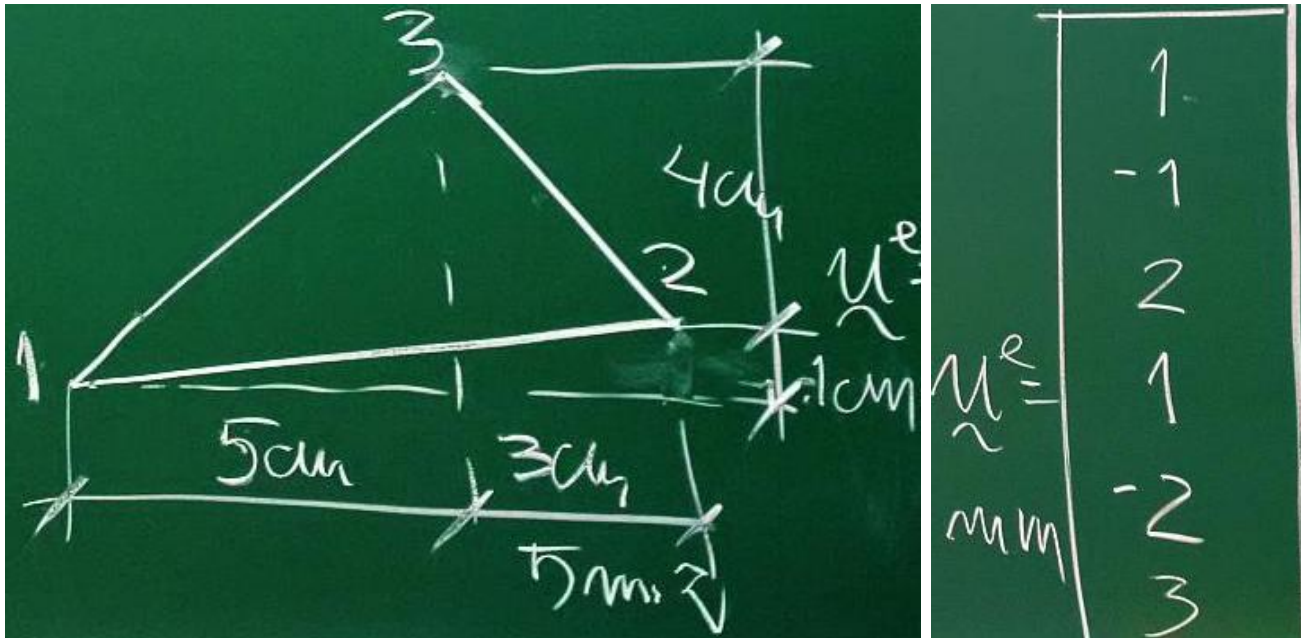


**Grupa 2**      *Podać składowe wektora odkształceń elementu CST z dokładnością do 5-ciu miejsc znaczących*



*wektor współrzędnych elementu*

$$xe = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ x_2 \\ y_2 \\ x_3 \\ y_3 \end{bmatrix} \quad xe := \begin{bmatrix} -5 \\ 0 \\ 3 \\ 1 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix} \cdot \text{cm}$$

*wektor przemieszczeń elementu*

$$ue = \begin{bmatrix} u_{x1} \\ u_{y1} \\ u_{x2} \\ u_{y2} \\ u_{x3} \\ u_{y3} \end{bmatrix} \quad ue := \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 1 \\ -2 \\ 3 \end{bmatrix} \cdot \text{mm}$$

*Funkcje przemieszczeń elementu*

$$u_x(x, y) = \sum_{i=1}^3 N_i(x, y) \cdot u_{xi} \quad u_y(x, y) = \sum_{i=1}^3 N_i(x, y) \cdot u_{yi}$$

*Wektor odkształceń elementu*

$$\varepsilon = \begin{bmatrix} \varepsilon_x \\ \varepsilon_y \\ \gamma_{xy} \end{bmatrix} \quad \varepsilon_x = \frac{d}{dx} u_x(x, y) \quad \varepsilon_y = \frac{d}{dy} u_y(x, y) \quad \gamma_{xy} = \frac{d}{dy} u_x(x, y) + \frac{d}{dx} u_y(x, y)$$

$$N_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y \quad - \text{funkcja kształtu węzła "i" (i=1,2,3)}$$

$$dN_{x_i}(x, y) = \frac{d}{dx} N_i(x, y) = b_i \quad - \text{pochodna funkcji kształtu węzła "i" względem "x"}$$

$$dN_{y_i}(x, y) = \frac{d}{dy} N_i(x, y) = c_i \quad - \text{pochodna funkcji kształtu węzła "i" względem "y"}$$

*Składowe wektora odkształcenia można obliczyć teraz za pomocą sumowania:*

$$\varepsilon_x = \sum_{i=1}^3 b_i u_{xi} \quad \varepsilon_y = \sum_{i=1}^3 c_i u_{yi} \quad \gamma_{xy} = \sum_{i=1}^3 (c_i u_{xi} + b_i u_{yi})$$

