

Kozák Imre, Szeidl György és Tóth Balázs

FEJEZETEK A SZILÁRDSÁGTANBÓL



Miskolci Egyetem
Műszaki Mechanikai Intézet
2024

©Magánkiadás 2024 – Szeidl György, Kozák Imre és Tóth Balázs
Miskolci Egyetem, Műszaki Mechanikai Intézet, 3515 Miskolc-Egyetemváros

(A mű szabadon letölthető egy példányban. A letöltött szövegfájl egy példányban nyomtatható. Tilos a könyv sokszorosítása és pénzért való terjesztése. A szöveg és annak részei csak a szerzők előzetes hozzájárulásával használhatók fel más dokumentumokban.)

Tartalomjegyzék

Előszó	1
1. fejezet. A tenzorszámítás elemei	3
1.1. Bevezető megjegyzések	3
1.2. Függvények	3
1.3. A másodrendű tenzor fogalmának geometriai bevezetése	8
1.4. Speciális tenzorok	11
1.5. Tenzorok és mátrixok	15
1.6. Szimmetrikus tenzorok sajátértékfeladata	18
1.7. Tenzorok transzformációja	23
1.8. Ortogonális tenzorok	26
1.9. Mintafeladatok	30
Gyakorlatok	34
2. fejezet. Szilárdságtani alapfogalmak	37
2.1. Mi a szilárdságtan	37
2.2. Elmozdulási és alakváltozási állapot	44
2.2.1. Az elmozdulásmező	44
2.2.2. Derivált tenzor	45
2.2.3. Forgató tenzor, alakváltozási tenzor	49
2.2.4. Jelölések és számítási képletek	51
2.2.5. Geometriai szemléltetés	54
2.2.6. Az alakváltozás geometriai tartalma I	57
2.2.7. Az alakváltozás geometriai tartalma II	60
2.2.8. Az alakváltozás geometriai tartalma III	62
2.2.9. Az alakváltozási tenzor főtengetegproblémája	63
2.3. Feszültségi állapot, belső erőrendszer	65
2.3.1. Feszültségvektor	65
2.3.2. A feszültségvektor felbontása, normálfeszültség, nyírófeszültség	67
2.3.3. Cauchy tétele, feszültségtenzor	68
2.3.4. A feszültségi tenzor főtengetegproblémája	73
2.3.5. Feszültségi eredők	74
2.3.6. Egyensúlyi egyenletek	76
2.4. Energetikai állapot	79
2.4.1. A belső ER munkája	79
2.4.2. Alakváltozási energia	79
2.5. Az elemi környezet szilárdságtani állapota	80
2.6. Test szilárdságtani állapota	80
2.7. Mintafeladatok	81

Gyakorlatok	89
3. fejezet. A szilárdságtan alapkísérletei I	
Egyenes rúd húzása, zömök rúd nyomása	91
3.1. Az alapkísérletek célja	91
3.2. Prizmatikus rúd húzása, zömök rúd nyomása	92
3.2.1. A húzókísérlet leírása és eredményei. A szilárdságtani állapot homogenitása	92
3.2.2. Kapcsolat a fajlagos nyúlás és feszültség között. Szakítódiaagram	96
3.2.3. Ideális testek szakítódiaagramjai	99
3.2.4. Prizmatikus rúd nyomása, nyomódiaagram	100
3.2.5. Hooke törvény egytengelyű feszültségi állapotra	101
3.2.6. Alakváltozási energia	102
3.2.7. Ellenőrzés, méretezés, biztonsági tényező	103
3.3. Változó keresztmetszetű rúd	105
3.3.1. Szakaszonként állandó keresztmetszet	105
3.3.2. Folytonosan változó keresztmetszet	106
3.4. Statikailag határozatlan feladatok	107
3.5. A hőmérsékletváltozás hatása	109
3.6. Mintafeladatok	110
Gyakorlatok	117
4. fejezet. A szilárdságtan alapkísérletei II	
Kör- és körgyűrű szelvényű rudak csavarása	121
4.1. Vékonyfalú körgyűrű keresztmetszetű rúd csavarása	121
4.1.1. A kísérlet leírása és eredményei	121
4.1.2. Csavaródiaagram. Hooke törvény nyírófeszültségekre	126
4.1.3. A feszültségi állapot szemléltetése. Részleges Mohr-féle kördiaagram	127
4.1.4. A szerkesztés lépéseinek összegezése	131
4.1.5. A szerkesztés két alkalmazása. Összefüggés a rugalmassági állandók között	133
4.1.6. A csavart vékonyfalú cső alakváltozási energiája	136
4.1.7. Elmozdulási és alakváltozási állapot	137
4.1.8. Feszültségi és energetikai állapot	140
4.1.9. Ellenőrzés, méretezés	144
4.2. Változó keresztmetszetű rúd	144
4.2.1. Szakaszonként állandó keresztmetszet	144
4.2.2. Folytonosan változó keresztmetszet	146
4.3. Statikailag határozatlan feladatok	147
4.4. Vékonyfalú, zárt szelvényű prizmatikus rudak szabad csavarása	148
4.5. Mintafeladatok	152
Gyakorlatok	162
5. fejezet. A szilárdságtan alapkísérletei III	
Tiszta hajlítás	169
5.1. Egyenes prizmatikus rúd tiszta egyenes hajlítása	169
5.1.1. Bevezető megjegyzések	169
5.1.2. Tiszta egyenes hajlításra igénybevett rúd szilárdságtani állapota.	169
5.1.3. Ellenőrzés, méretezés	177
5.2. Síkidomok (keresztmetszetek) másodrendű nyomatékai	179

5.2.1. Bevezető megjegyzések	179
5.2.2. Másodrendű nyomatékok értelmezése	179
5.2.3. A koordinátarendszer eltolásának hatása. Steiner tétele	181
5.3. Prizmatikus rúd tiszta ferde hajlítása. Tehetetlenségi tenzor	184
5.3.1. Általánosítás	184
5.3.2. Az A keresztmetszet tehetetlenségi tenzorai	187
5.3.3. A súlyponti tehetetlenségi tenzor főtengetlyproblémája	189
5.3.4. Az 1 jelű főtengetly valamint az x tengely által bezárt szög számítása	192
5.3.5. Feszültség számítása az igénybevételekkel ferde hajlítás esetén	193
5.4. Síkgörbe rúd	195
5.4.1. A feladat megfogalmazása, feltevések, jelölésbeli megállapodások	195
5.4.2. A feszültségek számítása. Grashof képlete.	197
5.4.3. A középvonal egy alakváltozási jellemzője: a görbület megváltozása	205
5.4.4. Alakváltozási energia.	205
5.4.5. Általánosítás nem zérus rúderő esetére	206
5.5. Heterogén anyagú egyenes prizmatikus rúd tiszta hajlítása	206
5.5.1. A feladat megfogalmazása és egyenletei	206
5.5.2. A keresztmetszet E -vel súlyozott tehetetlenségi tenzora	213
5.5.3. Steiner tétele az E -vel súlyozott tehetetlenségi tenzorra	215
5.5.4. Az E -vel súlyozott tehetetlenségi tenzor főtengetlyproblémája	217
5.5.5. A normálfeszültség számítása a hajlító igénybevétel ismeretében	218
5.6. Mintafeladatok	222
Gyakorlatok	245
6. fejezet. A szilárdságtan általános egyenletei	249
6.1. Bevezetés	249
6.2. Egyenletek feszültségekre	249
6.2.1. Feszültségi tenzormező: az egyensúly lokális feltételei	249
6.2.2. Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram: a szerkesztés	252
6.2.3. Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram: a τ_n irány	262
6.2.4. A teljes feszültségi kördiagram szerkesztése, ha ismert egy feszültségi főirány.	264
6.3. Alakváltozási állapot	266
6.3.1. Kinematikai egyenletek.	266
6.3.2. A Mohr-féle alakváltozási kördiagram.	266
6.4. Általános Hooke törvény	267
6.4.1. Egytengelyű feszültségi állapotok.	267
6.4.2. Általános Hooke törvény a szuperpozíció elv felhasználásával.	268
6.5. Energetikai állapot	273
6.5.1. Rugalmas test fajlagos alakváltozási energiája.	273
6.5.2. Fajlagos torzítási-, és térfogatváltozási energia.	277
6.5.3. Fajlagos alakváltozási energia rudak egyszerű igénybevételeire.	279
6.6. A rugalmasságtan alapegyenlet-rendszere	279
6.7. Mintafeladatok	281
Gyakorlatok	291
7. fejezet. Az ellenőrzés és méretezés egyes kérdései	295
7.1. Bevezetés	295
7.1.1. Az ellenőrzés és méretezés fogalma	295
7.1.2. Az ellenőrzés és méretezés célja	296

7.2. Méretezés statikus terhelésre	297
7.2.1. Méretezési szemlélet	297
7.2.2. Méretezés, ellenőrzés feszültségcsúcsra: a redukált feszültség szerepe	299
7.2.3. A Mohr-, és HMM-féle redukált feszültség összehasonlítása.	304
8. fejezet. Összetett igénybevételek prizmatikus rudakban	307
8.1. Bevezetés	307
8.1.1. Az összetett igénybevétel fogalma	307
8.1.2. A szuperpozíció elve	307
8.2. Húzás (vagy nyomás) és egyenes hajlítás	308
8.3. Zömök rúd excentrikus húzása (nyomása)	313
8.3.1. Igénybevételek és feszültségek	313
8.3.2. A keresztmetszet belső magidomja. A támasztóidom	315
8.4. Húzás (nyomás) és csavarás	318
8.5. Hajlítás és csavarás	321
8.6. Húzás, hajlítás és csavarás	325
8.7. Hajlítás és nyírás	326
8.7.1. Bevezető megjegyzések	326
8.7.2. Feszültségi állapot	326
8.7.3. Téglalap keresztmetszetű rúd	330
8.7.4. Körkeresztmetszetű rúd	331
8.7.5. Hajlított és nyírt körkeresztmetszetű rúd ellenőrzése, méretezése	333
8.8. Mintafeladatok	336
A függelék. Kulcsok egyes gyakorlatokhoz	355
A.1. Megoldások az 1. fejezethez	355
A.2. Megoldások a 2. fejezethez	356
A.3. Megoldások a 3. fejezethez	357
A.4. Megoldások az 5. fejezethez	359
A.5. Megoldások a 6. fejezethez	364
Irodalom	367

Előszó

A jelen könyv kettős céllal íródott. Egyrészt fel kell, hogy ölelje a Szilárdságtan műegyetemi, elsősorban gépészmérnöki, képzésében a BSc tantervben szereplő szilárdságtani ismereteket. De ezen túlmenően tankönyvként is szolgálni terveztük, vagyis valamivel többet tartalmaz, mint ami a tantervekben általában szerepel. A könyv írása során több kérdésre kellett válasz találni.

- (1) Milyen szintű előismertei vannak a hallgatónak? A Statika tantárgy alapfogalmainak ismeretét minden este feltételeztük. Ugyanakkor a korszerű tárgyalásmód feltételezi a tenzor algebra és analízis műegyetemi oktatásban szerepet játszó elemeinek ismeretét is. Ennek a kérdéskörnek külön fejezetet kellett szentelni, mivel a BSc képzés átjárhatósága okán olyan hallgatók is felvehetik a tárgyat, akik nem rendelkeznek az ebben a tekintetben megkövetelt ismeretekkel.
- (2) A jelölésrendszer kiválasztása is megfontolást igényelt. A direkt jelölés rendszer tűnt ebben a tekintetben a megoldásnak, szemben az indexes jelölésrendszerrel. Kevesebb előismertet igényel, és ugyanakkor megvan az az előnye hogy jobban átjön a képletek olvasásakor azok fizikai tartalma.
- (3) A könyv anyaga többet tartalmaz, amint ezt már fentebb is említettük, mint ami egy szilárdságtani BSc előadás és gyakorlati anyag kurzusba belefér. Ezt előnynek tekintjük.

Az 1. fejezet a később felhasználásra került matematikai eszközök tárháza. Összegezi a tenzor algebra legfontosabb eszközeit, külön és részletesen is kitérve a szimmetrikus tenzorokkal kapcsolatos kérdéskörökre.

A 2. fejezet a szilárdságtani alapfogalmak részletes áttekintése. Kitérve az elmozdulásmező és az alakváltozási viszonyok leírására. Ezt követően a feszültség fogalma, annak számítási módja (Cauchy tétele), és az egyensúly kritériumai kerülnek bemutatásra. Az energetikai viszonyok alapjait is áttekinti a szöveg.

A következő három fejezet a szilárdságtan alapkísérleteihez kötődik.

A 3. fejezet a prizmatikus rúd húzása illetve nyomása kapcsán ismerteti kísérleti eredményeket. Áttekintésre kerül az ideális testek viselkedése, és kitér a szöveg az egyszerű Hooke törvényre, az ellenőrzés és mérétezés kérdéskörére, a hőmérséklet változás hatására és statikailag határozatlan rúd esetén a megoldásra. A csavart kör, vagy körgyűrű keresztmetszetű rudak kérdéskörével a 4. fejezet foglalkozik. A nyírófeszültségekkel kapcsolatos Hooke törvény kísérleti alapon kerül bemutatásra. A rugalmassági állandók kapcsolatának tisztázása

után áttekintjük az elmozdulási, alakváltozási, valamint a feszültségi állapot kérdéskörét, kitérve a statikai határozatlanság estére is. A fejezetet a vékonyfalú zárt szelvényű csavart prizmatikus rudak vizsgálata zárja le. Az 5. fejezet a prizmatikus rúd hajlításának problémakörére fordítja a figyelmét. Elsőként az egyenes rúd alakváltozási és feszültségi állapotát vizsgáljuk egyenes tiszta hajlítás feltételezése mellett. A másodrendű nyomatékokkal kapcsolatos kérdéskörök áttekintését követően a ferde hajlítás hatásait elemezi a szöveg. Ezt követően a síkgörbe rudak hajlítási feladatát tekintjük át és a fejezet végén a keresztmetszeti heterogenitás befolyása tisztázódik egyenes és ferde hajlítás esetére.

A 6. fejezet a szilárdságtan általános egyenleteinek összegezése. Áttekintjük az egyensúly lokális feltételeit, az alakváltozási állapothoz kötődő kérdéseket, és az általános Hooke törvényt. A Mohr-féle kördiagramok mint a feszültség és alakváltozási viszonyok szemléltetésnek egyfajta eszközei ugyancsak bemutatásra kerülnek. Kitérünk az energetikai állapottal kapcsolatos kérdésekre is. A fejezetet a rugalmasságtan alapegyenleteinek bemutatása zárja le.

A méretezés és ellenőrzés alapkérdéseit tárgyalja 7. fejezet. Tartalmazza a Mohr-féle, és a Huber-Mises-Hencky féle redukált feszültség értelmezését, és használatának leírását a feszültségcsúcsra történő méretezés, ellenőrzés során.

A 8. fejezet az összetett igénybevételeket veszi sorra. Áttekinti milyenek a feszültségi állapotok húzás, nyomás és egyenes hajlítás, excentrikus húzás (nyomás), húzás és csavarás, valamint húzás, hajlítás és csavarás továbbá hajlítás és nyírás esetén.

Az A jelű függelék a Gyakorlatok egy része esetén esetén közli a megoldásokat. Néhány esetben részletes leírással, más esetekben pedig csak a végeredmények közlésével.

Köszönetnyilvánítás: A könyv tárgyalásmódját nagyban befolyásolta Prof. Kozák Imre (1930-2016), aki már nincs közöttünk. Számos tekintetben az ő tárgyköri megfigyeléseit és előadásainak és jegyzeteinek tárgyalásmódját tükrözi a szöveg. Tisztelettel hajtunk fejet emlékezve rá és a mondottak miatt is, meg amiatt is, hogy a kézirat egy korábbi változatát még átnézte annak idején, az ő neve is szerepel társszerzőként. A szerzők nevei abc sorrendben szerepelnek a címlapon.

Miskolc, 2024. július 30.

Szeidl György és Tóth Balázs

1. FEJEZET

A tenzorszámítás elemei

1.1. BEVEZETŐ MEGJEGYZÉSEK

1.1.1. Köznapi tapasztalat, hogy a természet jelenségei függetlenek a megfigyelőtől. Várható tehát, hogy a jelenségeket leíró egyenletek, következésképp az egyenletekben szereplő mennyiségek maguk is, függetlenek a megfigyelő által választott koordináta-rendszertől (továbbiakban KR). Másként fogalmazva az egyenletek és a bennük szereplő mennyiségek változatlanok, idegen szóval *invariánsok*, maradnak a KR megváltoztatása során.

A KR megváltoztatásán tágabb értelemben a KR eltolását és elforgatását, szűkebb értelemben elforgatását értjük.¹

1.1.2. Azokat a mennyiségeket, amelyeket a klasszikus fizika törvényeit alkotó egyenletek tartalmaznak és amelyek, a fentiek szerint véve, invariáns mennyiségek, általában *tenzoroknak* nevezzük. Matematikai terminológiával

- a skalárokat nulladrendű,
- a vektorokat elsőrendű

tenzoroknak fogjuk nevezni és megkülönböztetünk

- másodrendű,
- harmadrendű, illetve
- magasabbrendű tenzorokat.

A másodrendű tenzorokkal kapcsolatos kérdések bevezető jellegű ismertetése a jelen fejezet fő feladata.

Amint az később ki fog derülni, mechanikai nézőpontból véve azt mondhatjuk mindig (másodrendű) tenzorra van szükség, ha valamilyen vektormennyiség (elsőrendű tenzor) nemcsak a helykoordináták függvénye, hanem egy adott pontban függ az ottani irányoktól is. Ez okból, hacsak nem nevezzük meg külön a rendűséget, a tenzor szón másodrendű tenzort fogunk érteni.

1.2. FÜGGVÉNYEK

1.2.1. Ami az alkalmazott jelöléseket illeti a következő megállapodásokat emeljük ki. A skalár mennyiségeket latin vagy görög kurzív (dőlt) betű jelöli. Ez kis- és nagybetű egyaránt lehet. Így például ρ jelöli a sűrűséget. A rugalmas testben terhelés során felhalmozódott rugalmas energiát (más néven alakváltozási energiát) pedig a nagy U -val jelöljük.

¹Ebben a könyvben derékszögű, egységbázisú kartéziszi koordináta rendszereket használunk. Az előzőek ilyen KR-ekre vonatkoznak.

A vektorokat álló félkövér kis vagy nagybetű, a másodrendű tenzorokat pedig félkövér kurzív nagybetű jelöli. Ezzel összhangban az elmozdulásvektor jele például $\mathbf{u}$, az un. feszültségi tenzor jele pedig $\mathbf{T}$.

A harmad- és magasabbrendű tenzorokat félkövér sans serif típusú betűvel szedjük: pl. $\mathbf{C}$.

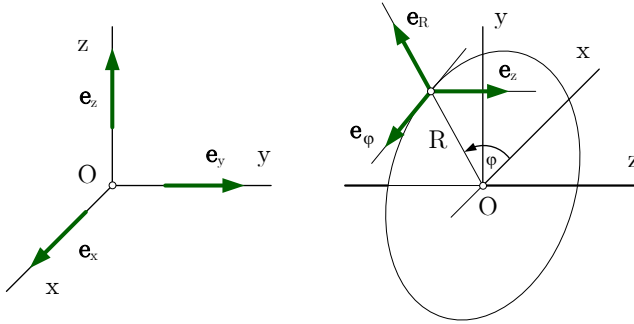
A skalárszorzásnak $\cdot$, a vektoriális szorzásnak $\times$, a később bevezetésre kerülő diádikus szorzásnak pedig $\circ$ a műveleti jele.

A mátrixokat illetően abban állapodunk meg, hogy a mátrix betűjele egyszer aláhúzott félkövér álló betű. Ha szükséges, erre többnyire a mátrix értelmezésekor van igény, akkor megadjuk a mátrix méretét is. A

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}_{(3 \times 3)}$$

mátrix például a feszültségi tenzor 3×3 méretű mátrixa valamilyen KR-ben.

A mátrixok között értelmezett szorzásra nem használunk külön műveleti jelet.



1.1. ábra.

Ami a KR-eket illeti, kartéziszi KR-t fogunk alkalmazni – itt a koordinátákat rendre x, y és z , a vonatkozó egységvektorokat pedig $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ jelöli – vagy pedig hengerKR-t – itt R a sugár, φ a polárszög, és z a harmadik koordináta, a vonatkozó egységvektorokat pedig rendre $\mathbf{e}_R, \mathbf{e}_\varphi$ és $\mathbf{e}_z$ jelöli – ezek a koordinátavonalak érintői. Fennállnak az $\mathbf{e}_R = \mathbf{e}_\varphi \times \mathbf{e}_z$, $\mathbf{e}_\varphi = \mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_R$, valamint az $\mathbf{e}_z = \mathbf{e}_R \times \mathbf{e}_\varphi$ összefüggések, azaz a hengerKR, akárcsak a kartéziszi KR, ortogonális és jobbsodratú. Az említett két KR-t az 1.1. ábra szemlélteti.

Ha valamely mátrixot egy adott KR-hez kötötten tekintünk, akkor szükség lehet arra, hogy ez a jelölésből is kitűnjön. Így például

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}_{(R, \varphi, z)}$$

a feszültségi tenzor mátrixa a polárkoordináta-rendszer egy adott pontjában.

Megjegyezzük, hogy 3×3 mátrixok esetén a mátrixok elemeinek indexelésére vagy számokat, illetve gyakorta – különösen akkor, ha a mátrix oszlopai háromméretű vektoroknak tekinthetők az xyz illetve az $R\varphi z$ KR-ben – betűket

alkalmazunk oly módon, hogy az 1, 2 és 3 számoknak rendre x , y és z vagy R , φ és z felel meg. Így például a $\underline{\mathbf{W}}$ mátrix elemeit vagy a megszokott módon a

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} w_{11} & w_{12} & w_{13} \\ w_{21} & w_{22} & w_{23} \\ w_{31} & w_{32} & w_{33} \end{bmatrix}, \quad (1.1a)$$

vagy pedig a

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} w_{xx} & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} \end{bmatrix}, \quad \text{illetve a} \quad \underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} w_{RR} & w_{R\varphi} & w_{Rz} \\ w_{\varphi R} & w_{\varphi\varphi} & w_{\varphi z} \\ w_{zR} & w_{z\varphi} & w_{zz} \end{bmatrix} \quad (1.1b)$$

módon is írhatjuk.

1.2.2. Ami a függvények osztályozását illeti beszélhetünk skalár-skalár függvényekről, skalár-vektor függvényekről illetve vektor-vektor függvényekről.

Skalár-skalár függvényre példaként vehető az $y = f(x)$ egyváltozós függvény, ez görbe egyenlete; a $z = f(x, y)$ kétváltozós függvény, ez felület egyenlete; illetve a $\vartheta = \vartheta(x, y, z)$ háromváltozós függvény, ami mondjuk egy test hőmérsékletmezőjét adja meg.

Az $y = mx$ függvényt *homogén lineáris függvénynek* nevezzük, hiszen nyilvánvalóan lineáris és mivel $x = 0$ -ra $y = 0$ azért homogén is.

Az $y = f(x)$ egyváltozós függvényt *általában* akkor nevezzük *homogén lineáris függvénynek*, ha fennáll az

$$f(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) = \lambda_1 f(x_1) + \lambda_2 f(x_2) \quad (1.2)$$

egyenlet. Az

$$y(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) = m(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) = \lambda_1 (mx_1) + \lambda_2 (mx_2) = \lambda_1 y(x_1) + \lambda_2 y(x_2)$$

átalakításból azonnal következik, hogy az $y = mx$ függvény az utóbbi kritérium szerint is homogén lineáris. Az (1.2) egyenlettel adott definíciónak az az előnye, amint azt a későbbiekben látni fogjuk, hogy könnyen általánosítható.

A *skalár-vektor függvény* például az $f(\mathbf{r})$ módon jelölhető, ahol $\mathbf{r} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z$ a helyvektor. Skalár-vektor függvénynek tekinthetjük pl. a helyvektor adott irányú vetületének számítását. Az 1.2. ábra jelöléseivel

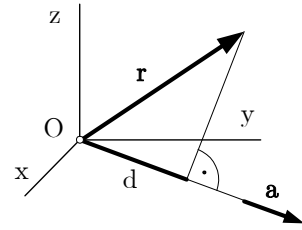
$$d = f(\mathbf{r}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{r} = \underline{\mathbf{a}}^T \underline{\mathbf{r}} = \begin{bmatrix} a_x & a_y & a_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}; \quad |\mathbf{a}| = 1, \quad (1.3)$$

ahol $\mathbf{a}$ az irányvektor. A mátrix betűjele mellett jobbra fenn álló T a mátrix transzponáltját jelöli.

A fenti példa jól illusztrálja, hogy az xyz KR-ben bármely vektor, így az $\mathbf{a}$ vagy mondjuk a $\mathbf{v}$ vektor is megadható az x, y illetve a z irányú egységvektorok segítségével felírt összetevőivel:

$$\mathbf{a} = a_x \mathbf{e}_x + a_y \mathbf{e}_y + a_z \mathbf{e}_z, \quad \mathbf{v} = v_x \mathbf{e}_x + v_y \mathbf{e}_y + v_z \mathbf{e}_z, \quad (1.4)$$

illetve a vektor koordinátaival képzett oszlopmátrix segítségével:



1.2. ábra.

$$\underline{\mathbf{a}}^T = \begin{bmatrix} a_x & a_y & a_z \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{v}}^T = \begin{bmatrix} v_x & v_y & v_z \end{bmatrix}. \quad (1.5)$$

Innen az $\mathbf{a}$ illetve $\mathbf{v}$ vektorok ismeretében

$$a_x = \mathbf{a} \cdot \mathbf{e}_x \quad a_y = \mathbf{a} \cdot \mathbf{e}_y \quad a_z = \mathbf{a} \cdot \mathbf{e}_z \quad (1.6a)$$

$$v_x = \mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_x \quad v_y = \mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_y \quad v_z = \mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_z \quad (1.6b)$$

az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ -re vonatkoztatott (irányú) koordináták. Kitűnik az (1.3) egyenletből, hogy a vektorok közötti skalárszorzás az xyz KR-ben

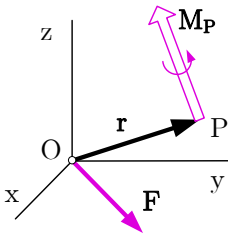
- vagy a tengelyirányú összetevők közötti műveletekkel
- vagy a vonatkozó mátrixok közötti műveletekkel, nevezetesen azok szorzásával

végezhető el. Ez a tulajdonsága a skalárszorzásnak más vektorok, illetve tenzorok közötti értelmezett műveletekre is érvényben marad, ami azt jelenti, hogy ezek a műveletek is elvégezhetők vagy a vektorok illetve tenzorok összetevőivel, vagy pedig a hozzájuk rendelt mátrixok segítségével. A tenzor összetevőire lásd pl. az (1.28) képletet.

Vektor-vektor függvényről beszélünk ha az $\mathbf{f}$ függő változó – ezt a mennyiséget fizikai problémák esetén többnyire a mennyiség fizikai jelentésére utaló betű jelöli – vektormennyiség, ugyanúgy mint a független változó.

Példaként említhetjük az origóban működő $\mathbf{F}$ erő térpontokra vett nyomatékát:

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_P(\mathbf{r}) = \mathbf{F} \times \mathbf{r} &= \begin{vmatrix} \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_z \\ F_x & F_y & F_z \\ x & y & z \end{vmatrix} = \\ &= (F_y z - F_z y) \mathbf{e}_x + (F_z x - F_x z) \mathbf{e}_y + (F_x y - F_y x) \mathbf{e}_z. \end{aligned} \quad (1.7)$$



1.3. ábra.

Legyen

$$\underline{\Psi} = \begin{bmatrix} 0 & \psi_{xy} & \psi_{xz} \\ \psi_{yx} & 0 & \psi_{yz} \\ \psi_{zx} & \psi_{zy} & 0 \end{bmatrix} \quad (1.9)$$

ferdeszimmetrikus mátrix, azaz $\psi_{xy} = -\psi_{yx}$, $\psi_{xz} = -\psi_{zx}$ és $\psi_{yz} = -\psi_{zy}$. Legyen továbbá

$$\Delta \underline{\mathbf{r}}^T = [\Delta x \quad \Delta y \quad \Delta z] \quad (1.10)$$

a helyvektor megváltozása. Nyilvánvaló az (1.7) és (1.8) képletek alapján, hogy a

$$\underline{\Psi} \Delta \underline{\mathbf{r}} \quad (1.11)$$

mátrixszorzatnak a

$$\varphi \times \Delta \underline{\mathbf{r}} \quad (1.12)$$

vektorszorzat felel meg, ahol

$$\underline{\varphi} = \varphi_x \mathbf{e}_x + \varphi_y \mathbf{e}_y + \varphi_z \mathbf{e}_z \quad \text{és} \quad \varphi_x = \psi_{zy}, \quad \varphi_y = \psi_{xz}, \quad \text{illetve} \quad \varphi_z = \psi_{yx}. \quad (1.13)$$

A mondottak szerint bármely ferdeszimmetrikus mátrix és egy oszlopmátrix szorzatának vektoriális szorzás feleltethető meg, és persze megfordítva is, amint azt az (1.7) és (1.8) képletek kapcsán részletesen láttuk.

1.2.3. Fentebb rámutattunk arra, hogy az xyz KR-ben bármely vektor megadható az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorok segítségével. A továbbiakban megmutatjuk, hogy bármely vektor, mondjuk a $\mathbf{v}$ vektor, megadható három nem komplanáris vektor felhasználásával. Az $\mathbf{a}_1$, $\mathbf{a}_2$ és $\mathbf{a}_3$ un. *bázisvektorokra* nézve – a bázis szó, mint jelző arra utal, hogy e három vektor segítségével, bármely más vektor előállítható – kikötjük, hogy

$$(\mathbf{a}_1 \times \mathbf{a}_2) \cdot \mathbf{a}_3 = [\mathbf{a}_1 \mathbf{a}_2 \mathbf{a}_3] = a_o \neq 0, \quad (1.14)$$

azaz nem komplanárisok. Az $\mathbf{a}_1$, $\mathbf{a}_2$ és $\mathbf{a}_3$ vektorokhoz tartozó un. *reciprok bázisvektorokat* a

$$\mathbf{a}_1^* = \frac{\mathbf{a}_2 \times \mathbf{a}_3}{a_o}, \quad \mathbf{a}_2^* = \frac{\mathbf{a}_3 \times \mathbf{a}_1}{a_o} \quad \text{és} \quad \mathbf{a}_3^* = \frac{\mathbf{a}_1 \times \mathbf{a}_2}{a_o} \quad (1.15)$$

képletek értelmezik. Egyszerű számítással ellenőrizhető, hogy

$$\mathbf{a}_i \cdot^* \mathbf{a}_j = \delta_{ij}, \quad \text{ahol} \quad \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{ha } i = j \\ 0 & \text{ha } i \neq j \end{cases} \quad i, j = 1, 2, 3. \quad (1.16)$$

A fentiek alapján a $\mathbf{v}$ vektor valóban megadható a

$$\mathbf{v} = v_1 \mathbf{a}_1 + v_2 \mathbf{a}_2 + v_3 \mathbf{a}_3 \quad (1.17)$$

alakban, ahol

$$v_1 = \mathbf{v} \cdot^* \mathbf{a}_1, \quad v_2 = \mathbf{v} \cdot^* \mathbf{a}_2 \quad \text{és} \quad v_3 = \mathbf{v} \cdot^* \mathbf{a}_3 \quad (1.18)$$

a $\mathbf{v}$ vektor $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2$ és $\mathbf{a}_3$ bázisvektorokra vonatkoztatott koordinátái. Ugyanígy módon látható be, hogy a $\mathbf{v}$ vektor a

$$\mathbf{v} = v_1^* \mathbf{a}_1^* + v_2^* \mathbf{a}_2^* + v_3^* \mathbf{a}_3^* \quad (1.19)$$

alakban is megadható, ahol

$$v_1^* = \mathbf{v} \cdot \mathbf{a}_1, \quad v_2^* = \mathbf{v} \cdot \mathbf{a}_2 \quad \text{és} \quad v_3^* = \mathbf{v} \cdot \mathbf{a}_3 \quad (1.20)$$

a $\mathbf{v}$ vektor $\mathbf{v}_1^*, \mathbf{v}_2^*$ és $\mathbf{v}_3^*$ reciprok bázisvektorokra vonatkoztatott koordinátái.

1.3. A MÁSODRENDŰ TENZOR FOGALMÁNAK GEOMETRIAI BEVEZETÉSE

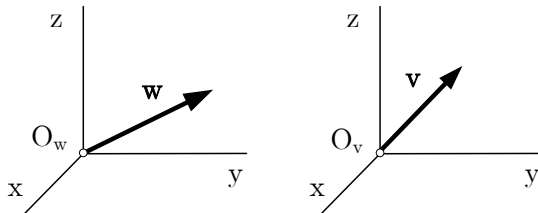
1.3.1. A másodrendű tenzor fogalmának bevezetéseként megvizsgáljuk a *homogén lineáris vektor-vektor függvények* tulajdonságait. Visszaidézve az egyváltozós homogén lineáris függvényeket értelmező (1.2) egyenlet szerkezetét azt mondjuk, hogy homogén lineáris a

$$\mathbf{w} = \mathbf{f}(\mathbf{v}) \quad (1.21)$$

vektor-vektor függvény, ha teljesül az

$$\mathbf{f}(v_x \mathbf{e}_x + v_y \mathbf{e}_y + v_z \mathbf{e}_z) = v_x \mathbf{f}(\mathbf{e}_x) + v_y \mathbf{f}(\mathbf{e}_y) + v_z \mathbf{f}(\mathbf{e}_z) \quad (1.22)$$

egyenlet. Geometriailag a fenti egyenlet olyan függvénynek tekinthető, amely a tetszőleges O_v pontból felmért $\mathbf{v}$ vektorok hárommértű terét leképezi az ugyancsak tetszőleges O_w pontból felmért $\mathbf{w}$ vektorok hárommértű terére – 1.4. ábra. A $\mathbf{v}$ vektorokat tárgyvektoroknak, a $\mathbf{w}$ vektorokat képvektoroknak nevezzük. Röviden az mondható, hogy a $\mathbf{w}$ a $\mathbf{v}$ képe.



1.4. ábra.

Azt mondjuk, hogy *nem elfajuló* a leképezés, ha a $\mathbf{v}$ vektorok teljes három-méretű terét a $\mathbf{w}$ vektorok teljes háromméretű terére képezzük le.

Jelölje az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorok képét rendre

$$\mathbf{w}_x = \mathbf{f}(\mathbf{e}_x), \quad \mathbf{w}_y = \mathbf{f}(\mathbf{e}_y) \quad \text{és} \quad \mathbf{w}_z = \mathbf{f}(\mathbf{e}_z), \quad (1.23)$$

ahol

$$\mathbf{w}_x = w_{xx}\mathbf{e}_x + w_{yx}\mathbf{e}_y + w_{zx}\mathbf{e}_z,$$

$$\mathbf{w}_y = w_{xy}\mathbf{e}_x + w_{yy}\mathbf{e}_y + w_{zy}\mathbf{e}_z,$$

$$\mathbf{w}_z = w_{xz}\mathbf{e}_x + w_{yz}\mathbf{e}_y + w_{zz}\mathbf{e}_z.$$

Nyilvánvaló az (1.22) alapján, hogy

$$\mathbf{w} = \mathbf{f}(\mathbf{v}) = v_x \mathbf{w}_x + v_y \mathbf{w}_y + v_z \mathbf{w}_z = \underbrace{\mathbf{w}_x(\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{v})}_{v_x} + \underbrace{\mathbf{w}_y(\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{v})}_{v_y} + \underbrace{\mathbf{w}_z(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{v})}_{v_z}, \quad (1.24)$$

azaz a leképezést egyértelműen meghatározza az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorok $\mathbf{w}_x$, $\mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képe, vagyis kilenc skalármennyiség.

1.3.2. További tartalom adható a (1.24) képlet jobboldalának ha értelmezzük két vektor *diádikus szorzatát*. Jelölje az $\mathbf{a}$ és $\mathbf{b}$ vektorok diádikus szorzatát, más néven *diádot*

$$\mathbf{a} \circ \mathbf{b}.$$

A szorzat a rajta végzett műveletek kapcsán kap mélyebb értelmet. Ha a diádikus szorzatot jobbról, vagy balról szorozzuk skalárisan a $\mathbf{v}$ vektorral, akkor a lenti értelmezés szerinti vektorok az eredmény:

$$(\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) \cdot \mathbf{v} = \mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \cdot \mathbf{v}), \quad (1.25a)$$

$$\mathbf{v} \cdot (\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) = (\mathbf{v} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{b}, \quad (1.25b)$$

ahonnan azonnal látszik, hogy általában

$$(\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) \cdot \mathbf{v} \neq \mathbf{v} \cdot (\mathbf{a} \circ \mathbf{b}).$$

Ha a diádikus szorzatot jobbról, vagy balról szorozzuk vektoriálisan a $\mathbf{v}$ vektorral, akkor a lenti értelmezés szerint az eredmény továbbra is diád:

$$(\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) \times \mathbf{v} = \mathbf{a} \circ (\mathbf{b} \times \mathbf{v}), \quad (1.26a)$$

$$\mathbf{v} \times (\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) = (\mathbf{v} \times \mathbf{a}) \circ \mathbf{b} \quad (1.26b)$$

és az is látszik, hogy

$$(\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) \times \mathbf{v} \neq \mathbf{v} \times (\mathbf{a} \circ \mathbf{b}).$$

Megemlítjük, hogy az $\mathbf{a}$, $\mathbf{b}$, $\mathbf{c}$ és $\mathbf{d}$ vektorokból képzett $\mathbf{a} \circ \mathbf{b}$ és $\mathbf{c} \circ \mathbf{d}$ diádok skaláris szorzatát a

$$(\mathbf{a} \circ \mathbf{b}) \cdot (\mathbf{c} \circ \mathbf{d}) = \mathbf{a} \circ \mathbf{b} \cdot \mathbf{c} \circ \mathbf{d} = \mathbf{a} \circ \mathbf{d} \cdot (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{a} \circ \mathbf{d} \quad (1.27)$$

egyenlet értelmezi. A fentiek szerint két diád skaláris szorzata ugyancsak diád.

Az (1.25a) képlet alapján a

$$\underbrace{\mathbf{w}_x(\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{v})}_{v_x} = (\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x) \cdot \mathbf{v}, \quad \underbrace{\mathbf{w}_y(\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{v})}_{v_y} = (\mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y) \cdot \mathbf{v} \quad \text{és} \quad \underbrace{\mathbf{w}_z(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{v})}_{v_z} = (\mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \mathbf{v}$$

összefüggések írhatók fel, amelyekkel (1.24)-ből a

$$\mathbf{w} = \mathbf{f}(\mathbf{v}) = (\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \mathbf{v}$$

eredmény következik. Az utóbbi képletben álló

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z \quad (1.28)$$

diádösszeget másodrendű tenzornak nevezzük. A $\mathbf{W}$ tenzor segítségével a leképezést adó $\mathbf{f}(\mathbf{v})$ homogén lineáris függvény a

$$\mathbf{w} = \mathbf{f}(\mathbf{v}) = \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} \quad (1.29)$$

alakban írható fel. Ez az előállítás ugyanolyan jellegű mint az egyváltozós homogén lineáris függvények $y = mx$ alakja (y -nak $\mathbf{w}$, m -nek $\mathbf{W}$, x -nek $\mathbf{v}$ felel meg).

Mivel maga a leképezés KR független, a $\mathbf{W}$ tenzor, ugyanúgy mint valamely vektor, KR független mennyiség. Az (1.28) diádösszeg azonban már KR-hez kötött, az xyz KR-ben adja meg az invariáns $\mathbf{W}$ tenzort. Más szavakkal a diádok szorozótényezői, a tárgyvektorok (egységvektorok) és a hozzájuk tartozó képvektorok már egy adott KR-ben lettek véve.

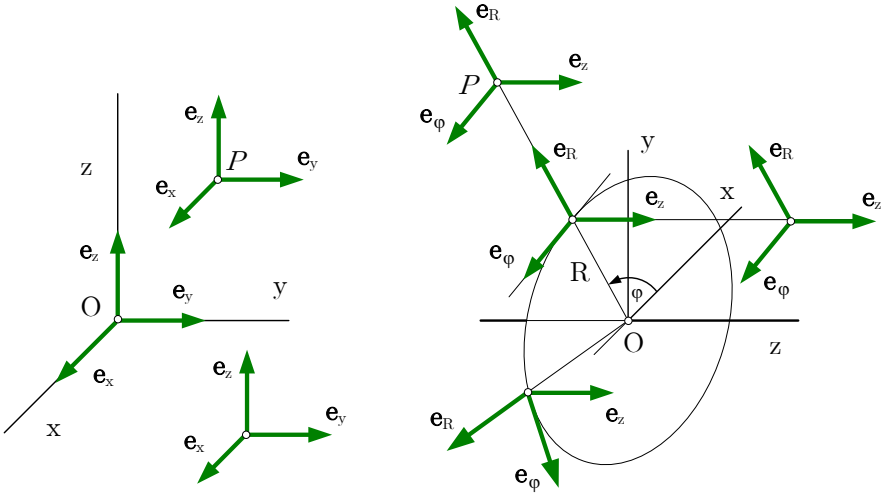
A $\mathbf{W}$ tenzor ismeretében a

$$\mathbf{w}_x = \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_x, \quad \mathbf{w}_y = \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_y, \quad \mathbf{w}_z = \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_z \quad (1.30)$$

szorzatok adják az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz tartozó és a tenzort az xyz KR-ben meghatározó $\mathbf{w}_x$, $\mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorokat. A $\mathbf{w}_x$, $\mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorok w_{xx} , w_{yx} , etc. w_{zz} koordinátái pedig a vektorok koordinátáinak számítására szolgáló (1.6a,b) és az (1.24) képletek alapján a

$$w_{mn} = \mathbf{e}_m \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_n, \quad m, n = x, y, z \quad (1.31)$$

összefüggésekkel határozhatók meg.



1.5. ábra.

A test pontjaihoz kötött vektorokat és tenzorokat a test pontjaihoz kötött, un. *lokális KR-ekben* állítjuk elő, hiszen azok a tekintett pont valamilyen fizikai állapotát adják meg kvantitatíve. Az xyz KR-ben a minden pontban azonos lokális KR bázisvektorai (egységvektorai) megegyeznek a koordinátatengelyek egységvektoraival. Az $R\varphi z$ KR-ben azonban pontról pontra változnak a lokális KR-ek illetve a bázisvektorok. Ez annak a következménye, hogy ez a KR görbevonalú. Az 1.5. ábra mindkét esetet szemlélteti.

1.3.3. A leképezés során az $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3, [\mathbf{a}_1 \mathbf{a}_2 \mathbf{a}_3] = a_0 \neq 0$ vektorhármassal is vehetők bázisnak. Ha ismerjük az $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2$ és $\mathbf{a}_3$ vektorok

$$\mathbf{w}_1 = \mathbf{f}(\mathbf{a}_1), \quad \mathbf{w}_2 = \mathbf{f}(\mathbf{a}_2) \quad \text{és} \quad \mathbf{w}_3 = \mathbf{f}(\mathbf{a}_3) \quad (1.32)$$

képeit, akkor a leképezőfüggvény homogén lineáris voltát, valamint az (1.18) képletet kihasználva kapjuk, hogy

$$\mathbf{w} = \mathbf{f}(\mathbf{v}) = \mathbf{f}(v_1 \mathbf{a}_1 + v_2 \mathbf{a}_2 + v_3 \mathbf{a}_3) = v_1 \mathbf{w}_1 + v_2 \mathbf{w}_2 + v_3 \mathbf{w}_3 = \underbrace{\mathbf{w}_1 (\mathbf{a}_1 \cdot \mathbf{v})}_{v_1} + \underbrace{\mathbf{w}_2 (\mathbf{a}_2 \cdot \mathbf{v})}_{v_2} + \underbrace{\mathbf{w}_3 (\mathbf{a}_3 \cdot \mathbf{v})}_{v_3}.$$

A diádokkal kapcsolatos (1.25a) műveleti szabály alapján kiemelhetjük innen a $\mathbf{v}$ vektort

$$\mathbf{w} = \mathbf{f}(\mathbf{v}) = \underbrace{(\mathbf{w}_1 \circ \mathbf{a}_1 + \mathbf{w}_2 \circ \mathbf{a}_2 + \mathbf{w}_3 \circ \mathbf{a}_3)}_{\mathbf{W}} \cdot \mathbf{v},$$

ahol a

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_1 \circ \mathbf{a}_1 + \mathbf{w}_2 \circ \mathbf{a}_2 + \mathbf{w}_3 \circ \mathbf{a}_3 \quad (1.33)$$

együttható ismét a $\mathbf{W}$ tenzort adja.

1.4. SPECIÁLIS TENZOROK

1.4.1. A $\mathbf{W}$ tenzor transzponáltját kapjuk, ha felcseréljük (1.28)-ban a diádikus szorzatok szorzótényezőinek sorrendjét:

$$\boxed{\mathbf{W}^T = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{w}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{w}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{w}_z} \quad (1.34)$$

Vegyük észre, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{v} \cdot \mathbf{W}^T &= \mathbf{v} \cdot (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{w}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{w}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{w}_z) = \underbrace{(\mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_x)}_{v_x} \mathbf{w}_x + \underbrace{(\mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_y)}_{v_y} \mathbf{w}_y + \underbrace{(\mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_z)}_{v_z} \mathbf{w}_z = \\ &= \mathbf{w}_x \underbrace{(\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{v})}_{v_x} + \mathbf{w}_y \underbrace{(\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{v})}_{v_y} + \mathbf{w}_z \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{v})}_{v_z} = (\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \mathbf{v} = \mathbf{W} \cdot \mathbf{v}, \end{aligned}$$

vagy tömören

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{W}^T = \mathbf{W} \cdot \mathbf{v}, \quad (1.35)$$

ahonnan

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{W}^T \cdot \mathbf{u} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} \quad (1.36)$$

bármilyen legyen is az $\mathbf{u}$ és $\mathbf{v}$ vektor.

A $\mathbf{W}$ tenzor *szimmetrikus*, ha

$$\boxed{\mathbf{W} = \mathbf{W}^T}. \quad (1.37)$$

Ha a $\mathbf{W}$ tenzor szimmetrikus, akkor (1.35) és (1.36) alapján

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{W} = \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} \quad \text{illetve} \quad \mathbf{v} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} \quad (1.38)$$

bármilyen legyen is az $\mathbf{u}$ és $\mathbf{v}$.

A $\mathbf{W}$ tenzor *ferdeszimmetrikus*, ha

$$\boxed{\mathbf{W} = -\mathbf{W}^T.} \quad (1.39)$$

Ha a $\mathbf{W}$ tenzor ferdeszimmetrikus, akkor (1.35) és (1.36) alapján

$$-\mathbf{v} \cdot \mathbf{W} = \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} \quad \text{illetve} \quad -\mathbf{v} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} \quad (1.40)$$

bármilyen legyen is az $\mathbf{u}$ és $\mathbf{v}$.

A $\mathbf{W}$ tenzor

$$\left. \begin{array}{l} \text{pozitív definit} \\ \text{pozitív szemidefinit} \\ \text{negatív szemidefinit} \\ \text{negatív definit} \end{array} \right\} \quad \text{ha bármely } \mathbf{u} \text{-ra} \quad \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} > 0 \\ \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} \geq 0 \\ \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} \leq 0 \\ \mathbf{u} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} < 0 \end{array} \right. .$$

Az **1** *egységtenzor* önmagára képezi le a $\mathbf{v}$ vektorok terét. A

$$\begin{aligned} \mathbf{v} = v_x \mathbf{e}_x + v_y \mathbf{e}_y + v_z \mathbf{e}_z &= \underbrace{\mathbf{e}_x (\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{v})}_{v_x} + \underbrace{\mathbf{e}_y (\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{v})}_{v_y} + \underbrace{\mathbf{e}_z (\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{v})}_{v_z} = \\ &= \underbrace{(\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z)}_{\mathbf{1}} \cdot \mathbf{v} \end{aligned}$$

átalakítás alapján azonnal kapjuk, hogy

$$\boxed{\mathbf{1} = \mathbf{1}^T = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z,} \quad (1.41)$$

ahonnan az is látszik, hogy szimmetrikus az **1** egységtenzor.

A

$$\mathbf{W} = \frac{1}{2} (\mathbf{W} + \mathbf{W}^T) + \frac{1}{2} (\mathbf{W} - \mathbf{W}^T) \quad (1.42)$$

átalakítás alapján adódik a következtetés, hogy bármely $\mathbf{W}$ tenzor felbontható egy szimmetrikus $\mathbf{W}_{sz}$ és egy ferdeszimmetrikus $\mathbf{W}_{asz}$ tenzor összegére:

$$\boxed{\mathbf{W} = \mathbf{W}_{sz} + \mathbf{W}_{asz},} \quad (1.43)$$

ahol

$$\boxed{\mathbf{W}_{sz} = \frac{1}{2} (\mathbf{W} + \mathbf{W}^T) \quad \text{illetve} \quad \mathbf{W}_{asz} = \frac{1}{2} (\mathbf{W} - \mathbf{W}^T).} \quad (1.44)$$

Ez az eredmény *additív felbontási tétel* néven ismeretes.

1.4.2. Vizsgáljuk meg milyen a $\mathbf{W}$ tenzor ferdeszimmetrikus részéhez tartozó leképezés. A ferdeszimmetrikus részt adó (1.44)₂, továbbá az (1.34) képlet felhasználásával – kihasználva egyúttal a diádokon végzett skaláris szorzás

műveleti szabályait és a kétszeres vektorszorzatokkal kapcsolatos kifejtési tételt – írható, hogy

$$\begin{aligned}
 \mathbf{W}_{asz} \cdot \mathbf{v} &= \frac{1}{2} (\mathbf{W} - \mathbf{W}^T) \cdot \mathbf{v} = \\
 &= \frac{1}{2} (\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \mathbf{v} - \frac{1}{2} (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{w}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{w}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{w}_z) \cdot \mathbf{v} = \\
 &= \frac{1}{2} \underbrace{[\mathbf{w}_x (\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{v}) - \mathbf{e}_x (\mathbf{w}_x \cdot \mathbf{v})]}_{-(\mathbf{w}_x \times \mathbf{e}_x) \times \mathbf{v}} + \frac{1}{2} \underbrace{[\mathbf{w}_y (\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{v}) - \mathbf{e}_y (\mathbf{w}_y \cdot \mathbf{v})]}_{-(\mathbf{w}_y \times \mathbf{e}_y) \times \mathbf{v}} + \\
 &+ \frac{1}{2} \underbrace{[\mathbf{w}_z (\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{v}) - \mathbf{e}_z (\mathbf{w}_z \cdot \mathbf{v})]}_{-(\mathbf{w}_z \times \mathbf{e}_z) \times \mathbf{v}} = -\frac{1}{2} \underbrace{[\mathbf{w}_x \times \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \times \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \times \mathbf{e}_z]}_{\mathbf{w}_a} \times \mathbf{v} \quad (1.45)
 \end{aligned}$$

vagy, elhagyva a közbülső átalakítás lépéseit

$$\boxed{\mathbf{W}_{asz} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{w}_a \times \mathbf{v}} \quad (1.46)$$

ahol, összhangban a fentiekkel

$$\boxed{\mathbf{w}_a = -\frac{1}{2} [\mathbf{w}_x \times \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \times \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \times \mathbf{e}_z]} \quad (1.47)$$

Itt a $\mathbf{w}_a$ vektor a $\mathbf{W}$ tenzor ún. *vektorinvariánsa*. Mivel az (1.45) baloldalán álló leképezés KR független, a jobboldal $\mathbf{w}_a$ vektora is KR független kell, hogy legyen. Maga az invariáns szó erre a körülményre utal.

Vegyük észre, hogy az (1.47) képlet könnyen megjegyezhető, hiszen csak annyit kell tenni a memorizáláskor, hogy a $\mathbf{W}$ tenzort megadó (1.28) képletben a diádikus szorzás $\circ$ műveleti jelét a vektoriális szorzás $\times$ műveleti jelére cseréljük, majd megszorozzuk az eredményt $-1/2$ -el.

