



## تغییر شکل ها در سازه ها:

ابتدا به بررسی روش های محاسبه تغییر شکل ها در سازه ها می پردازیم:

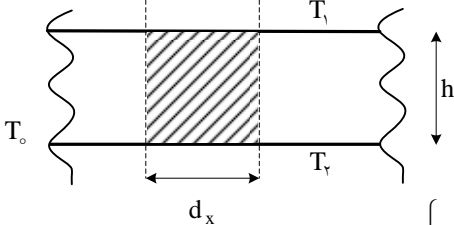
- **روش بار واحد معین:** اگر سازه ای از  $N$  عضو تشکیل شده باشد، تحت یک بارگذاری خاص داریم:

$$1 \times \Delta (\text{یا } \theta) + W_R = \sum_{i=1}^N \left\{ \int_{l_i} \frac{N_i n_i dx}{EA} + \int_{l_i} \frac{M_i m_i dx}{EI} + \int_{l_i} \frac{f_s V_i v_i dx}{GA} + \int_{l_i} \frac{T_i t_i dx}{GJ} \right\}$$

در رابطه بالا  $\Delta$  (یا  $\theta$ ) تغییر مکان (یا چرخش) در نقطه مورد نظر سازه،  $W_R$  اثر نشست تکیه گاهی (که عبارتست از نشست تکیه گاه در سازه اصلی ضربدر مقدار عکس العمل تکیه گاهی در سازه بار واحد)،  $T_i, V_i, M_i, N_i$  به ترتیب نیروی محوری، لنگر خمشی، نیروی برشی و پیچش در عضو  $i$  ام در سازه اصلی و  $t_i, v_i, m_i, n_i$  همان کمیت ها در سازه بار واحد می باشند.  $f_s$  ضریب شکل در برش می باشد که برای مستطیل برابر است با  $1/2$  و برای دایره  $1/9$  می باشد.

- در تیرها و قاب ها، معمولاً به دلیل کوچکتر بودن صلبیت خمشی ( $EI$ ) نسبت به صلبیت های برشی و محوری ( $EA, GA$ ) (و در نتیجه بزرگتر بودن تغییر شکل های خمشی نسبت به تغییر شکل های برشی و محوری) از جملات در برگیرنده اثرات برشی و محوری صرف نظر می شود و فقط اثرات خمش و پیچش در نظر گرفته می شود.

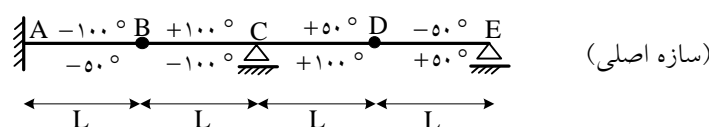
- در سازه معین بر اثر تغییر درجه حرارت، تغییر مکان داریم ولی تنش نداریم. که اثر تغییر درجه حرارت به صورت دو جمله که اثرات خمشی و محوری را در بردارند به جملات قبلی اضافه می شود:



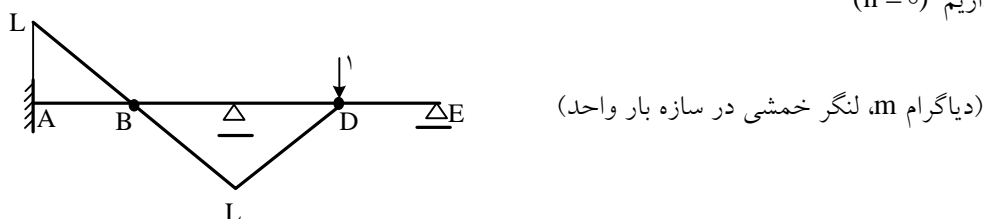
$$\text{تغییر مکان در اثر تغییر درجه حرارت} = \sum_{i=1}^N \left\{ \underbrace{\int_{l_i} n_i \alpha \left( \frac{T_1 + T_2}{2} - T_0 \right) dx}_{\text{اثر محوری}} + \underbrace{\int_{l_i} \frac{m_i (T_2 - T_1)}{h} dx}_{\text{اثر خمشی}} \right\}$$

که در این رابطه،  $T_0$  دمای محیط،  $T_1$  دمای تار بالای عضو و  $T_2$  دمای تار پایین عضو،  $h$  ارتفاع مقطع عضو،  $\alpha$  ضریب انتقال حرارتی مصالح عضو،  $m_i$  و  $n_i$  به ترتیب لنگر خمشی و نیروی محوری عضو در سازه بار واحد می باشند.

