Momenter og udbøjning - Vind

Givne vindlaster

$$Q_{k,v1} := 2.67 \cdot \frac{kN}{m} \cdot 0.3 = 0.801 \cdot \frac{kN}{m} \quad Q_{k,v2} := 2.427 \cdot \frac{kN}{m} \cdot 0.3 = 0.728 \cdot \frac{kN}{m} \qquad \qquad h := 11700 mm$$

$$Q_{k,v4} := 0 \cdot \frac{kN}{m} \cdot 0.3 = 0 \cdot \frac{kN}{m}$$

$$Q_{k,v5} := -0.543 \frac{kN}{m} \cdot 0.3 = -0.163 \cdot \frac{kN}{m}$$

$$I := 482 \cdot 10^6 \text{mm}^4$$

$$\alpha := 50 deg \hspace{1cm} E := 210 GPa = 210000 \cdot MPa \hspace{1cm} a := \frac{5800 mm}{cos(\alpha)} = 9.0231981958 \, m$$

$$c := \frac{\frac{a}{2}}{\sin(\alpha)} = 5.889 \,\text{m}$$
 $\frac{c}{\frac{a}{2}} = 1.305$

$$h_{\text{total}} := \frac{h + c}{\frac{c}{\frac{a}{2}}} = 13.474 \,\text{m}$$
 $(\sin(60.83 \text{deg}) \cdot 15431.04 \text{mm}) = 13.474 \,\text{m}$

Beregning af reaktionsligninger

$$M_A = 0$$

$$R_{\text{BV}} \coloneqq 0 = R_{\text{BV}} \cdot 11600 \text{mm} - Q_{\text{k.v1}} \cdot (\text{h})^2 \cdot \frac{1}{2} + Q_{\text{k.v5}} \cdot (\text{h})^2 \cdot \frac{1}{2} - Q_{\text{k.v2}} \cdot \text{a} \cdot \left(h_{\text{total}} \right) + Q_{\text{k.v4}} \cdot \text{a} \cdot (\sin(20.14 \text{de})^2 + \cos(20.14 \text{de})^2)$$

$$R_{BV} = 13.319 \cdot kN$$

$$F_v = 0$$

$$R_{AV} := 0 = R_{BV} + R_{AV} - Q_{k,v2} \cdot a \cdot \cos(\alpha) - Q_{k,v4} \cdot a \cdot \cos(\alpha) \text{ solve, } R_{AV} \rightarrow -\frac{1.0e-19 \cdot \left(7.631332321988\right)}{1.0e-19 \cdot \left(7.631332321988\right)}$$

$$R_{AV} = -9.096 \cdot kN$$

$$M_k = 0$$

$$R_{BH} := 0 = R_{BV} \cdot 5800 \text{mm} - R_{BH} \cdot (h + \sin(\alpha) \cdot a) - Q_{k,v5} \cdot h \cdot \left(\frac{h}{2} + \sin(\alpha) \cdot a\right) - Q_{k,v4} \cdot (a)^2 \cdot \frac{1}{2} \text{ solve, } R_{BI} \cdot (h + \sin(\alpha) \cdot a) - Q_{k,v5} \cdot h \cdot \left(\frac{h}{2} + \sin(\alpha) \cdot a\right) - Q_{k,v4} \cdot (a)^2 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2}$$

$$R_{BH} = 5.457 \cdot kN$$

$$F_X = 0$$

$$\mathsf{R}_{AH} \coloneqq 0 = \mathsf{R}_{AH} - \mathsf{R}_{BH} + \mathsf{Q}_{k.v1} \cdot \mathsf{h} + \mathsf{Q}_{k.v2} \cdot \mathsf{a} \cdot \sin(\alpha) - \mathsf{Q}_{k.v4} \cdot \mathsf{a} \cdot \sin(\alpha) - \mathsf{Q}_{k.v5} \cdot \mathsf{h} \text{ solve}, \\ \mathsf{R}_{AH} \quad \to \quad \frac{2.21}{100} \cdot \mathsf{R}_{AH} \quad \to \quad \frac{2.21}{100} \cdot \mathsf{R}_{AH} \cdot \mathsf{R}_{AH}$$

