

15/09/2023 32893

ИНЖЕНЕРНО-ПРОМЫШЛЕННАЯ
БИБЛИОТЕКА

ГАЛЕРКИН, Б. Г., проф.

243867/1

К РАСЧЕТУ БЕЗРАСКОСНЫХ
ФЕРМ И ЖЕСТКИХ РАМ.



ГОСУДАРСТВЕННОЕ ТЕХНИЧЕСКОЕ ИЗДАТЕЛЬСТВО.
Москва — 1926 г.

Государственное Техническое Издательство.

МОСКВА, Ильинка, Южков пер., д. 6. Тел. 2-56-34.

- Александров, В. А., проф. Электрическое оборудование современных автомобилей и мотоциклов. М. 1923 г. Изд. 2-е. 192 стр. 197 рис. Ц. 2 р. 20 к.
Его же. Практические работы по электротехнике. М. 1923 г. 512 стр. 341 рис. Ц. 5 р.
Его же. Новые пути к технической школе. Общие основания методов работы в технических учебных заведениях. М. 1924 г. 40 стр. Ц. 20 к.
Анисимов, И. И., инж. Плотины водоудержательные и водоподъемные (конспект лекций) Ч. I. Водоудержательные плотины. М. 1923 г. 68 стр. 94 рис. Ц. 1 р.
Его же. Плотины водоудержательные и водоподъемные (конспект лекций). Ч. II. Водоподъемные плотины. М. 1924 г. 178 рис. и 430 черт. в отдельн. атласе. Ц. 3 р.
Аппель. Элементы математического анализа. Часть I. Функции одного независимого переменного. Под ред. проф. И. И. Привалова. М. 1924 г. 220 стр. 105 рис. Ц. 2 р. 90 к.
Его же. Элементы математического анализа. Ч. II. Функции многих независимых переменных. Дифференциальные уравнения. Под ред. проф. И. И. Привалова. М. 1924 г. 182 стр. 46 рис. Ц. 1 р. 60 к.
Берлов, М. Н., проф. Детали машин. Вып. I. Болтовые и клиновые соединения. Л. 1921 г. 116 стр. Ц. 4 р. 50 к.
Его же. Детали машин. Вып. II. Клемки балок и колонн. М. 1922 г. 69 стр. Ц. 2 р. 50 к. Атлас на 15 табл. Ц. 1 р.
Его же. Детали машин. Сокращенное руководство по расчету и проектированию. Для технических учебн. завед., техников и механиков. Расчеты с пояснительными примерами, с 283 рис. в тексте и 80 таблицами конструктивных чертежей в отдельн. атласе. М. 1926 г. 352 стр. Ц. с атласом 6 р. 50 к.
Броунов, П. И., проф. Атмосферная оптика. Световые явления в атмосфере в связи с предсказанием погоды. М. 1924 г. 220 стр. 119 рис. Ц. 2 р. 75 к. Год. Уч. Сов. допущено в качестве пособия для ВУЗ'ов.
Велихов, П. А., проф. Теория инженерн. сооружений. Опыт слитного изложения основ сопротивл. материалов и строит. механики. Вып. I. М. 1924 г. 304 стр. 200 рис. Ц. 3 р. 35 к.
Верден, Г., инж. Использование твердых топлив в порошкообразном виде. Перев. с франц. инж. М. А. Ганкар. М. 1926 г. 80 стр. 58 рис. Ц. 1 р. 35 к.
Ветцель, И., инж. Раработка проекта по электрическому освещению. М. 1926 г. 40 стр. 38 рис. Ц. 60 к.
Видмар, М., д-р техн. Экономические законы проектирования электрических машин. Под ред. проф. Я. Н. Шцильрейна. М. 1924 г. 112 стр. 7 рис. Ц. 1 р. 70 к.
Воронин, Л. Н., инж. Рациональное устройство жилищ, поселков и городов. Пособие для инженеров, техников, студентов, работников коммунального хозяйства и жилтоварищества. М. 1926 г. 88 стр. 105 рис. Ц. 1 р. 20 к.
Глебов, С. Ф., инж. Процесс резания, как единая эмпирич. формула. М. 1923 г. 42 стр. 8 рис. Ц. 40 к.
Добровольский, В. В., инж. Сборник задач по механике. Пособие для техникумов, рабфаков, школ фабзавуч'я и др. М. 1926 г. 88 стр. 193 рис. Ц. 1 р. 35 к.
Дроздов, Ф. В., инж. Счетные машины и производство вычислений механическим путем. М. 1926 г. 72 стр. 64 рис. Ц. 1 р. 40 к.
Дрюри, Г. Б., д-р. Научное управление. История и критика. Перев. с английского Е. Тимофеева. Под ред. Д. Хлебникова. М. 1925 г. 88 стр. Ц. 1 р.
Жаксон, А., д-р инж. Современные деревянные конструкции в инженерных сооружениях. Под ред. и в обработке проф. Н. К. Лахтия. М. 1925 г. 84 стр. 130 рис. Ц. 1 р. 20 к.
Жуковский, Н. Е., проф. Теоретическая механика. Часть I. Статика и гравостатика. М. 1925 г. Изд. 8-е. 159 стр. 193 рис. Ц. 2 р. 25 к.
Его же. Теоретическая механика. Ч. II. Кинематика и динамика. М. 1925 г. Изд. 7-е. 176 стр. 159 рис. Ц. 2 р. 45 к.
Его же. Теоретическая механика. Ч. III. Дополн. статьи. М. 1925 г. 44 стр. 49 рис. Ц. 60 к.
Его же. Теоретические основы воздухоплавания. Под ред. инж.-мех. В. П. Ветчинкина, и Н. Г. Ченцова. М. 1925 г. Изд. 2-е. 306 стр. 354 рис. Ц. 4 р. 65 к.
Зейферт, Франц., инж. Термодинамика газов и паров. Пособие для инженеров и студентов. Под редакц. проф. А. Л. Королькова. М. 1926 г. 72 стр. 26 рис. Ц. 1 р. 30 к.
Его же. Конструкции и расчет паровых турбин. Руководство для технических школ и практиков. Перевод с немецкого с дополнен. инж. Л. А. Боровича. М. 1926 г. 72 стр. 67 рис. Ц. 1 р. 10 к.
Его же. Конструкция и расчет двигателей внутреннего сгорания. Перевод инж.-техн. Н. И. Дунаевского. Под редакц. и с дополн. проф. Н. Р. Брилинга. М. 1926 г. 88 стр. 94 рис. Ц. 1 р. 20 к.
Его же. Руководство к производству испытаний паровых машин, котлов, паровых турбин и двигателей внутреннего сгорания. Под ред. инж.-техн. Л. А. Боровича. М. 1926 г. 112 стр. 52 рис. Ц. 1 р. 50 к.
Иверонов, И. А., проф. Курс высшей геодезии. Под редакцией проф. П. М. Орхова. М. 1925 г. 56 стр. 26 рис. Ц. 1 р. 10 к.

а 32893

624

Г 15

Депозитарий

Пролетарии всех стран, соединяйтесь!

Б. Серия 4. Инженерно-Промышленная Библиотека. № XIII—42

ГАЛЕРКИН, Б. Г., проф.

К РАСЧЕТУ БЕЗРАСКОСНЫХ ФЕРМ И ЖЕСТКИХ РАМ.

6 279.337.510

С 29 фигурами в тексте.

РЕСПУБЛИКАНСКАЯ
НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКАЯ
БИБЛИОТЕКА



ГОСУДАРСТВЕННОЕ ТЕХНИЧЕСКОЕ ИЗДАТЕЛЬСТВО.

Москва—1926 г.

2009

*Без разрешения Гостехиздата
перепечатка не разрешается.*

44473

Предисловие.

Методы расчета статически неопределеных систем приводят нас всегда к определенному числу уравнений, из которых мы можем определить лишние неизвестные. Число этих неизвестных ε всегда зависит от заданной системы и нагрузки и не в нашей власти понижение числа уравнений. Но к чему мы можем и должны стремиться—это к понижению числа неизвестных в каждом уравнении.

При надлежащем выборе лишних неизвестных общее решение для жестких рам и безраскосных ферм приводит к системе уравнений с пятью неизвестными; это же решение в случае безраскосной фермы с определенным отношением моментов инерции поясов приводит к системе уравнений, из которых крайние имеют по 2 неизвестных, а средние по 3 неизвестных.

Останавливаюсь здесь подробно на расчете безраскосных ферм, как имеющих весьма большое значение для конструкторов и по металлу, и по железобетону.

В конце мою приведены два примера жестких рам (с 3-мя и 6-ю лишними неизвестными), расчет которых приводится к решению уравнений, содержащих только по одному неизвестному.

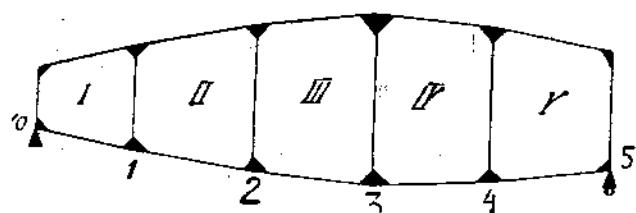
Автор.



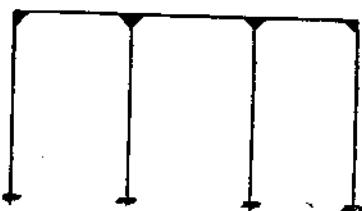
1966 г.

I. Общее решение для безраскосных ферм и жестких рам.

§ 1. Вывод общих уравнений. Расчет безраскосной фермы или жесткой рамы (фиг. 1 и 2) приводит нас к определению лишних неизвестных, число которых $s = 3m$, где m — число панелей.

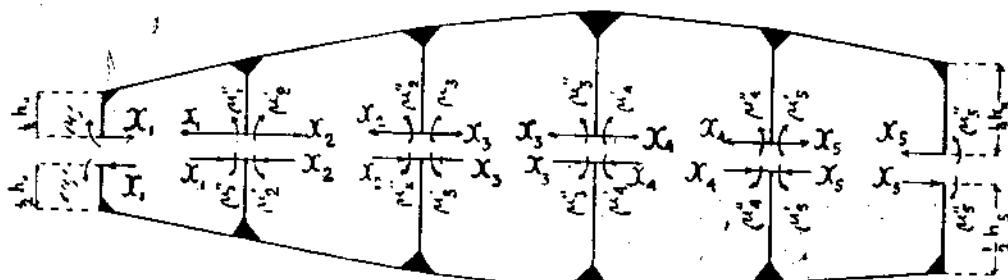


Фиг. 1.



Фиг. 2.

Разрежем ферму по середине стоек; обе половины будем рассматривать, как простые балки и у разрезов стоек приложим статически неопределенные величины, как это показано на фиг. 3. Выделяем i -ю панель.



Фиг. 3.

Вставки у узлов (консоли) будем считать неизменяемыми. Размеры их указаны на фиг. 4. Момент инерции части верхнего пояса между консольными вставками обозначим через I_o , нижнего через I_v , левой стойки через T_{i-1} и правой T_i . К концу верхней полустойки $i-1$ у разреза в точке O приложены горизонтальные силы $-X_{i-1}$ и X_i и пары $-\mu''_{i-1}$ и μ'_i , в концу верхней полустойки i в точке O' горизонтальные силы $-X_i$ и X_{i+1} и пары $-\mu''_i$ и μ'_{i+1} . Соответственным образом приложены и силы в нижней половине фермы (фиг. 5). Статически неопределенные выбраны для каждой панели так, что они находятся в равновесии для этой панели, для чего в концах полустоеек (точки O и O') приложены вертикальные силы Q_i .

При выводе формул мы пренебрегаем деформацией от сжатия и растяжения продольными силами, а равно и деформацией от сил перерезывающих; мы принимаем во внимание только деформацию изгиба.

Напишем изгибающие моменты для контура i -й панели.

