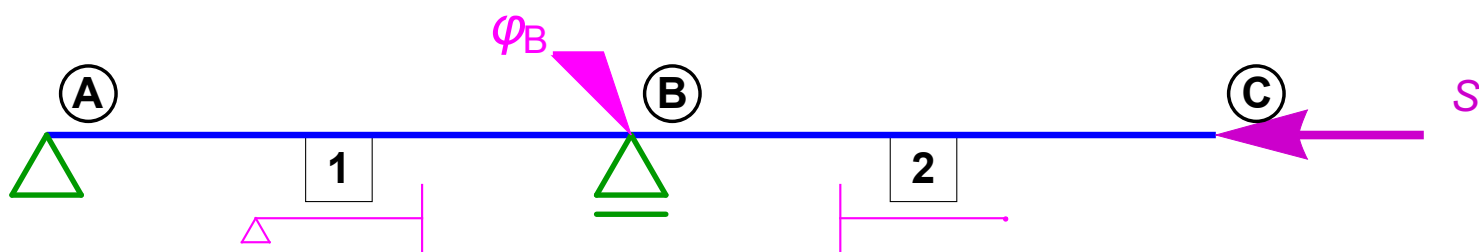
$$\sigma^{(2)} = \sigma$$

Dokonano kondensacji statycznej prętów: 2

Wektor niewiadomych:

$$\mathbf{q} = (\varphi_B)$$

Układ geometrycznie wyznaczalny:



Wzory transformacyjne:

$$\Phi_B^1 = \frac{EJ}{1} [\alpha'(\sigma) \varphi_B]$$

$$\Phi_B^2 = \frac{EJ}{1} [\alpha'''(\sigma) \varphi_B]$$

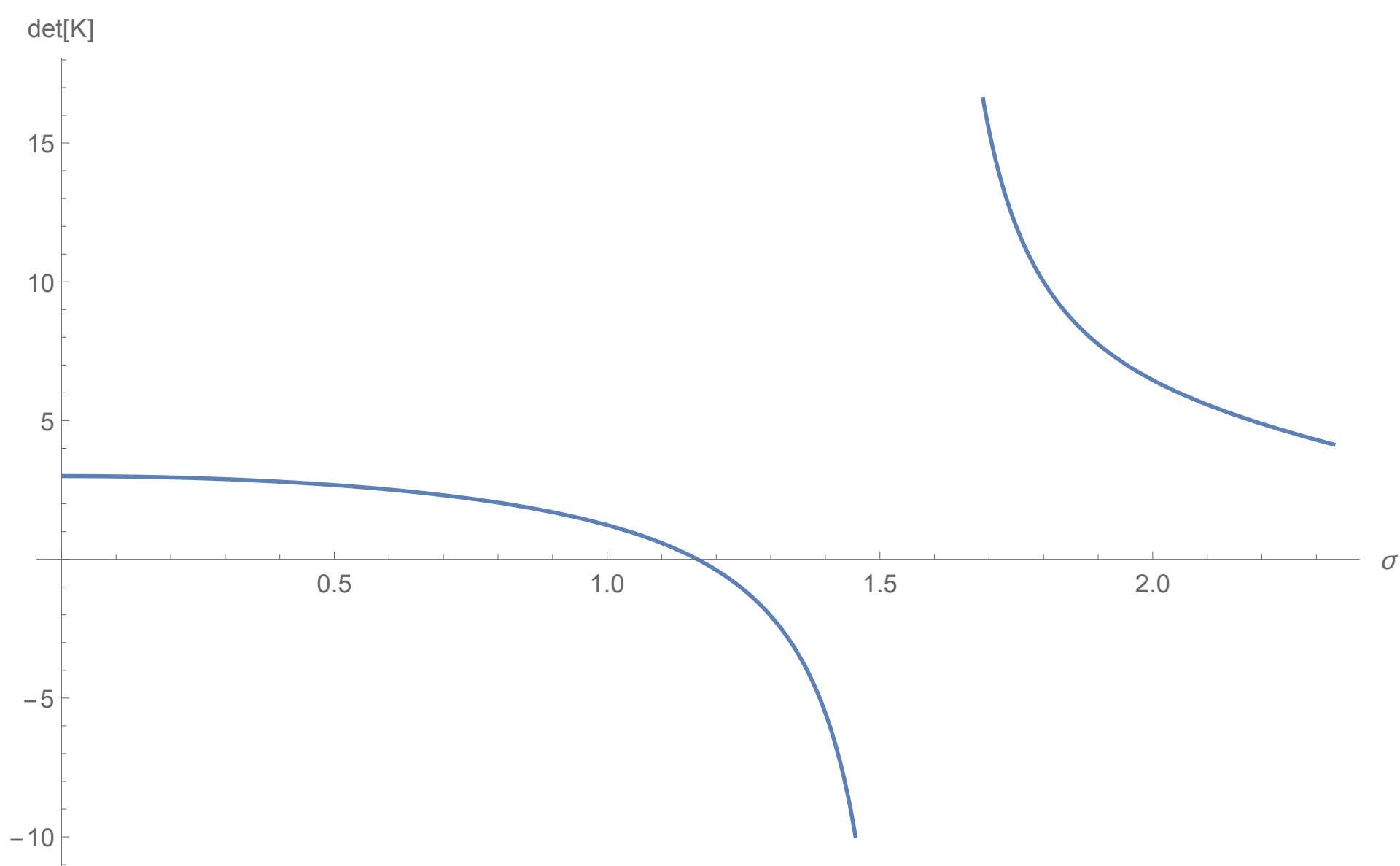
Równania równowagi:

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

Macierz sztywności konstrukcji:

$$\mathbf{K}(\sigma) = \frac{EJ}{1} (\alpha'''(\sigma) + \alpha'(\sigma))$$

Wykres wyznacznika macierzy sztywności w zależności od parametru σ :



Wyboczenie globalne ramy. Siła krytyczna wynosi $S_{kr} = 1.359 \frac{EJ}{l^2}$

Rozwiązanie przygotował Karol Bołbotowski.