

VYSOKÁ ŠKOLA BÁŇSKÁ – TECHNICKÁ UNIVERZITA OSTRAVA  
FAKULTA STAVEBNÍ

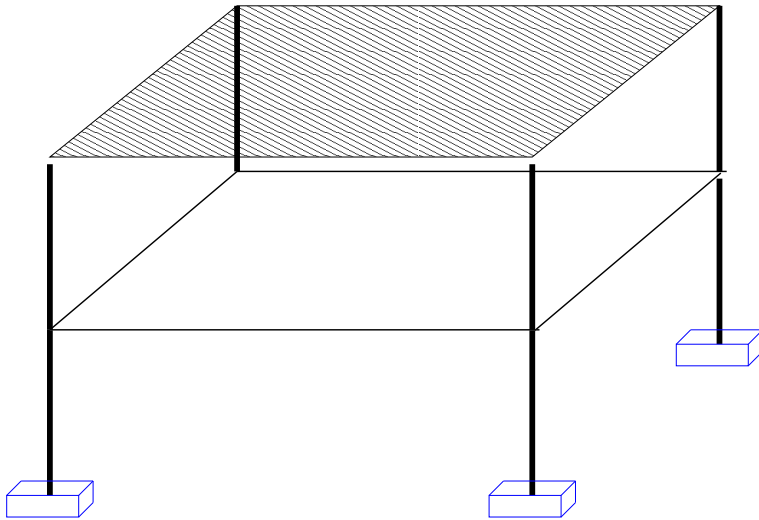
# Základy stavební mechaniky

Stupeň statické určitosti, reakce nosníků, vnitřní síly

Jiří Brožovský

Kancelář: LP – H 406/3  
Telefon: 597 321 321  
E-mail: [jiri.brozovsky@vsb.cz](mailto:jiri.brozovsky@vsb.cz)

# Nosné stavební konstrukce



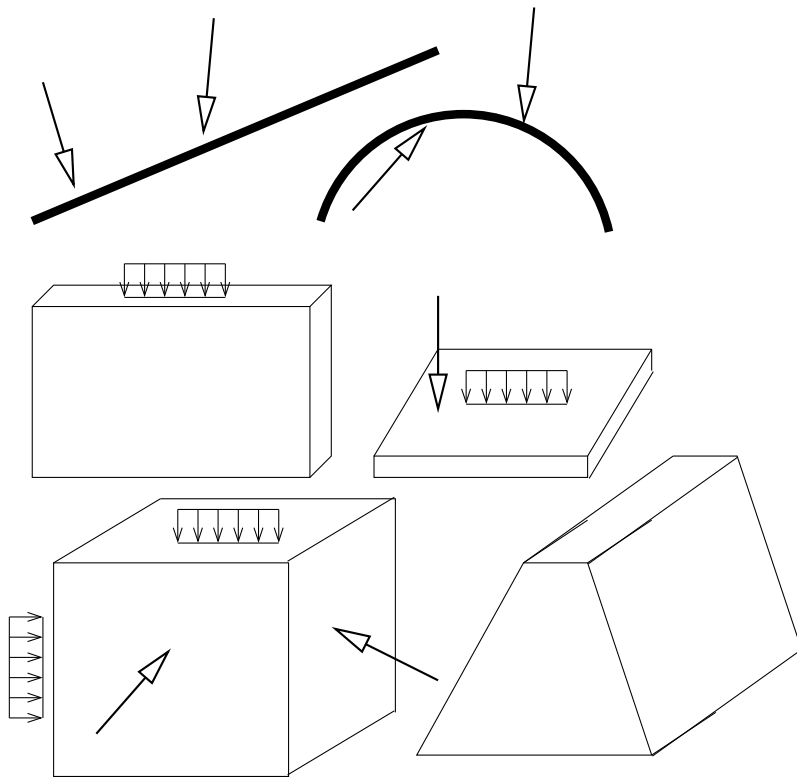
**Nosná stavební konstrukce** slouží k přenosu **zatížení** do **podloží** (horninového masivu):

- horní stavba,
- základová konstrukce.

Požadavky na konstrukci:

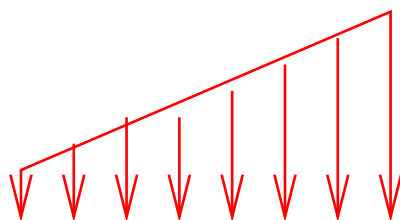
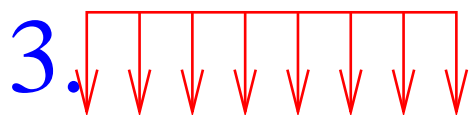
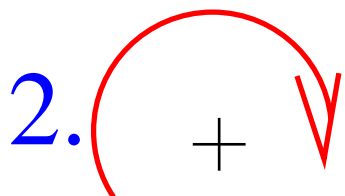
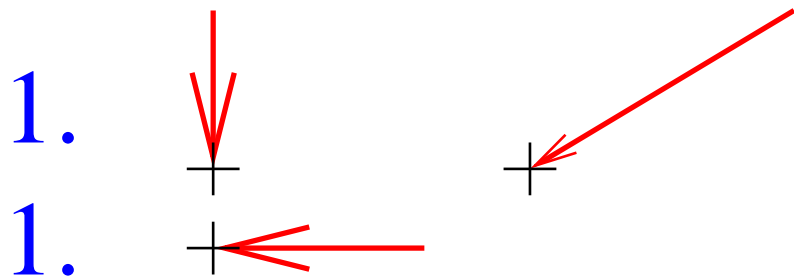
- dostatečná **únosnost**,
- dlouhodobá **použitelnost**.

# Typy prvků konstrukcí podle tvaru



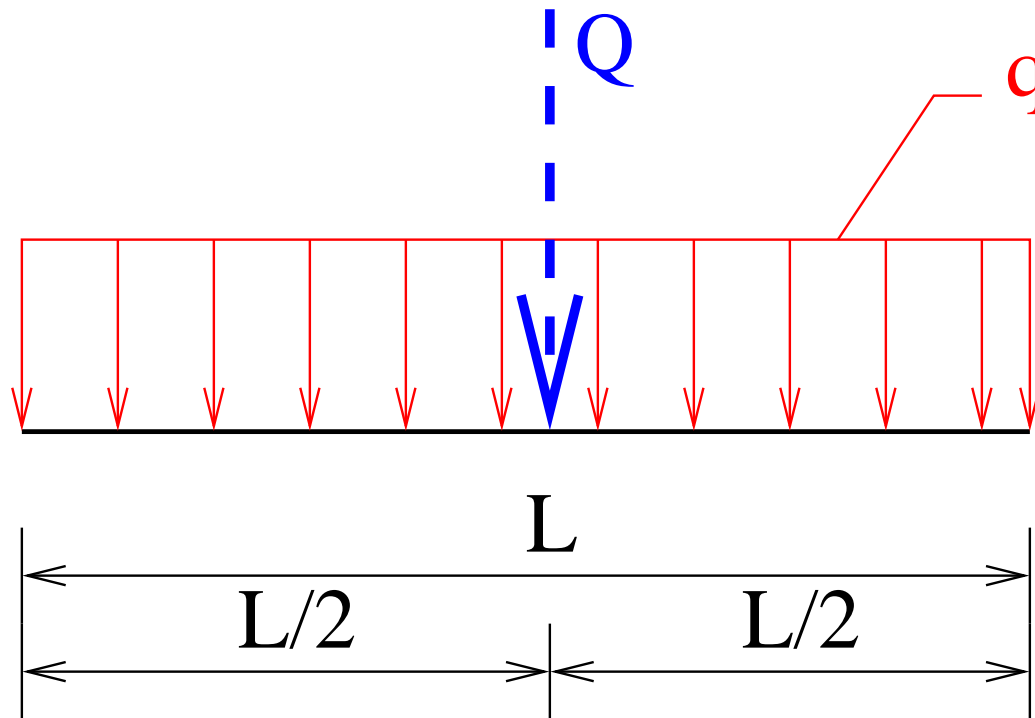
- **prut** - jeden rozměr je výrazně větší než ostatní (idealizace čarou)
- **plošný prvek** (stěna, deska, skořepina) - dva rozměry mnohem větší než třetí (idealizace rovinnou nebo zakřivenou plochou)
- masivní prvek – **těleso** (*idealizace tvaru není třeba*)

# Idealizované zatížení



1. bodová síla (osamělá síla)
2. bodový moment (osamělý...)
3. liniové silové zatížení
4. liniové momentové zatížení

# Výslednice liniového zatížení (1)

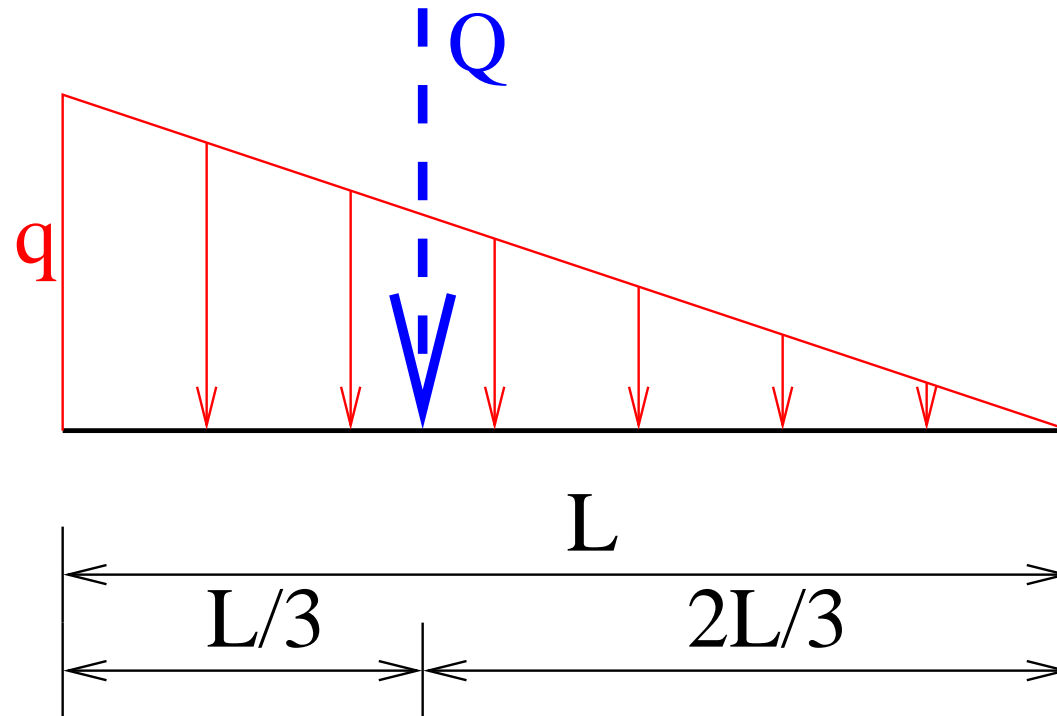


Rozměry veličin:  $Q$  [ $N$ ],  $q$  [ $N/m$ ],  $L$  [ $m$ ];

$$Q = L \times q$$

Pozn.: výslednice působí v těžišti zatěžovacího obrazce (zde „uprostřed“).

# Výslednice liniového zatížení (2)

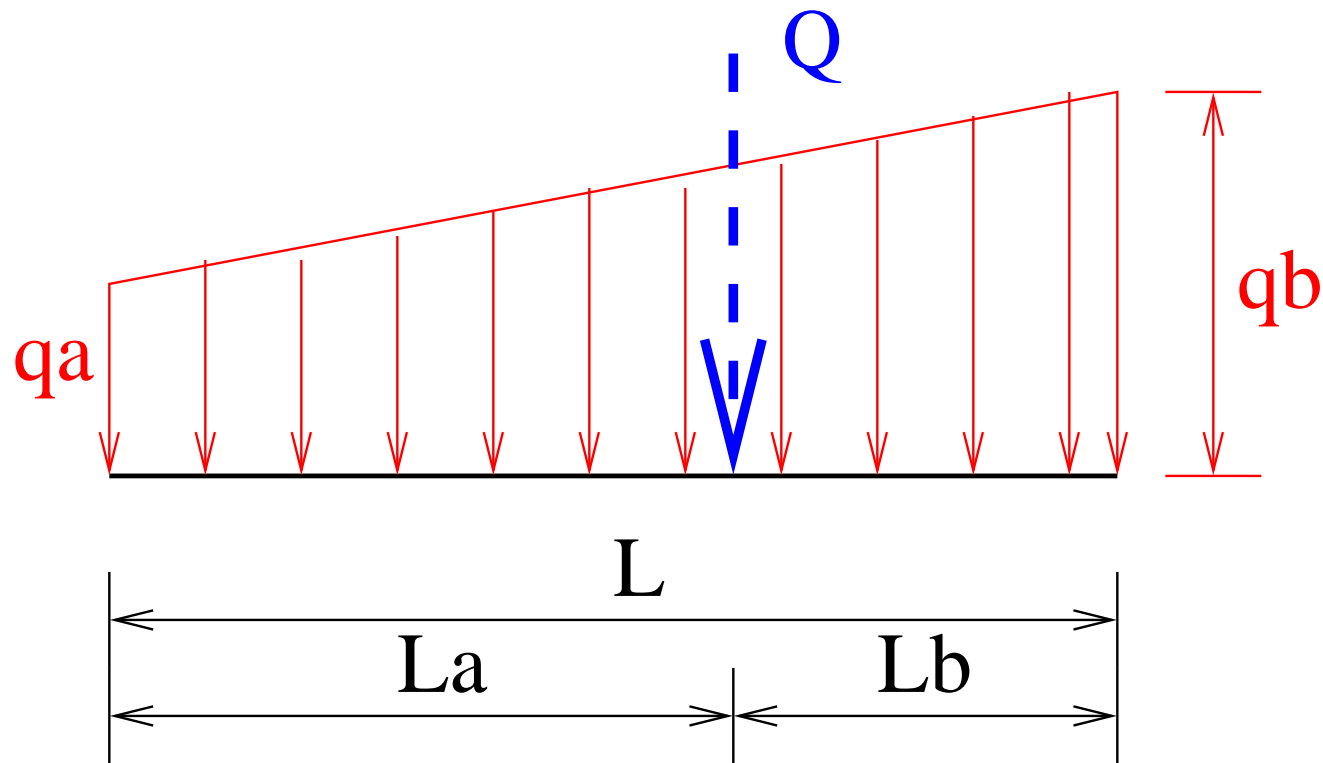


Rozměry veličin:  $Q$  [N],  $q$  [N/m],  $L$  [m];

$$Q = \frac{1}{2} L \times q$$

Pozn.: výslednice působí v těžišti zatěžovacího obrazce.

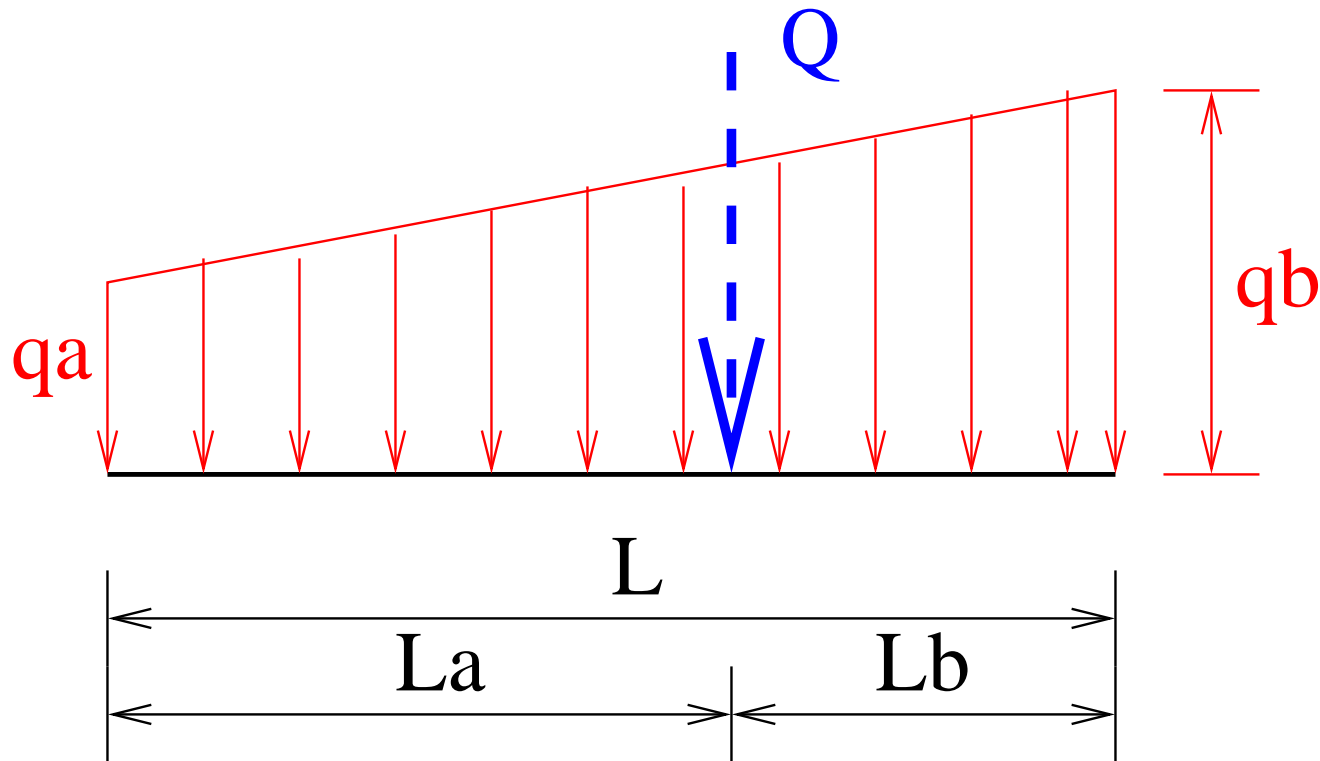
# Výslednice liniového zatížení (3a)



$$Q = L \times \frac{q_a + q_b}{2}$$

Pozn.: výslednice působí v těžišti zatěžovacího obrazce.