а) Нижний пояс i -й панели. Изгибающий момент

$$M = M'_0 - \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} - \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} + \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x];$$

M'_0 — изгиб. момент для нижнего пояса, рассматриваемого, как простая балка;
б) $i=1$ стойка.

$$M = -\mu''_{i-1} + \mu'_i - (X_i - X_{i-1}) y;$$

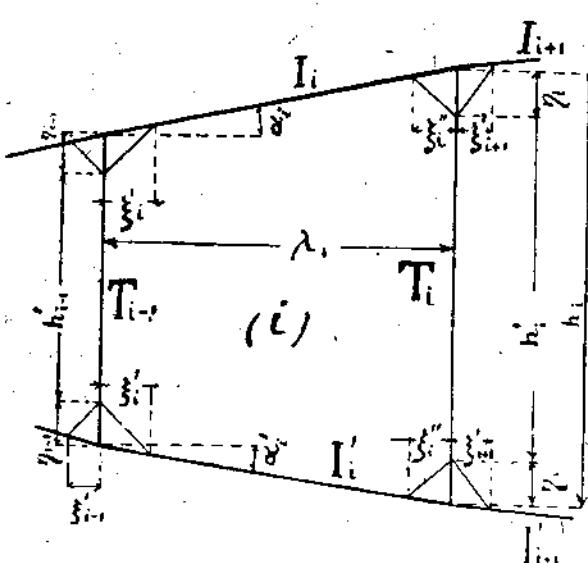
в) верхний пояс i -й панели.

$$M = M_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} - \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x],$$

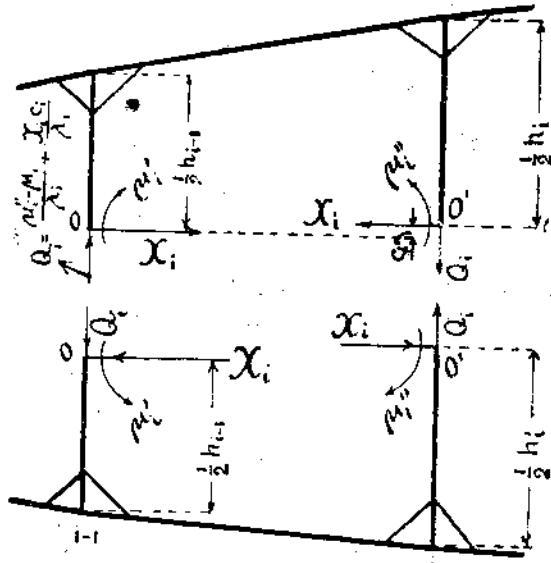
где M_0 — изгибающий момент для верхнего пояса, рассматриваемого как простая балка.

д) i -я стойка.

$$M = \mu''_i - \mu'_{i+1} - (X_i - X_{i+1}) y.$$



Фиг. 4.



Фиг. 5.

Прикладывая последовательно $\mu'_i = -1$, $\mu''_i = -1$ и $X_i = -1$ и пользуясь методом возможных перемещений, мы получим следующие три уравнения:

$$1) \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha'_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} \left\{ -M'_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} + \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x] \right\} (\lambda_i - x) dx + \\ + \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha'_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} \left\{ M_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} - \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x] \right\} (\lambda_i - x) dx + \\ + \frac{1}{T_{i-1}} \int_{-\frac{h_{i-1}}{2}}^{+\frac{h_{i-1}}{2}} [\mu'_i - \mu''_{i-1} - (X_i - X_{i-1}) y] dy = 0.$$

$$2) \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha'_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} \left\{ -M'_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} + \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x] \right\} x dx +$$

$$+\frac{1}{\lambda_i J_i \cos \alpha_i} \int_{\xi_i}^{\lambda_i - \xi''_i} \left\{ M_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} - \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x] \right\} x dx +$$

$$+\frac{1}{T_i} \int_{-\frac{\xi'_i}{2}}^{\frac{\xi'_i}{2}} [\mu''_i - \mu'_{i+1} - (X_i - X_{i+1})y] dy = 0.$$

$$\begin{aligned}
& 3) \frac{1}{2\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi_i}^{\lambda_i - \frac{\mu''_i}{\lambda_i}} \left\{ -M_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} + \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x] \right\} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + \\
& \quad + \frac{h_i x}{2}] dx = \frac{1}{T_{i-1}} \int_{\frac{\mu''_{i-1}}{2}}^{\mu'_{i-1}} [\mu'_i - \mu''_i - (X_i - X_{i-1}) y] y dy - \\
& - \frac{1}{2\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi_i}^{\lambda_i - \frac{\mu''_i}{\lambda_i}} \left\{ M_0 + \frac{\mu'_i(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{\mu''_i x}{\lambda_i} - \frac{X_i}{2\lambda_i} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + \right. \\
& \quad \left. + h_i x] \right\} [h_{i-1}(\lambda_i - x) + h_i x] dx - \frac{1}{T_i} \int_{\frac{\mu''_i}{2}}^{\frac{\mu'_i}{2}} [\mu''_i - \mu'_{i+1} - (X_i - X_{i+1}) y] y dy = 0.
\end{aligned}$$

Произведя интегрирование, получим:

$$\begin{aligned}
& - \frac{\mu''_{i-1} h'_{i-1}}{T_{i-1}} + \mu'_i \left\{ \frac{h'_{i-1}}{T_{i-1}} + \frac{1}{3\lambda_i^2} [\lambda_i - \xi'_i]^3 - \xi''_i \right\} \left(\frac{1}{I_i \cos a_i} + \frac{1}{T_i \cos a'_i} \right) + \\
& + \frac{\mu''_i}{6\lambda_i^2} [\lambda_i^3 - 3\lambda_i(\xi'^2_i + \xi''^2_i) + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] \left(\frac{1}{I_i \cos a_i} + \frac{1}{T_i \cos a'_i} \right) - \\
& - \frac{X_i}{12\lambda_i^2} \left\{ 2h_{i-1}[(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i] + h_i[\lambda_i^3 - 3\lambda_i(\xi'^2_i + \xi''^2_i)] + \right. \\
& \left. + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i) \right\} \left(\frac{1}{I_i \cos a_i} - \frac{1}{T_i \cos a'_i} \right) - \frac{1}{\lambda_i T_i \cos a'_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi'_i} M'_0(\lambda_i - x) dx + \\
& + \frac{1}{\lambda_i I_i \cos a_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi'_i} M_0(\lambda_i - x) dx = 0. \quad \dots \dots \dots \dots \dots \dots \quad (1)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \frac{\mu'_i}{6\lambda_i^2} [\lambda_i^3 - 3\lambda_i(\xi_i'^2 + \xi_i''^2) + 2(\xi_i'^3 + \xi_i''^3)] \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} + \frac{1}{I'_i \cos \alpha'_i} \right) + \mu''_i \left\{ \frac{k'_i}{T_i} + \right. \\
& \quad \left. + \frac{1}{3\lambda_i^2} [(\lambda_i - \xi_i)^3 - \xi_i'^3] \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} + \frac{1}{I'_i \cos \alpha'_i} \right) - \frac{\mu'_{i+1} k'_i}{T_i} \right\} \\
= & \frac{X_i}{12\lambda_i^2} \left\{ h_{i-1} [\lambda_i^3 - 3\lambda_i(\xi_i'^2 + \xi_i''^2)] + 3(\xi_i'^3 + \xi_i''^3) + 2h_i [(\lambda_i - \xi_i)^3 - \xi_i'^3] \right\} \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} - \right. \\
& \quad \left. - \frac{1}{I'_i \cos \alpha'_i} \right) - \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi_i'}^{\lambda_i - \xi_i'} M_0' x dx + \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi_i'}^{\lambda_i - \xi_i''} M_0 x dx = 0. \quad . . . (2)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & -\frac{\mu'_i}{6\lambda_i^2} \left\{ 2h_{i-1} [(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i] + h_i [\lambda_i^3 - 3\lambda_i (\xi'^2_i + \xi''^2_i) + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] \right\} \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} - \right. \\
 & \left. - \frac{1}{T_i \cos \alpha'_i} \right) - \frac{\mu''_i}{6\lambda_i^2} \left\{ h_{i-1} [\lambda_i^3 - 3\lambda_i (\xi'^2_i + \xi''^2_i) + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] + 2h_i [\lambda_i^3 - \xi'_i]^3 - \xi''_i^3 \right\} \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} - \right. \\
 & \left. - \frac{1}{T_i \cos \alpha'_i} \right) - \frac{X_{i-1} h_{i-1}^3}{6T_{i-1}} + X_i \left[\left\{ h_{i-1}^2 [\lambda_i - \xi'_i]^3 - \xi''_i^3 \right\} + h_{i-1} h_i [\lambda_i^3 - 3\lambda_i (\xi'^2_i + \xi''^2_i) + \right. \\
 & \left. + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] + h_i^2 [(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i^3] \right\} \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} + \frac{1}{T_i \cos \alpha'_i} \right) \frac{1}{6\lambda_i^2} + \frac{h_{i-1}^3}{6T_{i-1}} + \frac{h_i^3}{6T_i} - \\
 & - \frac{X_{i+1} h_i^3}{6T_i} - \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} M_0 [h_{i-1} (\lambda_i - x) + h_i x] dx - \\
 & - \frac{1}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} M_0 [h_{i-1} (\lambda_i - x) + h_i x] dx = 0. \quad \quad (3)^1
 \end{aligned}$$

Решение это может быть обобщено и на случай, когда консольные вставки имеют в направлении x длину ξ'_i и ξ''_i неодинаковую по верхнему и нижнему поясу, а также неодинаковую длину η_i у нижнего и верхнего конца стойки — это усложнило бы только несколько ур-ия. Затем это решение может быть распространено и на случай, когда задается какой угодно жесткостью консольных вставок.

§ 2. Решение для случая, когда $I_i \cos \alpha = I_i' \cos \alpha'_i$. В этом случае ур-ия (1), (2) и (3) превратятся в следующие:

$$\begin{aligned}
 & -\frac{3\mu''_{i-1} h_{i-1}^3}{T_{i-1}} + \mu'_i \left\{ \frac{3h_{i-1}'}{T_{i-1}} + \frac{2}{\lambda_i^2 I_i \cos \alpha_i} [(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i^3] \right\} + \\
 & + \frac{\mu''_i}{\lambda_i^2 I_i \cos \alpha_i} [\lambda_i^3 - 3\lambda_i (\xi'^2_i + \xi''^2_i) + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] = \frac{3}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} (M'_0 - M_0) (\lambda_i - x) dx. \quad (4)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & -\frac{\mu'_i}{\lambda_i^2 I_i \cos \alpha_i} [\lambda_i^3 - 3\lambda_i (\xi'^2_i + \xi''^2_i) + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] + \mu''_i \left\{ \frac{3h_i'}{T_i} + \right. \\
 & \left. + \frac{2}{\lambda_i^2 I_i \cos \alpha_i} [(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i^3] \right\} - \frac{3\mu_{i+1}' h_i'}{T_i} = \frac{3}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} (M'_0 - M_0) x dx. \quad (5)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & -\frac{X_{i-1} h_{i-1}^3}{T_{i-1}} + X_i \left[\frac{h_{i-1}^3}{T_{i-1}} + \frac{2}{\lambda_i^2 I_i \cos \alpha_i} \left\{ h_{i-1}^2 [(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i^3] + \right. \right. \\
 & \left. \left. + h_{i-1} h_i [\lambda_i^3 - 3\lambda_i (\xi'^2_i + \xi''^2_i) + 2(\xi'^3_i + \xi''^3_i)] + h_i^2 [(\lambda_i - \xi'_i)^3 - \xi''_i^3] \right\} + \frac{h_i^3}{T_i} \right] - \frac{X_{i+1} h_i^3}{T_i} = \\
 & = \frac{6}{\lambda_i I_i \cos \alpha_i} \int_{\xi'_i}^{\lambda_i - \xi''_i} (M'_0 + M_0) [h_{i-1} (\lambda_i - x) + h_i x] dx. \quad \quad (6)
 \end{aligned}$$

В рассматриваемом случае мы получаем $2m$ уравнений (m — число панелей), из которых 2 крайних имеют по 2 неизвестных, остальные по 3 неизвестных и m уравнений, — 2 из них с двумя, остальные с тремя неизвестными. При этом значения μ не зависят от значений X и наоборот.

¹⁾ Вестник Инж. 1924 г. № 10.

