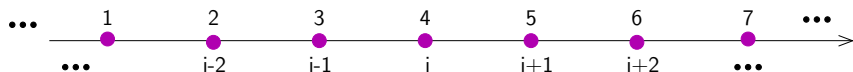


Centralne wzory różnicowe

dla zagadnienia jednowymiarowego



	$i-2$	$i-1$	i	$i+1$	$i+2$
f^I	$\frac{1}{2h}$	$\left(\begin{array}{c} -1 \\ \text{---} \\ 0 \\ \text{---} \\ 1 \end{array} \right)$			
f^{II}	$\frac{1}{h^2}$	$\left(\begin{array}{c} 1 \\ \text{---} \\ -2 \\ \text{---} \\ 1 \end{array} \right)$			
f^{III}	$\frac{1}{2h^3}$	$\left(\begin{array}{c} -1 \\ \text{---} \\ 2 \\ \text{---} \\ 0 \\ \text{---} \\ -2 \\ \text{---} \\ 1 \end{array} \right)$			
f^{IV}	$\frac{1}{h^4}$	$\left(\begin{array}{c} 1 \\ \text{---} \\ -4 \\ \text{---} \\ 6 \\ \text{---} \\ -4 \\ \text{---} \\ 1 \end{array} \right)$			

Problem zginania belki

Przemieszczeniowe równanie różniczkowe czwartego rzędu

- Zastosujemy MRS do rozwiązania problemu sformułowanego lokalnie np. za pomocą przemieszczeniowego równania różniczkowego czwartego rzędu opisującego zginanie belki prostej.

$$\frac{d^4 v(x)}{dx^4} = \frac{p_y(x)}{EJ} .$$

- Poszukiwaną "pierwotną" funkcją jest funkcja ugięcia belki $v(x)$.
- Funkcjami "wtórnymi" będą: moment zginający $M(x)$ oraz siła poprzeczna $T(x)$:

$$M(x) = -EJ \frac{d^2 v(x)}{dx^2} , \quad T(x) = -EJ \frac{d^3 v(x)}{dx^3} .$$

- Do równania różniczkowego należy dopisać odpowiednie warunki brzegowe, wynikające z brzegowych więzów kinematycznych oraz brzegowych obciążeń.

Model obliczeniowy belki

Tworzenie równań różnicowych

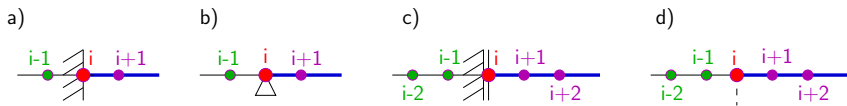
Jednowymiarowe zagadnienie brzegowe zginania belki opisane równaniem różniczkowym czwartego rzędu, po zastosowaniu **centralnego ilorazu różnicowego** ma postać:

$$\frac{d^4 v(x)}{dx^4} = \frac{p_y(x)}{EJ} \implies \frac{v_{i-2} - 4v_{i-1} + 6v_i - 4v_{i+1} + v_{i+2}}{h^4} = \frac{p_{y_i}}{EJ}$$

$$v_{i-2} - 4v_{i-1} + 6v_i - 4v_{i+1} + v_{i+2} = b_i, \quad b_i = h^4 \cdot \frac{p_{y_i}}{EJ}$$

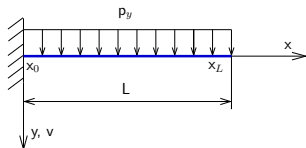
Tworzy się układ równań, w którym należy uwzględnić jeszcze **warunki brzegowe**.

