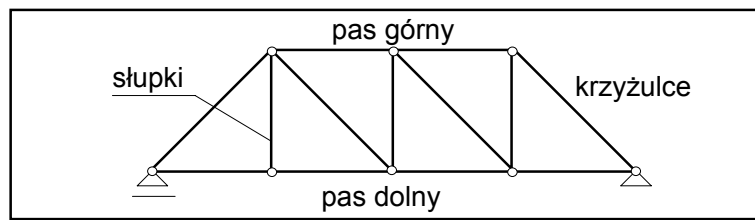
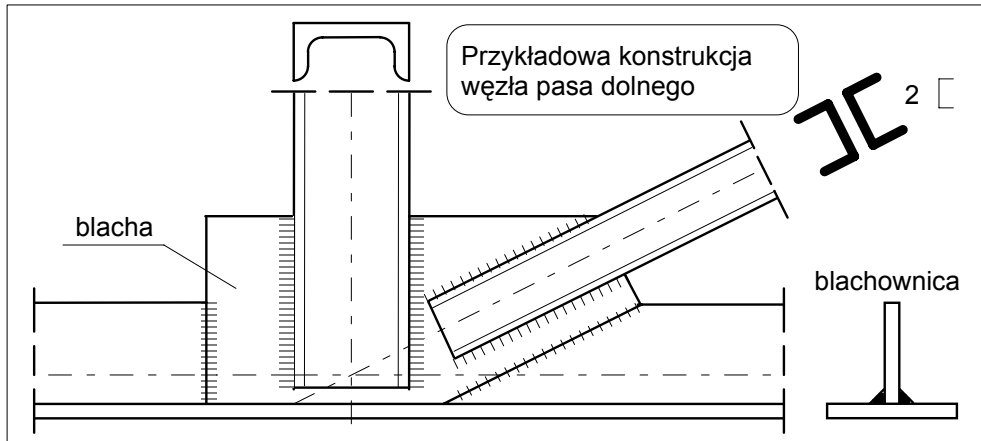


**Definicja:** konstrukcja prętowa, składająca się z prętów prostych połączonych ze sobą przegubami

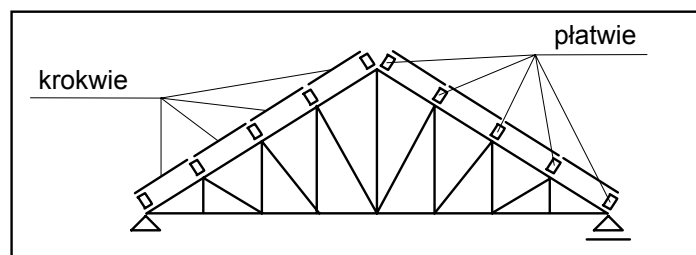
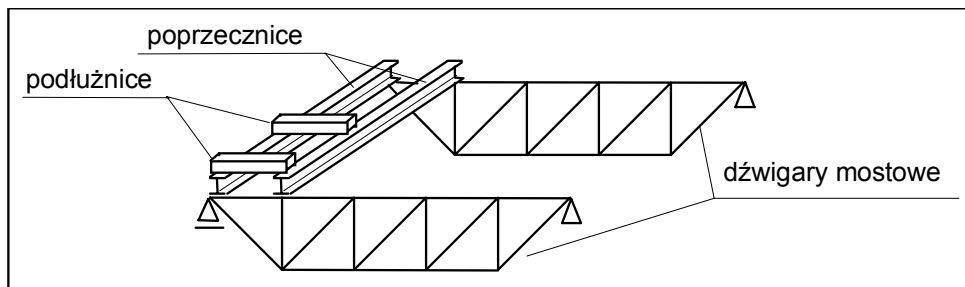


**Założenia:**

- ★ pręty są połączone w węzłach przegubami idealnymi (brak tarcia)

