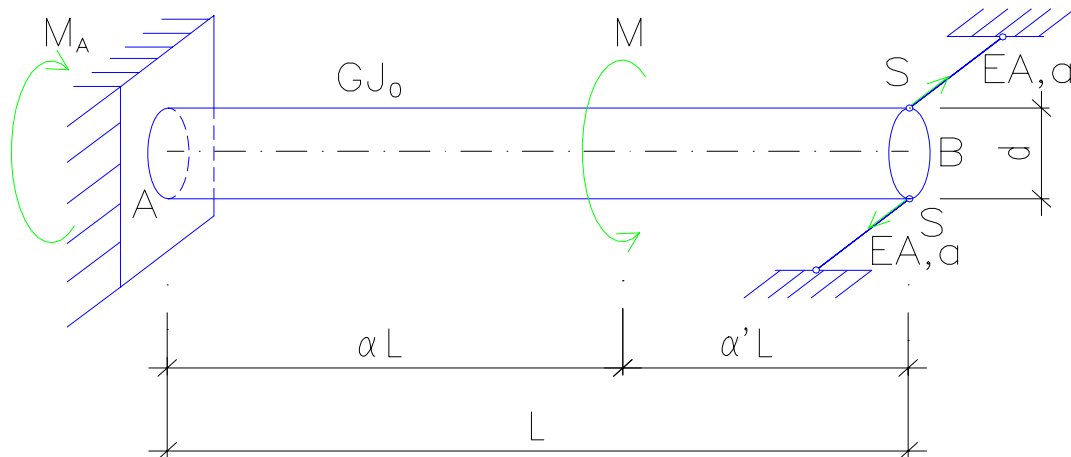
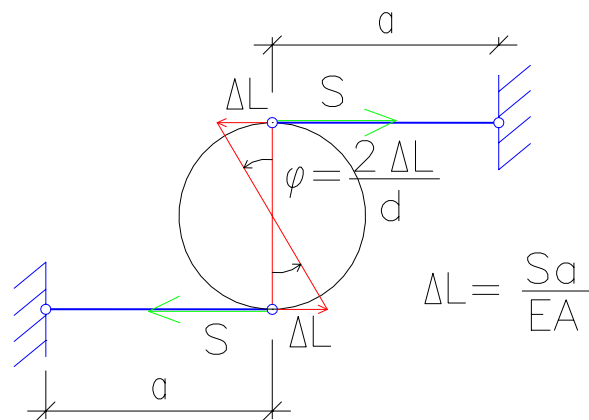


Przykład 7.3. Skręcanie pręta sprężysto zamocowanego

Rozwiązać zagadnienie pręta skręcanego zamocowanego sztywno na jednym końcu i sprężysto na drugim.



Rysunek 1. Pręt skręcany



Rysunek 2. Przekrój pręta w punkcie B

Warunek równowagi:

$$M_A - M + Sd = 0. \quad (1)$$

Warunki zgodności przemieszczeń:

$$\varphi_A = 0 \text{ i } \varphi_B = \varphi(l) = \frac{2\Delta l}{d} \quad (2)$$

Obliczymy:

$$\varphi_B = \frac{M_A l}{GJ_0} - \frac{M\alpha' l}{GJ_0}, \quad \varphi_B = \frac{2 Sa}{d EA} \quad (3)$$

Zatem,

$$\frac{M_A l}{GJ_0} - \frac{M\alpha' l}{GJ_0} = \frac{2 Sa}{d EA} \quad (4)$$

lub

$$M_A - M\alpha' = \frac{2 SaGJ_0}{d EA} \quad \text{i} \quad M_A - M = -Sd. \quad (5)$$

Odejmując stronami powyższe równania otrzymujemy:

$$M\alpha = S \left(d + 2 \frac{a G J_0}{d E A l} \right). \quad (6)$$

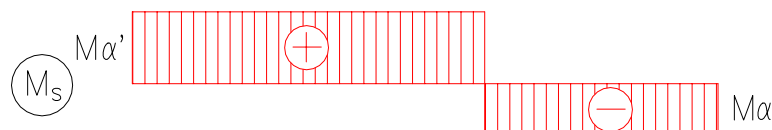
Tak, więc:

$$S = M\alpha \frac{1}{d + 2 \frac{a J_0 G}{d A l E}}, \quad M_A = M \left(1 - \frac{\alpha d}{d + 2 \frac{a J_0 G}{d A l E}} \right) \quad (7)$$

Mamy dwa graniczne przypadki szczególne:

1. $K_s = GJ_0/l \ll K_r = EA/a$, tzn. sztywność pręta rozciąganego jest wyraźnie większa od sztywności pręta skręcanego. Wtedy rozwiązania dążą do:

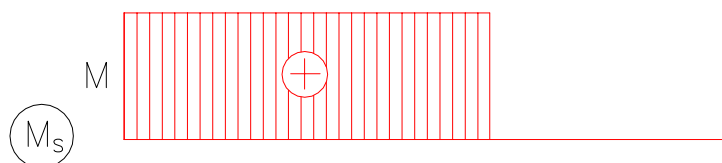
$$Sd = M\alpha, \quad M_A = M\alpha' \quad (8)$$