Az (1.24) képvektorokat felhasználva

$$\mathbf{w}_x \times \mathbf{e}_x = w_{zx} \mathbf{e}_y - w_{yx} \mathbf{e}_z, \quad \mathbf{w}_y \times \mathbf{e}_y = w_{xy} \mathbf{e}_z - w_{zy} \mathbf{e}_x, \quad \mathbf{w}_z \times \mathbf{e}_z = w_{yz} \mathbf{e}_x - w_{xz} \mathbf{e}_y.$$

E három vektorral (1.47)-ből azt kapjuk, hogy

$$\boxed{\mathbf{w}_a = w_{ax} \mathbf{e}_x + w_{ay} \mathbf{e}_y + w_{az} \mathbf{e}_z}, \quad (1.48a)$$

ahol

$$\boxed{w_{ax} = -\frac{1}{2} (w_{yz} - w_{zy}), \quad w_{ay} = -\frac{1}{2} (w_{zx} - w_{xz}), \quad w_{az} = -\frac{1}{2} (w_{xy} - w_{yx})}. \quad (1.48b)$$

Ha a $\mathbf{W}$ tenzor szimmetrikus, akkor az (1.46) és (1.45) első sora alapján – figyelembevétel a $\mathbf{W} = \mathbf{W}^T$ szimmetriafeltételt – írható, hogy

$$\mathbf{w}_a \times \mathbf{v} = \frac{1}{2} (\mathbf{W} - \mathbf{W}^T) \cdot \mathbf{v} = 0.$$

Mivel ez az egyenlet bármely $\mathbf{v}$ -re fennáll, következik, hogy $\mathbf{w}_a = \mathbf{0}$, azaz, hogy *szimmetrikus tenzorok* esetén az xyz KR $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektoraihoz rendelt

$\mathbf{w}_x, \mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorok koordinátái eleget tesznek a

$$\boxed{w_{xy} = w_{yx}, \quad w_{yz} = w_{zy} \quad \text{és} \quad w_{zx} = w_{xz}.} \quad (1.49)$$

feltételeknek.

Ha a $\mathbf{W}$ tenzor ferdeszimmetrikus, akkor a w_{mn} -t adó (1.31) és az (1.40)₂ képletek szerint, az utóbbiban rendre $\mathbf{e}_m$ és $\mathbf{e}_n$ -t gondolunk $\mathbf{u}$ és $\mathbf{v}$ helyére, kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_m \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_n &= -\mathbf{e}_n \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_m & m \neq n, \quad m, n = x, y, z \\ \mathbf{e}_m \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_m &= -\mathbf{e}_m \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_m & m = x, y, z \end{aligned}$$

azaz, hogy *ferdeszimmetrikus tenzorok* esetén az xyz KR $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektoraihoz rendelt $\mathbf{w}_x, \mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorok koordinátái eleget tesznek a

$$\boxed{\begin{aligned} w_{xy} &= -w_{yx}, & w_{yz} &= -w_{zy} & \text{és} & w_{zx} &= -w_{xz}, \\ \text{továbbá a} & & w_{xx} &= w_{yy} = w_{zz} &= 0 \end{aligned}} \quad (1.50)$$

feltételeknek.

1.4.3. A

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z$$

másodrendű tenzor inverzét a $\mathbf{W}^{-1}$ módon jelöljük és a

$$\mathbf{W} \cdot \mathbf{W}^{-1} = \mathbf{W}^{-1} \cdot \mathbf{W} = \mathbf{1} \quad (1.51)$$

egyenlettel értelmezzük. Eszerint a tenzor és inverzének skalárszorzata függetlenül a szorzás sorrendjétől az egységtenzort eredményezi.

Tegyük fel a továbbiakban, hogy nem elfajuló a $\mathbf{W}$ tenzorral kapcsolatos leképezés (azaz nincs közös síkja a $\mathbf{w}_x, \mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektoroknak). Ez esetben az (1.15) és (1.14) képletek alapján a

$$\mathbf{w}_x^* = \frac{\mathbf{w}_y \times \mathbf{w}_z}{w_o}, \quad \mathbf{w}_y^* = \frac{\mathbf{w}_z \times \mathbf{w}_x}{w_o}, \quad \mathbf{w}_z^* = \frac{\mathbf{w}_x \times \mathbf{w}_y}{w_o}, \quad w_o = (\mathbf{w}_x \times \mathbf{w}_y) \cdot \mathbf{w}_y = [\mathbf{w}_x \mathbf{w}_y \mathbf{w}_z] \neq 0 \quad (1.52)$$

módon számíthatjuk a $\mathbf{w}_x, \mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorokhoz rendelt reciprok vektorokat. Az is nyilvánvaló visszaidézve az (1.16) képletet, hogy

$$\mathbf{w}_m \cdot \mathbf{w}_n^* = \begin{cases} 1 & \text{ha } m = n \\ 0 & \text{ha } m \neq n \end{cases} \quad m, n = x, y, z \quad . \quad (1.53)$$

Felhasználva az (1.52) képletekkel értelmezett $\mathbf{w}_x^*, \mathbf{w}_y^*$ és $\mathbf{w}_z^*$ reciprok vektorokat a $\mathbf{W}$ tenzor inverze a

$$\mathbf{W}^{-1} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{w}_x^* + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{w}_y^* + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{w}_z^* \quad (1.54)$$

alakban írható fel. Valóban a fenti inverz és a tenzor $\mathbf{W}^{-1} \cdot \mathbf{W}$ skalárszorzata tekintetben kihasználva az (1.27) és (1.53) összefüggéseket fennáll, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{W}^{-1} \cdot \mathbf{W} &= (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{w}_x^* + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{w}_y^* + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{w}_z^*) \cdot (\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z) = \\ &= \mathbf{e}_x \circ \underbrace{\mathbf{e}_x \left(\mathbf{w}_x^* \cdot \mathbf{w}_x \right)}_{=1} + \mathbf{e}_y \circ \underbrace{\mathbf{e}_y \left(\mathbf{w}_y^* \cdot \mathbf{w}_y \right)}_{=1} + \mathbf{e}_z \circ \underbrace{\mathbf{e}_z \left(\mathbf{w}_z^* \cdot \mathbf{w}_z \right)}_{=1} + \\ &+ \underbrace{\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_y \left(\mathbf{w}_x^* \cdot \mathbf{w}_y \right)}_{=0} + \cdots + \underbrace{\mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z \left(\mathbf{w}_y^* \cdot \mathbf{w}_y \right)}_{=0} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z = \mathbf{1} , \end{aligned}$$

ami azt jelenti, hogy teljesül az inverzzel kapcsolatos $\mathbf{W}^{-1} \cdot \mathbf{W} = \mathbf{1}$ összefüggés. A $\mathbf{W} \cdot \mathbf{W}^{-1} = \mathbf{1}$ egyenlet igazolását gyakorlatra hagyjuk.

1.5. TENZOROK ÉS MÁTRIXOK

1.5.1. A $\mathbf{v}$ vektor $\mathbf{w}$ képvektorához, valamint az egységvektorok $\mathbf{w}_x$, $\mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektoraihoz rendelt $\underline{\mathbf{v}}$, $\underline{\mathbf{w}}$, $\underline{\mathbf{w}}_x$, $\underline{\mathbf{w}}_y$ és $\underline{\mathbf{w}}_z$ oszlopvektorok (oszlopmátrixok) segítségével mátrix jelölésekkel is felírható a leképezéssel kapcsolatos (1.24) képlet:

$$\underline{\mathbf{w}} = \underline{\mathbf{f}}(\mathbf{v}) = \underline{\mathbf{w}}_x v_x + \underline{\mathbf{w}}_y v_y + \underline{\mathbf{w}}_z v_z.$$

Kirészletezve

$$\underbrace{\begin{bmatrix} w_x \\ w_y \\ w_z \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{w}}} = \underbrace{\begin{bmatrix} w_{xx} \\ w_{yx} \\ w_{zx} \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{w}}_x} v_x + \underbrace{\begin{bmatrix} w_{xy} \\ w_{yy} \\ w_{zy} \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{w}}_y} v_y + \underbrace{\begin{bmatrix} w_{xz} \\ w_{yz} \\ w_{zz} \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{w}}_z} v_z = \underbrace{\begin{bmatrix} w_{xx} & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{W}}} \underbrace{\begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{v}}}.$$

Ebben az egyenletben

$$\underbrace{\underline{\mathbf{W}}}_{(3 \times 3)} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\mathbf{w}}_x & \underline{\mathbf{w}}_y & \underline{\mathbf{w}}_z \end{array} \right] = \begin{bmatrix} w_{xx} & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} \end{bmatrix} \quad (1.55)$$

a $\mathbf{W}$ tenzor mátrixa az xyz KR-ben és az is kiolvasható a fenti képletekből, hogy a $\mathbf{v}$ leképezésével kapcsolatos (1.29) egyenletnek a

$$\boxed{\underbrace{\underline{\mathbf{w}}}_{(3 \times 1)} = \underbrace{\underline{\mathbf{W}}}_{(3 \times 3)} \underbrace{\underline{\mathbf{v}}}_{(3 \times 1)}} \quad (1.56)$$

összefüggés felel meg.

Figyeljük meg, hogy a $\mathbf{W}$ tenzor xyz KR-beni $\underline{\mathbf{W}}$ mátrixának oszlopait rendre az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorokhoz tartozó $\mathbf{w}_x$, $\mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorok mátrixai, azaz a $\underline{\mathbf{w}}_x$, $\underline{\mathbf{w}}_y$ és $\underline{\mathbf{w}}_z$ oszlopvektorok alkotják.

Megjegyezzük, hogy a képvektorok mátrixokkal történő felírása során a vonatkozó mátrixok méreteit a továbbiakban csak akkor írjuk ki, ha ezt valamilyen okból hangsúlyozni kívánjuk.

1.5.2. A $\mathbf{W}$ tenzort adó diádösszeg – lásd a $\mathbf{W}$ -t adó (1.28) képlet jobboldalát – minden egyes tagja külön külön tenzor, az alábbi leképezésekkel:

- a $\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x$ tenzor az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorokhoz rendre a $\mathbf{w}_x$, zérus, zérus vektorokat,
- a $\mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y$ tenzor az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorokhoz rendre a zérus, $\mathbf{w}_y$, zérus vektorokat,
- a $\mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z$ tenzor az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorokhoz rendre a zérus, zérus, $\mathbf{w}_z$ vektorokat

rendeli.

Visszaidézve, hogy a $\mathbf{W}$ tenzor (1.55) szerinti mátrixában az első oszlop az $\mathbf{e}_x$ -hez, a második oszlop az $\mathbf{e}_y$ -hoz, a harmadik oszlop az $\mathbf{e}_z$ -hez rendelt képvektor mátrixa azt kapjuk, hogy

- a $\mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x$ diádnak, mint tenzornak

$$\begin{bmatrix} w_{xx} & 0 & 0 \\ w_{yx} & 0 & 0 \\ w_{zx} & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} w_{xx} \\ w_{yx} \\ w_{zx} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \underbrace{\mathbf{w}_x}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{e}_x^T}_{(1 \times 3)} ;$$

- a $\mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y$ diádnak, mint tenzornak

$$\begin{bmatrix} 0 & w_{xy} & 0 \\ 0 & w_{yy} & 0 \\ 0 & w_{zy} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} w_{xy} \\ w_{yy} \\ w_{zy} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \underbrace{\mathbf{w}_y}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{e}_y^T}_{(1 \times 3)} ;$$

- a $\mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z$ diádnak, mint tenzornak pedig

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & w_{xz} \\ 0 & 0 & w_{yz} \\ 0 & 0 & w_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} w_{xz} \\ w_{yz} \\ w_{zz} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \underbrace{\mathbf{w}_z}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{e}_z^T}_{(1 \times 3)}$$

a mátrixa, ahol $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ az egységvektorok oszlopmátrixai.

Tekintsük a

$$\mathbf{T} = \mathbf{a} \circ \mathbf{b} = \mathbf{a} \circ (b_x \mathbf{e}_x + b_y \mathbf{e}_y + b_z \mathbf{e}_z) = \underbrace{\mathbf{a} b_x}_{\mathbf{t}_x} \circ \mathbf{e}_x + \underbrace{\mathbf{a} b_y}_{\mathbf{t}_y} \circ \mathbf{e}_y + \underbrace{\mathbf{a} b_z}_{\mathbf{t}_z} \circ \mathbf{e}_z$$

diádot. Ezen diád mint tenzor mátrixára hasonló gondolatmenettel a

$$\begin{aligned} \underline{\mathbf{T}} &= \left[\begin{array}{c|c|c} \mathbf{t}_x & \mathbf{t}_y & \mathbf{t}_z \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c|c|c} \mathbf{a} b_x & \mathbf{a} b_y & \mathbf{a} b_z \end{array} \right] = \\ &= \begin{bmatrix} a_x b_x & a_x b_y & a_x b_z \\ a_y b_x & a_y b_y & a_y b_z \\ a_z b_x & a_z b_y & a_z b_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_x & b_y & b_z \end{bmatrix} = \underbrace{\mathbf{a}}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{b}^T}_{(1 \times 3)} \end{aligned}$$

eredmény következik.

A fenti képletek szerint két vektor diádikus szorzatának mátrixa az első vektor oszlopmátrixának és a második vektor oszlopmátrixa transzponáltjának szorzata. Ezt a szorzatot is diádikus szorzatnak nevezzük.

1.5.3. A $\mathbf{W}$ tenzor transzponáltjának mátrixa a transzponált tenzort értelmező (1.34) képlet és az előzőek szerint adódik:

$$\underbrace{\mathbf{e}_x}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{w}_x^T}_{(1 \times 3)} + \underbrace{\mathbf{e}_y}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{w}_y^T}_{(1 \times 3)} + \underbrace{\mathbf{e}_z}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{w}_z^T}_{(1 \times 3)} = \begin{bmatrix} w_{xx} & w_{yx} & w_{zx} \\ w_{xy} & w_{yy} & w_{zy} \\ w_{xz} & w_{yz} & w_{zz} \end{bmatrix} = \underline{\mathbf{W}}^T ,$$

azaz a tenzor transzponáltjának mátrixa megegyezik a tenzor mátrixának transzponáltjával.

Nyilvánvaló, hogy az $\mathbf{1}$ egységtenzornak az $\underline{\mathbf{1}}$ egységmátrix a mátrixa:

$$\underline{\mathbf{1}} = \underbrace{\mathbf{e}_x}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{e}_x^T}_{(1 \times 3)} + \underbrace{\mathbf{e}_y}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{e}_y^T}_{(1 \times 3)} + \underbrace{\mathbf{e}_z}_{(3 \times 1)} \underbrace{\mathbf{e}_z^T}_{(1 \times 3)} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} . \quad (1.57)$$

A szimmetrikus tenzorokkal kapcsolatos (1.49) összefüggés szerint a szimmetrikus tenzorok mátrixa is szimmetrikus:

$$\underline{\mathbf{W}} = \underline{\mathbf{W}}^T. \quad (1.58)$$

A ferdeszimmetrikus tenzorokkal kapcsolatos (1.50) összefüggés szerint a ferdeszimmetrikus tenzorok mátrixa is ferdeszimmetrikus:

$$\underline{\mathbf{W}} = -\underline{\mathbf{W}}^T. \quad (1.59)$$

Az (1.43) és (1.44) egyenletekkel adott felbontási tételnek a

$$\underline{\mathbf{W}} = \underline{\mathbf{W}}_{sz} + \underline{\mathbf{W}}_{asz} \quad (1.60)$$

egyenlet felel meg, ahol

$$\underline{\mathbf{W}}_{sz} = \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{W}} + \underline{\mathbf{W}}^T) \quad \text{és} \quad \underline{\mathbf{W}}_{asz} = \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{W}} - \underline{\mathbf{W}}^T), \quad (1.61)$$

a mátrix alakja.

A $\mathbf{W}$ másodrendű tenzor determinánsát a $\det(\mathbf{W})$ módon jelöljük. Ez értelmezés szerint a tenzor $\underline{\mathbf{W}}$ mátrixának determinánsa:

$$\det(\mathbf{W}) = \det(\underline{\mathbf{W}}) \quad (1.62)$$

Igazolható, hogy a másodrendű tenzor inverzének mátrixa megegyezik a tenzor mátrixának inverzével. Az igazoláshoz az 1.9 Gyakorlat kötődik.

1.5.4. Tekintsük az $\mathbf{a}$ és $\mathbf{b}$, valamint a $\mathbf{p}$ és $\mathbf{q}$ vektorokkal képzett

$$\mathbf{A} = \mathbf{a} \circ \mathbf{b} \quad \text{és} \quad \mathbf{P} = \mathbf{p} \circ \mathbf{q} \quad (1.63)$$

tenzorokat. Az $\mathbf{A}$ és $\mathbf{P}$ tenzorok energia típusú szorzatát az

$$\mathbf{A} \cdot \cdot \mathbf{P} = \mathbf{a} \cdot \mathbf{p} + \mathbf{b} \cdot \mathbf{q} \quad (1.64)$$

kifejezés értelmezi. Nyilvánvaló az értelmezés alapján, hogy kommutatív az energia típusú szorzat, azaz fennáll az

$$\mathbf{A} \cdot \cdot \mathbf{P} = \mathbf{P} \cdot \cdot \mathbf{A}$$

egyenlet. Az

$$\mathbf{U} = \mathbf{u}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{u}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{u}_z \circ \mathbf{e}_z \quad \text{és} \quad \mathbf{T} = \mathbf{t}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{t}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{t}_z \circ \mathbf{e}_z \quad (1.65)$$

másodrendű tenzorok esetén – a képvektorokat rendre $\mathbf{u}_x$, $\mathbf{u}_y$ és $\mathbf{u}_z$, illetve $\mathbf{t}_x$, $\mathbf{t}_y$ és $\mathbf{t}_z$ jelöli – az (1.64) értelmezés alapján most már írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned}
U \cdot T &= (\mathbf{u}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{u}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{u}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot (\mathbf{t}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{t}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{t}_z \circ \mathbf{e}_z) = \\
&= (\mathbf{u}_x \cdot \mathbf{t}_x) \underbrace{(\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_x)}_{=1} + (\mathbf{u}_x \cdot \mathbf{t}_y) \underbrace{(\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_y)}_{=0} + (\mathbf{u}_x \cdot \mathbf{t}_z) \underbrace{(\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_z)}_{=0} + \\
&+ (\mathbf{u}_y \cdot \mathbf{t}_x) \underbrace{(\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_x)}_{=0} + (\mathbf{u}_y \cdot \mathbf{t}_y) \underbrace{(\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_y)}_{=1} + (\mathbf{u}_y \cdot \mathbf{t}_z) \underbrace{(\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_z)}_{=0} + \\
&+ (\mathbf{u}_z \cdot \mathbf{t}_x) \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_x)}_{=0} + (\mathbf{u}_z \cdot \mathbf{t}_y) \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_y)}_{=0} + (\mathbf{u}_z \cdot \mathbf{t}_z) \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_z)}_{=1} = \\
&= \mathbf{u}_x \cdot \mathbf{t}_x + \mathbf{u}_y \cdot \mathbf{t}_y + \mathbf{u}_z \cdot \mathbf{t}_z. \quad (1.66)
\end{aligned}$$

A fenti eredmény szerint kartéziuszi KR-ben az egymáshoz tartozó képvektorok skaláris szorzatainak összege az energia típusú szorzat.

1.6. SZIMMETRIKUS TENZOROK SAJÁTÉRTÉKFELADATA

1.6.1. Legyen a $\mathbf{W}$ tenzor szimmetrikus. Keressük azokat az n irányokat – ezeket *főirányoknak* nevezzük majd – amelyekre nézve fennáll, hogy az irányt kijelölő

$$\mathbf{n} = n_x \mathbf{e}_x + n_y \mathbf{e}_y + n_z \mathbf{e}_z; \quad n_x^2 + n_y^2 + n_z^2 = 1 \quad (1.67)$$

egységvektor és a hozzátartozó $\mathbf{w}_n$ képvektor egymással párhuzamos – az 1.6. ábra ezt az esetet szemlélteti. Ha párhuzamos a $\mathbf{w}_n$ és $\mathbf{n}$ akkor fennáll a

$$\mathbf{w}_n = \mathbf{W} \cdot \mathbf{n} = \lambda \mathbf{n} \quad (1.68)$$

összefüggés, ahol a λ , hasonlóan az n_x, n_y és n_z -hez, egyelőre ismeretlen paraméter. Mivel az $\mathbf{1}$ egység-tenzor minden vektort önmagára képez le a fenti egyenlet átírható a

$$\mathbf{W} \cdot \mathbf{n} - \lambda \mathbf{1} \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0},$$

vagy ami ugyanaz a

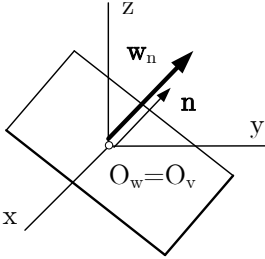
$$(\mathbf{W} - \lambda \mathbf{1}) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0} \quad (1.69)$$

alakba. A $\mathbf{W}$ és $\mathbf{1}$ tenzorok, valamint az $\mathbf{n}$ vektor mátrixait felhasználva innen a

$$\underbrace{\begin{bmatrix} w_{xx} - \lambda & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} - \lambda & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} - \lambda \end{bmatrix}}_{\mathbf{W} - \lambda \mathbf{1}} \underbrace{\begin{bmatrix} n_x \\ n_y \\ n_z \end{bmatrix}}_{\mathbf{n}} = \mathbf{0} \quad (1.70)$$

homogén lineáris egyenletrendszer következik. Legyen $P_3(\lambda) = -\det(\mathbf{W} - \lambda \mathbf{1})$. Ez a függvény λ köbös polinomja, a karakterisztikus polinom. Triviálisról különböző megoldás csak akkor létezik, ha a fenti egyenletrendszer determinánsa eltűnik, azaz ha

$$P_3(\lambda) = - \begin{vmatrix} w_{xx} - \lambda & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} - \lambda & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^3 - W_I \lambda^2 + W_{II} \lambda - W_{III} = 0. \quad (1.71)$$



1.6. ábra.

A determinánsokkal kapcsolatos kifejtési tétel felhasználásával és némi kézi számolással – ezt nem részletezzük – belátható, hogy itt

$$W_I = w_{xx} + w_{yy} + w_{zz} , \quad (1.72a)$$

$$W_{II} = \begin{vmatrix} w_{xx} & w_{xy} \\ w_{yx} & w_{yy} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} w_{xx} & w_{xz} \\ w_{zx} & w_{zz} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} w_{yy} & w_{yz} \\ w_{zy} & w_{zz} \end{vmatrix} \quad (1.72b)$$

és

$$W_{III} = \begin{vmatrix} w_{xx} & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} \end{vmatrix} . \quad (1.72c)$$

A W_I , W_{II} és W_{III} együtthatókat a $\mathbf{W}$ tenzor első, második és harmadik skálárinvariánsainak nevezzük. Az elnevezést az indokolja, hogy a $\mathbf{W}$ szimmetrikus tenzorral kapcsolatos és az (1.69) egyenlettel definiált *sajátértékfeladat* megoldása a tenzorhoz tartozó leképezés egy geometriai sajátosságát tükrözi és mint ilyen KR független. Következésképp a megoldás első lépésében kiadódó (1.71) *karakterisztikus egyenlet* gyökei is KR függetlenek kell, hogy legyenek. Ez viszont csak akkor lehetséges, ha a karakterisztikus egyenlet (karakterisztikus polinom) W_I , W_{II} és W_{III} együtthatói függetlenek a KR választásától.

A fentebb mondottak akkor is érvényesek, ha nem szimmetrikus a $\mathbf{W}$ tenzor. A továbbiakban azonban kihasználjuk majd a szimmetriát.

1.6.2. Legyen λ_1 és λ_2 az (1.71) *karakterisztikus egyenlet* két különböző gyöke, azaz a sajátértékfeladat két különböző *sajátértéke*. Jelölje $\mathbf{n}_1$ és $\mathbf{n}_2$ a vonatkozó eigenvektorokat. Ekkor

$$(\mathbf{W} - \lambda_1 \mathbf{I}) \cdot \mathbf{n}_1 = 0 \quad \text{és} \quad (\mathbf{W} - \lambda_2 \mathbf{I}) \cdot \mathbf{n}_2 = 0 . \quad (1.73)$$

Innen, első esetben az $\mathbf{n}_2$ -vel, második esetben pedig az $\mathbf{n}_1$ -el történő skaláris szorzással azonnal adódik, hogy

$$\mathbf{n}_2 \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{n}_1 = \lambda_1 \mathbf{n}_2 \cdot \mathbf{n}_1 \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{n}_2 = \lambda_2 \mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2 . \quad (1.74)$$

A szimmetrikus tenzorokkal kapcsolatos (1.38)₂ képlet szerint

$$\mathbf{n}_2 \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{n}_1 = \mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{n}_2 .$$

Az utóbbi egyenlet figyelembevételével képezve az (1.74)-öt alkotó egyenletek különbségét a

$$(\lambda_1 - \lambda_2) \mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2 = 0 , \quad \text{azaz az} \quad \mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2 = 0$$

eredmény következik, vagyis a különböző sajátértékekhez tartozó főirányok merőlegesek egymásra.

Tegyük fel, hogy komplex szám a λ_1 sajátérték. Ekkor a vonatkozó főirányt adó

$$\mathbf{W} \cdot \mathbf{n}_1 = \lambda_1 \cdot \mathbf{n}_1 \quad (1.75)$$

egyenlet jobboldala komplex, a baloldal pedig a $\mathbf{W}$ valós volta miatt csak akkor lehet komplex, ha az $\mathbf{n}_1$ is komplex. Következésképp az $\mathbf{n}_1$ felírható az

$$\mathbf{n}_1 = \mathbf{n}_{1\text{Re}} + i\mathbf{n}_{1\text{Im}}$$

alakban.

Nyilvánvaló az is, hogy a $\lambda_2 = \bar{\lambda}_1 \neq \lambda_1$ – a felülvonás a komplex konjugáltat jelöli – ugyancsak sajátérték, a vonatkozó főirány pedig az (1.75) egyenlet konjugálásával írható

$$\mathbf{W} \cdot \bar{\mathbf{n}}_1 = \bar{\lambda}_1 \cdot \bar{\mathbf{n}}_1, \quad \text{azaz a} \quad \mathbf{W} \cdot \bar{\mathbf{n}}_1 = \lambda_2 \cdot \bar{\mathbf{n}}_1$$

képlet szerint

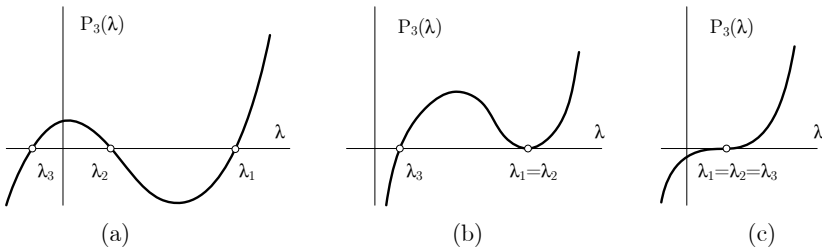
$$\mathbf{n}_2 = \bar{\mathbf{n}}_1 = \mathbf{n}_{1\text{Re}} - i\mathbf{n}_{1\text{Im}}.$$

Mivel $\lambda_1 \neq \lambda_2$ fenn kell állnia az $\mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2 = 0$ egyenletnek. Ugyanakkor az $\mathbf{n}_1$ és $\mathbf{n}_2$ -t adó fenti képletek felhasználásával

$$\mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2 = (\mathbf{n}_{1\text{Re}} + i\mathbf{n}_{1\text{Im}}) \cdot (\mathbf{n}_{1\text{Re}} - i\mathbf{n}_{1\text{Im}}) = \mathbf{n}_{1\text{Re}} \cdot \mathbf{n}_{1\text{Re}} + \mathbf{n}_{1\text{Im}} \cdot \mathbf{n}_{1\text{Im}} = |\mathbf{n}_1|^2 \neq 0,$$

azaz nem zérus az $\mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2$ skalárszorzat. Az a feltevés tehát, hogy a λ_1 komplex ellentmondásra vezet. Következésképp valósak a λ_k ($k = 1, 2, 3$) sajátértékek.

1.6.3. Az alábbiakban a főirányok számítását tekintjük át, ha ismertek a $P_3(\lambda)$ karakterisztikus polinom gyökei. A gyökök nagyságát tekintve három jellegzetes esetet különböztethetünk meg: a gyökök különböznek egymástól (minden gyök egyszeres multiplicitású), van két egybeeső gyök (egy gyök kétszeres, egy gyök egyszeres multiplicitású), mindhárom gyök egybeesik (egy háromszoros multiplicitású gyök van).



1.7. ábra.

Az 1.7. ábra ezekre az esetekre külön-külön szemlélteti a karakterisztikus polinomot. Az egyes eseteket az alábbiakban vesszük sorra.

1. Legyenek különbözőek a $P_3(\lambda) = 0$ karakterisztikus egyenlet gyökei: $\lambda_1 > \lambda_2 > \lambda_3$. Jelölje Δ_{mn} az n_x , n_y és n_z -t adó (1.70) lineáris egyenletrendszer

$$\mathbf{W} - \lambda \mathbf{1} = \begin{bmatrix} w_{xx} - \lambda & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} - \lambda & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} - \lambda \end{bmatrix}$$

együtthatómátrixa nm -ik ($m, n = x, y, z$) eleméhez tartozó előjeles aldeterminánst. A determinánsok kifejtési tételével ellenőrizhető – magát az ellenőrzést az 1.6 Gyakorlatra hagyjuk –, hogy

$$\begin{aligned} P'_3(\lambda_k) &= \left. \frac{dP_3(\lambda)}{d\lambda} \right|_{\lambda_k} = - \left. \frac{d}{d\lambda} \det(\mathbf{W} - \lambda \mathbf{1}) \right|_{\lambda_k} = \\ &= \Delta_{xx}(\lambda_k) + \Delta_{yy}(\lambda_k) + \Delta_{zz}(\lambda_k). \end{aligned} \quad (1.76)$$

Mivel a három gyök különböző, ezért egyszeres, vagyis adott λ_k esetén legálább az egyike a $\Delta_{mm}(\lambda_k)$ determinánsoknak, mondjuk a $\Delta_{zz}(\lambda_k)$, különbözik zérustól. Ha ugyanis nem így lenne, eltűnne a $P'_3(\lambda_k)$ derivált, következésképp

nem lenne egyszeres a λ_k gyök – példaként lásd az 1.7.(b) ábra $\lambda_1 = \lambda_2$ kettős gyökét, ahol vízszintes az érintő.

Ha mondjuk a $\Delta_{zz}(\lambda_k)$ különbözik zérustól, akkor az (1.70) lineáris egyenletrendszer első két egyenlete, n_x és n_y -t ismeretlennek, n_z -t pedig paraméternek véve, független egymástól a megoldás pedig

$$\overset{k}{n}_x = \frac{\Delta_{xz}(\lambda_k)}{\Delta_{zz}(\lambda_k)} \overset{k}{n}_z, \quad \overset{k}{n}_y = \frac{\Delta_{yz}(\lambda_k)}{\Delta_{zz}(\lambda_k)} \overset{k}{n}_z \quad (1.77)$$

alakú. Az $\overset{k}{n}_z$ -t az utóbbi megoldás (1.67)₂ normálási feltételbe történő helyettesítésével kapjuk meg:

$$\overset{k}{n}_z = \frac{\Delta_{zz}(\lambda_k)}{D}; \quad D^2 = \Delta_{xz}^2(\lambda_k) + \Delta_{yz}^2(\lambda_k) + \Delta_{zz}^2(\lambda_k).$$

Az $\overset{k}{n}_z$ (1.77)-ba történő visszahelyettesítése szerint egységes formula érvényes mindhárom ismeretlenre:

$$\overset{k}{n}_m = \frac{\Delta_{mz}(\lambda_k)}{D}; \quad m = x, y, z. \quad (1.78)$$

Vegyük észre, hogy ez a megoldás a harmadik egyenletet is kielégíti, hiszen a behelyettesítés szerint

$$\frac{1}{D} [w_{zx}\Delta_{xz}(\lambda_k) + w_{zy}\Delta_{yz}(\lambda_k) + (w_{zz} - \lambda_k)\Delta_{zm}(\lambda_k)] = \frac{P_3(\lambda_k)}{D} = 0,$$

ahol a szögletes zárójelben álló kifejezés – $\det(\mathbf{W} - \lambda \mathbf{1})|_{\lambda_k}$, ha az utolsó sor szerint végezzük el a determináns kifejtését.

A fentebb mondottaknak megfelelően eljárva minden egyes λ_k ($k=1,2,3$) gyökhöz meghatározható olyan

$$\mathbf{n}_k = \overset{k}{n}_x \mathbf{e}_x + \overset{k}{n}_y \mathbf{e}_y + \overset{k}{n}_z \mathbf{e}_z; \quad |\mathbf{n}_k| = 1$$

irányvektor, hogy

$$\mathbf{w}_k = \mathbf{W} \cdot \mathbf{n}_k = \lambda_k \mathbf{n}_k. \quad (1.79)$$

Az $\mathbf{n}_k$ vektorok előjelét szabadon lehet megválasztani. Következésképp mindig lehetséges olyan választás, hogy az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ vektorokhoz tartozó irányok jobbsodratú kartéziuszi KR-t alkossanak. Ez a KR a *főtengelyek KR-e*, a vonatkozó koordinátasíkok pedig az un. *fősíkok*.

Az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ egységvektorok által kifeszített kartéziuszi KR-ben – azaz a főténgelyek KR-ében – felhasználva a képvektorokat adó (1.79) képletet

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_1 \circ \mathbf{n}_1 + \mathbf{w}_2 \circ \mathbf{n}_2 + \mathbf{w}_3 \circ \mathbf{n}_3 = \lambda_1 \mathbf{n}_1 \circ \mathbf{n}_1 + \lambda_2 \mathbf{n}_2 \circ \mathbf{n}_2 + \lambda_3 \mathbf{n}_3 \circ \mathbf{n}_3 \quad (1.80)$$

a tenzor diádikus alakja. Visszaidézve, hogy adott KR-ben az egységvektorokhoz tartozó képvektorok alkotják a tenzor mátrixának oszlopait írhatjuk, hogy

$$\underset{(3 \times 3)}{\mathbf{W}} = \left[\begin{array}{c|c|c} \mathbf{w}_1 & \mathbf{w}_2 & \mathbf{w}_3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c|c|c} \lambda_1 \mathbf{n}_1 & \lambda_2 \mathbf{n}_2 & \lambda_3 \mathbf{n}_3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{array} \right], \quad (1.81)$$

ahonnan jól látszik, hogy diagonális a tenzor mátrixa.

- Legyen $\lambda_1 = \lambda_2 \neq \lambda_3$. Az előzőekben áttekintett gondolatmenet és eredmények változatlanul érvényesek maradnak az $\mathbf{n}_3$ -ra nézve, azaz

$$\mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_3 = 0 \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_2 \cdot \mathbf{n}_3 = 0. \quad (1.82)$$

Ami a kettős gyököt illeti

$$P_3'(\lambda_k) = 0; \quad k = 1, 2$$

és, amint az az (1.76) jobboldalának felhasználásával és némi számolással ellenőrizhető, fennáll, hogy

$$\frac{1}{2}P_3''(\lambda_k) = (w_{xx} - \lambda_k) + (w_{yy} - \lambda_k) + (w_{zz} - \lambda_k); \quad k = 1, 2$$

ahol a jobboldalon álló összeg legalább egy összeadandója, mondjuk az első, nem zérus, ellenkező esetben ugyanis három lenne a λ_k gyök multiplicitása.

Az $\frac{1}{n_x}$, $\frac{1}{n_y}$ és $\frac{1}{n_z}$ ismeretlenek meghatározására két egyenlet, az (1.70) lineáris egyenletrendszer első egyenlete, valamint az (1.67)₂ normálási feltétel használható fel. Az így kapott megoldással identikusan teljesül az (1.70) lineáris egyenletrendszer második és harmadik egyenlete – ez annak a következménye, hogy $P_3'(\lambda_1) = 0$ és $P_3(\lambda_1) = 0$.²

Az $\mathbf{n}_2$ vektort úgy érdemes megválasztani, hogy teljesüljön az $\mathbf{n}_1 \cdot \mathbf{n}_2 = 0$ ortogonalitási feltétel. Kettős gyök esetén tehát csak az $\mathbf{n}_3$ főirány egyértelműen meghatározott, a másik kettő elvben szabadon felvehető az $\mathbf{n}_3$ -ra merőleges síkban, célszerű azonban betartani az említett ortogonalitási feltételt. A $\mathbf{W}$ tenzor diádikus előállítását annak figyelembevételével kapjuk, hogy most $\lambda_1 = \lambda_2$:

$$\begin{aligned} \mathbf{W} &= \lambda_1 (\mathbf{n}_1 \circ \mathbf{n}_1 + \mathbf{n}_2 \circ \mathbf{n}_2) + \lambda_3 \mathbf{n}_3 \circ \mathbf{n}_3 = \\ &= \lambda_1 \underbrace{(\mathbf{n}_1 \circ \mathbf{n}_1 + \mathbf{n}_2 \circ \mathbf{n}_2 + \mathbf{n}_3 \circ \mathbf{n}_3)}_{\mathbf{I}} + (\lambda_3 - \lambda_1) \mathbf{n}_3 \circ \mathbf{n}_3, \end{aligned}$$

azaz

$$\mathbf{W} = \lambda_1 \mathbf{I} + (\lambda_3 - \lambda_1) \mathbf{n}_3 \circ \mathbf{n}_3. \quad (1.83)$$

Az utóbbi egyenlet szépen mutatja, hogy egyedül $\mathbf{n}_3$ igazi tenzorjellemző. Figyelemmel arra, hogy a főirányokat kijelölő $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ előjele megváltoztatható, mindig biztosíthatjuk, hogy az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ vektorokhoz tartozó irányok jobbsodratú kartéziszi KR-t alkossanak.

3. Háromszoros gyök esetén $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3$ és

$$\mathbf{W} = \lambda_1 \mathbf{I}, \quad (1.84)$$

következőleg bármely irány főirány. Az ilyen tenzort *izotróp vagy gömbi tenzornak* nevezzük. Az utóbbi elnevezést az indokolja, hogy a vonatkozó geometriai leképezés gömböt rendel gömbhöz. Az is nyilvánvaló, hogy az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ vektorokat mindig megválaszthatjuk oly módon, hogy a hozzájuk tartozó irányok jobbsodratú kartéziszi KR-t alkossanak.

²Kétszeres gyök esetén 1 az $(\mathbf{W} - \lambda_1 \mathbf{I})|_{\lambda_k}$ együtthatómátrix rangja, azaz $\Delta_{mn} = 0$; $m, n = x, y, z$. Következésképp valóban identikusan teljesülnek az $\frac{1}{n_x}$ -re vonatkozó

$$\frac{1}{n_x} = -\frac{1}{w_{xx} - \lambda_1} \left[w_{xy} \frac{1}{n_y} + w_{xz} \frac{1}{n_z} \right]$$

megoldás második és harmadik egyenletbe történő visszahelyettesítésével kapott

$$\Delta_{zz} \frac{1}{n_y} - \Delta_{yz} \frac{1}{n_z} = 0 \quad \text{és} \quad -\Delta_{zy} \frac{1}{n_y} + \Delta_{yy} \frac{1}{n_z} = 0$$

egyenletek.

1.6.4. A szimmetrikus tenzorok sajátértékfeladatával kapcsolatos eredményeket illetően összegezésszerűen az alábbiakat emeljük ki. A sajátértékfeladatnak legalább három megoldása van a főirányokra nézve. Ha csak három a megoldások száma, akkor ezek az irányok kölcsönösen merőlegesek egymásra. Ha azonban több mint három a megoldások száma, akkor végtelen sok megoldás van, de mindig kiválasztható ezek közül három egymásra kölcsönösen merőleges megoldás. A λ_k ($k=1,2,3$) sajátértékeket nagyság szerint rendezettnek tekintjük, vagyis úgy választjuk meg az indexüket, hogy fennálljon a

$$\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \lambda_3$$

reláció. A vonatkozó $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ irányvektorokat pedig úgy érdemes megválasztani, hogy azok jobbsodratú kartézisi KR-t alkossanak. Ez a választás mindig lehetséges.

1.7. TENZOROK TRANSZFORMÁCIÓJA

1.7.1. Legyen xyz és $\xi\eta\zeta$ két, ugyanazon ponthoz kötött de egymástól különböző kartézisi KR – 1.8. ábra. A vonatkozó egységvektorokat (bázisvektorokat) a szokásos módon jelöljük:

$$\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z \quad \text{illetve} \quad \mathbf{e}_\xi, \mathbf{e}_\eta, \mathbf{e}_\zeta.$$

Mindkét KR egységvektorai megadhatók a másik KR-ben is, erre jelölésben, ha az szükséges az egyértelműség miatt, a

$$\begin{array}{ccc} \mathbf{e}_x & , & \mathbf{e}_y & , & \mathbf{e}_z \\ (\xi, \eta, \zeta) & (\xi, \eta, \zeta) & (\xi, \eta, \zeta) \end{array} \quad \text{illetve a} \quad \begin{array}{ccc} \mathbf{e}_\xi & , & \mathbf{e}_\eta & , & \mathbf{e}_\zeta \\ (x, y, z) & (x, y, z) & (x, y, z) \end{array}$$

módon, azaz a KR-t azonosító betűhármassnak a változót adó betű alatti kiszedésével utalunk.

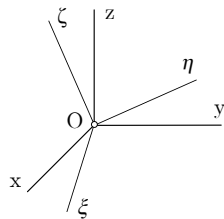
Ez a megfogalmazás általános érvényű, azaz más vektorok, illetve tenzorok esetén is hasonlóan írjuk ki, ha szükséges, hogy melyik KR-ben tekintjük az adott mennyiséget, vektort vagy tenzort.

A tetszőleges $\mathbf{v}$ vektor mind az xyz mind pedig a $\xi\eta\zeta$ KR-ben megadható:

$$\begin{array}{ccc} \mathbf{v} & = & v_x \mathbf{e}_x + v_y \mathbf{e}_y + v_z \mathbf{e}_z, \\ (x, y, z) & & \end{array} \quad \begin{array}{ccc} \mathbf{v} & = & v_\xi \mathbf{e}_\xi + v_\eta \mathbf{e}_\eta + v_\zeta \mathbf{e}_\zeta. \\ (\xi, \eta, \zeta) & & \end{array} \quad (1.85)$$

Ha ismerjük a vektort az egyik KR-ben, és ismerjük ugyanebben a KR-ben a másik KR egységvektorait, akkor a vektor másik KR-ben vett koordinátáit a vonatkozó egységvektorral való skaláris szorzással kapjuk:

$$\boxed{\begin{array}{ccc} v_m & = & \mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_m, \\ (x, y, z) & (\xi, \eta, \zeta) & (\xi, \eta, \zeta) \\ & m=x, y, z & \end{array} \quad \begin{array}{ccc} v_\mu & = & \mathbf{v} \cdot \mathbf{e}_\mu. \\ (\xi, \eta, \zeta) & (x, y, z) & (x, y, z) \\ & \mu=\xi, \eta, \zeta & \end{array}} \quad (1.86)$$



1.8. ábra.

Kirészletezve a v_μ számításával kapcsolatos képleteket írhatjuk, hogy

$$v_\mu = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{v} = v_x \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_x + v_y \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_y + v_z \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_z = \left[\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_x \quad \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_y \quad \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_z \right] \begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{bmatrix}.$$

$\mu = \xi, \eta, \zeta$

Ez a három egyenlet egy egyenletbe tömöríthető:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} v_\xi \\ v_\eta \\ v_\zeta \end{bmatrix}}_{\substack{\underline{\mathbf{v}} \\ (\xi, \eta, \zeta)}} = \underbrace{\begin{bmatrix} \mathbf{e}_\xi \cdot \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_\xi \cdot \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_\xi \cdot \mathbf{e}_z \\ \mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_z \\ \mathbf{e}_\zeta \cdot \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_\zeta \cdot \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_\zeta \cdot \mathbf{e}_z \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{Q}}} \underbrace{\begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{bmatrix}}_{\substack{\underline{\mathbf{v}} \\ (x, y, z)}},$$

vagy ami ugyanaz

$$\underbrace{\underline{\mathbf{v}}}_{(\xi, \eta, \zeta)} = \underline{\mathbf{Q}} \underbrace{\underline{\mathbf{v}}}_{(x, y, z)}, \quad (1.87)$$

ahol

$$\underline{\mathbf{Q}} = \begin{bmatrix} \mathbf{e}_\xi \cdot \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_\xi \cdot \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_\xi \cdot \mathbf{e}_z \\ \mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_z \\ \mathbf{e}_\zeta \cdot \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_\zeta \cdot \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_\zeta \cdot \mathbf{e}_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\xi, x) & \cos(\xi, y) & \cos(\xi, z) \\ \cos(\eta, x) & \cos(\eta, y) & \cos(\eta, z) \\ \cos(\zeta, x) & \cos(\zeta, y) & \cos(\zeta, z) \end{bmatrix}. \quad (1.88a)$$

A későbbiek kedvéért kiírjuk a $\underline{\mathbf{Q}}$ mátrix transzponáltját is:

$$\underline{\mathbf{Q}}^T = \begin{bmatrix} \mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_\xi & \mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_\eta & \mathbf{e}_x \cdot \mathbf{e}_\zeta \\ \mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_\xi & \mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_\eta & \mathbf{e}_y \cdot \mathbf{e}_\zeta \\ \mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_\xi & \mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_\eta & \mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_\zeta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(x, \xi) & \cos(x, \eta) & \cos(x, \zeta) \\ \cos(y, \xi) & \cos(y, \eta) & \cos(y, \zeta) \\ \cos(z, \xi) & \cos(z, \eta) & \cos(z, \zeta) \end{bmatrix}. \quad (1.88b)$$

Vegyük észre, hogy a $\underline{\mathbf{Q}}$ mátrix oszlopait az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorok $\xi\eta\zeta$ KR-ben vett koordinátái, sorait pedig az $\mathbf{e}_\xi$, $\mathbf{e}_\eta$ és $\mathbf{e}_\zeta$ egységvektorok xyz KR-ben vett koordinátái alkotják. Innen következik a $\underline{\mathbf{Q}}$ mátrix alábbi két tulajdonsága:

1. Az egy-egy sorban illetve egy-egy oszlopban álló elemek négyzetösszege 1, hiszen ez az összeg egy-egy egységvektor abszolútértéke – a második oszlop esetén például $\mathbf{e}_y$ a vonatkozó egységvektor.
2. Zérus az összege a különböző indexű sorban illetve oszlopban azonos helyen álló elemek szorzatának, hiszen ez az összeg valójában két egymásra merőleges egységvektor skalárszorzata – a második és harmadik sor így képzett szorzata például $\mathbf{e}_\eta \cdot \mathbf{e}_\zeta$.

A két idézett tulajdonság kihasználásával nem nehéz belátni, hogy

$$\underline{\mathbf{Q}} \underline{\mathbf{Q}}^T = \underline{\mathbf{Q}}^T \underline{\mathbf{Q}} = \underline{\mathbf{1}}$$

azaz, hogy

$$\underline{\mathbf{Q}}^T = \underline{\mathbf{Q}}^{-1}, \quad (1.89)$$

ahol $\underline{\mathbf{Q}}^{-1}$ a $\underline{\mathbf{Q}}$ mátrix inverze.

Az olyan mátrixokat, melyekre nézve a mátrix transzponáltja és inverze megegyezik *ortogonális mátrixoknak* nevezzük. A fentiek szerint ortogonális az (1.87) transzformáció $\underline{\mathbf{Q}}$ mátrixa. Következésképpen az

$$\underline{\mathbf{v}}_{(x,y,z)} = \underline{\mathbf{Q}}^T \underline{\mathbf{v}}_{(\xi,\eta,\zeta)} \quad (1.90)$$

egyenlet az említett transzformáció megfordítása.

1.7.2. A másodrendű $\mathbf{W}$ tenzorral kapcsolatosan azt a kérdést vizsgáljuk,

- (a) hogyan számítható a tenzor $\underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)}$ mátrixa a xyz KR-ben, ha ismerjük a tenzor $\underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)}$ mátrixát az $\xi\eta\zeta$ KR-ben, illetve megfordítva,
- (b) hogyan számítható $\underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)}$, ha ismert $\underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)}$.

Idézzük vissza, hogy az (1.31) képlet a $\mathbf{W}$ tenzor mátrixának elemeit adja az (xyz) kartéziuszi KR-ben. Ennek a képletnek a

$$w_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_\nu, \quad \mu, \nu = \xi, \eta, \zeta \quad (1.91)$$

egyenlet a párja a $\xi\eta\zeta$ KR-ben. Az említett két összefüggés felhasználásával megkapjuk a mátrixok elemeivel kapcsolatos transzformációs képleteket:

$$\begin{array}{ccc} w_{mn} = \mathbf{e}_m \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_n, & w_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{e}_\nu. \\ \begin{matrix} (x,y,z) & (\xi,\eta,\zeta) & (\xi,\eta,\zeta) & (\xi,\eta,\zeta) \end{matrix} & \begin{matrix} (\xi,\eta,\zeta) & (x,y,z) & (x,y,z) & (x,y,z) \end{matrix} \\ m,n=x,y,z & \mu,\nu=\xi,\eta,\zeta \end{array} \quad (1.92)$$

További és a teljes mátrixokkal kapcsolatos szabályhoz úgy juthatunk, ha felírjuk a $\mathbf{v}$ vektor $\mathbf{w}$ képét megadó egyenletet mindkét KR-ben:

$$\underline{\mathbf{w}}_{(x,y,z)} = \underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)} \underline{\mathbf{v}}_{(x,y,z)}, \quad \underline{\mathbf{w}}_{(\xi,\eta,\zeta)} = \underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)} \underline{\mathbf{v}}_{(\xi,\eta,\zeta)}. \quad (1.93)$$

Az (1.90) és (1.87) első és második egyenletbe történő helyettesítésével a

$$\underline{\mathbf{w}}_{(x,y,z)} = \underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)} \underline{\mathbf{Q}}^T \underline{\mathbf{v}}_{(\xi,\eta,\zeta)} \quad \text{és} \quad \underline{\mathbf{w}}_{(\xi,\eta,\zeta)} = \underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)} \underline{\mathbf{Q}} \underline{\mathbf{v}}_{(x,y,z)}$$

képleteket kapjuk. Ha az első egyenletet $\underline{\mathbf{Q}}$ -val a másodikat $\underline{\mathbf{Q}}^T$ -vel szorozzuk, és figyelembe vesszük a vektorokkal kapcsolatos (1.87) és (1.90) transzformációs szabályokat, akkor a

$$\underline{\mathbf{w}}_{(\xi,\eta,\zeta)} = \underline{\mathbf{Q}} \underline{\mathbf{w}}_{(x,y,z)} = \underline{\mathbf{Q}} \underbrace{\underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)} \underline{\mathbf{Q}}^T}_{\underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)}} \underline{\mathbf{v}}_{(\xi,\eta,\zeta)}, \quad \underline{\mathbf{w}}_{(x,y,z)} = \underline{\mathbf{Q}}^T \underline{\mathbf{w}}_{(\xi,\eta,\zeta)} = \underline{\mathbf{Q}}^T \underbrace{\underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)} \underline{\mathbf{Q}}}_{\underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)}} \underline{\mathbf{v}}_{(x,y,z)} \quad (1.94)$$

eredményre jutunk, ahonnan azonnal kiolvashatók – az első egyenletet az (1.93)₂ képlettel, a másodikat (1.93)₁-el kell egybevetni – a $\mathbf{W}$ tenzor mátrixaival kapcsolatos

$$\underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)} = \underline{\mathbf{Q}} \underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)} \underline{\mathbf{Q}}^T \quad \text{és} \quad \underline{\mathbf{W}}_{(x,y,z)} = \underline{\mathbf{Q}}^T \underline{\mathbf{W}}_{(\xi,\eta,\zeta)} \underline{\mathbf{Q}} \quad (1.95)$$

transzformációs szabályok.

