

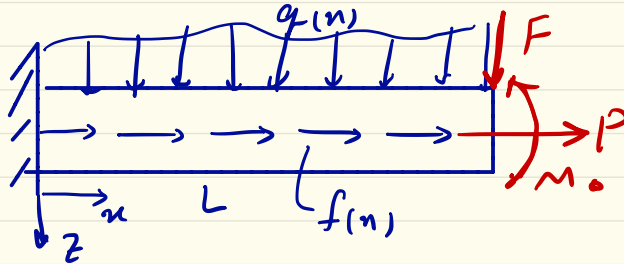
بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِیْمِ

روش های انرژی

جلد ۲۲

هر دو اصل کار مجازی و ضمیمه انرژی دینامیک، معادله تعادل را به عنوان معادله اول بر مبنای روش انرژی (روش ضمیمه الاستیک اعمال شوند). ولی تفاوت اصلی این است که اصل کار مجازی معادله تعادل را بر حسب تنش یا متغیرهای تنش می دهد در صورتیکه اصل ضمیمه انرژی دینامیک معادله تعادل را بر

حسب جایگاه می دهد.
مثال:



$$U = \frac{1}{2} \int_0^L \left[EA \left(\frac{du_0}{dx} \right)^2 + EI \left(\frac{d^2 w_0}{dx^2} \right)^2 \right] dx \quad (a)$$

$$V = - \left[\int_0^L (f u_0 + q w_0(x)) dx + P u_0(L) + F w_0(L) + M_0 \left(-\frac{dw_0}{dx} \right) \Big|_{x=L} \right]$$

$$\pi = U + V = \frac{1}{2} \int_0^L \left[EA \left(\frac{du_0}{dx} \right)^2 + EI \left(\frac{d^2 w_0}{dx^2} \right)^2 - 2(fu_0 + qw_0) \right] dx$$

$$- \left[Pu_0(L) + Fw_0(L) - M_0 \frac{dw_0}{dx} \Big|_{x=L} \right] \quad (c)$$

$$\delta \pi = 0$$

$$\Rightarrow 0 = \int_0^L \left(EA \frac{du_0}{dx} \frac{d\delta u_0}{dx} + EI \frac{d^2 w_0}{dx^2} \frac{d^2 \delta w_0}{dx^2} \right) dx \quad (d)$$

$$- \left[\int_0^L (f \delta u_0 + q \delta w_0) dx + P \delta u_0(L) + F \delta w_0(L) - M_0 \frac{d\delta w_0}{dx} \Big|_{x=L} \right]$$

با استفاده از انتگرال جزء به جزء

$$\delta u_0: \quad - \frac{d}{dx} \left(EA \frac{du_0}{dx} \right) - f(x) = 0 \quad (e)$$

$$\delta w_0: \quad \frac{d^2}{dx^2} \left(EI \frac{d^2 w_0}{dx^2} \right) - q(x) = 0 \quad (f)$$

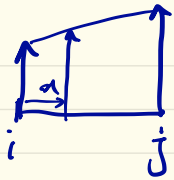
9.6 Castagliano's Theorem I

مانند اصل جایابی واحد مجازی که جایابی یا نیروی یک نقطه را می‌دهد را بر این صبی که گفته سازگی
شده است) تئوری کاستاگیلیانو نیز جایابی و نیرو در نقطه را می‌دهد. تئوری کاستاگیلیانو
در حالت کلی برای جسم الاستیک (خطی یا غیر خطی) صادق است.

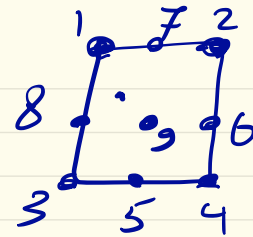
فرض کنید میدان جایابی را بتوان بر حسب جایابی نقاط محدود از جسم (Ω) نوشت:

$$u(x) = \sum_{i=1}^N u_i \phi_i(x) \quad (9.6-1)$$

که u_i ها پارامترهای نامعلوم جایابی در نقاط هستند که بر آن
generalized displacement می‌گویند و ϕ_i ها توابع معلوم موقعیت
هستند که بر آنها interpolation function (یا توابع شکل)
می‌گویند.