مثال) در سازه روبرو بر اثر تغییر درجه حرارت مقدار تغییر مکان قائم  $D$  چقدر است؟ ( $T_0 = 0$  و  $h = 0.2$ )



در سازه بار واحد فقط لنگر خمشی داریم ( $n = 0$ )





$$\begin{cases} M_{CD} = -1 \times x = -x \\ M_{BC} = 1(1-x) \\ M_{AB} = +1 \times x = x \end{cases}$$

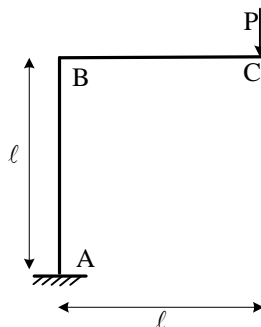
$$\Rightarrow 1 \times \Delta_D = \int_0^1 \frac{\alpha(-x)(100^\circ - 50^\circ)}{0.7} dx + \int_0^1 \frac{\alpha(1-x)(-100^\circ - 100^\circ)}{0.7} dx + \int_0^1 \frac{\alpha(x)(-50^\circ + 100^\circ)}{0.7} dx = 50 \cdot \alpha l^2$$

- در محاسبه انتگرال ها می توان از قضایا و روابط زیر جهت سهولت کار استفاده نمود:

- **قضیه مور:** مقدار انتگرال حاصلضرب لنگر خمشی سازه اصلی در سازه بار واحد برابر است با مساحت زیر نمودار لنگر خمشی سازه اصلی ضربدر مقدار لنگر در مرکز ثقل دیاگرام لنگر سازه بار واحد.

- حالت های زیر را به خاطر بسپارید:

لنگر در سازه اصلی	لنگر در سازه بار واحد	
		$= 1 \times A \times B \times l$
		$= \frac{1}{2} \times A \times B \times l$
		$= \frac{1}{2} \times A \times B \times l$
		$= \frac{1}{3} \times A \times B \times l$

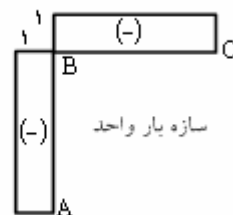
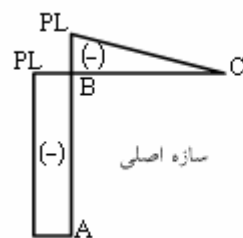


مثال) در سازه روبرو چرخش نقطه C را به دست آورید:



✓ حل نمودارهای لنگر خمشی در سازه اصلی و سازه بار

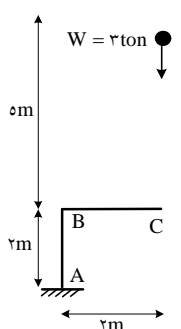
واحد (که ناشی از اعمال لنگر واحد در نقطه C است) به صورت زیر می باشد.



$$\theta_C = \frac{1}{2} \frac{(-pl)(-1)(l)}{EI} + 1 \times \frac{(-pl)(-1)(l)}{EI} = \frac{3}{2} \frac{pl^2}{EI}$$

طبق روابط ذکر شده داریم:

- در مسائلی که بار به صورت ضربه ای وارد می شود، ابتدا باید تغییر مکان مربوطه را با فرض استاتیکی بودن بار محاسبه کرد ( $\Delta_{st}$ ) و



$$\beta = 1 + \sqrt{1 + \frac{\gamma h}{\Delta_{st}}} = 1 + \sqrt{1 + \frac{V^2}{\gamma g \Delta_{st}}}$$

سپس مقدار به دست آمده را در ضریب ضربه ضرب نمود:

که در این رابطه،  $h$  ارتفاع سقوط وزنه،  $V$  سرعت در لحظه برخورد و  $g$  شتاب ثقل می باشد.