1.8. ORTOGONÁLIS TENZOROK

1.8.1. Az ortogonális tenzor fogalma. A tenzorok transzformációja kapcsán megismerkedtünk az előző szakaszban a $\underline{\mathbf{Q}}$ ortogonális mátrixokkal. A jelen szakaszban általánosabban tekintjük át ezt a kérdést. Legyen a $\mathbf{Q}$ invertálható másodrendű tenzor. Jelölje rendre $\mathbf{p}$ és $\mathbf{s}$ a $\mathbf{v}$ és $\mathbf{w}$ vektorok képeit:

$$\mathbf{p} = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{v}, \quad \mathbf{s} = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{w}. \quad (1.96)$$

Ha fennáll a

$$\mathbf{p} \cdot \mathbf{s} = (\mathbf{Q} \cdot \mathbf{v}) \cdot (\mathbf{Q} \cdot \mathbf{w}) = \mathbf{v} \cdot \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q} \cdot \mathbf{w} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{w} \quad (1.97)$$

egyenlet a tetszőleges $\mathbf{v}$ és $\mathbf{w}$ (valamint a hozzájuk tartozó $\mathbf{p}$ és $\mathbf{s}$) esetére, azaz ha

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q} \cdot \mathbf{w} - \mathbf{v} \cdot \mathbf{w} = \mathbf{v} \cdot (\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q} - \mathbf{1}) \cdot \mathbf{w} = \mathbf{0}, \quad (1.98)$$

akkor értelmezés szerint ortogonális a $\mathbf{Q}$ tenzor. Mivel tetszőleges a $\mathbf{v}$ és $\mathbf{w}$ következik, hogy a $\mathbf{Q}$ tenzor ortogonalitásának a

$$\boxed{\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q} = \mathbf{1}} \quad (1.99)$$

egyenlet teljesülése a feltétele. Innen a tenzor $\mathbf{Q}^{-1}$ inverzével jobbról történő átszorozással a

$$\mathbf{Q}^T \cdot \underbrace{\mathbf{Q} \cdot \mathbf{Q}^{-1}}_{\mathbf{1}} = \underbrace{\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{1}}_{\mathbf{Q}^T} = \underbrace{\mathbf{1} \cdot \mathbf{Q}^{-1}}_{\mathbf{Q}^{-1}},$$

vagy tömören a

$$\boxed{\mathbf{Q}^T = \mathbf{Q}^{-1}} \quad (1.100)$$

összefüggés adódik. Az utóbbi képlet szerint az ortogonális tenzorok transzponáltja megegyezik a tenzor inverzével³. Megjegyezzük, hogy a fenti egyenlet és ez a megállapítás teljesen összhangban van az ortogonális mátrixokkal kapcsolatos (1.89) egyenlettel és az azt követő szöveges megállapítással.

1.8.1. Az ortogonális tenzorhoz tartozó leképezés. A továbbiakban az ortogonális tenzorokkal kapcsolatos leképezés geometriai jellegét kíséreljük meg tisztázni. Tegyük fel, hogy $\mathbf{v} = \mathbf{w}$ és így $\mathbf{p} = \mathbf{s}$. Ekkor az (1.97) képlet szerint

$$\mathbf{p} \cdot \mathbf{s} = \mathbf{s}^2 = \mathbf{w} \cdot \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q} \cdot \mathbf{w} = \mathbf{w}^2,$$

ami azt jelenti, hogy megegyezik a $\mathbf{w}$ tárgyvektor és a hozzá tartozó $\mathbf{s}$ képvektor hossza: *távolságtartó* a leképezés.

Jelölje rendre ϑ és φ a $\mathbf{v}$ és $\mathbf{w}$, valamint a $\mathbf{p}$ és $\mathbf{s}$ vektorok által bezárt szöget – $\vartheta, \varphi \in [0, \pi]$. A skaláris szorzás értelmezése alapján a

$$|\mathbf{p}| |\mathbf{s}| \cos \varphi = |\mathbf{v}| |\mathbf{w}| \cos \vartheta$$

egyenlet következik az (1.97) képletből. Ugyanakkor a leképezés távolságtartó volta miatt

$$|\mathbf{p}| = |\mathbf{v}| \quad \text{és} \quad |\mathbf{s}| = |\mathbf{w}|,$$

vagyis

$$\cos \varphi = \cos \vartheta,$$

végző soron pedig

$$\varphi = \vartheta, \quad (1.101)$$

³Az (1.100) képlet alapján szokásos az ortogonális tenzorokat a következő módon is értelmezni: Ortogonális a $\mathbf{Q}$ másodrendű tenzor, ha $\mathbf{Q}^T$ transzponáltja megegyezik a tenzor $\mathbf{Q}^{-1}$ inverzével.

ami azt jelenti, hogy a leképezés nemcsak távolságtartó, hanem *szögtartó* is.

Tekintsük a $\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q} = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{Q}^T = \mathbf{I}$ szorzat determinánsát. A determinánsok szorzástételét kihasználva írható, hogy

$$\det(\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q}) = \det(\mathbf{Q}^T) \det(\mathbf{Q}) = [\det(\mathbf{Q})]^2 = \det(\mathbf{I}) = 1,$$

ahonnan

$$\det(\mathbf{Q}) = \pm 1. \quad (1.102)$$

A továbbiakban vizsgáljuk meg, hogy ismeretlennek tekintve az $\mathbf{s}$ vektort van-e a

$$\mathbf{Q} \cdot \mathbf{s} = \pm \mathbf{s} \quad (1.103)$$

feladatnak megoldása. Ha van, akkor fennáll a

$$\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{s} = \pm \underbrace{\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q}}_{\mathbf{I}} \cdot \mathbf{s} = \pm \mathbf{s} \quad (1.104)$$

egyenlet is. Vonjuk ki az utóbbi, azaz az (1.104) egyenletet az azt megelőző (1.103) egyenletből majd osszuk el az eredményt kettővel. Tekintettel a másodrendű tenzorok ferdeszimmetrikus részét értelmező (1.44) képletre kapjuk, hogy

$$\frac{1}{2} (\mathbf{Q} - \mathbf{Q}^T) \cdot \mathbf{s} = \mathbf{Q}_{\text{asz}} \cdot \mathbf{s} = \mathbf{0}.$$

Jelölje $\mathbf{q}_a$ a $\mathbf{Q}$ tenzor vektorinvariánsát. A vektorinvariáns birtokában átírható az (1.46) összefüggés szerint a fenti képlet:

$$\mathbf{Q}_{\text{asz}} \cdot \mathbf{s} = \mathbf{q}_a \times \mathbf{s} = \mathbf{0}. \quad (1.105)$$

Ez az eredmény azt jelenti, hogy az (1.103) képlettel felvetett feladat $\mathbf{s}$ megoldása párhuzamos a $\mathbf{Q}$ tenzor $\mathbf{q}_a$ vektorinvariánsával.

Tekintsük a továbbiakban a $\mathbf{Q}$ ortogonális tenzorral kapcsolatos

$$\begin{aligned} \mathbf{Q} \cdot \mathbf{s} &= \lambda \mathbf{s}, & |\mathbf{s}| &= 1 \\ [\lambda \text{ a } \det(\mathbf{Q} - \lambda \mathbf{I}) = 0 \text{ polinom gyöke.}] \end{aligned} \quad (1.106)$$

sajátértékfeladatot, amely $\lambda = \pm 1$ esetén megegyezik formailag az (1.103) képlethez tartozó fentebb felvetett feladattal. Ha az $\mathbf{s}$ sajátvektor és a λ sajátérték, akkor

$$\lambda^2 = \lambda^2 \mathbf{s} \cdot \mathbf{s} = \lambda \mathbf{s} \cdot \lambda \mathbf{s} = (\mathbf{Q} \cdot \mathbf{s}) \cdot (\mathbf{Q} \cdot \mathbf{s}) = \mathbf{s} \cdot \underbrace{\mathbf{Q} \cdot \mathbf{Q}}_{\mathbf{I}} \cdot \mathbf{s} = \mathbf{s} \cdot \mathbf{s} = 1, \quad (1.107)$$

ahonnan valóban $\lambda = \pm 1$.

Vizsgáljuk meg a továbbiakban az előjelek szerepét.

Tételezzük először fel, hogy $\det(\mathbf{Q}) = 1$. Az alábbi és a viszonyok tisztázását célzó átalakításban (a) felhasználjuk, hogy a tenzor determinánsa megegyezik a transzponáltja determinánsával, (b) helyettesítjük, ahol szükséges az (1.99) képletet, és (d) alkalmazzuk a determinánsok szorzástételét:

$$\begin{aligned}\det(\mathbf{Q} - \mathbf{1}) &= \det[(\mathbf{Q} - \mathbf{1})^T] = \det(\mathbf{Q}^T - \mathbf{1}) = \det(\mathbf{Q}^T - \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q}) = \\ &= \det(\mathbf{Q}^T) \det(\mathbf{1} - \mathbf{Q}) = -\det(\mathbf{Q} - \mathbf{1}).\end{aligned}$$

$\underbrace{\det(\mathbf{Q}^T)}_{\det(\mathbf{Q})=1}$

Mivel egy valós szám akkor egyezik meg az ellentettjével, ha a szám zérus fennáll a

$$\det(\mathbf{Q} - \lambda \mathbf{1})|_{\lambda=1} = \det(\mathbf{Q} - \mathbf{1}) = 0 \quad (1.108a)$$

egyenlet.

Tételezzük fel másodszorra, hogy $\det(\mathbf{Q}) = -1$. A fenti gondolatmenet ismétlésével kapjuk, hogy

$$\begin{aligned}\det(\mathbf{Q} + \mathbf{1}) &= \det[(\mathbf{Q} + \mathbf{1})^T] = \det(\mathbf{Q}^T + \mathbf{1}) = \det(\mathbf{Q}^T + \mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{Q}) = \\ &= \det(\mathbf{Q}^T) \det(\mathbf{1} + \mathbf{Q}) = -\det(\mathbf{Q} + \mathbf{1})\end{aligned}$$

$\underbrace{\det(\mathbf{Q}^T)}_{\det(\mathbf{Q})=-1}$

azaz, hogy

$$\det(\mathbf{Q} - \lambda \mathbf{1})|_{\lambda=-1} = \det(\mathbf{Q} + \mathbf{1}) = 0. \quad (1.108b)$$

A kapott eredmények a következő módon foglalhatók össze:

$$\begin{aligned}\mathbf{Q} \cdot \mathbf{q}_a &= \mathbf{q}_a, & \text{ha } \det(\mathbf{Q}) &= 1 \text{ [ekkor ugyanis } \lambda = 1 \text{]} \text{ és} \\ \mathbf{Q} \cdot \mathbf{q}_a &= -\mathbf{q}_a, & \text{ha } \det(\mathbf{Q}) &= -1 \text{ [ekkor ugyanis } \lambda = -1 \text{]}.\end{aligned} \quad (1.109)$$

Vegyük észre, hogy az (1.104) képlet szerint fennáll az alábbi egyenlet is:

$$\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{q}_a = \pm \mathbf{q}_a. \quad (1.110)$$

Az (1.109) és (1.110) alatti képletek segítségével teljes egészében tisztázni tudjuk a leképezés geometriai jellegét. Tekintsük a $\mathbf{v}$ tárgyvektor $\mathbf{q}_a$ -val párhuzamos és arra merőleges összetevőkre történő felbontását:

$$\mathbf{v} = \mathbf{v}_{||} + \mathbf{v}_{\perp} \quad (\mathbf{v}_{||} \times \mathbf{q}_a = 0, \quad \mathbf{v}_{\perp} \cdot \mathbf{q}_a = 0),$$

majd vizsgáljuk meg, részletesebben a

$$\mathbf{p} = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{v}_{||} + \mathbf{Q} \cdot \mathbf{v}_{\perp}$$

leképezést.

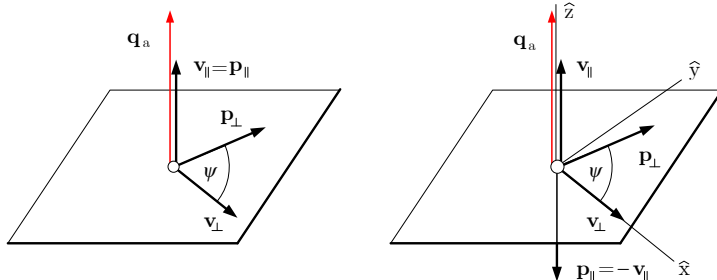
Mivel a $\mathbf{v}_{||}$ párhuzamos a $\mathbf{q}_a$ -val, és mivel a leképezés távolságtartó a $\mathbf{v}_{||}$ képe

$$\mathbf{p}_{||} = \mathbf{v}_{||} \quad \text{azaz önmaga, ha} \quad \det(\mathbf{Q}) = +1$$

$$\mathbf{p}_{||} = -\mathbf{v}_{||} \quad \text{azaz önmaga tükörképe, ha} \quad \det(\mathbf{Q}) = -1$$

A $\mathbf{q}_a$ -ra merőleges $\mathbf{v}_{\perp}$ összetevő képe, azaz $\mathbf{p}_{\perp}$ is merőleges a $\mathbf{q}_a$ -ra. Valóban, az (1.110) felhasználásával írhatjuk, hogy

$$\mathbf{q}_a \cdot \mathbf{p}_{\perp} = \mathbf{q}_a \cdot \mathbf{Q} \cdot \mathbf{v}_{\perp} = \mathbf{v}_{\perp} \cdot \underbrace{\mathbf{Q}^T \cdot \mathbf{q}_a}_{\pm \mathbf{q}_a} = \pm \mathbf{q}_a \cdot \mathbf{v}_{\perp} = 0.$$



1.9. ábra. (a) Forgatás

(b) Forgatás és tükrözés

Geometriailag ez azt jelenti, hogy a $\mathbf{v}_\perp$ megtartja a saját síkját – a $\mathbf{v}$ támadáspontján átmenő és a $\mathbf{q}_a$ -ra merőleges síkra gondolunk ehelyütt – és természetesen hosszát is a leképezés során.

Ha $\mathbf{p}_\perp = \mathbf{v}_\perp$, akkor a $\mathbf{v}_\perp$ helyben marad a leképezés során. Ez egyben azt is jelenti, hogy

- a $\det(\mathbf{Q}) = 1$ esetben, amint az az előzőekből nyilvánvaló, a $\mathbf{Q}$ tenzor önmagára képezi le a $\mathbf{v}$ vektort, azaz

$$\mathbf{Q} = \mathbf{1}, \quad (1.111)$$

- a $\det(\mathbf{Q}) = -1$ esetben pedig a $\mathbf{v}_\perp$ -t önmagára, a $\mathbf{v}_\parallel$ -t pedig önmaga tükörképére képezi le a $\mathbf{Q}$ tenzor, következésképpen az egymásra kölcsönösen merőleges $\hat{x}$, $\hat{y}$ és $\hat{z}$ tengelyek által kifeszített lokális bázisban – a részleteket illetően a (b) ábrára utalunk – a

$$\mathbf{Q} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \quad (1.112)$$

képlet adódik a tenzor mátrixára

Ha $\mathbf{p}_\perp \neq \mathbf{v}_\perp$, akkor a $\mathbf{v}_\perp$ elfordul a $\mathbf{v}$ a támadáspontján átmenő és a $\mathbf{q}_a$ -ra merőleges síkban. Az elfordulás ψ szöge minden $\mathbf{v}_\perp$ -re – végigfutva gondolatban a tárgyvektorok teljes halmazát – ugyanaz kell, hogy legyen, ellenkező esetben ui. nem volna szögtartó a leképezés.

Maga a leképezés pedig

- a $\det(\mathbf{Q}) = 1$ esetben a $\mathbf{v}$ vektor támadáspontjához kötött $\mathbf{q}_a$ mint tengely körüli forgatás, hiszen a tengelyre eső $\mathbf{v}_\parallel$ képe önmaga, a $\mathbf{v}_\perp$ pedig a forgatás ψ szögével elfordul a $\mathbf{q}_a$ -ra merőleges és a $\mathbf{v}$ támadáspontján átmenő síkban,

míg

- a $\det(\mathbf{Q}) = -1$ esetben fentiekhez a $\mathbf{v}_\parallel$ fenti síkra történő tükrözése járul – forgatás + tükrözés, hiszen a $\mathbf{v}_\perp$ tükörképe önmaga.

A kapott geometriai kép alapján a $\det(\mathbf{Q}) = 1$ esetben a $\mathbf{Q}$ ortogonális tenzort forgatásnak, vagy forgató tenzornak nevezik és $\mathbf{R}$ -el jelölik. Az $\mathbf{R}$ forgató tenzorok az ortogonális tenzorok egy alcsoportját alkotják.

1.9. MINTAFELADATOK

1.1. Vizsgálja meg elfajuló esetben a leképezést adó tenzor jellegét.

Nem elfajuló esetben a $\mathbf{w}_x$, $\mathbf{w}_y$ és $\mathbf{w}_z$ képvektorok nem fekehetnek egy síkban következöleg a tenzor három diádikus szorzat segítségével adható meg. Elfajuló esetben a három képvektor vagy egy síkban fekszik, vagy egy egyenesre esik, vagy mindegyik zérusvektor.

Ha a három képvektor egysíkú, akkor mondjuk a harmadik képvektor előállítható az első és második képvektor egy lineáris kombinációjaként, azaz

$$\mathbf{w}_z = \lambda_x \mathbf{w}_x + \lambda_y \mathbf{w}_y,$$

ahol λ_x és λ_y alkalmasan választott skalár. Az utóbbi előállítás (1.28)-be történő helyettesítésével

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_x \circ (\mathbf{e}_x + \lambda_x \mathbf{e}_z) + \mathbf{w}_y \circ (\mathbf{e}_y + \lambda_y \mathbf{e}_z)$$

a tenzor alakja, ami azt jelenti, hogy a tenzor két diád összegeként adható meg.

Ha a három képvektor egy egyenesre esik, akkor mondjuk a második és harmadik képvektor mindig felírható a

$$\mathbf{w}_y = \lambda_y \mathbf{w}_x, \quad \mathbf{w}_z = \lambda_z \mathbf{w}_x$$

alakban, amivel (1.28)-ból

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_x \circ (\mathbf{e}_x + \lambda_y \mathbf{e}_x + \lambda_z \mathbf{e}_x)$$

a tenzor, azaz egy diád alkotja a tenzort.

1.2. Tegyük fel, hogy a merev test egy rögzített és az xyz KR O origójával egybeeső pontja körül forog. Tegyük fel továbbá, hogy kicsi a merev test elfordulása és jelölje $\boldsymbol{\varphi} = \varphi_x \mathbf{e}_x + \varphi_y \mathbf{e}_y + \varphi_z \mathbf{e}_z$ a forgásvektort. Ismeretes, hogy kicsiny $|\boldsymbol{\varphi}|$ -re $\mathbf{u} = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{r}$ a merev test $\mathbf{r}$ helyvektorral azonosított pontjának elmozdulása. Homogén lineáris-e ez a vektor-vektor függvény?

Legyen $\mathbf{r} = \lambda_1 \mathbf{r}_1 + \lambda_2 \mathbf{r}_2$, ahol λ_1 és λ_2 tetszőleges skalár és $\mathbf{r}_1$ illetve $\mathbf{r}_2$ egymástól különböző vektorok. A vektoriális szorzás jól ismert tulajdonságai alapján

$$\begin{aligned} \mathbf{u} = f(\mathbf{r}) &= f(\lambda_1 \mathbf{r}_1 + \lambda_2 \mathbf{r}_2) = \boldsymbol{\varphi} \times (\lambda_1 \mathbf{r}_1 + \lambda_2 \mathbf{r}_2) = \\ &= \underbrace{(\boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{r}_1)}_{\mathbf{u}_1} \lambda_1 + \underbrace{(\boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{r}_2)}_{\mathbf{u}_2} \lambda_2 = f(\mathbf{r}_1) \lambda_1 + f(\mathbf{r}_2) \lambda_2 = \lambda_1 \mathbf{u}_1 + \lambda_2 \mathbf{u}_2, \end{aligned}$$

azaz a függvény homogén lineáris.

Vegyük észre azt is, hogy a fenti vektor-vektor függvény elfajuló. Geometriailag ez abból következik, hogy a vektoriális szorzás $\mathbf{u}$ eredménye (a képvektorok halmaza) benne van az O_w origón átmenő és a $\boldsymbol{\varphi}$ vektorra merőleges síkban.

Jelölje $\boldsymbol{\Psi}$ az $\mathbf{u} = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{r}$ homogén lineáris függvényhez tartozó másodrendű tenzort. Nyilvánvaló, hogy

$$\boldsymbol{\Psi} = \boldsymbol{\psi}_x \circ \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\psi}_y \circ \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\psi}_z \circ \mathbf{e}_z,$$

ahol

$$\boldsymbol{\psi}_x = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_x, \quad \boldsymbol{\psi}_y = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_y \quad \text{illetve} \quad \boldsymbol{\psi}_z = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_z.$$

Ha a $\boldsymbol{\psi}_x$, $\boldsymbol{\psi}_y$ és $\boldsymbol{\psi}_z$ képvektorok komplanárisok, és a $\boldsymbol{\varphi}$ -re merőleges síkban fekszenek, akkor

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\Psi} \cdot \boldsymbol{\varphi} &= \boldsymbol{\psi}_x (\mathbf{e}_x \cdot \boldsymbol{\varphi}) + \boldsymbol{\psi}_y (\mathbf{e}_y \cdot \boldsymbol{\varphi}) + \boldsymbol{\psi}_z (\mathbf{e}_z \cdot \boldsymbol{\varphi}) = \boldsymbol{\psi}_x \varphi_x + \boldsymbol{\psi}_y \varphi_y + \boldsymbol{\psi}_z \varphi_z = \\ &= \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_x \varphi_x + \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_y \varphi_y + \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_z \varphi_z = \boldsymbol{\varphi} \times \boldsymbol{\varphi} = 0, \end{aligned}$$

azaz

$$\psi_x \varphi_x + \psi_y \varphi_y + \psi_z \varphi_z = 0,$$

ahonnan $\varphi_z \neq 0$ esetén a képvektorok komplanaritását kifejező

$$\psi_z = -\psi_x \frac{\varphi_x}{\varphi_z} - \psi_y \frac{\varphi_y}{\varphi_z}$$

képlet következik. Ezt az eredményt felhasználva a Ψ tenzor, az elfajuló tenzorokra jellemző módon, két diád segítségével írható fel:

$$\Psi = \psi_x \circ \left(\mathbf{e}_x - \frac{\varphi_x}{\varphi_z} \mathbf{e}_z \right) + \psi_y \circ \left(\mathbf{e}_y - \frac{\varphi_y}{\varphi_z} \mathbf{e}_z \right).$$

1.3. Határozzuk meg a helyvektorokat az y tengely körül $\varphi = \varphi_y$ szöggel elforgató

$$\mathbf{Q} = \mathbf{a} \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{b} \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{c} \circ \mathbf{e}_z$$

tenzort.

Az 1.10. ábráról leolvasható, hogy

$$\mathbf{a} = \mathbf{e}_x \cos \varphi - \mathbf{e}_z \sin \varphi,$$

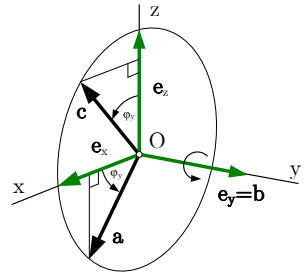
$$\mathbf{b} = \mathbf{e}_y, \quad \mathbf{c} = \mathbf{e}_x \sin \varphi + \mathbf{e}_z \cos \varphi.$$

Ennek alapján

$$\begin{aligned} \mathbf{Q} &= (\mathbf{e}_x \cos \varphi - \mathbf{e}_z \sin \varphi) \circ \mathbf{e}_x + \\ &+ \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + (\mathbf{e}_x \sin \varphi + \mathbf{e}_z \cos \varphi) \circ \mathbf{e}_z \end{aligned}$$

a tenzor diádikus alakja. A tenzor mátrixának felírásakor azt kell figyelembe venni, hogy annak oszlopait az $\mathbf{a}$, $\mathbf{b}$ és $\mathbf{c}$ képvektorok alkotják:

$$\underline{\mathbf{Q}} = \left[\begin{array}{c|c|c} \mathbf{a} & \mathbf{b} & \mathbf{c} \end{array} \right] = \begin{bmatrix} \cos \varphi & 0 & \sin \varphi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \varphi & 0 & \cos \varphi \end{bmatrix}.$$



1.10. ábra.

A tetszőleges $\mathbf{r} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z$ vektort a tenzor az

$$\underline{\mathbf{r}}' = \underline{\mathbf{Q}} \underline{\mathbf{r}} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & 0 & \sin \varphi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \varphi & 0 & \cos \varphi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cos \varphi + z \sin \varphi \\ y \\ -x \sin \varphi + z \cos \varphi \end{bmatrix},$$

vagyis az

$$\mathbf{r}' = (x \cos \varphi + z \sin \varphi) \mathbf{e}_x + y \mathbf{e}_y + (-x \sin \varphi + z \cos \varphi) \mathbf{e}_z$$

vektorba forgatja. A tenzor szimmetrikus és ferdeszimmetrikus része:

$$\underline{\mathbf{Q}}_{sz} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \cos \varphi \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{Q}}_{asz} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \sin \varphi \\ 0 & 0 & 0 \\ -\sin \varphi & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Kis szögekre $\cos \varphi \approx 1$ és $\sin \varphi \approx \varphi$. Ezeknek a képleteknek felhasználásával linearizálhatók kis szögekkel történő forgatásra a fenti tenzorok:

$$\underline{\mathbf{Q}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \varphi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\varphi & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{Q}}_{sz} = \underline{\mathbf{1}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{Q}}_{asz} = \underline{\Psi} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \varphi \\ 0 & 0 & 0 \\ -\varphi & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Az utóbbi képletekkel kis szöggel történő forgatásra

$$\mathbf{r}' = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{r} = (\mathbf{Q}_{sz} + \mathbf{Q}_{asz}) \cdot \mathbf{r} = \mathbf{1} \cdot \mathbf{r} + \mathbf{\Psi} \cdot \mathbf{r} = \mathbf{r} + (\varphi \mathbf{e}_y) \times \mathbf{r}$$

a képvektor, ahol azt is kihasználtuk, hogy a tenzor ferdeszimmetrikus részéhez tartozó leképezés az (1.45) képlet szerint a vektorinvariánssal – ez most $\varphi \mathbf{e}_y = \varphi_y \mathbf{e}_y$ – való szorzással képezhető. Az eredményt általánosítva azt mondhatjuk, hogy a

$$\varphi = \varphi_x \mathbf{e}_x + \varphi_y \mathbf{e}_y + \varphi_z \mathbf{e}_z; \quad |\varphi| \ll 1$$

vektor által leírt forgatás, amely az $\mathbf{r}$ rádiuszvektorokat az

$$\mathbf{e} = \frac{\varphi}{|\varphi|}; \quad |\varphi| = \sqrt{\varphi_x^2 + \varphi_y^2 + \varphi_z^2}$$

tengely körül a $\varphi = |\varphi|$ kis szöggel fordítja el a

$$\mathbf{r}' = \mathbf{Q} \cdot \mathbf{r} = (\mathbf{Q}_{sz} + \mathbf{Q}_{asz}) \cdot \mathbf{r} = \mathbf{1} \cdot \mathbf{r} + \mathbf{\Psi} \cdot \mathbf{r} = \mathbf{r} + \varphi \times \mathbf{r} \quad (1.113)$$

képlettel számítható, ahol

$$\underline{\mathbf{Q}} = \begin{bmatrix} 1 & -\varphi_z & \varphi_y \\ \varphi_z & 1 & -\varphi_x \\ -\varphi_y & \varphi_x & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & -\varphi_z & \varphi_y \\ \varphi_z & 0 & -\varphi_x \\ -\varphi_y & \varphi_x & 0 \end{bmatrix} = \underline{\mathbf{1}} + \underline{\mathbf{\Psi}}. \quad (1.114)$$

Kiolvasható az (1.113) képletből, hogy a rádiuszvektor végpontjának

$$\mathbf{u} = \mathbf{\Psi} \cdot \mathbf{r} = \varphi \times \mathbf{r} \quad (1.115)$$

az elmozdulásvektora a forgatásból, hiszen az előtte álló tag maga a rádiuszvektor így a mozgást csak az utána álló, azaz a fenti tag adhatja meg. A képletben álló $\mathbf{\Psi}$ tenzor a forgató tenzor kis forgásra.

1.4. Határozza meg a

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 85 & 0 & 25 \\ 0 & -10 & 0 \\ 25 & 0 & -35 \end{bmatrix}$$

mátrixával adott $\mathbf{W}$ tenzor sajátértégeit és főirányait.

Vegyük észre, hogy az y irány főirány hiszen $w_{xy} = w_{yz} = 0$. A vonatkozó sajátértéket jelölje λ_a . Ez nyilvánvalóan a második oszlop diagonális eleme: $\lambda_a = -10$. A

$$\begin{aligned} P_3(\lambda) &= -\det(\underline{\mathbf{W}} - \lambda \underline{\mathbf{E}}) = - \begin{vmatrix} w_{xx} - \lambda & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} - \lambda & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} - \lambda \end{vmatrix} = \\ &= \lambda^3 - W_I \lambda^2 + W_{II} \lambda - W_{III} = (\lambda - \lambda_a)(\lambda - \lambda_b)(\lambda - \lambda_c) = 0 \end{aligned}$$

karakterisztikus egyenletből – mivel nem ismerjük a karakterisztikus értékek sorrendjét azokat egyszerűen λ_a , λ_b és λ_c jelöli – helyettesítések után a

$$P_3(\lambda) = \begin{vmatrix} 85 - \lambda & 0 & 25 \\ 0 & -10 - \lambda & 0 \\ 25 & 0 & -35 - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^3 - 40\lambda^2 - 4100\lambda - 36\,000 = 0$$

eredmény következik, azaz

$$W_I = \lambda_a + \lambda_b + \lambda_c = 40, \quad W_{II} = -4100, \quad W_{III} = \lambda_a \lambda_b \lambda_c = 36\,000,$$

ahol a főtengelek KR-ét véve alapul és a későbbiek kedvéért kiírtuk képletszerűen is a W_I és W_{III} skalárinvariánsokat. Ha $\lambda \neq \lambda_a$ akkor átoszthatjuk a $P_3(\lambda) = 0$ karakterisztikus egyenletet a $\lambda - \lambda_a$ gyöktényezővel:

$$\frac{P_3(\lambda)}{\lambda - \lambda_a} = (\lambda - \lambda_b)(\lambda - \lambda_c) = \lambda^2 - (\lambda_b + \lambda_c)\lambda + \lambda_b\lambda_c = 0,$$

ahol

$$\lambda_b + \lambda_c = W_I - \lambda_a = 50 \quad \text{és} \quad \lambda_b\lambda_c = \frac{W_{III}}{\lambda_a} = -3600.$$

Következésképp a

$$\lambda^2 - (W_I - \lambda_a)\lambda + \frac{W_{III}}{\lambda_a} = \lambda^2 - 50\lambda - 3600 = 0$$

egyenlet megoldása megadja a két hiányzó sajátértéket: $\lambda_b = 90$, $\lambda_c = -40$. Nagyság szerint rendezve

$$\lambda_1 = \lambda_b = 90, \quad \lambda_2 = \lambda_a = -10, \quad \lambda_3 = \lambda_c = -40$$

és most már az is nyilvánvaló, hogy $\mathbf{e}_y = \mathbf{n}_2$. Az $\mathbf{n}_1$ meghatározásához az

$$\begin{bmatrix} w_{xx} - \lambda_1 & w_{xy} & w_{xz} \\ w_{yx} & w_{yy} - \lambda_1 & w_{yz} \\ w_{zx} & w_{zy} & w_{zz} - \lambda_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_{x1} \\ n_{y1} \\ n_{z1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 85 - \lambda_1 & 0 & 25 \\ 0 & -10 - \lambda_1 & 0 \\ 25 & 0 & -35 - \lambda_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_{x1} \\ n_{y1} \\ n_{z1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

azaz a

$$\begin{aligned} -5n_{x1} + 25n_{z1} &= 0, \\ -100n_{y1} &= 0, \\ 25n_{x1} - 125n_{z1} &= 0 \end{aligned}$$

egyenletrendszer kell megoldani. Mivel $\Delta_{zz} = -5 \times (-100) \neq 0$ választható az első két egyenlet ahonnan, amint az várható is – ortogonalitás –, $n_{y1} = 0$ és

$$n_{x1} = 5n_{z1}.$$

Ennek az egyenletnek egy megoldását a már normált

$$\mathbf{n}_1 = \frac{1}{\sqrt{26}}(5\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_z)$$

vektor adja. Az $\mathbf{n}_3$ a sajátvektorok ortogonalitását és azt figyelembevéve számítható hogy az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ jobbsodratú bázis:

$$\mathbf{n}_3 = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 = \frac{1}{\sqrt{26}}(5\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_z) \times \mathbf{e}_y = \frac{1}{\sqrt{26}}(-\mathbf{e}_x + 5\mathbf{e}_z).$$

Nem nehéz ellenőrizni, hogy ezekkel a megoldásokkal valóban teljesül az (1.68) egyenlet.

GYAKORLATOK

1.1. Határozza meg azon tenzorok mátrixait, melyek az xy , xz és yz síkokra tükrözik az $\mathbf{r}$ rádiuszvektort.

1.2. Határozza meg azon tenzorok mátrixait, melyek az xy sík minden $\mathbf{r}$ helyvektorához annak

- (a) az origóra vonatkozó szimmetria pontját,
- (b) az x tengelyre vonatkozó szimmetria pontját, illetve
- (c) 30° -al az óramutató járásával egyező irányba való elforgatottját

rendeli.

1.3. Legyen $\mathbf{n}$; $|\mathbf{n}| = 1$ az origón átmenő S sík normálisa. Mutassa meg, hogy az $\mathbf{r}$ rádiuszvektor S síkba eső $\mathbf{r}_\perp$ összetevője az $\mathbf{r}_\perp = \underline{\mathbf{W}} \cdot \mathbf{r}$ leképezéssel számítható, ahol

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 1 - n_x n_x & -n_x n_y & -n_x n_z \\ -n_y n_x & 1 - n_y n_y & -n_y n_z \\ -n_z n_x & -n_z n_y & 1 - n_z n_z \end{bmatrix}.$$

1.4. Legyen $\mathbf{n}$; $|\mathbf{n}| = 1$ az origón átmenő S sík normálisa. Mutassa meg, hogy az $\mathbf{r}$ rádiuszvektor S síkra vonatkozó $\mathbf{R}$ tükröképe az $\mathbf{R} = \underline{\mathbf{W}} \cdot \mathbf{r}$ leképezéssel számítható, ahol

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 1 - 2n_x n_x & -2n_x n_y & -2n_x n_z \\ -2n_y n_x & 1 - 2n_y n_y & -2n_y n_z \\ -2n_z n_x & -2n_z n_y & 1 - 2n_z n_z \end{bmatrix}.$$

1.5. Határozzuk meg a helyvektorok végpontjának elmozdulását leíró $\mathbf{Q}$ tenzort a z tengely körüli φ szöggel történő forgatáskor. Általánosítsa az eredményt az az **1.3.** Mintafeladat φ vektora által leírt kis forgás esetére.

1.6. Mutassa meg a karakterisztikus polinom W_I , W_{II} és W_{III} együtthatóit adó **(1.72a,b,c)** képletek helyességét.

1.7. Mutassa meg, hogy

$$-\frac{d}{d\lambda} \det(\underline{\mathbf{W}} - \lambda \underline{\mathbf{1}}) \Big|_{\lambda_k} = \Delta_{xx}(\lambda_k) + \Delta_{yy}(\lambda_k) + \Delta_{zz}(\lambda_k).$$

1.8. Igazolja az előző eredmény felhasználásával, hogy

$$-\frac{d^2}{d\lambda^2} \det(\underline{\mathbf{W}} - \lambda \underline{\mathbf{1}}) \Big|_{\lambda_k} = 2[(w_{xx} - \lambda_k) + (w_{yy} - \lambda_k) + (w_{zz} - \lambda_k)].$$

1.9. Igazolja felhasználva a $\underline{\mathbf{W}}$ tenzor inverzét adó **(1.54)** összefüggést, hogy

$$\underline{\mathbf{W}} \cdot \underline{\mathbf{W}}^{-1} = \underline{\mathbf{1}}.$$

1.10. Igazolja hogy a másodrendű tenzor inverzének mátrixa megegyezik a tenzor mátrixának inverzével.

1.11. Határozza meg a mátrixával adott P pontbeli $\mathbf{T}_P$ feszültségi tenzor sajátértékeit és főirányait. Írja fel a tenzor mátrixát a főtengelyek KR-ben.

$$\underline{\mathbf{T}}_P = \begin{bmatrix} 44 & 60 & 0 \\ 60 & -20 & 0 \\ 0 & 0 & -12 \end{bmatrix} [\text{MPa}].$$

(Vegye figyelembe, hogy a z irány ismert főirány.)

1.12. Határozza meg a mátrixával adott $\mathbf{W}$ tenzor sajátértékeit és főirányait. Írja fel a tenzor mátrixát a fő tengelyek KR-ében.

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}.$$

(Vegye figyelembe, hogy $\lambda_1 = 4$ sajátérték.)

1.13. A $\xi\eta\zeta$ KR-t az xyz KR z tengely körül φ_z szöggel pozitív irányba történő elforgatásával kapjuk, azaz $z = \zeta$, és az elforgatás utáni x és y tengelyek alkotják a ξ és η tengelyeket. Írja fel az

$$\begin{matrix} \mathbf{e}_\xi & , & \mathbf{e}_\eta & , & \mathbf{e}_\zeta \\ (x,y,z) & (x,y,z) & (x,y,z) \end{matrix}$$

egységvektorokat és a két KR közötti transzformáció $\underline{\mathbf{K}}$ illetve $\underline{\mathbf{K}}^T$ mátrixait ha $\varphi_z = 30^\circ$ a forgásszög.

1.14. Legyen $\mathbf{v}$ egy az origón áthaladó anyagi pont sebessége, és legyen adott a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor mátrixa az xyz KR origójában:

$$\mathbf{v} = 3\mathbf{e}_x - 3\sqrt{3}\mathbf{e}_y \text{ [m/s]}, \quad \underline{\mathbf{T}}_{O(x,y,z)} = \begin{bmatrix} 300 & 400 & 0 \\ 400 & -300 & 0 \\ 0 & 0 & 200 \end{bmatrix} \text{ [MPa]}.$$

Határozza meg a sebességvektort és a feszültségi tenzor mátrixát az 1.13. Gyakorlat $\xi\eta\zeta$ KR-ében.

2. FEJEZET

Szilárdságtani alapfogalmak

2.1. MI A SZILÁRDSÁGTAN

2.1.1. A műszaki mechanika tudományának egy részterületét nevezzük szilárdságtannak. Maga a (műszaki) mechanika az anyagi világban lejátszódó folyamatok közül a testek egymáshoz, illetve valamilyen KR-hez viszonyított helyváltoztatásait, a mechanikai mozgásokat (beleértve a később a 2.2.2. és 2.2.3. szakaszokban áttekintett alakváltozási viszonyokat is) és ezek törvényeit vizsgálja. Ebben a tekintetben a mechanika tehát a fizika része. A műszaki mechanika a mechanika törvényeinek a mérnöki feladatok felvetette igényekkel szembesülő megfogalmazása és alkalmazása a gépek és szerkezetek tervezése során az üzemeltetés illetve a rendeltetésszerű felhasználás biztosítása érdekében.

A mechanika a *valóságos testek* helyett, a tapasztalat és megfigyelések alapján *modelleket*, azaz olyan idealizált testeket vezet be és vizsgál (anyagi pont, merev test, tökéletesen hajlékony kötél etc.), amelyek a vizsgált mechanikai mozgás leglényegesebb sajátosságait tükrözik. Mivel a nyugalmi állapot a mechanikai mozgás speciális esete, a testek adott terhelés alatt kialakuló tartós egyensúlyi állapotával – nyugalmi állapot – kapcsolatos feladatok vizsgálata is a mechanika feladata.

Feltételezés szerint minden test vagy *anyagi pontnak* (tömegpontnak), vagy *elemi tömegek* rendszerének tekinthető. Az elemi tömeg olyan testrész, melynek konkrét méretei elhanyagolhatók a tekintett feladatban – ez alatt azt értjük, hogy mechanikai állapota (pl. tömegeloszlása, elmozdulásmezeje, sebességmezeje, a rajta működő külső és belső ER) igen jó közelítéssel leírható a helykoordináták legfeljebb lineáris függvényeivel. Más elnevezéssel beszélünk a test egy pontjának – ehhez kötjük a mechanikai állapot lokális lineáris leírásához szükséges véges számú paramétert – *elemi környezetéről*, amelyre nézve tehát kielégítő pontosságú a lineáris leírás. Ami az elemi tömegek megválasztását illeti a test bármely pontjának kis környezete elemi tömegnek vehető és a test végtelen sokféle módon, (pl. egymásra merőleges párhuzamos síksorokkal) felosztható egymástól megkülönböztethető elemi tömegek összességére.

A mechanika alapvető feltételezése, hogy a mozgás oka a testek (testrészek, elemi tömegek) egymásra gyakorolt kölcsönhatása. Eltekintve a hőhatásoktól és más fizikai hatásoktól a mechanika ezt a kölcsönhatást az *erő*, illetve az *erőrendszer* (ER) fogalmával írja le. Amint az ismeretes a statikából az erők (ER-ek) megoszthatnak a vizsgált test (testrész, elemi tömeg) térfogatán illetve felületén. Az első esetben *térfogati*, a második esetben *felületi ER*-ről beszélünk.

Megkülönböztetünk még *belső és külső ER-eket (erőket)*, aszerint, hogy azok az éppen vizsgált testek (testrészek, elemi tömegek) között, vagy az éppen vizsgált test (testek) és más nem vizsgált testek között hatnak. A külső ER részben *terhelésekből (terhelő ER)*, részben pedig *támasztó erőkből (támasztó ER)* áll.

Statikailag határozott megtámasztású rúd, vagy statikailag határozott szerkezetek esetén – a rúd, illetve a szerkezeteket alkotó rudak mindegyikét merev testnek tekintve – meghatározható statikai módszerekkel a teljes külső ER és a szerkezet részei között ható belső ER is. Ha azonban a tekintett rudat, vagy a szerkezetet alkotó egyik rudat gondolatban kettévágjuk és az átmetszéssel kapott felületen keressük a belső ER tényleges megoszlását, akkor a statikai módszerek, és a merev test mint modell elégtelennek bizonyulnak, annak ellenére, hogy mind a belső ER eredőjét mind pedig a tekintett keresztmetszet súlypontjára vett nyomatékát meg tudjuk határozni statikai módszerekkel (igénybevételek, igénybevételi ábrák). Ennek az az oka, hogy a merev test mint modell nem veszi figyelembe a rúd geometriai alakjának külső és belső erők okozta megváltozását.

2.1.2. A *merev test* mint mechanikai modell tehát a valóságos testek olyan mozgásainak leírására alkalmas, amelynél feltételezhető, hogy csak jelentéktelen mértékben változik meg a test alakja a mozgás során és csak a testek egymáshoz vagy egy adott KR-hez viszonyított mozgását vizsgáljuk azaz valójában nincs szerepe annak, hogy megváltozik kis mértékben a test geometriai formája is a mozgást előidéző erők hatására.

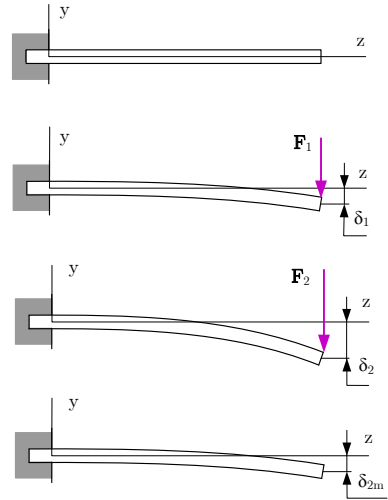
Ha a test geometriai formájának megváltozását is figyelembe kell venni és a vizsgált test különböző részei között működő belső ER tényleges megoszlását is meg kívánjuk határozni, akkor a szilárd test az alkalmas mechanikai modell. A *szilárd test* bármely pontjára érvényes, hogy a tekintett pont és a környezetében lévő többi pontok egymáshoz viszonyított, relatív elrendezettsége változatlan marad a pontok, végső soron tehát a test mozgása során. A test, az említett relatív elrendezettség fenntartása mellett, képes megváltoztatni az alakját. (Folyadékok és gázok mozgása, alakjának megváltozása során nem marad meg az anyagi pontok kezdeti relatív elrendezettsége.)

A *szilárdságtan* mint a műszaki mechanika részterülete, annak egy ága, a *terhelés előtt és a terhelés után tartós nyugalomban lévő szilárd testek kinematikája (a két állapot közötti mozgások és a test alakja megváltozásának leírása) és dinamikája (a belső ER leírása), valamint az anyagszerkezeti tulajdonságok vizsgálata a terhelésre adott válasz tekintetében.*

Szokás a szilárdságtant a mechanikán belül a kontinuummechanika részének is tekinteni. A kontinuummechanikának a folyadékok, gázok és szilárd testek mozgásainak, időben változó állapotainak vizsgálata a feladata.

Az anyagszerkezeti tulajdonságok, a test terhelésre adott válasza alapján különbséget teszünk *rugalmas test* és *képlékeny test* között. Ha a test rugalmas, akkor a terhelés megszűnése után maradéktalanul visszanyeri terhelés előtti, kezdeti alakját. A képlékeny viselkedés tartományában már nem igaz ez az állítás, a test nem nyeri vissza terhelés előtti eredeti alakját, hanem maradó elmozdulások és alakváltozások – ezekre a fogalmakra még visszatérünk – jönnek létre.

Az, hogy egy adott test rugalmasan testként vagy képlékeny testként viselkedik függ a terhelés mértékétől. A 2.1. ábra egyik végén befogott, a másik végén koncentrált erővel terhelt rudat szemléltet terhelés előtt, terhelés alatt és terhelés után is. A tényleges mozgásokat felnagyítva ábrázoltuk. Első esetben, ez az eset a rugalmas viselkedést illusztrálja, az $\mathbf{F}_1$ erő a terhelés, és δ_1 az $\mathbf{F}_1$ erő támadáspontjának lehajlása. Az $\mathbf{F}_1$ erő eltávolítása után, feltevés szerint, teljes egészében visszanyeri a rúd az eredeti alakját. Második esetben oly módon növeljük meg a rúd végén ható erőt – a megnövelt erőt $\mathbf{F}_2$ jelöli és $F_2 = |\mathbf{F}_2| > F_1 = |\mathbf{F}_1|$ –, hogy a rúd eljut a képlékeny viselkedés tartományába, és az erő eltávolítása után nem nyeri vissza eredeti egyenes alakját, hanem görbült marad. A görbült alakot az utolsó ábra részlet mutatja. Az erő támadáspontjának δ_{2m} a maradó elmozdulása.



2.1. ábra.

A rugalmas viselkedés lehet *lineárisan vagy nemlineárisan rugalmas*. A fenti példánál maradva lineárisan rugalmas testre

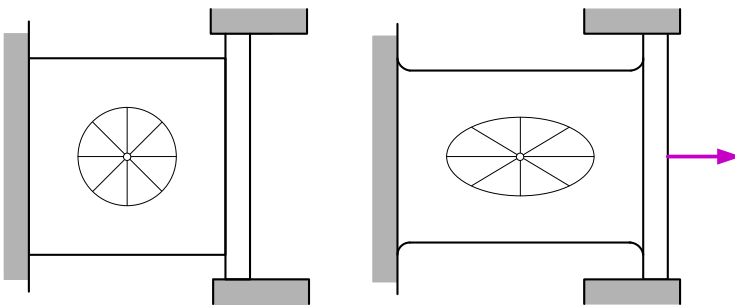
$$\delta_1 = cF_1$$

ahol a c a rugóállandó. A képlet szerint a lehajlás egyenesen arányos az erővel. Ha a rúd nemlineárisan viselkedik, akkor a

$$\delta_1 = \delta(F_1)$$

összefüggés áll fenn, ahol a $\delta(F_1)$ függvény homogén – $\delta(F_1)|_{F_1=0} = 0$ –, és szigorúan monoton, azaz a nagyobb erőhöz nagyobb lehajlás tartozik.

2.1.3. Amint arra fentebb már rámutattunk a terhelésnek alávetett valószínű testek nem viselkednek merev testként, hanem különböző mértékben, sokszor



2.2. ábra.

csak igen kis mértékben, de megváltoztatják geometriai alakjukat a terhelés hatására. A 2.2. ábra gumiból készült hasáb alakú test alakváltozását szemlélteti, ha a hasáb baloldali végét megfogjuk, a jobboldali végét pedig egy vízszintes dugattyúként mozgatható acéllaphoz erősítjük.

A baloldali ábrarészlet a terhelés előtti állapotot mutatja a felénk néző oldalra felkarcolt geometriai alakzatokkal (kör és szimmetrikusan elhelyezkedő átmérők). A jobboldali ábrarészlet a gomituskó képe, ha az acéllapot jobbra mozdítjuk el. Az ábra részlet jól mutatja a testtel együtt alakváltozást szenvedő geometriai alakzatoknak (kör alakjának, az átmérők hosszának és alakjának, az átmérők és kör érintője közötti szögeknek) a megváltozását.

Vegyük észre, hogy a geometriai alakzat kifejezésen a test anyagi pontjai által alkotott alakzatot értünk – a jelen esetben egy kört és annak különböző átmérőit – de a test geometriai alakzata lehet bármilyen más, a test anyagi pontjai által alkotott geometriai alakzat, így például a test határfelülete, valamilyen belső felület, a test egy tetszőleges résztartománya, de elemi felület és elemi térfogat is. A terhelés során, természetesen ezek is megváltoztatják az alakjukat.

A gomituskó példája, a választott anyag sajátosságai miatt, szabad szemmel is érzékelhetővé teszi a geometriai alakzatok megváltozását. Más szerkezeti anyagok, így például acélok esetén ez a jelenség szabad szemmel kevésbé figyelhető meg, de az a terhelés során ugyanúgy bekövetkezik.

A fentiek alapján azt a jelenséget, hogy a terhelés hatására a vizsgálat tárgyát képező szilárd test pontjai egymáshoz képest elmozdulnak és a test anyagi, geometriai alakzatai (anyagi vonalak hosszai, anyagi vonalak által bezárt szögek, térfogatelemek, felületelemek etc.) megváltoznak *alakváltozásnak* nevezzük.

Megjegyezzük hogy ez a megfigyelés lényegében kvalitatív, és nem ad tájékoztatást arról, hogyan írható le alkalmas matematikai eszközökkel kvantitatíve az alakváltozás.

Visszaidézve a testek rugalmas és képlékeny viselkedésével kapcsolatosan mondottakat *rugalmas alakváltozásról* beszélünk, ha a terhelés megszüntetése után a terhelés hatására alakváltozást szenvedő test valamennyi geometriai alakzata, azaz maga a test is, maradéktalanul visszanyeri eredeti, terhelés előtti alakját és *képlékeny alakváltozásról* beszélünk, ha maradó elmozdulások, alakváltozások jönnek létre a terhelés megszűnése után.

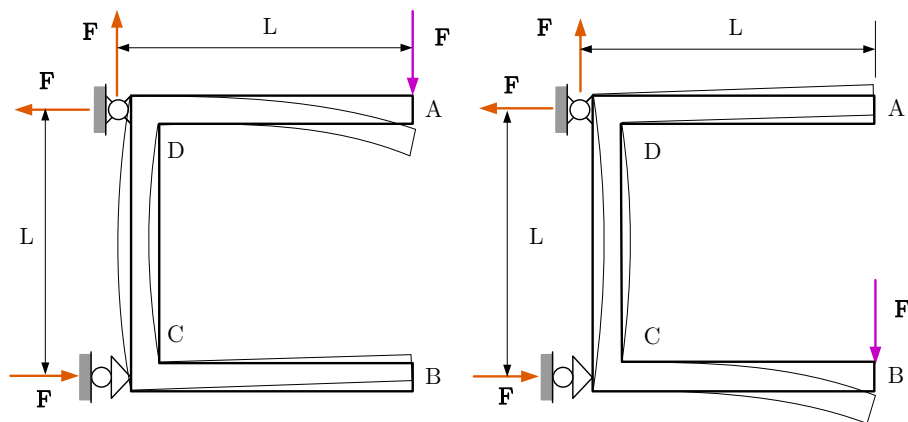
Kis elmozdulások esetén a szilárd test pontjainak maximális elmozdulása is nagyságrendekkel kisebb mint a test legkisebb geometriai mérete.

Kis alakváltozások esetén az alakváltozásra jellemző fajlagos mennyiségek – előrebocsátva példaként alakváltozásra jellemző mennyiségre az egységnyi hosszúságú vonalelem hosszváltozását, vagy az azonos anyagi ponton áthaladó vonalelemek közötti szög megváltozását – abszolút értékének maximuma nagyságrendekkel kisebb, mint az egység.

A szilárdságtanban feltételezzük, hogy mind az elmozdulások, mind pedig az alakváltozások kicsik. Hőhatásoktól általában ugyancsak eltekintünk.

2.1.4. A szilárd testek vizsgálatakor az erőrendszerek egyenértékűségét tekintve két eset között kell különbséget tennünk.

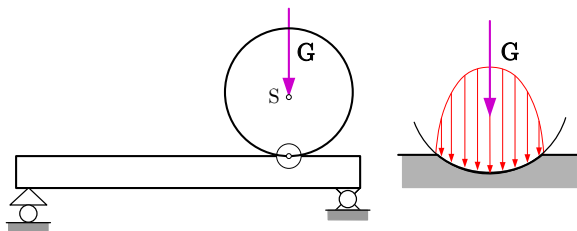
Az egyik az ER-ek egyenértékűségének kapcsán bevezetett és alapvető fogalom, amely szerint két ER egyenértékű ha ugyanazt a nyomatéki vektorteret állítják elő. Ha visszaidézzük, hogy az ER-ek kötött vektorrendszerek azt is mondhatjuk – elvonatkoztatva az erő szó fizikai jelentésétől és általánosítva a fogalmat –, hogy két kötött vektorrendszer egyenértékű, ha ugyanazt a nyomatéki vektorteret állítja elő. A nyomatéki vektorterre vonatkoztatott egyenértékűség az utóbbi általánosított formában, alapvető szerepet játszik, nemcsak a statikában, hanem a merev testek kinematikai és dinamikai feladataiban is.



2.3. ábra.

Az alábbiakban egy egyszerű példán keresztül is megmutatjuk, a nyomatéki térre vonatkozó egyenértékűség nem jelenti azt, hogy az egyenértékűség szilárdságtani értelemben is fennáll, hiszen két, ugyanazon testen működő, és a nyomatéki tér tekintetében egyenértékű ER lényegesen különböző alakváltozási állapotot hozhat létre. A 2.3. ábra egy villát szemléltet. Az első esetben a villa A pontjában, a második esetben a villa B pontjában működik terhelésként ugyanaz az F erő. Mivel ez a két erő közös hatásvonalú a két terhelés statikailag egyenértékű egymással. Az ábra mindkét esetben feltünteti a támasztóerőket – ezek természetesen azonosak – valamint a villa deformálódott alakjait is – ezek vékony vonallal vannak megrajzolva erős nagyítással szemléltetve az elmozdulásokat és alakváltozásokat – amelyek nyilvánvalóan különböznek.

Két, ugyanazon testre ható és egymással statikailag egyenértékű erőrendszert *szilárdságtanilag is egyenértékűnek* nevezünk, ha azok mindegyike – eltekintve az erőrendszerek gyakorlatilag egybeeső és a tekintett test méreteihez képest kicsi terhelési tartományától – lényegében ugyanazokat az alakváltozásokat hozza létre.



2.4. ábra.

A 2.4. ábrán feltüntetett kéttámaszú tartót a ráhelyezett gömb súlya terheli. A tartó és a gömb együttes alakváltozása miatt a két test nem egyetlen pontban, hanem egy kis felületen érintkezik egymással.

Ezen a kis felületen adódik át a tartót terhelő megoszló ER. Az ábra nagyításban mutatja az érintkezési felületet, az azon megoszló ER-t, és az azzal egyenértékű súlyerőt. Az a tapasztalat, hogy az érintkezési felület kis környezetétől eltekintve, közömbös a tartó elmozdulásai és alakváltozásai szempontjából milyen az érintkezési felületen működő ER konkrét megoszlása, hiszen ez az ER egyébként a $\mathbf{G}$ súlyerővel egyenértékű. Ennek a megfigyelésnek az a fizikai magyarázata, hogy az érintkezési felület legnagyobb mérete is nagyságrendekkel kisebb a tartó egyéb méreteinél. A megfigyelés valójában maga a *Saint Venant elv*, amely általános megfogalmazásban azt mondja ki, hogy a szilárd test alakváltozásakor a test valamely kis felületén (tartományán) ható és a nyomatéki terük tekintetében egyenértékű ER-ek a felület (tartomány) közvetlen környezetétől eltekintve nagyon jó közelítéssel ugyanazokat az alakváltozásokat hozzák létre.

A szilárdságtani egyenértékűségnek a fentiek szerint a Saint Venant elv az alapja.

Valamely vizsgált test terhelő ER-e igen gyakran más szerkezeti elemekről kis felületeken adódik át. Egy-egy kis felületen átadódó megoszló ER éppen a Saint Venant elv alapján helyettesíthető egyetlen erővel, az eredőjével. Ebben az értelemben beszélhetünk tehát a szilárdságtanban a terhelő ER tekintetében, és hasonló indokolással a támasztó ER tekintetében is, koncentrált erőkről és erőpárokról.

2.1.5. A vizsgálat tárgyát képező szilárd test egy kiragadott pontjának kis környezetét *elemi környezetnek* nevezzük – ez a fogalom már szerepelt, itt csak a hozzá kötődő további fogalmak kedvéért ismételjük meg – ha mérete elhanyagolható a test méreteihez képest és ha *mechanikai állapota* (elmozdulásállapota, alakváltozási állapota, feszültségi állapota és energetikai állapota) kellő pontossággal leírható legfeljebb lineáris függvényekkel, azaz a kiragadott ponthoz kötött véges számú paraméter segítségével. A felsorolt állapotok közül az elmozdulásállapot és alakváltozási állapot fogalmai valamelyest tisztázottak, bár a kvantitatív leíráshoz még nagyon sok további ismeretre lesz szükség. A feszültségi állapotot illetően még az alapfogalmak is tisztázásra szorulnak. Az energetikai állapot kapcsán pedig csak annyit jegyzünk meg, hogy a testre ható

erőrendszer munkát végez a terhelési folyamat során és ezt a munkamennyiséget a test részben vagy teljes egészében mint alakváltozási energiát tárolja.

Az elemi környezetek mechanikai állapotának szemléltetésére, attól függően, hogy milyen szilárdságtani állapotról van szó, többnyire – amint azt a későbbiekben látni fogjuk – az *elemi triédert*, az *elemi kockát* és az *elemi gömböt* használjuk.

A vonatkozó mennyiségek skalárfüggvények (alakváltozási energia), vektorértékű függvények (elmozdulásvektor, vagy merevtestszerű szögelfordulás) vagy tenzorértékű függvények (alakváltozási tenzor, feszültségtenzor) lehetnek. Ezekkel fokozatosan ismerkedünk majd meg.

A vizsgálat tárgyát képező test mechanikai állapotán elemi környezetei mechanikai állapotainak összességét értjük, és adott időpillanatban a helykoordináták folytonos függvényeivel írjuk le.

2.1.6. Felmerül a kérdés, hogy az elemi környezet mechanikai állapotának leírása során a vonatkozó mennyiségeket – skalárokat, vektorokat, tenzorokat –, matematikailag hova, a kiragadott pont kezdeti, terhelésmentes állapotban elfoglalt helyzetéhez, vagy a pont pillanatnyi helyzetéhez kössük. Elvben mindkét választás lehetséges. Ha a vonatkozó mennyiségeket a kiragadott pont kezdeti helyzetéhez kötjük akkor *Lagrange féle leírási módról* beszélünk. A Lagrange féle leírási módnak az az előnye, hogy kezdeti állapotban teljes egészében ismerjük a test geometriáját, hátránya, hogy a vonatkozó mennyiségek fizikailag a pillanatnyi helyzethez tartoznak, ezért áthelyezésük a kezdeti állapotba transzformációt igényel. Ha a kiragadott pont pillanatnyi helyzetéhez kötjük ezeket a mennyiségeket, akkor nincs szükség transzformációra, de az eljárás hátránya, hogy nem ismerjük előre a test, következőleg pontjai pillanatnyi helyzetét sem.

A szilárdságtanban kis elmozdulások és alakváltozások esetén – ez feltevés volt – nem indokolt a két helyzet között különbséget tenni, ezért a Lagrange féle leírásmódot választjuk. A 2.3. ábra, összhangban ezzel a feltevéssel, a terheletlen állapotban tünteti fel a villán működő erőket.

A teljesség kedvéért megemlíti, hogy létezik egy harmadik, úgynevezett Euler féle leírási mód, amikor a mennyiségeket nem a test pontjaihoz, hanem a vonatkoztatási KR pontjaihoz kötjük, így ezek a mennyiségek a KR egy-egy pontján az adott időpillanatban áthaladó részecske mechanikai állapotát írják le. Ez a leírásmód folyadékok és gázok mechanikájában előnyös.

A test pontjaihoz kötött mennyiségek leírásához, összhangban az 1.3.2. szakaszban mondottakkal, a pontokhoz kötött lokális KR-eket használjuk. Az ilyen KR vagy az *xyz* Descartes féle KR-ben vett lokális KR, ez ugyanaz minden pontban, vagypedig a hengerKR mint görbevonaltól KR lokális KR-e.

2.1.7. A szilárdságtan az alábbi fő feladatokkal foglalkozik

- az elemi környezet mechanikai állapotainak, elmozdulásállapotának, alakváltozási állapotának és belső erőrendszerének (feszültségi állapotának) leírására szolgáló, a test anyagi sajátosságaitól független, általános fogalmakkal és módszerekkel;
- a mechanika általános, ugyancsak a testek anyagi sajátosságaitól független törvényeinek szilárd testekre való alkalmazásával;

- az alakváltozási állapot és a belső erőrendszer közötti, a testek anyagszerkezeti felépítésének legfontosabb sajátosságait tükröző egyenletekkel, az anyagtörvényekkel;
- az egyes idealizált anyagokra az előzőeket egységes keretbe foglaló eleméletek közül a rugalmasságtan egyes elemeivel és egészen bevezető jelleggel a képlékenységtannal;
- a méretezés és ellenőrzés általános kérdéseivel, és
- konkrét szilárdságtani feladatokkal (szerkezetek és szerkezeti elemek terhelés hatására létrejövő elmozdulásállapotának, alakváltozási állapotának, feszültségi állapotának és energetikai állapotának meghatározásával, és a szerkezetek, szerkezeti elemek méreteinek megválasztásával, méretezésével és ellenőrzésével).

Kontinuumnak tekintjük a szilárd testet, ha az folyamatosan tölti ki az euklideszi teret, és a kontinuum mechanikai állapotát leíró állapotfüggvények is folytonosak, azaz figyelmen kívül hagyjuk az anyag finomszerkezetét, kristallinos, molekuláris felépítettségét.

Homogén a szilárd test, ha a test mechanikai anyagjellemzői a test minden egyes pontjában azonosak.

Homogén a homogén szilárd test valamely állapota, ha az állapotleíró függvények a test minden egyes pontjában azonos értékűek.

Izotróp a szilárd test, ha nincsenek a test mechanikai viselkedése tekintetében a test anyagszerkezeti felépítettségéből adódóan kitüntetett irányok.

A szilárdságtan fő feladatainak vizsgálata során, az eddigi feltevések mellett (kis elmozdulások, kis alakváltozások, elhanyagolhatók a hőhatások), azt is feltételezzük, hogy a test (kontinuum), homogén és anyagi viselkedését tekintve pedig izotróp.

Ezen túlmenően – konkrét esetekben – a szilárdságtan további, a vizsgált testek geometriai alakjával összefüggő egyszerűsítő feltevésekkel is él (pl. rudak).

2.2. ELMOZDULÁSI ÉS ALAKVÁLTOZÁSI ÁLLAPOT

2.2.1. Az elmozdulásmező. A terhelés hatására a szilárd test pontjai elmozdulnak és a test a kezdeti, terhelésmentes nyugalmi állapotból a terhelés teljes felvitele után egy attól kisebb nagyobb mértékben eltérő új nyugalmi állapotba kerül. A 2.5. ábra szemlélteti a B jelű test terhelés előtti és terhelés utáni állapotát is. A test egy kiragadott, mondjuk P pontjának helyzetét az

$$\mathbf{r}_P = x_P \mathbf{e}_x + y_P \mathbf{e}_y + z_P \mathbf{e}_z$$

helyvektor adja meg a terhelés előtti állapotban. A P pont terhelés utáni helyzetét P' , a vonatkozó helyvektort $\mathbf{r}_{P'}$ a P pont elmozdulásvektorát pedig $\mathbf{u}_P$ jelöli.

Leolvasható a 2.5 ábráról, hogy

$$\mathbf{r}_{P'} = \mathbf{r}_P + \mathbf{u}_P .$$

A futópont helyvektorát, röviden helyvektort, a szokott módon írjuk

$$\mathbf{r} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z ,$$

és akkor használjuk, ha nem akarjuk külön is megnevezni a szóbanforgó pontot a vonatkozó betűjel kiírásával, ami az előző esetben P volt. Az elmozdulásvektor a test pontjai terhelés előtti helyzetének, azaz a helyvektornak függvénye: $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r})$. A test pontjaihoz tartozó elmozdulásvektorok összességét a *test elmozdulásállapotának* nevezzük.

Az elmozdulásvektor a test pontjai terhelés előtti helyzetének, azaz a helyvektornak függvénye: $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r})$. A test pontjaihoz tartozó elmozdulásvektorok összességét a *test elmozdulásállapotának* nevezzük. Az elmozdulásokat adó $\mathbf{u}(\mathbf{r})$ vektor-vektor függvény pedig az *elmozdulási vektormező*, vagy röviden *elmozdulásmező*. Formálisan írva

$$\mathbf{u} = u_x\mathbf{e}_x + u_y\mathbf{e}_y + u_z\mathbf{e}_z$$

az elmozdulásvektor az xyz KR-ben, ahol

$$u_x = u_x(x, y, z) , \quad u_y = u_y(x, y, z) \quad (2.1a)$$

és

$$u_z = u_z(x, y, z) \quad (2.1b)$$

az elmozduláskoordináták. Az elmozduláskoordináták jelölésére, azért hogy adott esetben az indexeket elhagyhassuk, az u , v és w betűket is fogjuk alkalmazni:

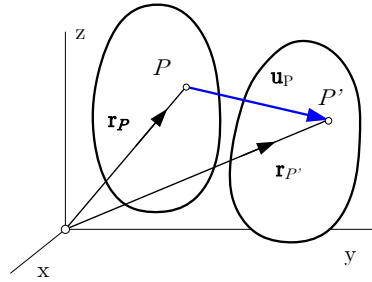
$$u = u_x , \quad v = u_y , \quad w = u_z . \quad (2.2)$$

Felhívjuk a figyelmet arra, hogy a korábbiakkal összhangban az $\mathbf{u}$ elmozdulásvektort mindig azon pont lokális KR-ében tekintjük, amely pont elmozdulásvektoráról van szó. Ezt a P pont esetére a 2.6. ábra képszerűen is érzékelteti.

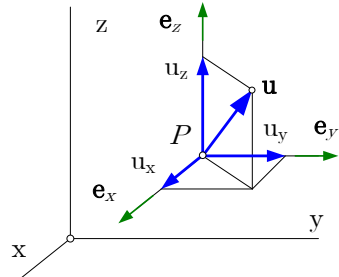
Az elmozdulásvektor szilárdságtanban szokásos mértékegységei a cm, a mm és a μm .

2.2.2. Derivált tenzor. Az $\mathbf{u}(\mathbf{r})$ elmozdulásvektor illetve az u_x , u_y és u_z elmozduláskoordináták általában bonyolult függvényei a helykoordinátáknak. Célszerű ezért vizsgálat tárgyává tenni egyetlen, mondjuk a tetszőlegesen kiválasztott P pont elemi környezetének a helykoordináták lineáris függvényeivel közelített elmozdulásmezőjét.

Ezzel összefüggésben érdemes ehelyütt az alábbiakra felhívni a figyelmet. Amikor az elemi környezet valamilyen szilárdságtani állapotát grafikusán szemléltetjük, akkor a tekintett állapottól függően, vagy az egységnyi oldalélű elemi triédert, vagy az egységnyi sugarú elemi gömböt, vagypedig az elemi kockát



2.5. ábra.



2.6. ábra.

használjuk fel a szemléltetésre. A hosszegység mértékét általában nem nevez-zük meg, de mindenesetre akkorának kell gondolnunk hogy a lineáris leírás jo-gos legyen. Ez általában azt jelenti, hogy a vizsgálat tárgyát képező szerkezeti elem méreteitől és az egyéb körülményektől is függően igen kicsinek, pl mm, vagy még kisebb mértékűnek kell elképzelnünk. Következően az elemi környe-zet szemléltetésével kapcsolatos ábrák a valóságos méretek erős nagyításával vannak megrajzolva.

Jelölésbeli megállapodásként, és összhangban az eddigiekkel is, lerögzítjük ehelyütt, hogy valamely fizikai mennyiség – skalár, vektor, tenzor illetve a vo-natkozó mátrixok – adott pontbeli értékét vagy úgy írjuk, hogy a pont betűjelét jobboldali alsó indexként nagybetűvel szedjük, vagypedig, ha valamilyen oknál fogva – pl. a jobb áttekinthetőség miatt – előnyösebb, akkor a matematikából ismert módon a pont betűjelét, nagybetűvel szedve, a tekintett változót követő rövid függőleges egyenesszakasz jobboldali alsó indexként szerepeltetjük. Példa-ként véve $\mathbf{u}_P$ a P pont elmozdulásvektora, az $u_x|_P = u_{xP}$ pedig az x irányú elmozduláskoordináta a P pontban – az utóbbi esetben mindkét jelölést kiír-tuk a szemléltetés kedvéért. Ezen túlmenően, ha világos a szövegösszefüggésből, hogy valamilyen mennyiséget (pl. egy tenzort, vagy a tenzort meghatározó kép-vektorokat) eleve a futópontnak vett P -ben tekintünk, akkor elhagyjuk a P indexet.

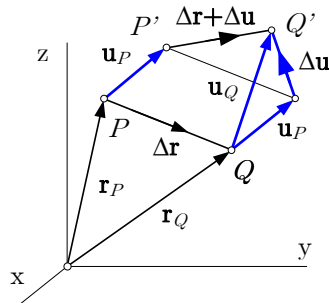
Legyen a Q pont a P pont elemi környezetében fekvő, egyébként tetszőleges pont, $P \neq Q$. Legyen továbbá $\Delta \mathbf{r}$ a Q pont P pontra vonatkoztatott helyvektora. A részletek a 2.7. ábrán láthatók, amely a vonatkozó helyvektorokat, a két pont

$\mathbf{u}_P$ és $\mathbf{u}_Q$ elmozdulásvektorát, valamint az el-mozdulásvektorok $\Delta \mathbf{u}$ különbségét is szemlél-teti. A $\Delta \mathbf{u}$ különbségvektor a *relatív elmozdu-lásvektor*. Leolvasható az ábráról, hogy

$$\begin{aligned} \Delta \mathbf{r} &= \mathbf{r}_Q - \mathbf{r}_P = \\ &= \underbrace{(x_Q - x_P)}_{\Delta x} \mathbf{e}_x + \underbrace{(y_Q - y_P)}_{\Delta y} \mathbf{e}_y + \underbrace{(z_Q - z_P)}_{\Delta z} \mathbf{e}_z . \end{aligned} \quad (2.3)$$

A kívánt lineáris közelítés elérése érdekében Taylor sorba fejtjük az u_x , u_y és u_z elmozdulás-koordinátákat és csak a sorfejtés lineáris részét tartjuk meg:

$$\begin{aligned} u_x|_Q &\simeq u_x|_P + \left. \frac{\partial u_x}{\partial x} \right|_P \Delta x + \left. \frac{\partial u_x}{\partial y} \right|_P \Delta y + \left. \frac{\partial u_x}{\partial z} \right|_P \Delta z , \\ u_y|_Q &\simeq u_y|_P + \left. \frac{\partial u_y}{\partial x} \right|_P \Delta x + \left. \frac{\partial u_y}{\partial y} \right|_P \Delta y + \left. \frac{\partial u_y}{\partial z} \right|_P \Delta z , \\ u_z|_Q &\simeq u_z|_P + \left. \frac{\partial u_z}{\partial x} \right|_P \Delta x + \left. \frac{\partial u_z}{\partial y} \right|_P \Delta y + \left. \frac{\partial u_z}{\partial z} \right|_P \Delta z . \end{aligned} \quad (2.4)$$



2.7. ábra.

Ebben az esetben jó közelítéssel fennáll, hogy ha az alapfeltevésünk szerint a Q valóban a P pont elemi környezetében fekszik. Az elmozdulásvektor és a Q pont P pontra vonatkoztatott helyvektora

$$\underline{\mathbf{u}}^T = [u_x \quad u_y \quad u_z] \quad \text{és} \quad \Delta \underline{\mathbf{r}}^T = [\Delta x \quad \Delta y \quad \Delta z]$$

mátrixainak felhasználásával

$$\underline{\mathbf{u}}_Q \simeq \underline{\mathbf{u}}_P + \left[\left. \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial x} \right|_P \quad \left. \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial y} \right|_P \quad \left. \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial z} \right|_P \right] \Delta \underline{\mathbf{r}} \quad (2.5)$$

a (2.4) egyenlet alakja. Innen

$$\Delta \underline{\mathbf{u}} = \underline{\mathbf{u}}_Q - \underline{\mathbf{u}}_P \simeq \left[\left. \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial x} \right|_P \quad \left. \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial y} \right|_P \quad \left. \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial z} \right|_P \right] \Delta \underline{\mathbf{r}} \quad (2.6)$$

a relatív elmozdulásvektor közelítése. Jól látszik az utóbbi egyenletből, hogy a relatív elmozdulásvektor homogén lineáris függvénye a $\Delta \underline{\mathbf{r}}$ -nek.

Érdemes a továbbiak kedvéért bevezetni a

$$\frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial x} = \underline{\mathbf{u}}_x = \begin{bmatrix} u_{xx} \\ u_{yx} \\ u_{zx} \end{bmatrix}, \quad \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial y} = \underline{\mathbf{u}}_y = \begin{bmatrix} u_{xy} \\ u_{yy} \\ u_{zy} \end{bmatrix} \quad \text{és} \quad \frac{\partial \underline{\mathbf{u}}}{\partial z} = \underline{\mathbf{u}}_z = \begin{bmatrix} u_{xz} \\ u_{yz} \\ u_{zz} \end{bmatrix} \quad (2.7)$$

jelöléseket, mivel $\underline{\mathbf{u}}_x|_P$, $\underline{\mathbf{u}}_y|_P$ és $\underline{\mathbf{u}}_z|_P$ rendre a $\Delta \underline{\mathbf{r}} = \underline{\mathbf{e}}_x$, $\Delta \underline{\mathbf{r}} = \underline{\mathbf{e}}_y$ és $\Delta \underline{\mathbf{r}} = \underline{\mathbf{e}}_z$ egységvektorok relatív elmozdulása. Kiolvasható a fenti egyenletekből az is, hogy

$$u_{mn} = \frac{\partial u_m}{\partial n} \quad m, n = x, y, z \quad (2.8)$$

A bevezetett (2.7) jelölésekkel a Q pont elmozdulását adó (2.6) képlet az

$$\underline{\mathbf{u}}_Q \simeq \underline{\mathbf{u}}_P + \underbrace{\left[\underline{\mathbf{u}}_x \quad \underline{\mathbf{u}}_y \quad \underline{\mathbf{u}}_z \right]_P}_{\text{relatív elmozdulás}} \Delta \underline{\mathbf{r}} \quad (2.9)$$

alakban írható fel. Az utóbbi képlet alapján az

$$\underline{\mathbf{U}}_{(3 \times 3)} = \left[\underline{\mathbf{u}}_x \quad \underline{\mathbf{u}}_y \quad \underline{\mathbf{u}}_z \right] = \begin{bmatrix} u_{xx} & u_{xy} & u_{xz} \\ u_{yx} & u_{yy} & u_{yz} \\ u_{zx} & u_{zy} & u_{zz} \end{bmatrix} \quad (2.10)$$

mátrixot az $\underline{\mathbf{U}}$ derivált tenzor mátrixának nevezzük. Vegyük észre, hogy a fenti egyenlet, együtt az $\underline{\mathbf{u}}_x$, $\underline{\mathbf{u}}_y$ és $\underline{\mathbf{u}}_z$ vagy ami ugyanaz az u_{mn} számításával kapcsolatos (2.7) illetve (2.8) képletekkel, a szilárd test bármely pontjában megadja az $\underline{\mathbf{U}}$ mátrixot, ha az elmozdulásvektor a helykoordináták differenciálható függvénye, ezt pedig feltételezzük. A tenzor szó használatát az indokolja, hogy a relatív elmozdulásvektor a test bármely P pontja kis környezetében homogén lineáris függvénye $\underline{\mathbf{U}}_P$ révén a $\Delta \underline{\mathbf{r}}$ -nek, a derivált jelző pedig az $\underline{\mathbf{u}}_x$, $\underline{\mathbf{u}}_y$ és $\underline{\mathbf{u}}_z$ képzése során végzett deriválásokra utal. Az $\underline{\mathbf{U}}_P$ helyettesítésével átírható az $\underline{\mathbf{u}}_Q$ -t adó (2.10) egyenlet:

$$\underline{\mathbf{u}}_Q \simeq \underline{\mathbf{u}}_P + \underline{\mathbf{U}}_P \Delta \underline{\mathbf{r}} \quad (2.11)$$

Vektoriális jelölésre térve át és kihasználva, hogy az $\mathbf{u}_x|_P$, $\mathbf{u}_y|_P$ és $\mathbf{u}_z|_P$ relatív elmozdulások az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorok képei a relatív elmozdulásvektort adó leképezésében (lásd a (2.9) összefüggést), majd figyelembe véve e képvektorok (2.7) előállítását és a ∇ differenciáloperátor

$$\nabla = \frac{\partial}{\partial x} \mathbf{e}_x + \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{e}_y + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \quad (2.12)$$

értelmezését írható, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_Q &\simeq \mathbf{u}_P + \mathbf{U}_P \cdot \Delta \mathbf{r} = \\ &= \mathbf{u}_P + (\mathbf{u}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{u}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{u}_z \circ \mathbf{e}_z)|_P \cdot \Delta \mathbf{r} = \\ &= \mathbf{u}_P + \left(\mathbf{u} \circ \frac{\partial}{\partial x} \mathbf{e}_x + \mathbf{u} \circ \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{e}_y + \mathbf{u} \circ \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right) \Big|_P \cdot \Delta \mathbf{r} = \\ &= \mathbf{u}_P + \left[\mathbf{u} \circ \left(\frac{\partial}{\partial x} \mathbf{e}_x + \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{e}_y + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right) \right] \Big|_P \cdot \Delta \mathbf{r} \end{aligned}$$

azaz, hogy

$$\mathbf{u}_Q = \mathbf{u}_P + (\mathbf{u} \circ \nabla)|_P \cdot \Delta \mathbf{r} = \mathbf{u}_P + \underbrace{\mathbf{U}_P \cdot \Delta \mathbf{r}}_{\text{relatív elmozdulás}}, \quad (2.13)$$

ahol

$$\mathbf{U} = \mathbf{u} \circ \nabla \quad (2.14)$$

a derivált tenzor diádikus előállítására.

A P pont *elemi környezetének elmozdulásállapotán* az elemi környezet alkotó pontok elmozdulásvektorainak összességét értjük.

Az eddigiekből, különös tekintettel az (2.11) és (2.14) képletekre összefoglalóan az alábbiakat mondhatjuk:

A test P pontjában a lokális KR $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorainak végpontjaihoz tartozó $\mathbf{u}_x|_P$, $\mathbf{u}_y|_P$ és $\mathbf{u}_z|_P$ relatív elmozdulásvektorok – ezek egymástól független kilenc skaláris koordinátája, illetve egyetlen mennyiség, azaz a P pontban vett $\mathbf{U}_P$ derivált tenzor – egyértelműen meghatározza a P pont kis környezetében fekvő, egyébként tetszőleges Q pont elmozdulásvektorát, következésképpen a P pont elemi környezetének elmozdulásállapotát.

Tovább alakítható a (2.13) összefüggés, ha az $\mathbf{U}$ tenzorra alkalmazzuk a felbontási tételt. Az (1.42), (1.43) és (1.44) képletekkel adott felbontási tétel alapján – $\mathbf{U}$ -t gondolva $\mathbf{W}$ helyére és visszaidézve, lásd az (1.34)-et, hogy a tenzor transzponáltját a diádikus szorzatok tényezőinek felcserélésével kapjuk – írható, hogy

$$\mathbf{U} = \mathbf{U}_{sz} + \mathbf{U}_{asz}, \quad (2.15)$$

ahol az

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}_{sz} = \frac{1}{2} (\mathbf{U} + \mathbf{U}^T) = \frac{1}{2} (\mathbf{u} \circ \nabla + \nabla \circ \mathbf{u}) \quad (2.16)$$

és a

$$\tilde{\Psi} = U_{asz} = \frac{1}{2} (\mathbf{U} - \mathbf{U}^T) = \frac{1}{2} (\mathbf{u} \circ \nabla - \nabla \circ \mathbf{u}) \quad (2.17)$$

képletek egyben az $\mathbf{U}$ tenzor $\mathbf{A}$ -val jelölt szimmetrikus, és $\tilde{\Psi}$ -vel jelölt ferdeszimmetrikus részeit értelmezik. A bevezetett jelölésekkel

$$\mathbf{U} = \tilde{\Psi} + \mathbf{A} \quad (2.18)$$

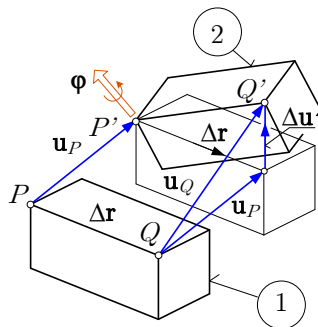
a (2.16) felbontás alakja.

Visszatérve a (2.13) összefüggéshez a fenti képletek helyettesítésével

$$\mathbf{u}_Q \simeq \mathbf{u}_P + \mathbf{U}_P \cdot \Delta \mathbf{r} = \mathbf{u}_P + (\mathbf{U}_{sz}|_P + \mathbf{U}_{asz}|_P) \cdot \Delta \mathbf{r} = \mathbf{u}_P + \mathbf{A}_P \cdot \Delta \mathbf{r} + \tilde{\Psi}_P \cdot \Delta \mathbf{r} \quad (2.19)$$

a P pont kis környezetében fekvő Q pont elmozdulása.

2.2.3. Forgató tenzor, alakváltozási tenzor. A kapott eredmények geometriai értelmezése előtt vizsgáljuk meg azt a kérdést, hogy miként juthat el a 2.8. ábrán vázolt és merevnek tekintett téglatest – az ábra jelölései szándékoltan azonosak a 2.7. ábra jelöléseivel – a kezdeti és 1-el jelölt helyzetéből az új és 2-vel jelölt helyzetbe. A téglatest tényleges mozgása gondolatban két részre bontható. A téglatest először *eltolódik*, oly módon, hogy a P pont a P' helyzetbe kerül. Az eltolódás során a téglatest oldalélei önmagukkal párhuzamosan mozognak, azaz a téglatest oldallapjai megtartják orientációjukat. Ezt a közbülső állapotot vékony vonallal rajzolt ábrarészlet szemlélteti. Az eltolódást követően a téglatest *elfordul* a P' pont körül, oly módon, hogy minden oldalél a 2 jelű helyzetbe kerül. Mivel a téglatest merev van olyan forgás, amely ezt biztosítja. Nyilvánvaló, hogy a leírt mozgás során a téglatest nem változtatja meg az alakját, azaz minden oldaléle, az oldalélek közötti szögek etc. változatlanok maradnak. Az ilyen mozgást *merevtestszerű mozgásnak* nevezzük az előzőekben felsorolt sajátosságok miatt. A merevtestszerű mozgás tehát egy eltolódás és egy forgás kombinációja. Jelölje a forgást φ , és tegyük fel, hogy kis forgásról van szó azaz $|\varphi| \ll 1$. (Az ábra, a jobb szemléltetés kedvéért, véges forgásra szemlélteti a viszonyokat.) Az 1.4. Mintafeladat megadja az $\mathbf{r}$ rádiuszvektor végpontjának elmozdulását a kis φ forgás hatására. A téglalap alakú hasáb esetén az 1.4. Mintafeladattal való egybevetés alapján, az origónak a P' pont, a rádiuszvektornak $\Delta \mathbf{r}$, a rádiuszvektor végpontja $\mathbf{u}$ elmozdulásának pedig $\Delta \mathbf{u}$ felel meg. Ezekkel az adatokkal az (1.115) képletből



2.8. ábra.

$$\Delta \mathbf{u} = \varphi \times \Delta \mathbf{r} = \tilde{\Psi} \times \Delta \mathbf{r} ,$$

ahol Ψ a forgatás tenzora (vagy forgató tenzor), amely ferdeszimmetrikus, hiszen az idézett mintafeladat szerint

$$\underline{\Psi} = \begin{bmatrix} 0 & -\varphi_z & \varphi_y \\ \varphi_z & 0 & -\varphi_x \\ -\varphi_y & \varphi_x & 0 \end{bmatrix} \quad (2.20)$$

a mátrixa. A téglatest Q pontjának elmozdulásvektorát mostmár úgy kapjuk meg, hogy a fenti értékhez hozzávesszük a merevtestszerű eltolódást is:

$$\mathbf{u}_Q = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\varphi} \times \Delta \mathbf{r} = \mathbf{u}_P + \underline{\Psi} \cdot \Delta \mathbf{r}. \quad (2.21)$$

Összehasonlítva ezek után a *szilárd test* P pontja elemi környezetében lévő Q pont

$$\mathbf{u}_Q = \mathbf{u}_P + \tilde{\underline{\Psi}}_P \cdot \Delta \mathbf{r} + \mathbf{A}_P \cdot \Delta \mathbf{r}$$

elmozdulásvektorát – v.ö.: (2.19), valamint a *merev téglatest* Q pontjának

$$\mathbf{u}_Q = \mathbf{u}_P + \underline{\Psi} \cdot \Delta \mathbf{r}$$

elmozdulásvektorát azonnal, látszik, hogy

- a ferdeszimmetrikus $\tilde{\underline{\Psi}}_P$ tenzornak az ugyancsak ferdeszimmetrikus $\underline{\Psi}$ tenzor felel meg, és azt is érdemes észrevenni, hogy
- az $\mathbf{A}_P$ tenzornak pedig nincs megfelelője a merev hasáb esetén.

A geometria nyelvére lefordítva ez azt jelenti, hogy a P pont elemi környezetében lévő Q pont elmozdulása két részből áll. Az első tag az elemi környezet minden Q pontjára azonos $\mathbf{u}_P$, azaz merevtestszerű eltolódás. A második tag azon része, amely az $\mathbf{U}_P$ ferdeszimmetrikus $\tilde{\underline{\Psi}}_P$ részéből adódik, nem más, figyelemmel a ferdeszimmetrikus $\underline{\Psi}$ szerepére a téglatest mozgásában, mint az elemi környezet forgása, a két mozgás együttese pedig az elemi környezet merevtestszerű mozgása, amely tehát változatlanul hagyja az elemi környezet alakját.

Ez egyben azt is jelenti, hogy az $\mathbf{U}_P$ tenzor $\mathbf{A}_P$ -vel jelölt szimmetrikus része *írja le a P pont elemi környezetének alakváltozásait*.

A kapott geometriai kép alapján – megismételve az $\mathbf{U}$ felbontásából kapott (2.16) és (2.17) képletek elmozdulásvektort tartalmazó részeit és elhagyva az azonos geometriai jelentés miatt a megkülönböztetést eddig segítő hullámvonalat az $\mathbf{U}$ ferdeszimmetrikus része esetén – a (2.19) egyenletben megjelenő

$$\mathbf{A} = \frac{1}{2}(\mathbf{u} \circ \nabla + \nabla \circ \mathbf{u}) \quad (2.22)$$

és

$$\underline{\Psi} = \tilde{\underline{\Psi}} = \frac{1}{2}(\mathbf{u} \circ \nabla - \nabla \circ \mathbf{u}) \quad (2.23)$$

tenzorokat rendre *alakváltozási tenzornak*, illetve *forgató tenzornak* nevezzük.

Visszatérve a forgató tenzor geometriai szerepéhez, a teljesség kedvéért az alábbiakban formálisan is megmutatjuk, hogy a forgató tenzorhoz tartozó leképezés valóban a P pont elemi környezetének merevtestszerű forgása. A (2.23) helyettesítése után tovább alakítható a (2.19) egyenlet kérdéses utolsó tagja:

$$\begin{aligned}\Psi_P \cdot \Delta \mathbf{r} &= \frac{1}{2} (\mathbf{u} \circ \nabla - \nabla \circ \mathbf{u})|_P \cdot \Delta \mathbf{r} = -\frac{1}{2} \left[\nabla \left(\downarrow \cdot \Delta \mathbf{r} \right) - \downarrow (\nabla \cdot \Delta \mathbf{r}) \right] \Big|_P = \\ &= -\frac{1}{2} \underbrace{(\mathbf{u} \times \nabla)}_{\varphi_P} \Big|_P \times \Delta \mathbf{r} = \varphi_P \times \Delta \mathbf{r}, \quad (2.24)\end{aligned}$$

ahol kihasználtuk, hogy a kifejtési tétel szerint $(\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{b} - (\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{a} = (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \times \mathbf{c}$, amelyben most rendre $\mathbf{a} = \mathbf{u}$, $\mathbf{b} = \nabla$ és $\mathbf{c} = \Delta \mathbf{r}$. A lefelé mutató nyíl azt a mennyiséget jelöli a képletben, amelyre a ∇ operátor működik. Visszaidézzve ismét az 1.4. Mintapéldát azonnal kapjuk, hogy φ_P a merevtestszerű forgás a P pontban. Kiolvasható a képletből, felhasználva a vektorinvariáns értelmezését, hogy a

$$\varphi = -\frac{1}{2} (\mathbf{u} \times \nabla) \quad (2.25)$$

merevtestszerű forgásvektor az $\mathbf{u} \circ \nabla$ derivált tenzor vektorinvariánsa, a (2.24) összefüggés alapján írható

$$\Psi_P \cdot \Delta \mathbf{r} = \varphi_P \times \Delta \mathbf{r}$$

egyenlőség pedig nem más, mint az (1.46) képlet analogonja (annak alapján közvetlenül is felírható).

Összegezve az eddig mondottakat a szilárd test P pontjának elemi környezetében lévő, egyébként tetszőleges Q pont elmozdulása a geometriai tartalomra vonatkozó rövid utalásokkal a (2.19) képlet alapján

$$\boxed{\mathbf{u}_Q \simeq \underbrace{\mathbf{u}_P}_{\text{eltolódás}} + \underbrace{\mathbf{U}_P \cdot \Delta \mathbf{r}}_{\text{relatív elmozdulás}} = \underbrace{\mathbf{u}_P}_{\text{eltolódás}} + \underbrace{\Psi_P \cdot \Delta \mathbf{r}}_{\text{forgás}} + \underbrace{\mathbf{A}_P \cdot \Delta \mathbf{r}}_{\text{alakváltozás}} \quad (2.26)}$$

alakú.

2.2.4. Jelölések és számítási képletek. Következik a (2.19) egyenletből, hogy

$$\Delta \mathbf{u} = \mathbf{u}_Q - \mathbf{u}_P \simeq \Psi_P \cdot \Delta \mathbf{r} + \mathbf{A}_P \cdot \Delta \mathbf{r} \quad (2.27)$$

a relatív elmozdulásvektor felbontása. A jobboldal első összeadandója a forgásból, a második összeadandó pedig a tiszta alakváltozásból származó része a relatív elmozdulásvektornak. Jelölje rendre

$$\psi_x = \psi_{yx} \mathbf{e}_y + \psi_{zx} \mathbf{e}_z, \quad \psi_y = \psi_{xy} \mathbf{e}_x + \psi_{zy} \mathbf{e}_z \quad \text{és} \quad \psi_z = \psi_{xz} \mathbf{e}_x + \psi_{yz} \mathbf{e}_y \quad (2.28)$$

a szilárd test tetszőleges pontjában – ezt a körülményt az fejezi ki, hogy nem szerepel indexként sehol sem a P betű – a lokális bázis $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_x$, $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_y$ és $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_z$ egységvektoraihoz tartozó relatív elmozdulásvektor tiszta forgást tartalmazó részét (vagy ami ugyanaz az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz rendelt

képvektorokat a Ψ -vel kapcsolatos leképezésben). A bevezetett jelölésekkel

$$\underline{\Psi} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\psi}_x & \underline{\psi}_y & \underline{\psi}_z \end{array} \right] = \begin{bmatrix} 0 & \psi_{xy} & \psi_{xz} \\ \psi_{yx} & 0 & \psi_{yz} \\ \psi_{zx} & \psi_{zy} & 0 \end{bmatrix} \quad (2.29)$$

a forgató tenzor mátrixa, ahol a ferde szimmetria miatt

$$\psi_{xx} = \psi_{yy} = \psi_{zz} = 0 \quad (2.30a)$$

– ezért nem tüntettük fel ezeket a koordinátákat a (2.29) képletekben –, és ugyanezen okból fennállnak a

$$\psi_{xy} = -\psi_{yx}, \quad \psi_{yz} = -\psi_{zy} \quad \text{valamint a} \quad \psi_{zx} = -\psi_{xz} \quad (2.30b)$$

összefüggések is.

Az előzőekhez hasonlóan jelölje rendre

$$\begin{aligned} \alpha_x &= \varepsilon_x \mathbf{e}_x + \frac{1}{2} \gamma_{yx} \mathbf{e}_y + \frac{1}{2} \gamma_{zx} \mathbf{e}_z, & \alpha_y &= \frac{1}{2} \gamma_{xy} \mathbf{e}_x + \varepsilon_y \mathbf{e}_y + \frac{1}{2} \gamma_{zy} \mathbf{e}_z, \\ \alpha_z &= \frac{1}{2} \gamma_{xz} \mathbf{e}_x + \frac{1}{2} \gamma_{yz} \mathbf{e}_y + \varepsilon_z \mathbf{e}_z \end{aligned}$$

(2.31)

a szilárd test tetszőleges pontjában a lokális bázis $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_x$, $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_y$ és $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_z$ egységvektoraihoz tartozó relatív elmozdulásvektor tiszta alakváltozást tartalmazó részét (vagy ami ugyanaz az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz rendelt képvektorokat az $\mathbf{A}$ -val kapcsolatos leképezésben). A bevezetett jelölésekkel

$$\underline{\mathbf{A}} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\alpha}_x & \underline{\alpha}_y & \underline{\alpha}_z \end{array} \right] = \begin{bmatrix} \varepsilon_x & \frac{1}{2} \gamma_{xy} & \frac{1}{2} \gamma_{xz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{yx} & \varepsilon_y & \frac{1}{2} \gamma_{yz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{zx} & \frac{1}{2} \gamma_{zy} & \varepsilon_z \end{bmatrix} \quad (2.32)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa. Az $\mathbf{A}$ tenzor szimmetriája miatt fennállnak a

$$\gamma_{xy} = \gamma_{yx}, \quad \gamma_{yz} = \gamma_{zy} \quad \text{és} \quad \gamma_{zx} = \gamma_{xz} \quad (2.33)$$

összefüggések.

A továbbiak azt a kérdést vizsgálják hogyan számíthatók a Ψ forgató tenzor valamint az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor mátrixának elemei, ha ismeretes a szilárd test elmozdulásmezeje, azaz ha ismeretesek az $u_x(x, y, z)$, $u_y(x, y, z)$ és $u_z(x, y, z)$ elmozduláskoordináták.

A $\Psi = \tilde{\Psi}$ forgató tenzort értelmező (2.17) egyenlet alapján, tekintettel a (2.28) egyenlettel bevezetett jelölésekre és a (2.29), (2.10), (2.15), valamint a

(2.8) képletekre

$$\begin{aligned}\underline{\Psi} &= \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} - \underline{\mathbf{U}}^T) = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 & u_{xy} - u_{yx} & u_{xz} - u_{zx} \\ u_{yx} - u_{xy} & 0 & u_{yz} - u_{zy} \\ u_{zx} - u_{xz} & u_{zy} - u_{yz} & 0 \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} 0 & \psi_{xy} & \psi_{xz} \\ \psi_{yx} & 0 & \psi_{yz} \\ \psi_{zx} & \psi_{zy} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -\varphi_z & \varphi_y \\ \varphi_z & 0 & -\varphi_x \\ -\varphi_y & \varphi_x & 0 \end{bmatrix} \quad (2.34)\end{aligned}$$

a $\underline{\Psi}$ forgató tenzor mátrixa, ahol

$$\boxed{\varphi_x = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_z}{\partial y} - \frac{\partial u_y}{\partial z} \right), \quad \varphi_y = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_x}{\partial z} - \frac{\partial u_z}{\partial x} \right), \quad \varphi_z = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_y}{\partial x} - \frac{\partial u_x}{\partial y} \right)} \quad (2.35)$$

a φ merevtestszerű forgás koordinátái.

Hasonló gondolatmenettel az $\underline{\mathbf{A}}$ tenzort értelmező (2.16) egyenlet alapján, tekintettel a (2.31) egyenlettel bevezetett jelölésekre, a (2.32), (2.10), valamint a (2.8) képletekre kapjuk, hogy

$$\underline{\mathbf{A}} = \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} + \underline{\mathbf{U}}^T) = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 2u_{xx} & u_{xy} + u_{yx} & u_{xz} + u_{zx} \\ u_{yx} + u_{xy} & 2u_{yy} & u_{yz} + u_{zy} \\ u_{zx} + u_{xz} & u_{zy} + u_{yz} & 2u_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varepsilon_x & \frac{1}{2}\gamma_{xy} & \frac{1}{2}\gamma_{xz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{yx} & \varepsilon_y & \frac{1}{2}\gamma_{yz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zx} & \frac{1}{2}\gamma_{zy} & \varepsilon_z \end{bmatrix}, \quad (2.36)$$

ahol

$$\boxed{\varepsilon_x = \frac{\partial u_x}{\partial x}, \quad \varepsilon_y = \frac{\partial u_y}{\partial y}, \quad \varepsilon_z = \frac{\partial u_z}{\partial z}}, \quad (2.37a)$$

valamint

$$\boxed{\gamma_{xy} = \gamma_{yx} = \frac{\partial u_x}{\partial y} + \frac{\partial u_y}{\partial x}, \quad \gamma_{yz} = \gamma_{zy} = \frac{\partial u_y}{\partial z} + \frac{\partial u_z}{\partial y}, \quad \gamma_{zx} = \gamma_{xz} = \frac{\partial u_z}{\partial x} + \frac{\partial u_x}{\partial z}}. \quad (2.37b)$$

Összefoglalóan azt mondhatjuk, hogy a (2.35), valamint a (2.37a,b) képletek segítségével a szilárd test tetszőleges pontjában kiszámíthatók a $\underline{\Psi}$ forgató tenzor és az $\underline{\mathbf{A}}$ alakváltozási tenzor mátrixainak elemei az xyz KR-ben, feltéve persze, hogy ismeretes a szilárd test elmozdulásmezeje.

Érdemes ehelyütt még egy további körülményre is felhívni a figyelmet. A derivált tenzort a test tetszőleges pontjában a (2.14) összefüggés értelmezi. A forgató tenzort és az alakváltozási tenzort adó (2.17) és (2.16) képleteket pedig úgy kaptuk, hogy a derivált tenzorra alkalmaztuk a felbontási tételt. Bár a derivált tenzorra vezető gondolatmenet során az xyz KR-ben folytak az átalakítások, a végeredmény, azaz a (2.14) összefüggés a derivált tenzor KR független,

és ebben az értelemben annak invariáns módú előállítása. Következésképp a forgató tenzor és alakváltozási tenzor (2.17) és (2.16) alatti értelmezései is KR függetlenek. A felsorolt tenzorok mátrixait adó (2.10), (2.8), (2.34), (2.35), valamint (2.36), (2.37a,b) képletek azonban már KR függőek, csak az xyz KR-ben érvényesek. Erre a körülményre mindenütt utaltunk.

Visszatérve a Q pont relatív elmozdulását adó (2.27) képletéhez, a relatív elmozdulásvektor tiszta alakváltozást tartalmazó

$$\alpha_Q = \mathbf{A}_P \cdot \Delta \mathbf{r}$$

részét *alakváltozási vektornak* nevezzük és ha a Q pont elmozdulásvektorát számítjuk, akkor a Q ponthoz kötöttnek gondoljuk. A P pont *elemi környezetének alakváltozási állapotán* az elemi környezet alkotó Q pontok alakváltozási vektorainak összességét értjük.

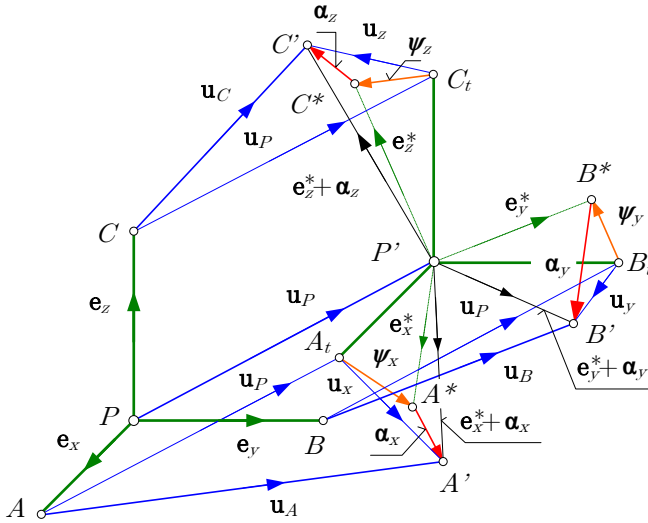
Az eddigiek alapján, különös tekintettel a (2.32) képletre illetve az alakváltozási vektor előző értelmezésére, az a következtetés adódik, hogy a test P pontjában a lokális KR $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_x$, $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_y$ és $\Delta \mathbf{r} = \mathbf{e}_z$ egységvektorainak végpontjaihoz tartozó α_{xP} , α_{yP} és α_{zP} alakváltozási vektorok – ezek egymástól független hat skaláris koordinátája, illetve egyetlen mennyiség, azaz a P pontban vett $\mathbf{A}_P$ alakváltozási tenzor – egyértelműen meghatározza a P pont kis környezetében fekvő, azaz a P pont lokális KR-ben a $\Delta \mathbf{r}$ helyvektorú egyébként tetszőleges Q pont alakváltozási vektorát, következőleg a P pont elemi környezetének alakváltozási állapotát.

Mivel az alakváltozási állapotot lokálisan az $\mathbf{A} = \mathbf{A}_P$ tenzor határozza meg, tisztáznunk kell a tenzort meghatározó alakváltozási vektorok elemeinek geometriai jelentését. Annál is inkább indokolt ez a kérdés, mivel korábban, a 40-ik oldalon az anyagi vonalak hosszainak, az anyagi vonalak által bezárt szögeknek, a térfogatelemeknek és a felületelemeknek megváltozásait neveztük alakváltozásnak.

2.2.5. Geometriai szemléltetés. A felvetett kérdésre adandó válasz, amint azt majd látni fogjuk, szorosan kapcsolódik az elemi környezet mozgásának geometriai szemléltetéséhez. A P pont lokális bázisának egységvektorai által kifeszített $PABC$ triédert elemi triédernek nevezzük, ha az egység alkalmasan kicsi. Ez az elemi triéder egyike a 43-ik és 45-ik oldalakon már említett elemi környezeteknek. Jelölje rendre A , B és C az egységvektorok végpontjait. Ezek elmozdulásait az (2.26) képletből kapjuk, ha a $\Delta \mathbf{r}$ vektor helyére rendre az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokat írjuk és figyelembe vesszük, hogy a (2.29), (2.24) és (2.32) összefüggések alapján

$$\psi_m = \Psi \cdot \mathbf{e}_m = \varphi \times \mathbf{e}_m \quad \text{és} \quad \alpha_m = \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_m \quad m = x, y, z \quad (2.38)$$

Vegyük észre, hogy a fenti képletekben nem jelöltük, és lentebb sem jelöljük külön a P pontra történő lokalizálást az $\mathbf{U}$, Ψ és $\mathbf{A}$ tenzorok, valamint a merevtestszerű forgást adó φ vektor esetén. Ezzel azt kívánjuk hangsúlyozni, összhangban a korábbiakkal is, hogy a vonatkozó geometriai kép a szilárd test bármely pontjában érvényes.