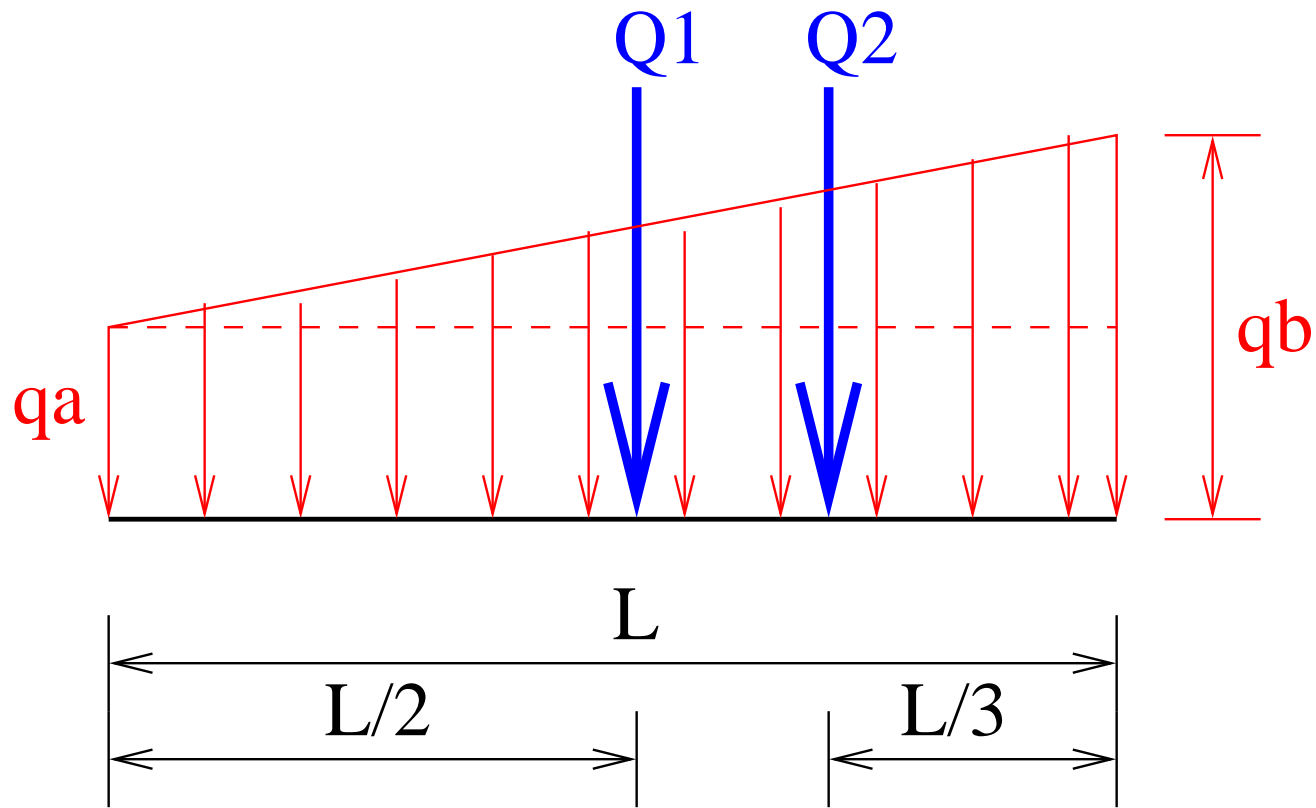
# Výslednice liniového zatížení (3b)



$$L_a = \frac{L \times q_a \times \frac{L}{2} + \frac{1}{2} L \times (q_b - q_a) \times \frac{2}{3} L}{L \times q_a \times + \frac{1}{2} L \times (q_b - q_a)} = \frac{L}{3} \left( 1 + \frac{q_b}{q_a + q_b} \right)$$



# Výslednice liniového zatížení (3c)



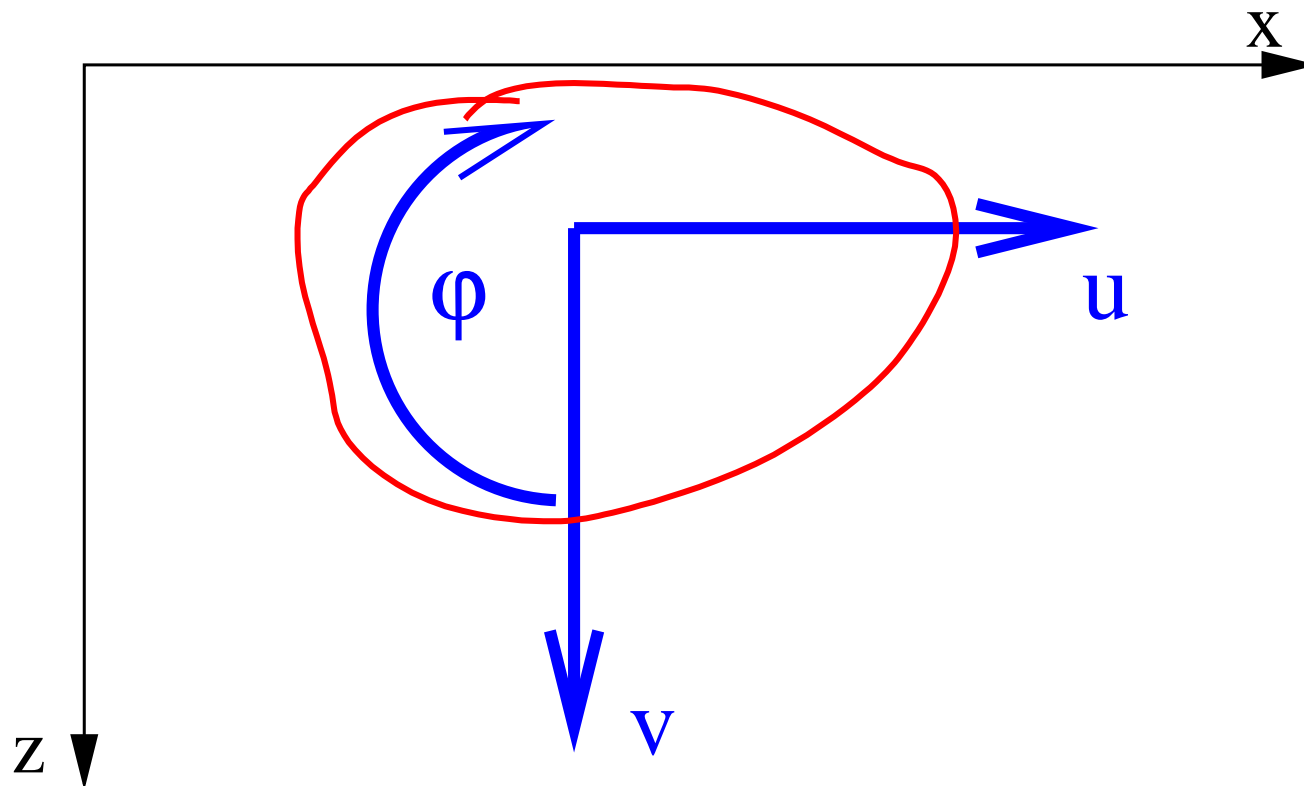
$$Q_1 = L \times q_a, \quad Q_2 = \frac{1}{2} L \times (q_b - q_a)$$

# Podepření

## Idealizace podepření:

- Vnější vazby – brání **absolutnímu** posunu nebo pootočení tělesa (připojením k dokonale tuhé **podporové konstrukci**)
- Vnitřní vazby brání **vzájemnému posunutí** nebo pootočení těles.

# Možnosti pohybu tělesa v rovině

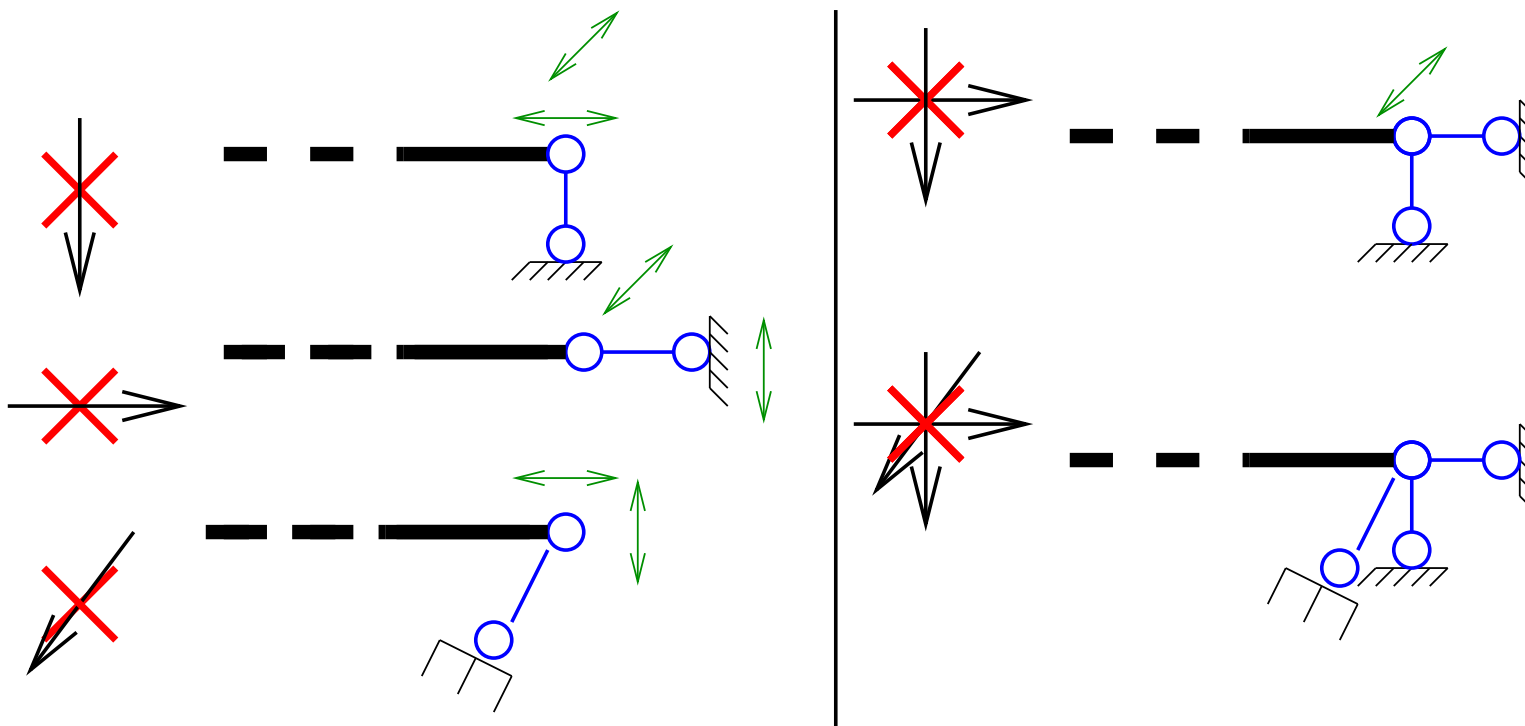


Celkem **3**: posunutí  $\mathbf{u}$ ,  $\mathbf{v}$ , pootočení  $\varphi$ .

(V prostoru celkem 6).

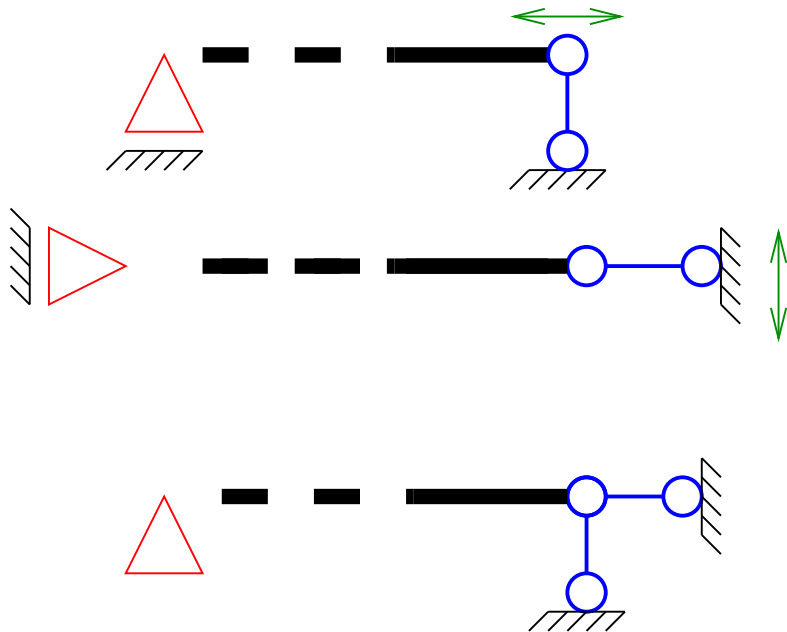
# Vnější vazby

Vazba proti **posunu** v daném směru:



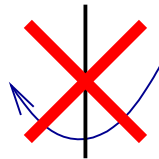
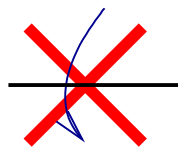
# Vnější vazby: alternativní znázornění pro 2D

Vazba proti **posunu** v daném směru (posuvné a pevné klouby):



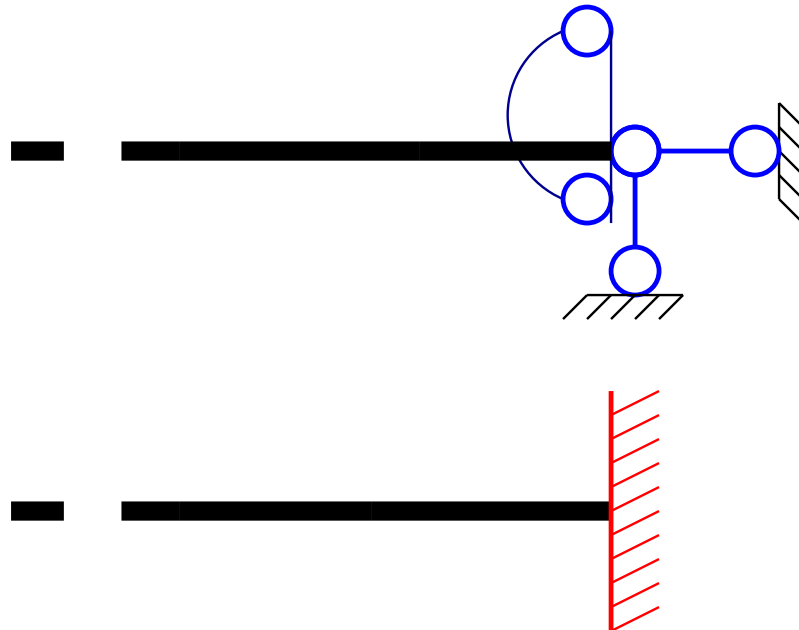
# Vnější vazby – pootočení

Vazba proti **pootočení** v daném směru:



# Vnější vazby – vetknutí ve 2D

Je zabráněno všem posunům (v rovině 2) a pootočení daného bodu prutu v rovině:

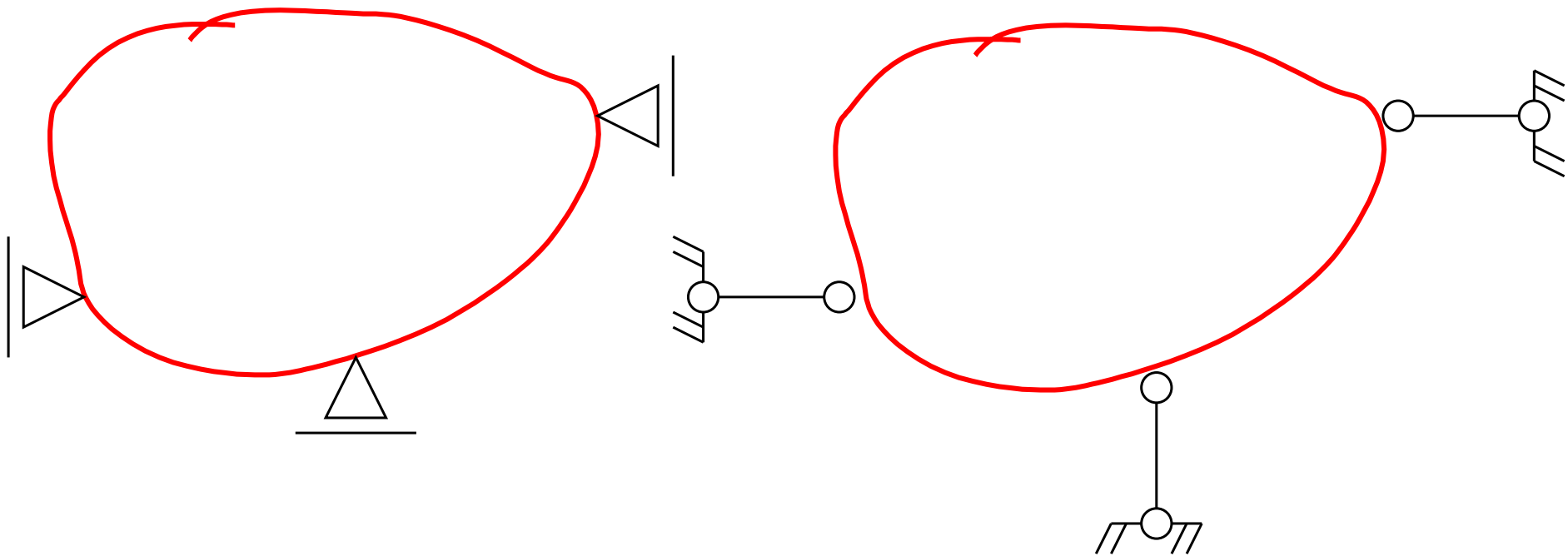


# Vazby tělesa (desky) v rovině (1)

Zajištění **nehybnosti tělesa**:

**3** možnosti pohybu (stupně volnosti)  $\Rightarrow$  **3** vazby

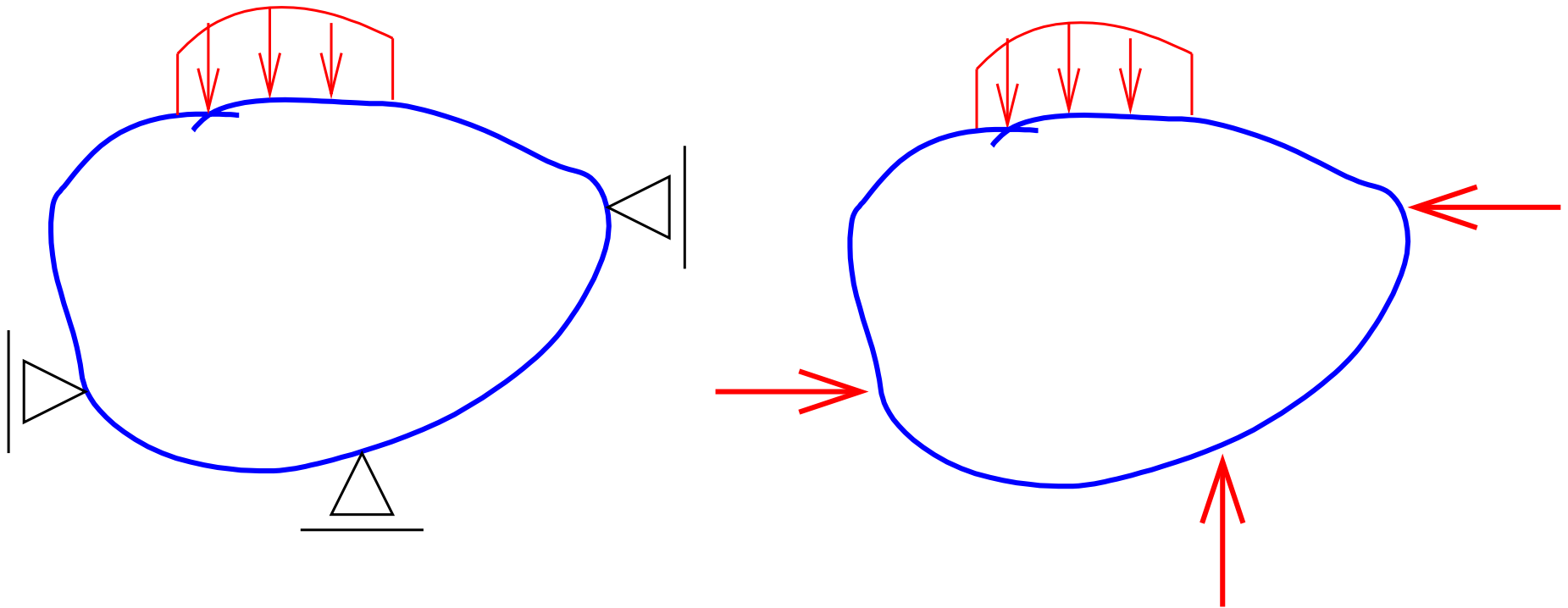
Například:





# Vazby tělesa v rovině (2)

Zatížení tělesa vyvolává **reakce ve vazbách**:

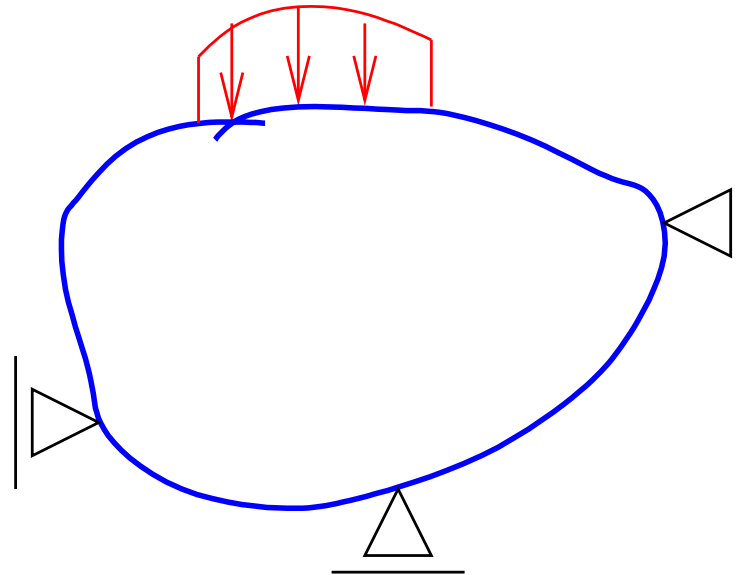


Vazba bránící posunutí  $\Rightarrow$  síla.

Vazba bránící pootočení  $\Rightarrow$  moment.

# Vazby (3): kinematická určitost

Je použito **právě tolik** vazeb (3), aby bylo zabráněno pohybu tělesa  $\Rightarrow$  **kinematická určitost**.

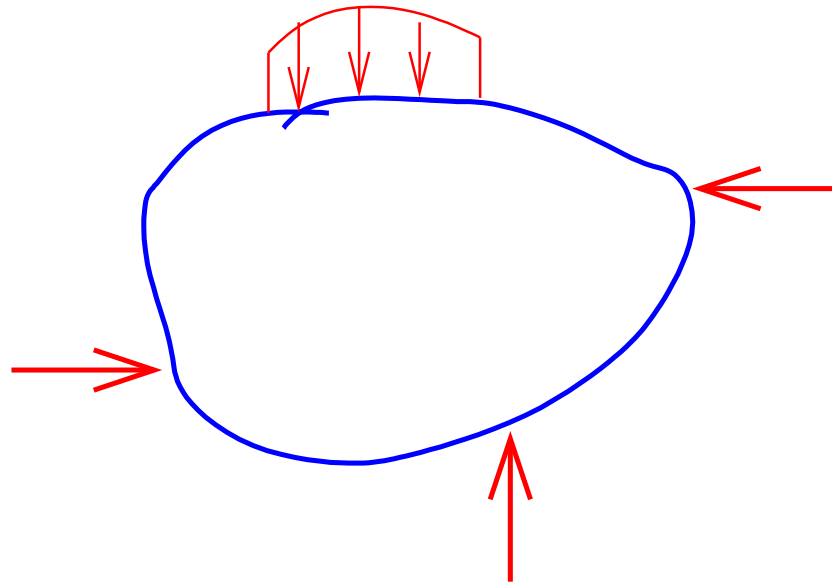


**Více** vazeb  $\Rightarrow$  kinematická **pře**určitost.

**Méně** vazeb  $\Rightarrow$  kinematická **neur**čitost (mechanismus!).

# Vazby (4): statická určitost

V úloze je **právě tolik** reakcí ve vazbách, kolik je **podmínek rovnováhy (3)**  $\Rightarrow$  **statická určitost**.



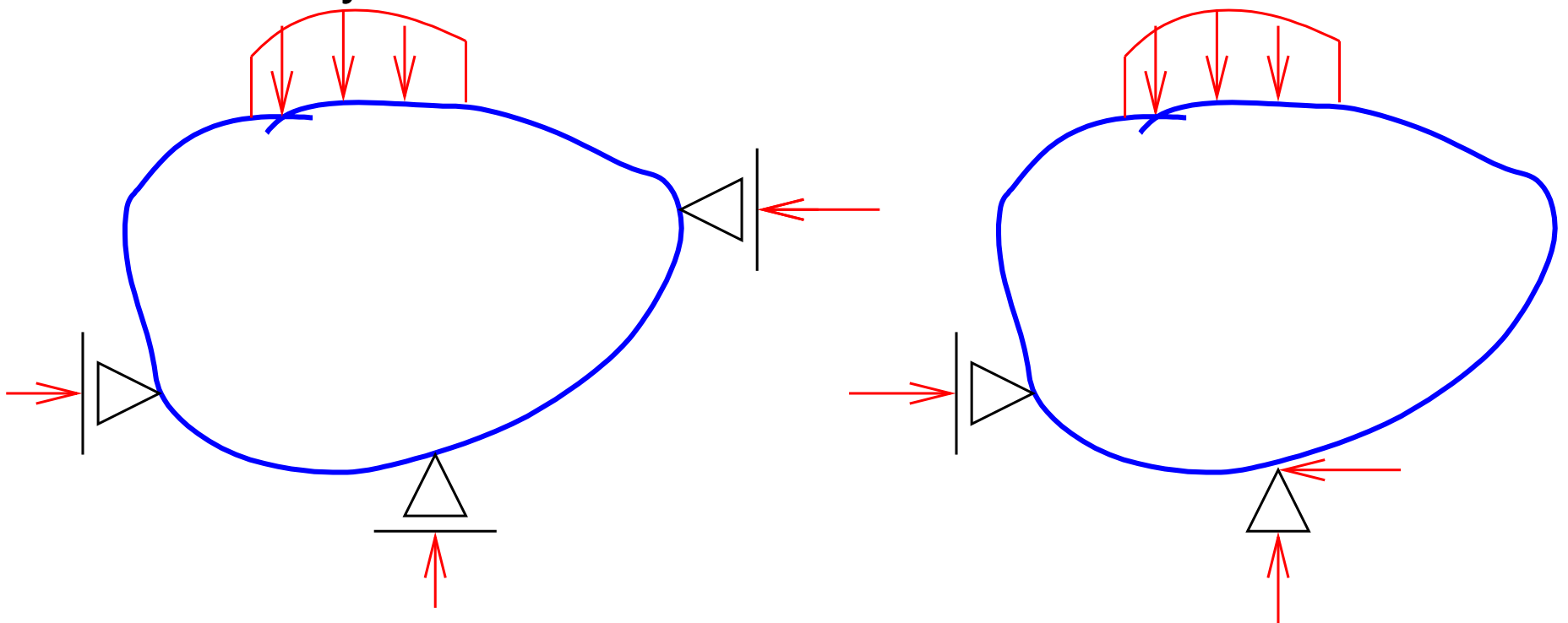
**Více** vazeb  $\Rightarrow$  statická **neurčitost** (viz SSK I, SSK II).

**Méně** vazeb  $\Rightarrow$  statická **přeurčitost** (mechanismus!).

# Vazby tělesa v rovině (5)

Úloha:

1. staticky **určitá**
2. kinematically **určitá**:

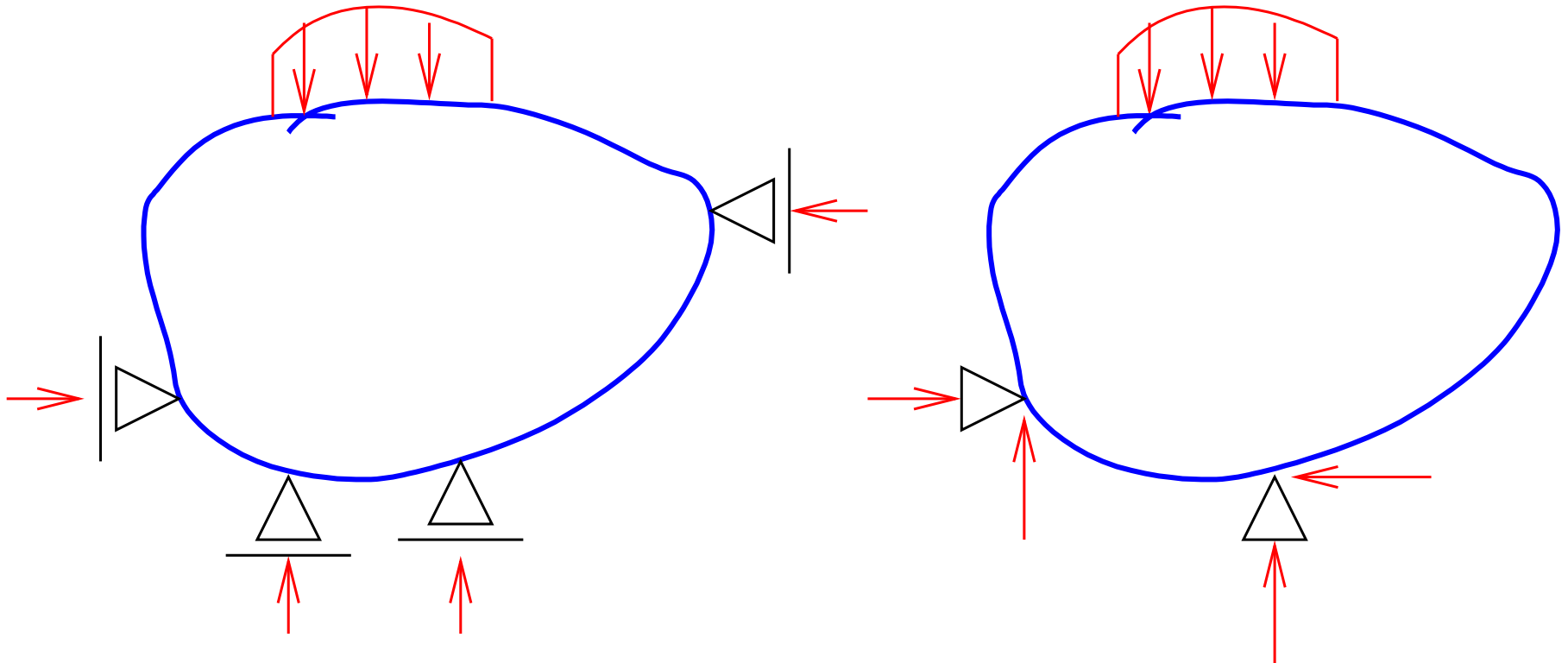


**Právě 3 vazby (a 3 složky reakcí).**

# Vazby tělesa v rovině (6)

Úloha:

1. staticky **neurčitá**
2. kinematicky **přeurčitá**:

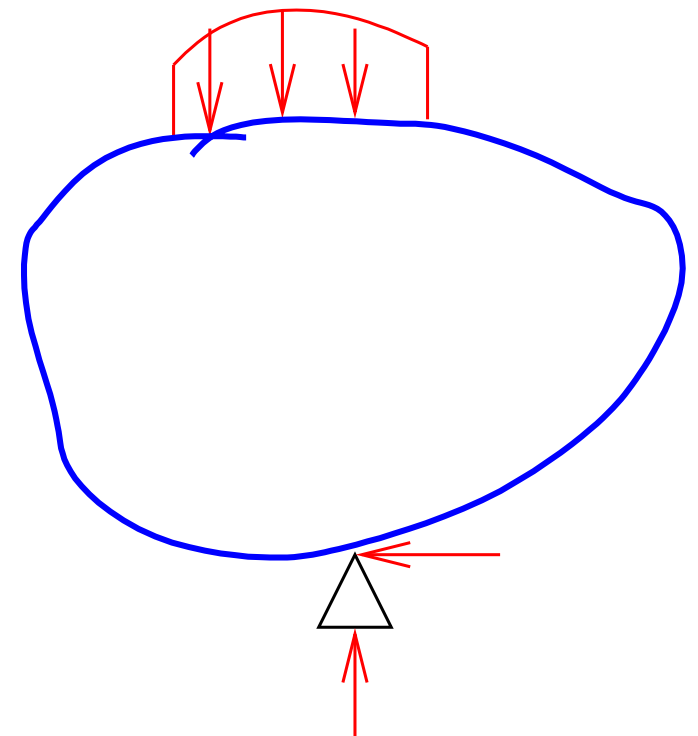
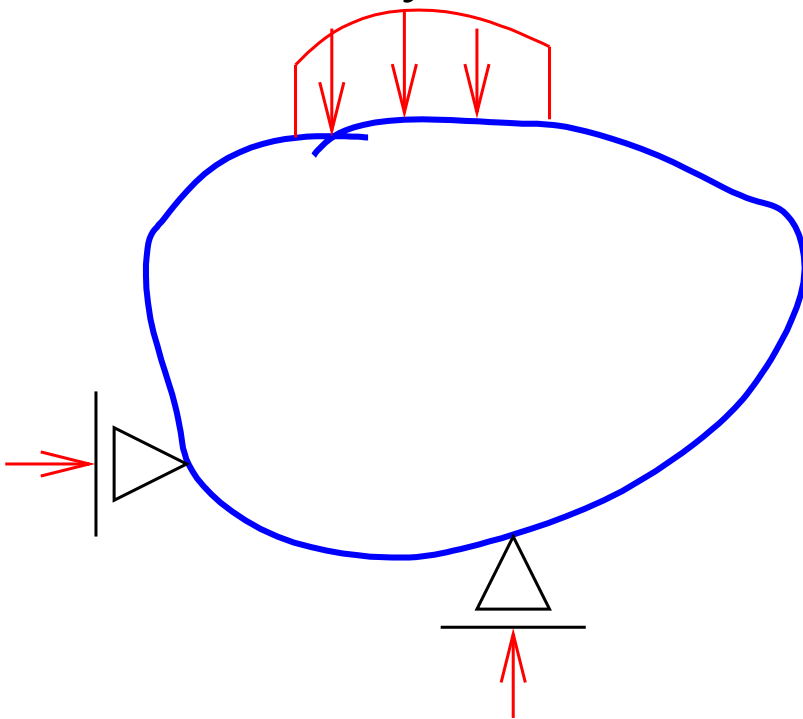


**Více než 3 vazby (a 3 reakce).**

# Vazby tělesa v rovině (7)

Úloha:

1. staticky **přeurčitá**
2. kinematically **neurčitá**:



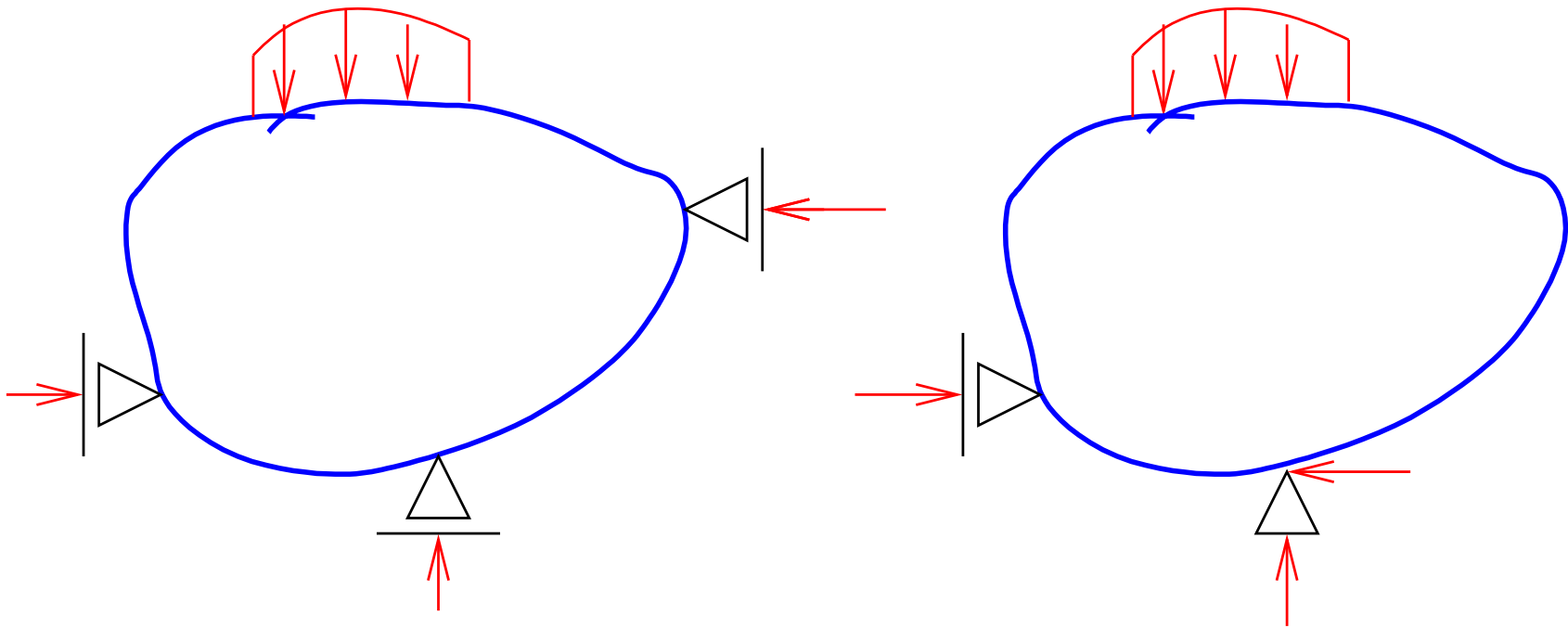
**Méně než 3 vazby (a 3 reakce): konstrukce je *mechanismem*.**

# Stupeň statické neurčitosti (1)

$$S_n = v - 3 + X$$

$v$  ... počet stupňů volnosti odebraný vazbami

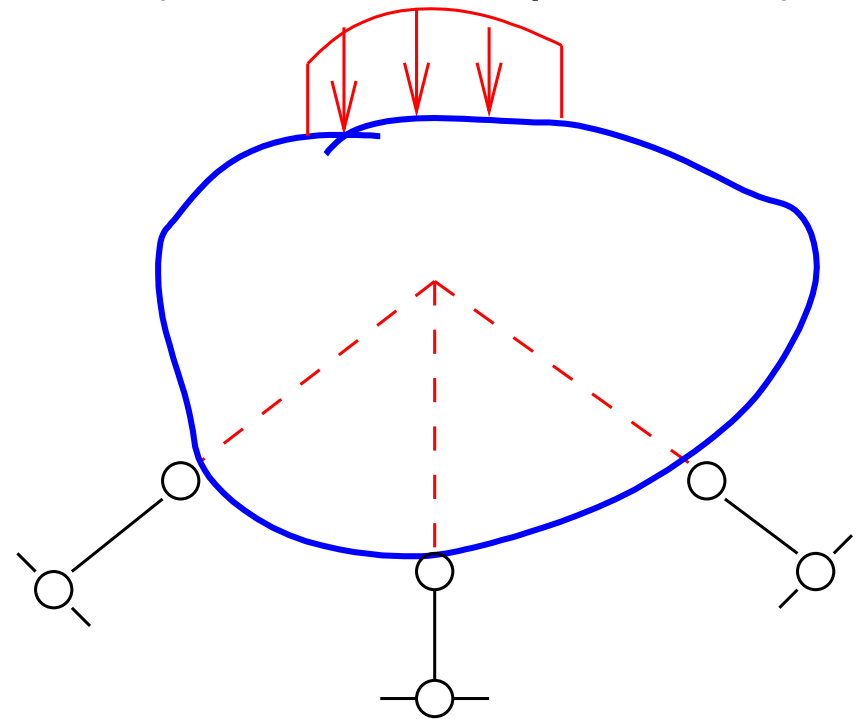
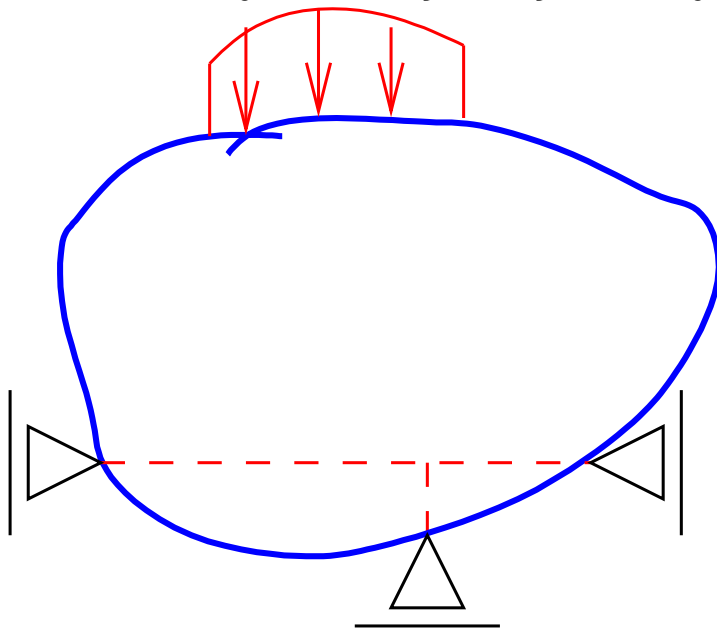
$X$  ... další členy (klouby apod... upřesníme později)



# Výjimkové případy vazeb

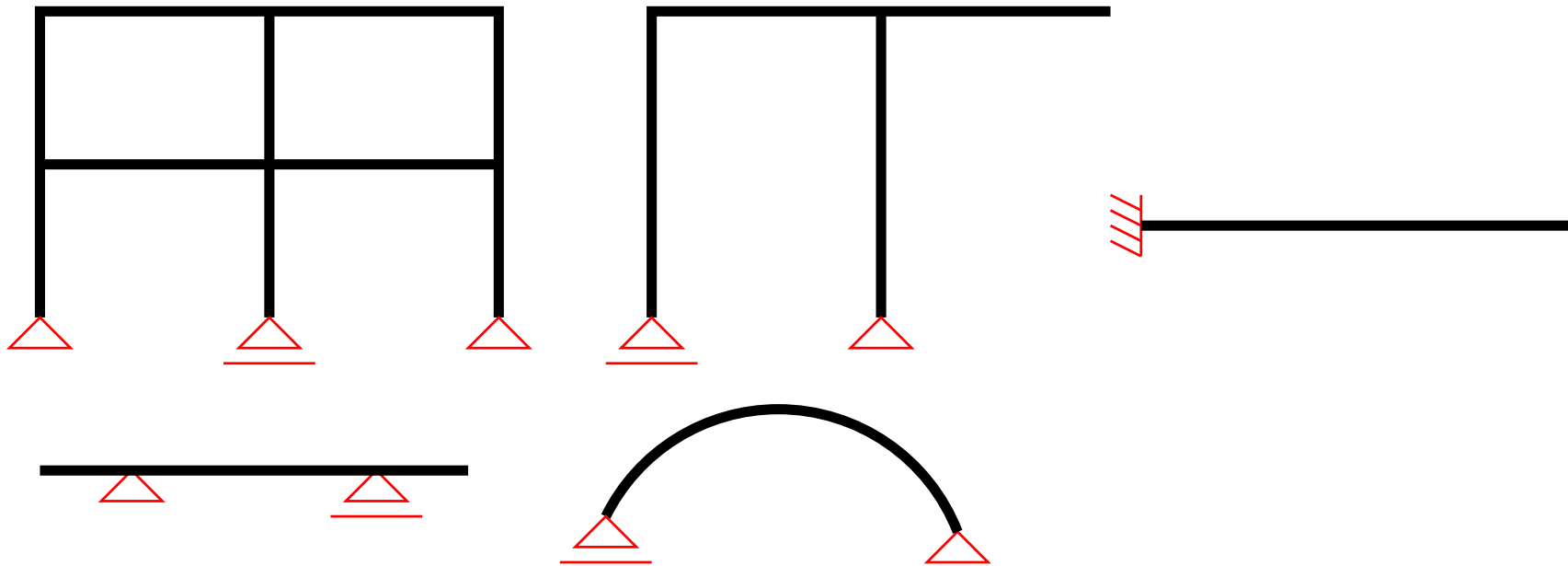
Úloha:

1. konstrukce je staticky určitá nebo neurčitá
2. vazby nezajišťují nehybnost tělesa (nevhodné uspořádání)



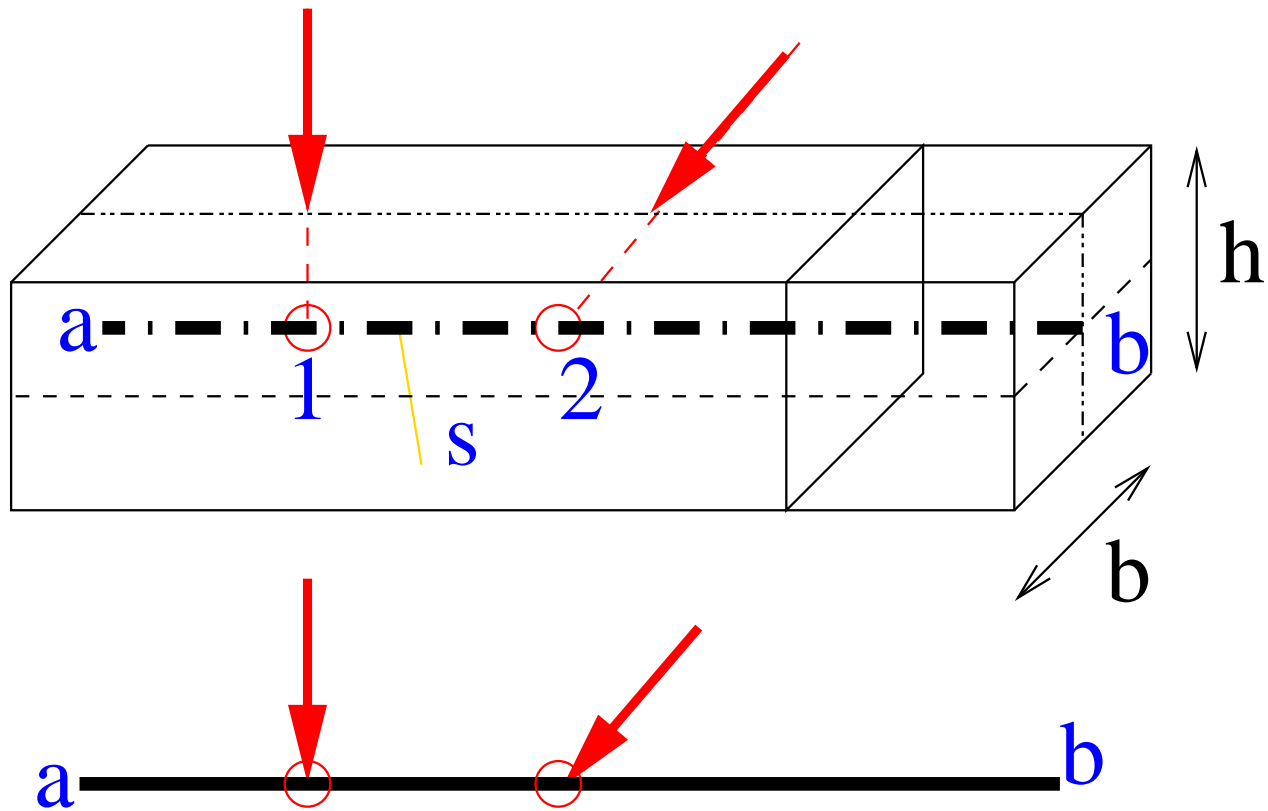


# Prutové konstrukce



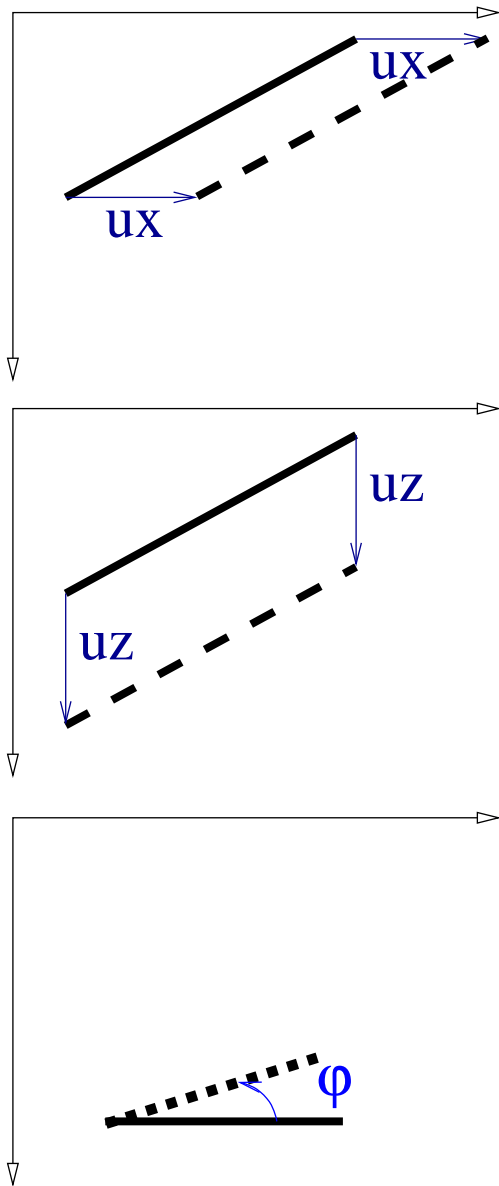
- Nejčastější nosné stavební konstrukce.
- Pro výpočet idealizujeme: řešíme osově jako schéma.
- V tomto semestru: **jen staticky určité.**

# Prut – geometrický popis



- $s$  - řídicí čára (**střednice**, u přímého prutu také **osa prutu**)
- $b, h$  – šířka a výška **průřezu prutu**
- $1, 2$  – **působišťe sil**

# Pohybové možnosti prutu



Až do konce semestru budeme pokládat prut za **dokonale tuhé těleso**.