$$R_{AH} = -10.853 \cdot kN$$

Opstilling af momenter

$$0 = M_1 + R_{AH} \cdot x_1 + Q_{k.v1} \cdot x_1^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$M_1(x_1) := -R_{AH} \cdot x_1 - Q_{k,v1} \cdot x_1^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$0 = \text{M}_2 - \text{R}_{\text{AV}} \cdot \cos(\alpha) \cdot \text{x}_2 + \text{R}_{\text{AH}} \cdot \left(\sin(\alpha) \cdot \text{x}_2 + 11700 \text{mm}\right) + Q_{\text{k.v1}} \cdot 11700 \text{mm} \cdot \left(\frac{11700 \text{mm}}{2} + \sin(\alpha) \cdot \text{x}_2\right)$$

$$\mathbf{M}_2\!\!\left(\mathbf{x}_2\right) \coloneqq \mathbf{R}_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot \mathbf{x}_2 - \mathbf{R}_{AH} \cdot \left(\sin(\alpha) \cdot \mathbf{x}_2 + \mathbf{h}\right) - \frac{\mathbf{Q}_{k.v1} \cdot \mathbf{h}^2}{2} - \mathbf{Q}_{k.v1} \cdot \mathbf{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \mathbf{x}_2 - \mathbf{Q}_{k.v2} \cdot \mathbf{x}_2^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$0 = M_3 - R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot x_3 + R_{BH} \cdot \left(\sin(\alpha) \cdot x_3 + h\right) + \frac{Q_{k,v5} \cdot h^2}{2} + Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_3 + Q_{k,v.4} \cdot x_3^2 \cdot \frac{1}{2}$$

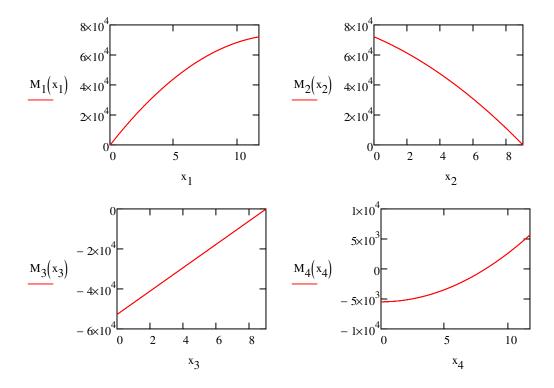
$$\mathbf{M_3} \left(\mathbf{x_3} \right) \coloneqq \mathbf{R_{BV}} \cdot \cos(\alpha) \cdot \mathbf{x_3} - \mathbf{R_{BH}} \cdot \left(\sin(\alpha) \cdot \mathbf{x_3} + \mathbf{h} \right) - \frac{\mathbf{Q_{k.v5}} \cdot \mathbf{h}^2}{2} - \mathbf{Q_{k.v5}} \cdot \mathbf{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \mathbf{x_3} - \frac{\mathbf{Q_{k.v4}} \cdot \mathbf{x_3}^2}{2}$$

$$0 = M_4 + R_{BH} \cdot x_4 + Q_{k.v5} \cdot x_4^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$M_4(x_4) := -R_{BH} - Q_{k.v5} \cdot x_4^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$M_2(a) = 0 \cdot kN \cdot m$$

$$M_3(a) = -0.kN \cdot m$$



Integration af momentfunktionerne

$$\begin{split} \mathbf{M}_{1} \Big(\mathbf{x}_{1} \Big) &= -\mathbf{R}_{\mathbf{A}\mathbf{H}} \cdot \mathbf{x}_{1} - \mathbf{Q}_{\mathbf{k}.\mathbf{v}1} \cdot \mathbf{x}_{1}^{2} \cdot \frac{1}{2} \\ \mathbf{v}_{1} \Big(\mathbf{x}_{1} \Big) &= \frac{-\mathbf{R}_{\mathbf{A}\mathbf{H}} \cdot \mathbf{x}_{1}^{2}}{2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{\mathbf{Q}_{\mathbf{k}.\mathbf{v}1} \cdot \mathbf{x}_{1}^{3}}{2 \cdot 3 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} + \mathbf{C}_{1} \\ \mathbf{U}_{1} \Big(\mathbf{x}_{1} \Big) &= \frac{-\mathbf{R}_{\mathbf{A}\mathbf{H}} \cdot \mathbf{x}_{1}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{\mathbf{Q}_{\mathbf{k}.\mathbf{v}1} \cdot \mathbf{x}_{1}^{4}}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} + \mathbf{C}_{1} \cdot \mathbf{x}_{1} + \mathbf{C}_{2} \end{split}$$

