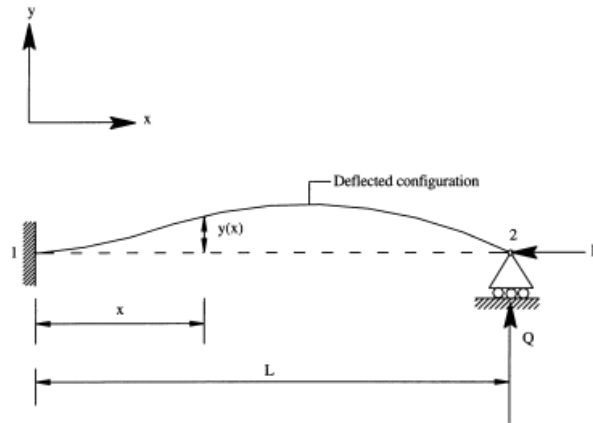


Analiza stabilnosti ravnih štapova metodom početnih parametara

Diferencijalna jednadžba ravnoteže ravnog štapa složenijih rubnih uvjeta (rubni uvjeti su ne samo geometrijski već i fizikalni) kao što je to na primjer upeti – zglobni slučaj glasi:



$$EI \left(\frac{d^2 y}{dx^2} \right) = -M = -Q(L - x) - Py$$

gdje je Q poprečna sila u štapu (koju najčešće u ovoj analizi zanemarujemo).

Dvostrukim deriviranjem prethodne jednadžbe po x , dobivamo:

$$\frac{d^4 y}{dx^4} + \alpha^2 \left(\frac{d^2 y}{dx^2} \right) = 0, \text{ pri čemu je } \alpha^2 = \frac{P}{EI}.$$

Ovo je sada linearna homogena diferencijalna jednadžba IV. reda čije je moguće opće rješenje oblika

$$y = A \sin \alpha x + B \cos \alpha x + Cx + D$$

Deriviranjem jednadžbe rješenja / progiba po x , dobivamo jednadžbu kutova zaokreta duž osi štapa

$$y' = \alpha A \cos \alpha x - \alpha B \sin \alpha x + C$$

Narednim deriviranjem pretpostavljenog rješenja slijede:

$$y'' = -\alpha^2 A \sin \alpha x - \alpha^2 B \cos \alpha x$$

$$y''' = -\alpha^3 A \cos \alpha x + \alpha^3 B \sin \alpha x$$

$$y^{IV} = \alpha^4 A \sin \alpha x + \alpha^4 B \cos \alpha x = -\alpha^2 y''$$

Analiza stabilnosti ravnih štapova metodom početnih parametara

Nadalje, poveznice pretpostavljenog rješenja i njegovih derivacija s geometrijskim i fizikalnim veličinama su:

- JEDNAŽBA PROGIBA

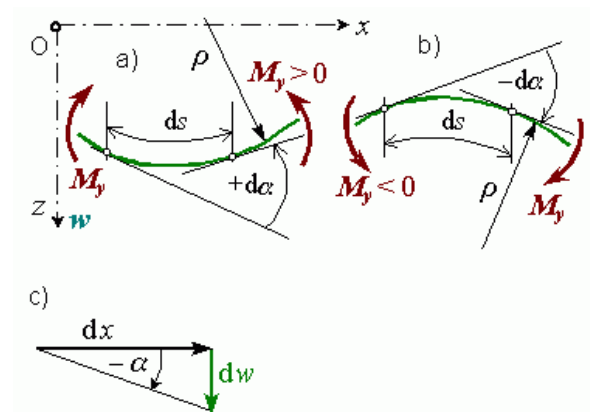
$$y = A\sin\alpha x + B\cos\alpha x + Cx + D$$
- JEDNADŽBA KUTOVA ZAOKRETA

$$y' = \alpha A\cos\alpha x - \alpha B\sin\alpha x + C$$
- JEDNADŽBA MOMENATA SAVIJANJA

$$M = -EIy''$$

$$M = -EI(-\alpha^2 A\sin\alpha x - \alpha^2 B\cos\alpha x)$$

pri čemu ovaj predznak ovisi predznaku kod deformacija savijanja ravnog nosača (u većini slučajeva je negativan)



