

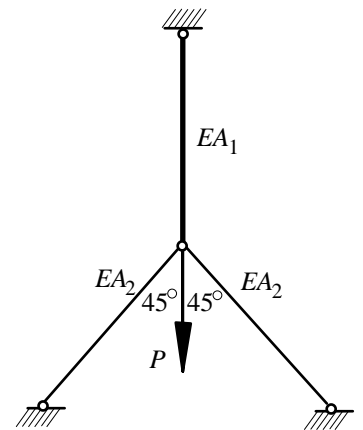
Rak-54.2100 RAKENTEIDEN MEKANIikka I

Tentti 15. 12. 2009

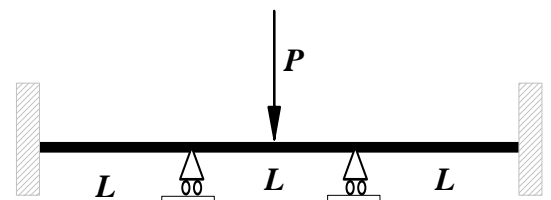
Kirjoita jokaiseen koepaperiin selvästi

- opintojakson nimi, koodi ja tentin päivämäärä
- kaikki nimesi puhuttelunimi alleviivattuna
- koulutusohjelma, opiskelijanumero, myös tarkistuskirjain
- milloin olet pakolliset kotitehtävät suorittanut sekä monettako kertaa olet tentissä

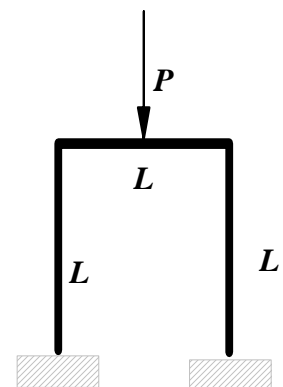
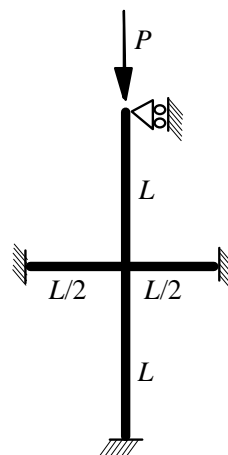
- Oheinen ristikko koostuu kolmesta sauvasta, joiden kaikkien pituus on ℓ . Määritä sauvojen pinta-alojen suhde A_1 / A_2 siten, että kaikkiin sauvoihin syntyy oheisesta kuormituksesta itseisarvoltaan yhtä suuri normaalijännitys. Mikä on tällöin kuormitetun nurkan pystysuora siirtymä?



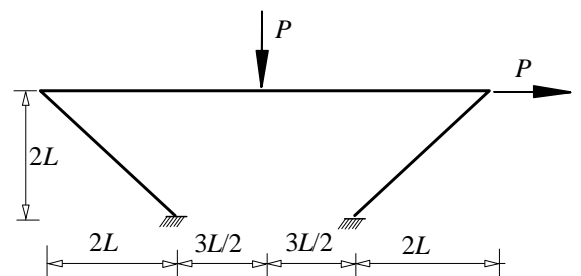
- Määritä ja piirrä oheisen jatkuvan palkin ja kehän taivutusmomentti- ja leikkausvoimajakaumat. Kaikkien sauvojen taivutusjäykkyys on EI .



- Määritä oheisen kehän kriittisen kuormaparametrin P_{kr} arvo. Kaikkien sauvojen taivutusjäykkyys on EI .



- Määritä oheisen vinojalkaisen kehän rajakuorman P_p arvo käyttämällä mekanismimenetelmää. Kaikkien sauvojen täysplastisen momentin arvo on M_p . Tarkasta lisäksi, että myötöehto toteutuu koko rakenteessa konstruomalla tasapainoehdot toteuttava taivutusmomenttijakauma.



Rak-54.2100 RAKENTEIDEN MEKANIikka I

Tentti 15.12.2009 Ratkaisut:

1. Rakenne on kerran staattisesti määräämätön. Poistetaan aluksi sauva 43. Tällöin perusmuodossa sauvavoimat ovat $S_{41}^o = -P/\sqrt{2} = S_{42}^o$. Korvataan poistettu sauva voimalla X , josta aiheutuu sauvavoimat

$$S_{41}^1 = S_{42}^1 = X/\sqrt{2}. \text{ Yhteensopivuusehto}$$

$$\delta_{10} + \delta_{11} = 0, \text{ jossa } \delta_{10} = 2S_{41}^o S_{41}^1 \ell / EA_2 = -PXR / EA_2 \text{ ja}$$

$$\delta_{11} = 2(S_{41}^1)^2 \ell / EA_2 + (S_{43}^1)^2 \ell / EA_1 = X^2 \ell (1/EA_1 + 1/EA_2)$$

