



Definicja macierzy sztywności i transformacji

ORIGIN := 1

$$T(\cos, \sin) := \begin{pmatrix} \cos & \sin & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \cos & \sin \end{pmatrix} \quad k(EA, l) := \begin{pmatrix} \frac{EA}{l} & \frac{-EA}{l} \\ \frac{-EA}{l} & \frac{EA}{l} \end{pmatrix}$$

Macierz topologii i dane wejściowe

$$\text{top} := \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{ll} x_1 := 3 & y_1 := 0 \\ x_2 := -3 & y_2 := 4 \\ x_3 := 0 & y_3 := 4 \end{array} \quad \begin{array}{ll} l_1 := \sqrt{x_1^2 + y_1^2} & \cos_1 := \frac{x_1}{l_1} \quad \sin_1 := \frac{y_1}{l_1} \\ l_2 := \sqrt{x_2^2 + y_2^2} & \cos_2 := \frac{x_2}{l_2} \quad \sin_2 := \frac{y_2}{l_2} \\ l_3 := \sqrt{x_3^2 + y_3^2} & \cos_3 := \frac{x_3}{l_3} \quad \sin_3 := \frac{y_3}{l_3} \end{array}$$

Budowa macierzy Boole'a

$i := 1..2$

$$B1_{(4,6)} := 0$$

$$B2_{(4,6)} := 0$$

$$B3_{(4,6)} := 0$$

$$B1_{i,2 \cdot (\text{top}_{1,1-1})+i} := 1$$

$$B2_{i,2 \cdot (\text{top}_{2,1-1})+i} := 1$$

$$B3_{i,2 \cdot (\text{top}_{3,1-1})+i} := 1$$

$$B1_{i+2,2 \cdot (\text{top}_{1,2-1})+i} := 1$$

$$B2_{i+2,2 \cdot (\text{top}_{2,2-1})+i} := 1$$

$$B3_{i+2,2 \cdot (\text{top}_{3,2-1})+i} := 1$$

$$B1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$B2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$B3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Obliczenie macierzy transformacji i macierzy sztywności dla elementów

$$T1 := T(\cos 1, \sin 1) \quad \underline{\underline{K1}} := T1^T \cdot k(EA, I1) \cdot T1$$

$$T1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad K1 = \begin{pmatrix} 3.33333 \times 10^3 & 0 & -3.33333 \times 10^3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -3.33333 \times 10^3 & 0 & 3.33333 \times 10^3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$T2 := T(\cos 2, \sin 2) \quad \underline{\underline{K2}} := T2^T \cdot k(EA, I2) \cdot T2$$

$$T2 = \begin{pmatrix} -0.6 & 0.8 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -0.6 & 0.8 \end{pmatrix} \quad K2 = \begin{pmatrix} 720 & -960 & -720 & 960 \\ -960 & 1.28 \times 10^3 & 960 & -1.28 \times 10^3 \\ -720 & 960 & 720 & -960 \\ 960 & -1.28 \times 10^3 & -960 & 1.28 \times 10^3 \end{pmatrix}$$

$$T3 := T(\cos 3, \sin 3) \quad \underline{\underline{K3}} := T3^T \cdot k(EA, I3) \cdot T3$$

$$T3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad K3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2.5 \times 10^3 & 0 & -2.5 \times 10^3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2.5 \times 10^3 & 0 & 2.5 \times 10^3 \end{pmatrix}$$

Agregacja macierzy sztywności

$$\underline{\underline{K}} := B1^T \cdot K1 \cdot B1 + B2^T \cdot K2 \cdot B2 + B3^T \cdot K3 \cdot B3$$

$$K = \begin{pmatrix} 3.33333 \times 10^3 & 0 & -3.33333 \times 10^3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2.5 \times 10^3 & 0 & 0 & 0 & -2.5 \times 10^3 \\ -3.33333 \times 10^3 & 0 & 4.05333 \times 10^3 & -960 & -720 & 960 \\ 0 & 0 & -960 & 1.28 \times 10^3 & 960 & -1.28 \times 10^3 \\ 0 & 0 & -720 & 960 & 720 & -960 \\ 0 & -2.5 \times 10^3 & 960 & -1.28 \times 10^3 & -960 & 3.78 \times 10^3 \end{pmatrix}$$

Budowa wektora obciążeń węzłowych

$$P_6 := 0 \quad P_6 := -10 \quad P = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ -10 \end{pmatrix}$$

Wektor obciążenia kinematycznego

$$Q_{wb_6} := 0 \quad Q_{wb_4} := -0.001 \quad Q_{wb} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \times 10^{-3} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \underline{S} := P - K \cdot Q_{wb}$$

Warunki brzegowe (1 - zablokowany stopień swobody)

$$\text{war} := \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Uwzględnienie warunków brzegowych

$$i := 1..6 \quad I := \text{identity}(6) \quad Id_{i,i} := \text{war}_i \quad Ip := I - Id \quad KK := Ip \cdot K \cdot Ip + Id \quad SS := Ip \cdot S$$

$$Id = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad Ip = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad KK = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4.05333 \times 10^3 & 0 & 0 & 960 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 960 & 0 & 0 & 3.78 \times 10^3 \end{pmatrix} \quad SS = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -0.96 \\ 0 \\ 0 \\ -11.28 \end{pmatrix}$$

Rozwiązanie układu równań

$$Q := KK^{-1} \cdot SS + Q_{wb} \quad \underline{R} := K \cdot Q - P$$

Wektor przemieszczeń węzłowych i wektor reakcji

$$Q = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 5 \times 10^{-4} \\ -1 \times 10^{-3} \\ 0 \\ -3.11111 \times 10^{-3} \end{pmatrix} \quad R = \begin{pmatrix} -1.66667 \\ 7.77778 \\ 0 \\ 2.22222 \\ 1.66667 \\ -1.77636 \times 10^{-15} \end{pmatrix}$$

Powrót do elementów - obliczenie sił przywęzłowych w elementach

$$f_1 := T_1 \cdot (K_1 \cdot B_1 \cdot Q)$$

$$f_2 := T_2 \cdot (K_2 \cdot B_2 \cdot Q)$$

$$f_3 := T_3 \cdot (K_3 \cdot B_3 \cdot Q)$$

$$f_1 = \begin{pmatrix} -1.66667 \\ 1.66667 \end{pmatrix}$$

$$f_2 = \begin{pmatrix} 2.77778 \\ -2.77778 \end{pmatrix}$$

$$f_3 = \begin{pmatrix} 7.77778 \\ -7.77778 \end{pmatrix}$$