$$\begin{split} & M_{2}\left(x_{2}\right) = R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot x_{2} - R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2} - R_{AH} \cdot h - \frac{Q_{k.v1} \cdot h^{2}}{2} - Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2} - Q_{k.v2} \cdot x_{2}^{2} \cdot \frac{1}{2} \\ & v_{2}\left(x_{2}\right) = \frac{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot x_{2}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot x_{2}}{E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot (h)^{2} \cdot x_{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{2}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E$$

$$\begin{split} &M_{3}\left(x_{3}\right) = R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot x_{3} - R_{BH} \cdot \left(\sin(\alpha) \cdot x_{3} + h\right) - Q_{k,v5} \cdot h \cdot \left(\frac{h}{2} + \sin(\alpha) \cdot x_{3}\right) - Q_{k,v4} \cdot x_{3}^{2} \cdot \frac{1}{2} \\ &v_{3}\left(x_{3}\right) = \frac{R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot x_{3}}{E \cdot I} - \frac{\left(h\right)^{2} \cdot Q_{k,v5} \cdot x_{3}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_{3}^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5$$

$$M_4(x_4) = -R_{BH} \cdot x_4 - Q_{k.v5} \cdot x_4^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$v_4(x_4) = \frac{-R_{BH} \cdot x_4^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v5} \cdot x_4^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_7$$

$$U_4(x_4) = \frac{-R_{BH} \cdot x_4^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v5} \cdot x_4^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_7 \cdot x_4 + C_8$$

Randbetingelser - fra vejleder

$$U_1(0mm) = 0$$

$$U_1(h) = U_2(0mm) \cdot \left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)$$

$$v_1(h) = v_2(0mm)$$

$$w_2 = U_3(a) \cdot \sin(2 \cdot \alpha) - w_3 \cdot \cos(2 \cdot \alpha)$$

$$\mathrm{U}_2(\mathrm{a}) = \mathrm{U}_3(\mathrm{a}) \cdot \cos(2 \cdot \alpha) + \mathrm{w}_3 \cdot \sin(2 \cdot \alpha)$$

$$U_4(h) = U_3(0mm) \cdot \left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} - \sin(\alpha) \right)$$

$$v_4(h) = v_3(0mm)$$

$$U_4(0mm) = 0$$

Kendte konstanter - fra vejleder

$$w_2 = \frac{-U_2(0mm)}{\tan(\alpha)}$$

$$W_3 = \frac{-U_3(0\text{mm})}{\tan(\alpha)}$$

De givne randbetingelser bruges

$$\frac{-R_{AH} \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot (0mm)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_1 \cdot (0mm) + C_2 = 0$$

$$\frac{-R_{AH} \cdot h^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_1 \cdot h + C_2 = \left[\frac{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot (0mm)^3}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot$$

$$\frac{-R_{AH} \cdot h^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h^3}{2 \cdot 3 \cdot E \cdot I} + C_1 = \frac{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0mm)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot (0mm)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot (0mm)}{E \cdot I} - \frac{Q_{k.v} \cdot (0mm)^2}{E \cdot I} - \frac{$$

$$\frac{\left[\frac{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot (0mm)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot (h)^2 \cdot (0mm)^2}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot s}{3} + \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot s$$

$$\frac{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot a^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot (h)^2 \cdot a^2}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v2} \cdot a^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C$$

$$\frac{-\mathsf{R}_{BH} \cdot \mathsf{h}^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} - \frac{\mathsf{Q}_{k.v5} \cdot \mathsf{h}^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} + \mathsf{C}_7 \cdot \mathsf{h} + \mathsf{C}_8 = \left[\frac{\mathsf{R}_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0 \, \mathsf{mm})^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} - \frac{\mathsf{R}_{BH} \cdot \sin(\alpha) \cdot (0 \, \mathsf{mm})^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} - \frac{\mathsf{R}_{BH} \cdot \mathsf{h} \cdot (0 \, \mathsf{mm})}{2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} \right]$$

$$\frac{-\mathsf{R}_{BH}\cdot\mathsf{h}^2}{2\cdot E\cdot I} - \frac{\mathsf{Q}_{k.v5}\cdot\mathsf{h}^3}{3\cdot 2\cdot E\cdot I} + \mathsf{C}_7 = \frac{\mathsf{R}_{BV}\cdot \cos(\alpha)\cdot (\mathsf{0mm})^2}{2\cdot E\cdot I} - \frac{\mathsf{R}_{BH}\cdot \sin(\alpha)\cdot (\mathsf{0mm})^2}{2\cdot E\cdot I} - \frac{\mathsf{R}_{BH}\cdot \mathsf{h}\cdot (\mathsf{0mm})}{E\cdot I} - \frac{(\mathsf{h})^2\cdot \mathsf{h}^2}{2\cdot E\cdot I} + \mathsf{C}_{1} = \frac{\mathsf{R}_{BV}\cdot \cos(\alpha)\cdot (\mathsf{0mm})^2}{2\cdot E\cdot I} - \frac{\mathsf{R}_{BH}\cdot \mathsf{h}\cdot (\mathsf{0mm})}{2\cdot E\cdot I} - \frac{$$