Jos merkitään $\xi = A_1 / A_2$, saadaan $X = S_{43} = P\xi / (1 + \xi)$ ja sauvavoimat

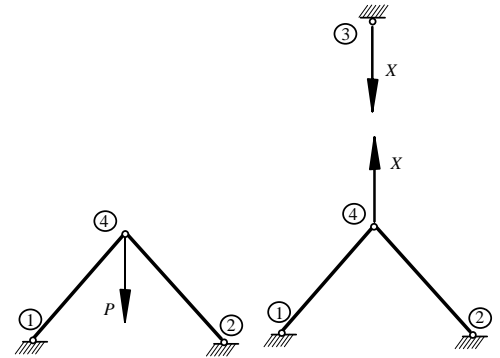
$$S_{41} = S_{42} = (X - P) / \sqrt{2} = -P / \sqrt{2} (1 + \xi). \text{ Nurkan 4 pystysiirtymä on suoraan sauvan 43}$$

venymä eli $\delta_4 = X \ell / EA_1 = P \ell \xi / EA_1 (1 + \xi) = P \ell / E (A_1 + A_2)$. Jotta jännitykset sauvoissa

olisivat itseisarvoltaan yhtäsuuret, tulee ehdon $\sigma_1 = |\sigma_2| \Rightarrow S_{43} / A_1 = |S_{41}| / A_2 \Rightarrow$

$\xi P / (1 + \xi) = \xi P / \sqrt{2} (1 + \xi)$ toteutua. Tämä toteutuu vain, kun pinta-alojen suhde $\xi \rightarrow \infty$.

Sen sijaan sauvavoimat ovat yhtäsuuret, eli $|S_{41}| = S_{43}$, jos $\xi = A_1 / A_2 = 1 / \sqrt{2}$.



2. Sauvanpäämomentit (symmetria huomioiden)

$$\underbrace{M_{21}}_{-M_2} = \frac{4EI}{L} \underbrace{\varphi_{21}}_{\varphi_2}, \quad \underbrace{M_{23}}_{M_2} = \frac{4EI}{L} \underbrace{\varphi_{23}}_{\varphi_2} + \frac{2EI}{L} \underbrace{\varphi_{32}}_{-\varphi_2} + \underbrace{MK_{23}}_{-\frac{1}{8}FL}$$

Tasapainoehdon mukaan $M_{21} + M_{23} = 0$, josta saadaan

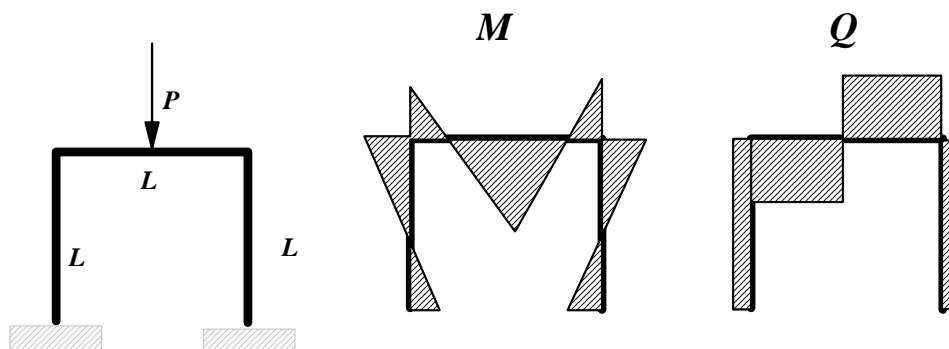
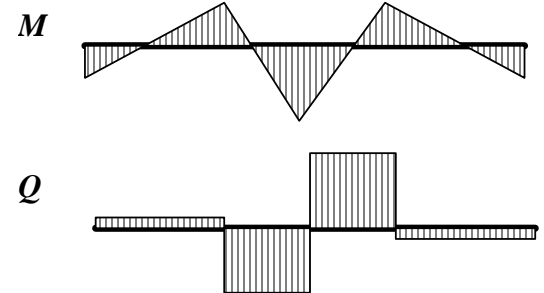
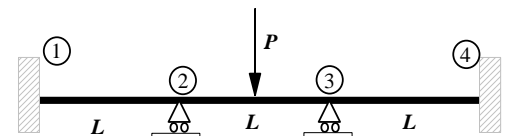
$$\varphi_2 = \frac{PL^2}{48EI}. \text{ Tällöin } M_{12} = \frac{2EI}{L} \varphi_2 = \frac{1}{24} PL = M_{43}, \text{ ja}$$

$$M_2 = M_{23} = -M_{21} = -\frac{1}{12} PL = -M_{32} = M_3,$$

$M_p = \frac{1}{4} PL - \frac{1}{12} PL = \frac{1}{6} PL$ Leikkausvoimat ovat paloittain vakioita

$$Q_{12} = -\frac{3}{24} P, \quad Q_{21} = \frac{1}{2} P, \quad Q_{32} = -\frac{1}{2} P, \quad Q_{34} = \frac{3}{24} P$$

Kehän taivutusmomentti- ja leikkausvoimajakaumat ovat identtiset palkin kanssa.