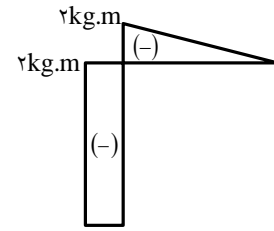
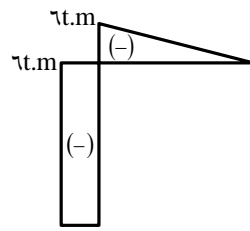
مثال) در سازه زیر اگر وزنه ۳ تنی از ارتفاع ۵ متری رها شود، مقدار تغییر مکان افقی نقطه B



را به دست آورید: ( $EI = 2 \times 10^4 \text{ kg.cm}^2$ )



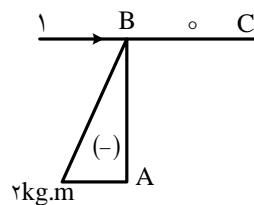
حل ✓ ابتدا باید نمودار لنگر سازه اصلی (بر اثر بار استاتیکی ۳ تنی روی نقطه C) و سازه بار واحد (بر اثر بار واحد روی نقطه C) را رسم و سپس مقدار ضریب ضربه را محاسبه نمود:



$$\Rightarrow (\Delta_{st})_c = \frac{1}{3} \times \frac{6 \times 1.0 \times 2.0 \times 2.0}{2 \times 1.0} + 1 \times \frac{6 \times 1.0 \times 2.0 \times 2.0}{2 \times 1.0} = 1/6 \text{ cm}$$

$$\beta = 1 + \sqrt{1 + \frac{2h}{(\Delta_{st})_c}} = 1 + \sqrt{1 + \frac{1.0 \times 1.0}{1/6}} = 26$$

حالا باید نمودار لنگر سازه بار واحد را (تحت اثر یک بار واحد افقی در نقطه B) رسم و از ضرب کردن آن در نمودار لنگر سازه اصلی



مقدار  $(\Delta_{st})_B$  را به دست آورد.

$$\Rightarrow (\Delta_{st})_B = 0 + \frac{1}{2} \times \frac{6 \times 1.0 \times 2.0 \times 2.0}{2 \times 1.0} = 0/6 \text{ cm}$$

$$\Rightarrow \Delta_B = \beta \cdot (\Delta_{st})_B = 26 \times 0/6 = 15/6 \text{ cm}$$

- قضیه اول کاستیلیانو: اگر انرژی موجود در سازه بر حسب  $\Delta$  و  $\theta$  گره‌های سازه بیان شود داریم:

$$\frac{\partial U}{\partial \Delta_i} = F_i, \quad \frac{\partial U}{\partial \theta_i} = M_i$$

- قضیه دوم کاستیلیانو: اگر انرژی موجود در سازه بر حسب نیروها ( $F_i$ ) و لنگرهای ( $M_i$ ) گره‌های سازه بیان شود داریم:

$$\frac{\partial U}{\partial F_i} = \Delta_i, \quad \frac{\partial U}{\partial M_i} = \theta_i$$

که در روابط فوق،  $U$  انرژی سازه،  $F_i$  و  $M_i$  به ترتیب نیرو و لنگر گروه  $i$ ام سازه و  $\Delta_i$  و  $\theta_i$  به ترتیب، تغییر مکان و چرخش گره  $i$ ام سازه می باشند.