- JEDNAŽBA POSMIKA

$$T = -EIy''' - Py' = -EI(y''' + \alpha^2 y')$$

$$T = -EI[(-\alpha^3 A\cos\alpha x + \alpha^3 B\sin\alpha x) + \alpha^2(\alpha A\cos\alpha x - \alpha B\sin\alpha x + C)]$$

Primjenom ovih rješenja uz odgovarajuće rubne uvjete može se prilično učinkovito analizirati stabilnost ravnih štapova te sklopova u kojima se osim kritičnog tlačnog elementa utjecaji ostalih priključnih elemenata mogu nadomjestiti odgovarajućim elastičnim elementima / oprugama.

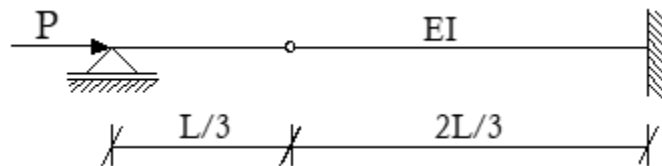
Prema tome, primjena je moguća uz ispunjenje dva neophodna uvjeta a to su:

1. funkcije rješenja (progiba, kutova zaokreta, momenata savijanja i posmika) moraju biti neprekinute i kontinuirane
2. cijelom duljinom štapa, moment savijanja mora moći biti definiran izrazom $M = P \cdot y$.

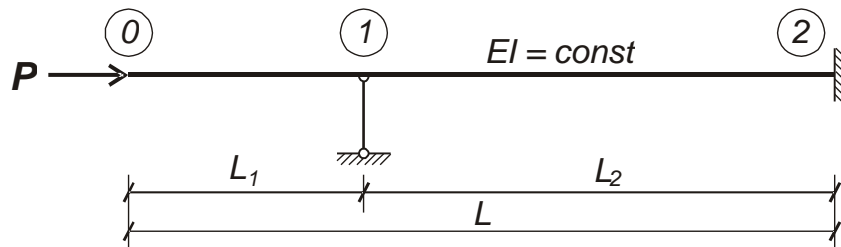
Analiza stabilnosti ravnih štapova metodom početnih parametara

Međutim, što ako prvi uvjet **nije** ispunjen, tj. neka od nabrojanih funkcija nije neprekinuta tj. negdje duž osi štapa imamo svojevrsan nagli skok kao u sljedećim primjerima?

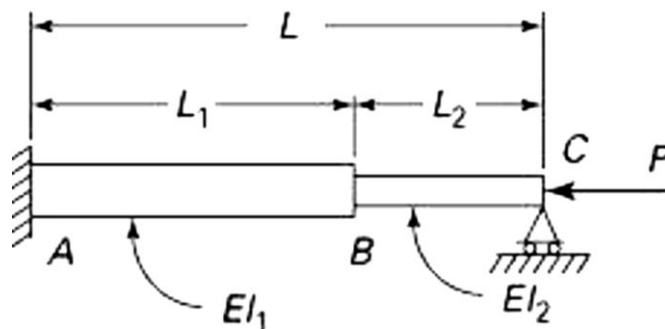
- Lom u dijagramu promjene kuta zaokreta na mjestu unutarnjeg zgloba



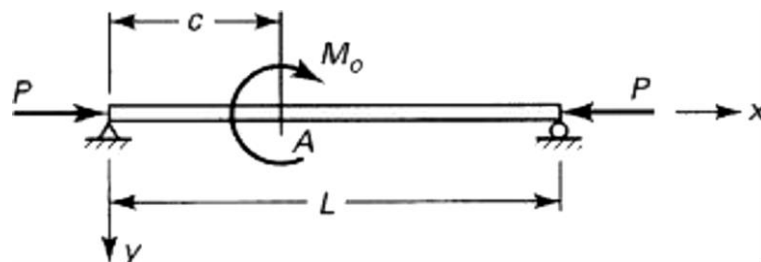
- Skok u dijagramu poprečnih sila na mjestu pomičnog ležaja u točki 1