В том случае, когда нагрузка сосредоточена в узловых точках, получим след. значение изгибающего момента для основной системы в i -м пролете:

$$M_0 = \frac{M'_{i-1,0}(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{M'_{i,0}x}{\lambda_i} \quad \text{and} \quad M_0 = \frac{M_{i-1,0}(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{M_{i,0}x}{\lambda_i},$$

где $M_{i-1,0}$ и $M_{i,0}$ суть изгибающие моменты основной системы в сечениях $i-1$ и i . Подставляя эти значения в ур-ия (4) и (5), заметим, что $\mu''_{i-1} = \mu'_i$, $\mu''_i = \mu'_{i+1}$, и т. д.

$$\mu_i = \frac{1}{2} (M_{i-1,0} - M_{i-1,0}), \quad \mu_i'' = \frac{1}{2} (M_{i,0}'' - M_{i,0}).$$

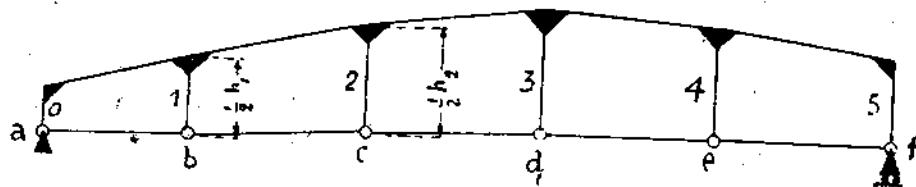
Таким образом изгибающий момент для заданной системы в i -й панели:

$$\begin{aligned} M_i &= \frac{(M_{i-1,0} + \mu'_i)(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{(M_{i,0} + \mu''_i)x}{\lambda_i} - \frac{X_i}{2} \left[\frac{h_{i-1}(\lambda_i - x)^2}{\lambda_i} + \frac{h_i x}{\lambda_i} \right] = \\ &= \frac{1}{2} \left[\frac{(M_{i-1,0} + M'_{i-1,0})(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{(M_{i,0} + M'_{i,0})x}{\lambda_i} \right] - \frac{X_i}{2} \left[\frac{h_{i-1}(\lambda_i - x)}{\lambda_i} + \frac{h_i x}{\lambda_i} \right] \dots (7) \end{aligned}$$

Изгибающий момент для стойки $i-1$ равняется

$$(X_{i+1} - X_i) y_{i+1} \geq \dots \geq y_1 \quad (8)$$

В рассматриваемом случае мы получаем в середине каждой стойки точку перегиба. Нижняя и верхняя половина несут как бы по половине нагрузки. Одинаковые результаты для верхней части фермы дает система, представленная на фиг. 6, если рас-



Фиг. 6.

сматривать стержни ab , $bc\dots$ как неизменяемые, и всю эту систему как находящуюся под половиной нагрузки.

В этом частном случае статически неопределенными будут только значения X^1).

II. Приложения. Примеры.

§ 3. Ферма с параллельными поясами и одинаковым моментом инерции поясов при узловой нагрузке. Момент инерции поясов обозначим через I_i . Полагаем $h_i = h$ и $h_i' = h_{i-1}' = h'$.

Если имеем m панелей, мы будем иметь m лишних неизвестных, ибо лишними неизвестными будут только значения X , которые будут определяться из ур-ий вида:

$$-\frac{X_{i-1} h'^3}{T_{i-1}} + X_i \left[\frac{h^3}{T_{i-1}} + \frac{6h^2}{T_i} (\lambda_i - \xi_i - \xi'_i) + \frac{h'^3}{T_i} \right] - \frac{X_{i+1} h^3}{T_i} = \frac{6h}{T_i} \int M_0 dx . \quad (9)$$

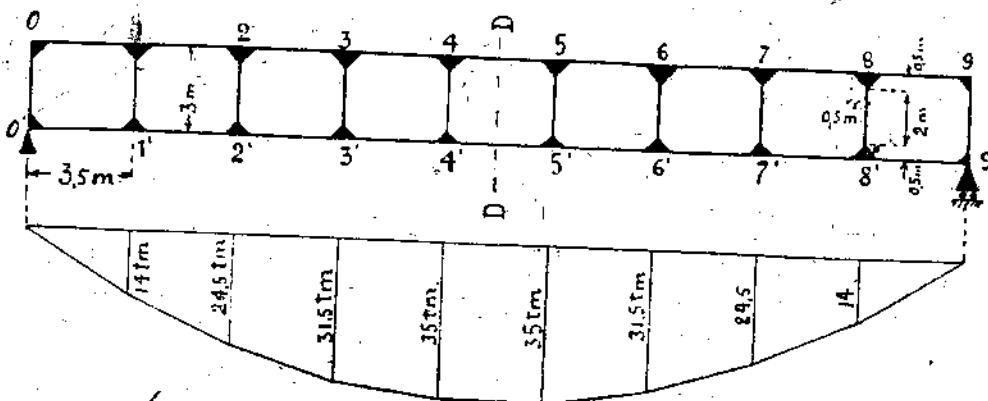
¹⁾ Само собой разумеется, что это получается только тогда, когда мы пренебрегаем сжатием и растяжением от сил продольных.

Пример I. Ферма Vierendeel'я.

Берем ферму Vierendeel'я пролетом 31,5 м и высотою 3 м. Ферма эта представлена на фиг. 7.

$$\lambda_i = \lambda = 3,5 \text{ м}; \quad \xi_i = \xi''_i = \eta_i = 0,5 \text{ м}; \quad h' = 2 \text{ м}.$$

Моменты инерции поясов одинаковые. Пусть в каждом узле верхнего пояса приложена по 1 тонне. Изгибающий момент M_0 представлен на фиг. 8.



Фиг. 7 и 8.

В виду симметрии фермы и симметрии нагрузки получим всего 5 статически неопределенных. Они определяются из следующих уравнений:

$$1) X_1 (8 + 6 \cdot 3^2 \cdot 2,5 + 8) - 8 X_2 = \frac{6 \cdot 3 (0 + 14)}{2} \cdot 2,5;$$

$$2) - 8 X_1 + X_2 (8 + 6 \cdot 3^2 \cdot 2,5 + 8) - 8 X_3 = \frac{6 \cdot 3 (14 + 24,5)}{2} \cdot 2,5$$

и т. д. В окончательном виде ур-ния будут:

$$\begin{array}{ll} 1) 151X_1 - 8X_2 = 315, & 4) - 8X_3 + 151X_4 - 8X_5 = 1.496,25 \\ 2) - 8X_1 + 151X_2 - 8X_3 = 866,25, & 5) - 16X_4 + 151X_5 = 1.575. \\ 3) - 8X_2 + 151X_3 - 8X_4 = 1.260, & \end{array}$$

Ферма эта проверялась проф. Г. И. Передерием¹⁾ и мы приведем параллельно как значения полученные нами, так и проф. Передерием (цифры, полученные проф. Передерием, взяты в скобки).

$$\begin{array}{ll} X_1 = 2,4228 \text{ м} (2,4157), & X_4 = 11,0142 \text{ м} (11,0197), \\ X_2 = 6,3560 \text{ »} (6,3606), & X_5 = 11,5975 \text{ »} (11,6015). \\ X_3 = 9,2646 \text{ »} (9,2705). & \end{array}$$

Изгибающие моменты (в тсм) для стоек в сечениях у консольных вставок вычисляются по формуле:

$$(X_{i-1} - X_i) 100.$$

Мы их приводить не будем.

Изгибающие моменты в панели i для сечения у левой консольной вставки обозначаем через m'_i и для сечения у правой консольной вставки через m''_i .

$$m'_i = \frac{1}{2} (m'_{i,0} - X_i h) \text{ и } m''_i = \frac{1}{2} (m''_{i,0} - X_i h),$$

где $m'_{i,0}$ — изгиб. момент для основной системы у левой консольной вставки, $m''_{i,0}$ — у правой консольной вставки.

¹⁾ Г. И. Передерий. К теории безраскосных ферм. 1906 г.

Действительные изгибающие моменты у консольных вставок будут:

$$\begin{array}{ll} m_1' = -263,42 \text{ tcm} & m_1'' = 236,58 \text{ tcm} (237,59); \\ m_2' = -178,40 & " (-174,74); \quad m_2'' = 196,60 " (196,10); \\ m_3' = -114,69 & " (-115,33); \quad m_3'' = 135,31 " (135,04); \\ m_4' = -52,13 & " (-52,59); \quad m_4'' = 72,87 " (72,40); \\ m_5' = 10,375 & " (9,743); \quad m_5'' = 10,375 " (9,743). \end{array}$$

Цифры в скобках по Передерию.

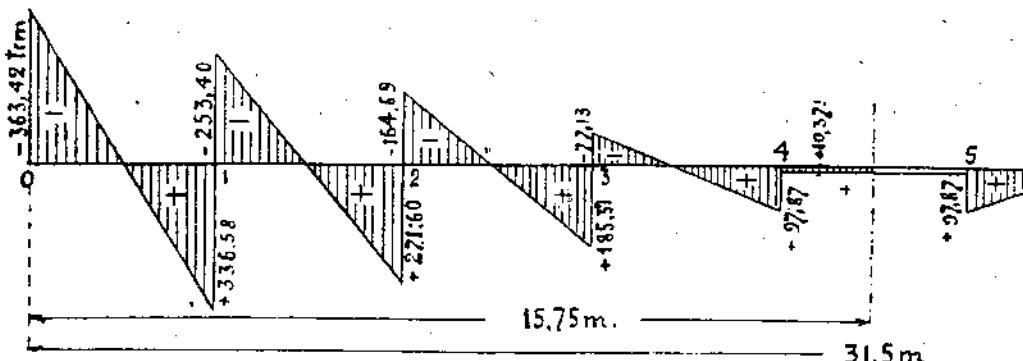
Приведем еще изгибающие моменты поясов в теоретических узловых точках. Обозначим их через M'_i и M''_i , где M_i — изгибающий момент в i -м пролете у левой узловой точки и M'_i — у правой узловой точки:

$$M'_i = \frac{1}{2} (M_{i-1,0} - X_i h), \quad M''_i = \frac{1}{2} (M_{i,0} - X_i h),$$

где $M_{i-1,0}$ — изгибающий момент основной системы у узла i — $M_{i,0}$ — изгиб. момент основной системы у узловой точки i . По этим формулам получим:

$$\begin{array}{ll} M'_1 = -363,42 \text{ tcm}, & M''_1 = 336,58 \text{ tcm} \\ M'_2 = -253,40 & " 271,60 " \\ M'_3 = -164,69 & " 185,31 " \\ M'_4 = -77,13 & " 97,87 " \\ M'_5 = 10,375 & " 10,375 " \end{array}$$

Эпюра изгибающих моментов для пояса представлена на фиг. 9.

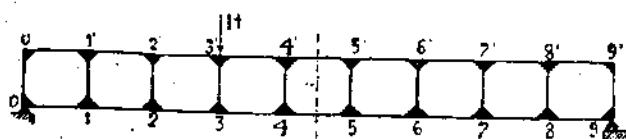


Фиг. 9.

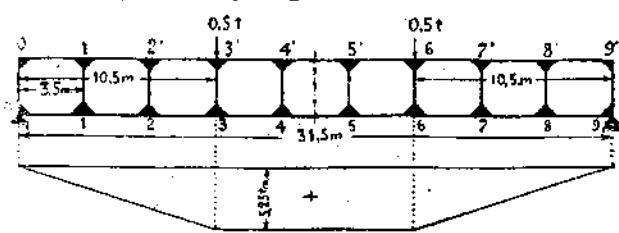
В нижнем поясе продольная сила $U_i = X_i$ (усиление растягивающее), в верхнем поясе $O_i = -X_i$ (усиление сжимающее).

Линия влияния. При продвижении груза по верхнему, напр., поясу мы получим уже 9 неизвестных, а для их определения 9 уравнений. Следующий прием, основанный на использовании симметрии относительно оси DD , дает нам возможность упростить решение¹⁾.

Пусть груз $P = 1 \cdot t$ приложен в точке $3'$ (фиг. 10). Приложим к этой же



Фиг. 10.



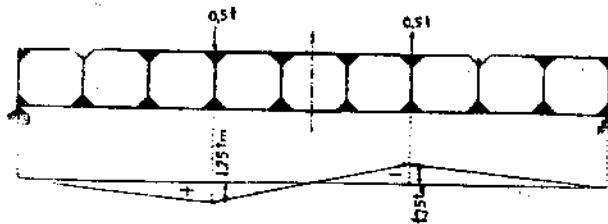
Фиг. 11.

ферме два груза по $P_1 = 0,5 t$ в точке $3'$ и симметричной ей точке $6'$ (фиг. 11). Получим в этом случае 5 неизвестных X_i ; обозначим их через X'_1, X'_2, \dots, X'_5 .

