

دموی جزوه استاتیک

دانشگاه تهران

استاد قاسمیه

فهرست

1	مقدمه	فصل 1
4	استاتیک نقاط مادی	فصل 2
17	اجسام صلب سیستم نیروهای معادل	فصل 3
44	تبادل اجسام صلب	فصل 4
59	نیروهای گسترده (مرکز سطح یا مرکز خط یا منحنی)	فصل 5
89	تحلیل سازه‌ها	فصل 6
114	کابل‌ها و تیرها	فصل 7
148	اصطکاک	فصل 8
162	نیروهای گسترده: (گشتاور لختی)	فصل 9
181	کار مجازی	فصل 10

مطالعه مکانیک مقدماتی بر شش اصل بنیادین است که همه مبنای تجربی دارند:

- **قانون متوطی ۱ ضلاع برای جمع بستن نیروها:** به جای دو نیرو که به ذره اثر میکنند یک تک نیرو به نام برابند قرار داد که از رسم قطر متوطی ۱ ضلاعی بدست می آید که دو ضلع مجاورش همان دو نیروی معلومند.
- **اصل انتقال پذیری:** اگر نیروی وارد بر نقطه ای از یک جسم صلب را بوسیله نیروی دیگری که با نیروی اول از نظر مقدار و جهت برابر ولی نقطه اثر آن متفاوت است جایگزین کنند، وضعیت تعادل یا حرکت جسم تغییر نخواهد کرد، به شرط آنکه دو نیرو یک خط اثر داشته باشند.

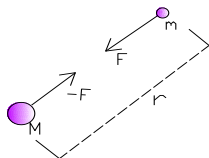
سه قانون بنیادین نیوتن:

- **قانون اول:** اگر برابند نیروهایی که به ذره وارد می شود صفر باشد، ذره در حالت سکون می ماند و اگر در حرکت باشد به حرکت یکنواختش بر روی خط راست ادامه میدهد.

- **قانون دوم:** اگر برابند نیروهایی که به ذره وارد می شود صفر نباشد، ذره در امتداد این برابند و متناسب با بزرگی آن شتاب می گیرد. $F=ma$
که a, m, F به ترتیب نماینده برابند نیروهای وارد بر ذره، جرم ذره و شتاب ذره اند که با یکاهای سیستم سازگار بیان میشوند.

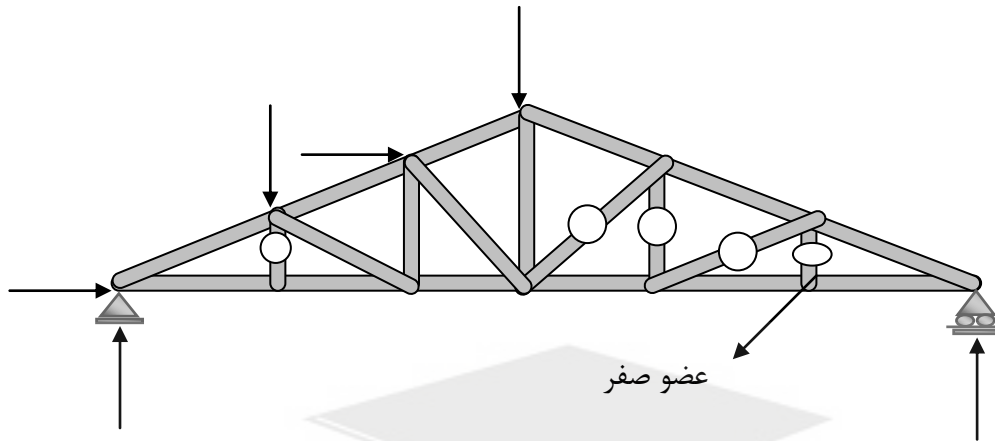
- **قانون سوم:** نیروهای عمل و عکس العمل میان دو جسم که باهم تماس دارند هم اندازه اند، در یک امتدادند و در خلاف جهت هم اثر می کنند.

