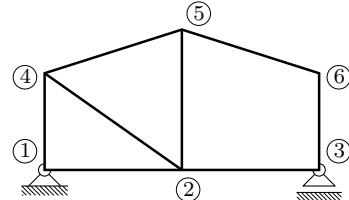
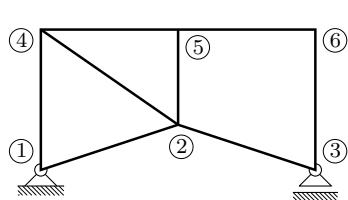


GS 2. — teorijski kolokvij (2023./2024.)

Pitanje 2.

Razlikuje li se za prikazane konstrukcije broj nepoznanica pri proračunu općom metodom pomakā? A pri proračunu inženjerskom metodom? Obrazložite!



opća metoda pomakā:

lijevi sistem:

slobodni čvorovi: 2, 4, 5 & 6; nepoznanice: $u_i, w_i \& \varphi_i$ za $i \in \{2, 4, 5, 6\}$

nepomični zglobni ležaj: 1; nepoznanica: φ_1

pomični zglobni ležaj: 3; nepoznanica: u_3, φ_3

ukupno 15 nepoznanica

desni sistem:

isto

inženjerska metoda pomakā:

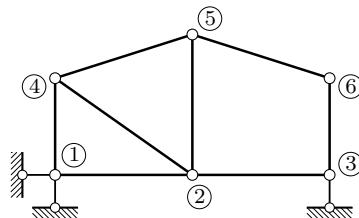
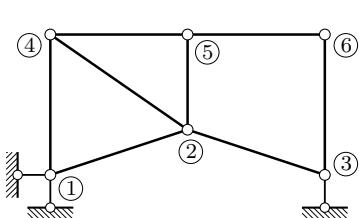
Don't you love farce?
My fault I fear.
I thought that you'd want what I want.
Sorry, my dear.
But where are the clowns?
Quick, send in the clowns.
Don't bother, they're here.

Stephen Sondheim: *Send In the Clowns*

kutovi zaokretā čvorova:

oba sistema: φ_i za $i \in \{1, 2, \dots, 6\}$

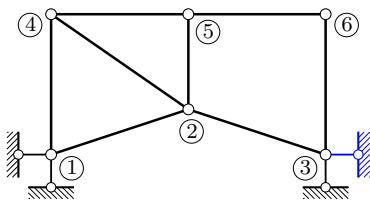
zglobne sheme:



$$s_{\min} = 6 \cdot 2 - 11 = 1 \text{ za oba sistema}$$

kinematička analiza (dodavanje spojeva s podlogom):

lijevi sistem:



čvorovi 3 (s dodanim spojem) $\not\sim$ 1 nepomični

\rightarrow čvor 2 nepomičan

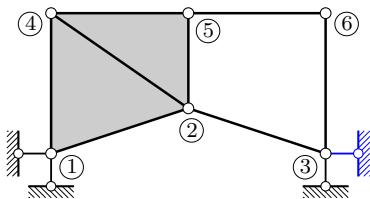
2 $\not\sim$ 1 \rightarrow čvor 4 nepomičan

4 $\not\sim$ 2 \rightarrow čvor 5 nepomičan

5 $\not\sim$ 3 \rightarrow čvor 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

ili:



čvorovi 3 (s dodanim spojem) $\not\sim$ 1 nepomični

\rightarrow čvor 2 nepomičan

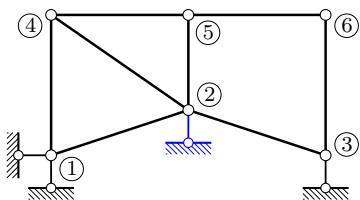
(2 $\not\sim$ 1) $\not\sim$ ({1, 2, 5, 4} kruti sklop)

\rightarrow čvorovi 4 $\not\sim$ 5 nepomični

5 $\not\sim$ 3 \rightarrow čvor 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

ili:



čvor 1 nepomičan

\rightarrow čvor 2 (s dodanim spojem) nepomičan

2 \rightarrow 3 (s postojećim spojem) nepomičan

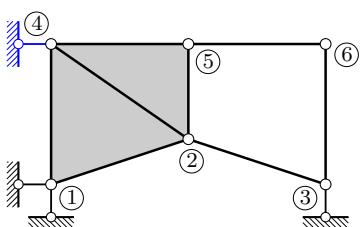
2 $\not\sim$ 1 \rightarrow čvor 4 nepomičan

4 $\not\sim$ 2 \rightarrow čvor 5 nepomičan

5 $\not\sim$ 3 \rightarrow čvor 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

ili:



čvor 1 nepomičan

\rightarrow 4 (s dodanim spojem) nepomičan

(4 $\not\sim$ 1) $\not\sim$ ({1, 2, 5, 4} kruti sklop)

\rightarrow čvorovi 2 $\not\sim$ 5 nepomični

2 \rightarrow 3 (s postojećim spojem) nepomičan

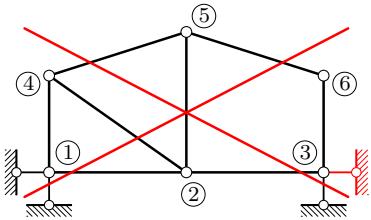
5 $\not\sim$ 3 \rightarrow čvor 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

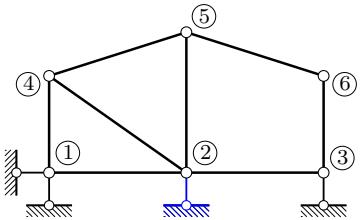
ili . . . uglavnom, $s = 1 \Rightarrow$ 1 neovisni translacijski pomak

$$\Rightarrow 6 + 1 = 7 \text{ nepoznanica}$$

desni sistem:



dodatni spoj čvora 3 s podlogom je nepotreban i besmislen — čvor 3 je (i bez njega) nepomičan, jer je spojen s podlogom vertikalnim štapom i s nepomičnim čvorom 1 „lancem“ horizontalnih štapa {1, 2} i {2, 3} (to što se čvor 2 (možda) može pomicati po vertikalnom pravcu pritom (u teoriji „malih“ pomaka) ništa ne znači)



1 nepomičan

\rightarrow 2 (s dodanim spojem) nepomičan

\rightarrow 3 (s postojećim spojem) nepomičan

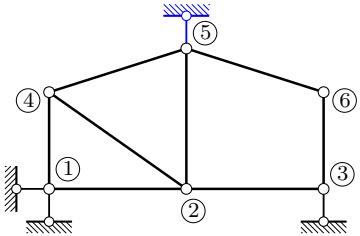
2 $\not\sim$ 1 \rightarrow 4 nepomičan

4 $\not\sim$ 2 \rightarrow 5 nepomičan

5 $\not\sim$ 3 \rightarrow 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

ili:



(1 nepomičan) $\not\sim$ („lanac“ od dodanog spoja u 5 i štapa {2, 5}) \rightarrow 2 nepomičan

\rightarrow 3 (s postojećim spojem) nepomičan

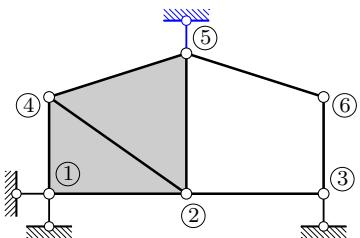
2 $\not\sim$ 1 \rightarrow 4 nepomičan

4 $\not\sim$ 2 \rightarrow 5 nepomičan

5 $\not\sim$ 3 \rightarrow 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

ili:



(1 nepomičan) $\not\sim$ ({1, 2, 5, 4} kruti sklop) $\not\sim$ (dodani spoj u 5) \rightarrow 2, 4 i 5 nepomični

