

svazek sil v rovině $F_{ix} = F_i \cdot \cos\alpha$ $F_{iy} = F_i \cdot \sin\alpha$ nebo $\cos\beta$ $|F_i| = \sqrt{F_{ix}^2 + F_{iy}^2}$ **výslednice svazku sil** $R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2}$ $R_x = \Sigma F_{ix}$ $R_y = \Sigma F_{iy}$ $\alpha R = \arctg \frac{R_y}{R_x}$

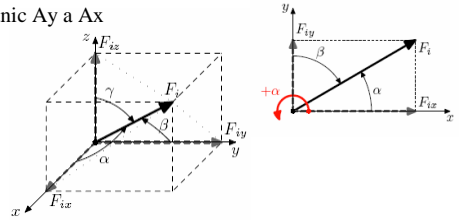
uvest do rovnováhy: $A_x + \Sigma F_{ix} = 0$ $R_y + \Sigma F_{iy} = 0$ vykreslit do správného kvadrantu! určíme ze souřadnic A_y a A_x

prostorový svazek sil $R_i = \sqrt{R_x^2 + R_y^2 + R_z^2}$ $R_x = \Sigma F_{ix}$ $R_y = \Sigma F_{iy}$ $R_z = \Sigma F_{iz}$

$F_{ix} = F_i \cdot \cos\alpha$ $F_{iy} = F_i \cdot \cos\beta$ $F_{iz} = F_i \cdot \cos\gamma$ $\cos\alpha = \frac{R_x}{R}$ $\cos\beta = \frac{R_y}{R}$ $\cos\gamma = \frac{R_z}{R}$

kontrola: $\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1$ směr výslednice $R_y \cdot x - R_x \cdot y = M$

dvojice sil $R_x = 0$ $R_y = 0$ ale $M \neq 0$!!! kladná síla=tah, záporná síla=tlak !!!



vykreslete elipsu setrvačnosti

těžiště $X_c = \frac{\Sigma A_i \cdot x_{ti}}{\Sigma A_i}$ $Y_c = \frac{\Sigma A_i \cdot y_{ti}}{\Sigma A_i}$ jen jeden zlomek!

určit moment setrvačnosti k těžišťovým osám (vždy kladné!) $Y_{Ti} = y_{ti} - Y_c$ $X_{Ti} = x_{ti} - X_c$!!!pozor - rozdíl souřadnic těžišť!!!

$I_x = \Sigma (I_{xi} + A_i \cdot Y_{Ti}^2) = [I_{x\Delta} + \text{plocha } \Delta \cdot Y_{Ti}^2 \Delta] - [I_{xO} + \text{plocha } O \cdot Y_{Ti}^2 O] \text{ atd}$ $[I_x, I_y] = m^4$

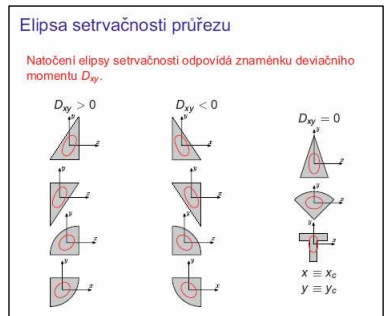
$I_y = \Sigma (I_{yi} + A_i \cdot X_{Ti}^2) = [I_{y\Delta} + \text{plocha } \Delta \cdot X_{Ti}^2 \Delta] - [I_{yO} + \text{plocha } O \cdot X_{Ti}^2 O] \text{ atd}$ I_x, I_y a D_{xy} najdeme v tabulce průřezů

deviační moment (k oběma osám) $D_{xy} = \Sigma (D_{xyt} + A_i \cdot X_{ci} \cdot Y_{ci})$!!!znaménko!!!