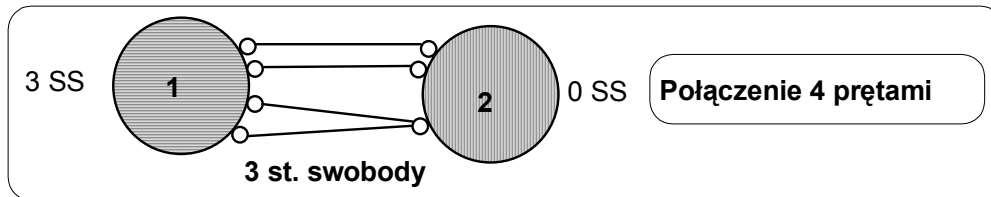
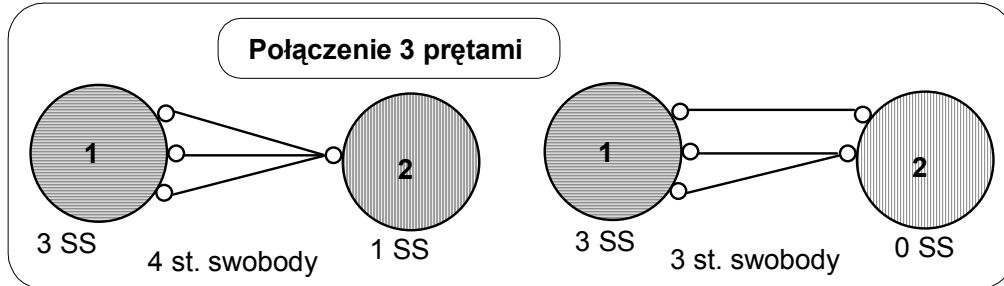
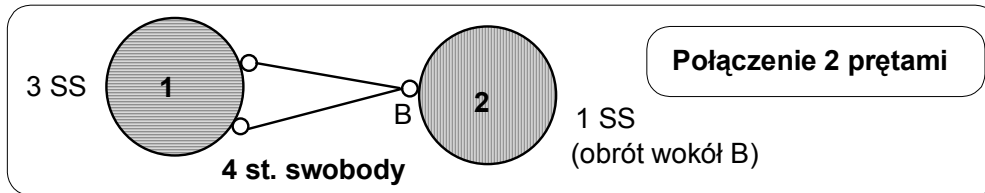
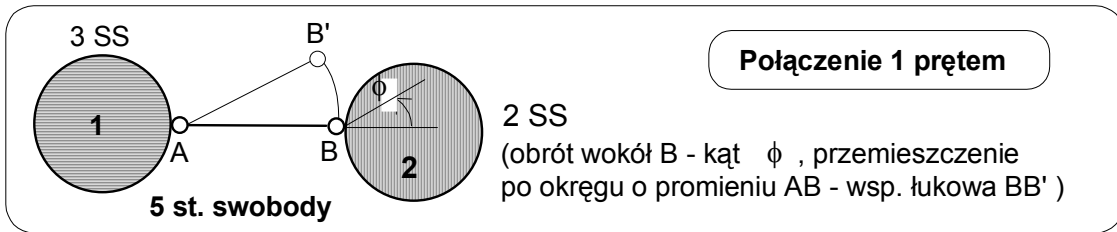
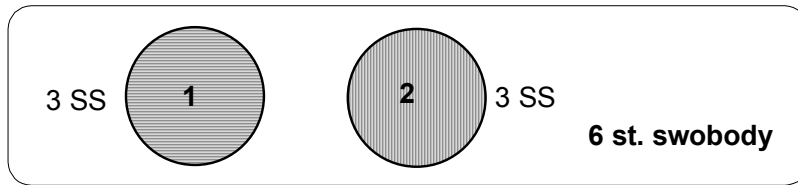


- ★ osie prętów przecinają się w węzle w jednym punkcie
- ★ obciążenie zewnętrzne przyłożone jest tylko w węzłach kratownicy



**Podstawowe informacje nt. geometrycznej niezmienności ciał płaskich**

- ★ **stopień swobody** - niezależny parametr określający położenie ciała na płaszczyźnie
- ★ **pojedyncza tarcza** - 3 stopnie swobody: dwa przemieszczenia i jeden obrót. "T" niezależnych tarcz ma razem 3 T stopni swobody
- ★ **dwie tarcze**



**Wniosek** : dodatkowy pręt łączący dwie tarcze nie zawsze musi odbierać jeden stopień swobody. Zawsze prawdziwy jest natomiast warunek, mówiący, że:

jeżeli 2 tarcze połączone są tak, że tworzą układ o 3 stopniach swobody (geometrycznie niezmienny), to prawdziwy jest związek  $3 \times 2 - p \leq 3$  (p - liczba prętów)