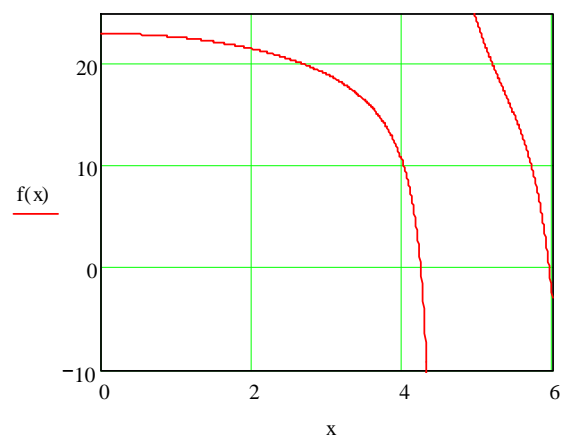
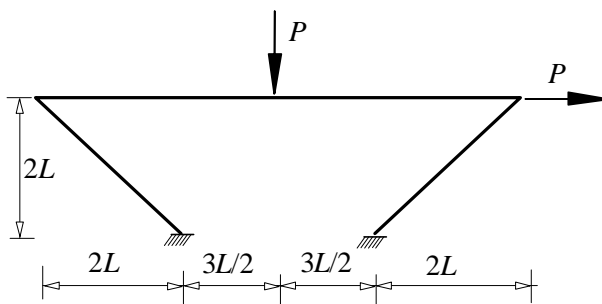
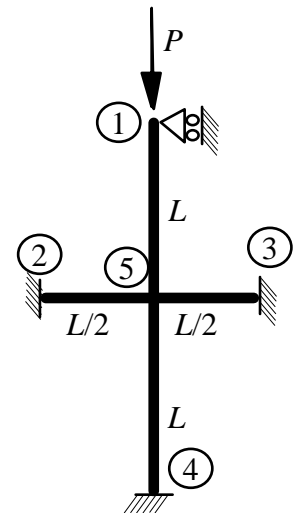
3. Käytetään kulmanmuutosmenetelmää. Tällöin saadaan
 $M_{51} = A_{51}^0 \varphi_5$, $M_{52} = a_{52} \varphi_5$, $M_{53} = a_{53} \varphi_5$, $M_{54} = A_{54} \varphi_5$
 Ja tasapainoehdoista $M_{51} + M_{52} + M_{53} + M_{54} = 0$ saadaan
 homogeeninen yhtälö $(A_{51}^0 + a_{52} + a_{53} + A_{54}) \varphi_5 = 0$. Tämä toteutuu,

kun $\varphi_5 \neq 0$, jos $A_{51}^0 + a_{52} + a_{53} + A_{54} = 0$. Kun $A_{51}^0 = 3EI / \Psi L$,
 $a_{52} = a_{53} = 8EI / L$, $A_{54} = 12EI \Psi / (4\Psi^2 - \Phi^2) L$, ja $k^2 = P / EI$

$$\Psi = \Psi(kL) = \frac{3}{kL} \left(\frac{1}{kL} - \frac{1}{\tan kL} \right), \quad \Phi = \Phi(kL) = \frac{6}{kL} \left(\frac{1}{\sin kL} - \frac{1}{kL} \right).$$

Sijoittamalla lausekkeet saadaan funktio, jonka kuvaaja on oheassa.

$$x = kL = 4.246 \Rightarrow P = 4.246^2 EI / L^2 = 18.03 EI / L^2 = 1.827 \pi^2 EI / L^2.$$



4. Tarkastellaan aluksi palkkimekanismia (a):

$$4M_p \theta = \frac{7}{2} P \theta L \Rightarrow P = \frac{8}{7} M_p / L$$

Sivusiirtymämekanismi (b):

$$\frac{20}{7} M_p \theta = 2P \theta L \Rightarrow P = \frac{10}{7} M_p / L.$$

Yhdistelmämekanismi $(\frac{3}{7}a + b)$:

$$\frac{26}{7} M_p \theta = (\frac{3}{7} \frac{7}{2} + 2) P \theta L \Rightarrow P = \frac{52}{49} M_p / L$$

Yhdistelmämekanismi antaa pienimmän rajakuorman. Tarkastetaan momentti nurkassa 2 käyttäen palkkimekanismia

$$(-\theta)M_2 + 2\theta M_p + (-\theta)(-M_p) = \frac{52}{49} M_p / L \cdot \frac{7}{2} \theta L$$

$$\Rightarrow M_2 = \frac{5}{7} M_p, \text{ joten } |M| \leq M_p \text{ kaikkialla.}$$

