Behcet DAĞHAN

MÜHENDİSLİK MEKANİĞİ

STATİK

Behcet DAĞHAN

MÜHENDİSLİK MEKANİĞİ

STATİK

İÇİNDEKİLER

1. GİRİŞ

- Skalerler ve Vektörler
- Newton Kanunları

2. KUVVET SİSTEMLERİ

- İki Boyutlu Kuvvet Sistemleri
- Üç Boyutlu Kuvvet Sistemleri

3. DENGE

- Düzlemde Denge
- Üç Boyutta Denge

4. YAPILAR

- Düzlem Kafes Sistemler
- Çerçeveler ve Makinalar

5. SÜRTÜNME

6. KÜTLE MERKEZLERİ ve GEOMETRİK MERKEZLER



STATİK **DENGE**

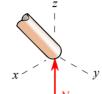
STATİK Üç Boyutta Denge Üc boyutta denge problemlerini cözerken de yapılacak ilk is serbest cisim diyagramı cizmektir.

Temas cinsi ve kuvvet kavnağı

İncelenecek cisme etkisi

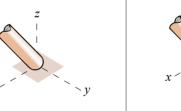
1. Sürtünmesiz yüzeyler veya bilya mesnetli

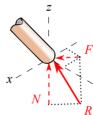




Diğer cisim incelediğimiz cisme bir N kuvveti uygulayabilir. Bu kuvvet daima itme kuvvetidir ve temas noktasında dayanma yüzeyine diktir.

2. Sürtünmeli yüzeyler





Diğer cisim incelediğimiz cisme bir *R* kuvveti uvgulayabilir. Bu kuvvet daima itme kuvvetidir.

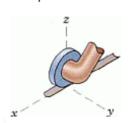
$$R^2 = F^2 + N^2$$

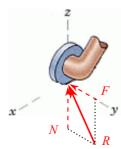
F: Teğetsel bileşen, sürtünme kuvveti, dayanma yüzeyine paralel

N: Normal bileşen, dayanma yüzeyine dik

Sürtünme kuvveti daima kaymayı önleyici yöndedir.

3. Yanal yönde hareketi engellenmiş tekerlekli mesnet





Diğer cisim incelediğimiz cisme bir *R* kuvveti uygulayabilir. Bu kuvvet daima itme kuvvetidir.

$$R^2 = F^2 + N^2$$

F: Yanal kuvvet

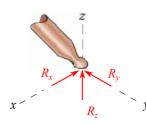
N: Normal bileşen, dayanma yüzeyine dik

Temas cinsi ve kuvvet kaynağı

İncelenecek cisme etkisi

4. Küresel mafsal

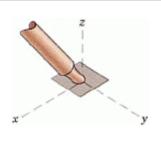


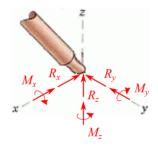


Diğer cisim incelediğimiz cisme bir R kuvveti uygulayabilir. Fakat dönmeye izin verdiği için moment uygulayamaz.

$$R^2 = R_x^2 + R_y^2 + R_z^2$$

5. Ankastre mesnet

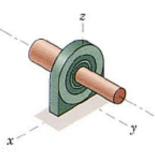


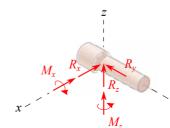


Diğer cisim incelediğimiz cisme bir R kuvveti ve bir M momenti uygulayabilir.

$$R^{2} = R_{x}^{2} + R_{y}^{2} + R_{z}^{2}$$
$$M^{2} = M_{x}^{2} + M_{y}^{2} + M_{z}^{2}$$

6. Eksenel yük taşıyabilen rulmanlı yatak





Diğer cisim incelediğimiz cisme bir *R* kuvveti ve bir *M* momenti uygulayabilir.

$$R^{2} = R_{x}^{2} + R_{y}^{2} + R_{z}^{2}$$
$$M^{2} = M_{x}^{2} + M_{z}^{2}$$

Dönme ekseni doğrultusunda moment uygulayamaz.