úhel natočení hlavních centrálních os setrvačnosti $\text{tg } 2\alpha = \frac{2D_{xy}}{I_y - I_x}$

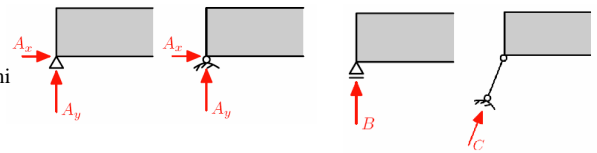
hlavní centrální momenty setrvačnosti $I_{xc} = I_x \cdot \cos^2\alpha + I_y \cdot \sin^2\alpha - D_{xy} \cdot \sin 2\alpha$ $I_{yc} = I_x \cdot \sin^2\alpha + I_y \cdot \cos^2\alpha + D_{xy} \cdot \sin 2\alpha$

poloměr setrvačnosti $i_x = \sqrt{\frac{I_{xc}}{A}}$ $i_y = \sqrt{\frac{I_{yc}}{A}}$!!!vykreslujeme kolmo na příslušnou osu!!!



výpočet statické určitosti $s = n - v$

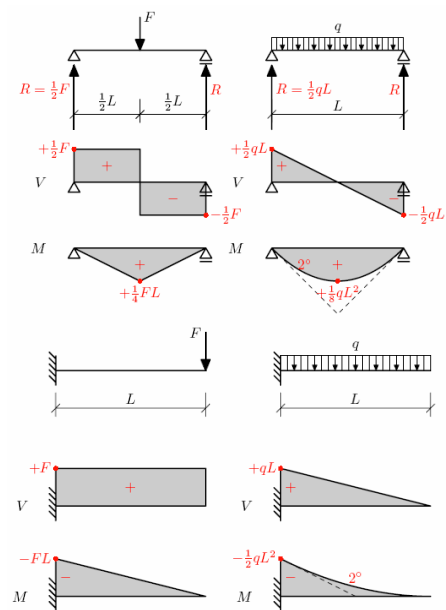
s-stupeň tvarové variability vázaného objektu, n-počet st.volnosti objektu, v-počet odebr.st.volnosti vazbami
s=0 staticky určitá soustava (s>0 staticky přeuročitá, s<0 staticky neurčitá soustava)



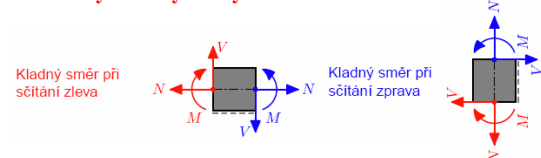
reakce rovinných složených soustav

<p>Průřez Plocha A Těžiště \bar{x}_t \bar{y}_t Momenty setrvačnosti I_{x_t} I_{y_t} Deviační moment $D_{x_t y_t}$</p>		<p>$A = \frac{1}{2}bh$ $\bar{x}_t = \frac{1}{3}b$ $\bar{y}_t = \frac{1}{3}h$ $I_{x_t} = \frac{1}{36}bh^3$ $I_{y_t} = \frac{1}{36}hb^3$ $D_{x_t y_t} = -\frac{1}{72}b^2h^2$</p>
	<p>$A = a^2$ $\bar{x}_t = \bar{y}_t = \frac{1}{2}a$ $I_{x_t} = I_{y_t} = \frac{1}{12}a^4$ $D_{x_t y_t} = 0$</p>	
	<p>$A = bh$ $\bar{x}_t = \frac{1}{2}b$ $\bar{y}_t = \frac{1}{2}h$ $I_{x_t} = \frac{1}{12}bh^3$ $I_{y_t} = \frac{1}{12}hb^3$ $D_{x_t y_t} = 0$</p>	
	<p>$A = \pi r^2 = \frac{1}{4}\pi d^2$ $I_{x_t} = I_{y_t} = \frac{1}{4}\pi r^4 = \frac{1}{64}\pi d^4$ $D_{x_t y_t} = 0$</p>	

průběh vnitřních sil na nosníku



vnitřní síly staticky určitých soustavách v rovině



síly T a V – kladné hodnoty vykreslujeme nahoru, u svislých prutů vlevo, **VŽDY UVÁDÍME ZNAMÉNKO**
kladný moment vykreslujeme na stranu tažených vláken, **ZNAMÉNKO NEUVÁDÍME**
=> překreslit si síly a zatížení na kladné (aby to bylo vidět)
=> obrazce jsou jen tam, kde jsou síly (od první síly vlevo po posl.sílu vpravo), nejdřív určit nuly
=> vetknutí přenesse moment (nejde do nuly), síly se přes roh přenáší do dalšího obrázku