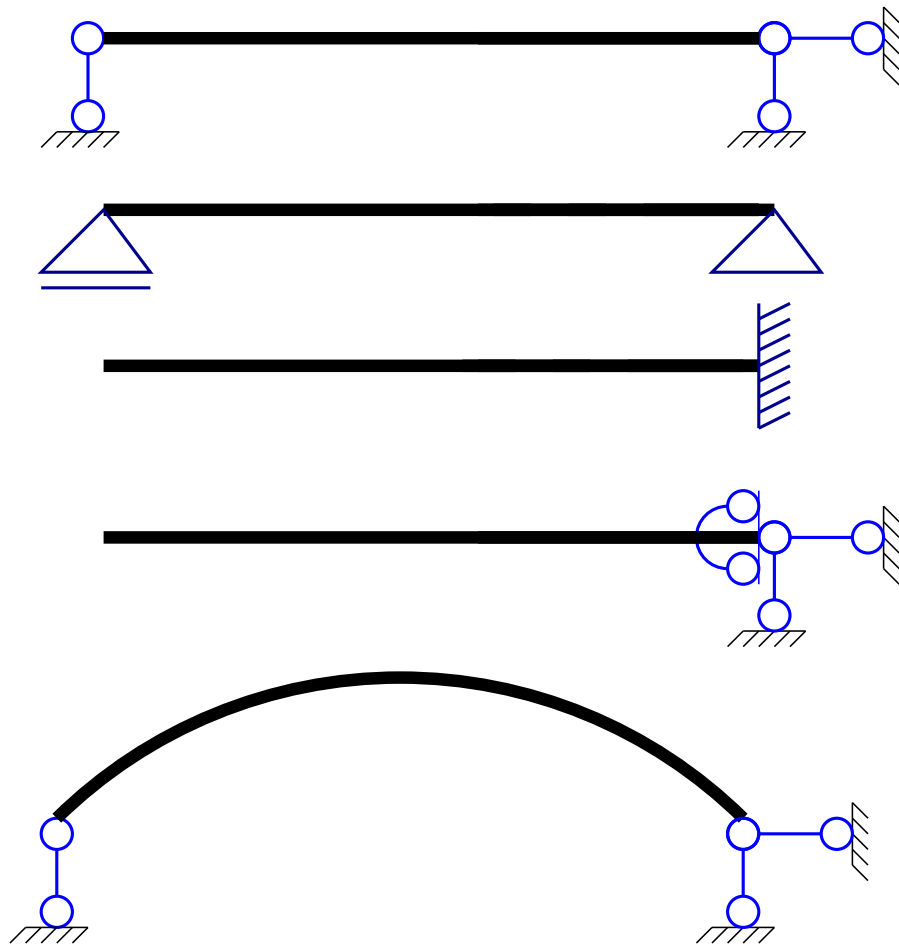
- posun prutu ( $u$ )
- pootočení prutu ( $\varphi$ )
- v rovině 3 možnosti („**stupně volnosti**“):

$$u_x, u_z, \varphi_y$$

- v prostoru 6 možností („**stupňů volnosti**“):

$$u_x, u_y, u_z, \varphi_x, \varphi_y, \varphi_z$$

# Kinematicky a staticky určité konstrukce (příklady)



# Prut bez zajištěné nehybnosti

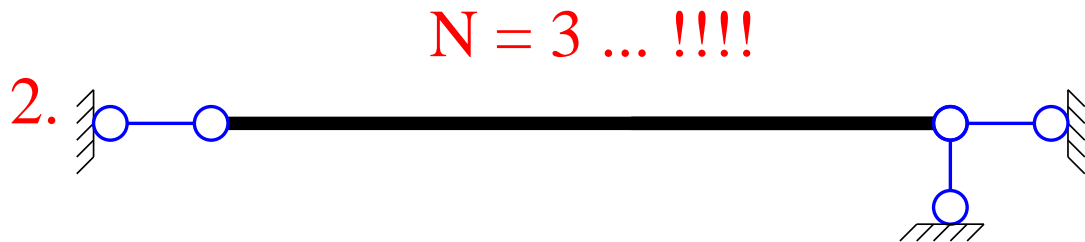
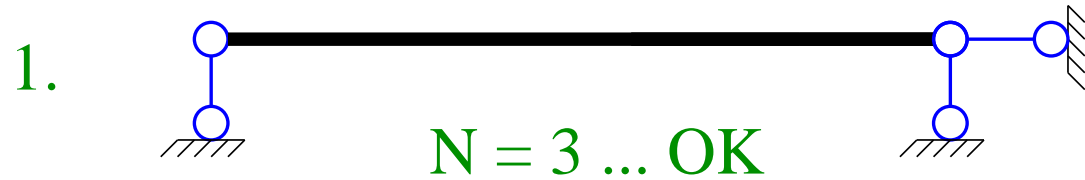
Kinematicky **neurčitá** konstrukce:

- v rovině: jsou odebrány méně než 3 stupně volnosti
- v prostoru: je odebráno méně než 6 stupňů volnosti

**Výjimkový případ:**

- je odebrán potřebný počet stupňů volnosti, ale vazby jsou **nevhodně upořádány**

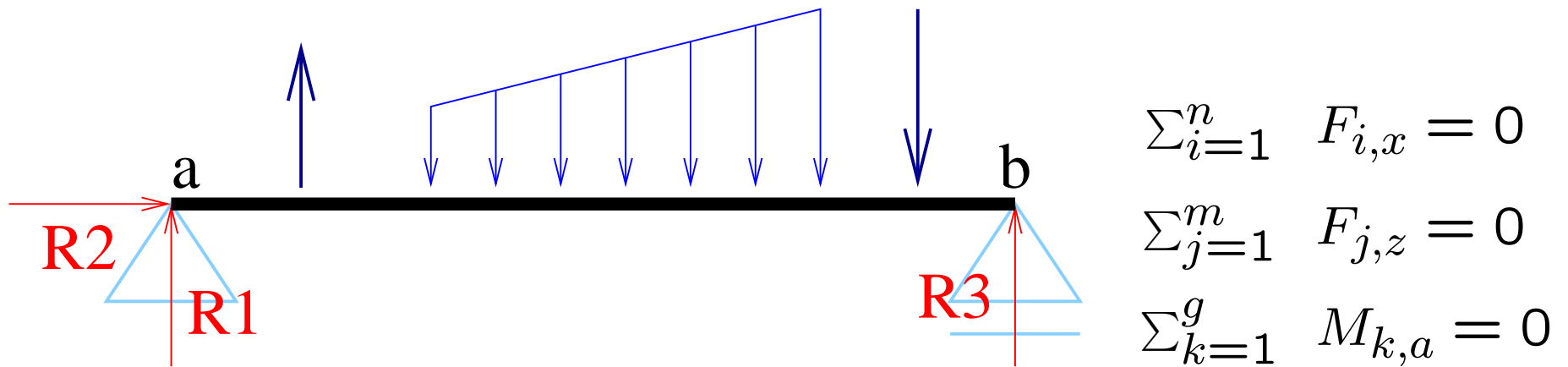
# Prut bez zajištěné nehybnosti



1. nehybný prut (kinematically určitý)

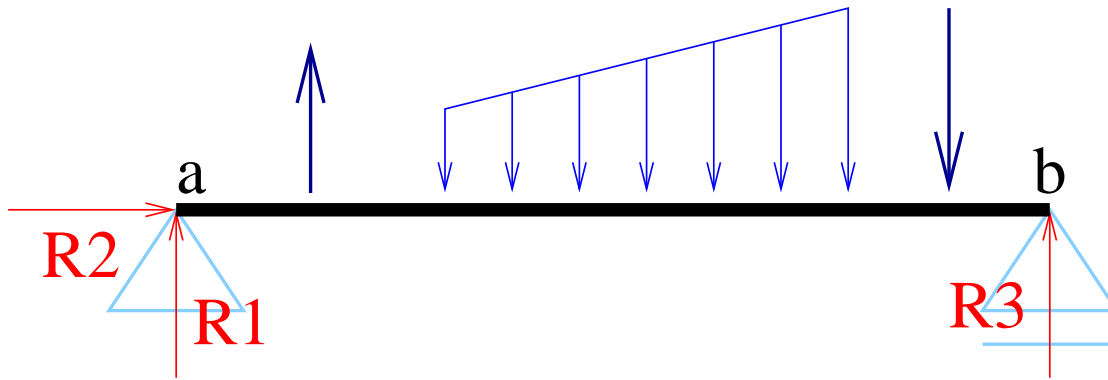
2. výjimečný případ

# Podmínky rovnováhy uvolněného prutu v rovině



- $n_R = 3$  staticky určitý (kinematicky určitý)
- $n_R > 3$  staticky ne určitý (kinematicky **přeurčitý**)
- $n_R < 3$  staticky přeurčitý (kinematicky **neurčitý!**)

# Stanovení reakcí nosníku (1)

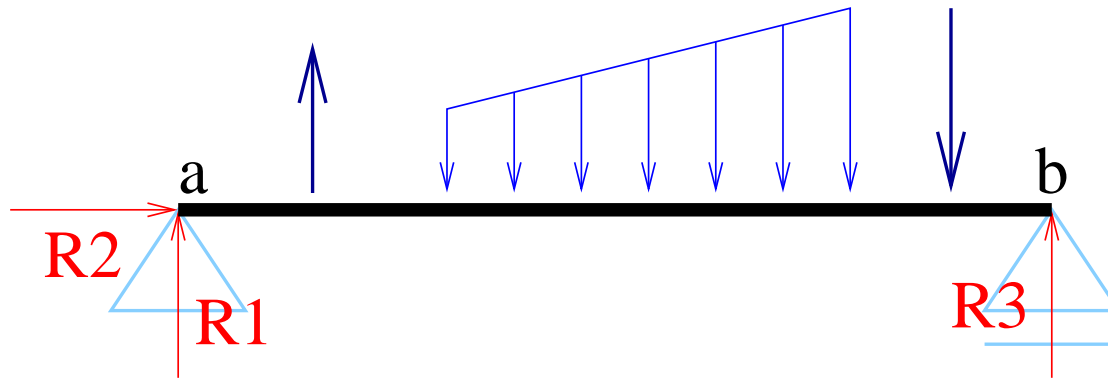


- z podmínek rovnováhy ( $\sum_{i=1}^n F_{i,x} = 0$ ,  $\sum_{j=1}^m F_{j,z} = 0$ ,  $\sum_{k=1}^g M_{k,a} = 0$ ) vyjádříme neznámé reakce.



# Stanovení reakcí nosníku (2)

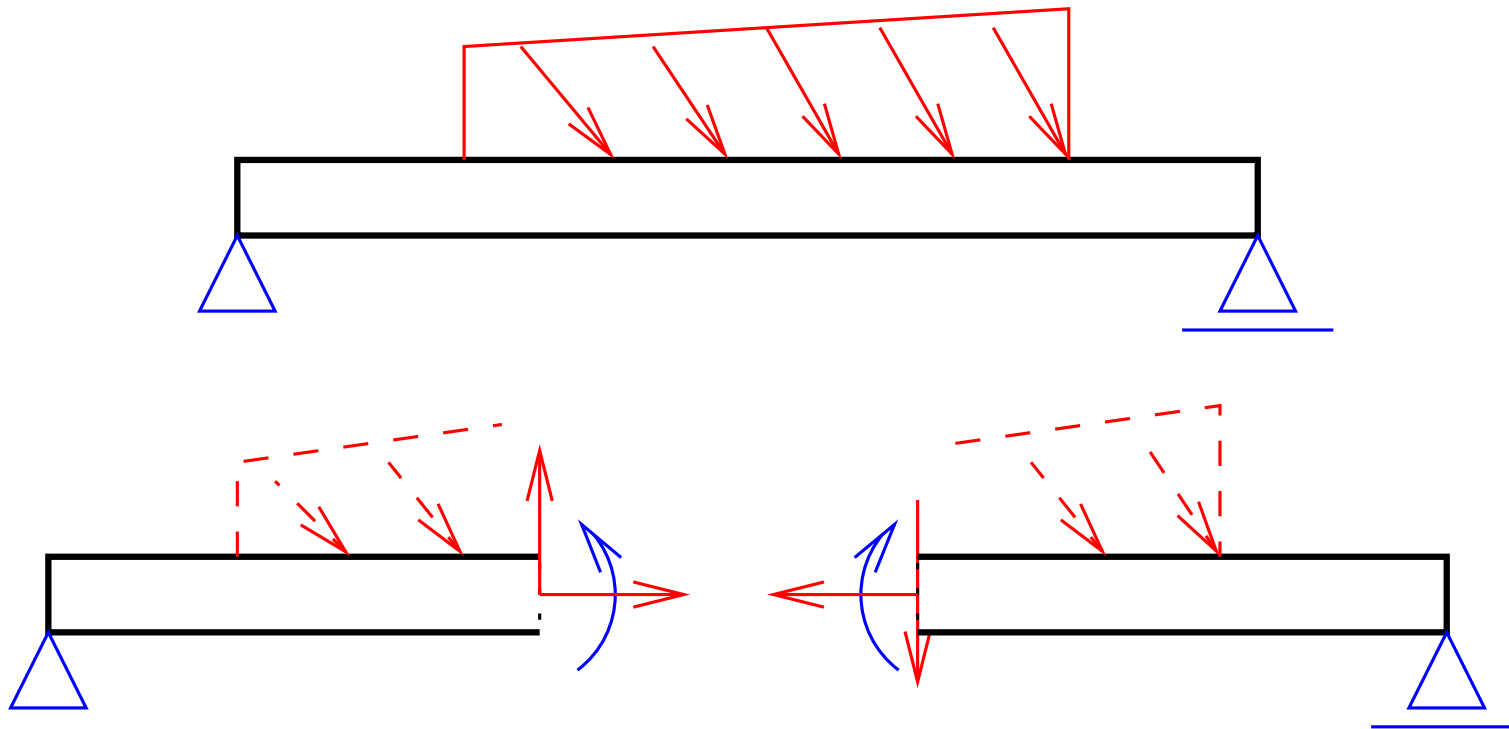
(2)



- máme k dispozici vždy tři (3) podmínky rovnováhy, můžeme použít i 2 momentové a 1 silovou, je-li to vhodné.
- momentové podmínky píšeme pro působišťe reakcí (reakce v tomto místě z rovnice vypadnou)

# Vnitřní síly nosníku (1)

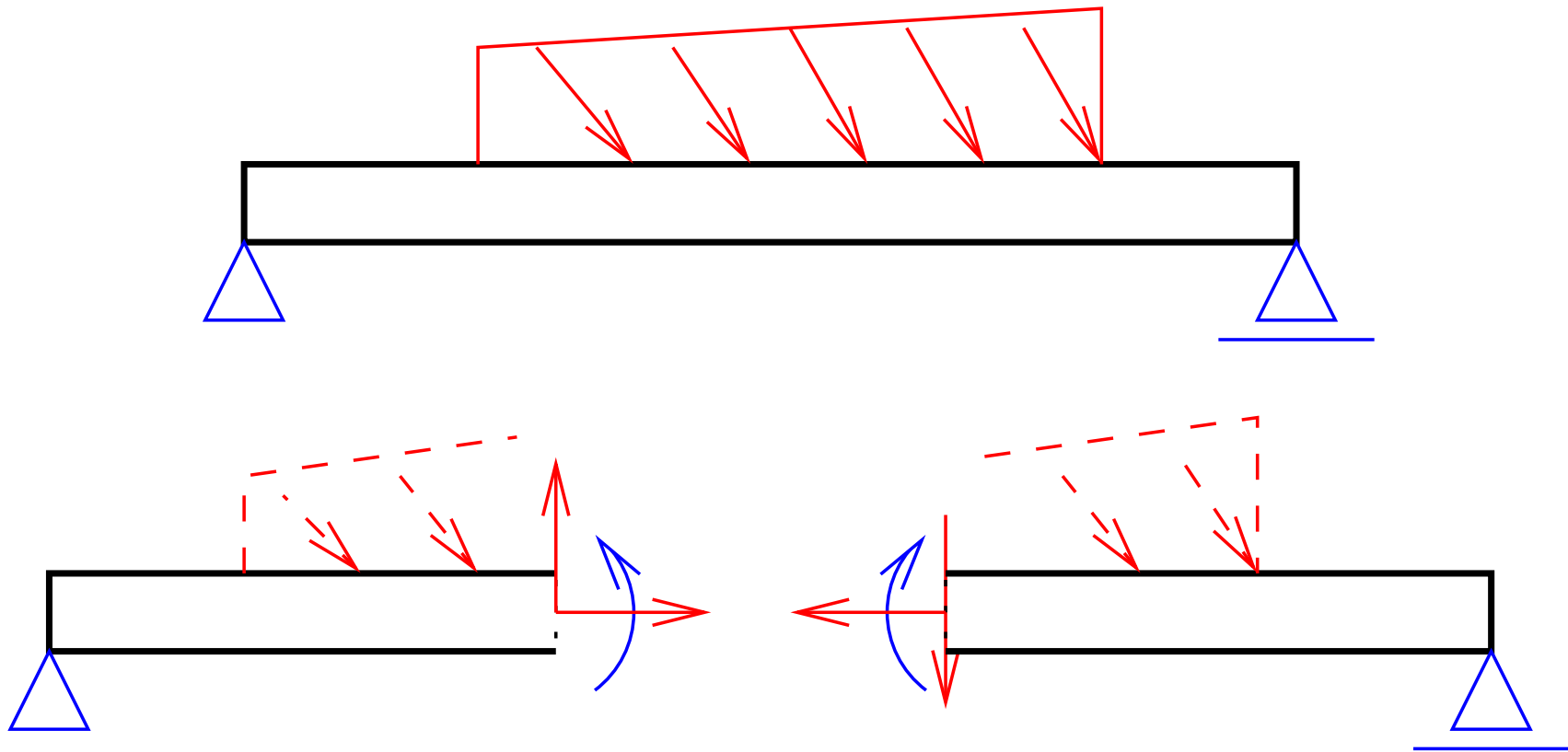
Vnější zatížení vyvolává účinky „uvnitř“ konstrukce (nosníku)  
– **vnitřní síly.**



Tedy vnitřní síly působí „proti“ účinkům zatížení.

