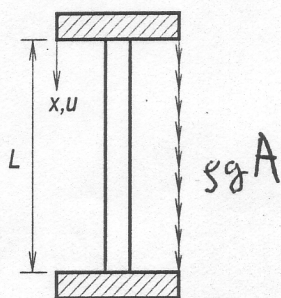


Tentti 21.12.1998 3 h

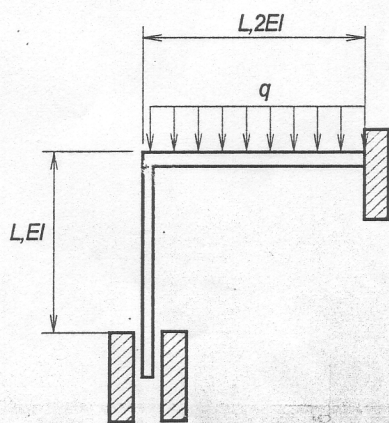
Muistiinpanojen tai kirjallisuuden käyttö ei ole sallittua.
Laskin ja taulukkokirja OK.



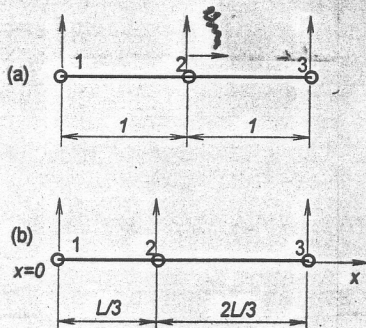
1. Oheisen kuvan mukainen oman painovoimensa kuormittama, pystysuora, tasapaksu ja homogeeninen sauva on tuettu siirtymättömästi molemmista päistään.

- Muodosta rakenteen potentiaalienergian lauseke $\Pi(u)$ ja valitse yksi kinemaattisesti käypä kantafunktio sauvan siirtymäkentälle.
- Ratkaise sauvan siirtymä $u(x)$ Rayleigh-Ritzin menetelmällä sekä sauvan normaalivoima $N(x)$. Piirrä menetelmän ratkaisun mukainen vapaakappalekuva sauvasta.

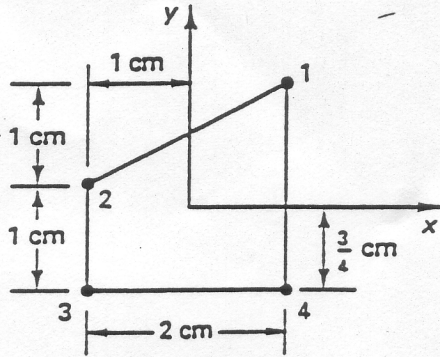
Sauvan poikkileikkaus on A , materiaalin tiheys ρ sekä kimmomoduuli E .



- Muodosta oheisen kehärakenteen kahden vapausasteen laskentamallin jäykkyyismatriisi $[K]$ sekä kuormitusvektori $\{R\}$, kun palkin pituusakselin suuntaisia muodonmuutoksia ei huomioida.
- Ratkaise kehän nurkkapisteen solmuisiirtymät sekä palkkien taivutusmomenttikuviot.



- Muodosta kuvan (b) 3-solmuisen palkkielementin jäykkyyismatriisin laskentaan tarvittavat matriisit $[B]$ ja $[E]$ vastaavan emoelementin (a) avulla, kun solmuvapausasteina ovat palkin pystysiirtymät.
- Laske jäykkyyismatriisin alkio k_{13} , kun palkin poikkipinta-ala A , neliömomentti I ja materiaalin kimmomoduuli E ovat vakioita.



4. Bilineaarinen neliöemo kuvataan oheisen muotoiseksi elementiksi xy -tasoon.

- Laske emoelementin origon koordinaatit kuvan koordinaatistossa ja piirrä kuvaan ξ - ja η - akselit.
- Laske a) kohdassa ratkaisemasi pisteen muodonmuutokset, kun solmujen 1, 2 ja 3 solmusiirtymät ovat nollia ja solmun 4 solmusiirtymät ovat $u_4 = \delta$ ja $v_4 = \frac{\delta}{2}$.

5. Valitse oheisista väitteistä se, joka on mielestäsi paras.

Jos kahden eri solmusiirtymämittauksen välillä on voimassa kinemaattinen yhtälö

$\{\hat{u}\} = [B]\{\hat{u}\}$ niin vastaavien solmumittausjärjestelmien mukaisten jäykkyyismatriisien välillä on

yhteys;

- $[k] = [B]^T[k]$
- $[k] = [B]^T[k]$
- $[k] = [B]^T[k][B]$
- $[k] = [B][k][B]^T$
- $[k] = [B][k]^T[B]$

Oikeasta vastauksesta saa +2 , väärästä -1 ja tyhjästä 0 pistettä.



