## <u>Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высше-</u> <u>го профессионального образования</u>

## «Московский Государственный Технический Университет имени Н. Э. Баумана»

<u>Национальный исследовательский университет техники и технологий</u> (МГТУ им. Н. Э. Баумана)

Факультет: «Робототехника и комплексная автоматизация» (РК-6) Кафедра: «Теория машин и механизмов» (РК-2)

> ОТЧЕТ По дисциплине «Прикладная механика»

> > Задание №3 Вариант №14

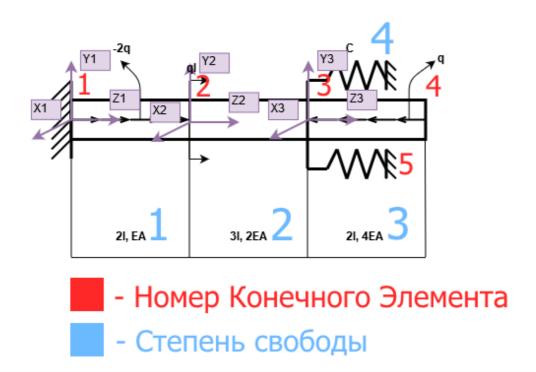
Выполнил студент Группы РК6-33Б: Кузнецов Д. С.

Проверил

кандидат технических наук: Шашурин Г. В.

1) Разбить стержень на конечные элементы. Ввести локальные и глобальную систему координат, записать матрицы жёсткости каждого конечного элемента.

Введем глобальную систему координат и разобьем стержень на КЭ и пронумеруем их. Введем локальные системы координат и обозначим узлы



Матрицы жесткости для КЭ:

$$K_{1} = \begin{bmatrix} \frac{EA}{2L} & -\frac{EA}{2L} \\ -\frac{EA}{2L} & \frac{EA}{2L} \end{bmatrix}$$

$$K_{2} = \begin{bmatrix} \frac{2EA}{3L} & -\frac{2EA}{3L} \\ -\frac{2EA}{3L} & \frac{2EA}{3L} \end{bmatrix}$$

$$K_{3} = \begin{bmatrix} \frac{2EA}{L} & -\frac{2EA}{L} \\ -\frac{2EA}{L} & \frac{2EA}{L} \end{bmatrix}$$

$$K_{4} = \begin{bmatrix} C & -C \\ -C & C \end{bmatrix}$$

2) Сформировать СЛАУ для нахождения узловых перемещений в стержне. Найти узловые перемещения системы. [K] - матрица жесткости

{u} - вектор узловых перемещений

{f} - вектор сил

$$\{u\} = \begin{cases} W_1 \\ W_2 \\ W_3 \\ W_4 \\ W_5 \end{cases} \qquad \qquad \{f\} = \begin{cases} f_1 \\ f_2 \\ f_3 \\ f_4 \\ f_5 \end{cases} = \begin{cases} -2qL \\ qL \\ qL \\ qL \\ 0 \end{cases}$$

		Степ. Своб.	Степ. Своб.
№ КЭ	1	1	2
№ КЭ	2	2	3
№ КЭ	3	3	4
№ КЭ	4	3	5

$$K = \begin{bmatrix} \frac{EA}{2L} & -\frac{EA}{2L} & 0 & 0 & 0\\ -\frac{EA}{2L} & \frac{7EA}{6L} & -\frac{2EA}{3L} & 0 & 0\\ 0 & -\frac{2EA}{3L} & \frac{8EA}{3L} + C & -\frac{2EA}{L} & -C\\ 0 & 0 & -\frac{2EA}{L} & \frac{2EA}{L} & 0\\ 0 & 0 & -C & -C \end{bmatrix}$$

Учтем граничные условия и составим СЛАУ

$$\begin{bmatrix} \frac{EA}{2L} & -\frac{EA}{2L} & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{EA}{2L} & \frac{7EA}{6L} & -\frac{2EA}{3L} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{2EA}{3L} & \frac{8EA}{3L} + C & -\frac{2EA}{L} & -C \\ 0 & 0 & -\frac{2EA}{L} & \frac{2EA}{L} & 0 \\ 0 & 0 & -C & 0 & C \end{bmatrix} \begin{bmatrix} W_1 \\ W_2 \\ W_3 \\ W_4 \\ W_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2qL \\ qL \\ qL \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{EA}{2L} & \frac{7EA}{6L} & -\frac{2EA}{3L} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{2EA}{3L} & \frac{8EA}{3L} + C & -\frac{2EA}{L} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{2EA}{L} & \frac{2EA}{L} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} W_1 \\ W_2 \\ W_3 \\ W_4 \\ W_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2qL \\ qL \\ qL \\ qL \\ 0 \end{bmatrix}$$