\rightarrow 3 (s postojećim spojem) nepomičan

5 $\not\sim$ 3 \rightarrow 6 nepomičan

$$\Rightarrow s = s_{\min} = 1$$

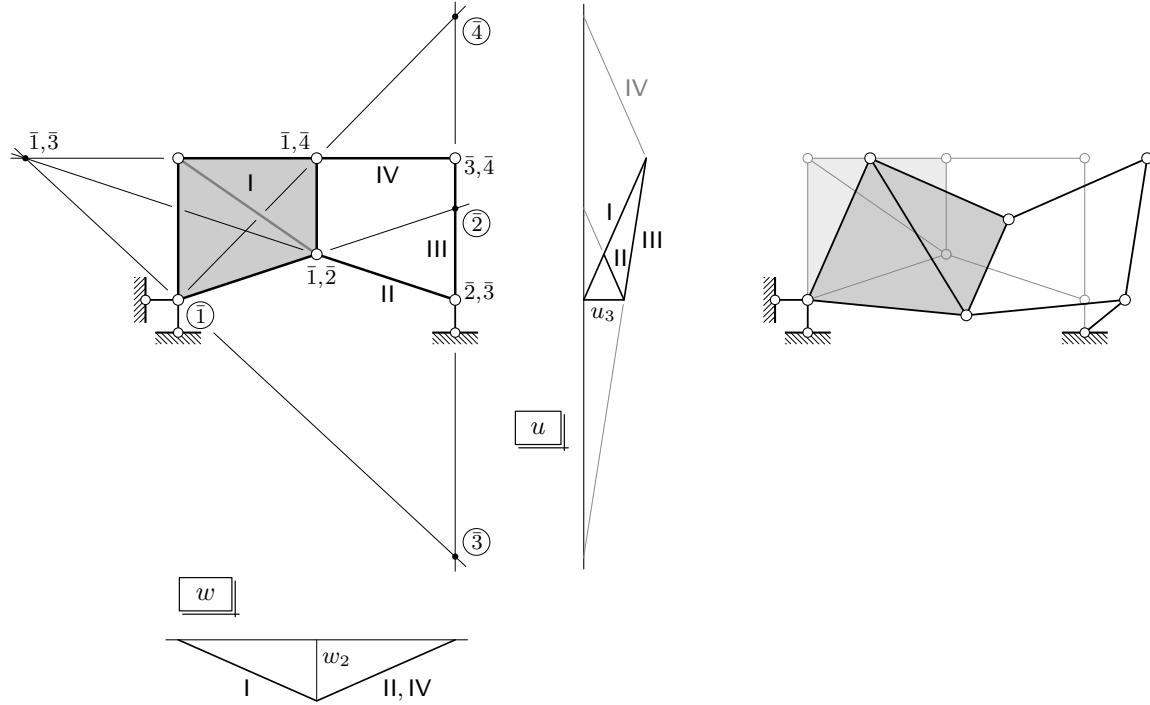
ili ... uglavnom, $s = 1 \Rightarrow$ 1 neovisni translacijski pomak

$$\Rightarrow 6 + 1 = 7 \text{ nepoznanica}$$

prema tome, ni u općoj ni u inženjerskoj metodi pomakā se broj nepoznanica ne razlikuje

dijagrami projekcija pomakā i (pomoću njih) planovi pomakā za neovisne translacijske pomake (potpunosti i zora radi (iako se to u zadatku ne traži)):

lijevi sistem:



(Uzmememo li da je neovisni pomak \vec{u}_3 , treba nacrtati (samo) dijagram projekcija pomakā na horizontalnu os. Uzmememo li pak da je neovisni pomak \vec{w}_2 , nacrtati treba i dijagram projekcija pomakā na vertikalnu os i (potom) dijagram projekcija pomakā na horizontalnu os, jer u prvom dijagramu nije vidljiv kut zaokreta tijela III (štapa {3,6}).)

desni sistem:

