

۱- در شکل مقابل سه عضو ABCD و EB و FC توسط تکیه گاههای مفصلی E و F و تکیه گاه غلطگی A و مفصلهای B و C برای تحمل یک بار ۱۰۰ کیلونیوتونی تشکیل یک سازه پایدار را می دهند. عکس العملهای تکیه گاهی این سازه را بیابید.
_____ ۱۵ نمره

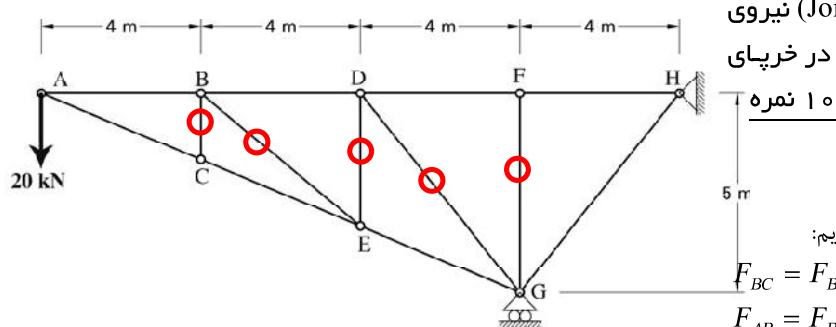
برای حل این مسئله می توان سه عضو ABCD و EB و FC را جدا کرد و برای هر یک معادلات تعادل نوشته. ولی با توجه به اینکه دو عضو EB و FC دونیرویی اند ساده تر آن است که بنویسیم:

$$\sum M_B = 0 \rightarrow -F_{FC} \times \frac{2}{3.6} \times 3 + 100 \times 4 = 0 \rightarrow F_{FC} = 240 \text{ kN}$$

$$\sum M_C = 0 \rightarrow F_{EB} \times \frac{4}{5} \times 3 - 100 \times 1 = 0 \rightarrow F_{EB} = +41.7 \text{ kN}$$

$$\sum F_x = 0 \rightarrow A_x + F_{FC} \times \frac{3}{3.6} + F_{EB} \times \frac{3}{5} = 0 \rightarrow A_x = -225 \text{ kN}$$

۲- با استفاده از روش گره (Joint Method) نیروی ایجاد شده در عضوهای ED و EG را در خرپای روبرو به دست آورید.
_____ ۱۰ نمره



با توجه به شکل و توجه به اعضای صفر نیرویی داریم:

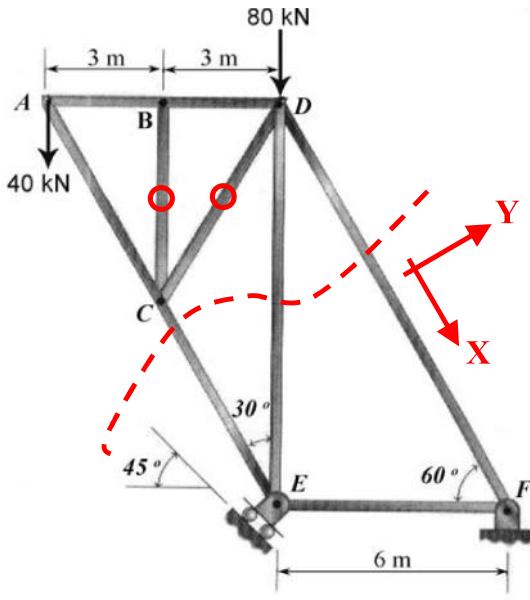
$$F_{BC} = F_{BE} = F_{ED} = F_{DG} = F_{GF} = 0$$

$$F_{AB} = F_{BD} = F_{DF} = F_{FH}$$

$$F_{AC} = F_{CE} = F_{EG}$$

بنابراین برای بدست آوردن نیرو در عضو EG کافی است گره A را تحلیل کنیم:
at joint A :

$$\sum F_y = 0 \rightarrow 20 + F_{AC} \sin \theta = 0 \rightarrow F_{AC} = 52 \text{ kN} = F_{CE} = F_{EG}$$



۳- خرپای مقابله توسط تکیه‌گاه غلطکی E و مفصلی F نگه داشته شده است. در خرپا تمام اتصالات مفصلی می‌باشد. با توجه به دو نیروی وارد شده بر خرپا و زاویه‌های داده شده در شکل با استفاده از روش مقطع (برش) (Section Method) نیروی ایجاد شده در اعضای CD, ED محاسبه نمایید.