- Nagla promjena krutosti duž osi štapa

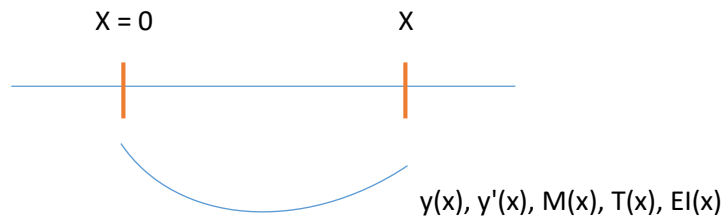


- Skok u dijagramu momenata savijanja uslijed djelovanja unutarnjeg koncentriranog momenta savijanja.



Ove primjere riješit ćemo u nastavku manjom prilagodbom rješenja dif. jednadžbe IV. reda.

METODA POČETNIH PARAMETARA



Odaberimo proizvoljnu točku na štapu i pretpostavimo da nam je to početak odakle mjerimo promjenu geometrijskih i fizikalnih veličina duž osi štapa, tj. u toj točki nam je $x = 0$ a veličine progiba $y(x=0)=y_0$, kuta zaokreta $y'(x=0)=y'_0$, momenta savijanja $M(x=0)=M_0$ te poprečne sile $T(x=0)=T_0$ poznate veličine.

- (1) $y(x = 0) = A \sin(\alpha \cdot 0) + B \cos(\alpha \cdot 0) + C \cdot 0 + D = B + D = y_0$
- (2) $y'(x = 0) = \alpha A \cos(\alpha \cdot 0) - \alpha B \sin(\alpha \cdot 0) + C = \alpha A + C = y'_0$
- (3) $M(x = 0) = -EI(-\alpha^2 A \sin(\alpha \cdot 0) - \alpha^2 B \cos(\alpha \cdot 0)) = -EI \cdot (-\alpha^2 B) = M_0$
- (4) $T(x = 0) = -EI(y'''(x = 0) + \alpha^2 y'(x = 0)) = -EI\alpha^2 C = T_0$

Ako riješimo ove četiri jednadžbe s četiri nepoznanice (A, B, C i D), dobijemo da su

$$B = \frac{M_0}{\alpha^2 EI}, \quad C = -\frac{T_0}{\alpha^2 EI}, \quad D = y_0 - \frac{M_0}{\alpha^2 EI}, \quad A = \frac{y'_0}{\alpha} + \frac{T_0}{\alpha^3 EI}$$

Izrazimo sada veličine progiba, kuta zaokreta, momenta savijanja i poprečne sile u sljedećem proizvoljnom presjeku duž osi štapa – u nekoj točki X na način da u jednadžbe rješenja i derivacija rješenja uvrstimo prethodno izračunate koeficijente A, B, C i D.

$$\begin{aligned} y(x) &= \left(\frac{y'_0}{\alpha} + \frac{T_0}{\alpha^3 EI} \right) \sin \alpha x + \frac{M_0}{\alpha^2 EI} \cos \alpha x - \frac{T_0}{\alpha^2 EI} x + y_0 - \frac{M_0}{\alpha^2 EI} = \\ &= y_0 + y'_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha} - M_0 \frac{1 - \cos \alpha x}{\alpha^2 EI} - T_0 \frac{\alpha x - \sin \alpha x}{\alpha^3 EI} \\ y'(x) &= y'_0 \cos \alpha x - M_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha EI} - T_0 \frac{1 - \cos \alpha x}{\alpha^2 EI} \\ M(x) &= \alpha EI y'_0 \sin \alpha x + M_0 \cos \alpha x + T_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha} \\ T(x) &= T_0 \end{aligned}$$

Naravno, za početnu točku uvijek odabiremo točku u kojoj su nam neke od ovih veličina poznate a najčešće jednake nuli.

Primjena ovih jednadžbi predstavlja metodu početnih parametara koja dozvoljava uvlačenje u rješavanje skokovitih promjena kuta zaokreta ($\Delta y'$), poprečne sile (ΔT), momenta (ΔM) ili krutosti.