- **قانون گرانش نیوتن:** دو ذره به جرم های m, M یکدیگر را با نیروی مساوی و مختلف جهت $(-F, F)$ جذب میکنند



r فاصله دو ذره، G ثابت گرانش

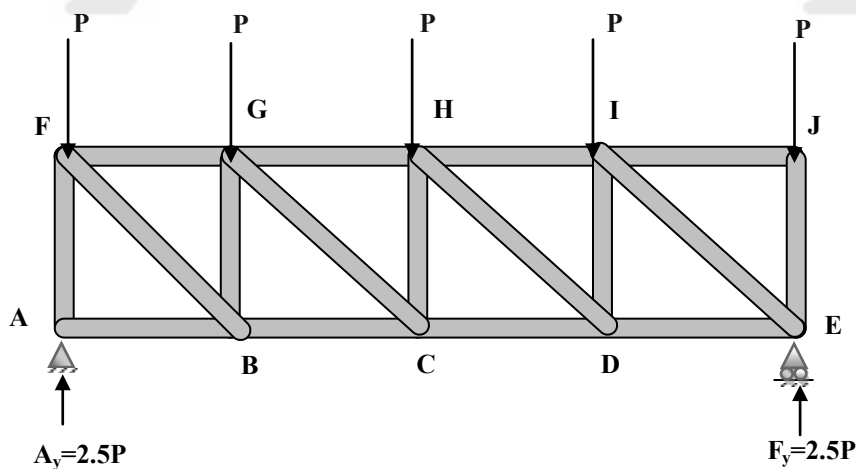
مثال: عضوهای صفر نیروی را نشان دهید.



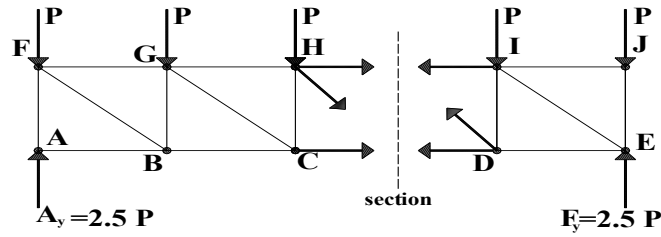
تحلیل خرپا به روش برش روش قطع یا روش برش: (section)

- ولی تعیین نیروها در تمام عضوهای یک خرپای ساده روش مفضل ها که قبلا بررسی شد معمولا بهترین روش است ولی برای تعیین نیرو در یک عضو تنها یا در چند عضو اندک یک خرپای ساده، روش مقاطع بهتر است.
- (1) ترسیم نمودار آزاد جسم خرپا (برای تعیین واکنش در تکیه گاه ها)
 - (2) عبور خط برش از سه عضو خرپا، که یکی از آنها عضو مورد نظر است. پس از حذف این اعضا خرپا به دو سمت جداگانه تقسیم می شود.
 - (3) انتخاب یکی از دو قسمت خرپا و ترسیم نمودار جسم آزاد آن
 - (4) نوشتن سه معادله تعادل
- در عبور خط برش باید دقت شود که خط برش فقط سه عضو را قطع کند زیرا با حل معادله های تعادل نمی توان بیش از سه مجهول را حل کرد.

مثال: فرض کنیم F_{HD} را بخواهیم:



برش روبرو می‌تواند مقادیر F_{HD} بدهد .



سازه باید دارای دو نیمه در تعادل باشد.

از تعادل در صفحه سه معادله و سه مجهول و F_{HD} بدست می‌آید.

باید توجه داشته باشیم که از آنجایی که سه معادله تعادل داریم برش ما باین به گونه ای باشد که سه نیروی مجهول داشته باشیم .

ضمناً می‌توانستیم بجای نیمه ی سمت چپ نیمه سمت راست را مورد نظر قرار دهیم.