¹⁾ См. André. «Das B.—U. Verfahren». 1919. Verlag von Oldenbourg. München u Berlin.

Затем приложим к ферме в узловых точках 3' и 6' по 0,5 t , но направленные в разные стороны, как показано на фиг. 12.

Здесь получим 4 неизвестных X_i (обозначим их через X_i'), ибо вследствие асимметрии нагрузки продольные усилия в поясах 5-й панели равны нулю,



Фиг. 12.

ферма будет иметь точки перегиба в середине поясов 5-й панели, а для последних 4-х панелей усилия поясов соответственно равны усилиям поясов первых 4-х панелей, только имеют обратный знак, т.-е.

$$X_6'' = -X_4', X_7'' = -X_3', X_8'' = -X_2'', \text{ и } X_9'' = -X_1''.$$

Таким образом, для определения X_i' мы получим следующие 5 уравнений:

$$151 X_1' - 8 X_2' = \frac{6 \cdot 3 \cdot 1,75 \cdot 2,5}{2};$$

$$-8 X_1' + 151 X_2' - 8 X_3' = \frac{6 \cdot 3 (1,75 + 3,5) \cdot 2,5}{2};$$

$$-8 X_2' + 151 X_3' - 8 X_4' = \frac{6 \cdot 3 (3,5 + 5,25) \cdot 2,5}{2};$$

$$\begin{aligned} -8 X_3' + 151 X_4' - 8 X_5' &= 6 \cdot 3 \cdot 5,25 \cdot 2,5; \\ -16 X_4' + 151 X_5' &= 6 \cdot 3 \cdot 5,25 \cdot 2,5. \end{aligned}$$

Для определения X_i'' получим след. 4 ур-ния:

$$151 X_1'' - 8 X_2'' = \frac{6 \cdot 3 \cdot 1,75 \cdot 2,5}{6};$$

$$-8 X_1'' + 151 X_2'' - 8 X_3'' = \frac{6 \cdot 3 \cdot 1,75 \cdot 2,5}{2};$$

$$-8 X_2'' + 151 X_3'' - 8 X_4'' = \frac{6 \cdot 3 \cdot 1,75 \cdot 3 \cdot 2,5}{6};$$

$$-8 X_3'' + 151 X_4'' = \frac{6 \cdot 3 \cdot 1,75 \cdot 4 \cdot 2,5}{6}.$$

Значения X_i определяются след. образом:

$$X_1 = X_1' + X_1''; X_2 = X_2' + X_2''; X_3 = X_3' + X_3''; X_4 = X_4' + X_4'';$$

$$X_5 = X_5'; X_6 = X_4' - X_4''; X_7 = X_3' - X_3''; X_8 = X_2' - X_2'' \text{ и } X_9 = X_1' - X_1''.$$

Зная значения X_i , мы определим значения изгибающих моментов для поясов и стоек.

Пример II. Вертикальная башня.

Берем одинаковый момент инерции поясов на всей длине панели башни, т.-е. полагаем $\xi_{i-1}' = \xi_i' = \xi_i'' = \dots = \eta_i \dots = 0$.

Ур-ния (1), (2) и (3) обратятся в след.

$$\begin{aligned} 1) -\frac{3\mu_{i-1}'' h}{T_{i-1}} + v_i' \left[\frac{3h}{T_{i-1}} + \lambda_i \left(\frac{1}{I_i} + \frac{1}{I_i'} \right) \right] + \frac{\mu_i'' \lambda_i}{2} \left(\frac{1}{I_i} + \frac{1}{I_i'} \right) - \\ - \frac{3X_i h \lambda_i}{4} \left(\frac{1}{I_i} - \frac{1}{I_i'} \right) = -\frac{3}{I_i I_i} \int_0^{I_i} M_o (\lambda_i - x) dx. \quad (10) \end{aligned}$$

$$2) -\frac{\mu'_i \lambda_i}{2} \left(\frac{1}{I_i} + \frac{1}{I'_i} \right) + \mu''_i \left[\frac{3h}{T_i} + \lambda_i \left(\frac{1}{I_i} + \frac{1}{I'_i} \right) \right] - \frac{3\mu'_{i+1} h}{T_i} - \\ - \frac{3X_i h \lambda_i}{4} \left(\frac{1}{I_i} - \frac{1}{I'_i} \right) = - \frac{3}{\lambda_i I_i} \int_0^{\lambda_i} M_0 x dx \dots \dots \quad (11)$$

$$3) -3\mu'_i \lambda_i \left(\frac{1}{I_i} - \frac{1}{I'_i} \right) - 3\mu''_i \lambda_i \left(\frac{1}{I_i} - \frac{1}{I'_i} \right) - \frac{X_i h^2}{T_{i-1}} + \\ + X_i h \left[\frac{h}{T_{i-1}} + 3\lambda_i \left(\frac{1}{I_i} + \frac{1}{I'_i} \right) + \frac{h}{T_i} \right] - \frac{X_{i+1} h^2}{T_i} = \frac{6}{I_i} \int_0^{\lambda_i} M_0 dx \dots \dots \quad (12)$$

Заметим, что $\int_0^{\lambda_i} M_0 dx$ есть площадь эпюры моментов основной системы для данной панели.

Особое внимание надо обратить здесь на ур-ния для первой панели, ибо в основной системе стойка 00' (а здесь собственно распорка) подвержена изгибу. Изгибающий момент для этой распорки будет:

$$X_0 \left(\frac{h}{2} + y \right) + \mu'_1 = X_1 y,$$

$$X_0 = -\frac{M_{0,0}}{h},$$

где $M_{0,0}$ — статический момент всех активных сил относительно точки 0.

Уравнения (1) и (3) или (10) и (12) для первой панели примут следующий вид:

$$-\frac{3M_{0,0} h}{2T_0} + \mu'_1 \left[\frac{3h}{I_0} + \lambda_1 \left(\frac{1}{I_1} + \frac{1}{I'_1} \right) \right] + \frac{\mu''_1 \lambda_1}{2} \left(\frac{1}{I_1} + \frac{1}{I'_1} \right) - \frac{3X_1 h \lambda_1}{4} \left(\frac{1}{I_1} - \frac{1}{I'_1} \right) = \\ = -\frac{3}{\lambda_1 I_1} \int_0^{\lambda_1} M_0 (\lambda_1 - x) dx; \\ -3\mu'_1 \lambda_1 \left(\frac{1}{I_1} - \frac{1}{I'_1} \right) - 3\mu''_1 \lambda_1 \left(\frac{1}{I_1} - \frac{1}{I'_1} \right) - \frac{X_0 h^2}{T_0} + X_1 h \left[\frac{h}{T_0} + \right. \\ \left. + 3\lambda_1 \left(\frac{1}{I_1} + \frac{1}{I'_1} \right) + \frac{h}{T_1} \right] - \frac{X_2 h^2}{T_1} = \frac{6}{I_1} \int_0^{\lambda_1} M_0 dx.$$

При $I_i = I'_i$ получим одну группу ур-ний, содержащих μ и другую группу ур-ний, содержащих только X .

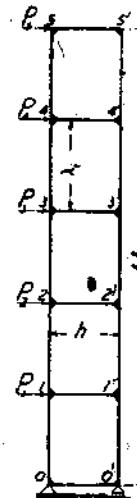
Обратим здесь еще внимание на то, что, если в соответствующих ур-ниях положить $T_0 = \infty$, мы получим башню со стойками, внизу закрепленными.

В качестве примера возьмем башню с вертикальными стойками, высотою $H = 65$ м в 5 панелей, каждая длиною $\lambda = 13$ м, ширина башни $h = 10$ м. Силы будем предполагать приложенными в узловых точках левой стойки (точки 0, 1, 2, 3, 4, 5). Моменты инерции как стоек, так и распорок берем одинаковыми.

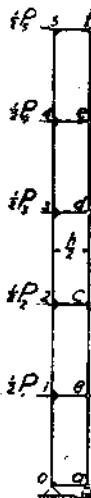
В этом случае получим 5 ур-ний, в которые входит только X_i .

Пусть сила в 1 т приложена в точке 1-й.

$$X_0 = -\frac{1 \cdot 13}{10} = -1,3 \text{ т.}$$



Фиг. 13. Фиг. 14.



Для определения X_i получим след. ур-ния:

$$1,3 \cdot 10^2 + X_1 \cdot 10 (10 + 6 \cdot 13 + 10) - X_2 \cdot 10^2 = - \frac{6 \cdot (13 + 0) \cdot 13}{2},$$

$$- X_1 \cdot 10^2 + X_2 \cdot 10 (10 + 6 \cdot 13 + 10) - X_3 \cdot 10^2 = 0$$

$$\dots \dots \dots \dots \dots \dots \dots$$

или

$$\begin{aligned} 980X_1 - 100X_2 &= -637; \\ -100X_1 + 980X_2 - 100X_3 &= 0; \\ -100X_2 + 980X_3 - 100X_4 &= 0; \\ -100X_3 + 980X_4 - 100X_5 &= 0; \\ -100X_4 + 980X_5 &= 0. \end{aligned}$$

Когда сила $= 1 m$ приложена в точке 2-й, получим след. ур-ния:

$$\left(X_0 = -\frac{2 \cdot 13}{10} \right):$$

$$980X_1 - 100X_2 = -\frac{6 (26 + 13) \cdot 13}{2} - 2,6 \cdot 10^2 = -1.781;$$

$$-100X_1 + 980X_2 - 100X_3 = \frac{6 (13 + 0) \cdot 13}{2} = -507;$$

$$-100X_2 + 980X_3 - 100X_4 = 0$$

и т. д.

Когда сила приложена в точке 3, получим след. ур-ния:

$$980X_1 - 100X_2 = -\frac{6 (39 + 26) \cdot 13}{2} - 3,9 \cdot 10^2 = -2.925$$

$$\begin{aligned} -100X_1 + 980X_2 - 100X_3 &= -1.521; \\ -100X_2 + 980X_3 - 100X_4 &= -507; \\ -100X_3 + 980X_4 - 100X_5 &= 0; \\ -100X_4 + 980X_5 &= 0. \end{aligned}$$

Когда сила приложена в точке 4, получим ур-ния:

$$\begin{aligned} 980X_1 - 100X_2 &= -4.069; \\ -100X_1 + 980X_2 - 100X_3 &= -2.535; \\ -100X_2 + 980X_3 - 100X_4 &= -1.521; \\ -100X_3 + 980X_4 - 100X_5 &= -507; \\ -100X_4 + 980X_5 &= 0. \end{aligned}$$

Когда сила приложена к точке 5, получим след. ур-ния:

$$\begin{aligned} 980X_1 - 100X_2 &= -5.213; \\ -100X_1 + 980X_2 - 100X_3 &= -3.549; \\ -100X_2 + 980X_3 - 100X_4 &= -2.535; \\ -100X_3 + 980X_4 - 100X_5 &= -1.521; \\ -100X_4 + 980X_5 &= -507. \end{aligned}$$

Результаты, которые получатся, будут в этом случае отвечать также решению для случая, представленного на фиг. 14. Все значения X_i получаются отрицательными. Значения X_i сведены в таблицу I, при чем знак минус опущен.

Таблица I.
Значения X_i в тоннах.

x_i	Сила приложена в узлах.					Сила во всех узлах.
	1	2	3	4	5	
X_0	1,3000	2,6000	3,9000	5,2000	6,5000	19,5000
X_1	0,6569	1,8906	3,1838	4,4830	5,7830	15,9973
X_2	0,0677	0,7178	1,9508	3,2438	4,5432	10,5233
X_3	0,0070	0,0740	0,7240	1,9570	3,2500	6,0120
X_4	0,000720	0,00763	0,0747	0,7246	1,9568	2,7644
X_5	0,000073	0,00078	0,0076	0,0739	0,7170	0,7994

Таблица II.
Значения наибольших изгибающих моментов для стоек в тн.

μ_i	Сила приложена в узлах.					Сила во всех узлах слева.
	1	2	3	4	5	
μ_0	3,215	3,547	3,581	3,585	3,585	17,514
μ_1	2,946	5,864	6,165	6,196	6,199	27,370
μ_2	0,304	3,219	6,134	6,434	6,466	22,557
μ_3	0,031	0,332	3,247	6,162	6,466	16,238
μ_4	0,0032	0,034	0,335	3,253	6,199	9,825
μ_5	0,00036	0,0039	0,038	0,370	3,585	3,997

Таблица III.
Значения изгибающих моментов для поясов у узловых точек в тн.