**RJEŠENJE DIFERENCIJALNE JEDNADŽBE PROGIBA 4. REDA S
PRIPADAJUĆIM DERIVACIJAMA I VEZE S UNUTARNJIM SILAMA**

Progib: $y(x) = A \sin \alpha x + B \cos \alpha x + Cx + D$

Kut zaokreta: $y'(x) = \alpha(A \cos \alpha x - B \sin \alpha x) + C$

$$y''(x) = -\alpha^2 A \sin \alpha x - \alpha^2 B \cos \alpha x;$$

$$y'''(x) = -\alpha^3 A \cos \alpha x + \alpha^3 B \sin \alpha x$$

Jednadžba momenata: $M(x) = -EIy''(x)$

Jednadžba posmika: $T(x) = -EIy'''(x) - Py'(x) = -EI(y''' + \alpha^2 y')$

JEDNADŽBE METODE POČETNIH PARAMETARA

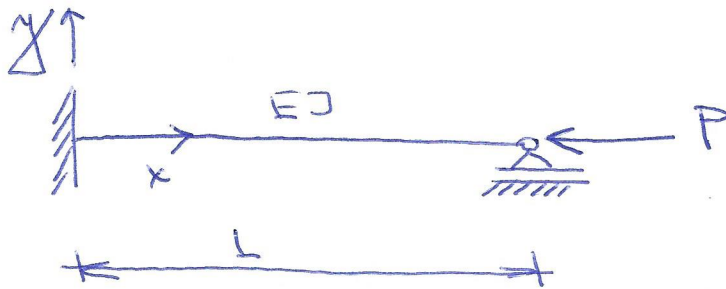
$$y(x) = y_0 + \frac{y'_0}{\alpha} \sin \alpha x - \frac{M_0}{\alpha^2 EI} (1 - \cos \alpha x) - \frac{T_0}{\alpha^3 EI} (\alpha x - \sin \alpha x)$$

$$y'(x) = y'_0 \cos \alpha x - \frac{M_0}{\alpha EI} \sin \alpha x - \frac{T_0}{\alpha^2 EI} (1 - \cos \alpha x)$$

$$M(x) = -EIy''(x) = \alpha EI y'_0 \sin \alpha x + M_0 \cos \alpha x + \frac{T_0}{\alpha} \sin \alpha x$$

$$T(x) = -EI(y''' + \alpha^2 y') = T_0$$

ISKUŠAJMO PRVO METODU POČETNIH PARAMETARA NA
 PRIMJERU KOJEG SMO VEĆ PRIJE RIJEŠILI, T.J. ČIJE
 RJEŠENJE NAM JE VEĆ POZNATO.



Rubni uvjeti:

$$x=0 : \begin{aligned} y(x=0) &= 0 \\ y'(x=0) &= 0 \\ M(x=0) &= M_0 \\ T(x=0) &= T_0 \end{aligned}$$

$$x=L : \begin{aligned} y(x=L) &= 0 \\ M(x=L) &= 0 \end{aligned}$$

Jednadžbe metode početnih parametara:

$$y(x) = \cancel{y_0} + \cancel{y'_0} \frac{\sin \alpha x}{\alpha} - M_0 \frac{1 - \cos \alpha x}{\alpha^2 EJ} - T_0 \frac{\alpha x - \sin \alpha x}{\alpha^3 EJ}$$

$$y'(x) = \cancel{y_0} \cos \alpha x - M_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha EJ} - T_0 \frac{1 - \cos \alpha x}{\alpha^2 EJ}$$

$$M(x) = \alpha EJ \cancel{y'_0} \sin \alpha x + M_0 \cos \alpha x + T_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha}$$

$$T(x) = T_0$$

$$y(x) = -M_0 \frac{1 - \cos \alpha x}{\alpha^2 EJ} - T_0 \frac{\alpha x - \sin \alpha x}{\alpha^3 EJ}$$

$$y'(x) = -M_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha EJ} - T_0 \frac{1 - \cos \alpha x}{\alpha^2 EJ}$$