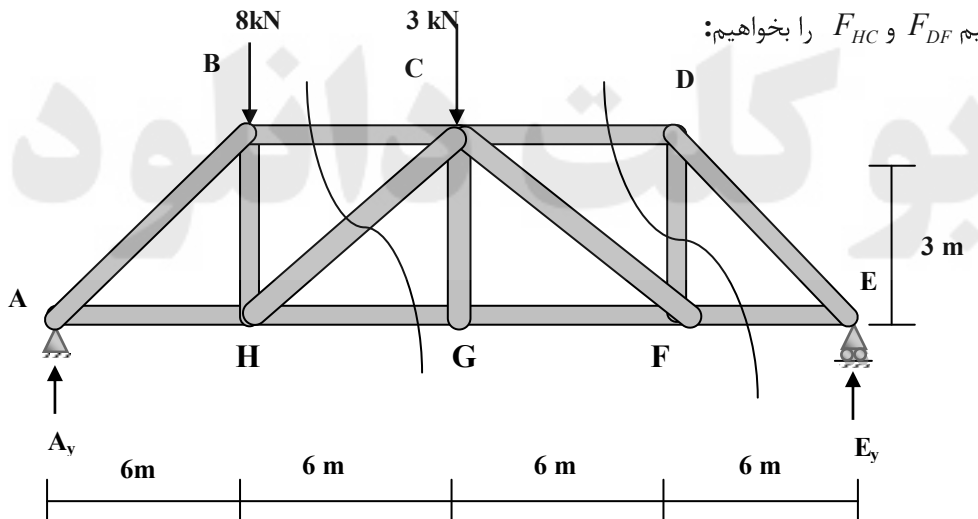
با برش فوق داریم:

$$+\rightarrow \sum F_x = 0$$

$$+\uparrow \sum F_y = 0 \Rightarrow$$

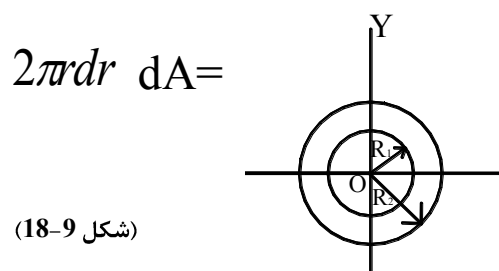
$$F_{HD} \sin \theta - 2P + 2.5P = 0 \Rightarrow F_{HD} = \frac{-0.5P}{\sin \theta}$$

$$\sum M_A = 0$$



برش روبرو می‌تواند مقادیر F_{HC} بدهد.

مثال: گشتاور لختی قطبی و گشتاور لختی حول محور Y را بدست آورید؟



(شکل 9-18)

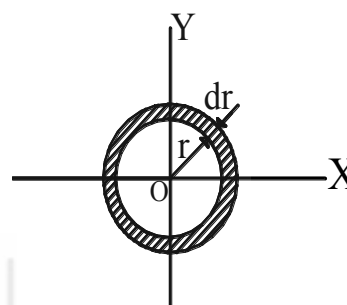
$$dJ = r^2 dA = r^2 (2\pi r dr) = 2\pi r^3 dr$$

$$J = \int dJ = 2\pi \int_{R_1}^{R_2} r^3 = 2\pi \frac{r^4}{4} \Big|_{R_1}^{R_2}$$

$$J = \frac{\pi}{2} (R_2^4 - R_1^4)$$

$$J = I_x + I_y - 2I_z \quad (\text{شکل 9-19})$$

$$I_x = \frac{\pi}{4} (R_2^4 - R_1^4)$$

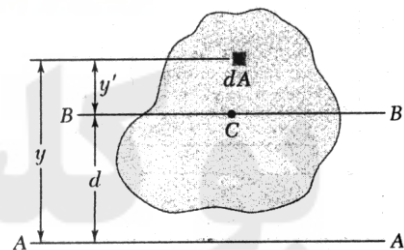


تئوری محورهای موازی:

(شکل 9-20)