- استفاده از روابط سازگاری تغییر شکل‌ها، هم توصیه می شود. (به خصوص در سازه‌های نامعین). کلاً هرچه سازه نامعین تر باشد، تحلیل آن به روش‌های تغییر مکانی (روش‌هایی که در آنها ابتدا تغییر شکل‌ها به دست می آیند و از روی آنها مقدار نیروها و لنگرهای سازه به دست می آید) بهتر است، چون با افزایش درجات نامعین استاتیکی سازه، درجات آزادی سینماتیکی سازه (تعداد مجهولات تغییر مکانی) کاهش یافته و تحلیل سازه آسانتر خواهد شد. پس به عنوان توصیه، در مسائل نامعین، روش‌های سازگاری تغییر شکل‌ها و کاستیلیانو را به روش بار واحد ترجیح دهید.

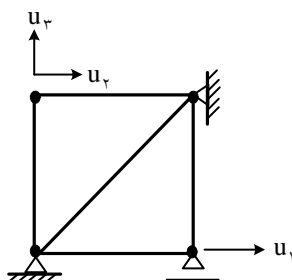
- در خرپای روبرو (برای مثال) سازه به لحاظ استاتیکی ۲ درجه (۲ مجهول) و به لحاظ سینماتیکی ۳ درجه (۳ درجه آزادی و ۳ مجهول) نامعین می باشد.

و کلاً در خرپاها داریم:

$$\text{در خرپاهای مسطح} \leftarrow n_c = 2j - r \text{ (درجه نامعینی سینماتیکی)}$$

$$\text{در خرپاهای فضایی} \leftarrow n_c = 3j - r$$

که در روابط فوق  $j$  تعداد گره‌های خرپا و  $r$  تعداد عکس‌العمل‌های تکیه گاهی می باشند.

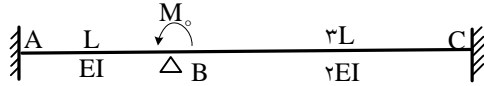




- اگر عضو در انتهای اول به اندازه  $\theta_1$  و در انتهای دوم به اندازه  $\theta_2$  بچرخد و  $\delta$  اختلاف تغییر مکان (عمود بر محور عضو) در دو سر آن باشد. انرژی موجودی در آن عبارتست از:

$$U = \frac{\epsilon EI}{1} (\theta_1^2 + \theta_1 \theta_2 + \theta_2^2) - \frac{\epsilon EI}{1^2} \delta (\theta_1 + \theta_2) + \frac{\epsilon EI}{1^3} \delta^2$$

مثال) در سازه روبرو مقدار چرخش گره B را به دست آورید:



مساله به لحاظ استاتیکی ۳ درجه نامعین است ولی به لحاظ سینماتیکی فقط یک درجه نامعین می باشد (چرخش گره B تنها درجه آزادی سازه است). ابتدا انرژی سازه را بر حسب مجهولات تغییر مکانی به دست می آوریم:



$$U_{AB} = \frac{\epsilon EI}{1} (\theta_B)^2, \quad U_{BC} = \frac{\epsilon (2EI)}{1^3} (\theta_B)^2 \Rightarrow U = \left( \epsilon + \frac{\epsilon}{3} \right) \frac{EI}{1} \theta_B^2 = \frac{4\epsilon}{3} \frac{EI}{1} \theta_B^2$$

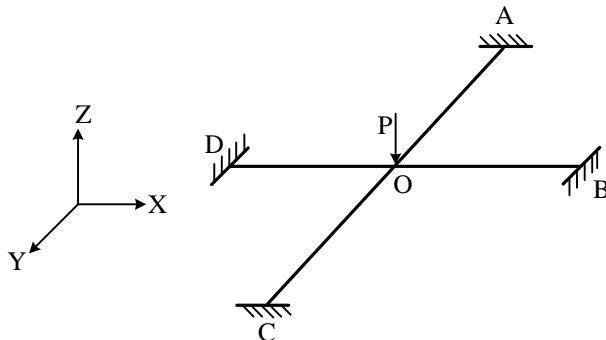
از قضیه اول کاستیلیانو داریم:

$$\frac{\partial U}{\partial \theta_B} = M_0 \Rightarrow \frac{4\epsilon}{3} \frac{EI}{1} \theta_B = M_0 \Rightarrow \theta_B = \frac{3M_0 l}{4\epsilon EI}$$