$$M(x) = M_0 \cos \alpha x + T_0 \frac{\sin \alpha x}{\alpha}$$

$$T(x) = T_0$$

OD OVE ČETIRI JEDNADŽBE ODABERIMO ONE ČIJE RJEŠENJE NA KRAJU ŠTAPA TJ. ZA $x=L$ ZNAMO:

$$(1) y(x=L) = \emptyset \quad \text{i} \quad (2) M(x=L) = \emptyset.$$

$$(1) y(x=L) = -M_0 \frac{1 - \cos \alpha L}{\alpha^2 EJ} - T_0 \frac{\alpha L - \sin \alpha L}{\alpha^3 EJ} = \emptyset$$

$$(2) M(x=L) = M_0 \cos \alpha L + T_0 \frac{\sin \alpha L}{\alpha} = \emptyset$$

U MATRIČNOM OBLIKU:

$$\begin{bmatrix} \frac{\cos \alpha L - 1}{\alpha^2 EJ} & \frac{\sin \alpha L - \alpha L}{\alpha^3 EJ} \\ \cos \alpha L & \frac{\sin \alpha L}{\alpha} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_0 \\ T_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \emptyset \\ \emptyset \end{bmatrix}$$

UVJET NETRIVIJALNOG RJEŠENJA: $\det [I] = \emptyset$

$$\begin{aligned} \det [I] &= \frac{\sin \alpha L}{\alpha} \cdot \frac{\cos \alpha L - 1}{\alpha^2 EJ} - \cos \alpha L \cdot \frac{\sin \alpha L - \alpha L}{\alpha^3 EJ} = \\ &= \frac{\sin \alpha L \cdot \cos \alpha L - \sin \alpha L}{\alpha^3 EJ} - \frac{\sin \alpha L \cos \alpha L - \alpha L \cos \alpha L}{\alpha^3 EJ} = \emptyset \end{aligned}$$

$$\cancel{\sin \alpha L} \cos \alpha L - \sin \alpha L - \cancel{\sin \alpha L} \cos \alpha L + \alpha L \cos \alpha L = 0$$

$$\sin \alpha L = \alpha L \cos \alpha L \quad /: \cos \alpha L$$

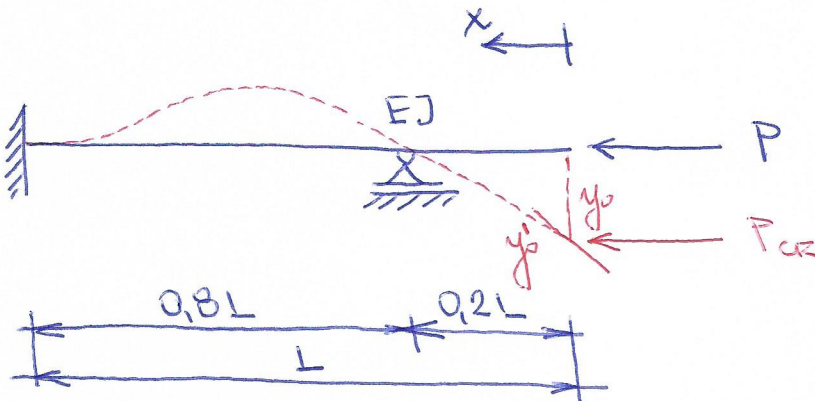
$$\tan \alpha L = \alpha L$$

OVO JE VEĆ POZNATA JEDNAČEBA ČIJE JE RJEŠENJE

$$P_{cr} = \frac{20,2EJ}{L^2} = \frac{2,05\pi^2 EJ}{L^2} = \frac{\pi^2 EJ}{(0,7L)^2}$$

IPAK, CILJ NAM JE ISKORISTITI OVU METODU NA
PRIMJERU ZA KOJE JOŠ NE ZNAMO RJEŠENJE.

POGLEDAJMO ZATO PRIMJER 2.



NAPOMENA: POČETAK ŠTAPA ($x = \emptyset$) POSTAVLJEN JE S
 DESNE STRANE (OVO JE PROIZVOLJNO).