$$u(x) = u_1 \phi_1(x) + u_2 \phi_2(x)$$



$$u(x, y) =$$

اصل ضعیف انزور بیان می‌کند که

$$\delta U = -\delta V \Rightarrow \frac{\partial U}{\partial u_i} \delta u_i = -\frac{\partial V}{\partial u_i} \delta u_i$$

طبق تعریفی که از کار انجام شده توسط نیروهای خارجی داریم، می‌توان گفت:

$$\frac{\partial V}{\partial u_i} = -F_i$$

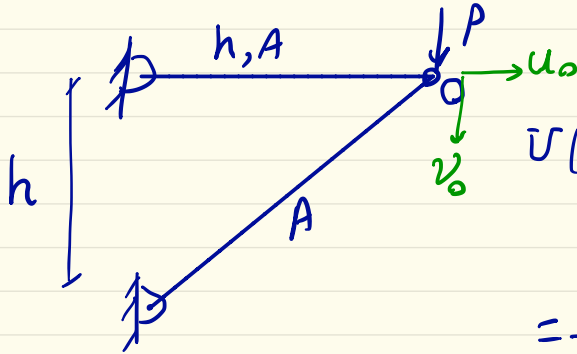
(9.6-2)

$$\Rightarrow \left(\frac{\partial U}{\partial u_i} - F_i \right) \cdot \delta u_i = 0 \xrightarrow{\text{مستقل}} \frac{\partial U}{\partial u_i} = F_i$$

رابطه (9.6-2) به تنور اول کاستا گیلانو معروف است. این تنور

بیان می‌کنند که بر اساس اصل کمترین انرژی تغییرات انرژی کرنشی برابر جایابی در یک جهت،
 برابر است با نیرویی که باعث بوجود آمدن آن جایابی شده است (نیروی اعمال شده،
 در همان نقطه و همان جهت).

در اصل این تصور حالت خاصی از اصل کمترین انرژی است و معادله اصل جایابی
 معادله واحدی باشد.



$$U(u_0, v_0) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^2 \int_{V_i} E^{(i)} (E^{(i)})^2 dV \quad \text{مثال:}$$

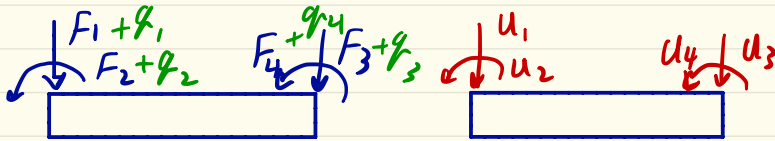
$$= \frac{EA}{2} \left[h \left(\frac{u_0}{h} \right)^2 + \sqrt{2}h \left(\frac{u_0 - v_0}{2h} \right)^2 \right]$$

با برتورس کا کے لیے نو:

$$0 = \frac{\partial U}{\partial u_0} = EA \left(\frac{u_0}{h} + \frac{\sqrt{2}}{2} \frac{u_0 - v_0}{2h} \right)$$

$$\Rightarrow u_0 = \frac{Ph}{EA}, \quad v_0 = (1 + 2\sqrt{2}) \frac{Ph}{EA}$$

$$P = \frac{\partial U}{\partial v_0} = EA \left(0 - \frac{\sqrt{2}}{2} \frac{u_0 - v_0}{2h} \right)$$



مثال: تیر دوسه آزاد زیر بار دینفر کبیته

$$EI \left(\frac{d^4 w_0}{dx^4} \right) = 0 \quad (a)$$

معادله حاکم برای تیر:

$$\Rightarrow w_0(x) = a_1 + a_2 x + a_3 x^2 + a_4 x^3 \quad (b)$$

a_i ها ثابت های انتگرال گیری هسته. ما باید هستیم که a_i ها را بر حسب

جایابی و مرزهای دو انتهای تیر بنویسیم.

$$\left\{ \begin{array}{l} u_1 \equiv w_0(0) = a_1 \\ u_2 \equiv \left(-\frac{dw_0}{dx}\right)_{x=0} = -a_2 \\ u_3 \equiv w_0(L) = a_1 + a_2L + a_3L^2 + a_4L^3 \\ u_4 \equiv \left(-\frac{dw_0}{dx}\right)_{x=L} = -a_2 - 2a_3L - 3a_4L^2 \end{array} \right. \quad (C)$$