*Wyznaczanie współczynników funkcji kształtu dzięki warunkom zgodności przemieszczeń w węzłach uzyskamy przez rozwiązanie 3 układów równań liniowych:*

$$Me \cdot \alpha_i = \delta_i \quad (*) \quad - \text{gdzie oznaczono:}$$

$$Me = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \\ 1 & x_3 & y_3 \end{bmatrix} \quad - \text{macierz współrzędnych elementu} \quad \alpha_i = \begin{bmatrix} a_i \\ b_i \\ c_i \end{bmatrix} \quad - \text{współczynniki funkcji kształtu węzła "i"}$$

$$\delta_i = \begin{bmatrix} \delta_{1i} \\ \delta_{2i} \\ \delta_{3i} \end{bmatrix} \quad - \text{wektor prawych stron, zawiera "delty Kroneckera" ----> } \delta_{ii} = 1 \quad \delta_{ij} = 0 \text{ gdy } i \neq j$$

$$\delta_1 := \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \delta_2 := \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \delta_3 := \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Po rozwiązaniu tych układów równań otrzymamy:

$$A2 \cdot \alpha_1 = \begin{bmatrix} 0.15 \text{ m} \\ -4 \\ -3 \end{bmatrix} \text{ cm} \quad A2 \cdot \alpha_2 = \begin{bmatrix} 0.25 \text{ m} \\ 5 \\ -5 \end{bmatrix} \text{ cm} \quad A2 \cdot \alpha_3 = \begin{bmatrix} -0.05 \text{ m} \\ -1 \\ 8 \end{bmatrix} \text{ cm}$$

gdzie przez A2 oznaczono podwojone pole powierzchni elementu:  $A2 = |Me| \quad A2 = 35 \text{ cm}^2$

**Metoda "kalkulatorowa" -->**

$$\varepsilon_x = \sum_{i=1}^3 b_i u_{xi} \quad \varepsilon_y = \sum_{i=1}^3 c_i u_{yi} \quad \gamma_{xy} = \sum_{i=1}^3 (c_i u_{xi} + b_i u_{yi}) \quad \varepsilon = \begin{bmatrix} \varepsilon_x \\ \varepsilon_y \\ \gamma_{xy} \end{bmatrix}$$

$$\varepsilon = \begin{bmatrix} 2.2857 \cdot 10^{-2} \\ 6.2857 \cdot 10^{-2} \\ -6.5714 \cdot 10^{-2} \end{bmatrix}, \quad \text{lub: } 10 \cdot A2 \cdot \varepsilon = \begin{bmatrix} 8 \\ 22 \\ -23 \end{bmatrix} \text{ cm}^2$$

Liniowy układ równań (\*) można łatwo rozwiązać wyznaczając tylko współczynniki  $b_i$  oraz  $c_i$ ,  $a_i$  nie są potrzebne do wyznaczenia odkształceń. Można to zrobić np. metodą Cramera lub eliminacji Gaussa. Dla przykładu pierwszy układ równań ( $i=1$ ) można przekształcić do postaci:

$$\left. \begin{aligned} b_1(x_1 - x_2) + c_1(y_1 - y_2) &= 1 \\ b_1(x_2 - x_3) + c_1(y_2 - y_3) &= 0 \end{aligned} \right\} \text{ i rozwiązać } \rightarrow \quad b_1 = -c_1 \frac{y_2 - y_3}{x_2 - x_3} \quad c_1 \left( y_1 - y_2 - \frac{(x_1 - x_2)(y_2 - y_3)}{x_2 - x_3} \right) = 1$$

$$c_1 = \frac{x_2 - x_3}{(x_2 - x_3)(y_1 - y_2) - (x_1 - x_2)(y_2 - y_3)} \quad c_1 = \frac{x_3 - x_2}{A2} \quad b_1 = \frac{y_2 - y_3}{A2}$$

*Metoda "komputerowa" -->*

*Macierz geometryczna elementu*

$$B = [B_1 \ B_2 \ B_3]$$

$$\varepsilon = B \cdot ue$$

*<-- wektor odkształceń elementu CST*

$$100 \cdot A2 \cdot B = \begin{bmatrix} -4 & 0 & 5 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & -5 & 0 & 8 \\ -3 & -4 & -5 & 5 & 8 & -1 \end{bmatrix} \text{ m} \quad 100 \cdot A2 = 3500 \text{ cm}^2$$

*B<sub>i</sub> - macierz geometryczna węzła "i"*

$$B_i = \begin{bmatrix} dNx_i & 0 \\ 0 & dNy_i \\ dNy_i & dNx_i \end{bmatrix}$$

$$B_i = \begin{bmatrix} b_i & 0 \\ 0 & c_i \\ c_i & b_i \end{bmatrix}$$

$$B_1 = \begin{bmatrix} b_1 & 0 \\ 0 & c_1 \\ c_1 & b_1 \end{bmatrix}$$

$$B_2 = \begin{bmatrix} b_2 & 0 \\ 0 & c_2 \\ c_2 & b_2 \end{bmatrix}$$

$$B_3 = \begin{bmatrix} b_3 & 0 \\ 0 & c_3 \\ c_3 & b_3 \end{bmatrix}$$