۱۰ نمره

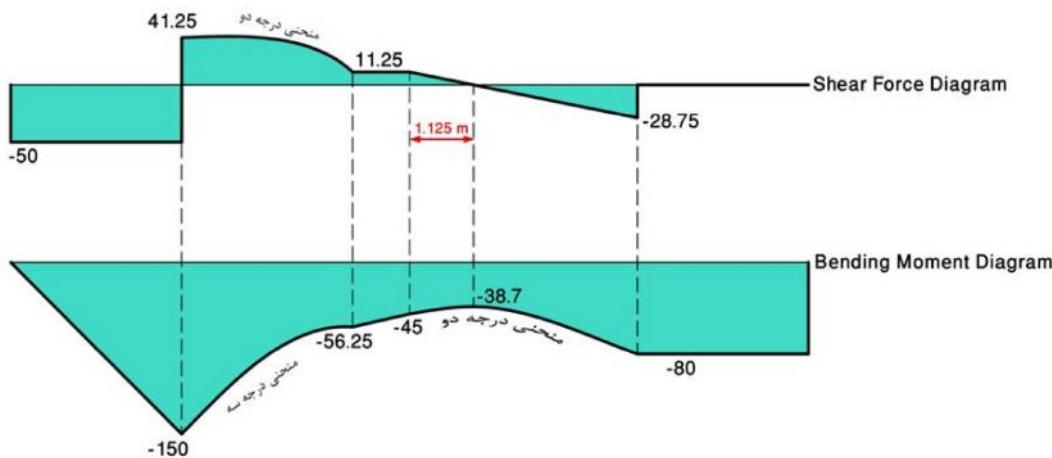
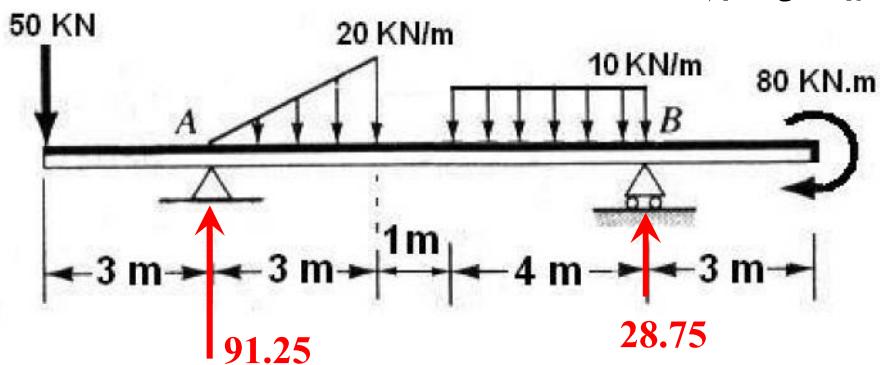
با توجه به شکل اعضای BC و CD صفر نیرویی اند. بنابراین برای بدست آوردن نیرو در عضو DE در مقطع نشان داده شده در شکل چون دو عضو FD و EC با هم موازی اند، کافی است در راستای عمود بر آنها، بگیریم:

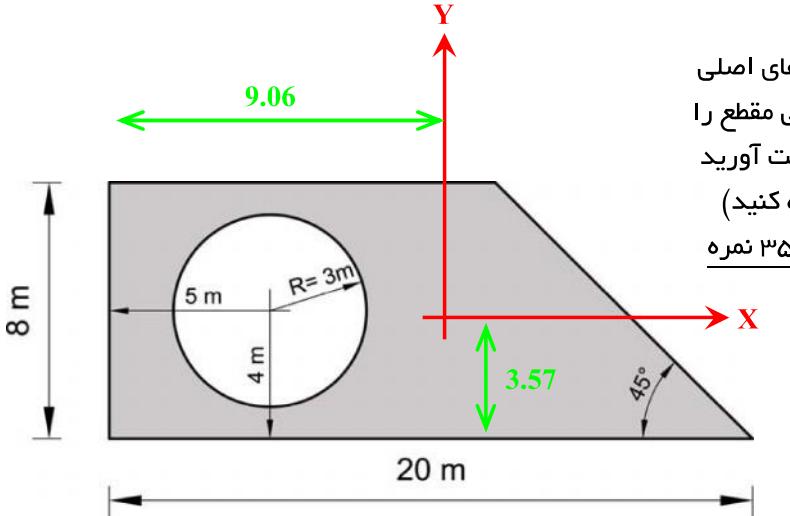
$$\sum F_y = 0 \rightarrow -F_{DE} \sin 30 - 80 \sin 30 - 40 \sin 30 = 0$$

$$\rightarrow F_{DE} = -120 \text{ kN}$$

۴- مطلوب است ترسیم دیاگرام نیروی برشی و لنگر خمشی برای تیر روبرو. (روش دلخواه) ۳۰ نمره

با توجه به معادلات تعادل عکس العمل تکیه‌گاه‌ها را بدست می‌آوریم که در شکل نشان داده شده است و سپس با توجه به روابط بین بار و نیروی برشی و گشتاور خمشی دیاگرام‌های مربوطه را رسم می‌کنیم.





