

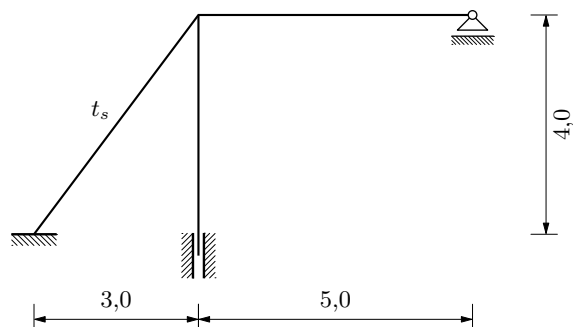
GS 2. — 2. kolokvij (A) (2006./2007.)

1. (30) Nacrtajte momentni dijagram.

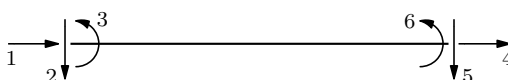
$$EI = 150\,000 \text{ kNm}^2$$

$$\alpha_t = 10^{-5} \text{ K}^{-1}$$

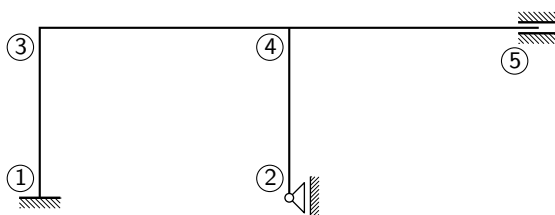
$$t_s = 10 \text{ }^\circ\text{C}$$



2. (15) Objasnite mehaničko značenje koeficijenata $k_{1,1}$, $k_{2,3}$, $k_{3,6}$ i $k_{5,2}$ u matrici krutosti štapa u općoj metodi pomakâ. Indeksi pomakâ i sila prikazani su na slici.



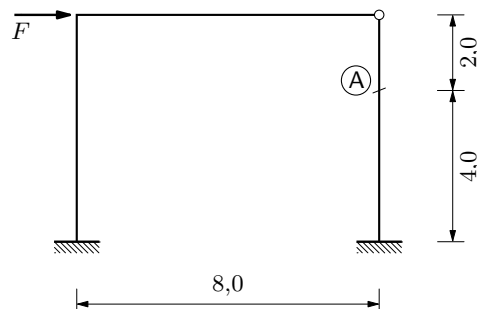
3. (15) Nabrojite nepoznanice za proračun prikazanoga sistema inženjerskom metodom pomakâ. Skicirajte plan(ove) pomakâ ili dijagram(e) projekcija pomakâ.



4. (20) Izračunajte horizontalni pomak točke A.

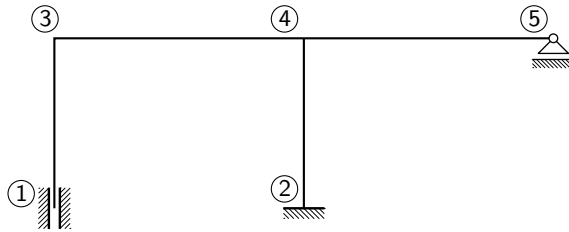
$$EI = 150\,000 \text{ kNm}^2$$

$$F = 100 \text{ kN}$$



GS 2. — 2. kolokvij (B) (2006./2007.)

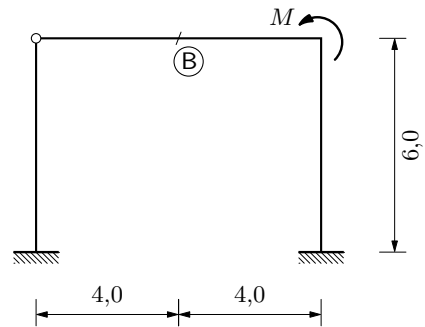
1. (15) Nabrojite nepoznanice za proračun prikazanoga sistema inženjerskom metodom pomakâ. Skicirajte plan(ove) pomakâ ili dijagram(e) projekcija pomakâ.



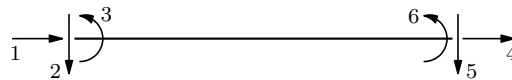
2. (20) Izračunajte vertikalni pomak točke B.

$$EI = 150\,000 \text{ kNm}^2$$

$$M = 100 \text{ kNm}$$



3. (15) Objasnite mehaničko značenje koeficijenata $k_{4,1}$, $k_{2,2}$, $k_{3,2}$ i $k_{6,3}$ u matrici krutosti štapa u općoj metodi pomakâ. Indeksi pomakâ i sila prikazani su na slici.

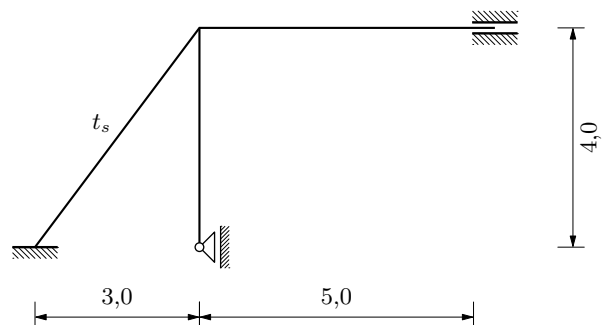


4. (30) Nacrtajte momentni dijagram.

$$EI = 150\,000 \text{ kNm}^2$$

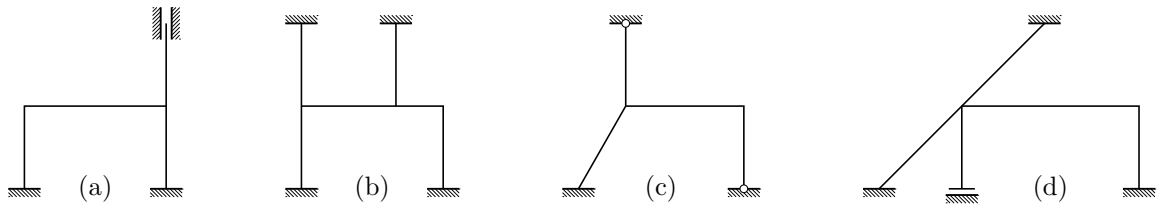
$$\alpha_t = 10^{-5} \text{ K}^{-1}$$

$$t_s = -10 \text{ }^\circ\text{C}$$



GS 2. — 2. kolokvij (C) (2006./2007.)

