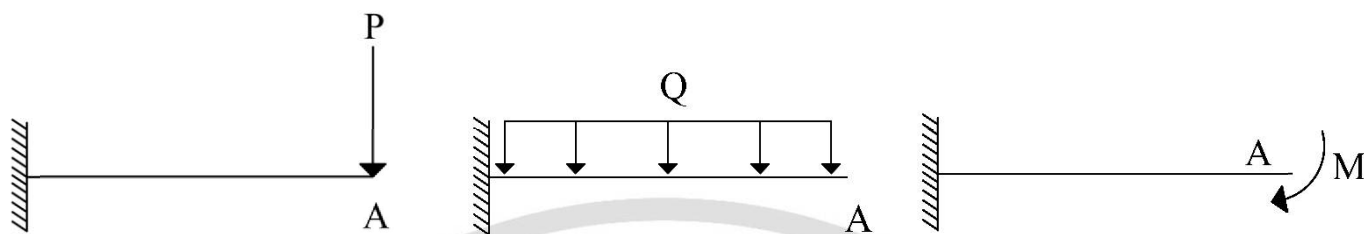


فهرست مطالب

- ۱..... تعیین درجه نامعینی
- ۲..... روش لنگر سطح در تعیین مقدار خیز و شیب سازه‌های معین
- ۴..... روش تیرمزدوج در تعیین مقدار خیز و شیب سازه‌های معین
- ۷..... الگوی تیرهای پایه در تعیین مقدار خیز و شیب سازه‌های معین
- ۹..... روش کار مجازی در تعیین مقدار خیز و شیب سازه‌های معین
- ۱۱..... روش نرمی در تحلیل سازه‌های نامعین
- ۱۳..... روش سختی در تحلیل سازه‌های نامعین
- ۱۵..... روش شیب افت و پخش لنگر در تحلیل سازه‌های نامعین
- ۱۷..... روش شیب افت اصلاح شده در تحلیل سازه‌های نامعین
- ۱۹..... خواص تقارن در سازه