W przypadku połączonych T tarcz tworzących układ o 3 stopniach swobody

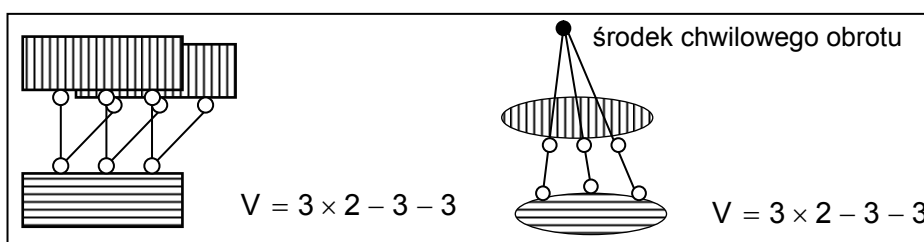
$$3 \times T - p \leq 3$$

**Stopień geometrycznej niezmienności V**

$$V = 3 \times T - p - 3$$

**Warunek konieczny (ale nie wystarczający) geometrycznej niezmienności układu**

$$V \begin{cases} = 0 & \text{układ sztywny} \\ < 0 & \text{układ przesztywniony} \\ > 0 & \text{układ geometrycznie zmienny} \end{cases} \quad \text{UKŁAD GEOMETRYCZNIE NIEZMIENNY}$$

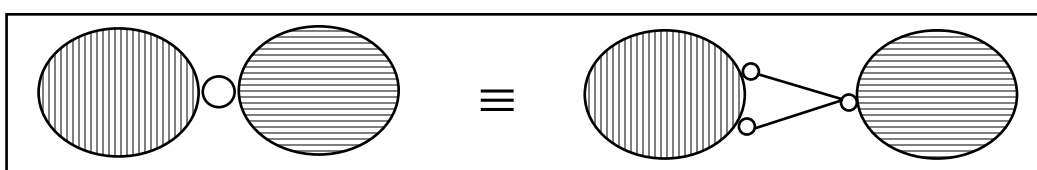


**Twierdzenia o geometrycznie niezmiennym połączeniu 2 i 3 tarcz**

- ★ warunkiem koniecznym i wystarczającym połączenia 2 tarcz w sposób geometrycznie niezmienny jest połączenie ich co najmniej trzema prętami ( $V \leq 0$ ), które nie są równoległe, ani ich kierunki nie przecinają się w jednym punkcie (środek chwilowego obrotu)
- ★ warunkiem koniecznym i wystarczającym połączenia 3 tarcz w sposób geometrycznie niezmienny jest połączenie każdych dwóch co najmniej dwoma prętami ( $V \leq 0$ ) w taki sposób, aby pręty te nie były równoległe, ani też punkty przecięcia się kierunków prętów łączących każde dwie tarcze nie leżały na jednej prostej, oraz aby nie schodziły się w jednym punkcie.

**Kratownice**

W kratownicach - tarcze (każdy pręt kratownicy stanowi jedną tarczę) połączone są przegubami, co odpowiada połączeniu 2 prętami



w - liczba węzłów (punktów, w których schodzą się co najmniej 2 tarcze, tzn. pręty kratownicy)

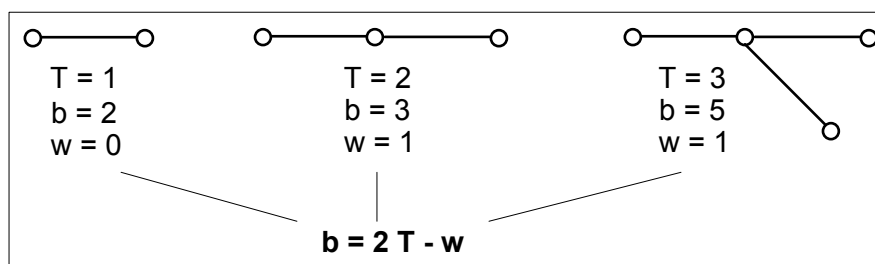
T - liczba tarcz (prętów kratownicy)

b - liczba biegunów prostych

$$V = 3 \times T - p - 3$$

$\Rightarrow$

$$V = 3 \times T - 2 \times b - 3$$

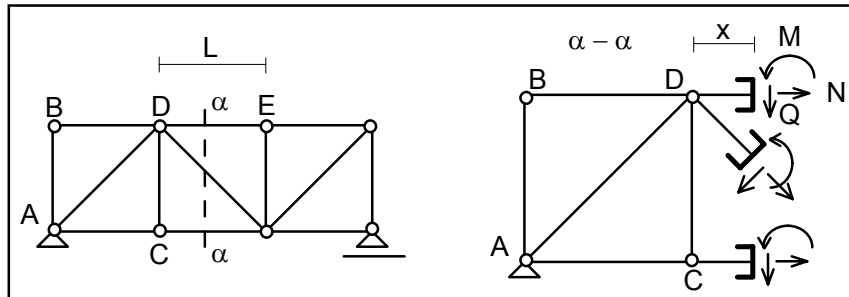


$$V = 2w - T - 3$$

	<p>w = 4 T = 4 <math>V = 2 \times 4 - 4 - 3 = 1</math></p>	ukł. geometrycznie zmienny
	<p>w = 3 T = 3 <math>V = 2 \times 3 - 3 - 3 = 1</math> + tw. o geom. niezmienności 3 tarcz</p>	ukł. geometrycznie niezmienny
	<p>w = 6 T = 9 <math>V = 2 \times 6 - 9 - 3 = 0</math> + tw. o geom. niezmienności 2 tarcz</p>	ukł. geometrycznie niezmienny