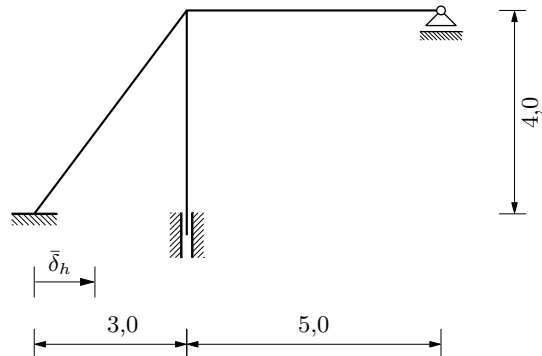
1. (20) Koji su od prikazanih sistema potpuno, a koji samo djelomice rješivi inženjerskom metodom pomakâ? (To jest, u kojim se sistemima sve uzdužne sile mogu izračunati uz pretpostavke te metode, a u kojima ne?)



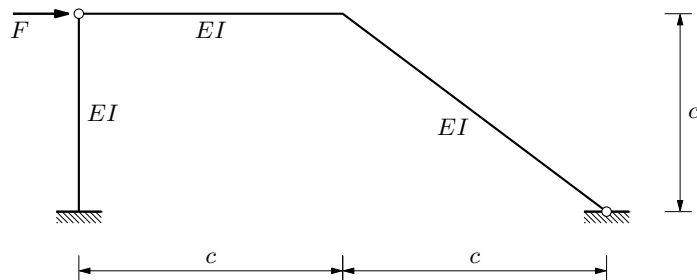
2. (25) Nacrtajte momentni dijagram.

$$EI = 150\,000 \text{ kNm}^2$$

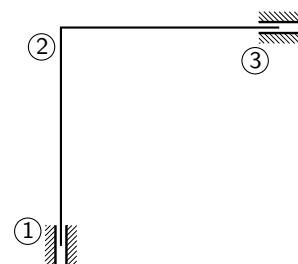
$$\bar{\delta}_h = 2 \text{ mm}$$



3. (25) Nacrtajte momentni dijagram. Provedite deformacijsku kontrolu.

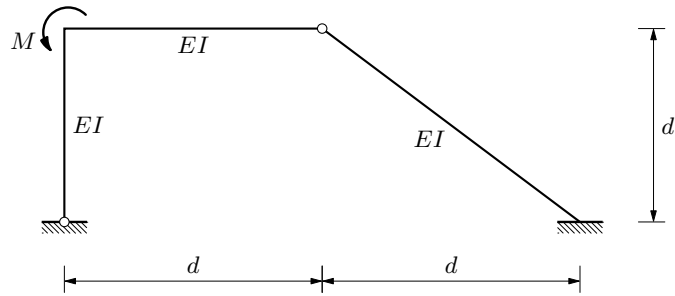


4. (10) Nabrojite nepoznanice za proračun prikazanoga sistema inženjerskom metodom pomakâ. Skicirajte plan(ove) pomakâ ili dijagram(e) projekcija pomakâ.

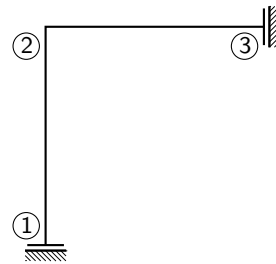


GS 2. — 2. kolokvij (D) (2006./2007.)

1. (25) Nacrtajte momentni dijagram. Provedite deformacijsku kontrolu.



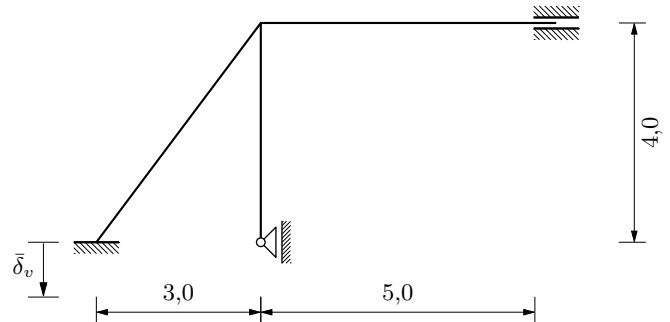
2. (10) Nabrojite nepoznanice za proračun prikazanoga sistema inženjerskom metodom pomakâ. Skicirajte plan(ove) pomakâ ili dijagram(e) projekcija pomakâ.



3. (25) Nacrtajte momentni dijagram.

$$EI = 150\,000 \text{ kNm}^2$$

$$\bar{\delta}_v = 2 \text{ mm}$$



4. (20) Koji su od prikazanih sistema potpuno, a koji samo djelomice rješivi inženjerskom metodom pomakâ? (To jest, u kojim se sistemima sve uzdužne sile mogu izračunati uz pretpostavke te metode, a u kojima ne?)