2.9. ábra.

Visszatérve a geometriai szemléltetés kérdésére az a mondottak figyelembevételével felírható

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_A &= \mathbf{u}_P + \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_x = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\Psi} \cdot \mathbf{e}_x + \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_x = \\ &= \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\psi}_x + \boldsymbol{\alpha}_x = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\alpha}_x, \end{aligned} \quad (2.39a)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_B &= \mathbf{u}_P + \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_y = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\Psi} \cdot \mathbf{e}_y + \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_y = \\ &= \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\psi}_y + \boldsymbol{\alpha}_y = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\alpha}_y, \end{aligned} \quad (2.39b)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_C &= \mathbf{u}_P + \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_z = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\Psi} \cdot \mathbf{e}_z + \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_z = \\ &= \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\psi}_z + \boldsymbol{\alpha}_z = \mathbf{u}_P + \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_z + \boldsymbol{\alpha}_z \end{aligned} \quad (2.39c)$$

képleteket tükrözi. Leolvasható a 2.9 ábráról, összhangban a (2.39a,b,c) képletekkel, hogy a $PABC$ elemi triéder először önmagával párhuzamosan eltolódik. Az eltolódást a P pont $\mathbf{u}_P$ elmozdulásvektora adja, hiszen ez a (2.39a,b,c) képletek jobboldalának első tagja. Az eltolódás (transzláció) után $P'A_tB_tC_t$ jelöli a triéder csúcspontjának új helyzetét. Ezt követően elfordulnak a P' pont körül a $P'A_tB_tC_t$ triéder $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ oldalélei. Az elfordulással kapott

$$\mathbf{e}_x^* = \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\psi}_x, \quad \mathbf{e}_y^* = \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\psi}_y \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z^* = \mathbf{e}_z + \boldsymbol{\psi}_z \quad (2.40)$$

új oldalélek képleteiben

$$\boldsymbol{\psi}_x = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_x, \quad \boldsymbol{\psi}_y = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_y \quad \text{és} \quad \boldsymbol{\psi}_z = \boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{e}_z \quad (2.41)$$

az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ oldalélek A_t , B_t és C_t végpontjainak elmozdulása a $\boldsymbol{\varphi}$ forgás következtében. Az elfordulás után A^* , B^* és C^* jelöli az új $\mathbf{e}_x^*$, $\mathbf{e}_y^*$ és $\mathbf{e}_z^*$ oldalélek végpontjait.

Az eddigi merevtestszerű mozgás (eltolódás és forgás) során a $PABC$ elemi triéder a $P^*A^*B^*C^*$ helyzetbe jutott, anélkül hogy megváltoztatta volna az alakját.

Az alakváltozás során a P' helyben marad, az A^* , B^* és C^* pontok tovább mozognak, a vonatkozó elmozdulásokat pedig rendre az α_x , α_y és α_z alakváltozási vektorok adják. Másként fogalmazva az

$$\mathbf{e}_x^*, \quad \mathbf{e}_y^* \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z^*$$

oldalélekből (anyagi vonalakból) az alakváltozás során az

$$\mathbf{e}_x^* + \alpha_x, \quad \mathbf{e}_y^* + \alpha_y \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z^* + \alpha_z$$

anyagi vonalak lesznek. Ezek alkalmas összehasonlításával pedig tisztázható a tiszta alakváltozás matematikai mennyiségeinek geometriai tartalma. Mielőtt ezt a kérdést részletesebben is megvizsgálnák érdemes három megjegyzést tenni.

1. Ha a P pont elemi környezetében fekvő Q pontot tekintjük, akkor fennáll a

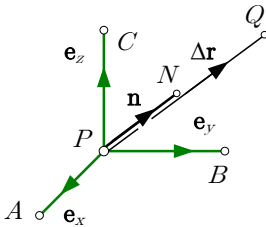
$$\Delta \mathbf{r} = \lambda \mathbf{n}, \quad |\mathbf{n}| = 1$$

reláció, ahol a λ alkalmasan választott szorzótényező. Ennek a képletnek alapján a (2.26) egyenletből, tekintettel a (2.29), (2.24) és (2.32) összefüggésekre, megismételve tehát a (2.39a,b,c) képletekre vezető gondolatmenetet, a

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_Q &= \mathbf{u}_P + \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r} = \mathbf{u}_P + \lambda (\boldsymbol{\Psi} \cdot \mathbf{n} + \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}) = \\ &= \mathbf{u}_P + \lambda (\boldsymbol{\psi}_n + \alpha_n) = \mathbf{u}_P + \lambda (\boldsymbol{\varphi} \times \mathbf{n} + \alpha_n) \end{aligned} \quad (2.42)$$

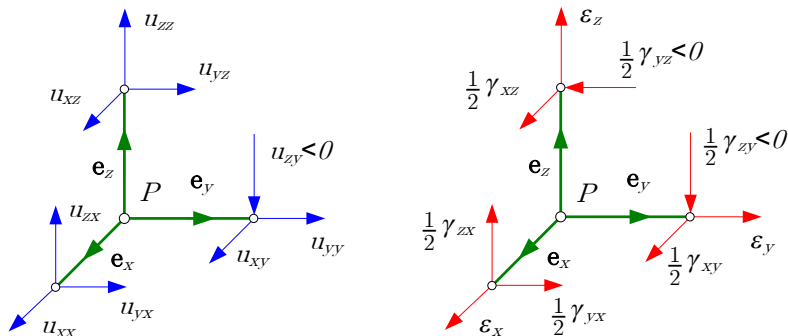
eredményt kapjuk. Ha $\lambda = 1$ és az $\mathbf{n}$ helyére rendre az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokat gondoljuk, akkor a fenti egyenlet visszaadja a (2.39a,b,c) képleteket.

2. Amint arra már korábban rámutattunk a P pont elemi környezetének elmozdulásállapotát az $\mathbf{U}_P = \mathbf{U}$ derivált tenzor, alakváltozási állapotát az $\mathbf{A}_P = \mathbf{A}$ alakváltozási tenzor határozza meg. Az is ismeretes, hogy az $\mathbf{U}$ tenzort az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz tartozó $\mathbf{u}_x$, $\mathbf{u}_y$ és $\mathbf{u}_z$ képvektorok – a korábbiak alapján nyilvánvaló, és a 2.9. ábráról is leolvasható, hogy ezek a képvektorok rendre az A , B és C pontok relatív elmozdulásai – azaz kilenc mennyiség egyértelműen meghatározza. Ugyanígy módon a tiszta alakváltozást adó $\mathbf{A}_P = \mathbf{A}$ alakváltozási tenzort az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz tartozó α_x , α_y és α_z alakváltozási vektorok – a tenzor szimmetriája miatt ez a három alakváltozási



2.10. ábra.

vektor hat független skalárt tartalmaz – határozzák meg. A P ponthoz kötött és az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorok által kifeszített triéder segítségével tehát úgy szemléltethetjük mindkét tenzort, ha az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ vektorok végpontjaihoz kötött koordinátáik berajzolásával ábrázoljuk az $\mathbf{U}$ -t meghatározó u_x , u_y és u_z , valamint az $\mathbf{A}_P$ -t meghatározó α_x , α_y és α_z vektorokat – lásd a 2.11. ábrát, amelyen az u_{zy} , valamint a $\gamma_{zy}/2$ koordinátákat azzal a feltevéssel rajzoltuk meg, hogy negatív az értékük.



2.11. ábra.

3. Az elemi környezet mozgásának, és ebből következően az elemi triéder mozgásának felbontása eltolódásra, forgásra és tiszta alakváltozásra a tényleges mozgás geometriai tartalmának megértését szolgálja. A valóságban ezek a mozgások nem különülnek el. A megfigyelő csak egy elmozdulásmezőt, nem pedig annak a fenti felbontással kapott részeit észleli. Az alakváltozási vektorok geometriai tartalmának vizsgálata után ki fog derülni, hogy a hosszváltozások, szögváltozások etc. azonban közvetlenül is mérhetők, hiszen itt a test alakváltozásával kapcsolatos mérőszámokról van szó.

2.2.6. Az alakváltozás geometriai tartalma I. A geometriai tartalom tisztázása az elemi triéder mozgásának vizsgálatán alapul. Természeteszerű, hogy a továbbiak, csak az alakváltozásokkal kapcsolatos geometriai kérdésekre fordítják a figyelmet. Következőleg az elemi triéder merevtestszerű mozgása utáni helyzet szolgál a kérdés áttekintése során kiinduló pontként. A vonatkozó részleteket a 2.12. ábra szemlélteti.

Első lépésben a *hosszváltozások* kérdését tekintjük át. Az elemi triéder merevtestszerű mozgása után kapott

$$\mathbf{e}_x^*, \quad \mathbf{e}_y^* \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z^*$$

egységnyi hosszúságú oldalélekből (anyagi vonalakból) a tiszta alakváltozás során az

$$\mathbf{e}_x^* + \boldsymbol{\alpha}_x, \quad \mathbf{e}_y^* + \boldsymbol{\alpha}_y \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z^* + \boldsymbol{\alpha}_z$$

oldalélek (anyagi vonalak) lesznek. Ezeknek az anyagi vonalaknak hosszát az

$$1 + \tilde{\varepsilon}_x, \quad 1 + \tilde{\varepsilon}_y \quad \text{és} \quad 1 + \tilde{\varepsilon}_z$$

módon írjuk fel, ahol $\tilde{\varepsilon}_x$, $\tilde{\varepsilon}_y$ és $\tilde{\varepsilon}_z$ -t *egységnyi hosszra jutó hosszváltozásoknak*, más elnevezés szerint pedig *fajlagos nyúlásoknak* nevezzük. Ami az alakváltozást szenvedett oldalélek hosszának fentiek szerinti felírásmódját és elnevezéseik háttérét illeti azt hangsúlyozzuk, hogy egységnyi hosszúságú anyagi vonalak kis alakváltozás során bekövetkező hosszváltozásáról van szó.

Az előzőek alapján kapott, és példaként tekintett

$$|1 + \tilde{\varepsilon}_x| = |\mathbf{e}_x^* + \boldsymbol{\alpha}_x|$$

reláció négyzetre emelésével írható, hogy

$$1 + 2\tilde{\varepsilon}_x + \tilde{\varepsilon}_x^2 = 1 + 2\mathbf{e}_x^* \cdot \boldsymbol{\alpha}_x + \boldsymbol{\alpha}_x^2,$$

ahol a (2.40) összefüggés alapján $\mathbf{e}_x^* = \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\psi}_x$, következőleg

$$2\tilde{\varepsilon}_x + \tilde{\varepsilon}_x^2 = 2(\mathbf{e}_x + \boldsymbol{\psi}_x) \cdot \boldsymbol{\alpha}_x + \boldsymbol{\alpha}_x^2.$$

Kis elmozdulások és alakváltozások esetén mind $\tilde{\varepsilon}_x^2$ mind pedig $\boldsymbol{\psi}_x \cdot \boldsymbol{\alpha}_x$ másodrendűen kicsiny, ezért elhanyagolható. Ez egyben azt is jelenti, kihasználva ehelyütt a (2.38)₂ illetve a (2.31) összefüggéseket, hogy

$$\tilde{\varepsilon}_x = \mathbf{e}_x \cdot \boldsymbol{\alpha}_x = \mathbf{e}_x \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_x = \varepsilon_x.$$

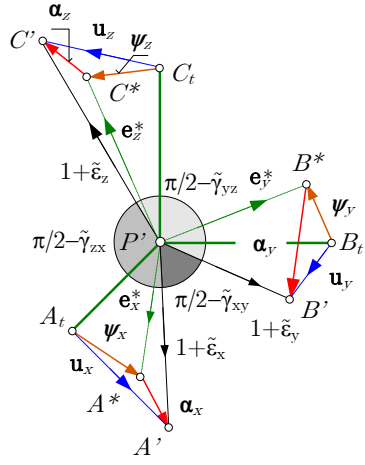
Nyilvánvaló, hogy ebben képletben az x helyére y és z is írható. Az is nyilvánvaló, hogy a kapott eredmény a szilárd test bármely P pontjában igaz, azaz általános érvényű. Összegezve a fentiek azt mondhatjuk, hogy az alakváltozási tenzor főátlójában álló

$$\varepsilon_n = \mathbf{e}_n \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_n, \quad n = x, y, z \quad (2.43)$$

elemek az n irányban mért fajlagos nyúlások.

A továbbiakban a *szögváltozások* kérdését tekintjük át.

Jelölje $\tilde{\gamma}_{mn}$ azt a szöget, amellyel az m, n ($m, n = x, y, z$; $m \neq n$) anyagi vonalak, azaz az $\mathbf{e}_m$ és $\mathbf{e}_n$ irányok által bezárt $\pi/2$ nagyságú szög megváltozik, azaz kisebb lesz, ha $\tilde{\gamma}_{mn} > 0$ illetve nagyobb lesz ha $\tilde{\gamma}_{mn} < 0$. Vegyük észre, hogy



2.12. ábra.

valójában a $\mathbf{e}_m^*$ és $\mathbf{e}_n^*$ irányok által bezárt $\pi/2$ nagyságú szög megváltozásáról van itt szó, hiszen az a merevtestszerű mozgás amely az $\mathbf{e}_m$ és $\mathbf{e}_n$ vektorokat a $\mathbf{e}_m^*$ és $\mathbf{e}_n^*$ vektorokba viszi át változatlanul hagyja a szögeket. A 2.12. ábra a szűrke különböző árnyalataival szemlélteti az utóbbi vektorok által az alakváltozás után bezárt

$$\pi/2 - \tilde{\gamma}_{xy}, \quad \pi/2 - \tilde{\gamma}_{yz} \quad \text{és} \quad \pi/2 - \tilde{\gamma}_{zx}$$

szögeket. Megállapodás szerint a $\tilde{\gamma}_{xy}$, $\tilde{\gamma}_{yz}$ és $\tilde{\gamma}_{zx}$ szögváltozásokat *fajlagos szögváltozásoknak* (fajlagos szögtorzulásoknak) nevezzük. A szögváltozások és az alakváltozási tenzor közötti kapcsolat tisztázására, példaként tekintve az x, y irányokat, a skalárszorzat értelmezésének felhasználásával felírható

$$(\mathbf{e}_x^* + \boldsymbol{\alpha}_x) \cdot (\mathbf{e}_y^* + \boldsymbol{\alpha}_y) = \underbrace{|\mathbf{e}_x^* + \boldsymbol{\alpha}_x|}_{1 + \tilde{\varepsilon}_x} \underbrace{|\mathbf{e}_y^* + \boldsymbol{\alpha}_y|}_{1 + \tilde{\varepsilon}_y} \underbrace{\cos(\pi/2 - \tilde{\gamma}_{xy})}_{\sin \tilde{\gamma}_{xy} \approx \tilde{\gamma}_{xy}}$$

egyenletből érdemes kiindulni. A fenti képlet elemi lépésekkel átalakítható. Elvégezve a kijelölt szorzásokat a

$$\underbrace{\mathbf{e}_x^* \cdot \mathbf{e}_y^*}_{0} + \mathbf{e}_y^* \cdot \boldsymbol{\alpha}_x + \mathbf{e}_x^* \cdot \boldsymbol{\alpha}_y + \boldsymbol{\alpha}_x \cdot \boldsymbol{\alpha}_y = \underbrace{(1 + \tilde{\varepsilon}_x)(1 + \tilde{\varepsilon}_y)}_{1 + \tilde{\varepsilon}_x + \tilde{\varepsilon}_y + \tilde{\varepsilon}_x \tilde{\varepsilon}_y} \sin \tilde{\gamma}_{xy}$$

közbülső eredményt kapjuk. Kis alakváltozások esetén

- elhanyagolhatók a másodrendben kicsiny tagok (pédaként tekinthető erre a következő kifejezés: $\mathbf{e}_y^* \cdot \boldsymbol{\alpha}_x = (\mathbf{e}_y + \boldsymbol{\psi}_x) \cdot \boldsymbol{\alpha}_x \approx \mathbf{e}_y \cdot \boldsymbol{\alpha}_x$),
- érvényes az $1 + \tilde{\varepsilon}_x + \tilde{\varepsilon}_y + \tilde{\varepsilon}_x \tilde{\varepsilon}_y \approx 1$ közelítés és
- $|\tilde{\gamma}_{xy}| \ll 1$ azaz $\sin \tilde{\gamma}_{xy} \approx \tilde{\gamma}_{xy}$

következőleg, felcserélve a két oldalt írhatjuk, hogy

$$\tilde{\gamma}_{xy} \approx \mathbf{e}_x \cdot \boldsymbol{\alpha}_y + \mathbf{e}_y \cdot \boldsymbol{\alpha}_x.$$

A (2.38)₂, (2.31) és (2.33) összefüggések felhasználásával innen a

$$\tilde{\gamma}_{xy} \approx \mathbf{e}_x \cdot \boldsymbol{\alpha}_y + \mathbf{e}_y \cdot \boldsymbol{\alpha}_x = \underbrace{\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_y \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_x}_{2\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_y = 2\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_x} = \frac{1}{2}\gamma_{xy} + \frac{1}{2}\gamma_{yx} = \gamma_{yx}$$

eredményt kapjuk. Megjegyezzük, hogy a középső képletrész alá szedett egyenlőség, összhangban az (1.38)₂ összefüggéssel az alakváltozási tenzor szimmetriáját fejezi ki.

Nyilvánvaló, hogy az utóbbi képletben az xy helyére yz és zx is írható. Az is nyilvánvaló, hogy a kapott eredmény a szilárd test bármely P pontjában igaz. Összegezve a fentieket azt mondhatjuk, hogy az alakváltozási tenzor főátlón kívüli elemeit megduplázva az egymásra merőleges m és n anyagi vonalak között mérhető

$$\gamma_{mn} = 2\mathbf{e}_m \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_n = 2\mathbf{e}_n \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_m = \gamma_{nm}, \quad m, n = x, y, z; m \neq n \quad (2.44)$$

fajlagos szögváltozásokat kapjuk.

2.2.7. Az alakváltozás geometriai tartalma II. A fajlagos nyúlásokkal és szögváltozásokkal kapcsolatos és az előző szakaszban részletezett eredményeket úgy is megkaphatjuk, hogy az alakváltozási viszonyokat általánosabb megközelítésben tekintjük át. Legyen $\Delta \mathbf{r}_1$ és $\Delta \mathbf{r}_2$ a P pont elemi környezetében fekvő N és M pontok P pontra vonatkoztatott helyvektora. A vonatkozó n és m irányokat (anyagi vonalakat) az $\mathbf{n}$ és $\mathbf{m}$ egységvektorok jelölik ki, az n és m irányok által bezárt szöget pedig α_{12} jelöli. Az α_{12} szög speciális esetben zérus illetve $\pi/2$ is lehet.

A P pont elemi környezetének merevtestszerű mozgása és tiszta alakváltozása után, összhangban az eddigi jelölésbeli megállapodásainkkal, P' és N' , illetve M' jelöli a P és N , illetve M pontok helyét, a $\Delta \mathbf{r}_1$ és $\Delta \mathbf{r}_2$ helyvektorokból a $\Delta \mathbf{r}'_1$ és $\Delta \mathbf{r}'_2$ helyvektorok jönnek létre, a vonatkozó n' és m' irányokat (anyagi vonalakat) az $\mathbf{n}'$ és $\mathbf{m}'$ egységvektorok jelölik ki, az n és m irányok közötti szög pedig α'_{12} -re változik. (Az n és m térbeli egyenesekből az n' és m' térgörbék jönnek létre, de ezek jól helyettesíthetők egyenesekkel a P pont elemi környezetében.) Leolvasható a viszonyok szemléltetésére rajzolt 2.13. ábráról, hogy

$$\Delta \mathbf{r}'_1 = \Delta \mathbf{r}_1 + \Delta \mathbf{u}_1 \quad \text{és} \quad \Delta \mathbf{r}'_2 = \Delta \mathbf{r}_2 + \Delta \mathbf{u}_2 \quad (2.45a)$$

ahol, összhangban az (2.22) összefüggéssel

$$\Delta \mathbf{u}_1 = \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1 \quad \text{és} \quad \Delta \mathbf{u}_2 = \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2 \quad (2.45b)$$

a relatív elmozdulások.

Mielőtt tovább részleteznénk az átalakításokat érdemes a szorzási műveletek kapcsán megjegyezni, hogy valamely mondjuk a $\mathbf{W}$ tenzor és az $\mathbf{u}$ vektor $\mathbf{W} \cdot \mathbf{u}$ szorzata, mint egy vektor, a skaláris szorzás kommutatív volta miatt akár balról, akár pedig jobbról is szorozható a $\mathbf{v}$ vektorral. Az utóbbi esetben, a félreértések elkerülése érdekében, zárójelpárba helyezzük az első szorzótényezőt adó $\mathbf{W} \cdot \mathbf{u}$ vektort:

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{W} \cdot \mathbf{u} = (\mathbf{W} \cdot \mathbf{u}) \cdot \mathbf{v}.$$

Mivel a fenti egyenlőség jobboldalán álló szorzat kényelmetlen, csak akkor használjuk, ha a műveletek végzése során ez a természetes szorzási sorrend adódik. A szorzatot azonban egy következő lépésben már a fenti képlet baloldalának megfelelően szedjük.

Ha a $\mathbf{W} \cdot \mathbf{u}$ szorzat, mint vektor vektoriális szorzásban szerepel, akkor azt következtesen zárójelpárba helyezzük pl.:

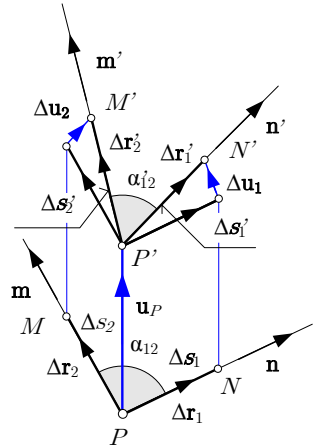
$$(\mathbf{W} \cdot \mathbf{u}) \times \mathbf{v} = -\mathbf{v} \times (\mathbf{W} \cdot \mathbf{u}).$$

Visszatérve mostmár a vizsgálni kívánt geometriai kérdéskörhöz a (2.45a,b) felhasználásával írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} \Delta \mathbf{r}'_1 \cdot \Delta \mathbf{r}'_2 &= (\Delta \mathbf{r}_1 + \Delta \mathbf{u}_1) \cdot (\Delta \mathbf{r}_2 + \Delta \mathbf{u}_2) = (\Delta \mathbf{r}_1 + \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \cdot (\Delta \mathbf{r}_2 + \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2) = \\ &= \Delta \mathbf{r}_1 \cdot \Delta \mathbf{r}_2 + \Delta \mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2 + (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \cdot \Delta \mathbf{r}_2 + (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \cdot (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2). \end{aligned} \quad (2.46)$$

A kapott eredmény további átalakítása során vegyük figyelembe, hogy

- $\Delta \mathbf{r}'_1 = \Delta s'_1 \mathbf{n}'$ és $\Delta \mathbf{r}'_2 = \Delta s'_2 \mathbf{m}'$ következésképp $\Delta \mathbf{r}'_1 \cdot \Delta \mathbf{r}'_2 = \Delta s'_1 \Delta s'_2 \cos \alpha'_{12}$,
- $\Delta \mathbf{r}_1 = \Delta s_1 \mathbf{n}$ és $\Delta \mathbf{r}_2 = \Delta s_2 \mathbf{m}$ következésképp $\Delta \mathbf{r}_1 \cdot \Delta \mathbf{r}_2 = \Delta s_1 \Delta s_2 \cos \alpha_{12}$,



2.13. ábra.

- $(\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \cdot \Delta \mathbf{r}_2 = \Delta \mathbf{r}_2 \cdot (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) = \Delta \mathbf{r}_2 \cdot \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1$, valamint hogy
- a másodrendben kicsiny $(\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \cdot (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2)$ szorzat elhanyagolható a többi tag mellett.

Az előzőek felhasználásával átírható a (2.46) összefüggés

$$\Delta s'_1 \Delta s'_2 \cos \alpha'_{12} = \Delta s_1 \Delta s_2 \cos \alpha_{12} + \Delta \mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2 + \Delta \mathbf{r}_2 \cdot \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1 .$$

A végső alakot annak figyelembevételével kapjuk, hogy felhasználjuk az (1.36) alapján írható

$$\Delta \mathbf{r}_2 \cdot \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1 = \Delta \mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{U}^T \cdot \Delta \mathbf{r}_2$$

összefüggést, kiemeléseket hajtunk végre és helyettesítjük az alakváltozási tenzort adó (2.16) képletet:

$$\begin{aligned} \Delta s'_1 \Delta s'_2 \cos \alpha'_{12} &= \Delta s_1 \Delta s_2 \cos \alpha_{12} + \Delta \mathbf{r}_1 \cdot (\mathbf{U} + \mathbf{U}^T) \cdot \Delta \mathbf{r}_2 = \\ &= \Delta s_1 \Delta s_2 \cos \alpha_{12} + 2 \Delta \mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{A} \cdot \Delta \mathbf{r}_2 . \end{aligned}$$

Mivel az utóbbi egyenlet a test bármely P pontjában fennáll a P ponton átmenő n és m anyagi vonalakra nézve azért a

$$\Delta s'_1 \Delta s'_2 \cos \alpha'_{12} = \Delta s_1 \Delta s_2 \cos \alpha_{12} + 2 \Delta \mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{A} \cdot \Delta \mathbf{r}_2 \quad (2.47)$$

alakban írva bárhol alkalmas a szögváltozások számítására, ha a többi mennyiség ismert.

Az alábbiakban két speciális esetet tekintünk át.

1. Az első esetben tegyük fel, hogy $\alpha_{12} = 0$ azaz $n = m$. Ekkor igazak a $\Delta s'_1 = \Delta s'_2 = \Delta s'$, $\alpha'_{12} = \alpha_{12} = 0$, $\Delta s_1 = \Delta s_2 = \Delta s$ és $\Delta \mathbf{r}_1 = \Delta \mathbf{r}_2 = \mathbf{n} \Delta s$ összefüggések, következőleg

$$(\Delta s')^2 = (\Delta s)^2 + 2 \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} (\Delta s)^2 = (\Delta s)^2 (1 + 2 \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}) ,$$

ahonnan

$$\frac{(\Delta s')^2}{(\Delta s)^2} = 1 + 2 \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}$$

és

$$\frac{\Delta s'}{\Delta s} = \sqrt{1 + 2 \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}} \approx 1 + \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}$$

vagy ami ugyanaz

$$\frac{\Delta s'}{\Delta s} - 1 = \frac{\Delta s' - \Delta s}{\Delta s} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} . \quad (2.48)$$

Figyelembe véve, hogy a $\Delta s' - \Delta s$ különbség nem más mint a Δs ívelem hosszának megváltozása az

$$\varepsilon_n = \frac{\Delta s' - \Delta s}{\Delta s} \quad (2.49)$$

tört az n irányban mért ε_n fajlagos nyúlás (hosszváltozás), amivel (2.48)-ból az általános érvényű

$$\varepsilon_n = \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} \quad (2.50)$$

összefüggést kapjuk. Vegyük észre, hogy ez a képlet, amely a szilárd test tetszőleges P pontjában az n irányban mért fajlagos nyúlást adja, speciális esetben, azaz $n = x, y, z$ és $\mathbf{n} = \mathbf{e}_n$ -re megegyezik a (2.43) képlettel.

2. A második esetben tegyük fel, hogy $\alpha_{12} = \pi/2$. Mivel az alakváltozások kicsik azt is feltehetjük, hogy $\alpha'_{12} = \pi/2 - \gamma_{nm}$ ahol γ_{mn} az egymásra merőleges m és n irányok közötti fajlagos szögváltozás, azaz $\gamma_{nm} > 0$ $\{\gamma_{nm} < 0\}$ ha az n, m irányok által bezárt $\alpha_{12} = \pi/2$ szög csökken $\{\text{növekszik}\}$.

A továbbiakban a (2.47) összefüggés átalakítása a célunk, annak figyelembevételével, hogy

$$\cos \alpha_{12} = 0, \quad \cos \alpha'_{12} = \cos(\pi/2 - \gamma_{nm}) = \sin \gamma_{nm} \approx \gamma_{nm},$$

$$\Delta \mathbf{r}_1 = n \Delta s_1, \quad \Delta \mathbf{r}_2 = m \Delta s_2 \quad \text{és} \quad \frac{\Delta s_1 \Delta s_2}{\Delta s'_1 \Delta s'_2} \approx 1.$$

Az utóbbi képletek részleges helyettesítésével (2.47)-ből a

$$\Delta s'_1 \Delta s'_2 \gamma_{nm} = 2\mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{m} \Delta s_1 \Delta s_2$$

alak következik. A $\Delta s'_1 \Delta s'_2$ szorzattal való átosztás a kívánt végeredményt adja

$$\boxed{\gamma_{nm} = 2\mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{m}} \quad (2.51)$$

Vegyük észre, hogy ez a képlet, amely a szilárd test tetszőleges P pontjában az egymásra merőleges n és m irányok közötti γ_{nm} fajlagos szögváltozást adja, speciális esetben, azaz $n, m = x, y, z$; $n \neq m$ és $\mathbf{n}, \mathbf{m} = \mathbf{e}_n$ -re megegyezik a (2.44) képlettel.

2.2.8. Az alakváltozás geometriai tartalma III. Az alakváltozás során a ΔV térfogatelemből a $\Delta V'$ térfogatelem lesz. Az egységnyi térfogatra eső térfogatváltozást *fajlagos térfogatváltozásnak* nevezzük és az

$$\varepsilon_V = \frac{\Delta V' - \Delta V}{\Delta V} \quad (2.52)$$

hányadossal értelmezzük. A továbbiakban az a célunk, hogy meghatározzuk az ε_V fajlagos térfogatváltozás és az alakváltozásjellemzők közötti kapcsolatot. Nyilvánvaló, hogy

$$\Delta V = (\underbrace{\Delta x \mathbf{e}_x}_{\Delta \mathbf{r}_1} \times \underbrace{\Delta y \mathbf{e}_y}_{\Delta \mathbf{r}_2}) \cdot \underbrace{\Delta z \mathbf{e}_z}_{\Delta \mathbf{r}_3} = (\Delta \mathbf{r}_1 \times \Delta \mathbf{r}_2) \cdot \Delta \mathbf{r}_3.$$

Kitűnik a (2.45a,b) képletekből, hogy a $\Delta \mathbf{r}_i$ ($i = 1, 2, 3$) vonalelem vektorokból a

$$\Delta \mathbf{r}'_i = \Delta \mathbf{r}_i + \mathbf{U}_P \cdot \Delta \mathbf{r}_i \quad (2.53)$$

vonalelem vektorok lesznek a szilárd test mozgása után. Következésképpen

$$\Delta V' = (\Delta \mathbf{r}'_1 \times \Delta \mathbf{r}'_2) \cdot \Delta \mathbf{r}'_3.$$

Az utóbbi képlet átalakítható a $\Delta \mathbf{r}'_i$ -t adó (2.53) összefüggések helyettesítésével. Az átalakítás során csak a derivált tenzorban lineáris tagokat tartjuk meg – vagyis elhagyjuk az $\mathbf{U}_P$ -ben másod- illetve magasabbrendű tagokat – és a kívánt eredmény elérése érdekében alkalmasan átrendezzük a egyes szorzatok

szorzótényezőinek sorrendjét. Emellett, amint azt korábban is tettük, elhagyjuk a P indexet. A lépéseket az alábbiak részletezik:

$$\begin{aligned}\Delta V' &= [(\Delta \mathbf{r}_1 + \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \times (\Delta \mathbf{r}_2 + \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2)] \cdot (\Delta \mathbf{r}_3 + \mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_3) = \\ &= (\Delta \mathbf{r}_1 \times \Delta \mathbf{r}_2) \cdot \Delta \mathbf{r}_3 + [(\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_1) \times \Delta \mathbf{r}_2] \cdot \Delta \mathbf{r}_3 + [\Delta \mathbf{r}_1 \times (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_2)] \cdot \Delta \mathbf{r}_3 \\ &\quad + (\Delta \mathbf{r}_1 \times \Delta \mathbf{r}_2) \cdot (\mathbf{U} \cdot \Delta \mathbf{r}_3) + \text{magasabbrendű tagok}.\end{aligned}$$

ahonnan, tekintettel az (1.31) – a w helyére u -t gondolva –, valamint a (2.10) és a (2.8) képletekre

$$\begin{aligned}\Delta V' &= \Delta V \left[1 + \underbrace{(\mathbf{e}_y \times \mathbf{e}_z)}_{\mathbf{e}_x} \cdot (\mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_x) + \underbrace{(\mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_x)}_{\mathbf{e}_y} \cdot \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_y + \underbrace{(\mathbf{e}_x \times \mathbf{e}_y)}_{\mathbf{e}_z} \cdot (\mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_z) \right] = \\ &= \Delta V \left[1 + \underbrace{\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_x}_{u_{xx} = \frac{\partial u_x}{\partial x}} + \underbrace{\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_y}_{u_{yy} = \frac{\partial u_y}{\partial y}} + \underbrace{\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{U} \cdot \mathbf{e}_z}_{u_{zz} = \frac{\partial u_z}{\partial z}} \right],\end{aligned}$$

vagyis a

$$\frac{\Delta V'}{\Delta V} - 1 = \frac{\partial u_x}{\partial x} + \frac{\partial u_y}{\partial y} + \frac{\partial u_z}{\partial z} = \mathbf{u} \cdot \nabla$$

képlet következik. Kihasználva most a (2.37a) és (2.52) összefüggéseket

$$\boxed{\varepsilon_V = \varepsilon_x + \varepsilon_y + \varepsilon_z = \mathbf{u} \cdot \nabla} \quad (2.54)$$

az eredmény.

Nyilvánvaló, hogy a fajlagos térfogatváltozás mint fizikai mennyiség KR független kell, hogy legyen. Visszaidézve a szimmetrikus $\mathbf{W}$ tenzor W_I első skalárinvariánsát adó (1.72a) képletet, azonnal látszik, hogy a fajlagos térfogatváltozás, vagyis a fenti összefüggés jobboldala, nem más mint a szimmetrikus $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor A_I első skalárinvariánsa, és így valóban KR független mennyiség. A mondottak kihasználásával írható

$$\varepsilon_V = A_I \quad (2.55)$$

egyenlet a fajlagos térfogatváltozás invariáns voltát hangsúlyozza.

2.2.9. Az alakváltozási tenzor főtengelegyproblémája. A 2.14. ábra a P pont helyi KR-ben az n irányt kijelölő $\mathbf{n}$ egységvektor N végpontjához kötötten szemlélteti az $\boldsymbol{\alpha}_n = \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}$ alakváltozási vektort, amely felbontható egy n irányú és egy az n irányra merőleges összetevőre

$$\boldsymbol{\alpha}_n = \boldsymbol{\alpha}_{n||} + \boldsymbol{\alpha}_{n\perp} = \boldsymbol{\alpha}_{n||} + \frac{1}{2}\boldsymbol{\gamma}_n \quad (2.56)$$

ahol, tekintettel az ε_n fajlagos nyúlást adó (2.50) összefüggésre és a kétszeres vektorszorzatok kifejtési tételére, a keresett két összetevő az

$$\boldsymbol{\alpha}_{n||} = (\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\alpha}_n) \mathbf{n} = (\mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}) \mathbf{n} = \varepsilon_n \mathbf{n} \quad (2.57a)$$

és

$$\boldsymbol{\alpha}_{n\perp} = \frac{1}{2}\boldsymbol{\gamma}_n = \boldsymbol{\alpha}_n - (\mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\alpha}_n) \mathbf{n} = (\mathbf{n} \times \boldsymbol{\alpha}_n) \times \mathbf{n} \quad (2.57b)$$

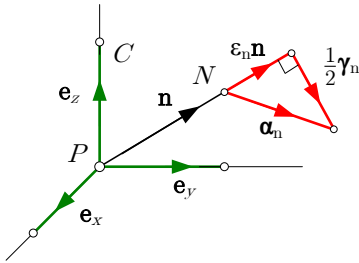
összefüggésekből számítható. Ezen a ponton felmerül a kérdés, hogy létezik-e olyan n irány, amelyre nézve $\alpha_n = \alpha_{n||}$ azaz $\alpha_{n\perp} = \frac{1}{2}\gamma_n = 0$. Ha létezik ilyen irány, akkor

$$\alpha_n = \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} = \varepsilon_n \mathbf{n} = \alpha_{n||} \quad (2.58)$$

azaz

$$(\mathbf{A} - \varepsilon_n \mathbf{1}) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0}. \quad (2.59)$$

Az utóbbi egyenlet azonnal következik a szimmetrikus $\mathbf{W}$ tenzor sajátértékfeladatával kapcsolatos (1.69) egyenletből, ha a $\mathbf{W}$ helyére a szimmetrikus $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzort, λ helyére pedig ε_n -t írunk. Ez egyben azt is jelenti, hogy a szimmetrikus tenzorok sajátértékfeladatával kapcsolatos és az 1.6 szakaszban részletezett valamennyi eredmény itt is érvényes. A szóhasználatban jelentkező eltérések miatt az alábbiakat érdemes ehelyütt megismételni.



2.14. ábra.

Az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzorral kapcsolatos (2.59) sajátértékfeladatot az *alakváltozási tenzor főtengeleyp problémájának*, az ε_n sajátértékeket *főnyúlásoknak*, a kapott n irányokat *alakváltozási főirányoknak* nevezzük

Az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor főtengeleyp problémájának legalább három megoldása van a főirányokra nézve. Ha csak három a megoldások száma, akkor ezek az irányok kölcsönösen

merőlegesek egymásra. Ha több mint három a megoldások száma, akkor végtelen sok megoldás van, de mindig kiválasztható ezek közül három egymásra kölcsönösen merőleges megoldás. Az ε_n ($n=1,2,3$) főnyúlásokat nagyság szerint rendezettnek tekintjük, vagyis úgy választjuk meg az indexüket, hogy fennálljon az

$$\varepsilon_1 \geq \varepsilon_2 \geq \varepsilon_3 \quad (2.60)$$

reláció. A vonatkozó $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ irányvektorokat pedig úgy érdemes megválasztani, hogy azok jobbsodratú kartéziszi KR-t alkossanak. Ez a választás mindig lehetséges.

Az alakváltozási főirányokat megadó $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ irányvektorok által kifeszített kartéziszi KR-ben, tekintettel (2.58)-re az $\alpha_1 = \varepsilon_1 \mathbf{n}_1$, $\alpha_2 = \varepsilon_2 \mathbf{n}_2$ és $\alpha_3 = \varepsilon_3 \mathbf{n}_3$ képletek adják az alakváltozási vektorokat, következésképp

$$\underline{\mathbf{A}}_{(3 \times 3)} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\alpha}_1 & \underline{\alpha}_2 & \underline{\alpha}_3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c|c|c} \varepsilon_1 \underline{\mathbf{n}}_1 & \varepsilon_2 \underline{\mathbf{n}}_2 & \varepsilon_3 \underline{\mathbf{n}}_3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} \varepsilon_1 & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_2 & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_3 \end{array} \right], \quad (2.61)$$

ami azt jelenti, hogy diagonális az alakváltozási tenzor mátrixa.

2.3. FESZÜLTSEGI ÁLLAPOT, BELSŐ ERŐRENDSZER

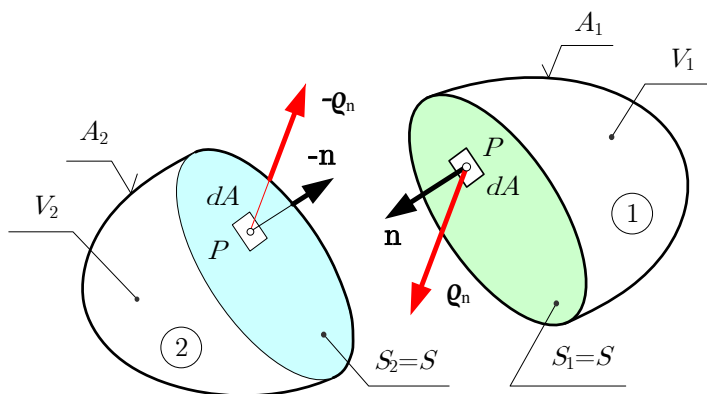
2.3.1. Feszültségvektor. Tegyük fel, hogy a vizsgálat tárgyát képező B -vel jelölt szilárd test egyensúlyban van a test V térfogatán működő térfogati ER, valamint a test A határfelületén kifejtett felületi ER (együtt külső ER) hatására. A két erőrendszert együtt önegyensúlyinak nevezzük. Vágjuk ketté gondolatban, egy hipotetikus belső S felülettel a B jelű testet, és távolítsuk el – ugyancsak gondolatban – az így keletkező testrészeket egymástól.

Az egymástól gondolatban eltávolított testrészeket a 2.15. ábra szemlélteti.

Jelölje az átmetszéssel kapott 1 és 2 jelű testrészek térfogatát V_1 és V_2 , az A határfelület vonatkozó részeit pedig A_1 és A_2 . Az S felület 1 és 2 jelű testrészekre eső részeit pedig, összhangban az eddigiekkel, S_1 és S_2 jelöli. Az 1 jelű testrészt az A_1 és S_1 , a 2 jelű testrészt pedig az A_2 és S_2 felületek határolják. Nyilvánvaló, hogy

$$V = V_1 \cup V_2, \quad A = A_1 \cup A_2 \quad \text{és} \quad S = S_1 = S_2.$$

Mivel a B jelű test egyensúlyban van, kézenfekvő az a feltevés, hogy az átmetszéssel kapott 1 és 2 jelű testrészek is egyensúlyban vannak. Az 1 jelű testrész A_1 felületén és V_1 térfogatán működő, és az ábrán nem feltüntetett felületi és térfogati ER azonban nem önegyensúlyi, hiszen csak részei a teljes testen működő és önegyensúlyi külső ER-nek. Szükségszerű tehát az a feltevés, hogy az egyensúly biztosítása érdekében az S_1 belső felületen valamilyen megoszló ER-nek, elnevezése szerint *belső ER-nek*, kell hatnia. Ezt az ER-t valójában a 2 jelű testrész fejti ki az 1 jelű testrész S_1 belső felületén.



2.15. ábra.

Hasonló gondolatmenettel adódik, hogy a 2 jelű testrész A_2 felületén és V_2 térfogatán működő felületi és térfogati ER nem önegyensúlyi, azaz az egyensúly biztosítása érdekében az S_2 belső felületen is valamilyen megoszló belső ER-nek kell hatnia. Ezt az ER-t az 1 jelű testrész fejti ki az 2 jelű testrész S_2 belső felületén.

A B jelű testet végtelen sokféleséggel választhatjuk belső felületekkel két részre és így végtelen sok belső felületpáron kell megoszló belső ER-t feltételezni. Mindezek a felületeken megoszló belső ER-ek összessége, együttese a *test teljes belső ER-e*.

Jelölje ρ , vagypedig $\mathbf{t}$ az 1 jelű testrész S_1 belső felületén ébredő *belső ER sűrűségvektorát*. Az akció reakció törvény értelmében az S_2 belső felületén $-\rho$ a belső ER sűrűségvektora. Az ábra ennek megfelelően tünteti fel az S_1 és S_2 belső felületek valójában egymással egybeeső P pontjában a viszonyokat.

A belső ER ρ , illetve $\mathbf{t}$ sűrűségvektorát *feszültségvektornak* (vagy röviden feszültségnek) nevezzük. Mivel a feszültségvektor felületen megoszló ER sűrűségvektora mértékegysége

$$1 \text{ Pa} = 1 \text{ N/m}^2 \text{ (elnevezése Pascal), vagypedig } 1 \text{ N/mm}^2 = 1 \text{ MN/m}^2 = 1 \text{ MPa} .$$

Megjegyezzük, hogy az első mértékegység nagyon kicsi, ezért a szilárdságtanban szinte kizárólag a második mértékegységet, azaz az 1 N/mm^2 egységet használjuk.

Az S_1 felület P pontjában a dA elemi felületen megoszló belső ER eredője (elemi eredő) a

$$d\mathbf{F} = \rho dA = \mathbf{t} dA \quad (2.62)$$

összefüggéssel számítható.

Nyilvánvaló, hogy a feszültségvektor függ attól, hogy az összetartozó S_1 és S_2 belső felületek melyik, valójában egymással egybeeső, P pontjában vagyunk.

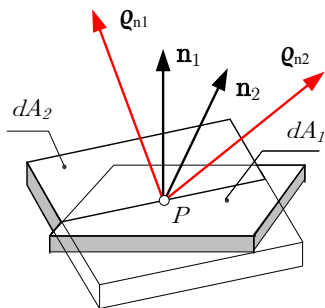
Jelölje $\mathbf{n}$ az 1 jelű testrész külső normálisát a P pontban. A 2 jelű testrésznek ugyanebben a pontban $-\mathbf{n}$ a külső normálisa.

Ugyanazon P pontra végtelen sok belső felület illeszthető. Ezeken a belső felületeken általában más a belső erőrendszer megoszlása, és így feszültségvektor P pontbeli értéke is. Mivel a belső felületet lokálisan az érintő sík állását megszabó normális jellemzi, azt mondhatjuk, hogy a P pontbeli feszültségvektor

a P ponton áthaladó belső felület normálisának függvénye. A 2.16. ábra a P pontra illeszkedő két különböző belső felület dA_1 és dA_2 felületelemén – a vonatkozó külső normálisokat rendre $\mathbf{n}_1$ és $\mathbf{n}_2$ jelöli – szemlélteti a belső ER ρ_{n1} és ρ_{n2} sűrűségvektorát, a feszültségvektort.

Az indexként kiírt n_1 és n_2 azt fejezi ki, hogy a rögzített P pontban a normálistól függ a feszültségvektor. A fentieket úgy foglалhatjuk össze, hogy a P pontbeli feszültségvektor a P pontra illeszthető elemi felülethez kötött, és annak normálisától függ.

A fentieket úgy foglалhatjuk össze, hogy a P pontbeli feszültségvektor a P pontra illeszthető elemi felülethez kötött, és annak normálisától függ. A P pontra illeszthető összes elemi felületen működő feszültségvektorok összessége a



2.16. ábra.

P pontbeli feszültségi állapot. Más megfogalmazásban a P pont elemi környezetének feszültségi állapota.

Az egész testet tekintve a ρ feszültségvektor a helynek, vagyis az $\mathbf{r}$ helyvektornak, illetve rögzített $\mathbf{r}$ -re az elemi felület $\mathbf{n}$ normálisainak a függvénye:

$$\rho = \rho(\mathbf{r}, \mathbf{n}). \quad (2.63)$$

Az akció reakció törvény következménye, amint arra már fentebb rámutattunk, hogy a normális előjelének megváltozása a feszültségvektor előjelének megváltozását eredményezi. Fennáll tehát a

$$\rho(\mathbf{r}, -\mathbf{n}) = -\rho(\mathbf{r}, \mathbf{n}) \quad (2.64)$$

egyenlet.

2.3.2. A feszültségvektor felbontása, normálfeszültség, nyírófeszültség. A test egy rögzített P pontjában az $\mathbf{n}$ normálisú felületelemen ébredő feszültségvektort ρ_n -el vagy $\mathbf{t}_n$ -el szokás jelölni. Ez a jelölésmód, amint arra már fentebb utaltunk, külön is hangsúlyozza, hogy a P pontbeli feszültségvektor az $\mathbf{n}$ normális függvénye. A bevezetett jelöléssel a (2.64) összefüggés a

$$\rho_{-n} = -\rho_n \quad (2.65)$$

alakba írható át.

A P pontban az $\mathbf{n}$ normálisú felületelemen ébredő feszültségvektor felbontható egy normális irányú $\rho_{n||}$ és egy arra merőleges $\rho_{n\perp} = \tau_n$ összetevőre:

$$\rho_n = \rho_{n||} + \rho_{n\perp} = \rho_{n||} + \tau_n \quad (2.66)$$

ahol, tekintettel a kétszeres vektorszorzatok kifejtési tételére is

$$\rho_{n||} = (\mathbf{n} \cdot \rho_n) \mathbf{n} = \sigma_n \mathbf{n} \quad (2.67a)$$

és

$$\rho_{n\perp} = \tau_n = \rho_n - (\mathbf{n} \cdot \rho_n) \mathbf{n} = (\mathbf{n} \times \rho_n) \times \mathbf{n}. \quad (2.67b)$$

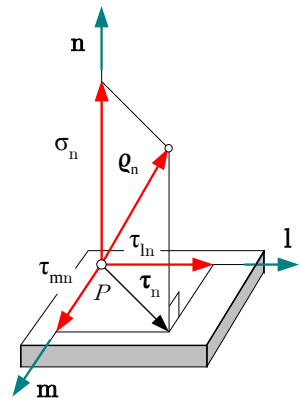
Ami pedig a jelöléseket és elnevezéseket illeti a

$$\sigma_n = \mathbf{n} \cdot \rho_n \quad (2.68)$$

feszültségkoordináta az un. *normálfeszültség*. Ez pozitív, zérus és negatív is lehet. Az érintősíkbán fekvő és

$$\tau_n = |\tau_n| = \sqrt{\rho_n^2 - \sigma_n^2} \geq 0 \quad (2.69)$$

abszolútértékű τ_n összetevőt *nyírófeszültségnek* (más elnevezéssel *csúsztatófeszültségnek*) nevezzük. A 2.17. ábra a P ponthoz kötött és ott az $\mathbf{n}$, $\mathbf{m}$, $\mathbf{l}$ egység vektorok által kifejtett jobbsodratú kartéziszi KR-ben ($\mathbf{m}$ és $\mathbf{l}$



2.17. ábra.

a felületelem síkjában fekszik és az előzőekben mondottaknak megfelelően

$$|\mathbf{n}| = |\mathbf{m}| = |\mathbf{l}| = 1, \quad \mathbf{n} \cdot \mathbf{m} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{l} = \mathbf{l} \cdot \mathbf{n} = 0, \\ \mathbf{m} \times \mathbf{l} = \mathbf{n}$$

szemlélteti a $\boldsymbol{\rho}_n$ vektor felbontását. Leolvasható az ábráról, hogy

$$\boldsymbol{\rho}_n = \sigma_n \mathbf{n} + \boldsymbol{\tau}_n = \sigma_n \mathbf{n} + \tau_{mn} \mathbf{m} + \tau_{ln} \mathbf{l}. \quad (2.70)$$

Vegyük észre, hogy a σ_n normálfeszültség egyetlen indexe a feszültség irányát (a felületelem normálisát) azonosítja. A τ_{mn} és τ_{ln} nyírófeszültségek első indexe a nyírófeszültség irányát adja meg, a második index pedig ismét azon felületelem normálisát azonosítja, amelyben a nyírófeszültség fekszik.

Ha az $\mathbf{n}$, $\mathbf{m}$, $\mathbf{l}$ vektorok helyére rendre $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ -t (a pozitív x tengely felel meg a normálisnak), $\mathbf{e}_y$, $\mathbf{e}_z$ és $\mathbf{e}_x$ -et (a pozitív y tengely felel meg a normálisnak), végezetül $\mathbf{e}_z$, $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ -t (a pozitív z tengely felel meg a normálisnak) gondolunk, akkor

$$\rho_x = \sigma_x \mathbf{e}_x + \tau_{yx} \mathbf{e}_y + \tau_{zx} \mathbf{e}_z, \quad (2.71a)$$

$$\rho_y = \tau_{xy} \mathbf{e}_x + \sigma_y \mathbf{e}_y + \tau_{zy} \mathbf{e}_z \quad (2.71b)$$

és

$$\rho_z = \tau_{xz} \mathbf{e}_x + \tau_{yz} \mathbf{e}_y + \sigma_z \mathbf{e}_z \quad (2.71c)$$

a feszültségvektor felbontása az x , y és z normálisú elemi felületeken.

