

بسم الله الرحمن الرحيم

حلبہ ۱۹

روشی های ارزش

کار انجام شده توسط نیروهای دامغی تَمَّتْ حاجیانی های مجازی صورت گرفته از سُلْطُنِ عَمَّ (حقیقی) را کار مجازی (با کار مجازی نیروهای حقیقی) **virtual work** می نامند (با کار مجازی نیروهای حقیقی)

$$S_W = F \cdot \delta u$$

نیروهای
جایگاهی مجازی
جایگاهی حقیقی

کار مجازی در یک جم متأمل دو قسم است و کار مجازی انجام شده، توسط نیروهای دامغی داخلی و کار مجازی انجام شده توسط نیروهای خارجی (S_{WE} و S_{ED})

جم: جم ∇ در سطح S ، تَمَّتْ نیروی جرمی $f(x)$ (با نیروی جرمی $f(x)$)

و نیروی سطحی (S) در سطح S در بقیه سطح که S باشد تَمَّتْ روابط

$$S = S_1 \cup S_2 \quad S_1 \cap S_2 = \emptyset$$

مرزی هندسی S_1 ، دز نظر پلیریدا

جا بیانی مجازی (n) δu باید به لونه ای باشد که

$$\delta u = 0 \quad \text{on } S_1$$

کار مجازی صورت کرفته توسط نیزدهای را عقی دار t و f برابر است:

$$\delta W_E = - \left(\int_V f \cdot \delta u \, dv + \int_{S_2} t \cdot \delta u \, ds \right) \quad (9.3-3)$$

علامت منفی یعنی کار را ذرات صورت کرفته اس، لذا اگر این گام را توجه خود را منفی کنید.

نتیجه اعمال بارهای جسم، بوجود آمدن نیزدهای داخلی تجسس عنوان شنس

در جسم اس این تجسس ها تجسس جا بیانی های مجازی، کار انجام می رهند.

نتیجه جا بیانی های مجازی بوجود آمده، کرنی های مجازی اس

$$\delta \overset{\leftrightarrow}{E} = \lambda_2 \left[\nabla(\delta u) + (\nabla(\delta u))^T \right] \quad (9.3-4)$$

کارنیزدهای را فلک که در دل جسم ز خیره می‌شوند تا به دهان ارزش لرنجی اس، لذا بآینی ارزش لرنجی محاذی نیز کفته می‌شود.

$$\delta U_0 = \int_{\Omega} \vec{\delta}: d(\delta \vec{\epsilon}) = \int_{\Omega} \sigma_{ij} \delta \epsilon_{ij} d(\delta \epsilon_{ij}) = \sigma_{ij} \delta \epsilon_{ij} \quad (9.3-5)$$

↓ virtual Strain energy density

جدای از اینله رابطه فضایی حالت چه باشد می‌توان لئے:

$$SW_I = \int_V \delta U_0 dV = \int_V \sigma_{ij} \delta \epsilon_{ij} dV \quad (9.3-6)$$

می‌بها محاذی محاذی می‌توان نیز محاذی رانیز در نظر گرفت. آنرا مرضی کنم

لکی می‌ست مجموعه ای از نیزدهای محاذی (که خود سیستم نیزدهای محاذی تعادل را رعایت کنند) δF هر ارتباط را نارا بگام شده تو سطح این نیزدهای

جہازی تھے جایاً ہائی واقعی عبارتے از:

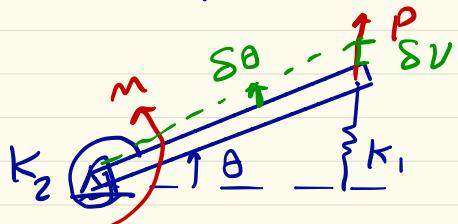
$$\delta W^* = \delta F.u$$

کامplementary virtual work کا جہازی مکمل کام (Complementary virtual work) ہے۔

$$\delta W_E^* = - \left(\int_V p \delta F.u dr + \int_S \delta t.u ds \right) \quad (9.3-7)$$

$$\delta U^* = \varepsilon_{ij} \delta \sigma_{ij} \quad (9.3-8)$$

$$\delta W_I^* = \int_V \delta U^* dr = \int_V \varepsilon_{ij} \delta \sigma_{ij} dr \quad (9.3-9)$$



: ج م

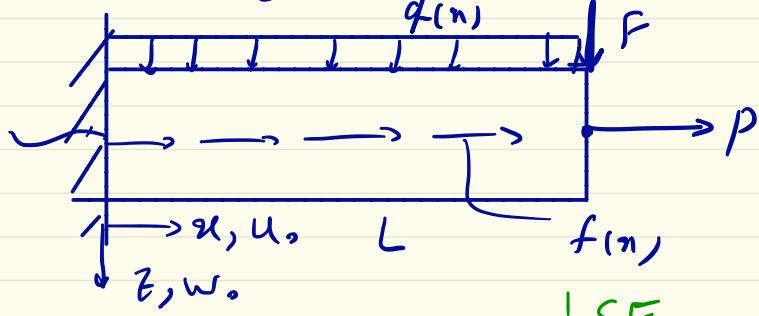
$$\delta W_E = - (P \delta v + m \delta \theta) = -(PL + m) \delta \theta$$