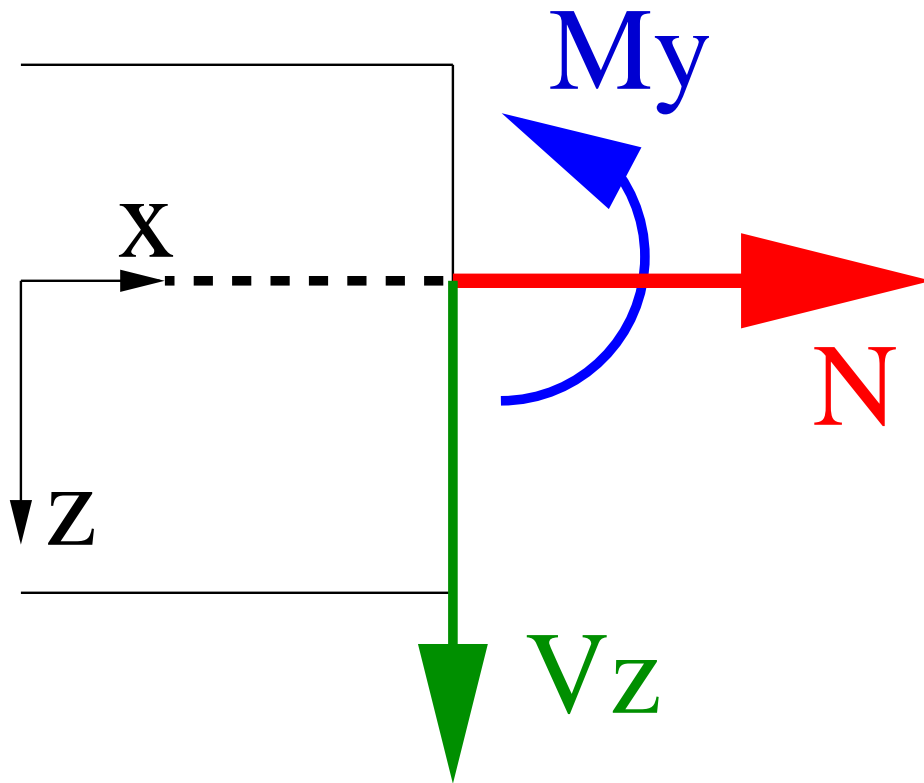
# Vnitřní síly nosníku? (2)

Pro představu myšleně „rozřízněme“ nosník:



Síly v „řezu“: viz výslednice rovinné soustavy sil.

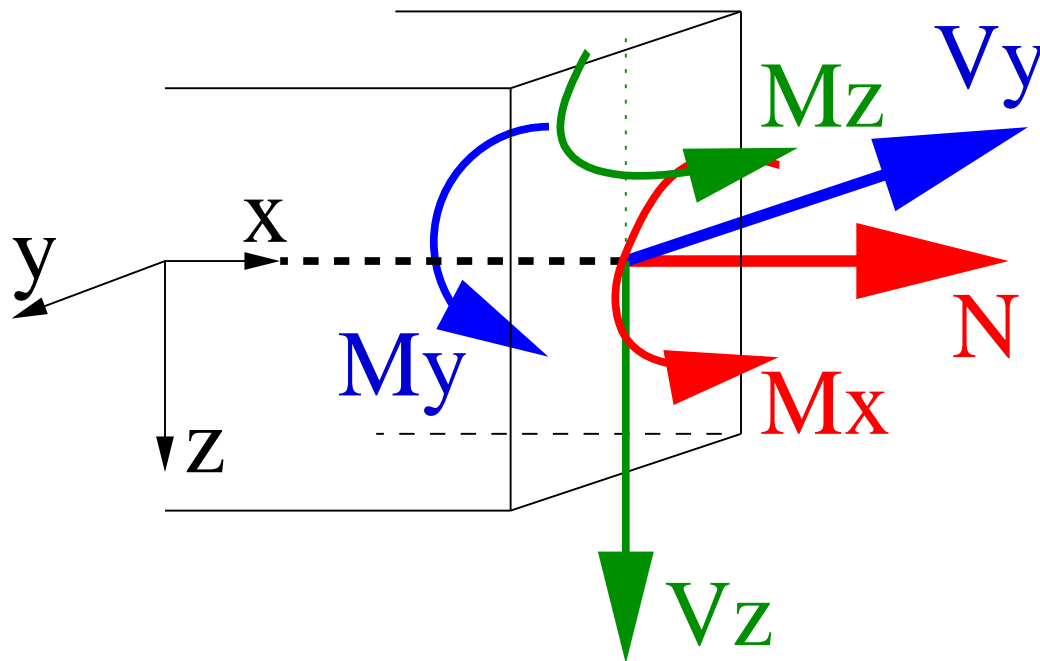
# Rovinný nosník (2D, rovina XZ)



- **N** ... normálová síla
- **V** ( $V_z$ ) ... posouvající síla
- **M** ( $M_y$ ) ... ohybový moment

Celkem 2 síly a 1 moment.

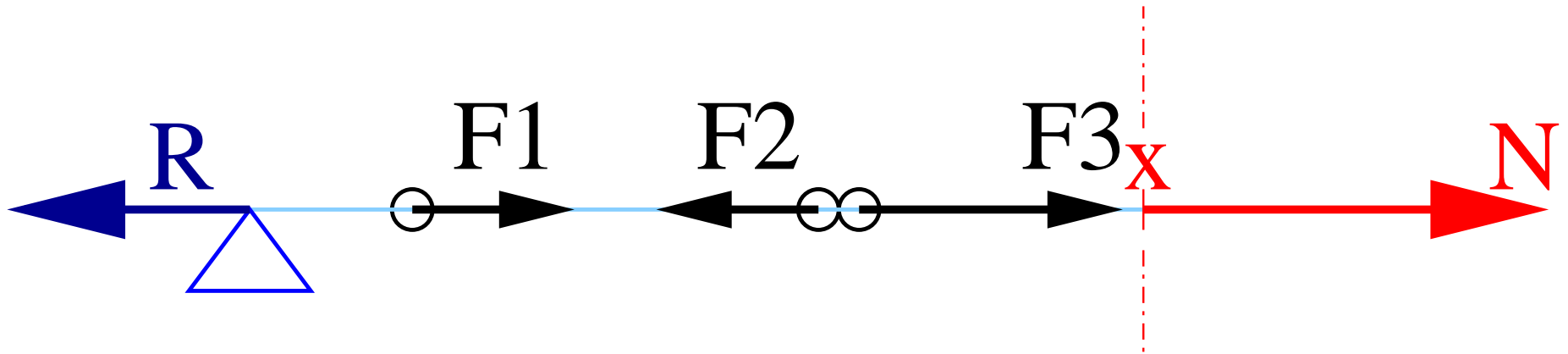
# Prostorový nosník (3D)



- $N$  ... normálová síla
- $V_y$ ,  $V_z$  ... posouvající síly
- $M_x$  ... krouticí moment
- $M_y$ ,  $M_z$  ... ohybové momenty

Celkem 3 síly a 3 momenty (**6** vnitřních sil).

# Normálová síla (osová úloha)



$$N = \sum F_{i,x}$$

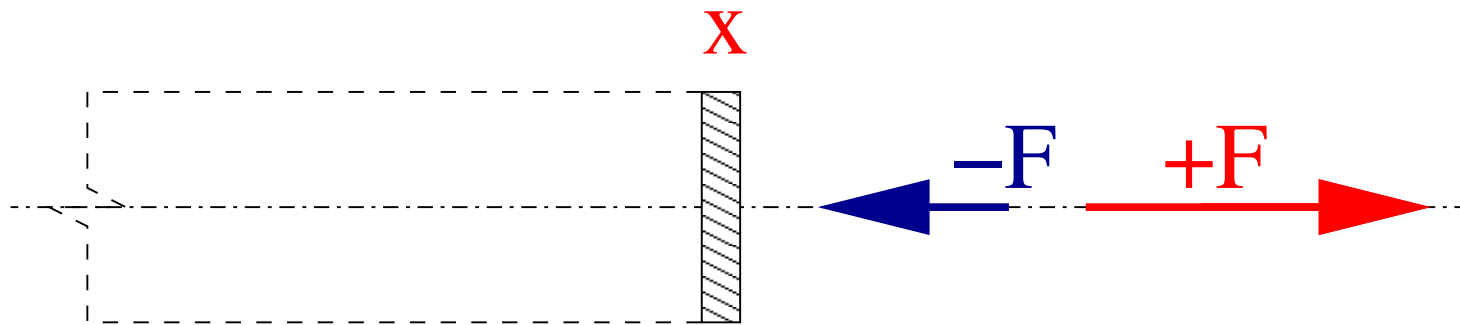
**Normálová síla** v průřezu **x** se určí jako výslednice všech osových sil působících po jedné straně zadaného průřezu (platí pro obě strany průřezu).

*Tedy stejně lze postupovat i zprava – výsledek musí být stejný.*

# Normálová síla – znaménka

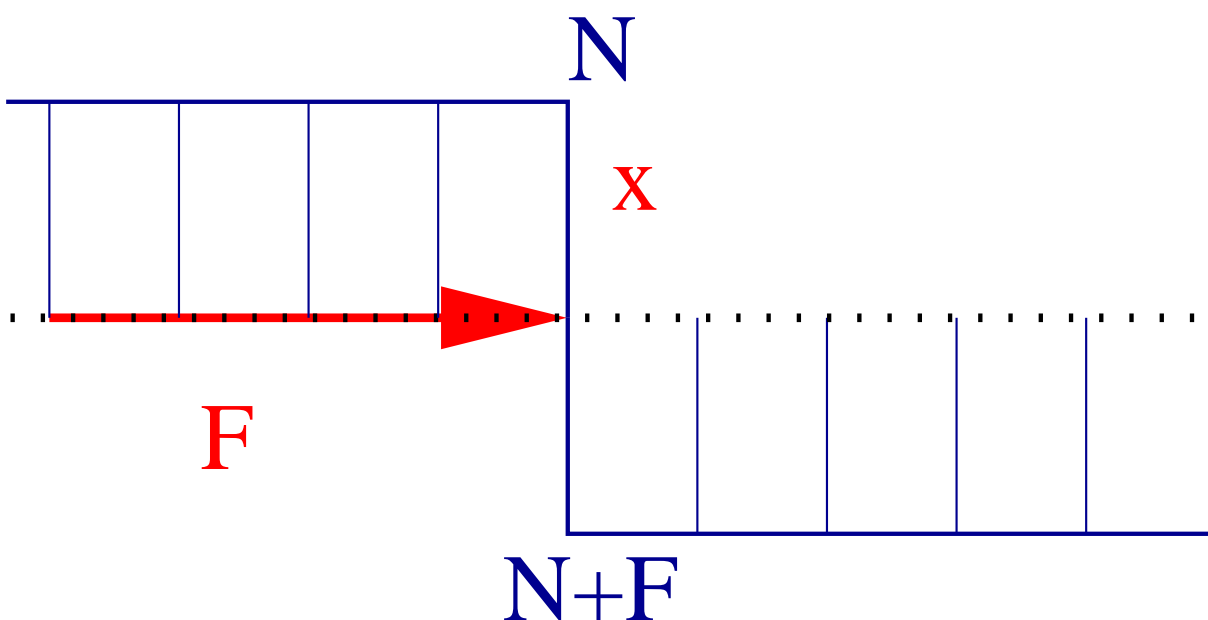
Síla je **kladná** – tahová, působí-li **od** sledovaného průřezu.

Síla je **záporná** – tlaková, působí-li **k** sledovanému průřezu.



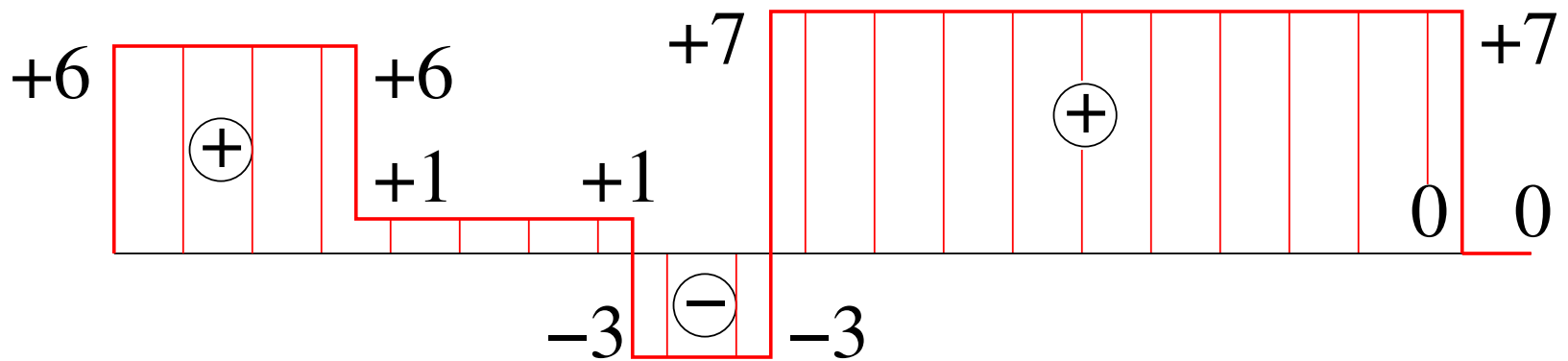
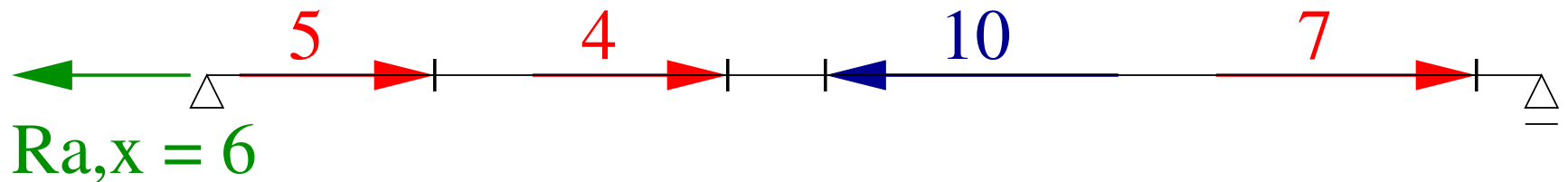
# Normálová síla – síla v průřezu

Působí-li zatížení právě ve sledovaném průřezu, pak v něm stanovujeme dvě hodnoty - **před** ( $N$ ) a **za** ( $N+F$ ) silou.