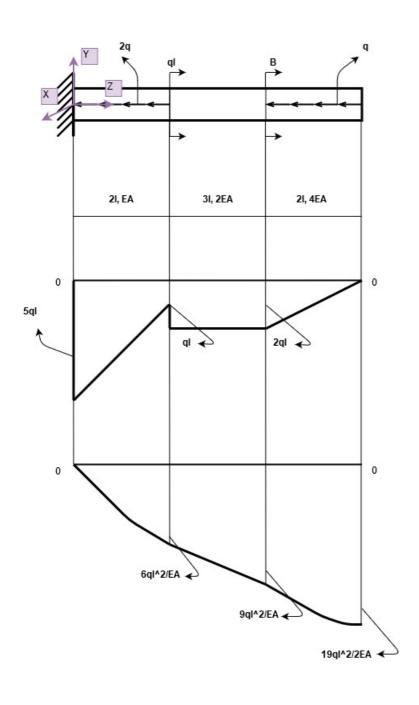
$$\begin{bmatrix} \frac{7EA}{6L} & -\frac{2EA}{3L} & 0\\ -\frac{2EA}{3L} & \frac{8EA}{3L} + C & -\frac{2EA}{L} \\ 0 & -\frac{2EA}{L} & \frac{2EA}{L} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} W_2 \\ W_3 \\ W_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} qL \\ qL \\ qL \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{(7 \cdot E \cdot A)}{6 \cdot L} & \frac{-(2 \cdot E \cdot A)}{3 \cdot L} & 0 \\ \frac{-(2 \cdot E \cdot A)}{3 \cdot L} & \frac{(8 \cdot E \cdot A)}{3 \cdot L} + C & \frac{-(2 \cdot E \cdot A)}{L} \\ 0 & \frac{-(2 \cdot E \cdot A)}{L} & \frac{(2 \cdot E \cdot A)}{L} \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} -q \cdot L \\ -q \cdot L \\ -q \cdot L \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -\frac{8 \cdot L^2 \cdot q}{2 \cdot A \cdot E + 7 \cdot C \cdot L} - \frac{L \cdot q \cdot (6 \cdot C \cdot L^2 + 4 \cdot A \cdot E \cdot L)}{2 \cdot A^2 \cdot E^2 + 7 \cdot C \cdot L \cdot A \cdot E} \\ -\frac{18 \cdot L^2 \cdot q}{2 \cdot A \cdot E + 7 \cdot C \cdot L} - \frac{11 \cdot L^2 \cdot q}{2 \cdot A \cdot E + 7 \cdot C \cdot L} - \frac{L^2 \cdot q \cdot (16 \cdot A \cdot E + 7 \cdot C \cdot L)}{2 \cdot A \cdot E \cdot (2 \cdot A \cdot E + 7 \cdot C \cdot L)} \end{bmatrix}$$

$$\{W\} = \begin{cases} 0\\ -\frac{8L^2q}{2EA + 7CL} - \frac{ql(6CL^2 + 4EAL)}{2E^2A^2 + 7CL} \\ -\frac{18L^2q}{2EA + 7CL} \\ -\frac{11L^2q}{2EA + 7CL} - \frac{ql^2(16AE^2 + 7CL)}{2EA(2EA + 7CL)} \\ 0 \end{cases}$$

## Узловые перемещения стержня при С -> 0

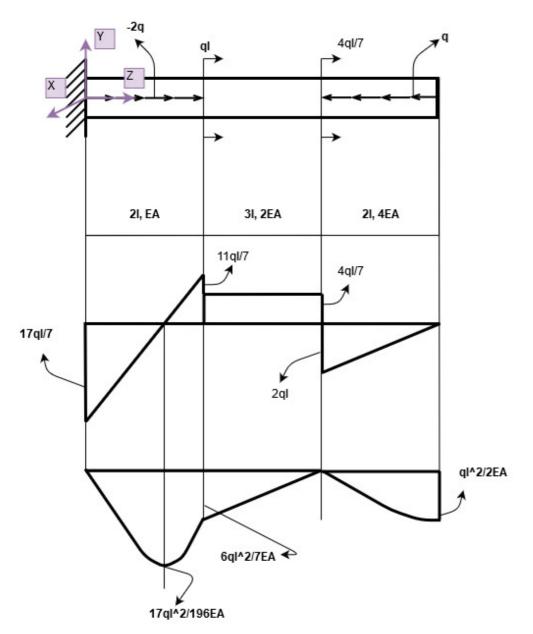
$$lim_{C \to 0}W = \begin{cases} 0 \\ lim_{C \to 0}(-\frac{8L^2q}{2EA + 7CL} - \frac{ql(6CL^2 + 4EAL}{2E^2A^2 + 7CL}) \\ lim_{C \to 0}(-\frac{18L^2q}{2EA + 7CL}) \\ lim_{C \to 0}(-\frac{11L^2q}{2EA + 7CL} - \frac{ql^2(16AE^2 + 7CL}{2EA(2EA + 7CL)}) \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ \frac{6qL^2}{EA} \\ \frac{9qL^2}{EA} \\ \frac{19qL^2}{EA} \\ 0 \end{cases}$$