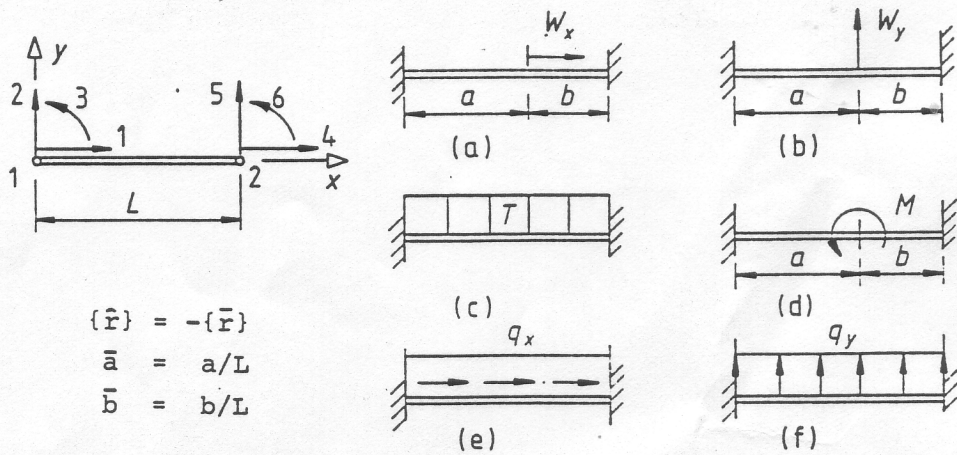
23591 ELEMENTTIMENETELMÄN-PERUSTEET

kaavakokoelma tenttiin

$$[E] = \frac{E}{(1-\nu)(1-2\nu)} \begin{bmatrix} 1-\nu & \nu & \nu & 0 \\ \nu & 1-\nu & \nu & 0 \\ \nu & \nu & 1-\nu & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\nu} \end{bmatrix} \quad \bar{\nu} = \frac{1-2\nu}{2}$$

$$\{\epsilon\} = \begin{bmatrix} \epsilon_r \\ \epsilon_z \\ \epsilon_\theta \\ \gamma_{rz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u,r \\ w,z \\ u/r \\ u,z+w,r \end{bmatrix} = [D]\{u\}$$

$$\{\bar{u}^i\} = \{w_i, \beta_{xi}, \beta_{yi}, \beta_{xyi}\}$$



Kuorm. tapaus	Ekvivalenttisen solmukuormituksen komponentit \bar{f}_i					
	i = 1	i = 2	i = 3	i = 4	i = 5	i = 6
a	$W_x \bar{b}$	0	0	$W_x \bar{a}$	0	0
b	0	$W_y (1+2\bar{a}) \bar{b}^2$	$W_y \bar{a} \bar{b}^2$	0	$W_y (1+2\bar{b}) \bar{a}^2$	$-W_y \bar{b} \bar{a}^2$
c	$-EA\alpha T$	0	0	$EA\alpha T$	0	0
d	0	$-M6\bar{a}\bar{b}/L$	$M(1-3\bar{a})\bar{b}$	0	$M6\bar{a}\bar{b}/L$	$M(1-3\bar{b})\bar{a}$
e	$q_x L/2$	0	0	$q_x L/2$	0	0
f	0	$q_y L/2$	$q_y L^2/12$	0	$q_y L/2$	$-q_y L^2/12$

$$[k] = \iiint_{V(e)} [B]^T [E] [B] dV$$

$$\{f\} = \iiint_{V(e)} [N]^T \{f\} dV + \iint_{S(e)} [N]^T \{p\} dS$$

$$\begin{bmatrix} \{\hat{F}_a^e\} \\ \{\hat{F}_c^e\} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} [k_{aa}^e] & [k_{ac}^e] \\ [k_{ca}^e] & [k_{cc}^e] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \{\hat{u}_a^e\} \\ \{\hat{u}_c^e\} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \{\hat{r}_a^e\} \\ \{\hat{r}_c^e\} \end{bmatrix}$$

$$\{^* \hat{u}^e\} \equiv \{\hat{u}_a^e\}$$

$$\{^* \hat{F}^e\} \equiv \{\hat{F}_a^e\} - [k_{ac}^e] [k_{cc}^e]^{-1} \{\hat{F}_c^e\}$$

$$\{^* \hat{r}^e\} \equiv \{\hat{r}_a^e\} - [k_{ac}^e] [k_{cc}^e]^{-1} \{\hat{r}_c^e\}$$