مثال) در شبکه مقابل درجات آزادی و مقدار آنها را به دست آورید: (طول اعضا 1 و GJ و EI)



حل) شبکه به سازه افقی می گویند که تمام نیروهای آن عمود بر سازه می باشد. در این شبکه به علت تقارن موجود در سازه، هیچ دورانی نداریم و اعضاء دچار پیچش هم نمی شوند.

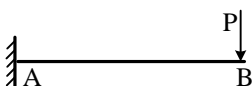


تنها درجه آزادی سازه، تغییر مکان نقطه O در راستای Z می باشد. پس:

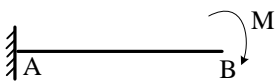
$$U_{OA} = U_{OB} = U_{OC} = U_{OD} = \frac{\epsilon EI}{1^3} \Delta_o^2 \Rightarrow U = 4 \times \frac{\epsilon EI}{1^3} \Delta_o^2 = \frac{4\epsilon EI}{1^3} \Delta_o^2$$

$$\frac{\partial U}{\partial \Delta_o} = P \Rightarrow \Delta_o = \frac{Pl^3}{4\epsilon EI}$$

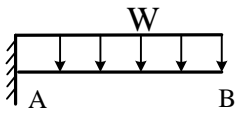
- اشکال و روابط زیر را حتماً به خاطر بسپارید:



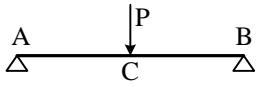
$$\Delta_B = \frac{Pl^3}{3EI}, \quad \theta_B = \frac{Pl^2}{2EI}$$



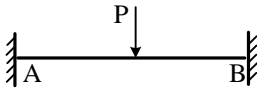
$$\Delta_B = \frac{Ml^2}{2EI}, \quad \theta_B = \frac{Ml}{EI}$$



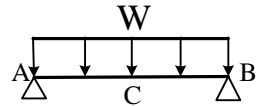
$$\Delta_B = \frac{Wl^4}{8EI}, \quad \theta_B = \frac{Wl^3}{6EI}$$



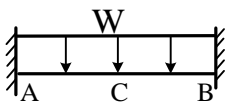
$$\Delta_C = \frac{Pl^3}{48EI}, \quad \theta_A = \theta_B = \frac{Pl^2}{16EI}$$



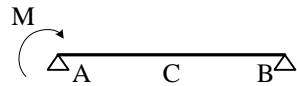
$$\Delta_C = \frac{Pl^3}{192EI}, \quad M_A = M_B = M_C = \frac{Pl}{8}$$



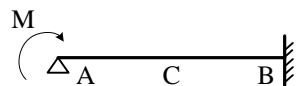
$$\Delta_C = \frac{5Wl^4}{384EI}, \quad \theta_A = \theta_B = \frac{Wl^3}{24EI}$$



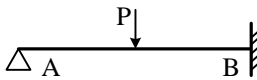
$$\Delta_C = \frac{Wl^4}{384EI}, \quad M_A = M_B = 2M_C = \frac{Wl^2}{12}$$



$$\Delta_C = \frac{Ml^3}{16EI}, \quad \theta_A = 2\theta_B = \frac{Ml}{3EI}$$



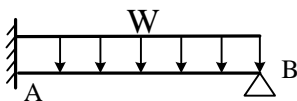
$$\theta_A = \frac{Ml^2}{6EI}, \quad M_B = \frac{M}{2} \text{ (در جهت M)}$$



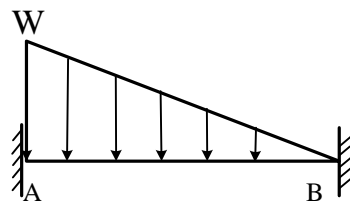
$$\theta_A = \frac{Pl^2}{24EI}, \quad M_B = \frac{Pl}{16}$$