Početni parametri, za $x = \emptyset$:

$$y(x = \emptyset) = y_0$$

$$y'(x = \emptyset) = y'_0$$

$$M(x = \emptyset) = \emptyset$$

$$T(x = \emptyset) = \emptyset$$

KRENIMO SADA OD POČETKA ŠTAPA PREMA NJEGOVOM
 KRAJU TJ. PREMA $x = L$ I DEFINIRAJMO VELIČINE
 KOJE SU NAM POZNATE:

$$(1) \quad y(x = 0,2L) = \emptyset$$

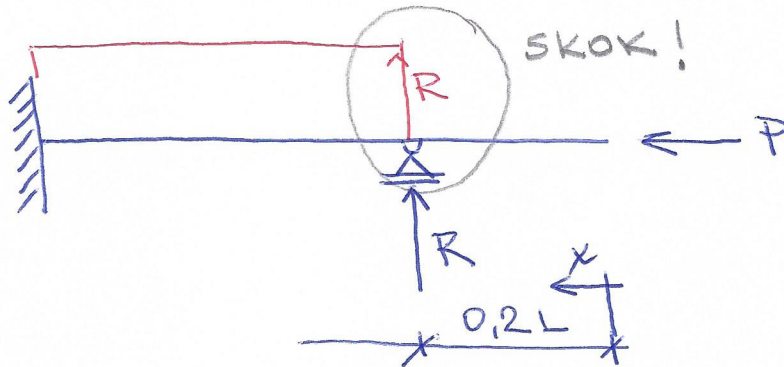
$$(2) \quad y(x = L) = \emptyset$$

$$(3) \quad y'(x = L) = \emptyset$$

UVRSTIMO OVO SVE U OSNOVNE JEDNAŽBE
 METODE POČETNIH PARAMETARA.

$$(1): y(x=0,2L) = y_0 + y_0' \frac{\sin 0,2\alpha L}{\alpha} = \phi$$

(2): NAPONA : DIJAGRAM POPREČNIH SILA :



$$y(x=L) = y_0 + y_0' \frac{\sin \alpha L}{\alpha} - R \cdot \frac{0,8\alpha L - \sin 0,8\alpha L}{\alpha^3 EJ} = \phi$$

SLIČNO KAD T_0 ALI NE DUŽ
 CIJELOG ŠTAPA VEĆ NA
 POTEZU OD 0,8L.

$$(3): y'(x=L) = y_0' \cos \alpha L - R \cdot \frac{1 - \cos 0,8\alpha L}{\alpha^2 EJ} = \phi$$

$$\begin{bmatrix} 1 & \frac{\sin 0,2\alpha L}{\alpha} & \phi \\ 1 & \frac{\sin \alpha L}{\alpha} & \frac{\sin 0,8\alpha L - 0,8\alpha L}{\alpha^3 EJ} \\ \phi & \cos \alpha L & \frac{\cos 0,8\alpha L - 1}{\alpha^2 EJ} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_0 \\ y_0' \\ R \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \phi \\ \phi \\ \phi \end{bmatrix}$$

$$\det [] = \frac{\sin \alpha L}{\alpha} \cdot \frac{\cos 0,8 \alpha L - 1}{\alpha^2 E J} - \cos \alpha L \frac{\sin 0,8 \alpha L - 0,8 \alpha L}{\alpha^3 E J} -$$

$$- \frac{\sin 0,2 \alpha L}{\alpha} \cdot \frac{\cos 0,8 \alpha L - 1}{\alpha^2 E J} = \phi \quad / \cdot \alpha^3 E J$$

$$\sin \alpha L \cdot \cos 0,8 \alpha L - \sin \alpha L - \sin 0,8 \alpha L \cdot \cos \alpha L + 0,8 \alpha L \cdot \cos \alpha L -$$

$$- \sin 0,2 \alpha L \cdot \cos 0,8 \alpha L + \sin 0,2 \alpha L = \phi$$

OVU TRANSCENDENTALNU JEDNADŽBU RIJEŠITI ČETIRO
 METODOM POKUŠAJA I POGURJEŠKE TJ. TRAZIMO NUL TOČKU
 FUNKCIJE:

$$f(u) = \sin u \cdot \cos 0,8 u - \sin u - \sin 0,8 u \cdot \cos u + 0,8 u \cdot \cos u -$$

$$- \sin 0,2 u \cdot \cos 0,8 u + \sin 0,2 u$$

GDJE JE $u = \alpha L$.

Iz Excel-a:

u	$f(u)$
ϕ	ϕ
1	-0,1503
2	-0,7849
3	-0,9714
4	0,8159
3,69	0,0086

$$\alpha L = 3,69 \Rightarrow \alpha = \frac{3,69}{L}$$

$$\alpha^2 = \frac{13,62}{L^2} = \frac{P_{cr}}{EJ}$$

$$P_{cr} = \frac{13,62 EJ}{L^2} = \frac{1,38 \pi^2 EJ}{L^2}$$

$$\begin{bmatrix} \alpha EJ \sin 0,4\alpha L & \frac{\sin 0,4\alpha L}{\alpha} & \phi \\ \frac{\sin \alpha L}{\alpha} & \frac{\sin \alpha L - \alpha L}{\alpha^3 EJ} & \frac{\sin 0,6\alpha L}{\alpha} \\ \cos \alpha L & \frac{\cos \alpha L - 1}{\alpha^2 EJ} & \cos 0,6\alpha L \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_0' \\ T_0 \\ \Delta y_0' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \phi \\ \phi \\ \phi \end{bmatrix}$$

Možet zjednačiti: $\det [I] = \phi$

$$\alpha EJ \sin 0,4\alpha L \left(\frac{\sin \alpha L - \alpha L}{\alpha^3 EJ} \cdot \cos 0,6\alpha L - \frac{\cos \alpha L - 1}{\alpha^2 EJ} \cdot \frac{\sin 0,6\alpha L}{\alpha} \right) -$$

$$- \frac{\sin 0,4\alpha L}{\alpha} \left(\frac{\sin \alpha L}{\alpha} \cdot \cos 0,6\alpha L - \frac{\sin 0,6\alpha L}{\alpha} \cdot \cos \alpha L \right) = \phi$$

$$\cancel{\alpha EJ \sin 0,4\alpha L} \cdot \frac{\sin \alpha L \cdot \cos 0,6\alpha L - \alpha L \cos 0,6\alpha L - \sin 0,6\alpha L \cdot \cos \alpha L + \sin 0,6\alpha L}{\alpha^3 EJ}$$

$$- \frac{\sin 0,4\alpha L}{\alpha} \cdot \frac{\sin \alpha L \cos 0,6\alpha L - \sin 0,6\alpha L \cos \alpha L}{\alpha} = \phi \quad / \cdot \alpha^2$$

$$\sin 0,4\alpha L \cdot \cancel{\sin \alpha L} \cdot \cos 0,6\alpha L - \alpha L \sin 0,4\alpha L \cos 0,6\alpha L -$$

$$- \sin 0,4\alpha L \cancel{\sin 0,6\alpha L} \cos \alpha L + \sin 0,4\alpha L \sin 0,6\alpha L -$$

$$- \cancel{\sin 0,4\alpha L \sin \alpha L} \cos 0,6\alpha L + \cancel{\sin 0,4\alpha L \sin 0,6\alpha L} \cos \alpha L = \phi$$

$$\sin 0,4\alpha L \sin 0,6\alpha L - \alpha L \sin 0,4\alpha L \cos 0,6\alpha L = \phi$$

$$\sin 0,4\alpha L (\sin 0,6\alpha L - \alpha L \cos 0,6\alpha L) = 0$$

I. rješenje: $\sin 0,4\alpha L = 0 \Rightarrow 0,4\alpha L = n\pi$

za $n=1$: $\alpha = \frac{\pi}{0,4L}$, $\alpha^2 = \frac{\pi^2}{(0,4L)^2} = \frac{P_{ce}}{EJ}$

$$P_{ce} = \frac{\pi^2 EJ}{(0,4L)^2} = \frac{61,69 EJ}{L^2}$$

- što je i razumljivo, naime štap BC dužine $0,4L$ jeste obostrano zglobno oslonjena greda