تیرهای پایه



$$\Delta_A = \frac{PL^3}{6EI}$$

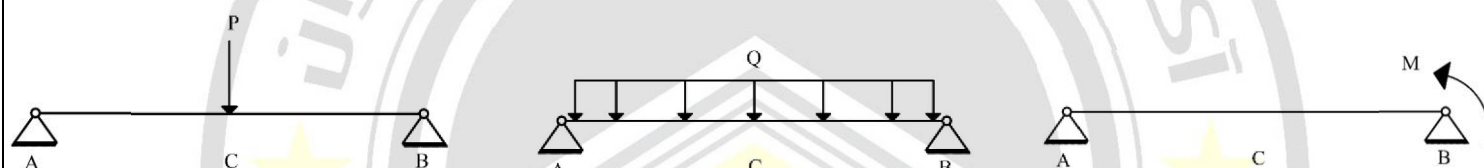
$$\theta_A = \frac{PL^2}{2EI}$$

$$\Delta_A = \frac{QL^4}{8EI}$$

$$\theta_A = \frac{QL^3}{6EI}$$

$$\Delta_A = \frac{ML^2}{2EI}$$

$$\theta_A = \frac{ML}{EI}$$



$$\Delta_C = \frac{PL^3}{48EI}$$

$$\theta_{A=B} = \frac{PL^2}{16EI}$$

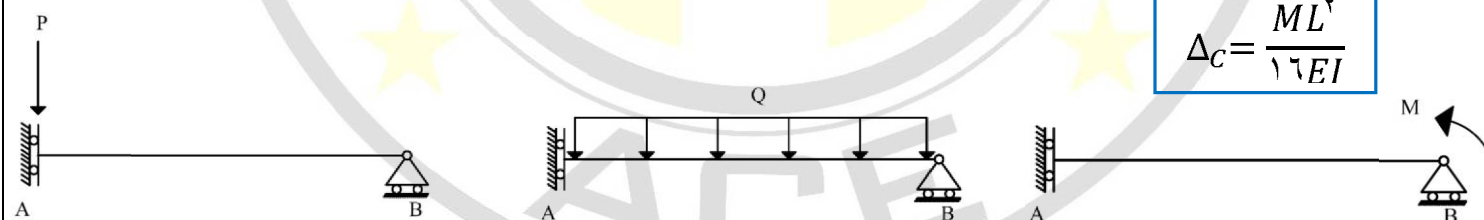
$$\Delta_C = \frac{5QL^4}{384EI}$$

$$\theta_{A=B} = \frac{QL^3}{24EI}$$

$$\theta_A = \frac{ML}{6EI}$$

$$\theta_B = \frac{ML}{3EI}$$

$$\Delta_C = \frac{ML^2}{16EI}$$



$$\Delta_A = \frac{PL^3}{6EI}$$

$$\theta_B = \frac{PL^2}{2EI}$$

$$\Delta_A = \frac{5QL^4}{384EI}$$

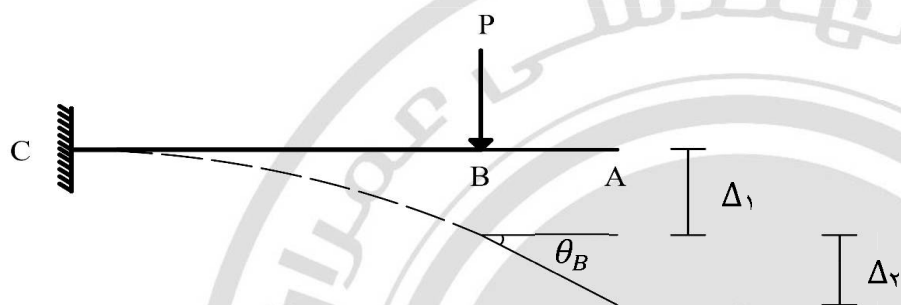
$$\theta_B = \frac{QL^3}{24EI}$$

$$\Delta_A = \frac{ML^2}{2EI}$$

$$\theta_B = \frac{ML}{EI}$$

مثال:

در سازه زیر مقدار خیز و شیب در نقطه A چقدر است؟



$$\theta_A = \theta_B = \frac{P(3L)^2}{6EI} = \frac{3PL^2}{6EI}$$

$$\Delta_1 = \Delta_B = \frac{P(3L)^3}{6EI} = \frac{3PL^3}{EI}$$

$$\Delta_A = \Delta_1 + \Delta_2 \rightarrow \Delta_A = \Delta_1 + (\theta_B \times L_{AB})$$

$$\Delta_A = \frac{3PL^3}{EI} + \left(\frac{3PL^2}{6EI} \times L \right) = \frac{5PL^3}{2EI}$$

محاسبه دیاگرام لنگر بار گذاری اصلی بر سازه

محاسبه دیاگرام لنگر ناشی از بار یا لنگر واحد مجازی

بررسی سایر اثرات موثر در روش کار مجازی (نشست تکیه گاهی، خطای ساخت، تغییر درجه حرارت و ...)

محاسبه انگرال فرمول کار مجازی و محاسبه مقادیر خیز با شیب

$$1 \times \Delta \quad R \times \Delta_0 \quad \int \frac{M \times m}{EI} dx + \int \frac{V \times v}{GA_s} dx + \int \frac{N \times n}{EA} dx + \int \frac{T \times t}{GJ} dx + \int n \alpha \Delta T \cdot dx \quad \frac{F \cdot f}{k_x} \quad \frac{M \cdot m}{k_\theta} \quad ne$$

 $R \times \Delta_0 =$ خطای ناشی از نشست های تکیه گاهی

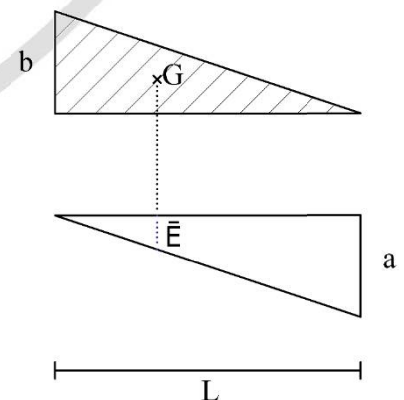
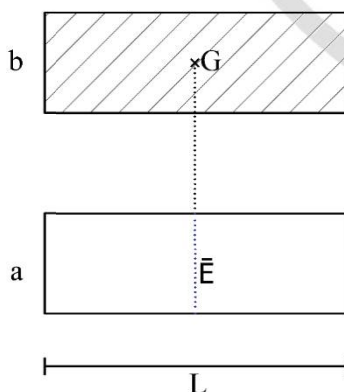
در صورتی که نیروی عکس العمل تکیه گاهی ناشی از بار مجازی هم جهت با نشست تکیه گاهی باشد؛ مقدار نشست در رابطه علامت مثبت و اگر خلاف جهت هم نباشند با علامت منفی ظاهر می گردد.

 $ne =$ خطای ساخت

در صورتی که عضو کوتاه تر ساخته شده باشد علامت e منفی و در صورتی که عضو بلندتر ساخته شده باشد علامت e

نکته : در سازه های معین تحت اثر نشست های تکیه گاهی، تغییر درجه حرارت و خطاهای ساخت، هیچ تنش و نیروی در اعضا به وجود نمی آید.

نحوه محاسبه انتگرال $\int \frac{M(x) \times m(x)}{EI} dx$:



$$\int \frac{M(x) \times m(x)}{EI} dx = (L \times b) \times (a) = abL$$

$$\int \frac{M(x) \times m(x)}{EI} dx = \left(\frac{L \times b}{2} \right) \times \left(\frac{a}{3} \right) = \frac{abL}{6}$$