Rysunek 3. Wykres momentu skręcającego

2. $K_s = GJ_0/l \gg K_r = EA/a$, tzn. mamy przypadek odwrotny. Wtedy rozwiązania dążą do

$$Sd \rightarrow \frac{M\alpha K_r}{2 K_s} d^2 \rightarrow 0, \quad M_A = M \quad (9)$$



Rysunek 4. Wykres momentu skręcającego

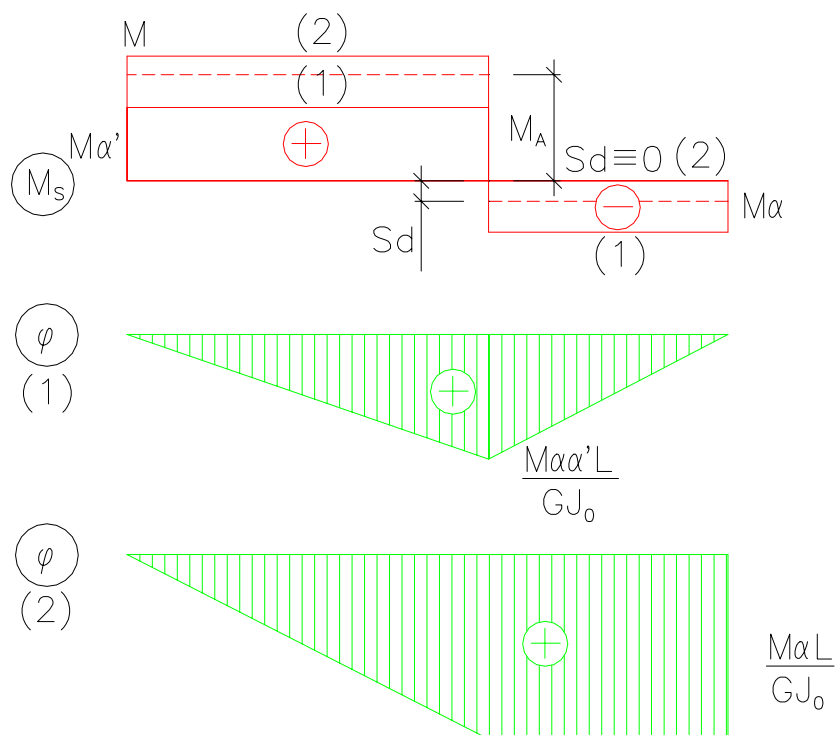
W ogólnym przypadku mamy:

$$Sd = M\alpha \frac{1}{1 + 2 \frac{1}{d^2} \frac{K_s}{K_r}}, \quad M_A = M \left(1 - \frac{\alpha}{1 + 2 \frac{1}{d^2} \frac{K_s}{K_r}} \right), \quad (10)$$

gdzie

$$K_s = \frac{GJ_0}{l}, \quad K_r = \frac{EA}{a} \quad (9)$$

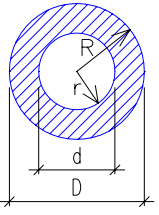
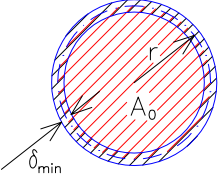
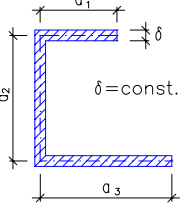
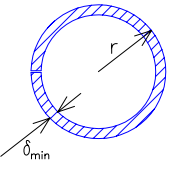
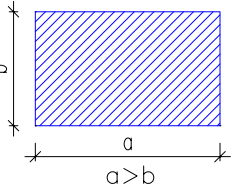
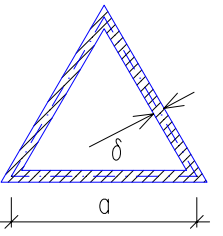
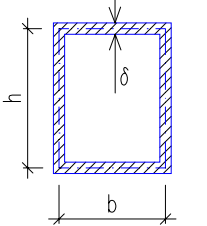
są sztywnościami pręta skręcanego i rozciąganego, odpowiednio. Wykresy momentu skręcającego i kąta skręcenia mają postać:



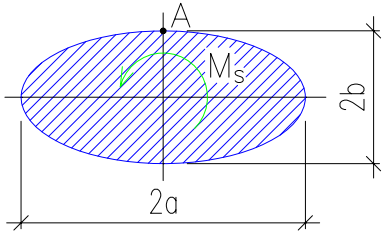
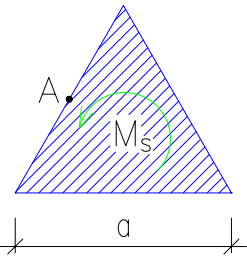
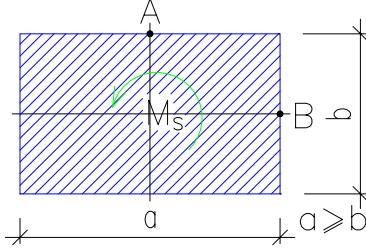
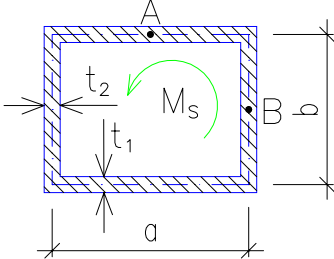
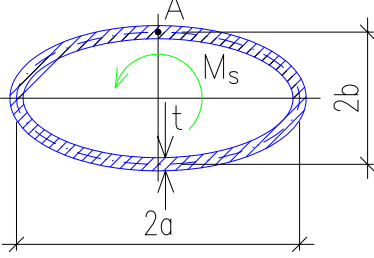
Rysunek 5. Wykresy momentu skręcającego i kąta skręcenia