$$\frac{-R_{BH} \cdot (0mm)^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v5} \cdot (0mm)^{4}}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_{7} \cdot (0mm) + C_{8} = 0$$

Randbetingelser bruges - reduceret

Given

$$C_2 = 0$$

$$\frac{-R_{AH} \cdot h^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_1 \cdot h + C_2 = C_4 \cdot \left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)$$

$$\frac{-R_{AH} \cdot h^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h^{3}}{2 \cdot 3 \cdot E \cdot I} + C_{1} = C_{3}$$

$$\frac{-C_4}{\tan(\alpha)} = \left[\frac{R_{\text{BV}} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \text{h} \cdot a^2}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{(\text{h})^2 \cdot Q_{\text{k.v5}} \cdot a^2}{2 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text{h} \cdot a^3}{4 \cdot 3} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \text$$

$$\frac{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{AH} \cdot h \cdot a^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot (h)^2 \cdot a^2}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v2} \cdot a^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C$$

$$\frac{-\mathsf{R}_{\mathrm{BH}} \cdot \mathsf{h}^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} - \frac{\mathsf{Q}_{\mathrm{k.v5}} \cdot \mathsf{h}^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \mathsf{E} \cdot \mathsf{I}} + \mathsf{C}_7 \cdot \mathsf{h} + \mathsf{C}_8 = \mathsf{C}_6 \cdot \left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} - \sin(\alpha)\right)$$

$$\frac{-R_{BH} \cdot h^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v5} \cdot h^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_7 = C_5$$

$$C_8 = 0$$

$$\begin{pmatrix}
C_{1} \\
C_{2} \\
C_{3} \\
C_{4} \\
C_{5} \\
C_{6} \\
C_{7} \\
C_{8}
\end{pmatrix} := Find(C_{1}, C_{2}, C_{3}, C_{4}, C_{5}, C_{6}, C_{7}, C_{8}) \rightarrow$$

$$C_1 = -0.015$$
 $C_2 = 0$ $C_3 = -9.913 \times 10^{-3}$ $C_4 = -0.118 \,\mathrm{m}$

$$C_5 = -5.983 \times 10^{-3}$$
 $C_6 = 0.198 \,\text{m}$ $C_7 = -2.722 \times 10^{-3}$ $C_8 = 0$

$$U_{1}(x_{1}) := \frac{-R_{AH} \cdot x_{1}^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v_{1}} \cdot x_{1}^{4}}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_{1} \cdot x_{1} + C_{2}$$

$$\mathbf{U_2}\left(\mathbf{x_2}\right) \coloneqq \frac{\mathbf{R_{AV} \cdot \cos(\alpha) \cdot \mathbf{x_2}}^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{\mathbf{R_{AH} \cdot \sin(\alpha) \cdot \mathbf{x_2}}^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{\mathbf{R_{AH} \cdot h \cdot x_2}^2}{2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{\mathbf{Q_{k.v1} \cdot (h)}^2 \cdot \mathbf{x_2}^2}{2 \cdot 2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{\mathbf{Q_{k.v1} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot \mathbf{x_2}}^3}{3 \cdot 2 \cdot \mathbf{E} \cdot \mathbf{I}}$$

$$U_3\left(x_3\right) \coloneqq \frac{R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot x_3^{-3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot \sin(\alpha) \cdot x_3^{-3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot x_3^{-2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{\left(h\right)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot x_3^{-2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot x_3^{-3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I}$$

$${\rm U}_4\!\!\left({\rm x}_4\right) \coloneqq \frac{-{\rm R}_{\rm BH}\!\cdot\!{\rm x}_4^{\ 3}}{3\!\cdot\! 2\!\cdot\! {\rm E}\!\cdot\! {\rm I}} - \frac{{\rm Q}_{\rm k.v5}\!\cdot\!{\rm x}_4^{\ 4}}{4\!\cdot\! 3\!\cdot\! 2\!\cdot\! {\rm E}\!\cdot\! {\rm I}} + {\rm C}_7\!\cdot\!{\rm x}_4 + {\rm C}_8$$