M'_i и M''_i	Сила приложена в узлах.					Сила во всех узлах слева.
	1	2	3	4	5	
M'_1	-3,215	-3,547	-3,581	-3,585	-3,585	-17,514
M''_1	+3,285	+2,953	+2,919	+2,915	+2,915	+14,986
M'_2	+0,339	-2,911	-3,246	-3,281	-3,284	-12,383
M''_2	+0,339	+3,589	+3,254	+3,219	+3,216	+13,617
M'_3	0,035	0,370	-2,880	-3,215	-3,250	-8,940
M''_3	0,035	0,370	3,620	3,285	3,250	+10,560
M'_4	0,0036	0,038	0,373	-2,877	-3,216	-5,678
M''_4	0,0036	0,038	0,373	3,623	+3,284	+7,322
M'_5	0,00036	0,0039	0,038	0,370	-2,915	-2,503
M''_5	0,00036	0,0039	0,038	0,370	3,585	+3,997

Наибольший изгибающий момент стойки i :

$$\mu_i = (X_{i-1} - X_i) \frac{h}{2}.$$

В таблице II показаны абсолютные значения μ_i в тоннометрах.

Изгибающие моменты в поясах у узловых точек $i-1$ и i вычисляются по формулам:

$$M'_i = \frac{1}{2}(M'_{i-1,0} - X_i h); \quad M''_i = \frac{1}{2}(M''_{i,0} - X_i h).$$

Например, когда во всех узлах приложено по одной тонне.

$$M_1' = -97,5 + 15,9973 \cdot 5 = -17,5135,$$

$$M_1'' = -65 + 15,9973 \cdot 5 = +14,9865 \text{ и т. д.}$$

В таблице III приведены значения изгибающих моментов у узловых точек.

Заметим здесь, что для первоначального подбора сечений безусловно можно принять все моменты инерции равными; изменение моментов инерции поясов по высоте, а равно и моментов инерции распорок мало влияет на значения X_i .

§ 4. Ферма с параллельными поясами и неодинаковым моментом инерции поясов. Полагаем здесь $\xi_i = \xi_i'' = \eta_i = 0$. Здесь можем воспользоваться уравнениями (10), (11) и (12).

Задача здесь осложняется, ибо значения X_i уже являются зависимыми от значений μ_i . Но нетрудно убедиться, что в случаях, когда момент инерции одного пояса превосходит момент инерции другого пояса даже в 3 раза, значения X_i мало отличаются от тех, которые получаются, если взять средний момент инерции, именно, положить момент инерции обоих поясов $I_{i,0} = \frac{I_i + I_i'}{2}$, и мы можем определить значения X_i из ур-ия:

$$-\frac{X_{i-1} h^2}{T_{i-1}} + X_i h \left(\frac{h}{T_{i-1}} + \frac{6 I_i}{I_{i,0}} + \frac{h}{T_i} \right) - \frac{X_{i+1} h^2}{T_i} = \frac{6}{I_{i,0}} \int_0^h M_0 dx.$$

Вставив полученные значения для X_i в ур-ия (10) и (11), мы определим значения μ_i . Конечно, мы можем достигнуть еще большей точности, если значения μ_i подставим в ур-ие (12), определим X_i и подставим их опять в ур-ия (10) и (11), из которых определим μ_i . Надо сказать, что для практических целей это не нужно, ибо первое приближение мало отличается от точного решения, если считать за точное решение системы ур-ий (10) — (12).

При мер.

Моменты инерции стоек пусть равны T , момент инерции верхнего пояса $I = \frac{1}{2} T$ и нижнего $I' = \frac{3}{2} T$.

Вместо I и I' вставим в ур. (12) средний момент инерции $I_0 = \frac{I + I'}{2} = T$.

Ур-ие (12), взятое для панелей 1-й, 2-й и 3-й дает нам в этом случае:

$$X_1 \cdot 5,1 (5,1 \cdot 2 + 6 \cdot 5,4) - X_2 \cdot 5,1^2 = \frac{6 \cdot 10,8 \cdot 5,4}{2}.$$

$$- X_1 \cdot 5,1^2 + X_2 \cdot 5,1 (5,1 \cdot 2 + 6 \cdot 5,4) - X_3 \cdot 5,1^2 = \frac{6 (10,8 + 16,2) \cdot 5,4}{2}.$$

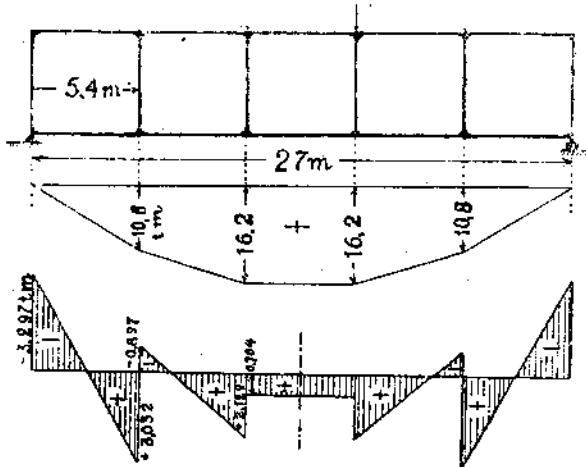
$$- X_2 \cdot 2 \cdot 5,1^2 + X_3 \cdot 5,1 (5,1 \cdot 2 + 6 \cdot 5,4) = 6 \cdot 16,2 \cdot 5,4.$$

Из этих ур-ий получим:

$$X_1 = 1,105 \text{ м}, X_2 = 2,507 \text{ м} \text{ и } X_3 = 3,016 \text{ м.}$$

Вставив значения X в ур-ия (10) и (11), получим следующие ур-ия:

$$1) \mu_1' \left[3 \cdot 5,1 + 5,4 \left(2 + \frac{2}{3} \right) \right] + \frac{\mu_1'' \cdot 5,4}{2} \left(2 + \frac{2}{3} \right) - \frac{3 \cdot 1,105 \cdot 5,1 \cdot 5,4}{4} \left(2 - \frac{2}{3} \right) = \\ = \frac{3 \cdot 2 (0 + 10,8)}{5,4 \cdot 2 \cdot 3} \cdot 5,4^2.$$



Фиг. 15 и 16.

$$2) \frac{\mu_1' \cdot 5,4}{2} \left(2 + \frac{2}{3} \right) + \mu_1'' \left[3 \cdot 5,1 + 5,4 \left(2 + \frac{2}{3} \right) \right] - 3\mu_2' \cdot 5,1 - \\ - \frac{3 \cdot 1,105 \cdot 5,1 \cdot 5,4}{4} \left(2 - \frac{2}{3} \right) = - \frac{3 \cdot 2 \cdot 10,8 \cdot 5,4^2 \cdot 2}{5,4 \cdot 2 \cdot 3}.$$

$$3) - 3\mu_1'' \cdot 5,1 + \mu_2' \left[3 \cdot 5,1 + 5,4 \left(2 + \frac{2}{3} \right) \right] + \frac{\mu_2'' \cdot 5,4}{2} \left(2 + \frac{2}{3} \right) - \\ - \frac{3 \cdot 2,507 \cdot 5,1 \cdot 5,4}{4} \left(2 - \frac{2}{3} \right) = - \frac{3 \cdot 2}{5,4} \left(\frac{10,8 \cdot 5,4^2}{2} + \frac{5,4^3}{6} \right).$$

$$4) \mu_2' \cdot \frac{5,4}{2} \left(2 + \frac{2}{3} \right) + \mu_2'' \left[3 \cdot 5,1 + 5,4 \left(2 + \frac{2}{3} \right) \right] - 3\mu_3' \cdot 5,1 - \\ - \frac{3 \cdot 2,507 \cdot 5,1 \cdot 5,4}{4} \left(2 - \frac{2}{3} \right) = - \frac{3 \cdot 2}{5,4} \left(\frac{10,8 \cdot 5,4^2}{2} + \frac{5,4^3 \cdot 2}{6} \right).$$

$$5) - \mu_2'' \cdot 5,1 + \mu_3' \left[3 \cdot 5,1 + 5,4 \left(2 + \frac{2}{3} \right) \right] + \frac{\mu_3' \cdot 5,4}{2} \left(2 + \frac{2}{3} \right) - \\ - \frac{3 \cdot 3,016 \cdot 5,1 \cdot 5,4}{4} \left(2 - \frac{2}{3} \right) = - \frac{3 \cdot 2}{5,4} \cdot \frac{16,2 \cdot 5,4^2}{2}.$$

Окончательно получим ур-ия:

$$1) 33\mu_1' + 8\mu_1'' = -30,9870; \quad 2) 8\mu_1' + 33\mu_1'' - 17\mu_2' = -95,7870; \\ 3) -17\mu_1' + 33\mu_1'' + 8\mu_2'' = -150,0858; \quad 4) 8\mu_2' + 33\mu_2'' - 17\mu_3' = \\ = -182,4858; \quad 5) -17\mu_2'' + 41\mu_3' = -199,3104.$$

Решая эти ур-ия, получим:

$$\begin{array}{ll} \mu_1' = 0,479 \text{ mm}; & \mu_1'' = -5,850 \text{ mm}; \\ \mu_2' = -5,496 \text{ mm}; & \mu_2'' = -8,522 \text{ "}; \\ \mu_3' = -8,395 \text{ "}; & \mu_3'' = -8,395 \text{ "}; \end{array}$$

Изгибающие моменты верхнего пояса:

$$M_1' = 0,479 - \frac{1,105 \cdot 5,1}{2} = -2,338 \text{ mm};$$

$$M_1'' = -5,850 - \frac{1,105 \cdot 5,1}{2} + 10,8 = 2,132 \text{ mm};$$

$$M_2' = -5,496 - \frac{2,507 \cdot 5,1}{2} + 10,8 = -1,089 \text{ mm};$$

$$M_2'' = -8,522 - \frac{2,507 \cdot 5,1}{2} + 16,2 = 1,285 \text{ mm};$$

$$M_3' = M_3'' = -8,395 - \frac{3,016 \cdot 5,1}{2} + 16,2 = 0,114 \text{ mm};$$

Изгибающие моменты нижнего пояса:

$$M_1' = -0,479 - \frac{1,105 \cdot 5,1}{2} = -3,297 \text{ mm};$$

$$M_1'' = 5,850 - \frac{1,105 \cdot 5,1}{2} = 3,032 \text{ mm};$$

$$M_2' = 5,496 - \frac{2,507 \cdot 5,1}{2} = -0,897 \text{ mm};$$

$$M_2'' = 8,522 - \frac{2,507 \cdot 5,1}{2} = +2,129 \text{ "};$$

$$M_3' = M_3'' = 8,395 - \frac{3,016 \cdot 5,1}{2} = 0,704 \text{ mm}.$$

Изгибающий момент для верхнего, равно и нижнего конца стойки всегда может быть определен по формуле:

$$\mu_{i-1} = M_i - M''_{i-1}.$$

Вычисленные здесь усилия в поясах и изгибающие моменты приведены в табл. IV, при чем рядом приведены цифры других авторов (Чалышева и Энгессера)¹⁾.

Таблица IV.

X и M		Точное решение.	Чал.	Фиг.	Результаты полученные здесь как первое приближение.	
Усилия в поясах в тоннах.	X_1 X_2 X_3	1,083 2,476 2,982	1,10 2,51 3,01	1,15 2,47 2,87	1,105 2,507 3,016	
Изгибающие моменты для поясов у узловых точек в тоннметрах.	Верхний пояс. Нижний пояс.	M'_1 M''_1 M'_2 M''_2 M'_3 M''_3 M'_1 M''_1 M'_2 M''_2 M'_3 M''_3	— 2,260 — 2,196 — 1,003 — 1,365 0,200 0,200 — 3,265 3,079 — 0,823 2,209 0,79 0,79	— 2,33 2,19 — 0,965 1,28 0,166 0,166 — 3,33 2,98 — 1,015 2,17 0,707 0,707	— 1,48 1,22 — 0,51 0,94 0,27 0,27 — 4,41 3,69 — 1,3 2,75 0,72 0,72	— 2,339 2,132 — 1,088 1,285 0,114 0,114 — 3,297 3,032 — 0,897 2,129 0,704 0,704

На фиг. 16 дана эпюра изгибающих моментов для нижнего пояса.