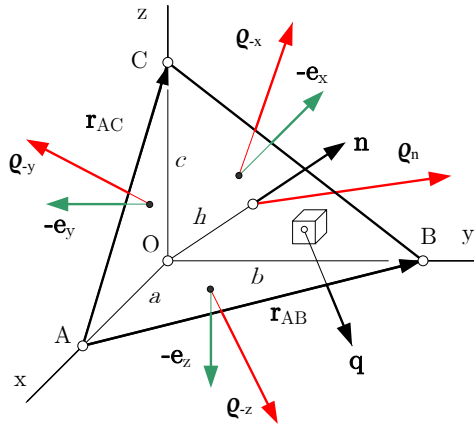
2.3.3. Cauchy tétele, feszültségtenzor. A jelen szakaszban arra a kérdésre keressük a választ, hogy milyen alakú a szilárd test egy tetszőleges de rögzített P pontjában a

$$\boldsymbol{\rho}_n = \boldsymbol{\rho}(\mathbf{n})$$

függvény alakja.

A gondolatmenet első lépésében néhány geometriai kérdést tisztázunk. Tekintsük a P pont elemi környezetéből kiragadott és a 2.18. ábrán vázolt elemi tetraédert. A tetraéder x , y és z tengelyekre eső oldaléleinek hossza rendre a , b és c , az elülső lapjához tartozó magassága pedig h . Az yz , zx és xy koordinátasíkokban fekvő oldallapok külső normálisa rendre $-\mathbf{e}_x$, $-\mathbf{e}_y$ és $-\mathbf{e}_z$, területe pedig

$$A_x = \frac{1}{2}bc, \quad A_y = \frac{1}{2}ac \quad \text{és} \quad A_z = \frac{1}{2}ab. \quad (2.72)$$



2.18. ábra.

Jelölje A_n a homloklap területét és V a tetraéder térfogatát. Legyen továbbá

$$\mathbf{n} = n_x \mathbf{e}_x + n_y \mathbf{e}_y + n_z \mathbf{e}_z; \quad |\mathbf{n}| = 1$$

az elemi tetraéder homloklapon vett külső normálisa. Leolvasható az ábráról, hogy a homloklap $A_n \mathbf{n}$ területvektora az

$$\begin{aligned} A_n \mathbf{n} &= \frac{1}{2} \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{r}_{AC} = \frac{1}{2} (-a \mathbf{e}_x + b \mathbf{e}_y) \times (-a \mathbf{e}_x + c \mathbf{e}_z) = \\ &= \frac{1}{2} b c \mathbf{e}_x + \frac{1}{2} a c \mathbf{e}_y + \frac{1}{2} a b \mathbf{e}_z = A_x \mathbf{e}_x + A_y \mathbf{e}_y + A_z \mathbf{e}_z \end{aligned}$$

módon számítható. Az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokkal való skaláris átszorzással innen az

$$A_x = A_n \mathbf{n} \cdot \mathbf{e}_x = n_x A_n, \quad A_y = A_n \mathbf{n} \cdot \mathbf{e}_y = n_y A_n \quad \text{és} \quad A_z = A_n \mathbf{n} \cdot \mathbf{e}_z = n_z A_n \quad (2.73)$$

képletek következnek. Mivel n_x , n_y és n_z az $\mathbf{n}$ normális x , y és z tengelyekkel bezárt szögeinek koszinusza a utóbbi egyenletekhez világos geometriai tartalom tartozik. Eszerint A_x , A_y és A_z rendre az A_n homloklap vetülete az yz , zx és xy koordinátasíkokra.

A gondolatmenet második részében megvizsgáljuk az elemi tetraéder egyensúlyi állapotát.

Mivel a szilárd test egyensúlyi állapotban van, logikus az a feltevés, hogy bármely része, azaz a kiragadott elemi tetraéder is egyensúlyi állapotban van. Az elemi tetraéder felületét alkotó $-\mathbf{e}_x$, $-\mathbf{e}_y$, $-\mathbf{e}_z$ és $\mathbf{n}$ külső normálisú oldal lapokon a

$$\rho_{-x} = -\rho_x, \quad \rho_{-y} = -\rho_y, \quad \rho_{-z} = -\rho_z \quad \text{és} \quad \rho_n$$

feszültségek, mint felületi ER – a képletek írása során figyelembe vettük a (2.65) összefüggést is –, a tetraéder térfogatán pedig a $\mathbf{q}$ sűrűségű térfogati ER működik. Az egyensúly (tartós nyugalom) egyik feltétele, hogy az elemi tetraéderre

ható teljes ER eredő vektora zérus legyen. Fenn kell tehát állnia az

$$-\int_{A_x} \rho_x dA - \int_{A_y} \rho_y dA - \int_{A_z} \rho_z dA + \int_{A_n} \rho_n dA + \int_V \mathbf{q} dV = 0 \quad (2.74)$$

egyenletnek. Jelölje rendre $\langle \rho_x \rangle$, $\langle \rho_y \rangle$, $\langle \rho_z \rangle$ és $\langle \rho_n \rangle$ a feszültségvektorok A_x , A_y , A_z és A_n oldallapokon vett átlagát. Legyen továbbá $\langle \mathbf{q} \rangle$ a térfogati ER V -n vett átlaga. Az átlagértékek birtokában

$$\int_{A_x} \rho_x dA = \langle \rho_x \rangle A_x, \quad \int_{A_y} \rho_y dA = \langle \rho_y \rangle A_y, \quad \int_{A_z} \rho_z dA = \langle \rho_z \rangle A_z$$

és

$$\int_{A_n} \rho_n dA = \langle \rho_n \rangle A_n, \quad \int_V \mathbf{q} dV = \langle \mathbf{q} \rangle V.$$

Az utóbbi képletek (2.74)-be történő helyettesítése és átrendezés után

$$\langle \rho_n \rangle A_n = \langle \rho_x \rangle A_x + \langle \rho_y \rangle A_y + \langle \rho_z \rangle A_z - \langle \mathbf{q} \rangle V \quad (2.75)$$

az egyensúlyi feltétel alakja. A tetraéder térfogatát adó $V = A_n h/3$, valamint a (2.73) képletek helyettesítésével

$$\langle \rho_n \rangle A_n = \langle \rho_x \rangle n_x A_n + \langle \rho_y \rangle n_y A_n + \langle \rho_z \rangle n_z A_n - \langle \mathbf{q} \rangle \frac{A_n h}{3}$$

majd az A_n -el való osztással a

$$\langle \rho_n \rangle = \langle \rho_x \rangle n_x + \langle \rho_y \rangle n_y + \langle \rho_z \rangle n_z - \langle \mathbf{q} \rangle \frac{h}{3} \quad (2.76)$$

képletet kapjuk. Vegyük most az utóbbi egyenlet határértékét, ha a $h \rightarrow 0$, és a határátmenet során nem változik az $\mathbf{n}$ normális iránya (az A_n homloklap önmagával párhuzamosan mozog a P pontra). Ekkor a $\langle \rho_n \rangle$, $\langle \rho_x \rangle$, $\langle \rho_y \rangle$ és $\langle \rho_z \rangle$ átlagértékek a feszültségvektorok P pontbeli ρ_n , ρ_x , ρ_y és ρ_z értékeihez tartanak, az utolsó tagnak pedig, $\mathbf{q}$ feltételezett korlátossága miatt, zérus a határértéke. Fennáll tehát a P pontban a

$$\rho_n = \rho_x n_x + \rho_y n_y + \rho_z n_z \quad (2.77)$$

egyenlet. Tovább alakítható a fenti eredmény, ha figyelembe vesszük az $n_x = \mathbf{e}_x \cdot \mathbf{n}$, $n_y = \mathbf{e}_y \cdot \mathbf{n}$ és $n_z = \mathbf{e}_z \cdot \mathbf{n}$ képleteket, valamint a diádkus szorzatokkal kapcsolatos szabályokat – lásd az (1.28)-ra vezető gondolatmenet utolsó előtti lépését:

$$\begin{aligned} \rho_n &= \rho_x (\mathbf{e}_x \cdot \mathbf{n}) + \rho_y (\mathbf{e}_y \cdot \mathbf{n}) + \rho_z (\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{n}) = \\ &= (\rho_x \circ \mathbf{e}_x) \cdot \mathbf{n} + (\rho_y \circ \mathbf{e}_y) \cdot \mathbf{n} + (\rho_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \mathbf{n} = \\ &= \underbrace{[\rho_x \circ \mathbf{e}_x + \rho_y \circ \mathbf{e}_y + \rho_z \circ \mathbf{e}_z]}_T \cdot \mathbf{n}. \end{aligned}$$

Az utóbbi képletben álló

$$\mathbf{T} = \rho_x \circ \mathbf{e}_x + \rho_y \circ \mathbf{e}_y + \rho_z \circ \mathbf{e}_z \quad (2.78)$$

tenzort, Cauchy nyomán, *feszültségtenzornak* nevezzük. A feszültségtenzor segítségével

$$\rho_n = \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} \quad (2.79)$$

a P pontbeli $\mathbf{n}$ normálisú lapon a feszültségvektor. Szavakban: a ρ_n vektor homogén lineáris vektor-vektor függvénye a P pontbeli $\mathbf{n}$ normálvektornak. Ez az eredmény Cauchy tétele.¹

A (2.71a,b,c) és (2.76) összefüggések alapján

$$\underline{\mathbf{T}} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\rho}_x & \underline{\rho}_y & \underline{\rho}_z \end{array} \right] = \begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{yx} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{zx} & \tau_{zy} & \sigma_z \end{bmatrix} \quad (2.80)$$

a feszültségi tenzor mátrixa az xyz KR-ben.

A tetraéder egyensúlyának második feltétele, hogy a tetraéder oldallapjain és térfogatán működő ER nyomatéka egy adott pontra, mondjuk az O origóra zérus legyen. Ebből a feltételből – a formális igazolást a **2.4.** Mintafeladatra hagyjuk, egy elemi igazolást pedig a jelen szakasz végén közlünk – az következik, hogy zérus a feszültségi tenzor vektorinvariánsa, azaz

$$\mathbf{t}_a = -\frac{1}{2} (\rho_x \times \mathbf{e}_x + \rho_y \times \mathbf{e}_y + \rho_z \times \mathbf{e}_z) = 0. \quad (2.81)$$

Az 1.4. szakaszban megmutattuk, – lásd az (1.48b) képletet követő magyarázatot –, hogy a vektorinvariáns eltűnéséből a tenzor szimmetriája következik és szimmetrikus tenzor esetén, amint az (1.49)-ből azonnal látszik, a tenzor mátrixa is szimmetrikus, azaz

$$\tau_{xy} = \tau_{yx}, \quad \tau_{yz} = \tau_{zy} \quad \text{és} \quad \tau_{zx} = \tau_{xz}, \quad (2.82a)$$

vagy ami ugyanaz, de KR független alak:

$$\mathbf{T} = \mathbf{T}^T. \quad (2.82b)$$

A feszültségi tenzor ismeretében a (2.68) és (2.79) képletek egybevetéséből

$$\sigma_n = \mathbf{n} \cdot \rho_n = \mathbf{n} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} \quad (2.83a)$$

a normálfeszültség, a (2.70) és (2.79) képletek alapján pedig

$$\tau_{mn} = \mathbf{m} \cdot \rho_n = \mathbf{m} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} \quad (2.83b)$$

¹Augustin Louis Cauchy (1789-1857)

a nyírófeszültség az n normálisú elemi felületen felvett m irányban. A feszültségi tenzor szimmetriája miatt – valójában a szimmetrikus tenzorokkal kapcsolatos (1.38)₂ összefüggés alapján –, ha $|\mathbf{m}| = |\mathbf{n}| = 1$ és $\mathbf{m} \cdot \mathbf{n} = 0$ (azaz egymásra merőlegesek az $\mathbf{m}$ és $\mathbf{n}$ egységvektorok), akkor

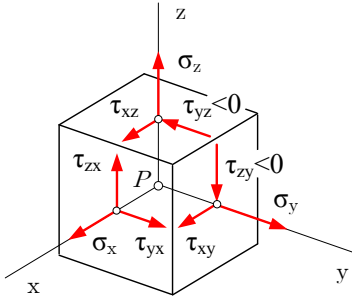
$$\tau_{mn} = \mathbf{m} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{m} = \tau_{nm}. \quad (2.84)$$

A feszültségi állapottal és a feszültségi tenzorral kapcsolatosan, összefoglalás-szerűen, az alábbiakra érdemes felhívni a figyelmet.

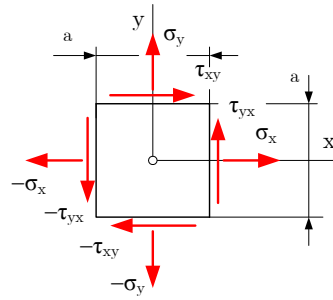
1. Bár a feszültségi tenzor levezetése során az xyz KR-ben tekintettük az elemi tetraéder egyensúlyát a gondolatmenet eredményeként kapott (2.79) összefüggés KR független, azaz maga a feszültségtenzor is KR független vagyis objektív mennyiség, amely a másodrendű tenzorokra vonatkozó transzformációs szabályokkal bármely más KR-be áthelyezhető.
2. A (2.83a,b) és (2.84) képletek természetesen akkor is érvényben maradnak, ha $\mathbf{n} = \mathbf{e}_n$, $\mathbf{m} = \mathbf{e}_m$; $n, m = x, y, z$; $n \neq m$. Vegyük azt is észre, hogy az említett összefüggések valójában az (1.93) képletekkel adott transzformációs szabályok.
3. Visszaulva a (2.78) és (2.79) képletekre azt mondhatjuk, hogy a test P pontjában felvett három egymásra kölcsönösen merőleges elemi felületen – jelölje az említett elemi felületek jobbsodratú kartéziuszi KR-t kifesztő normális egységvektorait, mondjuk, $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$, és $\mathbf{e}_z$ – ébredő $\boldsymbol{\rho}_x$, $\boldsymbol{\rho}_y$ és $\boldsymbol{\rho}_z$ feszültségvektorok, ezek egymástól független hat skaláris koordinátája (szimmetria), illetve a P pontban vett $\mathbf{T} = \mathbf{T}_P$ feszültségi tenzor egyértelműen meghatározza a P pontra illeszkedő $\mathbf{n}$ normálisú felületelemen ébredő $\boldsymbol{\rho}_n$ feszültségvektort, következésképpen a P pont és elemi környezete feszültségi állapotát.

Megjegyezzük hogy a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor az $\mathbf{r}$ helyvektor függvénye a szilárd test által kitöltött V térfogati tartományon belül. Nem lehet tetszőleges, hiszen mind a szilárd test egésze, mind pedig annak részei tartós nyugalomban kell hogy legyenek a terhelési folyamat végén. Arra a kérdésre, hogy milyen feltételek következnek az ehhez kapcsolódó egyensúlyi követelményekből a 6. Fejezetben adunk választ.

A feszültségi állapot, illetve az azt meghatározó feszültségi tenzor szemléltetésére a pont elemi környezetét megjelenítő elemi kocka nyújt lehetőséget. Az érzékletesebb ábrázolás kedvéért nem a P ponton átmenő elemi felületekre, hanem – amint azt a 2.19. ábra mutatja – a P pont környezetéből kiragadott elemi kocka felénk néző $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ normálisú lapjainak súlypontjaira rajzoltuk rá a $\boldsymbol{\rho}_x$, $\boldsymbol{\rho}_y$ és $\boldsymbol{\rho}_z$ feszültségvektorok koordinátáit. Az így feltüntetett feszültségek valójában az elemi kocka lapjain működnek, de mivel a kocka méretei infinitesimálisak, gyakorlatilag megegyeznek a P pontban működő feszültségekkel. Vegyük azt is észre, hogy a $\tau_{yz} = \tau_{zy}$ feszültségkoordinátákat negatív előjelűnek tételeztük fel az ábrán.



2.19. ábra.



2.20. ábra.

A 2.20. ábra felülnézetben mutatja a P pont környezetéből kiragadott a ($a \ll 1$) oldalélű elemi kockát valamint az xy síkban működő összes feszültségkoordinátát (vagyis nemcsak az $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ normálisú hanem a $-\mathbf{e}_x$ és $-\mathbf{e}_y$ normálisú lapokon ébredő feszültségkoordinátákat is). Mivel az elemi kocka egyensúlyban van az oldallapokon működő feszültségek egyensúlyi ER-t alkotnak, következésképp a z tengelyre vett nyomatékösszeg zérus kell legyen:

$$m_a = a (a^2 \tau_{yx}) - a (a^2 \tau_{xy}) = 0,$$

ahonnan

$$\tau_{xy} = \tau_{yx}.$$

Ugyanígy módon, az x és y tengelyekre felírt nyomatéki egyenletekből kapjuk, hogy

$$\tau_{yz} = \tau_{zy} \quad \text{és} \quad \tau_{zx} = \tau_{xz},$$

vagyis valóban szimmetrikus a feszültségi tenzor. Az utóbbi három összefüggés a τ feszültségek dualitása néven ismert.

2.3.4. A feszültségi tenzor főtengelepproblémája. A 2.17. ábra a P pont $\mathbf{n}$ normálisú felületelemén működő $\boldsymbol{\rho}_n$ feszültségvektor normálirányú és a felületelem síkjában fekvő részekre való felbontását szemlélteti:

$$\boldsymbol{\rho}_n = \sigma_n \mathbf{n} + \boldsymbol{\tau}_n.$$

Ezen a ponton logikus kérdésként merül fel, hogy létezik-e olyan n irány, amelyre nézve $\boldsymbol{\rho}_n = \sigma_n \mathbf{n}$ azaz zérus a $\boldsymbol{\tau}_n$ nyírófeszültség. Ha létezik ilyen irány, akkor

$$\boldsymbol{\rho}_n = \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} = \sigma_n \mathbf{n} = \boldsymbol{\rho}_{n||} \quad (2.85)$$

azaz

$$(\mathbf{T} - \sigma_n \mathbf{1}) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0}. \quad (2.86)$$

Az utóbbi egyenlet, amint azt az $\mathbf{A}$ tenzor főtengelepproblémája esetén már láttuk, azonnal következik a szimmetrikus $\mathbf{W}$ tenzor sajátértékfeladatával kapcsolatos (1.69) egyenletből, ha a $\mathbf{W}$ helyére a szimmetrikus $\mathbf{T}$ feszültségi tenzort, a λ helyére pedig a σ_n -t írjuk. Ez egyben azt is jelenti, hogy a szimmetrikus

tenzorok sajátértékfeladatával kapcsolatos és az 1.6. szakaszban részletezett valamennyi eredmény itt is érvényes. A szóhasználatban jelentkező eltérések miatt az alábbiakat érdemes ehelyütt megismételni.

A $\mathbf{T}$ feszültségi tenzorral kapcsolatos (2.86) sajátértékfeladatot a *feszültségi tenzor főtenzelyproblémájának*, a σ_n sajátértékeket *főfeszültségeknek*, a kapott n irányokat *feszültségi főirányoknak* szokás nevezni.

A $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor főtenzelyproblémájának legalább három megoldása van a főirányokra nézve. Ha csak három a megoldások száma, akkor ezek az irányok kölcsönösen merőlegesek egymásra. Ha több mint három a megoldások száma, akkor végtelen sok megoldás van de mindig kiválasztható ezek közül három egymásra kölcsönösen merőleges megoldás. A σ_n ($n=1,2,3$) főfeszültségeket nagyság szerint rendezettnek tekintjük, vagyis úgy választjuk meg az indexüket, hogy fennálljon az

$$\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \sigma_3 \quad (2.87)$$

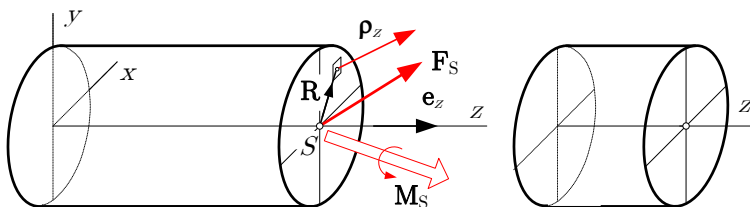
reláció. A vonatkozó $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ irányvektorokat pedig úgy érdemes megválasztani, hogy azok jobbsodratú kartéziszi KR-t alkossanak. Ez a választás mindig lehetséges.

A feszültségi főirányokat megadó $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ irányvektorok által kifeszített kartéziszi KR-ben, tekintettel a (2.85) összefüggésre, $\boldsymbol{\rho}_1 = \sigma_1 \mathbf{n}_1$, $\boldsymbol{\rho}_2 = \sigma_2 \mathbf{n}_2$ és $\boldsymbol{\rho}_3 = \sigma_3 \mathbf{n}_3$ a feszültségvektorok értéke, következésképp

$$\underset{(3 \times 3)}{\mathbf{T}} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\boldsymbol{\rho}}_1 & \underline{\boldsymbol{\rho}}_2 & \underline{\boldsymbol{\rho}}_3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c|c|c} \sigma_1 \underline{\mathbf{n}}_1 & \sigma_2 \underline{\mathbf{n}}_2 & \sigma_3 \underline{\mathbf{n}}_3 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{array} \right], \quad (2.88)$$

vagyis diagonális a feszültségi tenzor mátrixa a főtenzelyek KR-ében.

2.3.5. Feszültségi eredők. A belső ER jellemzésére, speciális alakú testeknél, így például rudak, lemezek és héjak esetén, a feszültségi tenzor mellett további mennyiségeket szokás bevezetni általában azzal a céllal, hogy a feladat független változóinak számát csökkenteni lehessen. Ezek a mennyiségek mindig valamely felületen, vagy felületszakaszon ébredő feszültségek, mint felületen megoszló ER-ek eredői – eredő erő és erőpár – és ez okból a szakaszcímnek megfelelően feszültségi eredők – feszültségi eredő erő és feszültségi eredő erőpár – a szokásos nevük.



2.21. ábra.

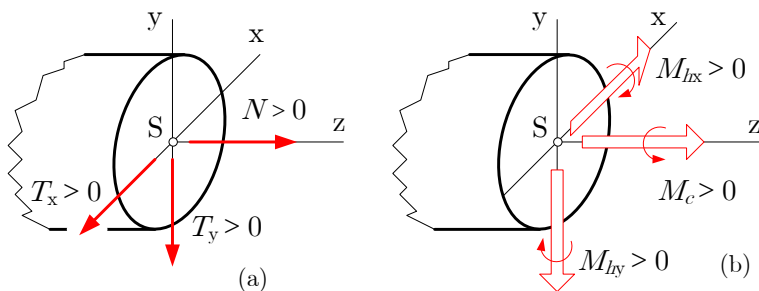
A 2.21. ábrán vázolt prizmatikus rúd esetén az xyz KR z tengelye a rúd hossz-tengelye. A gondolatban kettévágott rúd baloldali részén, az $\mathbf{e}_z$ normálisú keresztmetszeten megoszló $\boldsymbol{\rho}_z$ sűrűségvektorú belső ER eredője és a keresztmetszet súlypontjára vett nyomatéka (a feszültségi eredő erő és a feszültségi eredő erőpár) az

$$\mathbf{F}_S = N\mathbf{e}_z - T_x\mathbf{e}_x - T_y\mathbf{e}_y = \int_A \boldsymbol{\rho}_z dA = \int_A (\sigma_z\mathbf{e}_z + \tau_{xz}\mathbf{e}_x + \tau_{yz}\mathbf{e}_y) dA, \quad (2.89)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_S &= M_c\mathbf{e}_z + M_{hx}\mathbf{e}_x - M_{hy}\mathbf{e}_y = \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_z dA = \int_A \mathbf{R} \times (\sigma_z\mathbf{e}_z + \boldsymbol{\tau}_z) dA = \\ &= \int_A (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y) \times \sigma_z\mathbf{e}_z dA + \int_A (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y) \times (\tau_{xz}\mathbf{e}_x + \tau_{yz}\mathbf{e}_y) dA \end{aligned} \quad (2.90)$$

összefüggésekből számíthatók. Az első képlet baloldalán az $\mathbf{F}_S$ eredő erő összetevőkre történő felbontásában N , T_x és T_y rendre a pozitív $\mathbf{e}_z$ (vagy z) normálisú keresztmetszeten (röviden a pozitív keresztmetszeten) ébredő pozitív *rúderő*, valamint a pozitív x és y irányú *nyíróerő*. Ezeket az összetevőket a 2.22.a ábra külön is szemlélteti. A második képlet baloldalán az $\mathbf{M}_S$ eredő erőpár összetevőkre történő felbontásában M_c , M_{hx} és M_{hy} rendre a pozitív keresztmetszeten ébredő pozitív *csavarónyomaték*, illetve a pozitív x és y irányú *hajlítónyomaték*. Ezeket az összetevőket a 2.22.b ábra szemlélteti. Az $\mathbf{R}$ vektor a felületelem középpontjának a keresztmetszet S súlypontjára vonatkoztatott helyvektora.

Az N , T_x és T_y belső erők, valamint az M_c , M_{hx} és M_{hy} nyomatékok a Statika című tantárgy keretei között megismert *igénybevételek*.



2.22. ábra.

Az $\mathbf{F}_S$ -t adó (2.89) képlet jobb és baloldalának egybevetéséből következik, hogy

$$N = \int_A \sigma_z dA, \quad T_x = - \int_A \tau_{xz} dA \quad \text{és} \quad T_y = - \int_A \tau_{yz} dA. \quad (2.91)$$

Ugyanígy módon kapjuk, az $\mathbf{M}_S$ -t adó (2.90)-ből, hogy

$$M_c\mathbf{e}_z = \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\tau}_z dA = \int_A (x\tau_{yz} - y\tau_{xz}) dA \mathbf{e}_z, \quad \text{azaz} \quad M_c = \int_A (x\tau_{yz} - y\tau_{xz}) dA \quad (2.92a)$$

és

$$M_{hx} = \int_A y \sigma_z dA, \quad \text{valamint} \quad M_{hy} = \int_A x \sigma_z dA. \quad (2.92b)$$

Amint arra fentebb utaltunk, az $\mathbf{F}_S$ feszültségi eredő és az $\mathbf{M}_S$ feszültségi eredő erőpár, a feszültségekkel ellentétben, amelyek az x , y és z koordináták függvényei, csak a rúd középvonala mentén mért z koordinátától függenek, azaz

$$\mathbf{F}_S = \mathbf{F}_S(z) \quad \text{és} \quad \mathbf{M}_S = \mathbf{M}_S(z).$$

Megjegyezzük, hogy a jobboldali rúdrész $-\mathbf{e}_z$ normálisú keresztmetszetén $-\boldsymbol{\rho}_z$ a feszültségvektor, Következőleg

$$-\mathbf{F}_S = - \int_A \boldsymbol{\rho}_z dA \quad \text{és} \quad -\mathbf{M}_S = - \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_z dA \quad (2.93)$$

a feszültségi eredő és feszültségi eredő erőpár.

Tegyük fel, hogy ismeretes a rúdra ható teljes külső ER (a terhelő ER és a támasztó ER). Ez esetben a belső erők azaz a feszültségi eredő és feszültségi eredő erőpár, illetve ezek koordinátái az igénybevételek anélkül meghatározhatók a kiragadott rúdrészre ható külső és belső ER-ek mechanikai egyensúlyának feltételeiből, hogy előtte a $\boldsymbol{\rho}_z$ feszültségek megoszlása a keresztmetszeteken ismert lenne.

Ezen az előnyös lehetőségen alapult az igénybevételek számításának a Statika című tárgyban megismert módszere, és ezen a lehetőségen nyugszik az a szilárdságtanban végigvonuló megoldási módszer, hogy első lépésben a keresztmetszetek belső erőit, az igénybevételeket határozzuk meg és ezek ismeretében számítjuk a keresztmetszeteken megoszló feszültségeket.

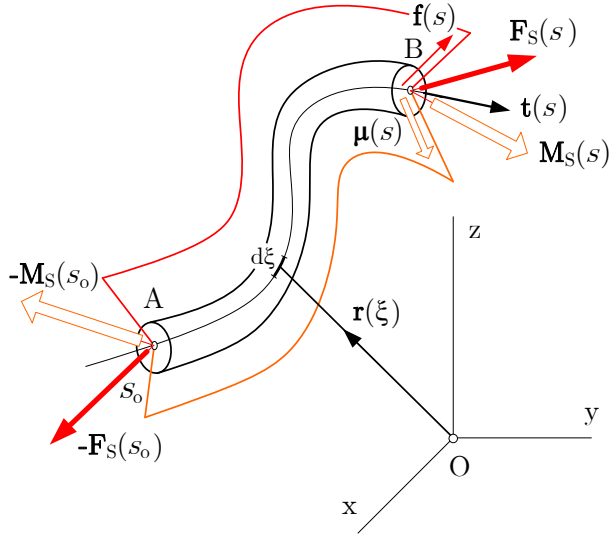
Az olyan szilárdságtani feladatokat melyek esetén a támasztóerőrendszer és a feszültségi eredők, így rudaknál az igénybevételek, a test (szerkezet) egészére illetve részeire felírt egyensúlyi egyenletekből számíthatók anélkül, hogy a test (szerkezet) alakváltozási állapotát vizsgálni kellene, *statikailag határozott feladatoknak* nevezzük. Ellenkező esetben *statikailag határozatlan* a feladat.

2.3.6. Egyensúlyi egyenletek. A továbbiakban azt a kérdést vizsgáljuk, hogy milyen egyenleteket kell kielégítenie az $\mathbf{F}_S$ feszültségi eredőnek, és az $\mathbf{M}_S$ feszültségi eredő erőpárnak. A kérdést általánosan térgörbe rúd esetére vetjük fel. A 2.23. ábra a kérdéses rúd rúd AB szakaszát szemlélteti. Az s ívkoordinátát a rúd középvonala mentén mérjük. A tekintett rúdszakasz kezdeti és rögzítettnek vett A keresztmetszetében s_0 , a rúdszakasz végső B keresztmetszetében pedig s az ívkoordináta. Megjegyezzük, hogy a rúdszakasz végső B keresztmetszetének helyét adó s ívkoordinátát a továbbiakban paraméternek tekintjük. A középvonal érintő egységvektorát $\mathbf{t}$ jelöli. Nyilvánvaló, hogy

$$\mathbf{t} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}. \quad (2.94)$$

Feltesszük, hogy a rudat terhelő külső erőrendszer a rúd középvonalán megoszló $\mathbf{f}(s)$ sűrűségű erőrendszerrel, illetve az ugyancsak a középvonalon megoszló

$\mu(s)$ sűrűségű erőpárrendszerrel helyettesíthető. Az AB rúdszakasz kezdeti A keresztmetszetében összhangban a (2.93)-nak megfelelő előjelszabállyal $-\mathbf{F}_S(s_o)$ a feszültségi eredő és $-\mathbf{M}_S(s_o)$ a feszültségi eredő erőpár. A rúdszakasz végső B keresztmetszetében pedig, összhangban az eddigi jelölésbeli megállapodásokkal,



2.23. ábra.

$\mathbf{F}_S(s)$ és $\mathbf{M}_S(s)$ jelöli ezeket a mennyiségeket. Mivel egyensúlyban van a tekintett rúdszakasz, el kell hogy tűnjön a rúdszakaszra működő teljes erőrendszer eredője és a tér egy pontjára, mondjuk az origóra, számított nyomatéka.

Az eredő eltűnését a

$$-\mathbf{F}_S(s_o) + \int_{s_o}^s \mathbf{f}(\xi) d\xi + \mathbf{F}_S(s) = \mathbf{0} \quad (2.95a)$$

egyenlet fejezi ki, ahol a félkövér nulla a zérusvektort jelöli. Az origóra vett nyomaték zérus voltából ugyanilyen módon a

$$-\mathbf{r}(s_o) \times \mathbf{F}_S(s_o) - \mathbf{M}_S(s_o) + \int_{s_o}^s [\mathbf{r}(\xi) \times \mathbf{f}(\xi) + \mu(\xi)] d\xi + \mathbf{r}(s) \times \mathbf{F}_S(s) + \mathbf{M}_S(s) = \mathbf{0} \quad (2.95b)$$

egyenlet következik. Deriváljuk a fenti egyenleteket az s ívkoordináta szerint. Ha kihasználjuk, hogy (a) az s_o helyen vett mennyiségek állandó értékűek (az s_o ugyanis rögzített); (b) az integrálok deriváltjait az integrandusz s helyen vett értéke adja és (c) helyettesítjük a $\mathbf{r}(s) \times \mathbf{F}_S(s)$ szorzat deriválása után a (2.94) képletet, akkor némi rendezéssel a

$$\boxed{\frac{d\mathbf{F}_S(s)}{ds} + \mathbf{f}(s) = \mathbf{0}} \quad (2.96a)$$

és a

$$\frac{d\mathbf{M}_S(s)}{ds} + \mathbf{t}(s) \times \mathbf{F}_S(s) + \boldsymbol{\mu}(\xi) + \mathbf{r}(s) \times \underbrace{\left[\frac{d\mathbf{F}_S(s)}{ds} + \mathbf{f}(s) \right]}_{=0} = \mathbf{0} ,$$

vagyis a

$$\boxed{\frac{d\mathbf{M}_S(s)}{ds} + \mathbf{t}(s) \times \mathbf{F}_S(s) + \boldsymbol{\mu}(\xi) = \mathbf{0}} \quad (2.96b)$$

eredményt kapjuk.

A (2.96a) és (2.96b) egyenletek a térgörbe rúd ún. egyensúlyi egyenletei. Nyilvánvaló a gondolatmenetből, hogy a fenti egyenletek a terhelés hatására alakváltozást szenvedett rúd esetére vonatkoznak. Kis elmozdulások és alakváltozások esetén azonban – ez erre vonatkozó feltevést a 40. oldalon fogalmaztuk meg – nem teszünk különbséget a kezdeti, terhelésmentes, valamint a terhelés hatására kialakuló végső, alakváltozott rúdalakok között.

Tegyük fel, hogy (a) a rúd egyenes; (b) a rúd középvonala egybeesik a z tengellyel – érdemes visszaidézni a 2.21 ábrát. Ez esetben az idézett ábra alapján $s = z$, $\mathbf{t} = \mathbf{e}_z$. Ha emellett a (2.89) összefüggés baloldalát is kihasználjuk, akkor kapjuk, hogy

$$\mathbf{t}(s) \times \mathbf{F}_S(s) = \mathbf{e}_z \times [N(z)\mathbf{e}_z - T_x(z)\mathbf{e}_x - T_y(z)\mathbf{e}_y] = -T_x(z)\mathbf{e}_y + T_y(z)\mathbf{e}_x .$$

A (2.89) és a (2.90) képletek, valamint a fenti vektorszorzat helyettesítésével a (2.96a) és (2.96b) egyensúlyi egyenletekből a

$$\frac{d[N(z)\mathbf{e}_z - T_x(z)\mathbf{e}_x - T_y(z)\mathbf{e}_y]}{dz} + f_z(z)\mathbf{e}_z + f_x(z)\mathbf{e}_x + f_y(z)\mathbf{e}_y = \mathbf{0} ,$$

valamint a

$$\frac{d[M_c(z)\mathbf{e}_z + M_{hx}(z)\mathbf{e}_x - M_{hy}(z)\mathbf{e}_y]}{dz} + T_y(z)\mathbf{e}_x - T_x(z)\mathbf{e}_y + \mu_z(z)\mathbf{e}_z + \mu_x(z)\mathbf{e}_x + \mu_y(z)\mathbf{e}_y = \mathbf{0} ,$$

egyenleteket kapjuk. A teljesség és a későbbiek kedvéért kiírjuk a fenti két vektoregyenlettel egyenértékű skaláregyenleteket is. Nyilvánvaló, hogy az így adódó

$$\boxed{\begin{aligned} \frac{dN(z)}{dz} + f_z(z) &= 0 , \\ \frac{dT_x(z)}{dz} - f_x(z) &= 0 , \quad \frac{dT_y(z)}{dz} - f_y(z) = 0 \end{aligned}} \quad (2.97a)$$

első három egyenlet az erőegyensúlyt, a

$$\boxed{\begin{aligned} \frac{dM_c(z)}{dz} + \mu_z(z) &= 0 , \\ \frac{dM_{hx}(z)}{dz} + T_y(z) + \mu_x(z) &= 0 , \quad \frac{dM_{hy}(z)}{dz} + T_x(z) - \mu_y(z) = 0 \end{aligned}} \quad (2.97b)$$

a második három egyenlet pedig a nyomatéki egyensúlyt fejezi ki.

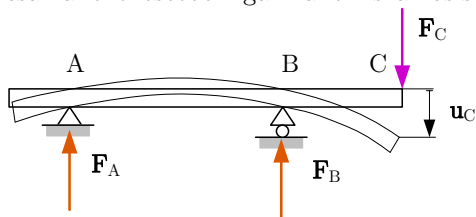
Ha zérus a vonalmentén megoszló erőpárrendszer sűrűsége, akkor az utolsó két egyenlet az

$$\frac{dM_{hx}(z)}{dz} = -T_y(z), \quad \frac{dM_{hy}(z)}{dz} = -T_x(z) \quad (2.98)$$

alakban írható fel.

2.4. ENERGETIKAI ÁLLAPOT

2.4.1. A belső ER munkája. A szilárd test pontjai elmozdulnak a terhelés hatására. Ezen mozgás során munkát végez a test felületén és térfogatán működő külső ER. A 2.24. ábrán szemléltetett egyenes középvezetékű kéttámaszú tartó meggörbül a rajta működő $\mathbf{F}_C$ koncentrált erő hatására (a meggörbült alakot vékony vonallal rajzoltuk meg) miközben az erő C támadáspontja $\mathbf{u}_C$ értékkel elmozdul és az $\mathbf{F}_C$ erő munkát végez a mozgás. Maga a teljes külső ER az $\mathbf{F}_C$ terhelőerőt, valamint az $\mathbf{F}_A$ és $\mathbf{F}_B$ támasztóerőket foglalja magába. Az utóbbiak azonban nem végeznek munkát mivel támadáspontjuk a megtámasztások miatt nem mozdul el függőleges irányban. Az a körülmény, hogy a támasztó ER nem végez munkát nemcsak a fenti esetben igaz hanem számos szilárdságtani feladat jellemzője.



2.24. ábra.

Tegyük fel, hogy a terhelési folyamat az időben igen lassan játszódik le, azaz kvázistatikus a terhelés. A tartó a terhelés előtt (a t_0 időpillanatban) és a terhelés után (a t_1 időpillanatban) egyaránt nyugalmi állapotban van, tehát mindkét esetben zérus a kinetikai energiája:

$$T_0 = T_1 = 0.$$

Jelölje W_K és W_B a testre ható külső és belső ER munkáját. A dinamika energiatétele szerint a kinetikai energia megváltozása megegyezik a testre ható külső és belső ER munkájának összegével

$$0 = T_1 - T_0 = W_K + W_B, \quad \text{ahonnan} \quad W_B = -W_K, \quad (2.99)$$

vagyis a belső ER által a test alakváltozása során végzett munka a külső ER munkájának ellentettje.

2.4.2. Alakváltozási energia. Általános esetben a külső ER munkája részben visszanyerhető alakváltozási energiává részben pedig hővé alakul át. Kitüntetett szerepük van ebben a tekintetben a rugalmas testeknek mivel ezek esetén a külső ER munkája a teljes egészében visszanyerhető alakváltozási energiává alakul át. Mivel a szilárd testek a terhelés egy kezdeti tartományában rugalmas

testként viselkednek az a lehetőség hogy a teljes alakváltozási energia visszanyerhető nagy jelentőségű a szilárdságtanban.

Jelölje u a térfogategységben felhalmozódó *fajlagos alakváltozási energiát* (fajlagos belső energiát). A test teljes alakváltozási energiájára nézve – ezt U jelöli –, az előzőek alapján teljesül az

$$U = \int_V u \, dV = W_K = -W_B \quad (2.100)$$

összefüggés. Az *elemi környezet energetikai állapotát* a u fajlagos energiasűrűség határozza meg, amely pontról pontra változik. Számításának kérdésére a későbbiekben még visszatérünk.

2.5. AZ ELEMI KÖRNYEZET SZILÁRDSÁGTANI ÁLLAPOTA

Szilárd test kis alakváltozásai esetén a test egy kiragadott anyagi P pontja, illetve a P pont elemi környezete szilárdságtani állapotán

- elmozdulásállapotának,
- alakváltozási állapotának,
- feszültségi állapotának, valamint
- energetikai állapotának

összességét értjük. A felsorolt négy állapot mindegyike megadható a P ponthoz kötött mennyiségekkel:

- az elmozdulásállapot a P pont $\mathbf{u}$ elmozdulásvektorával és az elmozdulásmező P pontban vett $\mathbf{U}$ derivált tenzorával,
- az alakváltozási állapot a P pontban vett $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzorral,
- az feszültségi állapot a P pontban vett $\mathbf{T}$ feszültségi tenzorral,
- az energetikai állapot pedig az u fajlagos alakváltozási energiával.

Az $\mathbf{U}$, $\mathbf{A}$ és $\mathbf{T}$ tenzorok illetve az u fajlagos alakváltozási energia nem függetlenek egymástól. A közöttük fennálló összefüggések közül egyet már ismerünk – az $\mathbf{A}$ tenzor az $\mathbf{U}$ tenzor szimmetrikus része – a további összefüggések tisztázására pedig a későbbiekben kerül sor.

2.6. TEST SZILÁRDSÁGTANI ÁLLAPOTA

Szilárd test szilárdságtani állapotán a szilárd testet alkotó anyagi pontok illetve ezek elemi környezetei szilárdságtani állapotának összességét értjük. A test szilárdságtani állapotát kis alakváltozáskor

- az $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r})$ elmozdulásmező, vagy az $\mathbf{U} = \mathbf{U}(\mathbf{r})$ derivált tenzormező és egy tetszőleges pont elmozdulásvektora,
- az $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{r})$ alakváltozási tenzormező,
- a $\mathbf{T} = \mathbf{T}(\mathbf{r})$ feszültségi tenzormező és
- a fajlagos alakváltozási energiát adó $u = u(\mathbf{r})$ skalármező

határozza meg.

Mező alatt valamely tartományban (jelen esetben a vizsgált szilárd test által kitöltött tartományban) értelmezett skalár-helyvektor, vektor-helyvektor illetve tenzor-helyvektor függvény a tartomány pontjaiban felvett értékeinek összességét

értjük. (Pl. hőmérsékletmező, elmozdulásmező, alakváltozási illetve feszültségi tenzormező).

Az $\mathbf{u}=\mathbf{u}(\mathbf{r})$ elmozdulásmező, az $\mathbf{U}=\mathbf{U}(\mathbf{r})$ derivált tenzormező, az $\mathbf{A}=\mathbf{A}(\mathbf{r})$ alakváltozási tenzormező, a $\mathbf{T}=\mathbf{T}(\mathbf{r})$ feszültségi tenzormező és az $u=u(\mathbf{r})$ alakváltozási energiasűrűség nem független egymástól.

A szilárdságtan alapvető feltételezése, hogy a szilárd test terhelés előtti (alakváltozás előtti) állapotában

$$\mathbf{u}(\mathbf{r}) \equiv 0, \quad \mathbf{U}(\mathbf{r}) \equiv 0, \quad \mathbf{A}(\mathbf{r}) \equiv 0, \quad \mathbf{T}(\mathbf{r}) \equiv 0 \quad \text{és} \quad u(\mathbf{r}) \equiv 0. \quad (2.101)$$

A szilárd test (2.101) egyenletekkel leírt állapotát természetes állapotnak vagy kezdeti, feszültségmentes állapotnak szokás nevezni.

A konkrét szilárdságtani feladatok megoldása azt jelenti, hogy a vizsgált szerkezetben, szerkezeti elemében, mint szilárd testben az adott terhelések és az előírt elmozdulások (mozgáskorlátozások, megtámasztások) mellett meghatározzuk az elmozdulásmezőt, az alakváltozási és feszültségi tenzormezőt, valamint ha szükséges a fajlagos alakváltozási energiát.

A következőkben az a célunk, hogy előállítsuk azokat az egyenleteket amelyek lehetővé teszik a szilárdságtani feladatok megoldását.

2.7. MINTAFELADATOK

2.1. Adott az xyz KR-ben egy szilárd test $\mathbf{u}(x, y, z)$ elmozdulásmezeje, valamint P pontjának $\mathbf{r}_P$ helyvektora. Számítsa ki a derivált tenzor, a forgató tenzor és az alakváltozási tenzor mátrixait illetve a merevtestszerű forgás vektorát képletszerűen, majd határozza meg ezek értékét a P pontban. Mekkora az elmozdulásvektor pontos és közelítő értéke közötti eltérés az $\mathbf{r}_Q = \mathbf{r}_P + \mathbf{e}_x$ pontban?

$$\mathbf{u}(x, y, z) = \underbrace{Cxy^2}_{u_x} \mathbf{e}_x + \underbrace{Cyz^2}_{u_y} \mathbf{e}_y + \underbrace{Czx^2}_{u_z} \mathbf{e}_z; \quad \mathbf{r}_P = -20\mathbf{e}_x + 30\mathbf{e}_y + 40\mathbf{e}_z \text{ [mm]}, \quad C = 10^{-5} \text{ mm}^{-2}$$

Az

$$\mathbf{u}_x = \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial x} = Cy^2 \mathbf{e}_x + 2Czx \mathbf{e}_z, \quad \mathbf{u}_y = \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial y} = 2Cxy \mathbf{e}_x + Cz^2 \mathbf{e}_y, \quad \mathbf{u}_z = \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial z} = 2Cyz \mathbf{e}_y + Cx^2 \mathbf{e}_z$$

parciális deriváltak felhasználásával a (2.10) képlet alapján

$$\underline{\mathbf{U}}_{(3 \times 3)} = \begin{bmatrix} \mathbf{u}_x & \mathbf{u}_y & \mathbf{u}_z \end{bmatrix} = C \begin{bmatrix} y^2 & 2xy & 0 \\ 0 & z^2 & 2yz \\ 2zx & 0 & x^2 \end{bmatrix} \quad \text{és} \quad \underline{\mathbf{U}}_P = \begin{bmatrix} 9 & -12 & 0 \\ 0 & 16 & 24 \\ -16 & 0 & 4 \end{bmatrix} 10^{-3}$$

a derivált tenzor számításának képlete és P pontbeli értéke. A felbontási tétel alapján kapott (2.34) és (2.36) egyenletekből pedig

$$\underline{\Psi} = \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} - \underline{\mathbf{U}}^T) = C \begin{bmatrix} 0 & xy & -zx \\ -xy & 0 & yz \\ zx & -yz & 0 \end{bmatrix}; \quad \underline{\Psi}_P = \begin{bmatrix} 0 & -6 & 8 \\ 6 & 0 & 12 \\ -8 & -12 & 0 \end{bmatrix} 10^{-3}$$

a forgató tenzor és

$$\underline{\mathbf{A}} = \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} + \underline{\mathbf{U}}^T) = C \begin{bmatrix} y^2 & xy & zx \\ xy & z^2 & yz \\ zx & yz & x^2 \end{bmatrix}; \quad \underline{\mathbf{A}}_P = \begin{bmatrix} 9 & -6 & -8 \\ -6 & 16 & 12 \\ -8 & 12 & 4 \end{bmatrix} 10^{-3}$$

az alakváltozási tenzor mátrixai képletszerűen, valamint a P pontban véve. A (2.34) szerint a merevtestszerű forgás vektorával

$$\underline{\Psi} = \begin{bmatrix} 0 & -\varphi_z & \varphi_y \\ \varphi_z & 0 & -\varphi_x \\ -\varphi_y & \varphi_x & 0 \end{bmatrix}$$

a forgató tenzor mátrixa, írhatjuk tehát, hogy

$$\varphi = -Cyz\mathbf{e}_x - Czx\mathbf{e}_y - Cxy\mathbf{e}_z \quad \text{és} \quad \varphi_P = (-12\mathbf{e}_x + 8\mathbf{e}_y + 6\mathbf{e}_z) 10^{-3}$$

a merevtestszerű forgás vektorának képlete és P pontbeli értéke. A P és Q pontbeli elmozdulásvektorok egyszerű helyettesítéssel adódnak

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_P &= -10^{-5} \times 20 \times 30^2 \mathbf{e}_x + 10^{-5} \times 30 \times 40^2 \mathbf{e}_y + 10^{-5} \times 40 \times 20^2 \mathbf{e}_z = \\ &= -0.18\mathbf{e}_x + 0.48\mathbf{e}_y + 0.16\mathbf{e}_z \text{ [mm]}, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_Q &= -10^{-5} \times 19 \times 30^2 \mathbf{e}_x + 10^{-5} \times 30 \times 40^2 \mathbf{e}_y + 10^{-5} \times 40 \times 19^2 \mathbf{e}_z = \\ &= -0.171\mathbf{e}_x + 0.48\mathbf{e}_y + 0.1444\mathbf{e}_z \text{ [mm]}. \end{aligned}$$

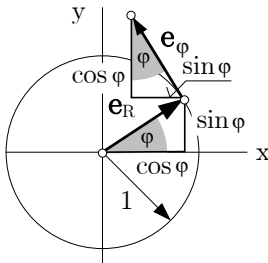
Az elmozdulásvektor közelítése pedig a (2.19) képlettel számítható

$$\begin{aligned} \mathbf{u}_Q &\simeq \mathbf{u}_P + \underline{\mathbf{U}}_P \Delta \mathbf{r} = \begin{bmatrix} -0.18 \\ 0.48 \\ 0.16 \end{bmatrix} + 10^{-3} \begin{bmatrix} 9 & -12 & 0 \\ 0 & 16 & 24 \\ -16 & 0 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} -0.18 \\ 0.48 \\ 0.16 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0.009 \\ 0 \\ 0.016 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.171 \\ 0.48 \\ 0.144 \end{bmatrix} \text{ [mm]} \end{aligned}$$

és így

$$\Delta \mathbf{u}_Q^T = \mathbf{u}_Q^T \text{ pontos} - \mathbf{u}_Q^T \text{ közelítő} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0.0004 \end{bmatrix} \text{ [mm]}.$$

2.2. A tengelyszimmetrikus feladatok esetén használatos hengerkoordináta rendszerben (HKR-ben) $\mathbf{u} = u(\mathbf{r}) = u_R(R, z)\mathbf{e}_R(\varphi) + u_z(R, z)\mathbf{e}_z$ alakú az elmozdulásmező. Hogyan számítható ebben az esetben a derivált tenzor, a forgató tenzor és az alakváltozási tenzor?



2.25. ábra.