نسبت به محور AA'

$$I = I_{AA'} = ?$$



$$I = \int y^2 dA = \int (y' + d)^2 dA = \int y'^2 dA + \int d^2 dA + \int 2dy'dA$$

$$I = \int y'^2 dA + d^2 \int dA + 0$$

$$\boxed{I = \bar{I} + d^2 A}$$

$I =$ گشتاورماند نسبت به هر محور

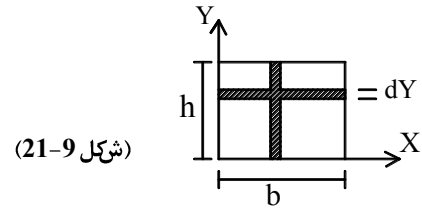
$\bar{I} =$ گشتاور ماند نسبت به محور مرکز سطح

$$k^2 = \bar{k}^2 + d^2$$

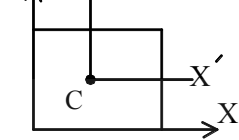
$$J_0 = \bar{J}_0 + d^2 A$$

$$k_0^2 = \bar{k}_0^2 + d^2$$

مثال:

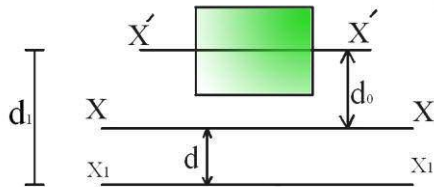


$$I_x = \int y^2 dA = \int y^2 b dy = b \int_0^h y^2 dy = \frac{bh^3}{3}$$



$$I = \bar{I} + Ad^2$$

$$\bar{I} = I - Ad^2 = \frac{bh^3}{3} - bd\left(\frac{h}{2}\right)^2 = \frac{bh^3}{3} - \frac{bh^3}{4} = \frac{bh^3}{12}$$



$$I_x =$$

$$I_{x_1} = ?$$

$$I_x = \bar{I} + Ad_0^2$$

$$\bar{I} = I_x - Ad_0^2$$

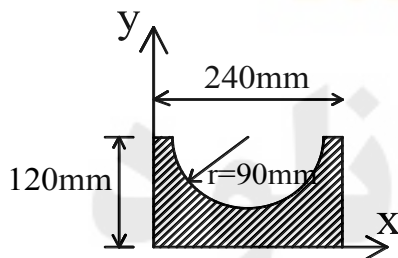
$$I_{x_1} = \bar{I} + Ad_1^2 = I_x - Ad_0^2 + Ad_1^2$$

$$I_{x_1} \neq I_x + Ad^2$$

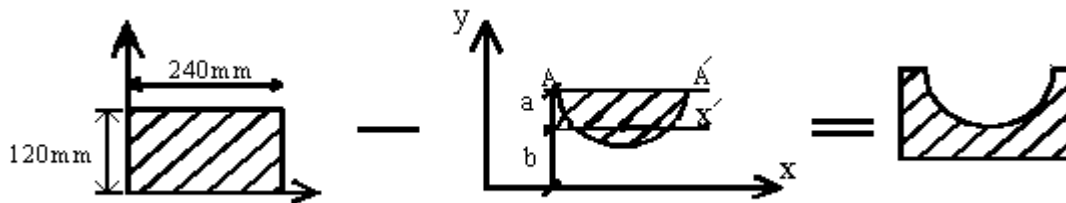
$$d = d_1 - d_0$$

مثال: ممان اینرسی شکل مقابل را نسبت به محور I

بدست آورید.



(شکل 9-22)



$$I_x = \frac{1}{3}bh^3 = \frac{1}{3}(240)(120)^3 = 138.2 \times 10^6 \text{ mm}^4$$

$$a = \frac{4r}{3\pi} = \frac{4 \times 90}{3\pi} = 38.2 \text{ mm}$$

$$b = 120 - a = 81.8 \text{ mm}$$

$$I_{AA'} = \frac{1}{8}\pi r^4 = \frac{1}{8}\pi(90)^4 = 25.76 \times 10^6 \text{ mm}^4$$

پایان

جهت دانلود نسخه ی کامل محصول

روی دکمه زیر [کلیک](#) نمایید

دانلود نسخه ی کامل محصول