Собственно решение, данное здесь, следует считать точным, мы прибегли только к приближенному решению уравнений, и значения, приведенные в таблице являются только первым приближением. Если взять значения для μ и подставить в ур. (12), мы получим опять 3 уравнения, из которых определим X ; эти значения надо рассматривать, как 2-е приближение. Приводим найденные таким образом величины:

$$\begin{aligned} X_1 &= 1,097 \quad (1,195); \\ X_2 &= 2,492 \quad (2,507); \\ X_3 &= 2,999 \quad (3,016). \end{aligned}$$

В скобках показаны цифры 1-го приближения. Вообще говоря, даже при такой большой разнице в моментах инерции поясов, какую мы имеем в этом примере ($I' = 3 I$), можно вполне ограничиваться 1-м приближением. Но в действительности, такая разница в величине значений моментов инерции поясов в практике и не встречается.

§ 5. Ферма с непараллельными поясами, у которой $I_i \cos \alpha_i = I'_i \cos \alpha'_i$.
В этом случае применим ур-ния (4) — (6). Если нагрузка приложена в узловых точках, у нас останется для определения статически неопределенных только уравнение вида (6).

Для примера возьмем треугольную башню, представленную на фиг. 17.

Расчет фермы по фиг. 17 может быть сделан по схеме, представленной на фиг. 18, где в точках 0", 1", 2", 3", 4" и 5 предполагаются шарниры, а стержни 0" — 1", 1" — 2" . . . неизменяемые.

¹⁾ Приводимые рядом цифры взяты из диссертации Чалышева, который дал приближенное решение для бесраскосных ферм (K. Çalıçev. Naçin izgaçuvanja okvirnih nosaça sistema Virendel).

Момент инерции поясов полагаем постоянным, равным I , момент инерции распорок тоже постоянным, равным T , при чем полагаем

$$T = I \cos \alpha.$$

В этом случае ур. (6), если положим $\xi = 0$, примет следующий вид:

$$-X_{i-1} h_{i-1}^8 + X_i [h_{i-1}^3 + 2\lambda (h_{i-1}^2 + h_{i-1} h_i + h_i^2) + h_i^3] - X_{i+1} h_i^3 = \frac{6}{\lambda} \int_0^l M_0 [h_{i-1} (\lambda - x) + h_i x] dx.$$

Когда сила $P = 1 m$ приложена в точке 1, получим следующие ур-ния для определения X :

- 1) $979,008X_1 - 73,728X_2 = 629,4;$
- 2) $-384X_1 + 2951X_2 - 162X_3 = 0;$
- 3) $-162X_2 + 1445X_3 - 48X_4 = 0;$
- 4) $-96X_3 + 1018X_4 - 12X_5 = 0;$
- 5) $-6X_4 + 71X_5 = 0.$

Когда $P = 1 m$ приложена во 2 узле, ур-ния будут:

- 1) $979,008X_1 - 73,728X_2 = 1697,8;$
- 2) $-73,728X_1 + 566,592X_2 - 31,104X_3 = 371,8.$

Ур. (3), (4) и (5) совпадают с соответствующими ур-ниями для силы, приложенной в узле 1.

Когда сила приложена в узле 3, ур-ния будут следующие:

- 1) $979,008X_1 - 73,728X_2 = 2766,4;$
- 2) $-73,728X_1 + 566,592X_2 - 31,104X_3 = 1081,6;$
- 3) $-31,104X_2 + 277,440X_3 - 9,216X_4 = 270,4.$

Ур-ния (4) и (5) совпадают с (4) и (5), раньше приведенными.
Когда сила в узле 4, получим след. ур.:

- 1) $979,008X_1 - 73,728X_2 = 3835;$
- 2) $-73,728X_1 + 566,592X_2 - 31,104X_3 = 1791,4;$
- 3) $-31,104X_2 + 277,440X_3 - 9,216X_4 = 777,4;$
- 4) $-9,216X_3 + 99,072X_4 - 1,152X_5 = 169.$

5-е ур. совпадает с 5-м, ранее приведенным.

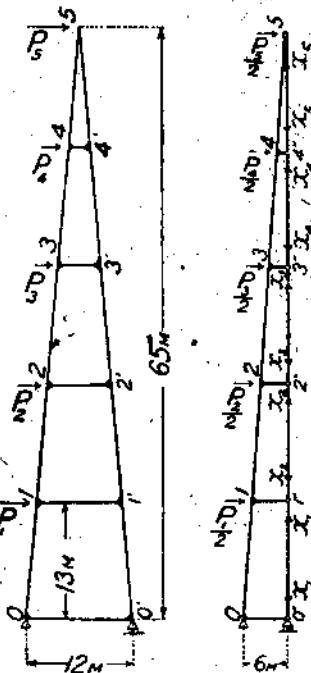
Значения X_i , определенные из этих ур-ний, приведены в таблице.

Таблица V.

X_i	Сила $P = 1 m$ приложена в узле.					Сила $P = 1 m$ приложена во всех узлах слева.
	1	2	3	4	5	
X_0 ¹⁾	1,08(3)	2,1(6)	3,2500	4,(3)	5,41(6)	16,2500
X_1	0,6493	1,8017	3,0041	4,2103	"	15,0820
X_2	0,0850	0,8962	2,3682	3,8911	"	12,6571
X_3	0,0096	0,1008	1,2440	3,3061	"	10,0772
X_4	0,0009	0,0095	0,1174	2,0431	"	7,5867
X_5	0,000076	0,0008	0,0099	0,1727	"	5,6001

1) X_0 — реакция опоры.

Проф. Б. Г. Галеркин. К расчету бесракосных ферм и жестких рам.



Фиг. 17. Фиг. 18.

Изгибающий момент для стойки

$$\mu_i = (X_{i+1} - X_i) \frac{h_i}{2}.$$

Знак получится отрицательный. В табл. VI приведены значения μ по абсолютной величине в тоннометрах.

Таблица VI.

μ_i	Сила $P = 1 \text{ т}$ в узлах.					Сила $P = 1 \text{ т}$ во всех узловых точках слева.
	1	2	3	4	5	
μ_0	2,604	2,190	1,476	0,738	0	7,008
μ_1	2,709	4,346	3,052	1,532	0	11,640
μ_2	0,272	2,863	4,047	2,106	0	9,288
μ_3	0,021	0,219	2,704	3,031	0	5,975
μ_4	0,001	0,010	0,129	2,245	0	2,385

Если через $M_{i,0}$ обозначим изгибающий момент для основной системы в сечении i , изгибающий момент в i -й панели у узла $i-1$:

$$M'_i = \frac{1}{2} (M_{i-1,0} + X_i h_{i-1})$$

и у узла i :

$$M''_i = \frac{1}{2} (M_{i,0} + X_i h_i).$$

Так, напр., когда сила приложена в узле 4, $M_{0,0} = -52 \text{ тм}$, $M_{1,0} = -39 \text{ тм}$, $M_{2,0} = -26 \text{ тм}$, $M_{3,0} = -13 \text{ тм}$,

$$M_{4,0} = M_{5,0} = 0.$$

$$M'_1 = -26 + 4,2103 \cdot 6 = -0,738 \text{ тм}.$$

$$M''_1 = -19,5 + 4,2103 \cdot 4,8 = +0,709 \text{ тм}.$$

$$M'_2 = -19,5 + 3,8911 \cdot 4,8 = -0,823 \text{ тм}.$$

И. Т. д.

Значения M'_i и M''_i в тоннометрах приведены в табл. VII.

Таблица VII.

M_i	Сила $P = 1 \text{ т}$ приложена в узлах.					Сила $P = 1 \text{ т}$ приложена ко всем узлам.
	1	2	3	4	5	
M'_1	-2,604	-2,190	-1,476	-0,738	0	-7,008
M''_1	+3,117	+2,148	+1,419	+0,709	0	+7,394
M'_2	+0,408	-2,198	-1,633	-0,823	0	-4,246
M''_2	+0,306	+3,226	+2,025	+1,008	0	+6,565
M'_3	+0,084	+0,363	-2,022	-1,098	0	-2,722
M''_3	+0,023	+0,266	+2,986	+1,435	0	+4,685
M'_4	+0,002	+0,023	+0,282	-1,597	0	-1,290
M''_4	+0,001	+0,011	+0,141	+2,452	0	+2,605
M'_5	+0,00009	+0,0010	+0,012	+0,207	0	0,220
M''_5	0	0	0	0	0	0

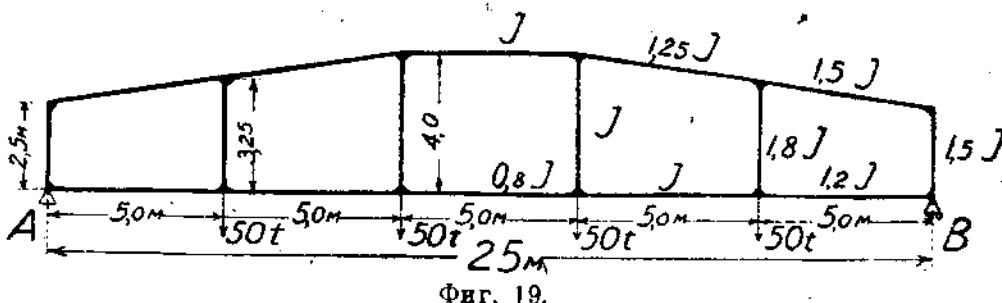
§ 6. Фермы с непараллельными поясами, у которых моменты инерций поясов какие угодно. В качестве примера берем ферму, представленную на фиг. 19¹⁾.

1) Пример этот заимствован из статьи инж. Чальшевса. «Die Berechnung der Rahmenträger» (Der Bauingenieur, 1922).

Пользуемся общими ур-нями (1) — (3) § 1, полагая в них $\xi = 0$.
Значения моментов инерции показаны на фиг.

Ур-ние (3) примет след. вид:

$$\begin{aligned} & -\mu_i \lambda_i (2h_{i-1} + h_i) \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} - \frac{1}{I'_i \cos \alpha'_i} \right) - \\ & -\mu''_i \lambda_i (h_{i-1} + 2h_i) \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} - \frac{1}{I'_i \cos \alpha'_i} \right) - \frac{X_{i-1} h_{i-1}^3}{T_{i-1}} + X_i \left[\frac{h_{i-1}^3}{T_{i-1}} + \right. \\ & \left. + \lambda_i (h_{i-1}^2 + h_{i-1} h_i + h_i^2) \left(\frac{1}{I_i \cos \alpha_i} + \frac{1}{I'_i \cos \alpha'_i} \right) + \frac{h_i^2}{T_i} \right] - \frac{X_{i-1} h_i^3}{T_i} = \\ & = \frac{6}{\lambda_i I'_i \cos \alpha'_i} \int_0^{L_i} M_0' [h_{i-1} (\lambda_i - x) + h_i x] dx. \end{aligned}$$



Фиг. 19.