Dengedeki bir cisme etki eden kuvvetlerin toplamı ve kuvvet çiftlerinin momentlerinin toplamı sıfırdır.

$$\overrightarrow{R} = \sum_{i=1}^{n} \overrightarrow{F_i} = \overrightarrow{F_1} + \overrightarrow{F_2} + \dots + \overrightarrow{F_n} = \Sigma \overrightarrow{F} = \overrightarrow{0}$$

: Ötelenme ile ilgili denge şartı

$$\Sigma \overrightarrow{F} = \overrightarrow{0}$$

$$\overrightarrow{M} = \sum_{i=1}^{n} \overrightarrow{M_i} = \overrightarrow{M_1} + \overrightarrow{M_2} + \dots + \overrightarrow{M_n} = \Sigma \overrightarrow{M} = \overrightarrow{0}$$

: Dönme ile ilgili denge şartı

$$\Sigma \overrightarrow{M} = 0$$

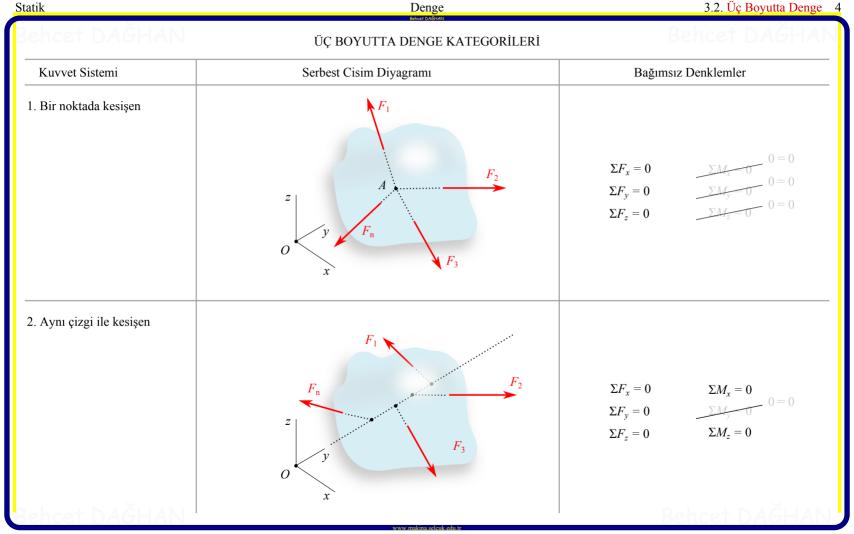
Kuvvetlerin de kuvvet çiftlerinin de üç dik bileşeni olabilir.

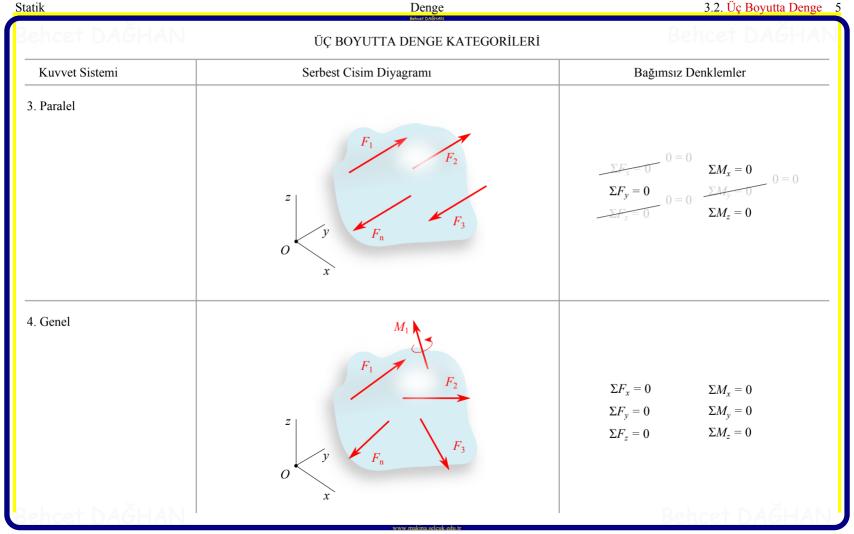
$$\Sigma F_x = 0$$
 $\Sigma M_x = 0$
 $\Sigma F_y = 0$ $\Sigma M_y = 0$

$$\Sigma F_z = 0$$
 $\Sigma M_z = 0$

Üç boyutlu kuvvet sistemi etkisindeki bir cismin dengesini inceleyerek 6 tane bağımsız denklem elde edilebilir.