příhradová konstrukce

výpočet statické určitosti $s = n - v$ $n=2 \times \text{počet hm.bodů}$, $v=\text{počet kyv.prutu} + \text{odebr.vazby}$;

příčná metoda – řez, pruty nahr.os.silami (osy prutů krom jediného procházejí jedním bodem – z moment.podmínky k tomuto bodu síla v nepr.prutu)

jednotky

$Pa = \frac{N}{m^2}$; $kPa = \frac{kN}{m^2}$; $MPa = \frac{N}{mm^2} = \frac{MN}{m^2}$

normálové napětí v průřezu prutu 1) prostý tlak a tlak $\sigma = \frac{N}{A}$ navržení tažených prutů $\sigma = \frac{N}{A} \leq R$ **navržení tlačných prutů** $\sigma = \frac{abs N}{A} \leq \varphi \cdot R$;

relativní protažení (Hookův zákon) vlivem normálové síly $\epsilon = \frac{\Delta l}{l}$ $\sigma = E \cdot \epsilon$ $\Delta l = \frac{\sigma \cdot l}{E} = \frac{N \cdot l}{A \cdot E}$ vlivem rovnoměrného oteplení $\Delta l = \alpha \cdot \Delta t \cdot l$

(φ součinitel vzpěru, ϵ relativní protažení, E modul pružnosti, α součinitel tepelné roztažnosti)

$$\sigma = \frac{Nx}{A} - \frac{My}{I_y} \cdot z - \frac{Mz}{I_z} \cdot y \quad (Mz/Iz \text{ průřezový moment setrvačnosti, osy } y \text{ a } z \text{ jsou hl.centř.osy setrvačnosti})$$

2) prostý ohyb (W_y je průřezový modul [m^3], z max vzdálenost krajních vláken od osy)

$$\sigma = -\frac{My}{I_y} \cdot z \quad \sigma = -\frac{Mz}{I_z} \cdot y \quad \sigma = \frac{abs My}{W_y} \quad \sigma = \frac{abs Mz}{W_z} \quad W_y = \frac{I_y}{z \max} \quad W_z = \frac{I_z}{y \max}$$

=>static.urč. vněj.reakce, těžiště průřezu, I_y nebo I_z , max.moment z vykreslení V a M ,

=>napětí v horních a dolních vlákních průřezu(pozor jedny souřadnice s mínusem)

+ vykreslení nebo návrh a posouzení (dřevěný nosník $b/h=5/7$)

3) šikmý ohyb – ohyb půs.v rovině, která neobsahuje hl.centrální osu setrvačnosti průřezu moment nahr.2 momenty půs.v rovinách os setrvačnosti $M_y = M \cdot \cos \alpha$ $M_z = M \cdot \sin \alpha$

úhel natočení φ $tg \varphi = \frac{z}{y} = -\frac{Mz \cdot I_y}{Iz \cdot My}$; extrémní napětí počítáme pro bod nejvíce vzdálený od neutr.osy;; $\sigma = \frac{Nx}{A} - \frac{My}{I_y} \cdot z - \frac{Mz}{I_z} \cdot y$

4) kombinace namáhání excentrickou silou nahr.vnitřními silami, $N_x = F$ $M_y = \pm F \cdot z$ $M_z = \pm F \cdot y$!!!**znaménko momentů a souřadnic!!!**

neutr.osa pak neleží v těžišti, ale musí se dopočítat ($\sigma=0$, zvolíme $z=0$, dopočteme y atd.); **extrémní napětí** $\sigma = \frac{Nx}{A} \pm \left| \frac{My}{Wy} \right| \pm \left| \frac{Mz}{Wz} \right|$