Значения X_i , при тех отношениях, какие возможны для моментов инерции поясов в практических задачах, мало зависят от этих отношений, большее влияние имеет среднее значение моментов инерции поясов. Это среднее значение может быть определено след. образом:

Для верхнего пояса

$$I_{i \text{ сред.}} = \frac{I_i}{2} + \frac{I'_i \cos \alpha'_i}{2 \cos \alpha_i};$$

для нижнего пояса

$$I'_{i \text{ сред.}} = \frac{I_i \cos \alpha'_i}{2 \cos \alpha_i} + \frac{I'_i}{2}.$$

В рассматриваемом случае $\alpha'_i = 0$, и мы берем

$$I'_{i \text{ сред.}} = \frac{I_i \cos \alpha_i}{2} + \frac{I'_i}{2}.$$

Таким образом, получим:

$$I'_1 \text{ сред.} = 1,34 I; I'_2 \text{ сред.} = 1,12 I; I'_8 \text{ сред.} = 0,9 I.$$

$$I_{i \text{ сред.}} \cdot \cos \alpha_i = I'_{i \text{ сред.}}$$

Ур-ния для определени X_i будут следующие:

$$\begin{aligned} 1) \quad & X_1 \left[\frac{2.5^3}{1.5} + 2 \cdot 5 \left(\frac{2.5^2}{1.5} + 2.5 \cdot 3.25 + 3.25^2 \right) \right] \frac{1}{1.34} + \frac{3.25^3}{1.8} - X_2 \frac{3.25^3}{1.8} = \frac{22.500}{1.34} \\ 2) \quad & - \frac{X_1 \cdot 3.25^3}{1.8} + X_2 \left[\frac{3.25^3}{1.8} + 2 \cdot 5 (3.25^2 + 3.25 \cdot 4 + 16) \frac{1}{1.12} + 4^3 \right] - 64 X_8 = \\ & = \frac{50 \cdot 225 \cdot 7.25}{1.12}. \end{aligned}$$

$$3) - X_2 \cdot 2 \cdot 4^3 + X_3 \left(4^3 \cdot 2 + \frac{5 \cdot 2 \cdot 48}{0.9} \right) = \frac{6 \cdot 4 \cdot 5 \cdot 750}{0.9 \cdot 5}.$$

Из этих уравнений получим:

$$X_1 = 93,04 \text{ м}, X_2 = 171,17 \text{ м}, X_3 = 183,34 \text{ тонн}$$

Подставляя эти значения в ур. (1) и (2), получим след. ур-ний¹⁾:

$$1) 4\mu_1' \left[\frac{3 \cdot 2,5}{1,5} + 5 \left(\frac{1}{1,5} + \frac{1}{1,2} \right) \right] + \mu_1'' \cdot 2,5 \left(\frac{1}{1,5} + \frac{1}{1,2} \right) = \\ - 93,04 \cdot 5 (2 \cdot 2,5 + 3,25) \left(\frac{1}{1,5} - \frac{1}{1,2} \right) = \frac{12 \cdot 500 \cdot 5 \cdot 5}{5 \cdot 1,2 \cdot 2 \cdot 3}$$

$$2) 5 \cdot 2\mu_1' \left(\frac{1}{1,5} + \frac{1}{1,2} \right) + 4\mu_1'' \left[\frac{3 \cdot 3,25}{1,8} + 5 \left(\frac{1}{1,5} + \frac{1}{1,2} \right) \right] = \frac{\mu_2' \cdot 3,25 \cdot 1,2}{1,8} \\ - 93,04 \cdot 5 (2 \cdot 2,5 + 3,25) \left(\frac{1}{1,5} - \frac{1}{1,2} \right) = \frac{12 \cdot 500 \cdot 5 \cdot 5}{5 \cdot 1,2 \cdot 3}$$

и т. д.

Эти ур-ния сводятся к следующим:

$$1) 30\mu_1'' + 9\mu_1' = 2116,21;$$

$$4) 18\mu_2' + 84\mu_2'' - 48\mu_3' = 18074,3375,$$

$$2) 9\mu_1' + 31\mu_1'' - 13\mu_2' = 4581,32;$$

$$5) - 32\mu_2'' + 77\mu_3' = 16906,6.$$

$$3) - 65\mu_1' + 173\mu_2'' + 54\mu_2' = 47108,145;$$

Решая эти ур-ния, получим:

$$\mu_1' = - 5,81; \mu_1'' = + 254,50; \mu_2' = + 250,45; \\ \mu_2'' = + 376,34; \mu_3' = 375,97.$$

Таблица VIII.

<i>x и m</i>		Точное решение.	Чал.	Энг.	Результаты, здесь полученные.	
Усилия в нижнем поясе в тоннах.	X_1	92,85	93,0	93,84	93,04	
	X_2	171,14	171,0	171,03	171,17	
	X_3	184,33	184,4	183,93	184,34	
Изгибающие моменты для поясов у узловых точек в тоннметрах.	Верхний пояс.	M_1' M_1'' M_2' M_2'' M_3' M_3''	- 121,44 + 103,11 - 28,36 + 34,59 + 7,51 "	- 121,5 + 103,0 - 29,4 + 33,8 + 6,53 "	- 130,50 + 106,78 - 30,35 + 37,05 + 9,44 "	- 122,11 + 103,40 - 27,70 + 34,00 + 7,29 "
	Нижний пояс.	M_1' M_1'' M_2' M_2'' M_3' M_3''	- 110,69 + 95,12 - 27,85 + 30,85 + 5,15 "	- 111,0 + 94,3 - 27,2 + 31,2 + 6,04 "	- 103,90 + 88,16 - 25,64 + 28,55 + 4,86 "	- 110,49 + 94,31 - 28,60 + 31,32 + 5,35 "

В табл. VIII приведены значения усилий в нижнем поясе X_i и значения изгибающих моментов у узловых точек, M_i' и M_i'' , полученные здесь и полученные другими авторами²⁾.

Усилие в нижнем поясе $U_i = X_i$ в верхнем

$$Q_i = - \frac{X_i}{\cos \alpha_i}$$

Полученные здесь значения усилий в поясах и изгибающих моментах суть только первые приближения. Но этих приближений совершенно достаточно для расчета ферм.

1) Для упрощения выкладок здесь вместо $I_i \cos \alpha_i$ вставлено I_i , так как $\cos \alpha_i$ близок к 1. Нам было вставлено и значение $I_i \cos \alpha_i$ — вычисления дали несущественную разницу для значений изгибающих моментов.

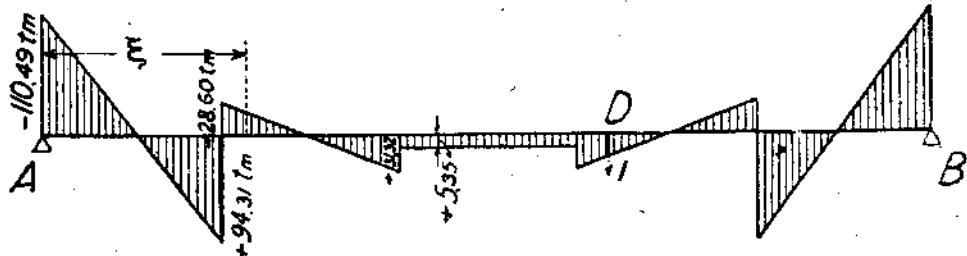
2) Цифры других авторов заимствованы мною из вышеупомянутой статьи Чалышева.

На фиг. 20 представлены изгибающие моменты нижнего пояса.

Прогиб оси нижнего пояса в точке D может быть вычислен по формуле:

$$\eta = \frac{1}{E} \int \frac{M' M d\zeta}{I},$$

где M' — изгибающий момент в любом сечении от силы 1, приложенной в точке D , M — изгибающий момент в том же сечении, взятый из фиг. 20, и I — момент инерции пояса в том же сечении. Интеграл должен быть распространен на всю длину пояса.



Фиг. 20.

Графически упругая линия может быть построена, если воспользоваться аналогией Mohr'a. Упругая линия совпадает с веревочной кривой, построенной для нагрузки на единицу длины балки:

$$p = \frac{M}{EI}$$

при полюсном расстоянии $H = 1$.

III. Некоторые частные случаи жестких рам.

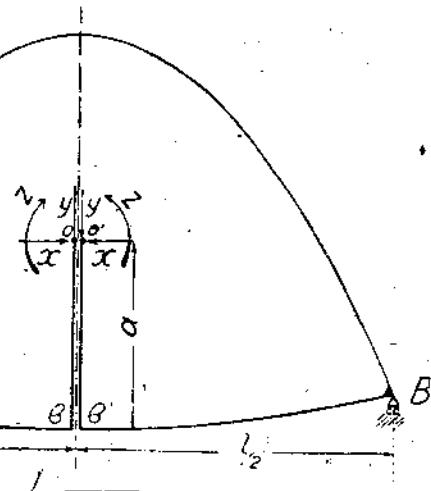
§ 7. Однопанельная рама. Рассмотрим симметричную относительно оси y -ков раму, представленную на фиг. 21 и находящуюся под какой угодно нагрузкой. Если мы разрежем ее в точке b , она станет статически определимой. Прикрепим к точкам b и b' два неизменяемых стержня bo и $b'o'$ и к ним в точках O и O' соответственно приложим силы X и $-X$, Y и $-Y$ и Z и $-Z$, которые примем за лишние неизвестные.

Принимаем во внимание только деформацию изгиба.

За начало координат берем точку O , положительную ось X -ов направляем вправо, y -ов вверх.

В точке (x, y) изгибающий момент

$$M = M_0 + Z + Yx - Xy,$$



Фиг. 21.

Прикладывая последовательно $Z = -1$, $Y = -1$ и $X = -1$, получим 3 ур-ния:

$$1) \int \frac{(M_0 + Z + Yx - Xy) ds}{I} = 0.$$

$$2) \int \frac{(M_0 + Z + Yx - Xy) x ds}{I} = 0.$$

$$3) \int \frac{(M_0 + Z + Yx - Xy) y ds}{I} = 0.$$

Если начало координат O выберем так, чтобы

$$a = \frac{\int \frac{y' ds}{I}}{\int \frac{ds}{I}},$$

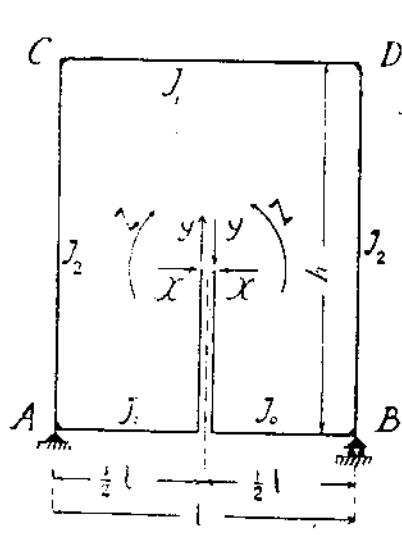
где $y' = a + y$, мы получим 3 ур-ния, каждое с одним неизвестным; из них мы определим Z , Γ и X , а именно:

$$Z = -\frac{\int \frac{M_0 ds}{I}}{\int \frac{ds}{I}}; \quad \Gamma = -\frac{\int \frac{M_0 x ds}{I}}{\int \frac{x^2 ds}{I}} \quad \text{и} \quad X = \frac{\int \frac{M_0 y ds}{I}}{\int \frac{y^2 ds}{I}}.$$

Всякий замкнутый контур приводится к решению 3-х ур-ний, из которых каждое имеет по одному неизвестному.

Если момент инерции I части AbB возьмем равным бесконечности, получим решение для свода.

Применим эти формулы к контуру, состоящему из прямолинейных элементов (фиг. 22).



Фиг. 22.

$$a = \frac{\frac{2}{I_2} \int_0^h y' dy' + \frac{h}{I_1} \int_{-l_2}^{+l_2} dx}{\frac{1}{I_1} \int_{-l_2}^{+l_2} dx + \frac{2}{I_2} \int_0^h dy' + \frac{1}{I_2} \int_{-l_2}^{l_2} dx} = \\ = h \frac{\frac{l}{I_1} + \frac{h}{I_2}}{l \left(\frac{1}{I_0} + \frac{1}{I_1} \right) + \frac{2h}{I_2}}.$$

Если загружена только верхняя балка,

$$Z = -\frac{\frac{1}{I_1} \int M_0 dx}{l \left(\frac{1}{I_0} + \frac{1}{I_1} \right) + \frac{2h}{I_2}};$$

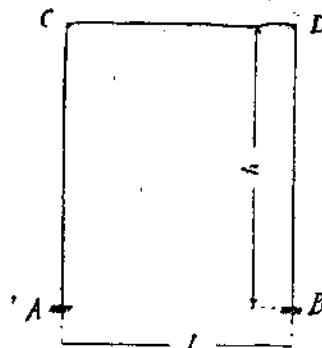
$$\Gamma = -\frac{\frac{1}{I_1} \int M_0 x dx}{l^2 \left[\frac{h}{2I_2} + \frac{l}{12} \left(\frac{1}{I_0} + \frac{1}{I_1} \right) \right]}; \\ X = \frac{\frac{h-a}{I_1} \int M_0 dx}{\frac{(h-a)^2 l}{I_1} + \frac{a^2 l}{I_0} + \frac{2h}{3I_2} \left(h^2 - 3ha + 3a^2 \right)}.$$

Если в этих формулах положим $I_0 = \infty$, получим раму с закрепленными стойками (фиг. 23). Если положим $I_0 = 0$, получим след. значения для a , Z , Γ и X .

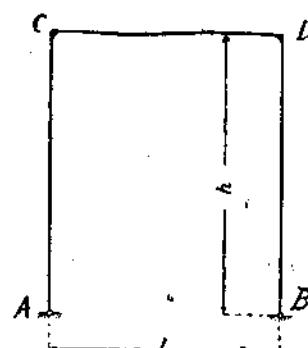
$$a = 0, Z = 0, Y = 0,$$

$$X = \frac{\frac{1}{I_1} \int M_0 dx}{\frac{lh}{I_1} + \frac{2h^2}{3I_2}}.$$

X , в этом случае есть горизонтальный распор двухшарнирной рамы (фиг. 24).