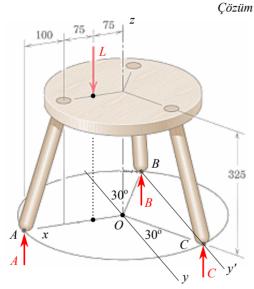
Dolayısı ile bir cismin dengesini inceleyerek en fazla 6 bilinmeyen bulunabilir.





Üç ayaklı bir tabure şekildeki gibi bir L yükünü taşımaktadır. Her bir ayağın altındaki düşey tepki kuvvetini bulunuz. Taburenin ağırlığını ihmal ediniz.

Verilenler:



$$r = \overline{OA} = \overline{OB} = \overline{OC} = 250 \text{ mm}$$

İstenenler:

$$A = f(L) = ?$$

$$B=f(L)=?$$

$$C = f(L) = ?$$

$$A = OB = OC = 250 \text{ mm}$$

$$\Sigma M_{v'} = 0$$

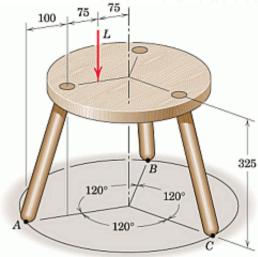
$$L(75 + 250 \sin 30^{\circ}) - A(250 + 250 \sin 30^{\circ}) = 0$$

$$\sum M_x = 0$$

$$C (r \cos 30^\circ) - B (r \cos 30^\circ) = 0$$

$$C = B$$

$$A = \frac{8}{15}L$$



Boyutlar milimetre cinsindendir.

$$\Sigma F_z = 0$$

$$A+B+C-L=0$$

$$B = \frac{7}{30} L$$

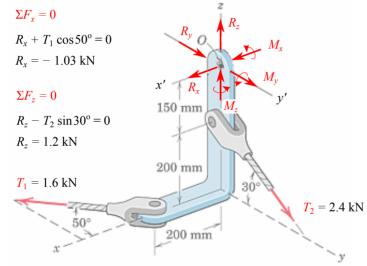
Şekildeki gibi yüklenmiş olan dirseğin dengede kalabilmesi için O noktasındaki civata bağlantısının dirseğe uygulaması gereken kuvvet R nin ve kuvvet çifti M nin şiddetini bulunuz.

1. Çözüm

Verilenler:

$$T_1 = 1.6 \text{ kN}$$

$$T_2 = 2.4 \text{ kN}$$



İstenenler:

$$R = ?$$

$$M = ?$$

$$\Sigma F_y = 0$$

$$R_y - T_1 \sin 50^\circ + T_2 \cos 30^\circ = 0$$

$$R_y = -0.85 \text{ kN}$$

$$R^2 = R_r^2 + R_v^2 + R_z^2$$
 \rightarrow

$$R = 1.8 \text{ kN}$$

$$\Sigma M_{x'} = 0$$

1.6 kN

$$M_x - T_1 \sin 50^{\circ} (350) + T_2 \cos 30^{\circ} (150) = 0 \rightarrow M_x = 117 \text{ N} \cdot \text{m}$$

150 mm

200 mm

200 mm

$$\Sigma M_{y'} = 0$$

$$M_y - T_1 \cos 50^{\circ} (350) = 0$$

$$M_y = 360 \text{ N} \cdot \text{m}$$

$$\Sigma M_z = 0$$

$$M_z - T_1 \sin 50^\circ (200) = 0$$

$$\rightarrow$$

$$M_z = 245 \text{ N} \cdot \text{m}$$

2.4 kN

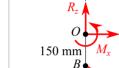
$$M^2 = M_{\rm r}^2 + M_{\rm v}^2 + M_{\rm z}^2$$
 \rightarrow

$$M = 451 \text{ N} \cdot \text{m}$$

Sekildeki gibi yüklenmis olan dirseğin dengede kalabilmesi için O noktasındaki çiyata bağlantısının dirseğe uygulaması gereken kuvvet R nin ve kuvvet cifti M nin siddetini bulunuz.