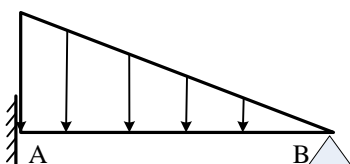
$$\Delta_B = \frac{Pl^3}{12EI}$$



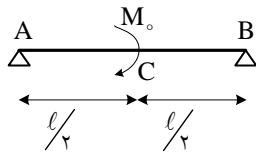
$$\theta_B = \frac{Wl^3}{48EI}, \quad M_A = \frac{Wl^2}{8}$$



$$M_A = \frac{Wl^2}{20}, \quad M_B = \frac{Wl^2}{30}$$



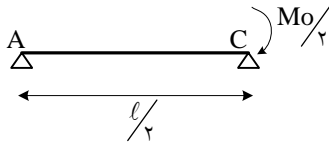
$$M_A = \frac{Wl^2}{15}$$



مثال) مطلوب است  $\theta_A$  در سازه مقابل:

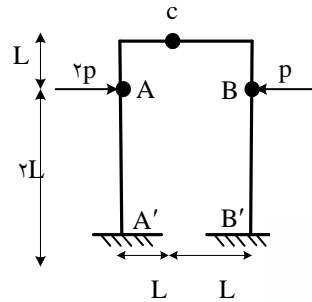
حل ✓ از آنجا که شکل متقارن است، می‌توان نیمی از آن را تحلیل نمود:

و با توجه به روابط ذکر شده  $\theta_A$  در این حالت برابر است با:

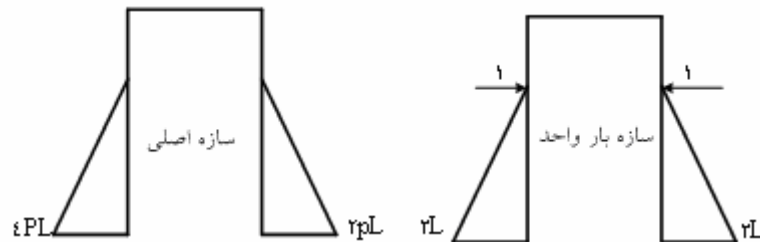


$$\theta_A = \frac{Ml}{6EI} = \frac{\left(\frac{M_o}{2}\right)\left(\frac{1}{2}\right)}{6EI} = \frac{M_o l}{24EI}$$

مثال) (کنکور ارشد ۸۳): مقدار نزدیک شدن دو نقطه A و B در سازه زیر برابر است با:



حل ✓ سازه معین است و پس از تحلیل داریم: (روش بار واحد معین)



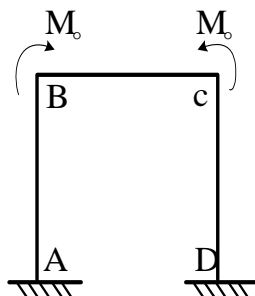
$$\Delta_{A \rightarrow B} = \frac{1}{3} \times \frac{Pl \times 2l}{EI} \times 2l + \frac{1}{3} \times \frac{Pl \times 2l}{EI} \times 2l = \frac{8Pl^3}{EI}$$

راه حل ساده تر: از همان ابتدا مشخص است که اعضای BC و AC صفر نیرویی اند و در نتیجه اعضای AA' و BB' بصورت تیر طره

عمل می‌کنند. با استفاده از رابطه معروف  $\Delta = \frac{pl^3}{3EI}$  برای تیرهای طره داریم:

$$\Delta = \Delta_{AA'} + \Delta_{BB'} = \frac{(2P)(2l)^3}{3EI} + \frac{(P)(2l)^3}{3EI} = \frac{24Pl^3}{3EI} = \frac{8Pl^3}{EI}$$

مثال) در سازه روبرو  $\theta_B$  را به دست آورید: (از تغییر طول محوری اعضاء صرف نظر شود)

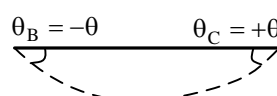


حل ✓ با استفاده از تقارن می‌دانیم تیر BC بصورت زیر خم می‌شود و چرخش دو سر آن

با هم برابر ولی در خلاف جهت هم و تغییر مکان دو سر آن نسبت به هم صفر است. و

با توجه به صلب بودن گره‌های B و C، میزان چرخش این گره‌ها در اعضای AB و CD

هم همین مقادیر را دارد.