## Узловые перемещения стержня при $C -> \infty$

$$lim_{C\to\infty}W = \begin{cases} lim_{C\to\infty}(-\frac{8L^2q}{2EA + 7CL} - \frac{ql(6CL^2 + 4EAL}{2E^2A^2 + 7CL}) \\ lim_{C\to\infty}(-\frac{18L^2q}{2EA + 7CL}) \\ lim_{C\to\infty}(-\frac{11L^2q}{2EA + 7CL} - \frac{ql^2(16AE^2 + 7CL}{2EA(2EA + 7CL)}) \\ 0 \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ \frac{6qL^2}{7EA} \\ 0 \\ \frac{qL^2}{2EA} \\ 0 \end{cases}$$

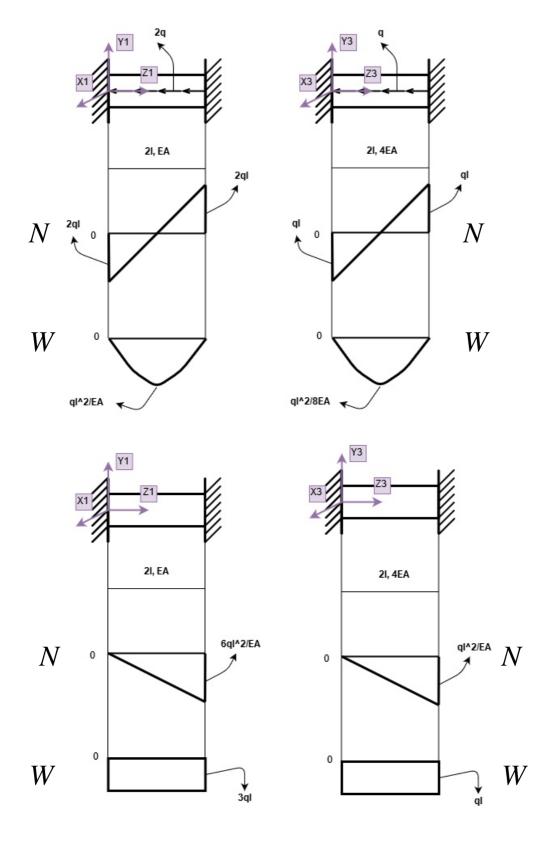




3) При С -> 0 и при С -> ∞ вычислить наибольшее значение осевой силы в системе.

При С -> 0

Построим эпюры узловых перемещений и распределенных нагрузок на участке 1 и 3



$$N(0) = \begin{cases} -3qL - 2qL \\ -qL - qL \\ -qL - qL \end{cases} = \begin{cases} -5qL \\ -2qL \\ -2qL \end{cases}$$

$$N(L_i) = \begin{cases} -3qL + 2qL \\ -2qL \\ -qL + qL \end{cases} = \begin{cases} -qL \\ -2qL \\ 0 \end{cases}$$

Сверху мы можем провести сравнение с эпюрами из первого домашнего задания ->  $N_{max} = 5ql$ 



При С -> 0

Построим эпюры узловых перемещений и распределенных нагрузок на участке 1 и 3

$$N(0) = \begin{cases} \frac{-3qL}{7} - 2qL \\ \frac{11qL}{7} - qL \\ -qL - qL \end{cases} = \begin{cases} -\frac{17qL}{7} \\ \frac{4qL}{7} \\ -2qL \end{cases}$$

$$N(L_i) = \begin{cases} \frac{-3qL}{7} - 2qL \\ \frac{4qL}{7} \\ -qL + qL \end{cases} = \begin{cases} -\frac{17qL}{7} \\ \frac{4qL}{7} \\ 0 \end{cases}$$

Сверху мы можем провести сравнение с эпюрами из первого домашнего задания ->  $N_{max} = \frac{17ql}{7}$ 