- \* **wewnętrzna geometryczna niezmiennosc kratownicy** - niezmiennosc kratownicy bez uwzględniania sposobu jej połączenia z podłożem
- \* **zewnętrzna geometryczna niezmiennosc kratownicy** - geometryczna niezmiennosc połączenia kratownicy z podłożem

**Zredukowany układ sił wewnętrznych w przekroju poprzecznym pręta kratownicy**



na długości pręta DE  $q(x) = 0$

$$\frac{d^2 M}{dx^2} = 0 \quad \Rightarrow \quad M(x) = ax + b$$

$$M(0) = 0 \quad \Rightarrow \quad b = 0$$

$$M(L) = 0 \quad \Rightarrow \quad a = 0$$

$$M \equiv 0 \quad , \quad Q \equiv 0$$

**WNIOSEK:** układ sił wewnętrznych redukuje się w przekroju poprzecznym każdego pręta kratownicy do siły podłużnej N.

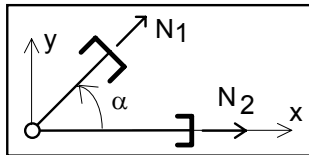
**Twierdzenia o prętach zerowych**

**Definicja :** pręt zerowy to pręt, w którym siła  $N=0$

**Twierdzenie :** jeżeli kratownica obciążona dowolnym układem sił zewnętrznych pozostaje w równowadze, to w równowadze pozostaje również każdy węzeł obciążony siłami zewnętrznymi i wewnętrznymi występującymi w przekrojach prętów schodzących się w tym węźle.

**\* twierdzenie 1**

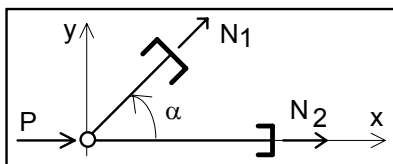
Jeżeli w węźle kratownicy schodzą się 2 pręty i węzeł jest nieobciążony, to siły wewnętrzne w obu prętach są równe zero



$$\begin{aligned} \sum X &= N_1 \cos \alpha + N_2 = 0 \\ \sum Y &= N_1 \sin \alpha = 0 \end{aligned} \Rightarrow N_1, N_2 = 0$$

**\* twierdzenie 2**

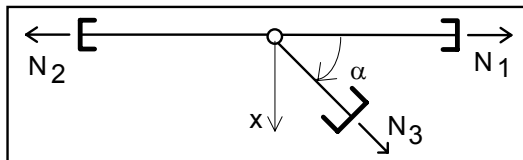
Jeżeli w węźle kratownicy schodzą się 2 pręty i węzeł jest obciążony siłą leżącą na kierunku jednego z nich, to siła wewnętrzna w drugim pręcie jest równa zero



$$\sum Y = N_1 \sin \alpha = 0 \Rightarrow N_1 = 0$$

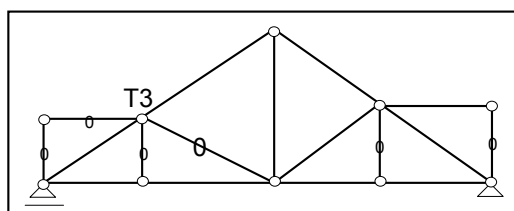
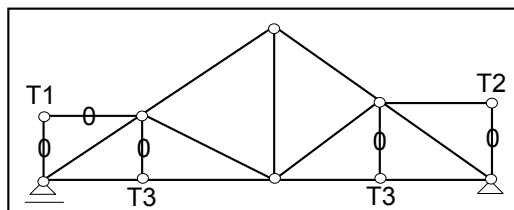
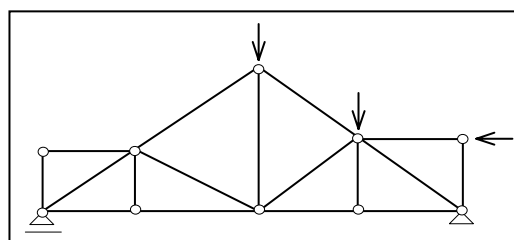
**\* twierdzenie 3**

Jeżeli w węźle kratownicy schodzą się 3 pręty, z których dwa leżą na tej samej prostej i węzeł jest nieobciążony, to siła w trzecim pręcie jest równa zero