Verilenler:

$$T_1 = 1.6 \text{ kN}$$
$$T_2 = 2.4 \text{ kN}$$



y-z düzlemi

$$T_1 \sin 50^{\circ} A$$

$\Sigma F_v = 0$

2. Cözüm

$$R_y - T_1 \sin 50^{\circ} + T_2 \sin 60^{\circ} = 0$$

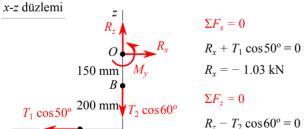
 $R_y = -0.85 \text{ kN}$

$$\sum M_O = 0$$

$$M_x - T_1 \sin 50^\circ (350) + T_2 \sin 60^\circ (150) = 0$$

$$M = 117 \text{ N} \cdot \text{m}$$

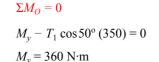




İstenenler:

$$R = ?$$

$$M = ?$$



$$R_z = I_2 \cos 60^\circ - 0$$
$$R_z = 1.2 \text{ kN}$$

$$M^2 =$$

x-v düzlemi

$$M^2 = M_x^2 + M_y^2 + M_z^2 \longrightarrow$$

 $R^2 = R_r^2 + R_v^2 + R_z^2$

1.6 kN

 $T_2 \sin 60^{\circ}$

O₁ 200 mm A

$$R = 1.8 \text{ kN}$$

 $\Sigma M_O = 0$

 $M_z = 245 \text{ N} \cdot \text{m}$

150 mm

200 mm

200 mm

$$M = 451 \text{ N} \cdot \text{m}$$

 30°

 $M_z - T_1 \sin 50^{\circ} (200) = 0$

2.4 kN

2.4 kN

Sekildeki gibi yüklenmis olan dirseğin dengede kalabilmesi için O noktasındaki çiyata bağlantısının dirseğe uygulaması gereken kuvvet R nin ve kuvvet cifti M nin siddetini bulunuz.

3. Çözüm

Verilenler:

$$T_1 = 1.6 \text{ kN}$$

$$T_2 = 2.4 \text{ kN}$$

Verilenler:

$$T_{1} = 1.6 \text{ kN}$$

$$T_{2} = 2.4 \text{ kN}$$

$$\overrightarrow{R} + \overrightarrow{T_{1}} + \overrightarrow{T_{2}} = \overrightarrow{0}$$

$$\overrightarrow{R} = R_{x} \overrightarrow{i} + R_{y} \overrightarrow{j} + R_{z} \overrightarrow{k}$$

$$\overrightarrow{T_{1}} = T_{1} \cos 50^{\circ} \overrightarrow{i} - T_{1} \sin 50^{\circ} \overrightarrow{j}$$

$$\Sigma \overrightarrow{M}_{O} = \overrightarrow{0}$$

$$\Sigma \overrightarrow{M_O} = \overrightarrow{M} + \overrightarrow{M_O}^R + \overrightarrow{M_O}^{T1} + \overrightarrow{M_O}^{T2} = \overrightarrow{0}$$

 $\overrightarrow{T_2} = T_2 \cos 30^{\circ} \overrightarrow{j} - T_2 \sin 30^{\circ} \overrightarrow{k}$

$$\overrightarrow{M} = M_x \overrightarrow{i} + M_y \overrightarrow{j} + M_z \overrightarrow{k}$$

$$\overrightarrow{M_O}^R = \overrightarrow{0}$$

$$\overrightarrow{M_O}^{T1} = \begin{vmatrix} \overrightarrow{i} & \overrightarrow{j} & \overrightarrow{k} \\ 200 & 0 & -350 \\ T_1 \cos 50^\circ & -T_1 \sin 50^\circ & 0 \end{vmatrix}$$