Фиг. 23.



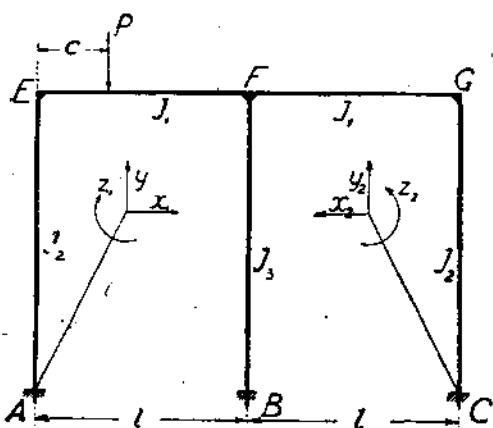
Фиг. 24.

§ 8. Двухпанельная симметрическая рама с закрепленными стойками.
Освобождаем опоры A и C и прикрепляем к ним неизменяемые стержни, к концу которых приложим X , Y и Z .

Пусть нагрузка несимметрична, напр., приложена сила P (фиг. 25).

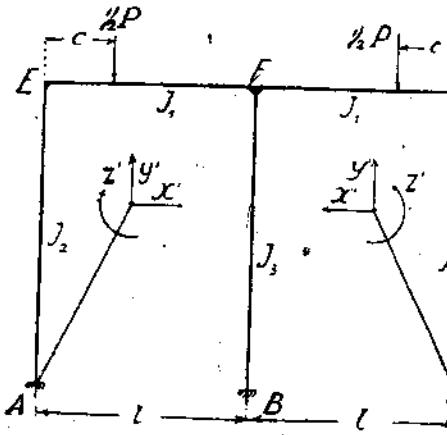
Приложим один раз симметричную нагрузку $\frac{P}{2}$ (фиг. 26), а второй раз нагрузку $\frac{P}{2}$ и $-\frac{P}{2}$ (фиг. 27).

Если найдем для обоих случаев значения X , Y и Z и сложим соответствующие их значения, получим решение поставленной задачи. Но заметим, что когда нагрузка симметрична, мы можем рассматривать, пренебрегая деформацией от продольных сил, только часть контура AEF (фиг. 28), как раму с закрепленными концами; получили 3 ур-ния, каждое с одним неизвестным. А когда нагрузка ассимметрична,

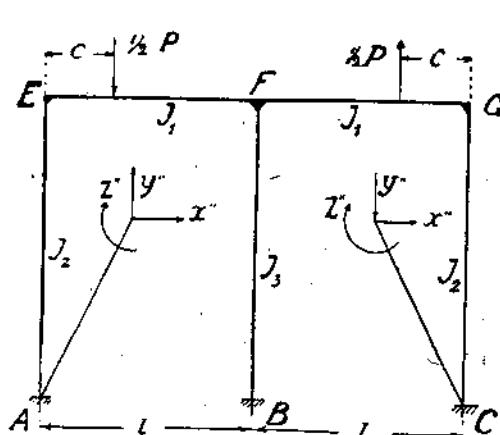


Фиг. 25.

получили 3 ур-ния, каждое с одним неизвестным. А когда нагрузка ассимметрична,



Фиг. 26.

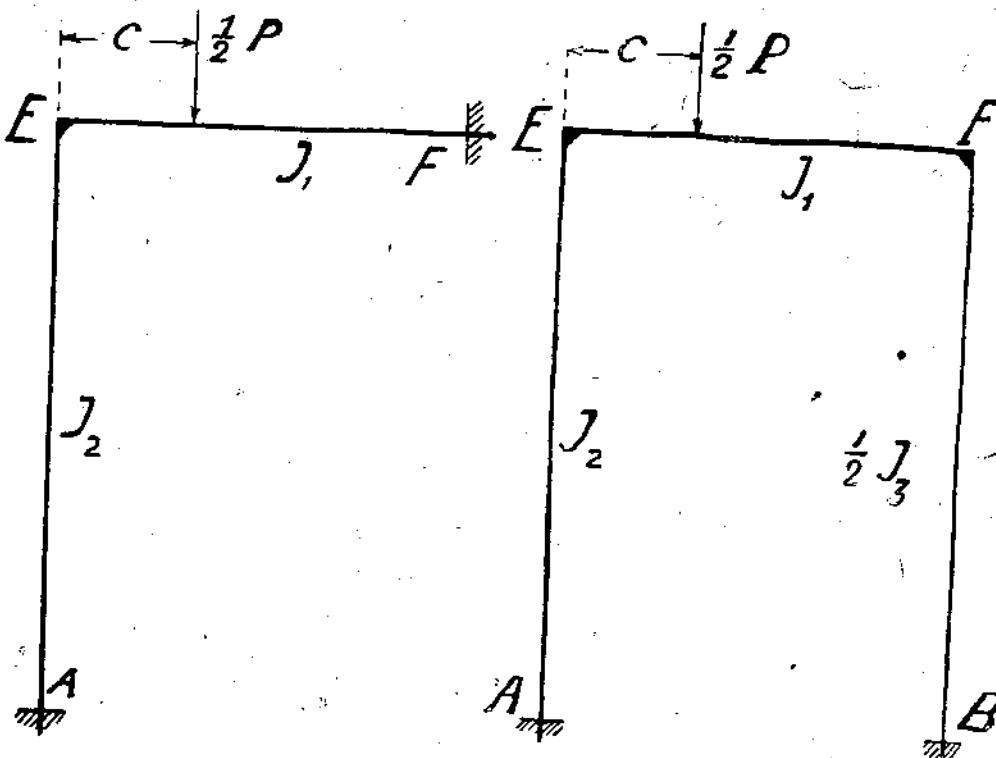


Фиг. 27.

как на фиг. 27, мы можем рассматривать половину рамы, у которой стойка BF имеет момент инерции

$$I_3' = \frac{I_3}{2}.$$

В этом случае нам пришлось бы разрешать жесткую раму, представленную на фиг. 29, т.-е. получили бы 3 ур-ния, каждое с одним неизвестным.



Фиг. 28.

Фиг. 29.

Таким образом, вся задача сводится к решению 6-ти уравнений, из которых каждое содержит по одному неизвестному.

ОГЛАВЛЕНИЕ.

	СТР.
Предисловие	2
I. Общее решение для бесраскосных ферм и жестких рам	2
§ 1. Вывод общих уравнений	3
§ 2. Решение для случая, когда $I_i \cos \alpha = I_i' \cos \alpha'_i$	3
II. Приложения. Примеры	6
§ 3. Ферма с параллельными поясами и одинаковым моментом инерции поясов при узловой нагрузке	7
§ 4. Ферма с параллельными поясами и неодинаковым моментом инерции поясов	14
§ 5. Ферма с непараллельными поясами, у которой $I_i \cos \alpha_i = I_i' \cos \alpha'_i$	16
§ 6. Ферма с непараллельными поясами, у которой моменты инерции поясов какие угодно	16
III. Некоторые частные случаи жестких рам	—
§ 7. Однопанельная рама	21
§ 8. Двухпанельная симметрическая рама с закрепленными стойками	23

БР-103736

- Сидоров, А. И., проф. Основы курса
Изд. 2-е 1924 г. Ц. 1 р. 75 к.
Ноука очерк из истории техники. М. 1924 г.
Стрелкинин, Н. С., проф. Разводные мосты. Основы проектирования.
312 стр. 201 рис. и атлас на 14 листах. Ц. 3 р. 50 к.
Соколов, П. П., проф. Ноумография. Теория и практика построения ноумографических расчетов. Пособие для инженеров, техников и студентов.
28 стр. 115 рис. и атлас. Ц. 1 р. 70 к.
Сушкин, В. В., проф. Техническая термодинамика. Теория теплового цикла. Руководство для высших технических учебных заведений. М. 1926 г. Ц. 1 р. 10 к.
Успенский, Т. В., инж. Таблицы перевода русских единиц измерения в метрические. Пособие при топографо-геодезических работах. М. 1924 г. Ц. 1 р. 10 к.
Флоров, С. Ф., инж. Тепловые расчеты топок и печей. Сборник задач с решениями (с подробным решением). Пособие для учащихся высших и средних технических школ. С предисловием проф. А. И. Сидорова. М. 1926 г. 60 стр. 13 рис. Ц. 1 р. 10 к.
Худаков, П. К., проф. Геометрический метод исследования сопротивления материалов балок. Б. 1922 г. 130 стр. 70 рис. Ц. 1 р. 10 к.
Его же. Задачник по сопротивлению материалов. Из практики инженерного строительства. М. 1924 г. 224 стр. 145 рис. Ц. 3 р.
Его же. Как рассчитывают на крепость части машин и оборудования (из расчета по сопротивлению материалов без высшей математики). М. 1922 г. 633 стр. 100 рис. Ц. 3 р.
Его же. Роль и значение техники в жизни культурных народов. М. 1924 г. 56 стр. Ц. 1 р.
Чарновский, Н. Ф., проф. Век машин или столетие непрерывных успехов технического творчества. Б. 1923 г. 24 стр. Ц. 30 к.
Четвериков, С. С., инж. Научная организация производства в пищевой оборудовании завода в современных условиях. М. 1924 г. 52 стр. 44 рис. Ц. 90 р.
Шкин, П. А., инж. Практическое иллюстрированное урочное положение. Учебное-справочное приложение при составлении и проверке смет и исполнения работ по строительствам, деревянных и смешанных зданий и ремонту их. М. 1924 г. 409 стр. 44 рис. Ц. 30 к.
Юшкевич, С. Ф., проф. Смазочные жесткие волны. Научно-техническое и практическое исправление воды для технических целей. М. 1924 г. 44 стр. Ц. 30 к.

М. М. К УРОЧНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ для строительных факультетов технических русских мерах (офиц. издание), в переводе. М. 1924 г. Изд. 2-е 64 стр. Ц. 30 к.

М. М. К ТАБЛИЦЫ ДЛЯ ПЕРЕВОДА из русских единиц измерения в метрические. М. 1924 г. Изд. 6-е 64 стр. Ц. 30 к.

ТАБЛИЦЫ ДЛЯ ВЗАЙМОГНОГО ПЕРЕВОДА из русских и метрических мер. М. 1925 г. 64 стр. Ц. 40 к.

О'Рури, инж. ТАБЛИЦЫ УМНОЖЕНИЯ (наиболее точные). Незаменимое пособие в отношении быстроты вычислений в технических, коммерческих и валютных расчетах. М. 1926 г. Изд. 2-е 128 стр. Ц. 2 р. 50 к. в паке.

ТЕХНИЧЕСКАЯ КНИГА

(около 10.000 наимен.)

доставляется ПОЧТОВОЙ ЭКСПЕДИЦИЕЙ Государственного Технического Издательства быстро и аккуратно.

При заказе свыше 10 руб. пересылка за счет Издательства.

Заказы исполнются: в 1-ю очередь — оплачен, во 2-ю — авансирован, в 3-ю — прочие.

Обращаться по адресу: Москва, Волхонка, 6, тел. 2-70-69.

Каталог высылается по получении двух восемьмибесенных марок.

ГОСТЕХИЗДАТ

Правление: Москва, Ильинка, Юшков пер., 6. Тел. 2-56-34.

Торговый отдел: " " " " " 5-72-12 4-32-00.

Бухгалтерия: " " " " " 3-13-81.

Склад: " Покровка, 28. " " " " " 4-91-26.

КНИЖНЫЕ МАГАЗИНЫ:

Москва:

Тверская, 25, тел. 5-58-47.

Петровка, 10, тел. 1-95-51.

Рязанская, 38/2, тел. 1-95-34.

Мясницкая, 1-6, тел. 4-39-09.

Арбат, 6, тел. 5-44-99.

Ленинград:

Проспект Володарского, 59 (угол пр. 25 Октября), тел. 4-98-83.

Загородный, 4, тел. 1-69-37.

Харьков:

Улица 1-го Мая, 8, тел. 1-01.

Киев:

Улица Воровского, 35, тел. 37-03.

Ростов-на-Дону:

Улица Свардлова, 24, тел. 16-32.

Свердловск:

Ул. И. В. Малышева, 58.

Цена 45 коп.