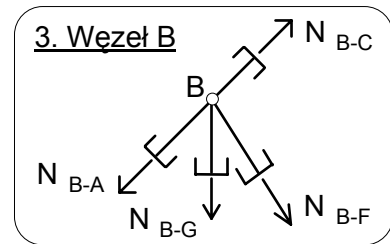
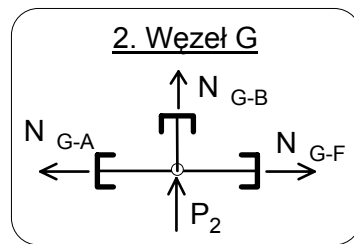
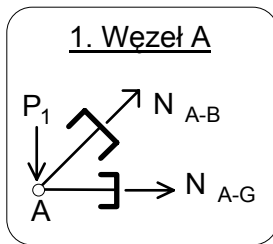
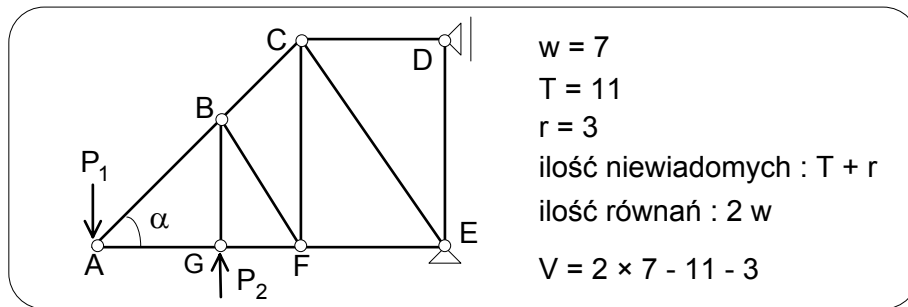
$$\sum X = N_3 \sin \alpha = 0 \Rightarrow N_3 = 0$$

**\* ilustracja zastosowania twierdzeń o prętach zerowych**



**Metody rozwiązywania kratownic**

★ metoda równoważenia prętów

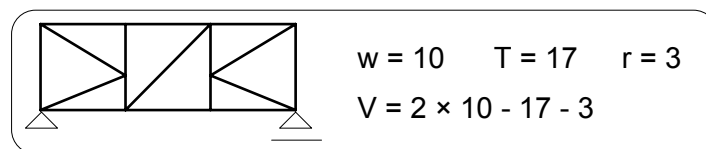


rów. równowagi węzła A

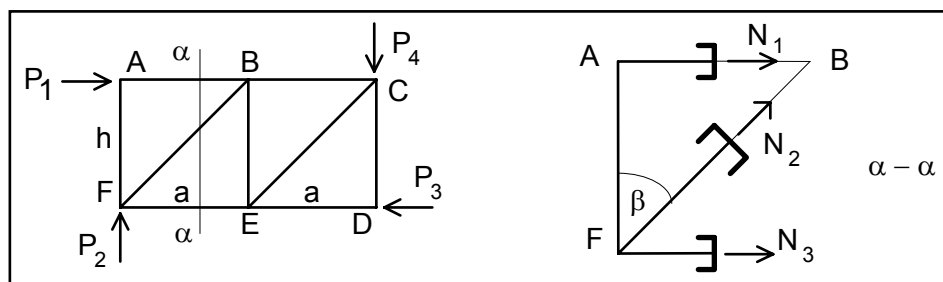
$$\begin{aligned} \sum Y &= N_{A-B} \sin \alpha - P_1 = 0 \\ \sum X &= N_{A-B} \cos \alpha + N_{A-G} = 0 \end{aligned}$$

itd.

- wady metody:**
1. kolejność rozwiązywania jest zdeterminowana układem prętów,
  2. duża liczba "rachunków"
  3. kratownica bez węzła o 2 prętach nie może być "ręcznie" rozwiązana



★ metoda Rittera - przekrój kraty przez 3 pręty nie schodzące się w jednym węźle



$$\begin{aligned} \sum M_F &= N_1 h + P_1 h = 0 \quad \Rightarrow \quad N_1 = \dots \\ \sum M_B &= -N_3 h + P_2 a = 0 \quad \Rightarrow \quad N_3 = \dots \\ \sum X &= 0 \quad \text{lub} \quad \sum Y = 0 ; \quad \sum Y = P_2 + N_2 \cos \beta = 0 \quad \Rightarrow \quad N_2 = \dots \end{aligned}$$

★ metoda Cremony (graficzny odpowiednik metody równoważenia węzłów)