$$\delta W_I = F_s \delta v + M_s \delta \theta = K_1 v \delta v + K_2 \theta \delta \theta \approx (k_1 L^2 + k_2) \delta \theta$$

$$U_o(0) = 0$$

$$W_o(0) = 0$$

$$W'_o(0) = 0$$



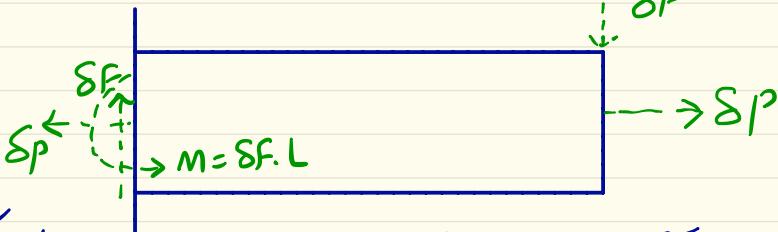
: جملہ

Actual geometry
and force

$$\delta U_o(0) = 0$$

$$\delta W_o(0) = 0$$

$$\delta W'_o(0) = 0$$



Virtual displacement
and force

در تئیکر در تئیر مفعک جایگائی های مجاز را چنی در نظری کریم

$$\delta U_o(x), \delta W_o(x)$$

$$\delta U_o(0) = 0, \delta W_o(0) = 0, \frac{d \delta W_o}{dn}(0) = 0$$

$$\delta W_E = - \left[\int_0^L (\gamma \delta w_0 + f \delta u_0) dx + F \delta w_0(L) + P \delta u_0(L) \right] \quad (9.3-10)$$

$$\delta w_I = \int_V \delta u_0 dr = \int_V \sigma_{ij} \delta \varepsilon_{ij} dr$$

$$= \int_0^L \int_A \sigma_{11} \delta \varepsilon_{11} dA dx = \int_0^L \int_A \sigma_{xx} \delta \varepsilon_{xx} dA dx \quad (9.3-11)$$

کل سر اول بر برعکس داشته باشد

$$\varepsilon_{xx} = \frac{du_0}{dx} - z \frac{d^2 w_0}{dx^2} \Rightarrow \delta \varepsilon_{xx} = \frac{d \delta u_0}{dx} - z \frac{d^2 \delta w_0}{dx^2}$$

$$\begin{aligned} \delta w_I &= \int_0^L \int_A \sigma_{xx} \left(\frac{d \delta u_0}{dx} - z \frac{d^2 \delta w_0}{dx^2} \right) dA dx \\ &= \int_0^L \left(N \frac{d \delta u_0}{dx} - M \frac{d^2 \delta w_0}{dx^2} \right) dx \quad (9.3-12) \end{aligned}$$

$\therefore N = \int_A \sigma_{xx} dA , \quad M = \int_A z \sigma_{xx} dA$

کل نارنجا زی بر اساس با:

$$\delta w = \delta w_I + \delta w_E$$

$$= \int_0^L \left[N \frac{du_0}{dx} + M \left(- \frac{d^2 \delta w_0}{dx^2} \right) - q \delta w_0 - f \delta u_0 \right] dx \\ - F \delta w_0(L) - P \delta u_0(L) \quad (9.3-13)$$

تا اینجا هم محاره رفتای حالت استقره ندیده است. ولی می توان کنست:

$$N = EA \frac{du_0}{dx}, \quad M = EI \frac{d^2 w_0}{dx^2}$$

در این صورت نارنجا زی کل:

$$\delta \Pi = \int_0^L \left(EA \frac{du_0}{dx} \frac{d\delta u_0}{dx} + EI \frac{d^2 w_0}{dx^2} \frac{d^2 \delta w_0}{dx^2} - q \delta w_0 - f \delta u_0 \right) dx \\ - F \delta w_0(L) - P \delta u_0(L) \quad (9.3-14)$$



$$\nabla^4 w = \frac{P}{D}$$

$$\boxed{\nabla^4 S w = \frac{P}{D}}$$

$$\nabla^4 (w + \delta w) = \frac{P}{D}$$

حال مزمن کنید تر مانع نیزهای محاذی نباشد و مقرر دارد:

$$\begin{aligned} \delta w_E^* &= - \left[\delta F w_o(L) + \delta P U_o(L) - \delta F w_o(0) - \delta P U_o(0) + (\delta F \cdot L) \left(\frac{dw_o}{dx} \right) \Big|_{x=0} \right] \\ &= - [\delta F w_o(L) + \delta P U_o(L)] \end{aligned}$$

$$\varepsilon_{11} = \varepsilon_{xx}^{(0)}(n) + Z \varepsilon_{xx}^{(11)}(x) \quad , \quad \varepsilon_{13} = \varepsilon_{xz}^{(0)}(n)$$

حال آنکه مزمن نشود

$$\delta w_I^* = \int_V (\varepsilon_{11} \delta \sigma_{11} + 2 \varepsilon_{13} \delta \sigma_{13}) dV$$