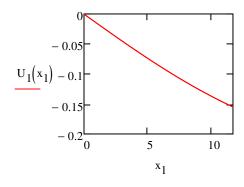
$$U_1(0mm) = 0 \cdot mm$$
 $U_3(0) = 198.438 \cdot mm$

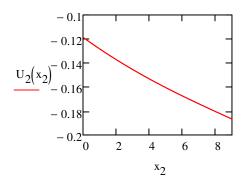
$$U_1(h) = -154.688 \cdot mm$$
 $U_3(a) = 130.325 \cdot mm$

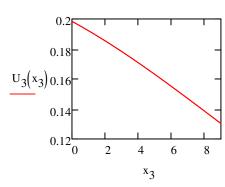
$$U_2(0mm) = -118.498 \cdot mm$$
 $U_4(0mm) = 0 \cdot mm$

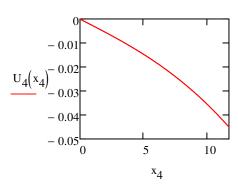
$$U_2(a) = -186.61 \cdot mm$$
 $U_4(h) = -44.982 \cdot mm$

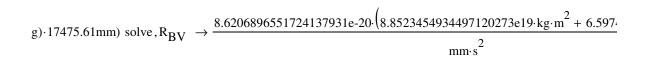
Kurver











 $_{\rm H} \rightarrow \frac{2.2130863733624280068e21 \cdot kg \cdot m^2 + 8.5987920686513890063e23 \cdot kg \cdot \sin(50.0 \cdot \deg) \cdot m \cdot mm + 2.206837}{5.85e20 \cdot mm \cdot s^2 + 4.511599097895195e17 \cdot m \cdot s^2 \cdot \sin(50.0 \cdot \deg)}$

 $\frac{30863733624280068e21 \cdot kg \cdot m^2 + 8.5987920686513890063e23 \cdot kg \cdot \sin(50.0 \cdot \deg) \cdot m \cdot mm + 2.2068379125e27 \cdot kg \cdot 2068379125e27 \cdot kg$

$$+Q_{k.v2} \cdot x_2^2 \cdot \frac{1}{2}$$

$$\begin{split} &\frac{Q_{k.v2} \cdot x_2^{\ 3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_3 \\ &- \frac{Q_{k.v2} \cdot x_2^{\ 4}}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_3 \cdot x_2 + C_4 \end{split}$$

$$\begin{aligned} &\frac{Q_{k.v4} \cdot x_3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \\ &-\frac{Q_{k.v4} \cdot x_3}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot x_3 + C_6 \end{aligned}$$

$$\frac{)^2}{-} - \frac{Q_{k.v1} \cdot \left(\text{h}\right)^2 \cdot \left(\text{0mm}\right)^2}{2 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{Q_{k.v1} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \left(\text{0mm}\right)^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)^2 \cdot \left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)^2 \cdot \left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)^2} \\ - \frac{Q_{k.v1} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{2 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{Q_{k.v1} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \left(\text{0mm}\right)^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \sin(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \cos(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \cos(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \cos(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right) + C_4 \\ \boxed{\left(\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} + \cos(\alpha)\right)^2} - \frac{Q_{k.v2} \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right)^4} + C_3 \cdot \left(\text{0mm}\right)^4}$$

$$\frac{\mathbf{1} \cdot \left(\mathbf{h}\right)^2 \cdot \left(0mm\right)}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{\mathbf{Q}_{k.v1} \cdot \mathbf{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \left(0mm\right)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{\mathbf{Q}_{k.v2} \cdot \left(0mm\right)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_3$$

$$\frac{\sin(\alpha) \cdot (0\text{mm})^3}{\frac{\cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}}{2 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}}} - \frac{Q_{\text{k.v2}} \cdot (0\text{mm})^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} + C_3 \cdot (0\text{mm}) + C_4 = \left[\frac{R_{\text{BV}} \cdot \cos(\alpha) \cdot \text{a}^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \text{a}^3}{2 \cdot \text{E} \cdot \text{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha)$$