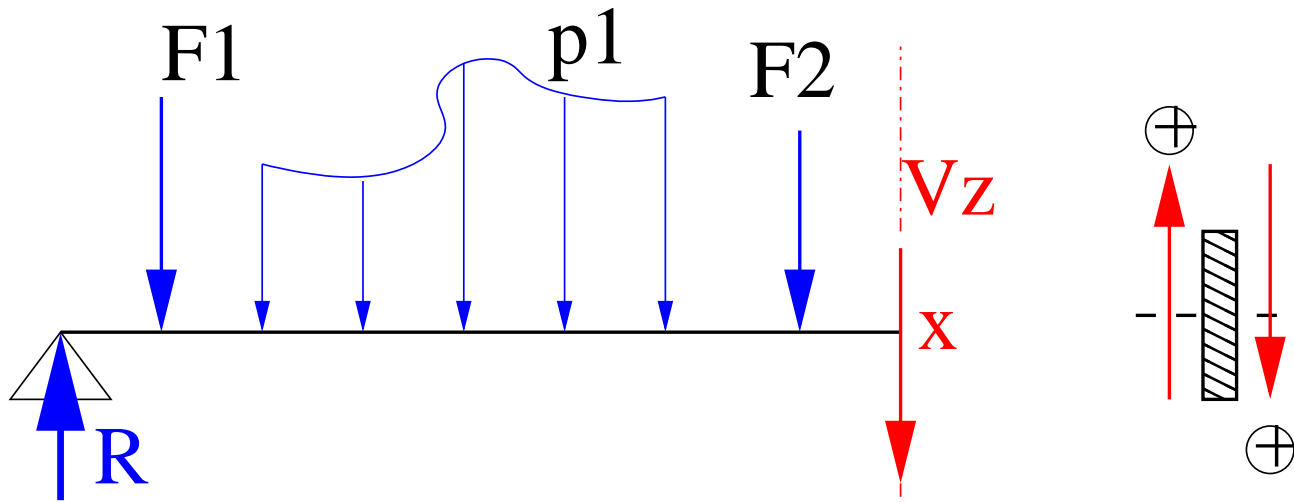




# Normálová síla – příklad



# Posouvající síla

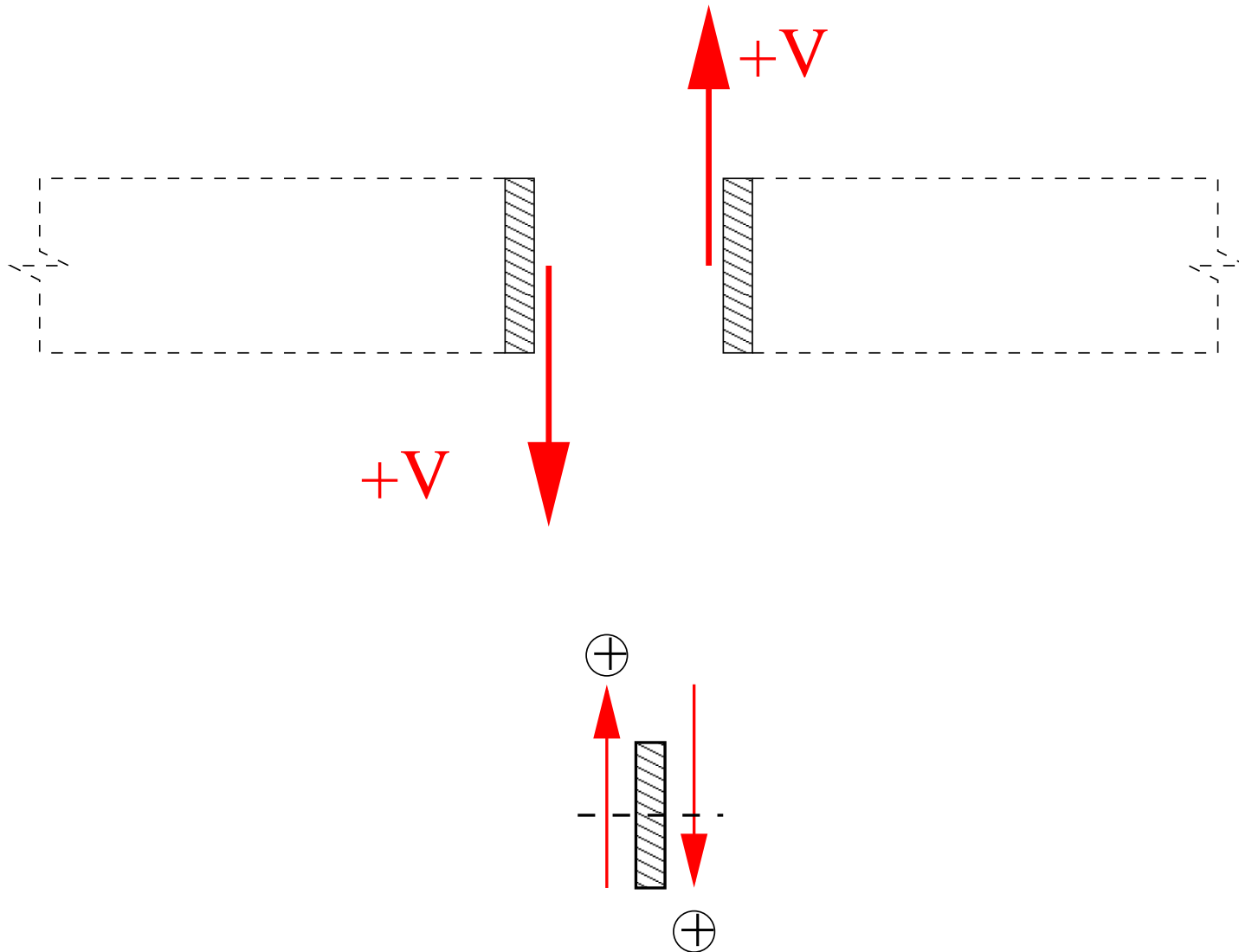


$$V_z(x) = v(x) = \sum F_{i,z}$$

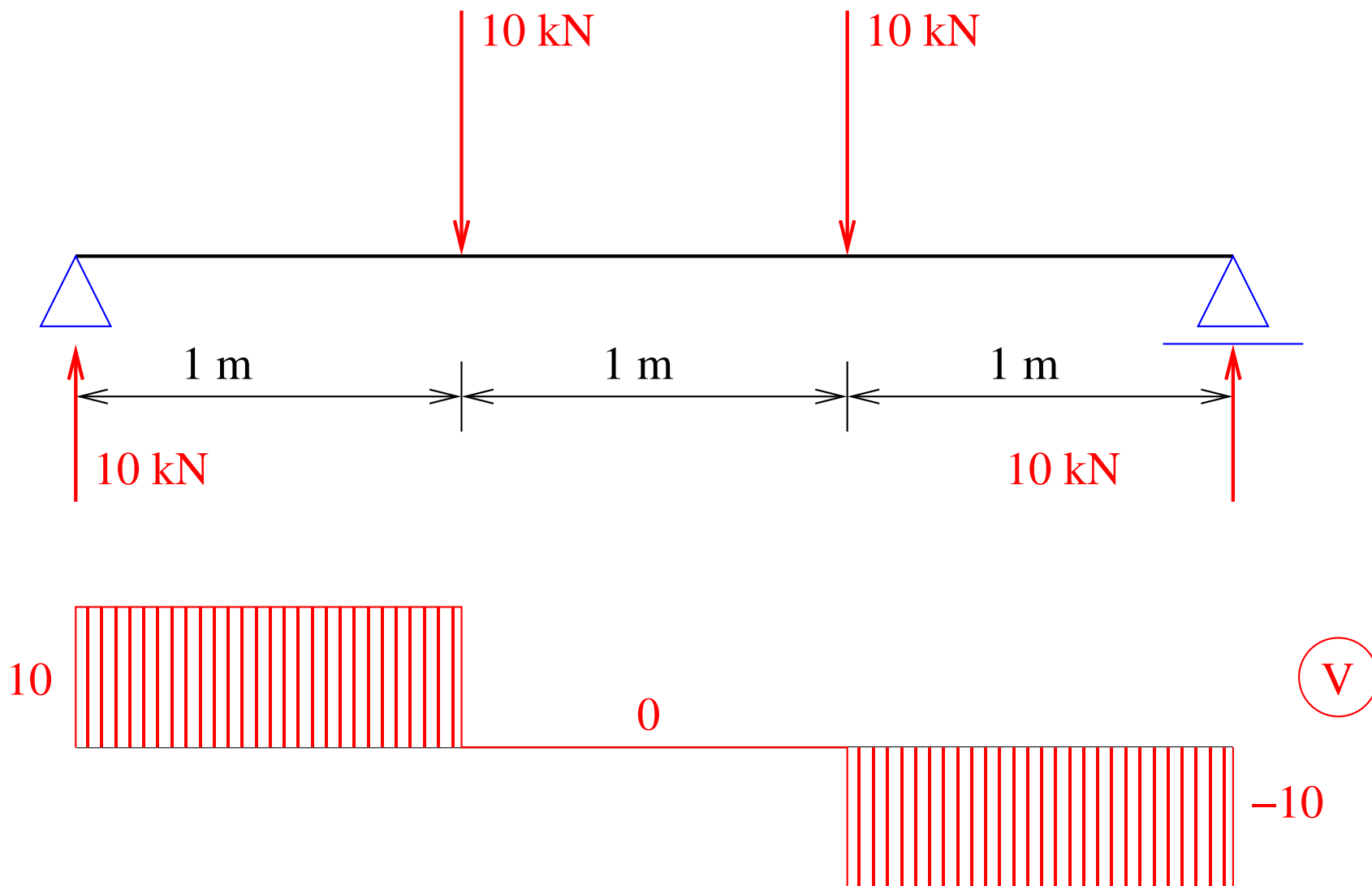
**Posouvající síla** v průřezu  $x$  se určí jako výslednice všech příčných sil působících po jedné straně zadaného průřezu (platí pro obě strany průřezu).

*Tedy stejně lze postupovat i zprava – výsledek musí být stejný.*

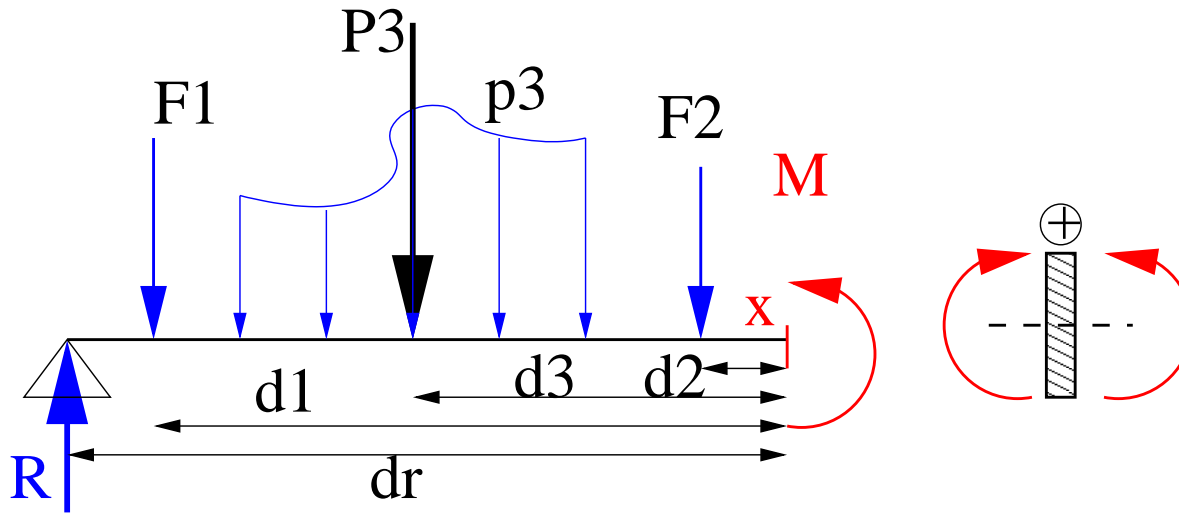
# Posouvající síla – konvence



# Posouvající síla – příklad



# Ohybový moment

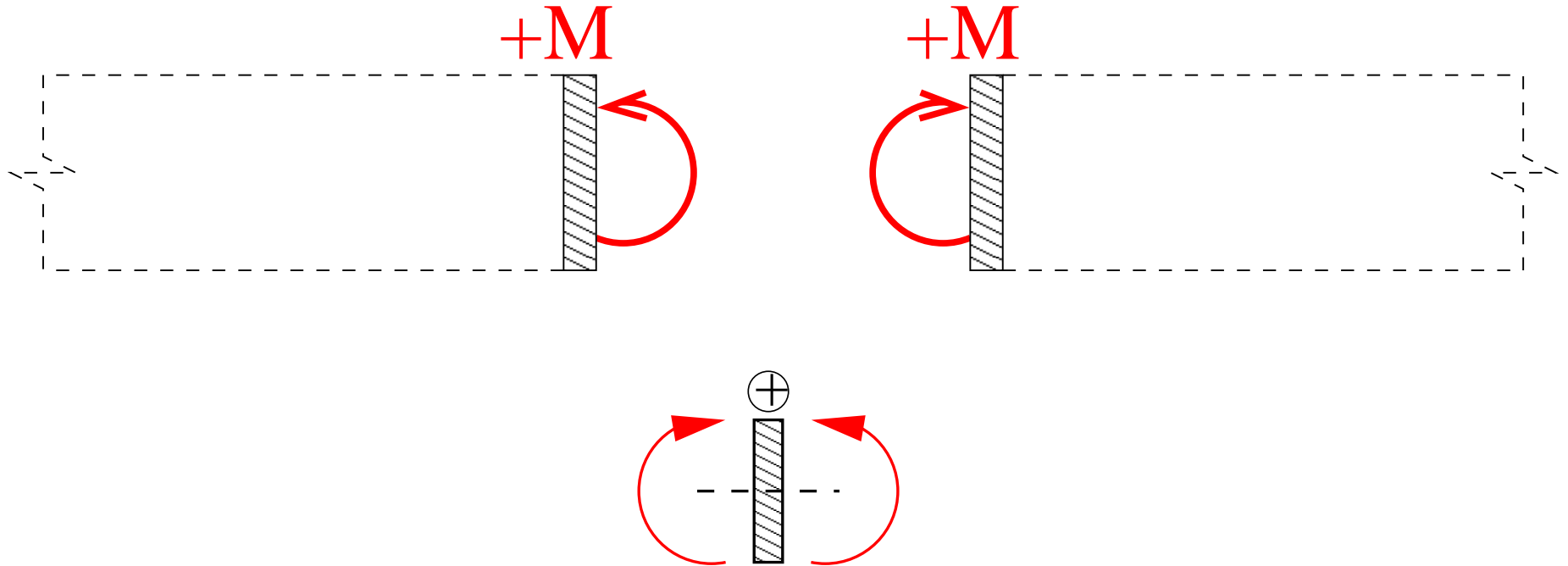


$$M_y(x) = M(x) = \sum F_{i,z} d_i$$

**Ohybový moment** v průřezu  $x$  se určí jako součet momentů všech příčných sil působících po jedné straně zadaného průřezu (platí pro obě strany průřezu).