Tablica 1 Charakterystyki geometryczne przekroju w zagadnieniu skręcania:

Przekrój	Moment bezwładności	Wskaźnik wytrzymałości
	$J_0 = \frac{\pi r^4}{2} = \frac{\pi d^4}{32}$	$W_s = \frac{J_0}{r} = \frac{\pi r^3}{2} = \frac{\pi d^3}{16}$

	$J_0 = \frac{\pi R^4}{2} - \frac{\pi r^4}{2} = \frac{\pi R^4}{2} (1 - m^4)$ $J_0 = \frac{\pi D^4}{32} (1 - m^4),$ $m = \frac{r}{R} = \frac{d}{D} < 1$	$W_S = \frac{\pi R^3}{2} (1 - m^4),$ $W_S = \frac{\pi D^3}{16} (1 - m^4)$
	$J_0 = \frac{4A_0^2}{\oint \frac{ds}{\delta(s)}},$ $J_0 = \frac{4A_0^2 \delta}{2\pi r} = 2\pi r^3 \delta, \delta = const$	$W_S = 2A_0 \delta_{min},$ $W_S = 2A_0 \delta, \delta = const$
	$J_S = \frac{1}{3} \delta^3 \sum_{i=1}^3 a_i$	$W_S = \frac{J_S}{\delta_{min}}, W_S = \frac{1}{3} \delta^2 \sum_{i=1}^3 a_i$
	$J_S = \frac{1}{3} \delta^3 2\pi r = \frac{2}{3} \pi \delta^3 r$	$W_S = \frac{2}{3} \pi \delta^2 r$
	$J_{skr} \cong \frac{ab^3}{3} \cdot \left[1 - 0.63 \frac{b}{a} + 0.052 \left(\frac{b}{a} \right)^5 + \dots \right]$ $J_{skr} = 0.141a^4, a=b$	$W_{skr} \cong \frac{a^2 b^2}{3a + 1.8b},$ $W_{skr} = 0.208a^3, a=b$
	$J_{skr} = \frac{4A_0^2}{\oint \frac{ds}{\delta(s)}} = \frac{4 \left(\frac{a^2 \sqrt{3}}{4} \right)^2}{\frac{3a}{\delta}} = \frac{1}{4} a^3 \delta$ $J_{skr} = \frac{1}{40} a^4, \delta = \frac{1}{10} a$	$W_{skr} = 2A_0 \delta = 2 \frac{a^2 \sqrt{3}}{4} \delta = \frac{\sqrt{3}}{2} a^2 \delta$ $W_{skr} = \frac{\sqrt{3}}{20} a^3, \delta = \frac{1}{10} a$
	$J_{skr} = \frac{4A_0^2}{\oint \frac{ds}{\delta(s)}} = \frac{4b^2 h^2}{\frac{2h + 2b}{\delta}} = 2 \frac{b^2 h^2}{h + b} \delta$	$W_{skr} = 2A_0 \delta = 2bh \delta$

Tablica 2 Naprężenia styczne i kąty skręcenia w zagadnieniu skręcenia pręta o różnych przekrojach:

Przekrój poprzeczny	Naprężenia styczne τ	Kąt skręcenia na jednostkę długości φ
	$\tau_A = \frac{2M_S}{\pi ab^2}$	$\frac{a^2 + b^2}{\pi a^3 b^3} \frac{M_S}{G}$
	$\tau_A = \frac{20M_S}{a^3}$	$\frac{46.2}{a^4} \frac{M_S}{G}$
	$* \tau_A = \frac{M_S}{\alpha ab^2}, \tau_B = \gamma \tau_A$	$* \frac{1}{\beta ab^3} \frac{M_S}{G}$
	$\tau_A = \frac{M_S}{2abt_1}$ $\tau_B = \frac{M_S}{2abt}$	$\frac{at + bt_1}{2t_1 a^2 b^2} \frac{M_S}{G}$
	$\tau_A = \frac{M_S}{2\pi abt}$	$\frac{\sqrt{2(a^2 + b^2)}}{4\pi a^2 b^2 t} \frac{M_S}{G}$

*) gdzie:

a/b	β	α	γ
1.0	0.141	0.208	0.208
2.0	0.229	0.246	0.309
3.0	0.281	0.282	0.379
∞	1/3	1/3	0.422