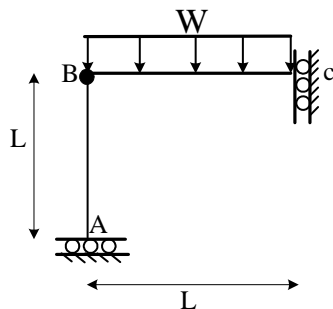
$$U_{AB} = \frac{\gamma EI}{1} (\theta_B)^2 = \frac{\gamma EI}{1} (-\theta)^2$$

$$U_{BC} = \frac{\gamma EI}{1} (\theta_B^2 + \theta_B \theta_C + \theta_C^2) = \frac{\gamma EI}{1} ((-\theta)^2 + (-\theta)(+\theta) + \theta^2)$$

$$U_{CD} = \frac{\gamma EI}{1} (\theta_C)^2 = \frac{\gamma EI}{1} \theta^2 \Rightarrow U = U_{AB} + U_{BC} + U_{CD} = 3 \times \frac{\gamma EI}{1} \theta^2 = \frac{6EI}{1} \theta^2$$

$$\frac{\partial U}{\partial \theta} = 2M_o \Rightarrow \frac{12EI}{1} \theta = 2M_o \Rightarrow \theta = \frac{M_o l}{6EI}$$

مثال (کنکور ارشد ۸۴) در قاب شکل مقابل صلبیت خمشی اعضا EI می باشد دوران سمت راست مفصل B چقدر است؟



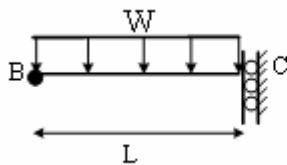
$$\frac{wl^3}{2EI} \quad (2)$$

$$\frac{wl^3}{6EI} \quad (4)$$

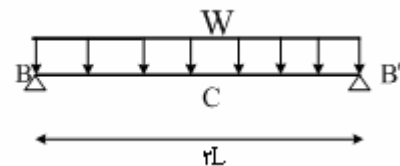
$$\frac{wl^3}{3EI} \quad (1)$$

$$\frac{wl^3}{4EI} \quad (3)$$

حل با کمی دقت مشخص می شود، لنگر خمشی عضو AB صفر است در نتیجه به جای سازه فوق می توان سازه زیر را تحلیل نمود:

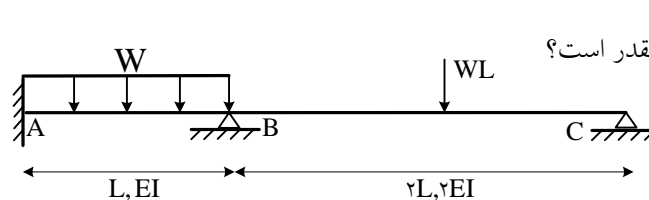


با استفاده از تقارن



$$\Rightarrow \theta_B = \frac{W(2L)^3}{24EI} = \frac{WL^3}{3EI}$$

گزینه ۱ صحیح است.

