

Ligevægtsligninger for bjælker

Snitmomentet, $M[x]$, normalkraften, $N[x]$ og tværkraften, $T[x]$ skal opfylde følgende ligninger for at være i ligevægt:

$$\begin{aligned}\frac{d^2 M}{dx^2} &= q[x] \\ \frac{dT}{dx} &= -q[x] \\ \frac{dN}{dx} &= p[x]\end{aligned}$$

Her er $p[x]$ den axielle last per længde og $q[x]$ er den transverse last per længde.

Bemærk at ovenstående ligninger er gældende under den i bogen anvendte fortegnskonvention for snitstørrelser (se figur 3.4).

Hvor der optræder koncentrerede belastninger springer snitstørrelserne i henhold til følgende ligevægtsligninger:

$$\Delta M = -V$$

$$\Delta T = -Q$$

$$\Delta N = -P$$

Se figur 3.5 for fortegnskonvention.

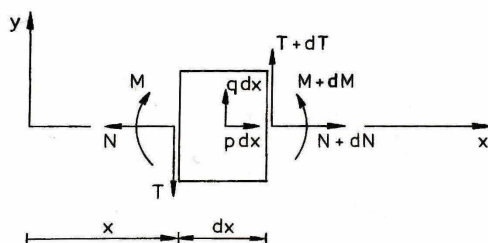


Fig. 3.4. Udsnittet bjælkeelement under fordelt ydre belastning.

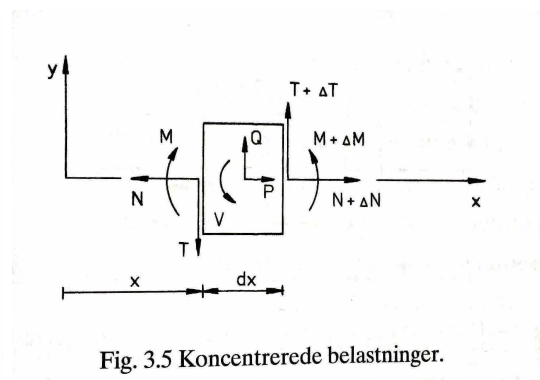


Fig. 3.5 Koncentrerede belastninger.

Tværsnitsparametre og spændingsfordeling

Tværsnitsarealet, A , tværsnittets statiske moment om z -aksen, S , og tværsnittets fladeinertimoment om z -aksen kan findes af:

$$\begin{aligned}A &= \int_A dA \\S &= \int_A y dA = 0 \\I &= \int_A y^2 dA\end{aligned}$$

Beliggenheden af koordinatsystemet ($y = 0$) bestemmes ud fra betingelsen at det statiske moment forsvinder. Bøjningsneutralaksen defineres ved $y = 0$.

Normalkraften, N , og snitmomentet, M , kan udtrykkes ved bøjningsneutralaksens tøjningen, ϵ_0 , og krumningsradius, ρ :

$$\begin{aligned}N &= EA\epsilon_0 \\M &= \frac{EI}{\rho}\end{aligned}$$

Tøjningsstivheden defineres ved EA , og bøjningsstivheden defineres som EI .

Spændingsfordelingen gennem bjælken kan udtrykkes ved

$$\sigma[y] = E \left(\epsilon_0 - \frac{y}{\rho} \right) = \frac{N}{A} - \frac{M}{I} \cdot y$$

Den maksimale spænding under ren bøjning ($N = 0$) kan udtrykkes ved hjælp af bøjningsmodstanden, $W = I/|y|_{max}$, som

$$|\sigma|_{max} = \frac{|M|}{W}$$

Kendes et tværsnits fladeinertimoment omkring tværsnittets tyngdepunkt, I , kan fladeinertimomentet findes om en forskudt akse af **Steiner's sætning (parallelakse-teoremet)**:

$$I_{forskudt} = I + (\Delta y)^2 \cdot A$$

hvor Δy er den forskudte akse afstand til tyngdepunktet.

Bjækeligningen og den elastiske lines ligning

Udbøjningen af en bjælke kan findes af [bjælkens differentialligning](#):


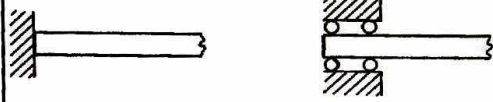
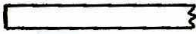
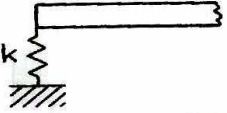
$$\frac{d^2}{dx^2} \left(EI \frac{d^2 u}{dx^2} \right) = q[x]$$

Til denne ordinære 4. ordens lineære differentialligning skal der defineres [4 randbetingelser](#) som kan findes af tabel 4.1.

Udbøjningen kan også findes af en anden ordens differentialligning, hvis momentfordelingen $M[x]$. Denne ligning kaldes [den elastiske lines ligning](#):

$$\frac{d^2 u}{dx^2} = \frac{M}{EI}$$

Til denne ordinære 2. ordens lineære differentialligning skal der defineres [2 kinematiske randbetingelser](#) som kan findes af tabel 4.1.

	Kinematiske RB	Statiske RB
<p>Simpel understøtning</p> 	$u = 0$	$M = EIu'' = 0$
<p>Fast indspændt</p> 	$u = 0, u' = 0$	-
<p>Fri bjælkeende</p> 	-	$M = EIu'' = 0$ $T = -(EIu'')' = 0$
<p>Fjedrende understøtning</p> 	-	$M = EIu'' = 0$ $T = -(EIu'')' = ku^*$

*) Bemærk, at ku erstattes af $-ku$, hvis bjælkeenden vender i den positive x -retning.

Statisk ubestemte konstruktioner

I statisk ubestemte konstruktioner kan understøtningsreaktionerne (og derved snit størrelserne) ikke bestemmes vha. statikken (kraft- og momentlignevægte) alene, da antallet af ubekendte reaktioner er større end antallet af ligevægtsligninger.

$$\text{Graden af statisk ubestemthed} = \text{Antal reaktioner} - \text{Antal ligevægtsligninger} \\ - \text{Antal overgangsbetingelser}$$

For plane problemer findes 3 ligevægtsligninger (2 translation + 1 moment).

For rumlige problemer findes 6 ligevægtsligninger (3 translation + 3 moment).

Derudover kan der optræde overgangsbetingelser som giver ekstra ligninger.

Løsning af statisk ubestemte bjælkeproblemer

Trin 1:

Fjern lige så mange **geometriske restriktioner** (fx understøtninger) som graden af statisk ubestemthed og påfør de tilhørende reaktioner og/eller snitstørrelser som ydre belastninger (eller såkaldte **overtallige kræfter og momenter**). Herved er et statisk bestemt hovedsystem indført!

Trin 2:

Bestem de overtallige kræfter og momenter så de geometriske restriktioner alligevel er opfyldt.

Bemærk at størrelsen af regnearbejdet i trin 2 i høj grad afhænger af hvilke overtallige som vælges i trin 1. Det kræver overblik at vælge de overtallige hensigtsmæssigt, og dette overblik kan kun opnås gennem praktisk erfaring med løsning af opgaver.