$$[^* k^e] \equiv [k_{aa}^e] - [k_{ac}^e] [k_{cc}^e]^{-1} [k_{ca}^e]$$

$$\{^* \hat{F}^e\} = [^* k^e] \{^* \hat{u}^e\} - \{^* \hat{r}^e\}$$

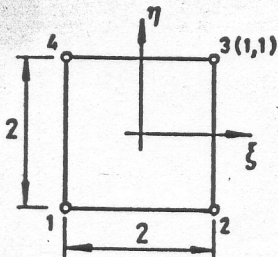
Order n	Location ξ_i	Weight W_i
1	0.	2.
2	±0.57735 02691 89626	1.00000 00000 00000
3	±0.77459 66692 41483 0.00000 00000 00000	0.55555 55555 55556 0.88888 88888 88889
4	±0.86113 63115 94053 ±0.33998 10435 84856	0.34785 48451 37454 0.65214 51548 62546
5	±0.90617 98459 38664 ±0.53846 93101 05683 0.00000 00000 00000	0.23692 68850 56189 0.47862 86704 99366 0.56888 88888 88889
6	±0.93246 95142 03152 ±0.66120 93864 66265 ±0.23861 91860 83197	0.17132 44923 79179 0.36076 15730 48139 0.46791 39345 72691

$$[E] = \frac{E}{1-\nu^2} \begin{bmatrix} 1 & \nu & 0 \\ \nu & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \bar{\nu} \end{bmatrix}$$

$$\bar{\nu} = \frac{1-\nu}{2}$$

$$E \rightarrow \frac{E}{1-\nu^2}$$

$$\nu \rightarrow \frac{\nu}{1-\nu}$$

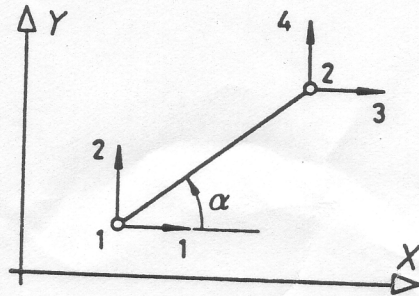
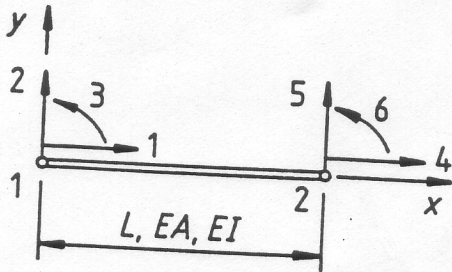


$$N_1 = \frac{1}{4} (1-\xi) (1-\eta) \quad N_2 = \frac{1}{4} (1+\xi) (1-\eta)$$

$$N_3 = \frac{1}{4} (1+\xi) (1+\eta) \quad N_4 = \frac{1}{4} (1-\xi) (1+\eta)$$

2/3

$$[k] = k \begin{bmatrix} [Q] & -[Q] \\ -[Q] & [Q] \end{bmatrix} \quad [Q] = \begin{bmatrix} c c & c s \\ c s & s s \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} c = \cos \alpha \\ s = \sin \alpha \\ k = EA/L \end{matrix}$$



$$[k] = \begin{bmatrix} k & 0 & 0 & -k & 0 & 0 \\ & 12k/L^2 & 6k/L & 0 & -12k/L^2 & 6k/L \\ & & 4k & 0 & -6k/L & 2k \\ & & & k & 0 & 0 \\ & & & & 12k/L^2 & -6k/L \\ & & & & & 4k \end{bmatrix} \begin{matrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 6 \end{matrix}$$

$k = EA/L$

$\kappa = EI/L$

$$U = \frac{1}{2} \int_0^L [EA u_{,x}^2 + \alpha GA y_{,xy}^2 + EI v_{,xx}^2 + GI \theta^2] dx$$

$$N_1 = 1 - 3\left(\frac{x}{L}\right)^2 + 2\left(\frac{x}{L}\right)^3$$

$$N_2 = L \left[\left(\frac{x}{L}\right) - 2\left(\frac{x}{L}\right)^2 + \left(\frac{x}{L}\right)^3 \right]$$

$$N_3 = 3\left(\frac{x}{L}\right)^2 - 2\left(\frac{x}{L}\right)^3$$

$$N_4 = L \left[-\left(\frac{x}{L}\right)^2 + \left(\frac{x}{L}\right)^3 \right]$$

$\phi_{,\xi} = \phi_{,x} x_{,\xi} + \phi_{,y} y_{,\xi}$

$\phi_{,\eta} = \phi_{,x} x_{,\eta} + \phi_{,y} y_{,\eta}$

$$\iint_A L_1^\alpha L_2^\beta L_3^\gamma dA = 2A \frac{\alpha! \beta! \gamma!}{(\alpha + \beta + \gamma + 2)!} = \frac{A^*}{B^*} A$$

$$\begin{bmatrix} [K_{ff}] & [K_{fc}] \\ [K_{cf}] & [K_{cc}] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \{\hat{u}_f\} \\ \{\hat{u}_c\} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \{\hat{R}_f\} \\ \{\hat{R}_c\} \end{bmatrix}$$

$$\{\hat{u}_f\} = [K_{ff}]^{-1} \{\hat{R}_f\} - [K_{ff}]^{-1} [K_{fc}] \{\hat{u}_c\}$$

$$\{\hat{R}_c\} = [K_{cf}] \{\hat{u}_f\} + [K_{cc}] \{\hat{u}_c\}$$