A HKR lokális bázisait az 1.5. ábra szemlélteti. Az xyz KR és az $R\varphi z$ HKR bázisvektorainak kapcsolata a 2.25. ábráról adódik:

$$\mathbf{e}_R = \cos \varphi \mathbf{e}_x + \sin \varphi \mathbf{e}_y, \quad \mathbf{e}_\varphi = -\sin \varphi \mathbf{e}_x + \cos \varphi \mathbf{e}_y \quad (2.102)$$

míg $\mathbf{e}_z$ mindkét KR-ben ugyanaz. Kiolvasható a fenti képletekből, hogy

$$\frac{d\mathbf{e}_R}{d\varphi} = -\sin \varphi \mathbf{e}_x + \cos \varphi \mathbf{e}_y = \mathbf{e}_\varphi \quad (2.103a)$$

és

$$\frac{d\mathbf{e}_\varphi}{d\varphi} = -\cos \varphi \mathbf{e}_x - \sin \varphi \mathbf{e}_y = -\mathbf{e}_R. \quad (2.103b)$$

Mivel HKR-ben

$$\nabla = \frac{\partial}{\partial R} \mathbf{e}_R + \frac{1}{R} \frac{\partial}{\partial \varphi} \mathbf{e}_\varphi + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \quad (2.104)$$

a nabla operátor alakja, a derivált tenzor (2.14) alatti értelmezése alapján

$$\mathbf{U} = \mathbf{u} \circ \nabla = [u_R(R, z)\mathbf{e}_R(\varphi) + u_z(R, z)\mathbf{e}_z] \circ \left[\frac{\partial}{\partial R}\mathbf{e}_R + \frac{1}{R}\frac{\partial}{\partial \varphi}\mathbf{e}_\varphi + \frac{\partial}{\partial z}\mathbf{e}_z \right].$$

Innen, annak figyelembevételével, hogy $\mathbf{e}_R$ a φ polárszög függvénye, azaz kihasználva a (2.103a) összefüggést, az

$$\mathbf{U} = \underbrace{\left(\frac{\partial u_R}{\partial R}\mathbf{e}_R + \frac{\partial u_z}{\partial R}\mathbf{e}_z \right)}_{\mathbf{u}_R} \circ \mathbf{e}_R + \underbrace{\frac{u_R}{R}\mathbf{e}_\varphi \circ \mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{u}_\varphi} + \underbrace{\left(\frac{\partial u_R}{\partial z}\mathbf{e}_R + \frac{\partial u_z}{\partial z}\mathbf{e}_z \right)}_{\mathbf{u}_z} \circ \mathbf{e}_z$$

eredmény következik, amelyben – visszaidézve a másodrendű tenzorokkal kapcsolatos geometriai képet – $\mathbf{u}_R$, $\mathbf{u}_\varphi$ és $\mathbf{u}_z$ rendre az $\mathbf{e}_R$, $\mathbf{e}_\varphi$ és $\mathbf{e}_z$ lokális bázisvektorokhoz rendelt képvektor. Következésképpen

$$\underset{(3 \times 3)}{\mathbf{U}} = [\underset{\mathbf{u}_R}{\mathbf{u}_R} \quad \underset{\mathbf{u}_\varphi}{\mathbf{u}_\varphi} \quad \underset{\mathbf{u}_z}{\mathbf{u}_z}] = \begin{bmatrix} u_{RR} & u_{R\varphi} & u_{Rz} \\ u_{\varphi R} & u_{\varphi\varphi} & u_{\varphi z} \\ u_{zR} & u_{z\varphi} & u_{zz} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial u_R}{\partial R} & 0 & \frac{\partial u_R}{\partial z} \\ 0 & \frac{u_R}{R} & 0 \\ \frac{\partial u_z}{\partial R} & 0 & \frac{\partial u_z}{\partial z} \end{bmatrix} \quad (2.105)$$

a derivált tenzor mátrixa. A felbontási tétel alapján, azaz a (2.34) és (2.36) egyenletekből pedig

$$\mathbf{\Psi} = \frac{1}{2} (\mathbf{U} - \mathbf{U}^T) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_R}{\partial z} - \frac{\partial u_z}{\partial R} \right) \\ 0 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_z}{\partial R} - \frac{\partial u_R}{\partial z} \right) & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

a forgató tenzor és

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= \frac{1}{2} (\mathbf{U} + \mathbf{U}^T) = [\underset{\alpha_R}{\alpha_R} \quad \underset{\alpha_\varphi}{\alpha_\varphi} \quad \underset{\alpha_z}{\alpha_z}] = \begin{bmatrix} \varepsilon_R & \frac{1}{2}\gamma_{R\varphi} & \frac{1}{2}\gamma_{Rz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{\varphi R} & \varepsilon_\varphi & \frac{1}{2}\gamma_{\varphi z} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zR} & \frac{1}{2}\gamma_{z\varphi} & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{\partial u_R}{\partial R} & 0 & \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_R}{\partial z} + \frac{\partial u_z}{\partial R} \right) \\ 0 & \frac{u_R}{R} & 0 \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_z}{\partial R} + \frac{\partial u_R}{\partial z} \right) & 0 & \frac{\partial u_z}{\partial z} \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (2.106)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa, ahol α_R , α_φ és α_z a lokális bázist kifeszítő $\mathbf{e}_R$, $\mathbf{e}_\varphi$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz tartozó alakváltozási vektorokat jelöli, ε_R , ε_φ és ε_z az R , φ és z irányú fajlagos nyúlás, γ_{mn} ($m, n = R, \varphi, z$; $m \neq n$) pedig az m, n irányok közötti fajlagos szögváltozás.

2.3. Mutassa meg, hogy a tiszta alakváltozás ellipszoiddá torzítja az elemi gömböt!

Legyen K az elemi gömb sugara, és tegyük fel, hogy a P ponthoz kötött $\xi\eta\zeta$ KR az $\mathbf{A}$ tenzor 1, 2 és 3 jelű főtengelei által kifeszített kartéziszi KR, amelyben

$$\Delta \mathbf{r} = \xi \mathbf{e}_1 + \eta \mathbf{e}_2 + \zeta \mathbf{e}_3$$

a P pont elemi környezetében fekvő Q pont helyvektora, $\mathbf{e}_1$, $\mathbf{e}_2$ és $\mathbf{e}_3$ a vonatkozó egységvektorok. Ha a Q pont az elemi gömbön van, akkor

$$\Delta \mathbf{r}^2 = \xi^2 + \eta^2 + \zeta^2 = K^2. \quad (2.107)$$

Ismeretes, hogy az alakváltozás során a $\Delta \mathbf{r}$ vektor végpontjának $\mathbf{A} \cdot \Delta \mathbf{r}$ a $\Delta \mathbf{r}$ vektor kezdőpontjához viszonyított elmozdulása a merevtestszerű forgás nélkül. (Az utóbbit nyilván nem kell számba venni, hiszen a merevtestszerű forgás nem eredményez alakváltozást.). A kettő összege adja meg azt a

$$\Delta \mathbf{r}' = \xi' \mathbf{e}_1 + \eta' \mathbf{e}_2 + \zeta' \mathbf{e}_3$$

vektort amivé lesz a $\Delta \mathbf{r}$ vektor az alakváltozás során:

$$\Delta \mathbf{r}' = \Delta \mathbf{r} + \mathbf{A} \cdot \Delta \mathbf{r} = (\mathbf{I} + \mathbf{A}) \cdot \Delta \mathbf{r}.$$

A vonatkozó mátrixok kiírásával

$$\begin{bmatrix} \xi' \\ \eta' \\ \zeta' \end{bmatrix} = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \varepsilon_1 & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_2 & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_3 \end{bmatrix} \right\} \begin{bmatrix} \xi \\ \eta \\ \zeta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+\varepsilon_1 & 0 & 0 \\ 0 & 1+\varepsilon_2 & 0 \\ 0 & 0 & 1+\varepsilon_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \xi \\ \eta \\ \zeta \end{bmatrix}$$

ahonnan

$$\xi = \frac{\xi'}{1+\varepsilon_1}, \quad \eta = \frac{\eta'}{1+\varepsilon_2} \quad \text{és} \quad \zeta = \frac{\zeta'}{1+\varepsilon_3}.$$

Visszahelyettesítve ezt az eredményt a gömb (2.107) alatti egyenletébe megkapjuk azt a feltételt, amelyet a ξ' , η' és ζ' koordináták, vagy ami ugyanaz a $\Delta \mathbf{r}'$ vektor, kötelese teljesíteni:

$$\frac{(\xi')^2}{(1+\varepsilon_1)^2} + \frac{(\eta')^2}{(1+\varepsilon_2)^2} + \frac{(\zeta')^2}{(1+\varepsilon_3)^2} = K^2.$$

Ez az egyenlet ellipszoid egyenlete.

2.4. Határozza meg az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzorhoz tartozó főnyúlásokat és a tenzor főirányait, ha adott a tenzor mátrixa az xyz KR P pontjában:

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} 44 & 60 & 0 \\ 60 & -20 & 0 \\ 0 & 0 & -12 \end{bmatrix} \cdot 10^{-4}$$

A megoldás során szinte szószerint ismételhetők az 1.4. Mintafeladat lépései feltevé, hogy $\underline{\mathbf{W}}$ helyére $\underline{\mathbf{A}}$ -t, λ helyére pedig ε_n -t gondolunk.

A z irány főirány hiszen $\gamma_{xz} = \gamma_{yz} = 0$. A vonatkozó főnyúlást ε_a jelöli. Ez nyilvánvalóan a harmadik oszlop diagonális eleme: $\varepsilon_a = -0.0012$. A (2.59) alapján írható

$$\begin{aligned} P_3(\lambda) &= -\det(\underline{\mathbf{A}} - \varepsilon_n \underline{\mathbf{I}}) = - \begin{vmatrix} \varepsilon_x - \varepsilon_n & \frac{1}{2}\gamma_{xy} & \frac{1}{2}\gamma_{xz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{yx} & \varepsilon_y - \varepsilon_n & \frac{1}{2}\gamma_{yz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zx} & \frac{1}{2}\gamma_{zy} & \varepsilon_z - \varepsilon_n \end{vmatrix} = \\ &= \varepsilon_n^3 - A_I \varepsilon_n^2 + A_{II} \varepsilon_n - A_{III} = (\varepsilon - \varepsilon_a)(\varepsilon - \varepsilon_b)(\varepsilon - \varepsilon_c) = 0 \end{aligned}$$

karakterisztikus egyenletből $-A_I$, A_{II} és A_{III} az alakváltozási tenzor skalárinvariánsai és mivel nem ismerjük a főnyúlások sorrendjét azokat egyszerűen ε_a , ε_b és ε_c jelöli –

helyettesítések után a

$$P_3(\varepsilon_n) = - \begin{vmatrix} 0.0044 - \varepsilon_n & 0.006 & 0 \\ 0.006 & -0.002 - \varepsilon_n & 0 \\ 0 & 0 & -0.0012 - \varepsilon_n \end{vmatrix} = \\ = \varepsilon_n^3 - 0.0012\varepsilon_n^2 - 4.768 \times 10^{-5}\varepsilon_n - 5.376 \times 10^{-8} = 0$$

eredmény következik, azaz

$$A_I = \varepsilon_a + \varepsilon_b + \varepsilon_c = 0.0012, \quad A_{II} = -4.768 \times 10^{-5}, \quad A_{III} = \varepsilon_a \varepsilon_b \varepsilon_c = 5.376 \times 10^{-8},$$

ahol a főteengelyek KR-ét véve alapul és a későbbiek kedvéért kiírtuk képletszerűen is az A_I és A_{III} skalárinvariánsokat. Ha $\varepsilon_n \neq \varepsilon_a$ akkor átoszthatjuk a $P_3(\varepsilon_n) = 0$ karakterisztikus egyenletet az $\varepsilon_n - \varepsilon_a$ gyöktényezővel:

$$\frac{P_3(\varepsilon_n)}{\varepsilon_n - \varepsilon_a} = (\varepsilon_n - \varepsilon_b)(\varepsilon_n - \varepsilon_c) = \varepsilon_n^2 - (\varepsilon_b + \varepsilon_c)\varepsilon_n + \varepsilon_b \varepsilon_c = 0,$$

ahol

$$\varepsilon_b + \varepsilon_c = A_I - \varepsilon_a = 0.0024 \quad \text{és} \quad \varepsilon_b \varepsilon_c = \frac{A_{III}}{\varepsilon_a} = -4.48 \times 10^{-5}.$$

Következésképp az

$$\varepsilon_n^2 - (A_I - \varepsilon_a)\varepsilon_n + \frac{A_{III}}{\varepsilon_a} = \varepsilon_n^2 - 0.0024\varepsilon_n - 4.48 \times 10^{-5} = 0$$

egyenlet megoldása megadja a két hiányzó sajátértéket: $\varepsilon_b = 0.008$, $\varepsilon_c = -0.0056$. Nagyság szerint rendezve:

$$\varepsilon_1 = \varepsilon_b = 0.008, \quad \varepsilon_2 = \varepsilon_a = -0.0012, \quad \varepsilon_3 = \varepsilon_c = -0.0056$$

és mostmár az is nyilvánvaló, hogy $\mathbf{e}_z = \mathbf{n}_2$. Az $\mathbf{n}_1$ meghatározásához az

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_x - \varepsilon_1 & \frac{1}{2}\gamma_{xy} & \frac{1}{2}\gamma_{xz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{yx} & \varepsilon_y - \varepsilon_1 & \frac{1}{2}\gamma_{yz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zx} & \frac{1}{2}\gamma_{zy} & \varepsilon_z - \varepsilon_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_{x1} \\ n_{y1} \\ n_{z1} \end{bmatrix} = \\ = 10^{-4} \begin{bmatrix} 44 - 10^4 \varepsilon_1 & 60 & 0 \\ 60 & -20 - 10^4 \varepsilon_1 & 0 \\ 0 & 0 & -12 - 10^4 \varepsilon_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_{x1} \\ n_{y1} \\ n_{z1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

azaz a

$$\begin{aligned} -36n_{x1} + 60n_{y1} &= 0, \\ 60n_{x1} - 100n_{y1} &= 0, \\ -92n_{z1} &= 0 \end{aligned}$$

egyenletrendszer kell megoldani. Nyilvánvaló, hogy választható a második és harmadik egyenlet – az első kettő nem független –, ahonnan

$$n_{x1} = \frac{5}{3}n_{y1} \quad \text{és} \quad n_{z1} = 0.$$

Az utóbbi egyenletek egy megoldását a már normált

$$\mathbf{n}_1 = \frac{1}{\sqrt{34}}(5\mathbf{e}_x + 3\mathbf{e}_y)$$

vektor adja. Az $\mathbf{n}_3$ a sajátvektorok ortogonalitását és azt figyelembevéve számítható hogy az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{n}_3$ jobbsodratú bázis:

$$\mathbf{n}_3 = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 = \frac{1}{\sqrt{34}}(5\mathbf{e}_x + 3\mathbf{e}_y) \times \mathbf{e}_z = \frac{1}{\sqrt{34}}(3\mathbf{e}_x - 5\mathbf{e}_y).$$

Később látni fogjuk, hogy az ilyen típusú feladatok – vagyis amikor egy főérték ismert – az alakváltozási tenzort grafikusán szemléltetőd un. Mohr-féle kördiagram segítségével is megoldhatók.

2.5. Igazolja, az elemi tetraéderre ható ER-ek egyensúlyi voltát véve alapul, hogy szimmetrikus a feszültségi tenzor.

Az igazolás során feltételezzük, hogy az elemi tetraéder elegendően kicsiny ahhoz, hogy a feszültségvektorok megoszlása a tetraéder lapjain jó közelítéssel állandónak tekinthető. Feltételezzük továbbá, hogy a térfogati ER nyomatóka az O pontra – lásd a 2.18. ábrát – egy nagyságrenddel kisebb mint a tetraéder lapjain ébredő ER-ek ugyanezen pontra vett nyomatóka, és ezért a határátmenet során nem játszik majd szerepet. (Az utóbbi feltevés azon alapul, hogy az eredők minden esetben arányosak a vonatkozó tartomány méretével, és a felület, mint tartomány a hosszmeretek négyzetével, a térfogat mint tartomány pedig a hosszmeretek köbével arányosan tart zérushoz.)

Ha jó közelítéssel állandónak tekinthető a feszültségvektorok megoszlása az elemi tetraéder lapjain, akkor a

$$-\langle \rho_x \rangle A_x, \quad -\langle \rho_y \rangle A_y, \quad -\langle \rho_z \rangle A_z \quad \text{és} \quad \langle \rho_n \rangle A_n$$

eredők – ahol, összhangban a korábbi jelöléseinkkel $\langle \rho_x \rangle$, $\langle \rho_y \rangle$, $\langle \rho_z \rangle$ és $\langle \rho_n \rangle$ a feszültségvektorok átlagait jelöli, amelyek most megegyeznek a feszültségvektorok állandóknak tekinthető értékeivel – a lapok S_x , S_y , S_z és S_n súlypontjaiban működnek. A súlypontok O pontra vonatkoztatott helyvektorai – egy háromszög súlypontjának helyvektora a csúcspontok helyvektorai összegének harmada – az

$$\mathbf{r}(S_x) = \frac{1}{3}(\mathbf{r}_B + \mathbf{r}_C), \quad \mathbf{r}(S_y) = \frac{1}{3}(\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_C), \quad \mathbf{r}(S_z) = \frac{1}{3}(\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_B), \quad \mathbf{r}(S_n) = \frac{1}{3}(\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_B + \mathbf{r}_C)$$

képletekből adódnak. Az O pontra vett

$$\mathbf{M}_O = \mathbf{r}(S_x) \times \langle \rho_x \rangle A_x + \mathbf{r}(S_y) \times \langle \rho_y \rangle A_y + \mathbf{r}(S_z) \times \langle \rho_z \rangle A_z + \mathbf{r}(S_n) \times \langle \rho_n \rangle A_n = \mathbf{0}$$

nyomatékösszeg háromszorosa a fenti képletek helyettesítésével, illetve alkalmas bővítéssel a

$$3\mathbf{M}_O = -(\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_B + \mathbf{r}_C - \mathbf{r}_A) \times \langle \rho_x \rangle A_x - (\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_B + \mathbf{r}_C - \mathbf{r}_B) \times \langle \rho_y \rangle A_y \\ - (\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_B + \mathbf{r}_C - \mathbf{r}_C) \times \langle \rho_z \rangle A_z + (\mathbf{r}_A + \mathbf{r}_B + \mathbf{r}_C) \times \langle \rho_n \rangle A_n = \mathbf{0}$$

alakban írható fel, ahol (2.75)-ből adódóan

$$\langle \rho_n \rangle A_n = \langle \rho_x \rangle A_x + \langle \rho_y \rangle A_y + \langle \rho_z \rangle A_z,$$

ha a $\mathbf{q}$ nem játszik szerepet. Következésképpen

$$3\mathbf{M}_O = \mathbf{r}_A \times \langle \rho_x \rangle A_x + \mathbf{r}_B \times \langle \rho_y \rangle A_y + \mathbf{r}_C \times \langle \rho_z \rangle A_z = \mathbf{0}.$$

A továbbiakban vegyük figyelembe, hogy $\mathbf{r}_A = a\mathbf{e}_x$, $\mathbf{r}_B = b\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{r}_C = c\mathbf{e}_z$, majd helyettesítsük a (2.72) képleteket illetve cseréljük fel a szorzótényezők sorrendjét:

$$-\frac{1}{2} [\langle \rho_x \rangle \times \mathbf{e}_x + \langle \rho_y \rangle \times \mathbf{e}_y + \langle \rho_z \rangle \times \mathbf{e}_z] abc = \mathbf{0}.$$

Az abc szorzattal való átosztás után vegyük a fenti kifejezés határértékét, ha $h \rightarrow 0$. Az így kapott

$$\mathbf{t}_a = -\frac{1}{2} [\rho_x \times \mathbf{e}_x + \rho_y \times \mathbf{e}_y + \rho_z \times \mathbf{e}_z] = \mathbf{0}$$

eredmény szerint, eltűnik a feszültségi tenzor vektorinvariánsa, azaz szimmetrikus a feszültségi tenzor. Ezt kellett igazolni.

2.6. Mi a ρ_n feszültségvektorok végpontjainak mértani helye?

Tegyük fel, hogy ismeretes a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor 1, 2 és 3 jelű főtengelei által kifeszített $\xi\eta\zeta$ kartéziszi KR, $\mathbf{e}_1$, $\mathbf{e}_2$ és $\mathbf{e}_3$ a vonatkozó egységvektorok. A geometria nyelvét használva, úgy fogalmazhatunk, hogy az

$$\mathbf{n} = n_\xi \mathbf{e}_1 + n_\eta \mathbf{e}_2 + n_\zeta \mathbf{e}_3$$

normálvektorok – által meghatározott

$$n_\xi^2 + n_\eta^2 + n_\zeta^2 = 1$$

egységsugarú gömböt a

$$\rho_n = \mathbf{T} \cdot \mathbf{n}$$

feszültségvektor végpontja által leírt felületre képezi le a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor. Mátrix alakban kiírva – $\rho_{n\xi} = \xi$, $\rho_{n\eta} = \eta$ és $\rho_{n\zeta} = \zeta$ jelöli a feszültségvektor koordinátáit – a

$$\begin{bmatrix} \rho_{n\xi} \\ \rho_{n\eta} \\ \rho_{n\zeta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \xi \\ \eta \\ \zeta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_\xi \\ n_\eta \\ n_\zeta \end{bmatrix}$$

összefüggés áll fenn, ahonnan

$$n_\xi = \frac{\xi}{\sigma_1}, \quad n_\eta = \frac{\eta}{\sigma_2} \quad \text{és} \quad n_\zeta = \frac{\zeta}{\sigma_3}.$$

Az utóbbi képletek alapján visszahelyettesíthetünk az egységnyi sugarú gömb egyenletébe:

$$\frac{\xi^2}{\sigma_1^2} + \frac{\eta^2}{\sigma_2^2} + \frac{\zeta^2}{\sigma_3^2} = 1.$$

Az így kapott egyenlet ellipszoid egyenlete. Ezt az ellipszoidot *feszültségi ellipszoidnak* szokás nevezni.

Még egy megjegyzés érdemel említést.

A gondolatmenet során csak annyit használtunk ki, hogy szimmetrikus a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor. Másként fogalmazva tehát azt mondhatjuk, hogy a szimmetrikus $\mathbf{W}$ tenzorral kapcsolatos

$$\mathbf{w}_n = \mathbf{W} \cdot \mathbf{n}, \quad |\mathbf{n}| = 1$$

leképezés a $\mathbf{w}_n$ végpontjai által meghatározott ellipszoiddá képezi le az egységsugarú gömböt, bármi is legyen a $\mathbf{W}$ tenzor fizikai jelentése. Ilyen módon a fenti eredmény az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzorra is vonatkozik.

2.7. Írja fel a feszültségi tenzort az $R\varphi z$ HKR-ben.

Azt kell visszaidéznünk, hogy az $\mathbf{e}_R$, $\mathbf{e}_\varphi$ és $\mathbf{e}_z$ bázisvektorok által kifeszített lokális KR-ben az $\mathbf{e}_R$, $\mathbf{e}_\varphi$ és $\mathbf{e}_z$ normálisú síklapokon ébredő

$$\rho_R = \sigma_R \mathbf{e}_R + \tau_{\varphi R} \mathbf{e}_\varphi + \tau_{zR} \mathbf{e}_z, \quad (2.108a)$$

$$\rho_\varphi = \tau_{R\varphi} \mathbf{e}_R + \sigma_\varphi \mathbf{e}_\varphi + \tau_{z\varphi} \mathbf{e}_z \quad (2.108b)$$

és

$$\rho_z = \tau_{Rz} \mathbf{e}_R + \tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi + \sigma_z \mathbf{e}_z \quad (2.108c)$$

feszültségvektorok – σ_R , σ_φ és σ_z a normálfeszültségek, $\tau_{R\varphi} = \tau_{\varphi R}$, $\tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi}$ és $\tau_{zR} = \tau_{Rz}$ a nyírófeszültségek, az első index az irányt, a második a normálist azonosítja – egyértelműen meghatározzák, összhangban Cauchy tételével, a feszültségtenzort:

$$\mathbf{T} = \rho_R \circ \mathbf{e}_R + \rho_\varphi \circ \mathbf{e}_\varphi + \rho_z \circ \mathbf{e}_z. \quad (2.109)$$

Nyilvánvaló az is, tekintettel a (2.108a,b,c) képletekre, hogy

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}_{(R,\varphi,z)} = \left[\begin{array}{c|c|c} \underline{\rho}_R & \underline{\rho}_\varphi & \underline{\rho}_z \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} \sigma_R & \tau_{R\varphi} & \tau_{Rz} \\ \tau_{\varphi R} & \sigma_\varphi & \tau_{\varphi z} \\ \tau_{zR} & \tau_{z\varphi} & \sigma_z \end{array} \right] \quad (2.110)$$

a feszültségi tenzor mátrixa. Felhívjuk a figyelmet arra a körülményre, hogy a diádikus előállításban $\mathbf{e}_R$ és $\mathbf{e}_\varphi$ nem állandó, hanem a φ polárszög függvénye – lásd a (2.102) képleteket.

2.8. Adott a feszültségi tenzor mátrixa az xyz KR-ben:

$$\underline{\mathbf{T}} = \left[\begin{array}{ccc} 92 & -20 & 0 \\ -20 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & -40 \end{array} \right] [\text{N/mm}^2]$$

Írja fel a feszültségi tenzor diádikus előállítását, szemléltesse a feszültségi állapotot az elemi kockán és számítsa ki az

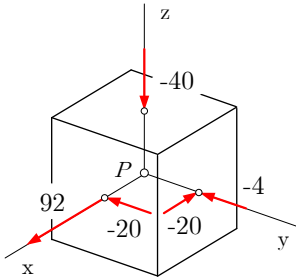
$$\mathbf{n} = \frac{1}{\sqrt{26}}(5\mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y)$$

normálisú síkon ébredő ρ_n , τ_n feszültségvektorokat és σ_n normálfeszültséget.

A (2.78) és (2.80) képletek figyelembevételével

$$\mathbf{T} = (92\mathbf{e}_x - 20\mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_x - (20\mathbf{e}_x + 4\mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_y - 40\mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z \left[\frac{\text{N}}{\text{mm}^2} \right]$$

a tenzor diádikus alakja. Magát a tenzort a 2.26. ábra szemlélteti. A (2.79), valamint a (2.67a,b) összefüggések alapján



2.26. ábra.

$$\begin{aligned} \underline{\rho}_n &= \underline{\mathbf{T}} \underline{\mathbf{n}} = \frac{1}{\sqrt{26}} \left[\begin{array}{ccc} 92 & -20 & 0 \\ -20 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & -40 \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} 5 \\ -1 \\ 0 \end{array} \right] = \\ &= \frac{1}{\sqrt{26}} \left[\begin{array}{c} 480 \\ -96 \\ 0 \end{array} \right] [\text{N/mm}^2], \end{aligned}$$

$$\sigma_n = \rho_n \cdot \mathbf{n} = \frac{1}{26} (5 \times 480 + 96) = 96 [\text{N/mm}^2]$$

és

$$\underline{\tau}_n = \underline{\rho}_n - \sigma_n \underline{\mathbf{n}} = \frac{1}{\sqrt{26}} \left[\begin{array}{c} 480 \\ -96 \\ 0 \end{array} \right] - \frac{96}{\sqrt{26}} \left[\begin{array}{c} 5 \\ -1 \\ 0 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array} \right],$$

vagyis az $\mathbf{n}$ irányú feszültségi főirány.

GYAKORLATOK

2.1. Ismeretes valamely test $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r}) = \mathbf{u}(x, y, z)$ elmozdulásmezeje:

$$\mathbf{u} = -ax^2z\mathbf{e}_x + axz^2\mathbf{e}_y + b(x^2 - y^2)\mathbf{e}_z, \quad a = 2 \cdot 10^{-3} \text{ mm}^{-2}, \quad b = 10^{-3} \text{ mm}^{-1}.$$

Határozza meg az $\mathbf{U}$ derivált tenzor, a $\mathbf{\Psi}$ forgató tenzor és az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor mátrixait.

2.2. Adott az xyz KR-ben egy szilárd test $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r}) = \mathbf{u}(x, y, z)$ elmozdulásmezeje, valamint P pontjának $\mathbf{r}_P$ helyvektora:

$$\mathbf{u}(x, y, z) = -\frac{1}{R}\nu xy\mathbf{e}_x + \frac{1}{2R}(\nu x^2 - \nu y^2 - z^2)\mathbf{e}_y + \frac{yz}{R}\mathbf{e}_z, \\ \mathbf{r}_P = 4\mathbf{e}_x - 2\mathbf{e}_y + 5\mathbf{e}_z \text{ [mm]}, \quad R = 10^4 \text{ mm}, \quad \nu = 0.25.$$

Számítsa ki az $\mathbf{U}$ derivált tenzor, a $\mathbf{\Psi}$ forgató tenzor és az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor mátrixait illetve a merevtestszerű forgás vektorát képletszerűen, majd határozza meg ezek értékét a P pontban. Szemléltesse a P pontbeli alakváltozási tenzort az elemi triéder segítségével. Számítsa ki az ε_n fajlagos nyúlást és a γ_{mn} fajlagos szögváltozást a P pontban, ha

$$\mathbf{n} = \frac{1}{2}\mathbf{e}_x - \frac{\sqrt{3}}{2}\mathbf{e}_y \quad \text{és} \quad \mathbf{m} = \frac{\sqrt{3}}{2}\mathbf{e}_x + \frac{1}{2}\mathbf{e}_y.$$

Mekkorák a főnyúlások?

2.3. Adott az xyz KR-ben egy szilárd test $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r}) = \mathbf{u}(x, y, z)$ elmozdulásmezeje, valamint P pontjának $\mathbf{r}_P$ helyvektora:

$$\mathbf{u}(x, y, z) = \vartheta z\mathbf{e}_z \times \mathbf{R}, \quad \mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y, \\ \mathbf{r}_P = 2\mathbf{e}_x \text{ [mm]}, \quad \vartheta = 2 \cdot 10^{-3} \text{ mm}^{-1}.$$

Határozza meg az $\mathbf{U}$ derivált tenzor, a $\mathbf{\Psi}$ forgató tenzor és az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor mátrixait a P pontban, számítsa ki az $\mathbf{e}_n = 0.6\mathbf{e}_y + 0.8\mathbf{e}_z$ irányú $\varepsilon_n(P)$ fajlagos nyúlást és szemléltesse az $\mathbf{A}_P$ tenzort az elemi triéderen. Mekkorák a főnyúlások a P pontban?

2.4. Válaszolja meg az előző feladat kérdéseit HKR-ben végezve a számításokat. Vegye figyelembe, hogy HKR-ben

$$\mathbf{R} = R\mathbf{e}_R, \quad R = |\mathbf{R}|.$$

2.5. Ismeretesek egy próbatest felületének P pontjában az x , ξ és η tengelyek irányában – mindhárom tengely a próbatest síkfelületén fekszik és az x , y tengelyek között fekvő ξ tengely x tengellyel bezárt szöge $\pi/3$; az η tengely pedig merőleges a ξ tengelyre – mért fajlagos nyúlások: $\varepsilon_x = 2 \cdot 10^{-4}$, $\varepsilon_\xi = 0.4 \cdot 10^{-4}$ és $\varepsilon_\eta = 4 \cdot 10^{-4}$. A z irány az alakváltozási tenzor főiránya. Határozza meg az ε_y fajlagos nyúlás és a γ_{xy} fajlagos szögváltozás értékét.

2.6. Számítsa ki a 2.8. Mintapéldában szereplő feszültségi tenzorhoz tartozó főfeszültségeket és főirányokat.

2.7. Adott a feszültségi tenzor mátrixa az xyz KR-ben:

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 80 & 0 & 0 \\ 0 & 40 & -32 \\ 0 & -32 & -80 \end{bmatrix} \text{ [N/mm}^2\text{]}.$$

Írja fel a feszültségi tenzor diádikus előállítását, szemléltesse a feszültségi állapotot az elemi kockán és számítsa ki a

$$\mathbf{n} = \frac{1}{\sqrt{17}}(4\mathbf{e}_y - \mathbf{e}_z) \quad \text{és} \quad \mathbf{m} = \frac{1}{\sqrt{17}}(\mathbf{e}_y + 4\mathbf{e}_z)$$

normálisú felületelemeken ébredő σ_n és σ_m normálfeszültséget, valamint a τ_{mn} nyírófeszültséget. Írja fel a feszültségi tenzor mátrixát illetve diádikus előállítását az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{n}$ és $\mathbf{m}$ egységvektorok által kifeszített kartéziszi KR-ben.

3. FEJEZET

A szilárdságtan alapkísérletei I Egyenes rúd húzása, zömök rúd nyomása

3.1. AZ ALAPKÍSÉRLETEK CÉLJA

Hétköznapi megfigyelés, hogy ugyanazon szilárd test alakváltozásainak mértéke függ a testet terhelő erőrendszertől. Minél nagyobb a terhelés annál nagyobb alakváltozások figyelhetők meg. A statikailag határozott rudak igénybevételeinek számításánál azt is láttuk, hogy a feszültségi eredők, következőképp a belső erőrendszer megoszlása a rúdkeresztmetszeteken függ a terheléstől. Ez természetesen más, nem rudalakú testeknél is így van. Következik tehát hogy a szilárd test terhelés hatására kialakuló belső erőrendszere és alakváltozási állapota egymással kapcsolatban van.

Ez a kapcsolat természetszerűen függ a szilárd test anyagától is. Valóban, ha két azonos alakú de más anyagból készült szilárd testet ugyanannak a terhelésnek vetünk alá, akkor más lesz az alakváltozás mértéke. Ennek illusztrálására visszaidézzük a 2. Fejezet 2.1. ábráján szemléltetett egyik végén befogott, a szabad végén pedig koncentrált erővel terhelt rudat. Ugyanolyan geometriai méretű és ugyanakkora erővel terhelt de különböző anyagú rudakat véve különböző lesz az erő támadáspontjának elmozdulása, a rúd görbülete, és az eddig megismert alakváltozási jellemzők – fajlagos nyúlások, szögváltozások etc. – értéke. Ez azt jelenti, hogy a belső erőrendszer és az alakváltozási jellemzők közötti kapcsolat függ a test anyagától.

A szilárd testek mechanikájának egyik fontos feladata ezen kapcsolat tisztázása.

A kapcsolat vizsgálata részint kísérleti megfigyeléseket, részint elvi megfontolásokat igényel.

A szilárdságtan keretei között csak bizonyos anyagtípusokra, elsősorban rugalmas testekre vonatkozóan tisztázzuk ennek a kapcsolatnak a kérdéseit, és azt is csak fokozatos kifejtésben. Valójában arra a kérdésre keressük a választ, hogyan függ állandó hőmérsékleten – szobahőmérsékleten, vagy szobahőmérséklethez közeli hőmérsékleteken – az elemi környezet feszültségi állapotát meghatározó $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor az elemi környezet alakváltozási állapotát meghatározó $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzortól.

Vegyük észre, hogy a fentiek, így az utolsó kérdés megfogalmazása is, egy hallgatóságos feltevést tartalmaz, nevezetesen hogy a feszültségi tenzor csak az

alakváltozási tenzor függvénye, azaz független más mennyiségektől, így a terhelés történetétől, vagy mondjuk a hőmérsékletváltozástól. Érdemes ezen a ponton hangsúlyozni, hogy a hallgatólágos feltevés miszerint létezik a kölcsönösen egyértelmű

$$\mathbf{T} = \mathbf{T}(\mathbf{A}) \quad (3.1)$$

függvénykapcsolat jól tükrözi a valóságot a mindennapos használatban megjelenő legtöbb szerkezeti anyagra a terhelés egy valamilyen tartományában.

A fenti egyenletet *anyagegyenletnek* nevezzük.

Általánosan fogalmazva az anyagegyenlet azt mondja meg, hogyan függ adott anyag esetén a feszültségi tenzor mint állapotjellemző a szilárd test egyéb állapotjellemzőitől. Megjegyezzük a teljesség kedvéért, hogy az anyagegyenletek lehetséges matematikai alakjainak vizsgálata termodinamikai alapokon, illetve a kapott alakok kísérleti eredményekkel való egybevetése a kontinuummechanika feladata.

A későbbiekben valamilyen mértékben a képlékeny alakváltozással kapcsolatos anyagegyenletekre és a hőmérséklet hatására is kitérünk néhány példa kapcsán.

Lineárisan rugalmas testről beszélünk, ha a $\mathbf{T}$ feszültségtenzor lineáris függvénye az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzornak. A lineárisan rugalmas testekre vonatkozó anyagegyenlet meghatározása, összhangban a fentebb mondottakkal részint kísérleti körülmények között végzett megfigyeléseken, részint pedig elméleti megfontolásokon alapul. Ami a szóhasználatot illeti az anyagegyenlet meghatározására szolgáló kísérleteket a *szilárdságtan alapkísérleteinek* nevezzük.

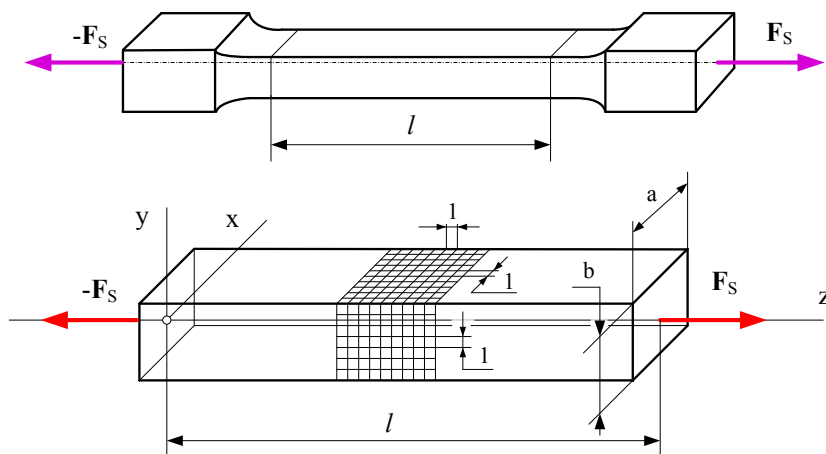
Az anyagegyenlet meghatározása során az alábbi gondolatmenetet követjük:

1. Az alapkísérletek alapján a mérési adatok felhasználásával meghatározzuk az $\mathbf{U}$ derivált tenzort és ennek ismeretében számítással a $\mathbf{\Psi}$ forgató tenzort és az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzort.
2. A próbatest egészére, illetve részeire felírt egyensúlyi egyenletek segítségével meghatározzuk a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzort.
3. A kapott eredmények alapján összefüggéseket tárunk fel a feszültségi és alakváltozási tenzor koordinátái között.

Az anyagegyenlet meghatározása során eddigi feltevéseinket – az elmozdulások és alakváltozások kicsik, a szilárd test anyaga homogén és izotróp – változatlanul érvényesnek tekintjük.

3.2. PRIZMATIKUS RÚD HÚZÁSA, ZÖMÖK RÚD NYOMÁSA

3.2.1. A húzókísérlet leírása és eredményei. A szilárdságtani állapot homogenitása. Tekintsük a 3.1 ábrán vázolt téglalap keresztmetszetű rudat, más elnevezés szerint próbatestet. Feltesszük, hogy a rudat a tengelye mentén működő $\mathbf{F}_S = N\mathbf{e}_z$ és $-\mathbf{F}_S = -N\mathbf{e}_z$ erők húzásra veszik igénybe. A rúd tengelye mentén ható $\mathbf{F}_S$ erőt úgy hozzuk létre hogy a próbatest alkalmasan kialakított két végét szobahőmérsékleten az erre a célra kialakított szakítógéphez



3.1. ábra.

helyezzük. A szakítógép alkalmas fokozatosan növekvő húzó igénybevétel létrehozására, azaz kvázistatikus a terhelés. A próbatest úgy van kialakítva, hogy l hosszúságú szakaszának mechanikai állapotát a Saint Venant elv értelmében nem befolyásolja az erőátadás módja. A terhelés hatására megnyúlik az l hosszúságú rúdszakasz, a keresztirányú a és b méretek pedig megrövidülnek. Jelölje l' , valamint a' és b' a megváltozott méreteket. A mondottak szerint

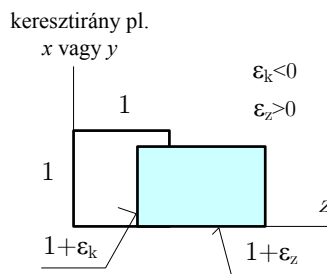
$$\lambda = l' - l > 0, \quad \Delta a = a' - a < 0 \quad \text{és} \quad \Delta b = b' - b < 0, \quad (3.2)$$

ahol λ az l hosszúságú rúdszakasz megnyúlása, Δa és Δb pedig a keresztirányú méretváltozás. A mérés azt mutatja, hogy a Δa és Δb keresztirányú méretváltozás azonos az l hosszúságú rúdszakasz minden egyes keresztmetszetére nézve. Az alakváltozási állapot tisztázása érdekében az xy , yz és zx koordinátasíkokkal párhuzamos síksorok segítségével és alkalmasan kicsi egység választásával egységnyi oldalélű kockákra hasítjuk gondolatban fel a próbatestet, és megfigyeljük milyen az alakváltozás jellege.

A megfigyelések szerint az xy , yz és zx koordinátasíkokkal párhuzamos anyagi síkok az alakváltozás során párhuzamosak maradnak az xy , yz és zx koordinátasíkokkal, következésképpen az egységnyi oldalélű kockák oldallapjai is az xy , yz és zx koordinátasíkokkal párhuzamos síkok maradnak, azaz nincs szögtorzulás az alakváltozás során. Ez azt jelenti, hogy a próbatest l hosszúságú szakaszának minden egyes pontjában fennállnak a

$$\gamma_{xy} = \gamma_{yz} = \gamma_{zx} = 0 \quad (3.3)$$

összefüggések.



3.2. ábra.

További megfigyelés, hogy az yz és zx koordinátasíkokkal párhuzamos elemi, egységnyi oldalélű négyzetek mindegyike azonos nagyságú téglalappá deformálódik: a z irányban megnyúlik, a z -re merőleges irányban pedig megrövidül. Ezeket a viszonyokat a 3.2. ábra szemlélteti. Mivel egységnyi oldalélű négyzetről van szó a hosszirányú méretváltozás a z irányú ε_z fajlagos nyúlás, vagyis

$$\varepsilon_z = \frac{l' - l}{l} = \frac{\Delta l}{l} = \frac{\lambda}{l} > 0. \quad (3.4)$$

Ugyanígy kapjuk, hogy a keresztirányú méretváltozás pedig az ε_k keresztirányú fajlagos nyúlás, amelynek azonban a megfigyelések szerint jóval kisebb az abszolút értéke, mint a hosszirányú fajlagos nyúlásé. Egyrészt tehát fennáll a

$$\varepsilon_k = \frac{a' - a}{a} = \frac{\Delta a}{a} < 0 \quad (3.5)$$

összefüggés – itt az a helyére b -t is írhattunk volna –, másrészt pedig

$$\varepsilon_k = -\nu \varepsilon_z \quad (k = x, y), \quad (3.6)$$

ahol a ν szám arányossági tényező.

Mivel nincs forgás a fenti megfigyelésekből az következik, hogy a próbatest l hosszúságú szakaszának minden egyes pontjában zérus a forgató tenzor:

$$\Psi = \mathbf{0}. \quad (3.7)$$

Következőleg – v.ö. (2.18) – a próbatest l hosszúságú szakaszának minden egyes pontjában megegyezik egymással a derivált tenzor és az alakváltozási tenzor:

$$\underline{\mathbf{U}} = \underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} \varepsilon_x & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_y & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\nu \varepsilon_z & 0 & 0 \\ 0 & -\nu \varepsilon_z & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix}. \quad (3.8)$$

Vegyük észre, hogy a képlet részletezése során az (3.6) összefüggést is felhasználtuk.

A kísérleti eredmények szerint a ν arányossági tényező értéke független az erő nagyságától, feltéve hogy a próbatest rugalmas módon viselkedik. Ugyanakkor a ν arányossági tényező értéke függ a próbatest anyagától, mivel a mérések azt mutatják, hogy különböző anyagból készült próbatestekre más és más ν -t kapunk. A mérési eredmények szerint fennáll a

$$\nu < 0.5 \quad (3.9)$$

reláció is. Mindent összevetve megállapítható tehát, hogy anyagjellemző a ν arányossági tényező. Ezt a mennyiséget *Poisson tényező*nek szokás nevezni.¹

Érdemes külön is hangsúlyozni azt a mérések alapján nyilvánvaló körülményt, hogy a próbatest l hosszúságú szakaszának minden egyes pontjában állandó a derivált tenzor és az alakváltozási tenzor. Tekintettel a keresett $\mathbf{T} = \mathbf{T}(\mathbf{A})$ függvénykapcsolat kölcsönösen egyértelmű voltára azonnal következik, hogy a próbatest l hosszúságú szakaszának minden egyes pontjában állandó a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor is. Ha állandóak az $\mathbf{A}$ és a $\mathbf{T}$ tenzorok, akkor feltételezhetően állandó értékű az u fajlagos alakváltozási energia is.

¹Baron Siméon Denis Poisson (1781 – 1840)

A fentiek alapján értelmezés szerint *homogénnek* nevezzük a test valamely állapotát (pl. alakváltozási állapotát, energetikai állapotát), ha független a helytől az állapotot leíró tenzor.

Ha állandó az $\mathbf{U} = \mathbf{A}$ tenzor (azaz $\mathbf{\Psi} = \mathbf{0}$), továbbá állandó a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor és az u fajlagos alakváltozási energia is, akkor azt mondjuk, hogy homogén a test szilárdságtani állapota.

Mivel a próbatest minden egyes pontjában ugyanaz a feszültségtenzor fennállnak a

$$\begin{aligned}\rho_x &= \sigma_x \mathbf{e}_x + \tau_{yx} \mathbf{e}_y + \tau_{zx} \mathbf{e}_z = \text{állandó}, \\ \rho_y &= \tau_{xy} \mathbf{e}_x + \sigma_y \mathbf{e}_y + \tau_{zy} \mathbf{e}_z = \text{állandó},\end{aligned}$$

és

$$\rho_z = \tau_{xz} \mathbf{e}_x + \tau_{yz} \mathbf{e}_y + \sigma_z \mathbf{e}_z = \text{állandó}$$

összefüggések. Az egyelőre ismeretlen $\sigma_x, \tau_{yx}, \dots, \sigma_z$ feszültségkoordináták meghatározása során vegyük figyelembe, hogy a szilárd test S határfelületének külső ER-el terhelt részén a ρ_n feszültségvektor meg kell, hogy egyezzen a felületi terhelés $\mathbf{f}$ sűrűségvektorával, azaz fenn kell állnia a

$$\mathbf{T} \cdot \mathbf{n} = \rho_n = \mathbf{f} \quad (3.10)$$

egyenletnek. A próbatest l hosszúságú szakaszának terheletlenek az oldallapjai, azaz zérus ezeken az oldallapokon a külső terhelő ER $\mathbf{f}$ sűrűségvektora. Következésképp el kell, hogy tűnjenek az $\mathbf{n} = \mathbf{e}_x$ és $\mathbf{n} = \mathbf{e}_y$ normálisú hátulsó és felső oldallapokon ébredő feszültségvektorok:

$$\begin{aligned}\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_x &= \rho_x = \sigma_x \mathbf{e}_x + \tau_{yx} \mathbf{e}_y + \tau_{zx} \mathbf{e}_z = \mathbf{0}, \\ \mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_y &= \rho_y = \tau_{xy} \mathbf{e}_x + \sigma_y \mathbf{e}_y + \tau_{zy} \mathbf{e}_z = \mathbf{0}.\end{aligned}$$

A ρ_x és ρ_y feszültségvektorok állandó volta és a feszültségi tenzor szimmetriája miatt az utóbbi két egyenlet csak akkor teljesülhet, ha

$$\sigma_x = \sigma_y = \tau_{yx} = \tau_{xy} = \tau_{zx} = \tau_{xz} = \tau_{zy} = \tau_{yz} = 0, \quad (3.11)$$

azaz, ha csak a $\sigma_z =$ állandó normálfeszültség különbözik zérustól. Ez egyben azt is jelenti, hogy

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} \quad (3.12)$$

alakú a feszültségi tenzor mátrixa. A σ_z normálfeszültség abból a feltételből határozható meg, hogy a próbatest l hosszúságú szakaszának bármely pozitív keresztmetszetére igaz, hogy a $\rho_z = \sigma_z \mathbf{e}_z$ feszültségek egyenértékűek a tengelyirányú $\mathbf{F}_S = N \mathbf{e}_z$ erővel. Az egyenértékűséget kifejező (2.89) és (2.90) összefüggésekből, tekintettel a (3.11) képletekre, valamint arra, hogy állandó a σ_z

normálfeszültség és hogy zérus a keresztmetszet saját súlypontjára vett $\mathbf{S}_S$ statikai nyomatéka az

$$\begin{aligned}\mathbf{F}_S &= N\mathbf{e}_z = \int_A \boldsymbol{\rho}_z dA = \int_A (\sigma_z \mathbf{e}_z + \tau_{xz} \mathbf{e}_x + \tau_{yz} \mathbf{e}_y) dA = \int_A \sigma_z \mathbf{e}_z dA = \sigma_z A \mathbf{e}_z, \\ \mathbf{M}_S &= \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_z dA = \int_A \mathbf{R} \times \sigma_z \mathbf{e}_z dA = \underbrace{\int_A \mathbf{R} dA}_{\mathbf{S}_S=0} \times \sigma_z \mathbf{e}_z = \mathbf{0}\end{aligned}\quad (3.13)$$

eredmények következnek. A fenti eredmények, azaz a hossz- és keresztirányú nyúlásokkal kapcsolatos

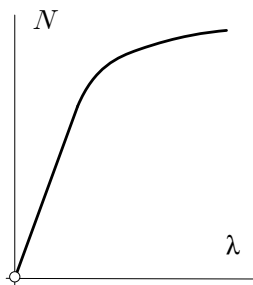
$$\boxed{\varepsilon_z = \text{állandó}, \quad \varepsilon_k = -\nu \varepsilon_z \quad (k = x, y)} \quad (3.14)$$

képletek, valamint a (3.13)-ból következő és a σ_z normálfeszültséget adó

$$\boxed{\sigma_z = \frac{N}{A}} \quad (3.15)$$

összefüggések a terhelés egy korlátozott tartományában bármilyen állandó keresztmetszetű, vagyis prizmatikus rúdra érvényben maradnak.

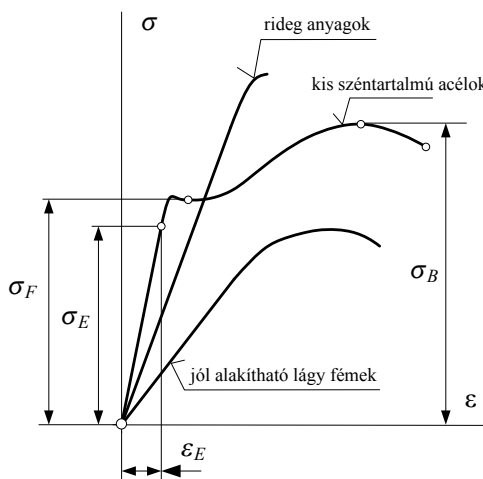
3.2.2. Kapcsolat a fajlagos nyúlás és feszültség között. Szakítódia-
gram. A terhelési folyamat során a szakítógép diagramban rögzíti az N húzóerő, valamint a λ megnyúlás összetartozó értékeit adó $N = N(\lambda)$ függvényt. Az így nyert függvény alakja függ egyrészt a próbatest anyagától, másrészt pedig a próbatest alakjától. Az utóbbit az egyes szerkezeti anyagokra szabvány rögzíti.



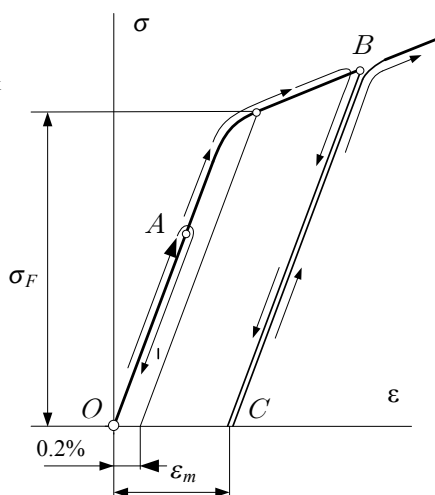
3.3. ábra.

A 3.3. ábra nagyszilárdságú acélból készült próbatestre szemlélteti az $N = N(\lambda)$ függvényt. A próbatest alakjától független diagramhoz úgy juthatunk, ha fajlagos mennyiségeket mérünk az egyes tengelyekre. Ez azt jelenti hogy a függőleges tengelyen a $\sigma = \sigma_z$ normálfeszültséget, a vízszintes tengelyen pedig a hozzátartozó $\varepsilon = \varepsilon_z$ fajlagos nyúlást ábrázoljuk. Az így nyert $\sigma = \sigma(\varepsilon)$ diagramokat *szakítódiaagramoknak* nevezik. A szakítódiaagramok az adott körülmények között már valóban a próbatestek anyagára jellemzőek. A 3.4. ábra néhány szerkezeti anyagtípus esetén azzal a feltevéssel szemlélteti a szakítódiaagramokat, hogy nem veszi figyelembe a keresztmetszet méretváltozását a σ normálfeszültség számítása során.

A diagramok közös jellemzője, hogy a kezdeti egyenes szakaszt egy átmeneti rész követi. *Rideg anyagú* (pl. öntöttvas) próbatestek esetén az átmeneti szakasz hirtelen töréssel végződik, maga a diagram pedig megszűnik. Nem rideg anyagú próbatestek esetén az átmeneti szakaszt követően a diagram ellaposodik majd egy újabb lassan növekvő szakasz után visszahajlik és a törés után megszűnik - *kis széntartalmú acélok* -, vagy egy lassan növekvő szakasz majd kissé visszahajló szakasz után törés következik be – az utóbbi viselkedés elsősorban a *jól alakítható fémekre* (aluminium, réz etc.) jellemző.