$$C_3 \cdot \mathbf{a} + C_4 = \left[\frac{R_{\text{BV}} \cdot \cos(\alpha) \cdot \mathbf{a}^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \sin(\alpha) \cdot \mathbf{a}^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{R_{\text{BH}} \cdot \mathbf{h} \cdot \mathbf{a}^2}{2 \cdot \text{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{(\mathbf{h})^2 \cdot Q_{\text{k.v5}} \cdot \mathbf{a}^2}{2 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{Q_{\text{k.v5}} \cdot \mathbf{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \mathbf{a}^3}{3 \cdot 2 \cdot \text{E} \cdot \mathbf{I}} - \frac{Q_{\text{k.v4}} \cdot \mathbf{a}^2}{4 \cdot 3 \cdot 2} \right]$$

$$\frac{2}{--\frac{\left(\text{h}\right)^2 \cdot Q_{k.v5} \cdot \left(0\text{mm}\right)^2}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v5} \cdot \text{h} \cdot \sin(\alpha) \cdot \left(0\text{mm}\right)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v4} \cdot \left(0\text{mm}\right)^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot \left(0\text{mm}\right) + C_6}{\frac{\cos(\alpha)}{\tan(\alpha)} - \sin(\alpha)}$$

$$\frac{Q_{k.v5} \cdot (0mm)}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v5} \cdot h \cdot sin(\alpha) \cdot (0mm)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k.v4} \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5$$

$$\frac{v4 \cdot a^4}{\cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot a + C_6 \cdot \sin(2 \cdot \alpha) - \left(\frac{-C_6}{\tan(\alpha)}\right) \cdot \cos(2 \cdot \alpha)$$

$$C_{3} \cdot a + C_{4} = \left[\frac{R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot a^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot a^{2}}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{(h)^{2} \cdot Q_{k,v5} \cdot a^{2}}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v4} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v4} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot a^{3}}{4 \cdot 3 \cdot 2} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot a^$$

$$-\frac{Q_{k,v2} \cdot x_2^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_3 \cdot x_2 + C_4$$

$$-\frac{Q_{k.v4} \cdot x_3^{\ 4}}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot x_3 + C_6$$

 $41355e25 \cdot \text{kg} \cdot \text{mm}^2$

 $g \cdot mm^2$

 $\underline{'9125e27\cdot kg\cdot mm}^2$

 $\frac{\text{cg} \cdot \text{mm}^2}{\text{s}^2} = \frac{1.127763 \text{e} 7 \cdot \text{kg} \cdot \text{mm}}{\text{s}^2} = \frac{6569.790606354982959 \cdot \text{kg} \cdot \text{m} \cdot \sin(50.0 \cdot \text{deg})}{\text{s}^2}$

)

$$\frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^2}{2 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v5} \cdot h \cdot \sin(\alpha) \cdot a^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{Q_{k,v4} \cdot a^4}{4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot a + C_6 \right] \cdot \sin(2 \cdot \alpha) - \left[\frac{\left[\frac{R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot (0mm)^2}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} \right] \cdot \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot a + C_6 \right] \cdot \cos(2 \cdot \alpha) + \left[\frac{\left[\frac{R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot \sin(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot (0mm)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} \right] \cdot \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + C_5 \cdot a + C_6 \right] \cdot \cos(2 \cdot \alpha) + \left[\frac{\left[\frac{R_{BV} \cdot \cos(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot \sin(\alpha) \cdot (0mm)^3}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} - \frac{R_{BH} \cdot h \cdot (0mm)^2}{2 \cdot E \cdot I} - \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} \right] \cdot \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} \right] \cdot \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} \right] \cdot \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} \right] \cdot \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{3 \cdot 2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{2 \cdot E \cdot I} + \frac{(h)^2 \cdot Q_{k,v5} \cdot a^4}{$$

$$\frac{\cdot a^4}{\cdot E \cdot I} + C_5 \cdot a + C_6 \left[\cdot \cos(2 \cdot \alpha) + \left(\frac{-C_6}{\tan(\alpha)} \right) \cdot \sin(2 \cdot \alpha) \right]$$

$$\frac{\frac{\sin(\alpha)\cdot(0mm)^3}{3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{R_{BH}\cdot h\cdot(0mm)^2}{2\cdot E\cdot I} - \frac{\left(h\right)^2\cdot Q_{k,v5}\cdot(0mm)^2}{2\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^3}{3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v4}\cdot(0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} + C_5\cdot \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^3}{2\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^3}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} + C_5\cdot \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} + C_5\cdot \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} + C_5\cdot \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot(0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot E\cdot I} - \frac{Q_{k,v5}\cdot h\cdot \sin(\alpha)\cdot (0mm)^4}{4\cdot 3\cdot 2\cdot$$