Warunki brzegowe w zapisie różnicowym



- a) **Brzeg utwierdzony:** $v = 0$, $\frac{dv}{dx} = 0$,
w zapisie różnicowym: $v_i = 0$, $\frac{-v_{i-1} + v_{i+1}}{2h} = 0$.
- b) **Brzeg przegubowo podparty:** $v = 0$, $M = -EJ \frac{d^2v}{dx^2} = 0$,
w zapisie różnicowym: $v_i = 0$, $-EJ \frac{v_{i-1} - 2v_i + v_{i+1}}{h^2} = 0$.
- c) **Brzeg pionowo przesuwny:** $\frac{dv}{dx} = 0$, $T = -EJ \frac{d^3v}{dx^3} = 0$,
w zapisie różnicowym:
 $\frac{-v_{i-1} + v_{i+1}}{2h} = 0$, $-EJ \frac{-v_{i-2} + 2v_{i-1} - 2v_{i+1} + v_{i+2}}{2h^3} = 0$.
- d) **Brzeg swobodny:** $M = -EJ \frac{d^2v}{dx^2} = 0$, $T = -EJ \frac{d^3v}{dx^3} = 0$,
w zapisie różnicowym:
 $-EJ \frac{v_{i-1} - 2v_i + v_{i+1}}{h^2} = 0$, $-EJ \frac{-v_{i-2} + 2v_{i-1} - 2v_{i+1} + v_{i+2}}{2h^3} = 0$.

Przykład belki wspornikowej



Równanie różnicowe musi być rozpisane dla punktów $i = 1, 2, 3, 4$:

$$1 \cdot v_{i-2} - 4 \cdot v_{i-1} + 6 \cdot v_i - 4 \cdot v_{i+1} + 1 \cdot v_{i+2} = b \quad \text{gdzie} \quad b = (h^4 p_y)/(EJ)$$

Warunki brzegowe:

$$\text{dla } x = 0 : \quad v = 0$$

$$i = 0 : \quad 1 \cdot v_0 = 0$$

$$\text{dla } x = L : \quad M = 0$$

$$i = 4 : \quad 1 \cdot v_3 - 2 \cdot v_4 + 1 \cdot v_5 = 0$$

$$v' = 0$$

$$-1 \cdot v_{-1} + 1 \cdot v_1 = 0$$

$$T = 0$$

$$-1 \cdot v_2 + 2 \cdot v_3 - 2 \cdot v_5 + 1 \cdot v_6 = 0$$

Przykład belki wspornikowej

Układ równań MRS

Otrzymujemy **układ równań MRS**:

1. $1 \cdot v_{-1} - 4 \cdot v_0 + 6 \cdot v_1 - 4 \cdot v_2 + 1 \cdot v_3 = b$
2. $1 \cdot v_0 - 4 \cdot v_1 + 6 \cdot v_2 - 4 \cdot v_3 + 1 \cdot v_4 = b$
3. $1 \cdot v_1 - 4 \cdot v_2 + 6 \cdot v_3 - 4 \cdot v_4 + 1 \cdot v_5 = b$
4. $1 \cdot v_2 - 4 \cdot v_3 + 6 \cdot v_4 - 4 \cdot v_5 + 1 \cdot v_6 = b$

5. $1 \cdot v_0 = 0$
6. $-1 \cdot v_{-1} + 1 \cdot v_1 = 0$
7. $1 \cdot v_3 - 2 \cdot v_4 + 1 \cdot v_5 = 0$
8. $-1 \cdot v_2 + 2 \cdot v_3 - 2 \cdot v_5 + 1 \cdot v_6 = 0$

Przykład belki wspornikowej

Postać macierzowa układu równań

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{V} = \mathbf{B}$$



-1	0	1	2	3	4	5	6
----	---	---	---	---	---	---	---

$i =$	1	1	-4	6	-4	1				v_{-1}	b
	2		1	-4	6	-4	1			v_0	b
	3			1	-4	6	-4	1		v_1	b
	4				1	-4	6	-4	1	v_2	b
	wb $i=0$		1							v_3	0
			-1		1					v_4	0
	wb $i=4$					1	-2	1		v_5	0
					-1	2		-2	1	v_6	0

$\mathbf{A} \cdot \mathbf{V} = \mathbf{B}$