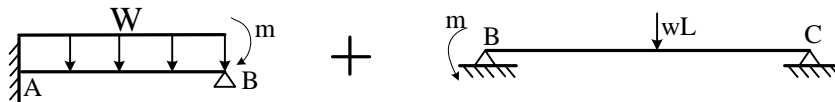


چقدر است؟  $\left| \frac{\theta_C}{\theta_B} \right|$

مثال (در سازه مقابل)



حل سازه را تفکیک کرده و معادلات سازگاری شیب را در گره B می نویسیم (لنگر در گره B را مجهول فرض می کنیم):



$$AB: \theta_B = \frac{Wl^3}{48EI} - \frac{ml}{4EI}$$

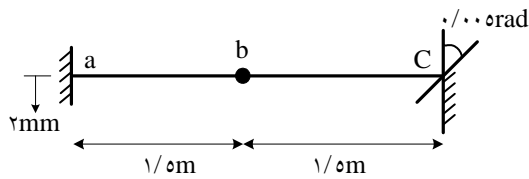
$$BC: \theta_B = \frac{m(2l)}{2(2EI)} - \frac{(Wl)(2l)}{16(2EI)} = \frac{ml}{2EI} - \frac{Wl^3}{16EI} \Rightarrow \frac{Wl^3}{48} - \frac{ml}{4} = \frac{ml}{2} - \frac{Wl^3}{16} \Rightarrow \frac{\gamma}{48} Wl^3 = \frac{\gamma}{12} m \Rightarrow m = \frac{Wl^3}{4}$$

$$\Rightarrow \theta_B = \frac{ml}{4EI} - \frac{Wl^3}{16EI} = \frac{wl^3}{12EI} - \frac{Wl^3}{16EI} \Rightarrow |\theta_B| = \frac{Wl^3}{24EI}$$

$$\theta_C = \frac{m(2l)}{6(2EI)} - \frac{(wl)(2l)}{16(2EI)} = \frac{Wl^3}{4 \times 6EI} - \frac{Wl^3}{16EI} \Rightarrow |\theta_C| = \frac{Wl^3}{12EI} \Rightarrow \left| \frac{\theta_C}{\theta_B} \right| = 2$$



مثال (کنکور ارشد ۸۳): در تیر شکل مقابل تحت نشست و چرخش تکیه گاهی نشان داده شده  $M_{ab}$  بر حسب  $kg.m$  کدام است؟

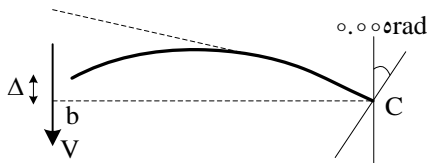
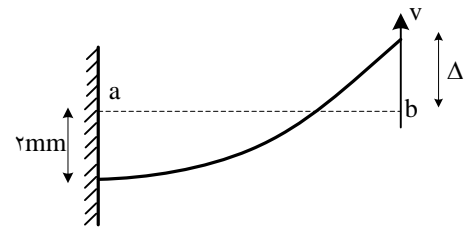


$$EI = 135 \text{ ton.m}$$

- (۱) ۴۰۵  
(۲) ۴۹۵  
(۳) ۸۵۵  
(۴) ۹۴۵

حل این مثال به روش شیب افت قابل حل است که بسیار طولانی می باشد. نیروی برشی را در طرفین مفصل،  $V$  فرض کنیم. با فرض جابجا شدن مفصل  $b$  به اندازه دلخواه به طرف بالا (میتوانیم به طرف پایین هم فرض کنیم) خواهیم داشت:

$$ab: \frac{VI^3}{3EI} = \Delta + 0.002 \Rightarrow \frac{V \times 1.5^3}{3 \times 135} = \Delta + 0.002 \quad (1)$$



$$bc: 10 - \frac{VI^3}{3EI} = \Delta \Rightarrow 1.5 \times 0.005 - \frac{V \times 1.5^3}{3 \times 135} = \Delta \quad (2)$$

با حذف  $\Delta$  از طرفین داریم:

$$\frac{V \times 1.5^3}{3 \times 135} - 0.002 = 1.5 \times 0.005 - \frac{V \times 1.5^3}{3 \times 135} \Rightarrow V = 0.57 \text{ ton} = 570 \text{ kg} \Rightarrow M_{ab} = vl = 570 \times 1.5 = 855 \text{ kg.m}$$

گزینه ۳ صحیح است.