از حل این چهار معادله داریم:

$$w_0(x) = u_1 \phi_1(x) + u_2 \phi_2(x) + u_3 \phi_3(x) + u_4 \phi_4(x) = \sum_{i=1}^4 u_i \phi_i(x) \quad (d)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \phi_1(x) = 1 - 3\left(\frac{x}{L}\right)^2 + 2\left(\frac{x}{L}\right)^3 \\ \phi_2(x) = -x \left[1 - 2\left(\frac{x}{L}\right) + \left(\frac{x}{L}\right)^2 \right] \\ \phi_3(x) = \left(\frac{x}{L}\right)^2 \left(3 - 2\frac{x}{L} \right) \\ \phi_4(x) = x \frac{x}{L} \left(1 - \frac{x}{L} \right) \end{array} \right. \quad (e)$$

$$\begin{aligned}
 U &= \frac{EI}{2} \int_0^L \left(\frac{d^2 w_0}{dx^2} \right)^2 dx \\
 &= \frac{EI}{2} \int_0^L \left(\sum_{i=1}^4 u_i \frac{d^2 \phi_i}{dx^2} \right) \left(\sum_{j=1}^4 u_j \frac{d^2 \phi_j}{dx^2} \right) dx
 \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^4 \sum_{j=1}^4 K_{ij} u_i u_j \quad (f)$$

$$U = - \left[\int_0^L q(x) w_0(x) dx + \sum_{i=1}^4 F_i u_i \right] \quad (g)$$

$\sum_{i=1}^4 u_i \phi_i$ ← ستارن

F_i : نیروهای خارجی در نقاط گسسته سازی شده

$q(x)$: بار گسسته خارجی در بین

$$\Rightarrow V = - \sum_{i=1}^4 (q_i u_i + F_i u_i) \quad (h)$$

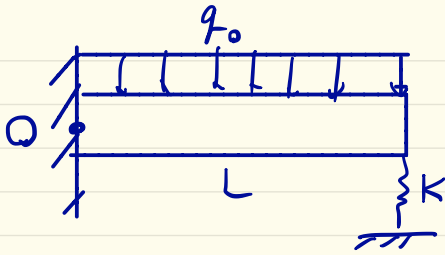
کہ درآں

$$q_i = \int_0^L q(x) \phi_i(x) dx \quad (i)$$

باستاده از تئوری ماتریسی نو 1 من توان نوشت:

$$F_i + q_i = \frac{\partial U}{\partial u_i} = \sum_{j=1}^4 K_{ij} u_j \quad (j)$$

$$\frac{2EI}{L^3} \begin{bmatrix} 6 & -3L & -6 & -3L \\ & 2L^2 & 3L & L^2 \\ \text{sym} & & 6 & 3L \\ & & & 2L^2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} q_1 \\ q_2 \\ q_3 \\ q_4 \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} F_1 \\ F_2 \\ F_3 \\ F_4 \end{Bmatrix} \quad (k)$$



برای مثال در حال خاص زیر داریم:

$$\begin{Bmatrix} q_1 \\ q_2 \\ q_3 \\ q_4 \end{Bmatrix} = \frac{q_0 L}{12} \begin{Bmatrix} 6 \\ -L \\ 6 \\ L \end{Bmatrix}$$

مهمی داریم:

$$u_1 = u_2 = 0$$

$$F_3 = -F_5 = -k w_0(L) = -k u_3$$

$$F_4 = 0$$

$$\xrightarrow{(K)} \begin{bmatrix} k_{ij} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ u_3 \\ u_4 \end{Bmatrix} = \frac{q_0 L}{12} \begin{Bmatrix} 6 \\ -L \\ 6 \\ L \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} F_1 \\ F_2 \\ -k u_3 \\ 0 \end{Bmatrix} \quad (l)$$

برای حل این معادله ماتریسی باید سطرهاستون مربوطه را حذف کرد؛ $u_1 = u_2 = 0$

$$\frac{2EI}{L^3} \begin{bmatrix} 6 & 3L \\ 3L & 2L^2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} u_3 \\ u_4 \end{Bmatrix} = \frac{q_0 L}{12} \begin{Bmatrix} 6 \\ L \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} -k u_3 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

$$\Rightarrow u_3 = w_0(L) = \frac{q_0 L^4}{8EI} \frac{1}{(1 + KL^3/3EI)}$$

$$u_4 = - \frac{q_0 L^3}{6EI} \frac{(EI - KL^3/24)}{(EI - KL^3/3)}$$