۵- برای سطح مقطع روبرو، ممان اینرسی های اصلی (گشتاور دو سطح) و زاویه محورهای اصلی مقطع را بیابید. (راهنمایی: ابتدا مرکز سطح را بدست آورید و ممان اینرسی ها را با توجه به آن محاسبه کنید)
۳۵ نمره

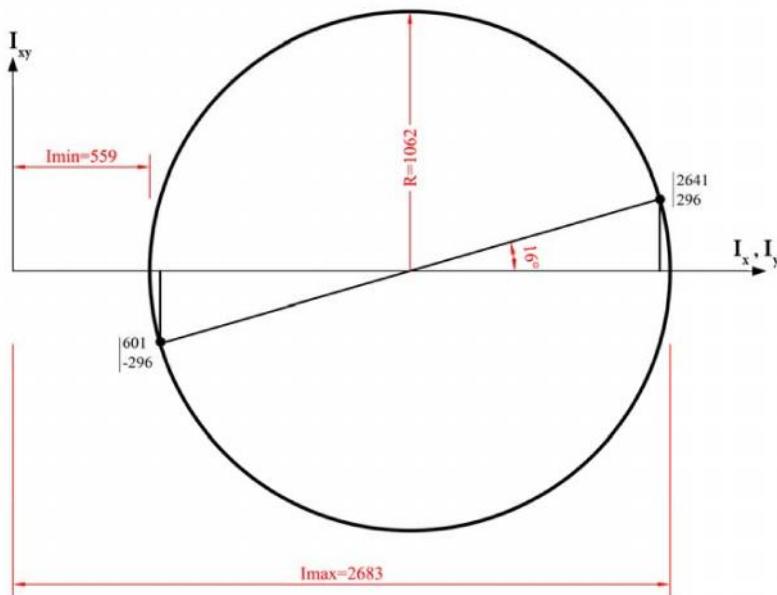
$$\bar{x} = \frac{12 \times 8 \times 6 + 8 \times \frac{8}{2} \times (12 + \frac{8}{3}) - \pi \times 3^2 \times 5}{12 \times 8 + 8 \times \frac{8}{2} - \pi \times 3^2} = 9.06 \text{ m}$$

$$\bar{y} = \frac{12 \times 8 \times 4 + 8 \times \frac{8}{2} \times \frac{8}{3} - \pi \times 3^2 \times 4}{12 \times 8 + 8 \times \frac{8}{2} - \pi \times 3^2} = 3.57 \text{ m}$$

$$I_x = \left[\frac{12 \times 8^3}{12} + 12 \times 8 \times (4 - 3.57)^2 \right] + \left[\frac{8 \times 8^3}{36} + 8 \times \frac{8}{2} \times (\frac{8}{3} - 3.57)^2 \right] - \left[\frac{\pi}{4} \times 3^4 + \pi \times 3^2 \times (4 - 3.57)^2 \right] = 600.8 \text{ m}^4$$

$$I_y = \left[\frac{12^3 \times 8}{12} + 12 \times 8 \times (6 - 9.06)^2 \right] + \left[\frac{8 \times 8^3}{36} + 8 \times \frac{8}{2} \times (12 + \frac{8}{3} - 9.06)^2 \right] - \left[\frac{\pi}{4} \times 3^4 + \pi \times 3^2 \times (5 - 9.06)^2 \right] = 2641 \text{ m}^4$$

$$I_{xy} = \left[0 + 12 \times 8 \times (6 - 9.06) \times (4 - 3.57) \right] + \left[-\frac{8^2 \times 8^2}{72} + 8 \times \frac{8}{2} \times (12 + \frac{8}{3} - 9.06) \times (\frac{8}{3} - 3.57) \right] \\ - \left[0 + \pi \times 3^2 \times (5 - 9.06) \times (4 - 3.57) \right] = -295.9 \text{ m}^4$$



$$I_{ave} = \frac{2641 + 601}{2} = 1621 \text{ } m^4$$

$$R = (I_{xy})_{\max} = \sqrt{296^2 + \left(\frac{2641 - 601}{2}\right)^2} = 1062 \text{ } m^4$$

$$I_{\max} = I_{ave} + R = 2683 \text{ } m^4$$

$$I_{\min} = I_{ave} - R = 559 \text{ } m^4$$

$$2\theta = \operatorname{tg}^{-1}\left(\left(\frac{2641 - 601}{2}\right)/296\right) = 16.2^\circ \rightarrow \theta = 8.1^\circ$$

يادمان باشد زنگ تفریح دنیا، همیشگی نیست،

زنگ بعد حساب داریم.