II. rješenje: $\sin 0,6\alpha L - \alpha L \cos 0,6\alpha L = 0$, $u = \alpha L$

$$f(u) = \sin 0,6u - u \cdot \cos 0,6u$$

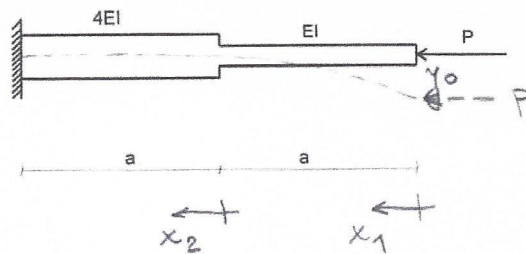
u	f(u)
0	0
1	-0,2607
2	0,2073
1,5	-0,1491
1,755	0,0002

$$\alpha^2 = \frac{3,08}{L^2} = \frac{P_{ce}}{EJ}$$

$$P_{ce} = \frac{3,08 EJ}{L^2} \quad \checkmark$$

$$\alpha = \frac{1,755}{L}$$

4. Odredite kritičnu silu konzole duljine $2a$ promjenjive krutosti, metodom početnih parametara.



$$\alpha_1^2 = \frac{P}{EJ} \equiv \alpha^2 ; \quad \alpha_2^2 = \frac{P}{4EJ} = 0,5\alpha$$

$$0 \leq x_1 \leq a$$

$$y(x_1=a) = y_a = y_0 + y_0' \frac{\sin \alpha_1 a}{\alpha_1}$$

$$y'(x_1=a) = y_a' = y_0' \cos \alpha_1 a$$

$$M(x_1=a) = M_a = \alpha_1 EJ y_0' \sin \alpha_1 a$$

$$T(x_1=a) = T_0 = \emptyset$$

$$0 \leq x_2 \leq a$$

$$y(x_2=a) = y_a + y_a' \frac{\sin \alpha_2 a}{\alpha_2} - M_a \frac{1 - \cos \alpha_2 a}{\alpha_2^2 \cdot 4EJ} = \emptyset$$

$$y'(x_2=a) = y_a' \cos \alpha_2 a - M_a \frac{\sin \alpha_2 a}{\alpha_2 \cdot 4EJ} = \emptyset$$

$$y(x_2=a) = y_0 + y_0' \frac{\sin \alpha a}{\alpha} + y_0' \cos \alpha a \cdot \frac{\sin 0,5\alpha a}{0,5\alpha} - EJ\alpha y_0' \sin \alpha a \cdot \frac{1 - \cos 0,5\alpha a}{4EJ \cdot (0,5\alpha)^2} = \emptyset$$

$$y'(x_2=a) = y_0' \cos \alpha a \cdot \cos 0,5\alpha a - EJ\alpha y_0' \sin \alpha a \frac{\sin 0,5\alpha a}{0,5\alpha \cdot 4EJ} = \emptyset$$

$$y_0 + y_0' \frac{\sin \alpha a}{\alpha} + y_0' \cos \alpha a \cdot \frac{\sin 0,5 \alpha a}{0,5 \alpha} - y_0' \sin \alpha a \cdot \frac{1 - \cos 0,5 \alpha a}{\alpha} = \phi \quad (1)$$

$$y_0' \cos \alpha a \cdot \cos 0,5 \alpha a - y_0' \sin \alpha a \cdot \frac{\sin 0,5 \alpha a}{2} = \phi \quad (2)$$

Iz jednačbe (2) slijedi:

$$y_0' (2 \cos \alpha a \cdot \cos 0,5 \alpha a - \sin \alpha a \cdot \sin 0,5 \alpha a) = \phi$$

$$2 \cos \alpha a \cdot \cos 0,5 \alpha a - \sin \alpha a \cdot \sin 0,5 \alpha a = \phi$$

supstitucija: $u = \alpha a$

$$f(u) = 2 \cos u \cdot \cos 0,5 u - \sin u \cdot \sin 0,5 u = \phi$$

Metodom pokušaja: $u = 1,231$

$$\alpha = \frac{1,231}{a} = \sqrt{\frac{P_{cr}}{EJ}} / 2$$

$$P_{cr} = \frac{1,52 EJ}{a^2}$$