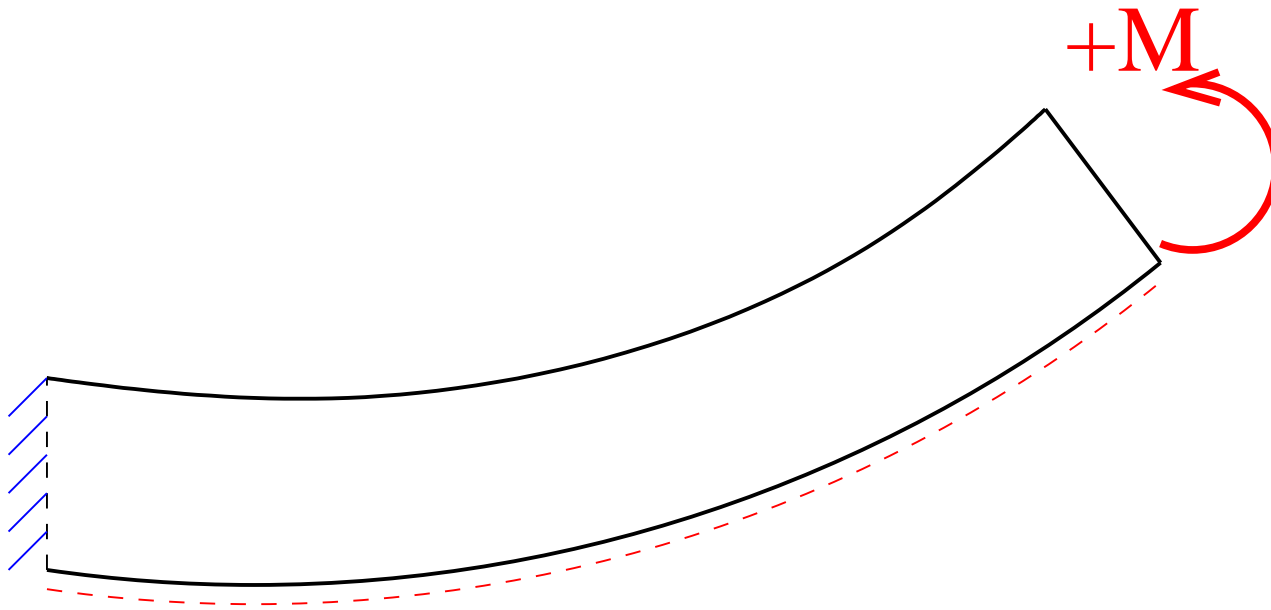
*Tedy stejně lze postupovat i zprava – výsledek musí být stejný.*

# Ohybový moment – konvence (1)



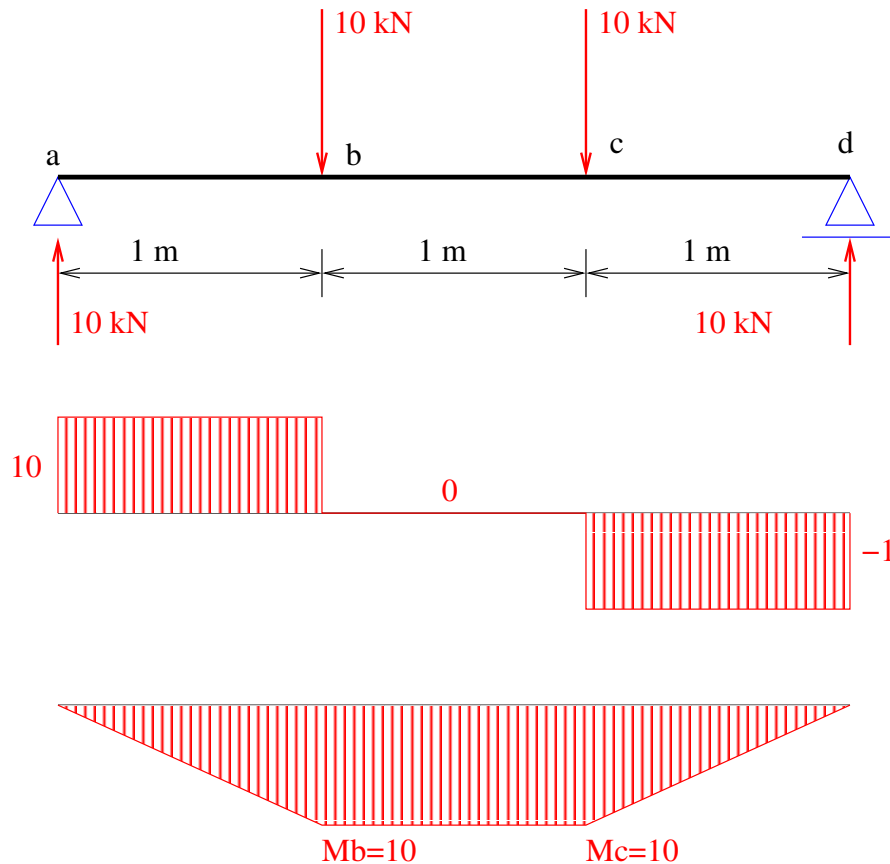
Ohybový moment se považuje za **kladný**, pokud vyvozuje **tah** ve **spodních vláknech** nosníku.

# Ohybový moment – konvence (2)



Ohybový moment se považuje za **kladný**, pokud vyvozuje **tah** ve **spodních vláknech** nosníku.

# Ohybový moment – příklad



$$M = \sum_0^x F_i \times d_i \quad [kNm]$$

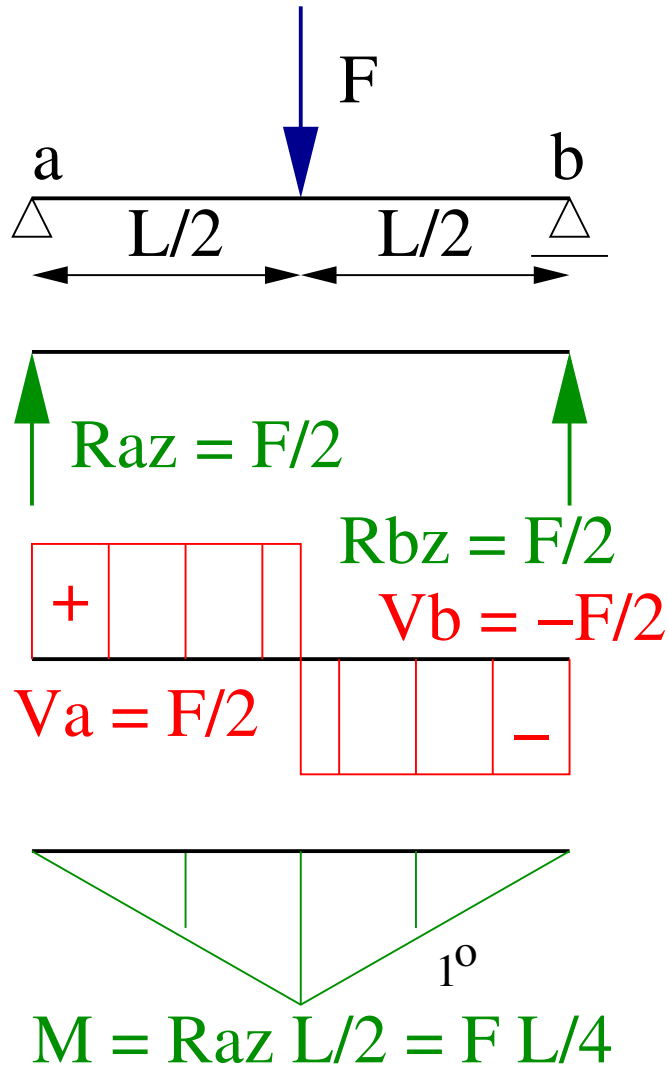
$$\begin{aligned} M_b &= R_{a,z} d_{ab} = 10 \times 1 \\ &= 10 \text{ kNm} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} M_c &= R_{a,z} d_{ac} - 10 d_{bc} \\ &= 10 \times 2 - 10 \times 1 = 10 \text{ kNm} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} M_d &= R_{a,z} d_{ad} - 10 d_{bd} - 10 d_{cd} \\ &= 10 \times 3 - 10 \times 2 - 10 \times 1 \\ &= 0 \text{ kNm} \end{aligned}$$



# Příklad výpočtu M a V (1)



Reakce (z podm. rovnováhy):

$$R_{az} = \frac{F}{2} (\uparrow)$$

$$R_{bz} = \frac{F}{2} (\uparrow)$$

Posouvající síla:

$$V_a = +\frac{F}{2}$$

$$V_b = -\frac{F}{2}$$

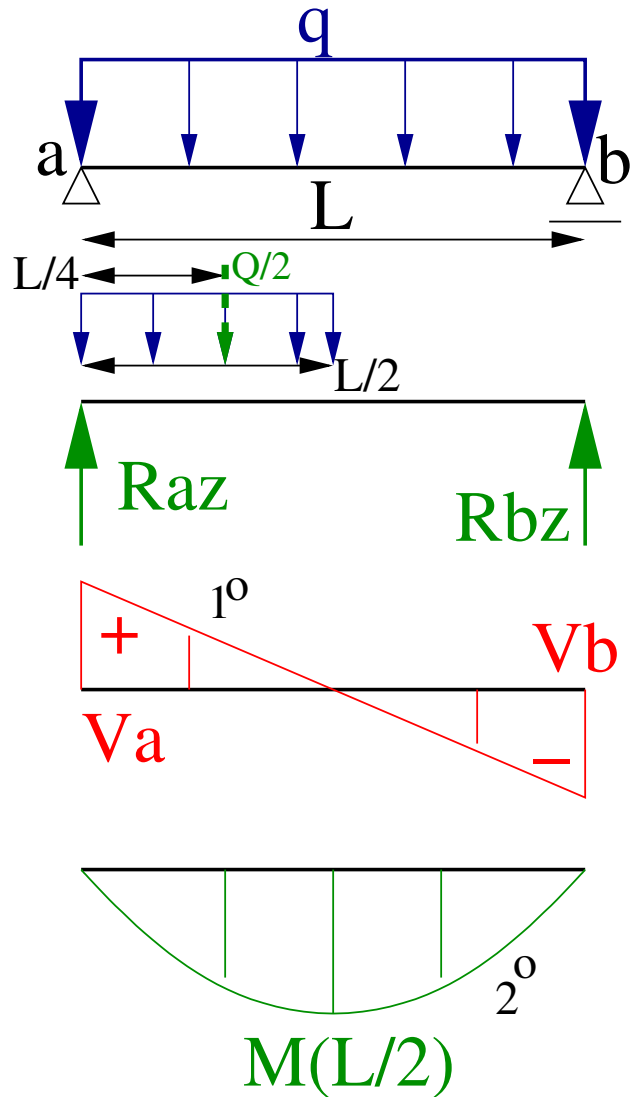
$$V(L/2)^L = +\frac{F}{2}$$

$$V(L/2)^P = -\frac{F}{2}$$

Moment:

$$M(L/2) = R_{az} \frac{L}{2} = \frac{F}{4}$$

# Příklad výpočtu M a V (2)



Reakce (z podm. rovnováhy):

$$R_{az} = \frac{Q}{2} = \frac{qL}{2} (\uparrow)$$

$$R_{bz} = \frac{Q}{2} = \frac{qL}{2} (\uparrow)$$

Posouvající síla:

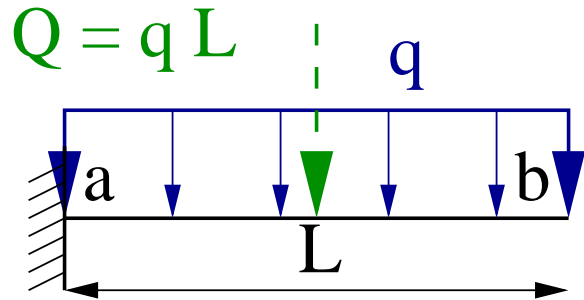
$$V_a = +\frac{qL}{2}$$

$$V_b = -\frac{qL}{2}$$

Moment:

$$\begin{aligned} M(L/2) &= R_{az} \frac{L}{2} - \frac{L}{2} q \frac{L}{4} = \\ &= q \frac{L^2}{4} - \frac{L^2}{8} q = \frac{1}{8} q L^2 \end{aligned}$$

# Příklad výpočtu M a V (3)



Reakce (z podm. rovnováhy):

$$R_{az} = Q = q L (\uparrow)$$

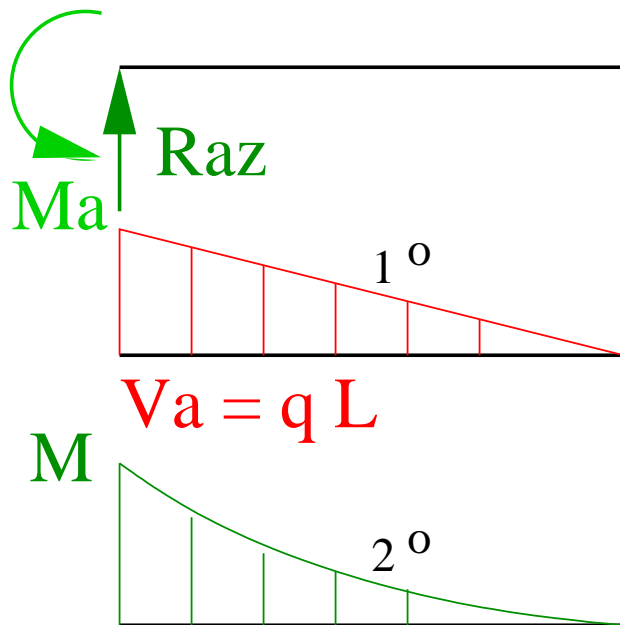
$$M_a = Q L \frac{1}{2} = \frac{q L^2}{2}$$

Posouvající síla:

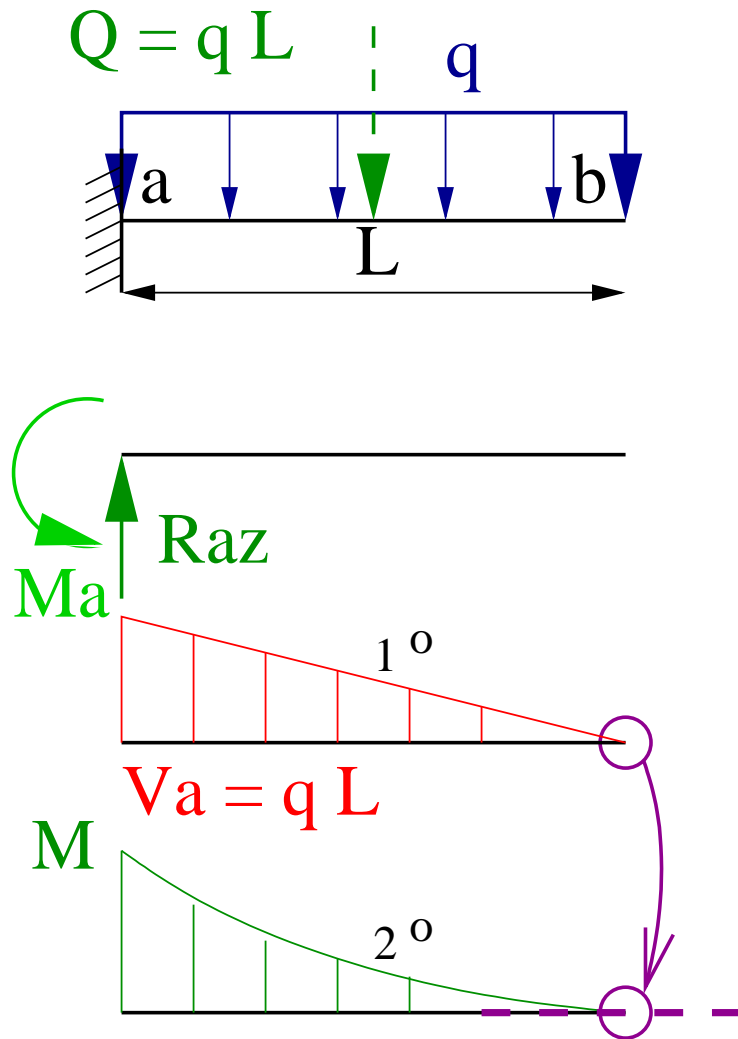
$$V_a = +R_{az} = q L$$

Moment:

$$M(x) = -M_a + R_a x - q x \frac{x}{2}$$



# Příklad výpočtu M a V (4)

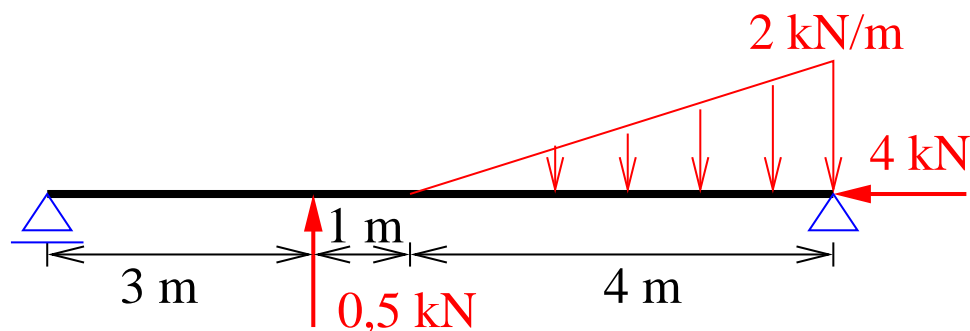
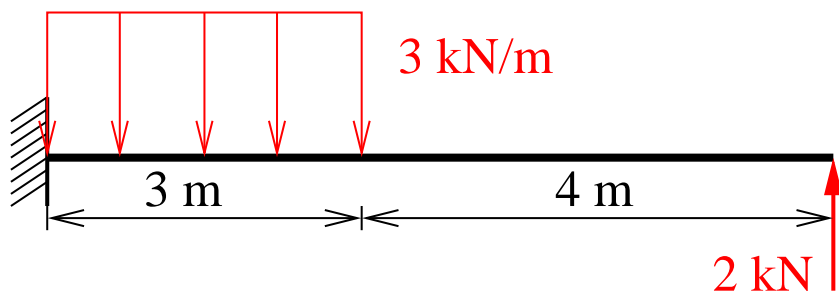


Extrém M:

- v místě **b**:  $V_b = 0$
- M zde má vodorovnou tečnu
- i nula je extrém ( $M_a$  je záporné, 0 je větší než záporné číslo)
- ale i  $M_a$  je důležité! (největší záporný moment na nosníku)

# Otázky na doma

Stanovte reakce průběhy vnitřních sil zakreslených nosníků:



Řešení zašlete s předmětem „**ZSM**” do 13.3. na můj e-mail.

# Vztah $V$ a $M$

Jistě jste si všimli, že extrémní (minimální nebo maximální) ohybový moment  $M$  nastává v místech, kde je posouvající síla  $V$  rovna **nule**.

Příště si ukážeme, že to není náhoda a vysvětlíme si proč (a vy mi to pak u zkoušky zopakujete...).

Připomeňte si proto, prosím, derivační a integrační počet.