5) jádro průřezu $jy = \frac{-Iz}{A \cdot y_{no}}$ $jz = \frac{-Iy}{A \cdot z_{no}}$

působí-li síla kolmá na jádro průřezu uvnitř neb na hranici této oblasti, vyvolá v celém průřezu normálové napětí stejného znaménka ;; přímá strana – vrchol, , křivka - křivka

=> tabulka (n.o., y n.o., z n.o., jy, jz)

smykové napětí v průřezu prutu

1) prostý smyk smykové napětí $\tau = \frac{T}{A}$ **nýtové spoje:** střížnost $\tau = \frac{N}{mA} \leq R_s$ (m střížnost, A plocha nýtu)

otlačení $\tau = \frac{N}{d \cdot h \min} \leq R_o$ (h min menší z ploch, R_o únosnost v otlačení); minim.2 nýty (tuhý spoj)

návrh- zvolím průměr nýtu, vypočtu kolik unese jeden, zvolím počet nýtů

svary: $\tau = \frac{N}{0,7 \cdot t \cdot l}$ (t šířka svaru, l délka svaru, a výška svaru $a=odm/2$. $t=0,7 t$) počítáme pro část síly- kolik je spojů

2) kroucení $\tau_x = \frac{Mx}{Ip} \cdot r$ Brenatův vzorec (Ip polární moment setrvačnosti z tabulek, r vzdálenost vláken)

průhybová čára prutu při prostém ohybu

úhel natočení kladný ve směru hodinových ručiček

vykreslit V a M , přenést na DN (zápor.dolů, qr vydělit $E \cdot I$) na DN posouvačka=natočení φ [rad], ohybový moment=průhyb w

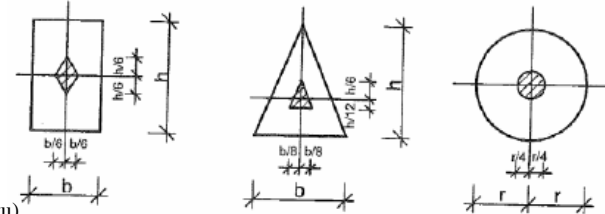
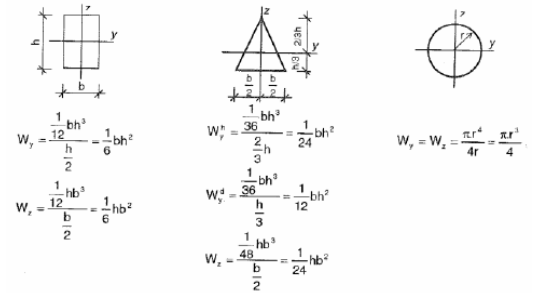
plochy úsečí: parabolická úseč $A = \frac{2}{3} \cdot a \cdot l$ (T 3/8, 5/8) parabolický trojúhelník $A = \frac{1}{3} \cdot a \cdot l$ (T 3/4, 1/4)

převod radiánů na stupně $\alpha = \frac{a \cdot 180}{\pi}$

stabilita tlačných prutů

Eulerovo kritické břemeno $F_{CR} = E \cdot I_{MN} \cdot \frac{\pi^2}{L_{CR}^2}$

(E -modul pružnosti [Pa], I_{min} -menší z centr.momentů setrvačnosti [m^4], L_{CR} -vzpěrná délka [m])



Mohrova analogie
Okrajové podmínky pro sestavení duálního nosníku

	Reálný (skutečný) nosník	Duální (fiktivní) nosník	
	$w = 0$ $\varphi \neq 0$	$M^d = 0$ $T^d \neq 0$	
	$w = 0$ $\varphi = 0$	$M^d \neq 0$ $T^d = 0$	
	$w \neq 0$ $\varphi \neq 0$	$M^d \neq 0$ $T^d \neq 0$	
	$w = 0$ $\varphi_L = \varphi_P$	$M^d = 0$ $T_L^d = T_P^d$	
	$w \neq 0$ $\varphi_L \neq \varphi_P$	$M^d \neq 0$ $T_L^d \neq T_P^d$	