İstenenler:

$$R = ?$$
 $M = ?$

$$R = ?$$
 $M = ?$

$$\vec{M_O}^{T2} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & 0 & -150 \\ 0 & T_2 \cos 30^\circ & -T_2 \sin 30^\circ \end{vmatrix}$$

$$R_x = -1.03 \text{ kN}$$

$$R_v = -0.85 \text{ kN}$$

 $R_z = 1.2 \text{ kN}$

$$R^2 = R_x^2 + R_y^2 + R_z^2$$

$$R = 1.8 \text{ kN}$$

Bu vektörel denklemleri yazıp düzenledikten sonra
$$\overrightarrow{i}$$
, \overrightarrow{j} ve \overrightarrow{k} nın katsayılarını sıfıra eşitleyerek

1.6 kN

Bu vektörel denklemleri yazıp düzenledikten so
$$\overrightarrow{i}$$
, \overrightarrow{j} ve \overrightarrow{k} nın katsayılarını sıfıra eşitleyerek elde edilen denklemlerin çözümünden aranan sonuçlar bulunur.

$$M_x = 117 \text{ N} \cdot \text{m}$$
$$M_y = 360 \text{ N} \cdot \text{m}$$

 $M_z = 245 \text{ N} \cdot \text{m}$

150 mm

200 mm

$$M^2 = M_x^2 + M_y^2 + M_z^2$$

$$M = 451 \text{ N} \cdot \text{m}$$

O ve A noktalarındaki pim bağlantıları üç koordinat doğrultusunda kuvvet ve x- ile z-ekseni etrafında moment taşıyabilmektedir. OA kolunun kütlesi 2 kg, AB kolununki 2.5 kg ve C tablasınınki ise 4 kg dır. Şekildeki durumda O mesnedindeki tepkileri bulunuz.

Verilenler:

 $m_{OA} = 2 \text{ kg}$ $m_{AB} = 2.5 \text{ kg}$

 $m_C = 4 \text{ kg}$

 $g = 9.81 \text{ m/s}^2$

İstenenler:

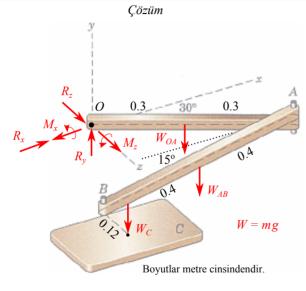
$$R_x = ?$$

$$R_y = ?$$

$$R_z = ?$$

$$M_x = ?$$

$$M_z = ?$$



$\Sigma F_x = 0$

$$R_x=0$$

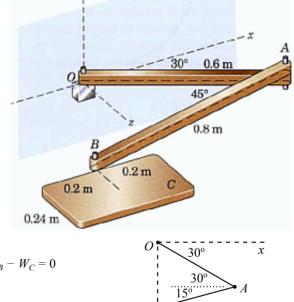
$$\Sigma F_z = 0$$

$$R_z=0$$

$$\Sigma F_y = 0$$

$$R_y - W_{OA} - W_{AB} - W_C = 0$$

$$R_y = 83 \text{ N}$$



$$\sum M_r = 0$$

$$M_x + W_{OA}(0.3 \sin 30^\circ) + W_{AB}(0.6 \sin 30^\circ + 0.4 \sin 15^\circ) + W_C(0.6 \sin 30^\circ + 0.8 \sin 15^\circ + 0.12) = 0$$

$$\Sigma M_z = 0$$

$$M_z - W_{OA} (0.3 \cos 30^\circ) - W_{AB} (0.6 \cos 30^\circ - 0.4 \cos 15^\circ) + W_C (0.8 \cos 15^\circ - 0.6 \cos 30^\circ) = 0$$

$$M_z = -1.6 \text{ N} \cdot \text{m}$$

 $M_{\rm r} = -37.4 \; {\rm N \cdot m}$