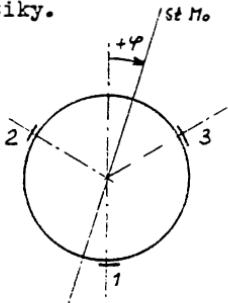


ZJIŠŤOVÁNÍ VNITŘNÍCH ŽČINKOVÝCH PRUTECH ROTAČNĚ SYMETRICKÉHO PRŮREZU VYVOLANÝCH OBECNÝM ZATÍŽENÍM

Při experimentální analýze stavu napjatosti konstrukcí a jejich částí se často setkáváme s úlohou najít vnitřní účinky prutu rotačně symetrického průrezu při zatížení osovou silou a ohýbovým momentem působícím v obecné rovině rovnoběžné s osou prutu. Jestliže je poloha roviny ohýbového momentu známá je experimentální řešení jednoduché. V případě, kdy ohýbový moment působí v neznámé rovině, se pro experimentální analýzu používají 3 tensometry instalované symetricky po 120° ve směru osy prutu ve společné příčné rovině. Ze tří naměřených poměrných deformací ϵ_1 , ϵ_2 a ϵ_3 je možno stanovit poměrnou deformaci odpovídající osovému zatížení ze vztahu

$$\epsilon_s = \frac{\epsilon_1 + \epsilon_2 + \epsilon_3}{3}$$

a dále grafickým řešením, které uvádí prof. Hájek ve skriptu strojní fakulty Návody pro iálkové studium je založit polohu roviny ohýbového momentu a velikost poměrné deformace v krajinu vláknu průrezu odpovídající ohýbovému momentu. Grafické řešení spočívá na nalezení neutrálné osy průrezu podmínky nulové deformace. Nevhodnost tohoto grafického řešení je jeho prachost a nepřesnost, která vzniká, když ohýbové deformace jsou značně menší než osové. Cílem příspěvku je početní řešení této problematiky.



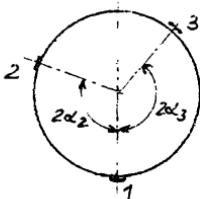
Při odvození početního řešení vycházíme v podstatě z grafické konstrukce a po algebraickým úpravách dostaváme pro úhel φ , který svírá rovina ohýbového momentu s rovinou procházející osou průrezu a tenzometrem vztah

$$\varphi = \arctg \frac{(\varepsilon_2 - \varepsilon_3) \sqrt{3}}{2\varepsilon_1 - \varepsilon_2 - \varepsilon_3}$$

úhel φ vychází v intervalu od -90° do 90° . Abychom při výpočtu poměrné ohybové deformace ε_θ vyloučili limitní případ, kdy dvě ze tří naměřených poměrných deformací jsou stejné a zároveň zvýšily přesnost výpočtu i při malých ohybových deformacích odvozujeme tři vztahy pro ε_θ v závislosti na velikost vypočteného úhlu φ . Zde uvedeme na ukázku vztah pro ε_θ při $0^\circ \leq \varphi < 60^\circ$

$$\varepsilon_\theta = \frac{\varepsilon_3 - \varepsilon_1}{\cos \varphi + \cos(60^\circ - \varphi)}$$

Platnost uvedených výpočtových vztahů je podmíněna dodržením úhlu 120° mezi jednotlivými tensometry jejich instalací.



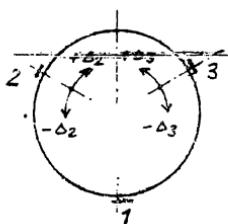
Pro tři tensometry instalované na robených úhlech $2\alpha_2$ a $2\alpha_3$ byly obdobným způsobem odvozeny následující výpočtové vztahy

$$\varphi = \arctg \frac{\varepsilon_3 - \varepsilon_2 + (\varepsilon_3 - \varepsilon_1) \cos 2\alpha_3 - (\varepsilon_3 - \varepsilon_1) \cos 2\alpha_2}{(\varepsilon_2 - \varepsilon_1) \sin 2\alpha_3 + (\varepsilon_3 - \varepsilon_1) \sin 2\alpha_2}$$

Vztahy pro poměrnou ohybovou i poměrnou osovou deformaci byly odvozeny opět v závislosti na velikosti úhlu φ ve třech vztazích zde uvedeme pro okázku vztahy pro úhel $0^\circ \leq \varphi < \alpha_2$

$$\varepsilon_0 = \frac{\varepsilon_3 - \varepsilon_1}{\cos \varphi - \cos(2\alpha_3 + \varphi)} \quad \varepsilon_5 = \frac{(\varepsilon_3 - \varepsilon_1) \cos(2\alpha_3 + \varphi)}{\cos \varphi - \cos(2\alpha_3 + \varphi)} + \varepsilon_3$$

Použitím těchto a dalších výpočtových vztauh pro obecné úhly α_2 a $2\alpha_3$ je možno analyzovat vliv nepřesnosti instalaci tensometrů na velikost chyby v určení úhlu φ a poměrných deformací ε_0 a ε_5 při použití 3 tensometrů po 120° . Provedená analýza ukazuje,



že je třeba sledovat i orientaci chyby v instalaci. Když ~~předpokládáme, že můžeme~~ maximální chybu ve stanovení poměrné onybové a osové deformace 6% tak při sounáseném znaménku chyby může být

$$\Delta_{2max} = \Delta_{3max} = 5^\circ$$

Maximální chyba v určení úhlu φ ude v tomto případě 3° . Při opačném znaménku chyb vycne $\Delta_{2max} = -\Delta_{3max} = 10^\circ$ a maximální chyba při φ bude zde 10° . V případě kdy se jedná o chybu instalaci pouze u jednoho z tensometrů 2 nebo 3 a opět připustíme maximální chybu 6% může být $\Delta_{2max} = 10^\circ$ $\Delta_3 = 0$, maximální chyba v určení úhlu φ je v tomto případě $6,5^\circ$.