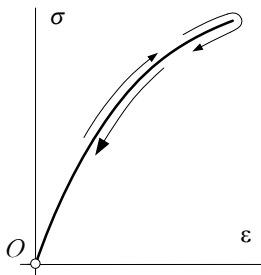


3.4. ábra.



3.5. ábra.

További jellegzetes tulajdonságait ismerhetjük meg a próbatest anyagának, ha különböző mértékű terhelésekre szemléltetjük a tehermentesítés illetve az ismételt terhelés folyamatát – 3.5. ábra. A szakítódiagram jellegét ezekben az esetekben a terhelés mértéke határozza meg. A kezdeti egyenes szakaszon megy végbe ($O - A - O - A$). A terheletlen állapotból a diagram laposabb, elhajló szakaszára eső B pontig terhelt próbatest tehermentesítése a kezdeti egyenes szakasszal párhuzamos $B - C$ egyenes mentén megy végbe és a terheletlen állapothoz az ϵ_m *maradó fajlagos nyúlás* tartozik. Az ismételt terhelés a C pontból indul, a $C - B$ egyenesen halad és a B pont elérése után az eredeti laposabb elhajló szakaszon jobbra folytatódik. Az újabb leterhelés ugyancsak párhuzamos a kezdeti egyenes szakasszal (az újabb tehermentesítést már nem tünteti fel az ábra).



3.6. ábra.

Az $O - A - O$ egyenesvonalú szakítódigram a *lineárisan rugalmas test szakítódigramja*.

Általában rugalmas alakváltozásról beszélünk, ha egybeesik, noha nem szükségképp lineáris ez a kapcsolat, a terhelés és a tehermentesítés diagramja, vagyis nem tapasztalható képlékeny alakváltozás. Ha ez a kapcsolat nemlineáris akkor *nemlineárisan rugalmas testről* beszélünk. A 3.6. ábra nemlineárisan rugalmas test – ilyen például a gumi – szakítódigramját szemlélteti.

A 3.5. ábrán feltüntetett $O - B - C$ szakítódigram a *rugalmas-képlékeny testre* jellemző szakítódigram.

Az alábbiakban a 3.4. és 3.5. ábrákon szemléltetett, képlékeny alakváltozással is mutató szakítódigramok segítségével értelmezzük néhány fontos anyagjellemzőt.

A kezdeti egyenes szakaszon fennáll a

$$\sigma = E\varepsilon \quad (3.16)$$

egyenlet, ahol E a *rugalmassági modulus* (más elnevezéssel Young modulus vagy rugalmassági tényező). Az (3.16) és (3.14)₂ egyenletek az *egyszerű Hooke törvényt* alkotják.²

Azt a határfeszültséget, amely a kezdeti egyenesszakasz végéhez tartozik és ameddig az alakváltozás rugalmasnak vehető *rugalmassági határnak* nevezzük. Fémekek esetére általában a 0.02% maradó nyúláshoz tartozó feszültséget fogadjuk el rugalmassági határnak. Ezt a mennyiséget a szabvány az $R_{0,02}$ módon jelöli. A 0.05% maradó nyúláshoz tartozó $R_{0,05}$ feszültség a σ_E *arányossági határ*. A 0.2% maradó nyúlást okozó $R_{0,2}$ feszültséget *folyási határnak* szokás nevezni. Ezt a mennyiséget a továbbiakban σ_F jelöli.

Egyes szerkezeti acéloknál a rugalmas alakváltozás után egy vízszintes szakasz következik és csak ezután kezdődik a diagram emelkedése. A vízszintes szakasz az *ideálisan képlékeny testre*, a lassan emelkedő szakasz a *keményedő testre* jellemző. A keményedés fogalma azt jelenti, hogy a maradó nyúlás létrejötte után további maradó nyúlás csak az előzőnél nagyobb normálfeszültséggel hozható létre.

A törést előidéző σ_B feszültség a szakítószilárdság. Ez nem valódi feszültség mivel az eredeti keresztmetszeti területtel számoljuk.

A keresztirányú nyúlás mértékére jellemző ν Poisson tényező reciprokát *Poisson számnak* nevezzük és m -el jelöljük:

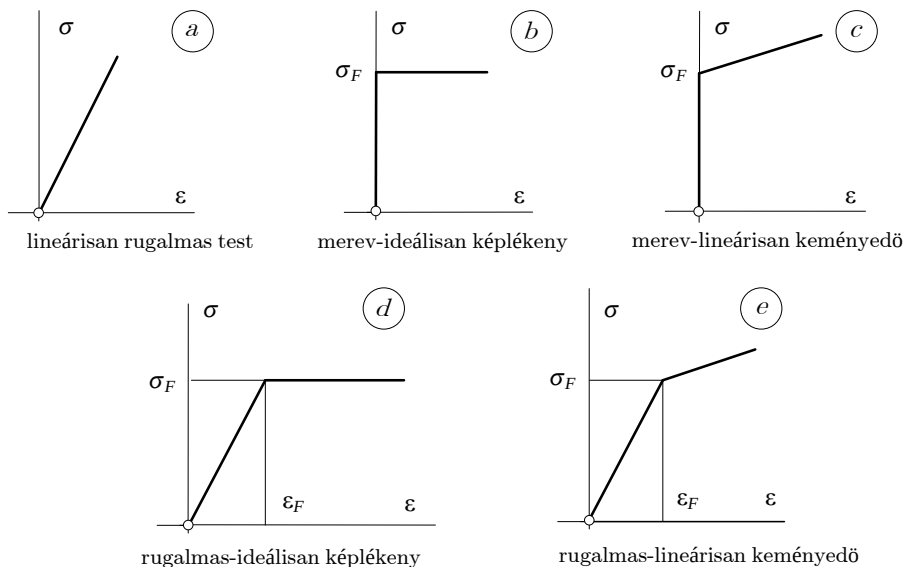
$$m = \frac{1}{\nu} . \quad (3.17)$$

²Thomas Young (1773–1829), Robert Hooke (1635–1703)

3.2.3. Ideális testek szakítódiagramjai. A 2.1. szakasz második bekezdésében rámutattunk, hogy a mechanika a valóságos testek helyett olyan idealizált testeket, modelleket hoz létre, amelyek a vizsgált mechanikai mozgás leglényegesebb tulajdonságait tükrözik, és csak ezekkel rendelkeznek. Így járunk el akkor is, amikor a valóságos szakítódiagramok alapján, ezek egyes tulajdonságait (rugalmas alakváltozás, képlékeny alakváltozás, keményedés) kiragadva különböző *anyagmodelleket* hozunk létre. Az így létrehozott anyagmodelleket követő testeket *ideális testeknek* nevezzük.

Ilyenek

- a *lineárisan rugalmas test* (amely a terhelés mértékétől függetlenül mindig lineárisan rugalmas módon viselkedik),
- a *merev-ideálisan képlékeny test* vagy röviden *ideálisan képlékeny test* (amely a folyáshatár eléréséig merev testként, utána pedig képlékeny testként viselkedik),
- a *merev-lineárisan keményedő test* (amely a folyáshatár eléréséig merev testként, utána pedig lineárisan keményedő képlékeny testként viselkedik),
- a *lineárisan rugalmas-ideálisan képlékeny test* (amely a folyáshatár eléréséig lineárisan rugalmas testként, utána pedig képlékeny testként viselkedik),
- és a *lineárisan rugalmas-lineárisan keményedő test* (amely a folyáshatár eléréséig lineárisan rugalmas testként, utána pedig lineárisan keményedő képlékeny testként viselkedik).



3.7. ábra.

A lineárisan rugalmas kifejezésben általában elhagyjuk a lineárisan jelzót. A 3.7.(d) és a 3.7.(e) ábrákon szereplő feliratok ezt a megállapodást tükrözik.

3.2.4. Prizmatikus rúd nyomása, nyomódiagram. Felmerül a kérdés, hogy mennyiben és milyen tekintetben maradnak érvényesek a szakítóvizsgálat eredményei nyomóerővel terhelt prizmatikus rudak esetén. A próbatest az esetleges kihajlás elkerülése érdekében zömök, többnyire kockaalakú. A nyomás hatására a hossz méretek megrövidülnek, a keresztirányú méretek pedig ennél kisebb mértékben megnövekednek. A rugalmas viselkedés tartományában valamennyi eddigi eredmény érvényes marad. Részletezve

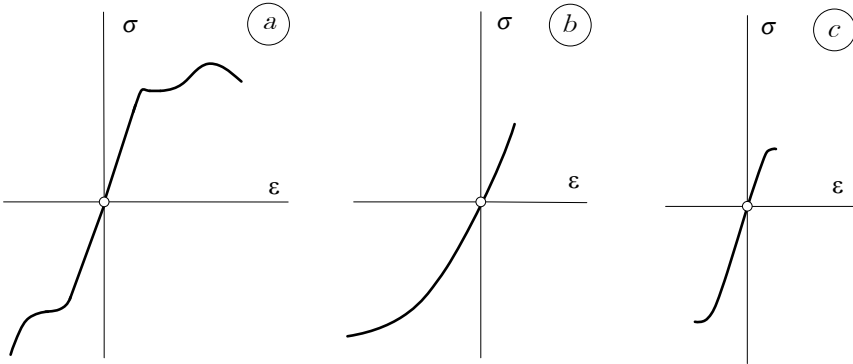
- a szögtorzulások zérus értékűek,
- a hosszirányú ε_z és a keresztirányú ε_k fajlagos nyúlások állandóak és értéküket a (3.4) és (3.5) képletekkel kell számítani azaz

$$\varepsilon_z = \frac{\Delta l}{l} = \frac{\lambda}{l} \quad \text{és} \quad \varepsilon_k = \frac{\Delta a}{a},$$

ahol most $\Delta l = \lambda = l' - l < 0$, és $\Delta a = a' - a > 0$,

- a hosszirányú és a keresztirányú nyúlások között továbbra is fennáll az $\varepsilon_k = -\nu \varepsilon_z$ összefüggés, azaz a (3.14)₂ egyenlet,
- állandó értékű a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor, az egyetlen zérustól különböző feszültségkoordinátát pedig most is a (3.15) képlettel számítható, ahol azonban mint igénybevétel $N < 0$,
- a (3.15) alatti Hooke törvény változatlanul fennáll.

A 3.8.(a) ábra acél anyagokra, a (b) ábra tiszta betonra, a (c) ábra pedig öntöttvasra jelleghelyesen szemlélteti az egyesített szakító-, és nyomódiagramokat. Kitűnik az ábráról, hogy az acél anyagok húzásra és nyomásra nagyjából egyformán viselkednek a rugalmas és a kis képlékeny alakváltozások tartományában. A beton és az öntöttvas ettől lényegesen eltérően viselkedik. Bár a lineárisan

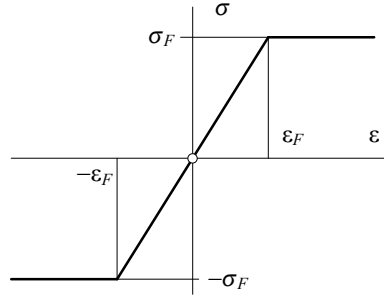


3.8. ábra.

rugalmas alakváltozás tartományában ugyanazt a törvényt követik nyomásra lényegesen nagyobb abszolút értékű normál feszültséget képesek maradó károsodás nélkül elviselni, mint húzásra.

Az ideális testek egyesített szakító-, és nyomódiagramja szimmetrikus az origóra. A 3.9. ábra rugalmas-ideálisan képlékeny testre szemlélteti az egyesített szakító és nyomódiagramot.

Összegezésszerűen megjegyezzük, hogy a rugalmas alakváltozás tartományában a húzással kapcsolatos valamennyi eredmény érvényben marad a nyomóerővel terhelt rövid prizmatikus rudak esetére is. A rövid szó hangsúlyozása arra utal, hogy a hosszú nyomott rudaknál fellépő kihajlás jelensége további vizsgálatot igényel és ezzel csak később foglalkozunk.



3.9. ábra.

3.2.5. Hooke törvény egytengelyű feszültségi állapotra. A 2.3.4. szakasz röviden foglalkozott feszültségi tenzor, mint szimmetrikus tenzor főtengeleyp problémájával és megadta egyebek között a tenzor mátrixát is a főtengelek KR-ében. A vonatkozó (2.88) képlet és a (3.13) összefüggés egybevetéséből azonnal következik, hogy húzott, illetve nyomott rudak esetén egyetlen főfeszültség különbözik zérustól, azaz

$$\sigma_1 = \sigma_z, \quad \sigma_2 = \sigma_3 = 0,$$

ha húzásról van szó, és

$$\sigma_3 = \sigma_z, \quad \sigma_1 = \sigma_2 = 0,$$

ha nyomás esete forog fenn. Értelmezés szerint *egytengelyű feszültségi állapot*ról beszélünk, ha egyetlen főfeszültség különbözik zérustól. Ezzel szemben *többtengelelű a feszültségi állapot*, ha legalább két főfeszültség nem zérus. Szokás *két-, illetve háromtengelelű feszültségi állapot*nak is nevezni azokat az eseteket amikor csak egy főfeszültség zérus, vagypedig nincs zérus értékű főfeszültség. A bevezetett terminológiát használva egytengelyű a húzott, illetve nyomott rúd feszültségi állapota.

Mivel kölcsönösen egyértelmű kapcsolat áll fenn a $\mathbf{T}$ és $\mathbf{A}$ tenzorok között, azért létezik a (3.1) egyenlet $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{T})$ alakú ún. megfordítása. Az alábbiak ezt a függvényt konstruálják meg. A (3.8), (3.16) és (3.12) képletek felhasználásával és elemi algebrai átalakításokkal írható, hogy

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} \varepsilon_x & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_y & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\nu\varepsilon_z & 0 & 0 \\ 0 & -\nu\varepsilon_z & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \underbrace{\frac{1+\nu}{2G}}_{\underline{\mathbf{T}}} \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{T}}} - \nu\varepsilon_z \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}}_{\underline{\mathbf{1}}}. \quad (3.18)$$

Itt az

$$E = 2G(1 + \nu) \quad (3.19)$$

képlet a G állandót értelmezi. Vegyük észre, hogy a $T_I = \sigma_z = E\varepsilon_z$ skalármennyiség, azaz a feszültségi tenzor első skalárinvariánsa is behelyettesíthető az egység-tenzor $\mathbf{1}$ mátrixa együtthatójába a (3.18) összefüggés jobboldalán. Mindezeket kihasználva az

$$\mathbf{A} = \frac{1}{2G} \left[\mathbf{T} - \frac{\nu}{1+\nu} \sigma_z \mathbf{1} \right] = \frac{1}{2G} \left[\mathbf{T} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \mathbf{1} \right]. \quad (3.20)$$

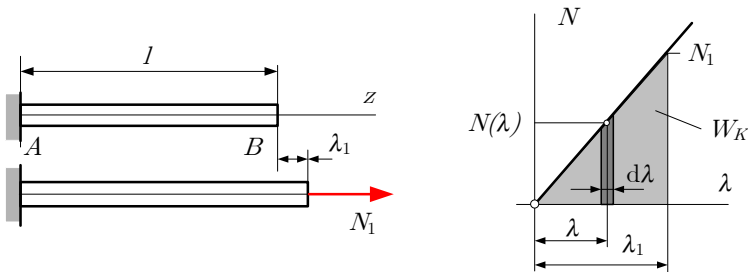
alakot ölti a keresett $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{T})$ függvény. Felhívjuk az olvasó figyelmét arra a körülményre, hogy összhangban a kísérleti eredményekkel lineáris a fenti függvénykapcsolat, hiszen a szögleteszárójelben álló első tag a feszültségi tenzor, a második tag pedig egy, az egységtenzorral arányos additív tag, amelyben T_I a normálfeszültségek, most σ_z , lineáris függvénye.

3.2.6. Alakváltozási energia. A 3.10. ábra az egyik végén befogott, másik végén N_1 erővel terhelt húzott rudat illetve az $N(\lambda)$ függvényt szemlélteti, utóbbi esetben a függvény lineáris tartományában. A (3.4), (3.16) és (3.15) képletek felhasználásával

$$\lambda_1 = \varepsilon_z l = \frac{\sigma_z l}{E} = \frac{N_1 l}{AE} \quad (3.21)$$

a rúd hosszváltozása az N_1 rúderő hatására.

A terhelés kvázistatikus, vagyis a terhelési folyamat egymást követő egyensúlyi állapotok sorozata. Vegyük észre, hogy a külső erők közül egyedül a terhelés



3.10. ábra.

végez munkát, a befogás helyén ui. nincs elmozdulás, következésképp zérus a támasztóerő munkája. Leolvasható az $N(\lambda)$ függvényt szemléltető ábrarészletről a λ megnyúláshoz tartozó $N(\lambda)$ terhelőerő elemi munkája:

$$dW_K = N(\lambda)d\lambda.$$

A külső erők munkája integrálással adódik:

$$W_K = \int_0^{\lambda_1} N(\lambda)d\lambda. \quad (3.22)$$

A továbbiakban vegyük figyelembe, hogy rúdban felhalmozódó alakváltozási energia, amint arra a 2.4.2. szakaszban rámutattunk, megegyezik a külső erők munkájával. Ha emellett kihasználjuk, hogy a W_K -t szemléltető terület háromszög, majd helyettesítjük a (3.21) képletet az

$$U = W_K = \frac{1}{2} N_1 \lambda_1 = \frac{1}{2} \frac{N_1^2 l}{AE} \quad (3.23)$$

eredményre jutunk. Érdemes megfigyelni, hogy

$$\frac{\partial U}{\partial N_1} = \frac{\partial}{\partial N_1} \frac{1}{2} \frac{N_1^2 l}{AE} = \frac{N_1 l}{AE} = \lambda_1. \quad (3.24)$$

Ez azt jelenti, hogy az N_1 erő támadáspontjának erőirányú elmozdulása az alakváltozási energia erőkoordináta szerinti parciális deriváltjaként adódik.

Mivel homogén a rúd szilárdsági állapota állandó értékű a fajlagos energia-sűrűség, vagyis

$$u = \frac{U}{V} = \frac{1}{A} \frac{1}{2} \frac{N_1^2 l}{AE} = \frac{1}{2} \frac{N_1}{A} \frac{N_1}{AE} = \frac{1}{2} \frac{\sigma^2}{E} = \frac{1}{2} \sigma_z \varepsilon_z, \quad (3.25)$$

ahol V a rúd térfogata volt és kihasználtuk a σ_z -t adó (3.15) összefüggést, valamint a (3.16) egyszerű Hooke törvényt.

3.2.7. Ellenőrzés, méretezés, biztonsági tényező. Az egyenes közepvonallú húzott vagy nyomott rúdban ébredő σ_z normálfeszültség számítása nem öncélú feladat, hanem eszköze az alábbiakban megfogalmazott két alapvető mérnöki feladat megoldásának:

1. Megtervezett, vagy megépített mérnöki szerkezetek, gépek vizsgálata annak eldöntésére, hogyan viselkedik az adott szerkezet, vagy gép az üzemelés közben fellépő terhelések hatására. Elsősorban arra vagyunk kíváncsiak, hogy a szerkezet úgy van-e megtervezve, illetve megépítve, hogy képes az üzemelés közben fellépő terheléseket tönkremenetel nélkül elviselni. Ennek a feladatnak a megoldását *ellenőrzésnek* nevezzük. (Tönkremenetelről beszélünk, ha nem teljesül valamilyen előírt követelmény, pl. törés lép fel, maradó alakváltozás keletkezik, stb.)
2. Új szerkezet, vagy gép tervezése adott funkció megvalósítására. Kitüntetett figyelmet érdemel eközben a szerkezet, illetve részei anyagának és a geometriai méretek megválasztásának kérdése, mivel az üzemeltetés illetve a használat közben fellépő terhelések nem okozhatnak tönkremenetelt. Ezen részfeladat megoldását *méretezésnek* nevezzük.

Jelölje a tönkremenetelt okozó normálfeszültséget σ_{jell} (szigma jellemző). Ezt a mennyiséget nyomás esetén is pozitív értékűnek tekintjük. Szívós anyagokra – alacsony széntartalmú acélok, lágy fémek – a jelentős maradó alakváltozások elkerülése érdekében a $\sigma_{jell} = \sigma_F$ választás a szokásos. Ezzel szemben rideg anyagok esetén nem előzi meg jelentős mértékű alakváltozás a törést. Ez okból rideg anyagokra a $\sigma_{jell} = \sigma_B$ feltételezés az elfogadott.

Jelölje továbbá a tönkremenetelt okozó rúderőt N_{jell} . Ez a mennyiség is pozitív mind húzásra, mind pedig nyomásra. Az

$$n_t = \frac{N_{\text{jell}}}{|N|} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{|\sigma_z|} > 1 \quad (3.26)$$

hányados – itt N a tényleges rúderő, σ_z pedig az N -hez tartozó normálfeszültség – a tönkremenetellel szembeni *tényleges biztonsági tényező*.

A szabványok, a terhelés módjától és a szerkezet anyagától függően, különböző előírásokat tartalmaznak a biztonsági tényezővel kapcsolatban.

Jelölje n_e vagy röviden n az *előírt biztonsági tényezőt*. Az ennek ismeretében képzett

$$\sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{n} \quad (3.27)$$

hányados a *megengedett feszültséget* értelmezi.

Nyilvánvalóan megfelel a húzott rúd, illetve a rövid nyomott rúd, ha fennáll a (3.15) és (3.27) figyelembevételével írható

$$|\sigma_z| = \frac{|N|}{A} \leq \sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{n} \quad (3.28)$$

egyenlőtlenség. Ez az összefüggés az *ellenőrzés* eszköze. Mivel $|\sigma_z| \leq \sigma_{\text{meg}}$ az n_t -t adó (3.26) képlet alapján a biztonsági tényezőkkel kapcsolatos

$$n_t = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{|\sigma_z|} \geq \frac{\sigma_{\text{jell}}}{\sigma_{\text{meg}}} = n$$

reláció következik. Vagyis a tényleges biztonsági tényező nagyobb, vagy egyenlő mint az előírt biztonsági tényező.

Ha adott a rúderő, valamint a rúd anyaga, és keressük azt a minimális területű keresztmetszetet – jelölje ezt a területet A_{sz} , ahol az sz index a szükséges szó első betűje –, amely előírt biztonsággal képes elviselni a rúderőt, akkor méretezésről beszélünk. A (3.28) egyenlőtlenség A/σ_{meg} hányadossal való átszorozása a *méretezés* alapjául szolgáló

$$A \geq A_{sz} = \frac{|N|}{\sigma_{\text{meg}}} \quad (3.29)$$

egyenlőtlenséget eredményezi. Az egyenlőtlenség jobboldalát alkotó egyenlőség azt a minimális keresztmetszeti területet adja, amely szükséges az előírt biztonsághoz. A tényleges keresztmetszet, természetesen, ennél nagyobb is lehet.

Visszatérve a biztonsági tényező megválasztásának kérdéséhez a biztonsági tényezőt befolyásoló körülmények közül, a teljesség igénye nélkül, az alábbiakra érdemes felhívni a figyelmet:

1. Az *anyagjellemzők szórása*. Ezt az anyaggyártás pontatlansága, a hőkezelésből adódó maradó feszültségek, természetes anyagok esetén – fa, kőzetek – pedig a növekedés illetve kialakulás körülményeinek változása okozzák. (Fa esetén $n = 4, \dots, 10$, nyomásra igénybevett termésköre $n = 10, \dots, 20$)

2. A fel- és leterhelések, vagy más néven *terhelési ciklusok* száma. A tönkremenetelt okozó feszültség ui. csökken a terhelési ciklusok növekedésével. Ez a jelenség *kifáradás* néven ismert.
3. A terhelés jellege. Ez nem csak kvázistatikus, hanem *dinamikus*, *periódikus* *avagy lökésszerű* is lehet. Az utóbbi esetekben nagyobb biztonsági tényezőt kell választani.
4. A *kopás* *vagy korrózió* következtében fellépő és nehezen prognosztizálható hatások, méretváltozások.

A fentiekén túlmenően, nagyobb biztonsági tényezőt kell választani minden olyan esetben, amikor a gép, vagy szerkezet tönkremenetele emberi életet veszélyeztet. Ezekkel kapcsolatosan a vonatkozó szabványok, tervezési előírások adnak tájékoztatást.

3.3. VÁLTOZÓ KERESZTMETSZETŰ RÚD

3.3.1. Szakaszonként állandó keresztmetszet. A 3.11. ábra a szakaszonként állandó keresztmetszetű AD rudat, a rúd terheléseit, a rúd K_3D , K_2D és K_1D jelű részeit, valamint az említett rúdrészekben működő külső és belső erőket, illetve a rúderő ábrát szemlélteti. Vegyük észre, hogy az 1, 2 és 3 jelű rúdszakaszokon belül állandó a prizmatikus rudak húzásával illetve nyomásával kapcsolatos képletekben szereplő valamennyi mennyiség, azaz N_i , A_i , E_i és l_i ($i = 1, 2, 3$). Leolvasható az ábráról – mivel $F_{Cz} < 0$ – az is, hogy

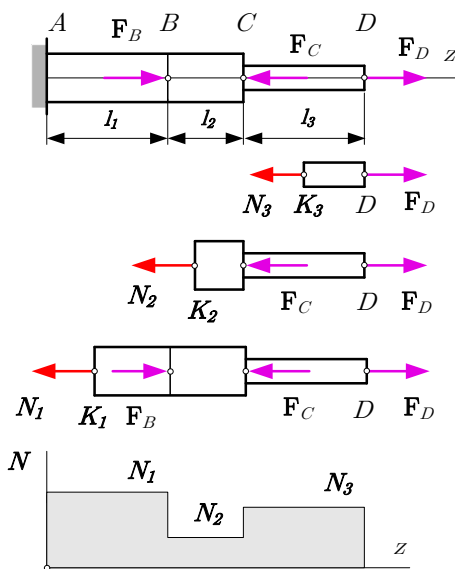
$$N_1 = F_{Bz} + F_{Cz} + F_{Dz},$$

$$N_2 = F_{Cz} + F_{Dz}, \quad N_3 = F_{Dz}.$$

Ha eltekintünk a hirtelen keresztmetszetváltozás feszültségi és alakváltozási állapotra gyakorolt hatásától, ez ugyanis csak lokális zavarást okoz, akkor az összes eddigi eredményt, azaz a (3.15), (3.21) és (3.23) képleteket egyaránt érvényesnek tekinthetjük az egyes szakaszokra nézve. Következőleg

$$\sigma_{zi} = \frac{N_i}{A_i} \quad (3.30)$$

a normálfeszültség az i -ik szakaszon belül ($i = 1, 2, 3$). A rúd hosszváltozása pedig a rúdszakaszok hosszváltozásainak összege:



3.11. ábra.

$$\lambda = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = \sum_{i=1}^3 \frac{N_i l_i}{A_i E_i} . \quad (3.31)$$

A rúdban felhalmozódott teljes alakváltozási energia ugyanilyen módon az egyes rúdszakaszokban felhalmozódott alakváltozási energia összegeként adódik:

$$U = U_1 + U_2 + U_3 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^3 \frac{N_i^2 l_i}{A_i E_i} . \quad (3.32)$$

Mivel

$$\frac{\partial N_i}{\partial F_{Dz}} = 1; \quad i = 1, 2, 3$$

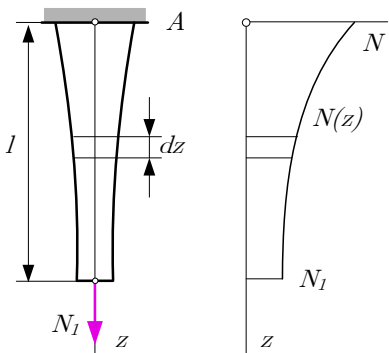
a (3.32) képletből a (3.24) egyenlet általánosítását jelentő

$$\frac{\partial U}{\partial F_{Dz}} = \sum_{i=1}^3 \frac{N_i l_i}{A_i E_i} \frac{\partial N_i}{\partial F_{Dz}} = \sum_{i=1}^3 \frac{N_i l_i}{A_i E_i} = \lambda$$

összefüggés következik. Az ellenőrzés illetve méretezés azon alapul, hogy minden egyes szakaszra fenn kell állnia a

$$\sigma_{zi} \leq \sigma_{\text{meg } i} \quad (3.33)$$

relációnak, ahol $\sigma_{\text{meg } i}$ az i -ik szakasz anyagának megengedett feszültsége.



3.12. ábra.

3.3.2. Folytonosan változó keresztmetszet. Ha folytonosan de csak kismértékben változik a keresztmetszet területe, akkor jó közelítéssel fennáll, hogy

$$\sigma_z(z) = \frac{N(z)}{A(z)} \quad (3.34)$$

a normál feszültség, a többi feszültségkoordináta pedig elhanyagolhatóan kicsiny. A rúd hosszváltozását a dz hosszúságú elemi rúdszakasz $d\lambda$ hosszváltozásának integrálja – a $d\lambda$ hosszváltozás a (3.21) képletből adódik, ha N_1 helyére $N(z)$ -t, l helyére dz -t, AE helyére pedig $A(z)E(z)$ -t írunk –, azaz a hosszváltozások összege adja:

$$\lambda = \int_0^l \underbrace{\frac{N(z)}{A(z)E(z)}}_{d\lambda} dz . \quad (3.35)$$

Hasonló megfontolással kapjuk (3.23)-ból, hogy

$$U = \frac{1}{2} \int_0^l \frac{N(z)^2}{A(z)E(z)} dz \quad (3.36)$$

Mivel a rúd egyensúlyban van fenn kell állnia a

$$F_{Az} + F_{Bz} + F_{Cz} = 0 \quad (3.37)$$

vetületi egyenletnek. A rúd λ hosszváltozása zérus értékű. Visszaidézve a (3.31) képletet írhatjuk, hogy

$$\lambda AE = N_1 l_1 + N_2 l_2 = 0,$$

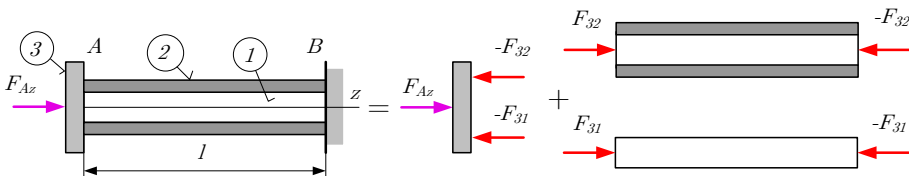
ahol az AK_1 illetve K_2C rúdszakaszok egyensúlya alapján $N_1 = -F_{Az}$ és $N_2 = F_{Cz}$. Következésképp

$$F_{Cz} = \frac{l_1}{l_2} F_{Az}. \quad (3.38)$$

Az utóbbi formula (3.37)-ba történő helyettesítésével F_{Az} -t, majd az F_{Az} -re vonatkozó eredményt (3.38)-be írva F_{Cz} -t kapjuk

$$F_{Az} = -\frac{l_2}{l_1 + l_2} F_{Bz}, \quad F_{Cz} = -\frac{l_1}{l_1 + l_2} F_{Bz}. \quad (3.39)$$

Ezzel megoldottuk a feladatot.



3.14. ábra.

A 3.14. ábrán vázolt AB rúd két részből, a 2 jelű csőből és a cső belső átmérőjéhez illeszkedő 1 jelű tömör rúdból épül fel. A két rész anyaga különbözik egymástól. A rúd jobboldali vége befogott, a baloldali végét pedig a 3 jelű merev lap közvetítésével kifejtett F_{Az} nyomóerő terheli. Az ábra jobboldala a szerkezet részeit, valamint a rajtuk működő külső és belső erőket is feltünteti. Az 3 jelű merev lapon működő $-F_{31}$ és $-F_{32}$ erőknek valójában a z tengely a hatásvonala, elkülönített ábrázolásuk a viszonyok áttekinthetősége érdekében történt. Célunk a csőben illetve a tömör rúdban ébredő feszültségek meghatározása.

Vegyük észre, hogy a feladat statikailag határozatlan, mivel a

$$F_{Az} - F_{31} - F_{32} = 0 \quad (3.40)$$

egyensúlyi egyenletben a cső illetve a tömör rúd jobboldali végén kifejtett $-F_{31}$ és $-F_{32}$ támasztóerők az ismeretlenek. További egyenletet abból a feltételből kapunk, hogy azonos a tömör rúd λ_1 és a cső λ_2 összenyomódása.

A (3.21) képlet felhasználásával írhatjuk tehát, hogy

$$\frac{F_{31} l}{A_1 E_1} = \frac{F_{32} l}{A_2 E_2}. \quad (3.41)$$

A (3.40), (3.41) egyenletrendszer

$$F_{31} = \frac{A_1 E_1}{A_1 E_1 + A_2 E_2} F_{Az} \quad \text{és} \quad F_{32} = \frac{A_2 E_2}{A_1 E_1 + A_2 E_2} F_{Az}$$

megoldásaival, ezek ui. a tömör rúd és a csőben ébredő nyomóerők, már számítható a σ_z normál feszültség.

3.5. A HŐMÉRSÉKLETVÁLTOZÁS HATÁSA

Ezideig feltételeztük, hogy állandó a vizsgálat tárgyát képező rúd hőmérséklete a terhelési folyamat során. Az alábbiakban megvizsgáljuk azt a kérdést, hogy mi a hatása a hőmérsékletváltozásnak. Megjegyezzük, mint korlátozó feltevést, hogy a változás következtében kialakuló új hőmérsékletet is állandónak vettük a rúdon belül. Másképp fogalmazva nem foglalkozunk a rúdon belüli egyenlőtlen hőmérsékleteloszlás feszültségekre gyakorolt hatásával.

Az *első esetben* feltételezzük, hogy nincs gátolva a rúd hőmérsékletváltozás következtében kialakuló mozgása.

A 3.15. ábrán vázolt l hosszúságú prizmatikus rúd, mivel a felület melyen támaszkodik sima, szabadon mozoghat a rúd tengelye mentén. A rúd feszültségmentes. Növeljük meg a rúd hőmérsékletét és jelölje ΔT a vonatkozó hőmérsékletváltozást.

A megfigyelések szerint

$$\lambda_T = \alpha l \Delta T \quad (3.42)$$

a rúd hőtágulásból adódó megnyúlása, ahol anyagjellemző az α *fajlagos hőtágulási együttható* – ez a mennyiség az egységnyi hosszúságú rúdszakasz tágulása, ha egy fokkal nő a hőmérséklet. A vonatkozó fajlagos nyúlás a szokott módon számítható:

$$\varepsilon_z = \frac{\lambda_T}{l} = \alpha \Delta T \quad (3.43)$$

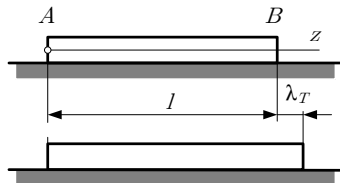
Mivel nincs gátolva a tengelyirányú mozgás ehhez az alakváltozáshoz nem társul feszültség.

A *második esetben* a rúd mindkét vége befogott.

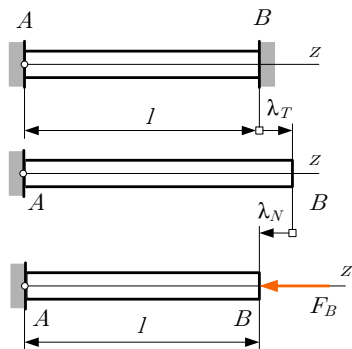
Feltételezzük, hogy a hőmérséklet értékének megnövelése előtti kezdeti állapotban nincs feszültség a rúdban.

A rúd hőmérsékletének ΔT -vel való növelése azt eredményezi, hogy λ_T értékkel megnövekedik a rúd l hossza, ezt azonban megakadályozzák rúd végein elhelyezett támaszok. Következésképp zérus a z irányú fajlagos nyúlás, ugyanakkor azonban a tágulást akadályozó tengelyirányú erő és normálfeszültség ébred a rúdban. Jelölje F_B a rúd jobboldali végén ható nyomóerőt (támasztóerőt). Ennek tehát akkora az értéke, hogy a rúd hossza változatlan marad.

Hogy matematikailag is át tudjuk tekinteni a viszonyokat tekintsük a 3.16. ábrát. A legfelső ábrarészlet a rúd kezdeti állapotát szemlélteti. Távolítsuk most el gondolatban a jobboldali befogást és növeljük meg a hőmérsékletet. Ez esetben $l + \lambda_T = l(1 + \alpha \Delta T)$ lesz a rúd hossza, és ez nagyobb mint a támaszok l távolsága. Következésképp nem fér el a rúd a támaszok között. Az így megnyúlt rudat a középső ábrarészlet mutatja. A rúd úgy nyeri vissza eredeti hosszát, ha a jobboldali végén akkora F_B nyomóerőt alkalmazunk – ez valójában a támasztóerő –, hogy a vonatkozó



3.15. ábra.



3.16. ábra.

λ_N összenyomódás pontosan akkora mint a hőtágulásból adódó nyúlás, azaz

$$\lambda_T = \lambda_N. \quad (3.44)$$

Az utóbbi képletből a (3.42) és (3.21) összefüggések felhasználásával az

$$\alpha \Delta T = \frac{F_B l}{AE}, \quad \text{vagy ami ugyanaz az} \quad F_B = AE \alpha \Delta T$$

eredmény következik. A normálfeszültség értékét pedig a

$$\sigma_z = -\frac{F_B}{A} = -E \alpha \Delta T$$

összefüggés adja. Végezetül felhívjuk a figyelmet arra, hogy ez a feladat is statikailag határozatlan feladat. A z irányú vetületi egyenletből ui. csak annyi következik, hogy a rúd két végén azonos nagyságú de ellentétes irányú támasztóerők működnek. Maga az F_B támasztóerő egy további független egyenletből, a (3.44) geometriai feltételből adódott.

3.6. MINTAFELADATOK

3.1. A húzókísérlet során a próbatest mértékadó l hosszúságú szakaszán mindig pozitív a térfogatváltozás. Mutassa meg, hogy ebből a körülményből következik a Poisson tényezővel kapcsolatos (3.9) egyenlőtlenség.

Mivel állandó az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor állandó és a kísérleti eredményekkel összhangban pozitív a fajlagos térfogatváltozás. Tekintettel a (2.54) és a (3.14)₂ összefüggésekre fennáll a

$$\varepsilon_V = \varepsilon_x + \varepsilon_y + \varepsilon_z = \varepsilon_z(1 - 2\nu) > 0,$$

reláció ahonnan ε_z pozitivitása miatt valóban az $1 - 2\nu > 0$ képlet, azaz a bizonyítani kívánt egyenlőtlenség következik.

3.2. Mutassa meg, hogy húzott vagy nyomott prizmatikus rudak esetén

$$u_x = u = u_A - \frac{N}{AE} \nu x, \quad u_y = v = v_A - \frac{N}{AE} \nu y, \quad u_z = w = w_A + \frac{N}{AE} z$$

alakú az elmozdulásmező, ahol u_A , v_A és w_A az origó merevtestszerű eltolódása.

Nyilvánvaló, hogy

$$\varepsilon_z = \frac{\partial u_z}{\partial z} = \frac{N}{AE}, \quad \varepsilon_x = \frac{\partial u_x}{\partial x} = -\frac{N}{AE} \nu \quad \text{és} \quad \varepsilon_y = \frac{\partial u_y}{\partial y} = -\frac{N}{AE} \nu.$$

Az első egyenlet z , a második x és a harmadik y szerinti integrálásával innen az

$$u_z = w = w_A + \frac{N}{AE} z + f_z(x, y), \quad u_x = u_A - \frac{N}{AE} \nu x + f_x(y, z), \quad u_y = v = v_A - \frac{N}{AE} \nu y + f_y(x, z)$$

eredményt kapjuk, ahol az $f_z(x, y)$, $f_x(y, z)$ és $f_y(z, x)$ egyelőre ismeretlen függvények. A továbbiakban megmutatjuk, hogy ezek mindegyike zérus. Ennek igazolása azon alapul, hogy zérus értékűek a szögtorzulások, és zérus értékű a forgató tenzor. Következésképp fennállnak a

$$\gamma_{xy} = 0, \quad 2\varphi_z = 0; \quad \gamma_{yz} = 0, \quad 2\varphi_x = 0; \quad \text{és} \quad \gamma_{zx} = 0, \quad 2\varphi_y = 0$$

egyenletkettősök. Az első egyenletkettősből a (2.37b) és a (2.35) felhasználásával a

$$\begin{aligned} \gamma_{xy} &= \frac{\partial u_x}{\partial y} + \frac{\partial u_y}{\partial x} = \frac{\partial f_x(y, z)}{\partial y} + \frac{\partial f_y(x, z)}{\partial x} = 0, \\ 2\varphi_z &= \frac{\partial u_y}{\partial x} - \frac{\partial u_x}{\partial y} = \frac{\partial f_y(x, z)}{\partial x} - \frac{\partial f_x(y, z)}{\partial y} = 0 \end{aligned}$$

összefüggések következnek, azaz

$$\frac{\partial f_x(y, z)}{\partial y} = 0 \quad \text{és} \quad \frac{\partial f_y(x, z)}{\partial x} = 0. \quad (3.45)$$

Ugyanilyen gondolatmenettel kapjuk, a második és harmadik egyenletkettősből, hogy

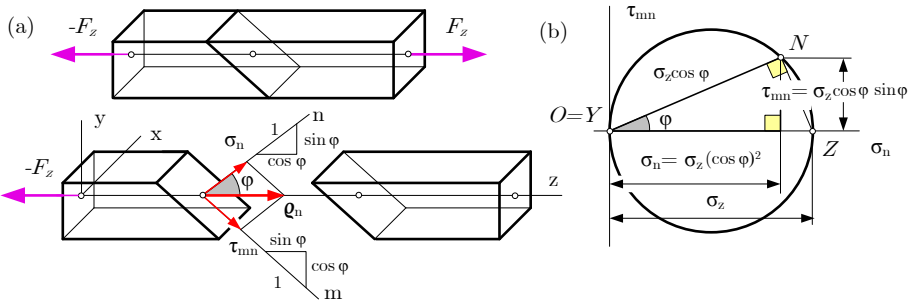
$$\frac{\partial f_y(x, z)}{\partial z} = 0, \quad \frac{\partial f_z(x, y)}{\partial y} = 0 \quad \text{és} \quad \frac{\partial f_z(x, y)}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial f_x(y, z)}{\partial z} = 0. \quad (3.46)$$

A (3.45)₁ és (3.46)₄ egyenleteknek

$$f_x(y, z) = C + f(z) \quad \text{és} \quad f_y(y, z) = C + g(y)$$

a megoldásuk, ahol C állandó, az $f(z)$ és $g(y)$ függvények pedig tetszőlegesek. Következőleg az $f_x(y, z)$ -re vonatkozó megoldások csak akkor lehetnek egyenlőek, ha $f_x(y, z) = C$. A C állandó pedig zérus kell legyen, mivel az origóban, feltevésünk szerint, $u_x = u_A$. Ugyanilyen gondolatmenettel kapjuk, hogy $f_y = f_z = 0$. Az igazolás további részleteit az olvasóra hagyjuk.

3.3. A 3.17.(a) ábrán vázolt prizmatikus rudat a rúd tengelyvonala mentén működő F_z és $-F_z$ húzóerők terhelik. A rudat gondolatban átmetszük egy az x tengellyel párhuzamos síkkal. Mekkora az átmetszett síkon ébredő normál és nyírófeszültség?



3.17. ábra.

Jelölje φ a sík $\mathbf{n}$ normálisának z tengellyel bezárt szögét. Az átmetsző síkban fekvő $\mathbf{m}$ irány merőleges az $\mathbf{n}$ és $\mathbf{x}$ irányokra. Leolvasható az ábráról, hogy

$$\mathbf{n} = \sin \varphi \mathbf{e}_y + \cos \varphi \mathbf{e}_z \quad \text{és} \quad \mathbf{m} = -\cos \varphi \mathbf{e}_y + \sin \varphi \mathbf{e}_z; \quad |\mathbf{n}| = |\mathbf{m}| = 1.$$

A (2.79) és (3.12) képletek szerint

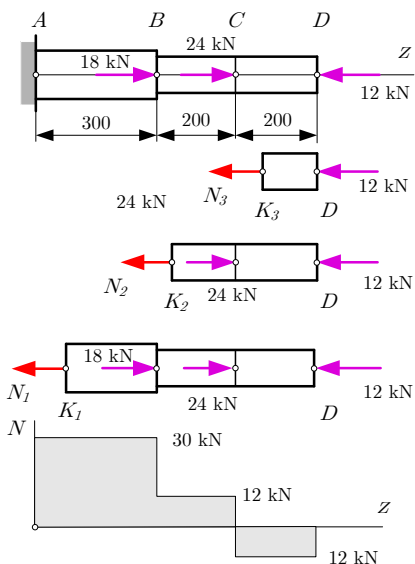
$$\underline{\rho}_n = \underline{\mathbf{T}} \underline{\mathbf{n}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \sin \varphi \\ \cos \varphi \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \sigma_z \cos \varphi \end{bmatrix}, \quad \text{vagyis} \quad \rho_n = \sigma_z \cos \varphi \mathbf{e}_z$$

a feszültségvektor, ahol a (3.30) alapján $\sigma_z = F_z/A$ az A pedig a rúd keresztmetszetének területe. Vegyük észre, hogy ρ_n párhuzamos a z tengellyel. Ez azt jelenti, hogy a nyírófeszültség párhuzamos kell legyen az $\mathbf{m}$ iránnyal. A (2.83a,b) képletekkel

$$\sigma_n = \mathbf{n} \cdot \rho_n = \sigma_z (\cos \varphi)^2 \quad \text{és} \quad \tau_{mn} = \mathbf{m} \cdot \rho_n = \sigma_z \cos \varphi \sin \varphi$$

a keresett normál és nyírófeszültség. Figyeljük meg, hogy a ρ_n feszültségvektor N végpontja σ_z átmérőjű körön helyezkedik el a σ_n, τ_{mn} koordináta-rendszerben³. Magát az N pontot úgy kapjuk meg, hogy párhuzamost húzunk az origón keresztül az n iránnyal. Ha $\varphi = 0$, akkor $\sigma_n = \sigma_z$ az N pont pedig a Z pont, ha pedig $\varphi = \pi/2$, akkor $\sigma_n = 0$ az N pont pedig az origóval egybeeső Y pont. A kört a 3.17.(b) ábra szemlélteti.

3.4. Határozza meg a 3.18. ábrán vázolt szakaszonként állandó keresztmetszetű $ABCD$ rúd AB , BC és CD szakaszain belül a σ_z normál-feszültséget, a rúd végpontjának elmozdulását és a rúd-ban felhalmozódott alakváltozási energiát. Az AB rúdszakasz anyaga acél, amelyre $E = 2 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$, a keresztmetszet területe pedig $A_1 = 600 \text{ mm}^2$. A $BD = BC + CD$ rúdszakasz alumínium, amelyre $E = 7 \cdot 10^4 \text{ N/mm}^2$, a keresztmetszet területe pedig $A_2 = A_3 = 400 \text{ mm}^2$. (Az indexek kiírása arra utal, hogy a vonatkozó képletek alkalmazásakor a rudat három szakaszra bontjuk.)



3.18. ábra.

A 3.18. ábra rendre szemlélteti a K_3D , K_2D és K_1D rúdszakaszokat, valamint a rájuk működő külső és belső erőket. Leolvasható ezek egyensúlyából, hogy

$$N_1 = 30 \text{ kN}, \quad N_2 = 12 \text{ kN} \quad \text{és} \quad N_3 = -12 \text{ kN}.$$

A kapott értékekkel megrajzolt $N(z)$ függvényt az ábra alsó részén találjuk. A rúderők ismeretében a (3.30) képletből

$$\sigma_{z1} = \frac{N_1}{A_1} = \frac{30 \cdot 10^3 \text{ N}}{600 \text{ mm}^2} = 50 \text{ N/mm}^2,$$

$$\sigma_{z2} = \frac{N_2}{A_2} = \frac{12 \cdot 10^3 \text{ N}}{400 \text{ mm}^2} = 30 \text{ N/mm}^2$$

és

$$\sigma_{z3} = \frac{N_3}{A_3} = -\frac{12 \cdot 10^3 \text{ N}}{400 \text{ mm}^2} = -30 \text{ N/mm}^2$$

a keresett normál-feszültségek. A rúd hosszváltozását a (3.31) összefüggés alapján az 1 jelű AB , a 2 jelű BC és 3 jelű CD rúdszakaszok hosszváltozása adja:

$$\lambda = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = \frac{N_1 l_1}{A_1 E_1} + \frac{N_2 l_2}{A_2 E_2} + \frac{N_3 l_3}{A_3 E_3},$$

ahol a feladat adatai szerint a 2 és 3 jelű rúdszakaszokon minden értékek azonos kivéve a rúderőt, amelyre nézve azonban csak az előjelben van különbség. Következésképpen $\lambda_2 + \lambda_3 = 0$. Ezt figyelembevéve és a vonatkozó értékeket helyettesítve a

$$\lambda = \lambda_1 = \frac{(30 \cdot 10^3 \text{ N}) \cdot 300 \text{ mm}}{(600 \text{ mm}^2) \cdot 2 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2} = 0.075 \text{ mm}$$

eredményt kapjuk.

Hasonlóan kapjuk a (3.32) felhasználásával, hogy a teljes alakváltozási energia az 1, 2 és 3 jelű részekben felhalmozott alakváltozási energia összege:

$$U = U_1 + U_2 + U_3 = \frac{1}{2} \frac{N_1^2 l_1}{A_1 E_1} + \frac{1}{2} \frac{N_2^2 l_2}{A_2 E_2} + \frac{1}{2} \frac{N_3^2 l_3}{A_3 E_3} =$$

³Ismeretes, hogy az $r = a \cos \varphi$ egyenlet – itt φ a polárszög – a átmérőjű kör egyenlete polárkoordináta-rendszerben. A jelen esetben a σ_z normál-feszültség felel meg az a -nak.

$$= \frac{1}{2} \cdot \frac{(30 \cdot 10^3 \text{ N})^2 \cdot 300 \text{ mm}}{(600 \text{ mm}^2) \cdot 2 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2} + \frac{(12 \cdot 10^3 \text{ N})^2 \cdot 200 \text{ mm}}{(400 \text{ mm}^2) \cdot 7 \cdot 10^4 \text{ N/mm}^2} = 2153.6 \text{ Nmm} .$$

3.5. A 3.19. ábrán vázolt merev $ABCD$ kart a 10 mm átmérőjű AK és a 15 mm átmérőjű LB rúd valamint a C csukló támasztja meg. A két rúd rézből készült, melyre $E = 110 \cdot 10^3 \text{ N/mm}^2$. Határozza meg az egyes rudakban ébredő N_A és N_B rúderőket, valamint a rudak végpontjainak függőleges λ_A és λ_B elmozdulásait, ha a kar D pontjában 33 kN nagyságú teher van elhelyezve.

Az ábra szemlélteti a támaszairól levett rudat, valamint a rúdra ható összes külső erőt. A C pontra felírt nyomatéki egyenlet szerint

$$m_C = 0 = (0.5 \text{ m}) \cdot 33 \text{ kN} - (0.5 \text{ m}) N_A - (0.25 \text{ m}) N_B ,$$

illetve

$$2N_A + N_B = 66 . \quad (3.47)$$

A merev karnak feltevés szerint kicsi a szögelfordulása. Amint az leolvasható az ábráról

$$\frac{\lambda_A}{0.5 \text{ m}} = \frac{\lambda_B}{0.25 \text{ m}} , \quad \text{azaz} \quad \lambda_A = 2\lambda_B \quad (3.48)$$

és

$$\lambda_A = \delta_D .$$

Az 1 jelű AK és 2 jelű LB rúd

$$\lambda_A = \frac{N_A l_1}{EA_1} \quad \text{és} \quad \lambda_B = \frac{N_B l_2}{EA_2}$$

megnyúlásait a (3.48)₂ összefüggésbe írva az

$$\frac{N_A l_1}{EA_1} = 2 \frac{N_B l_2}{EA_2} ,$$

illetve az

$$\begin{aligned} N_A &= 2 \frac{A_1 l_2}{A_2 l_1} N_B = 2 \frac{d_1^2 \pi l_2}{d_2^2 \pi l_1} N_B = \\ &= 2 \frac{(10 \text{ mm})^2 \cdot 0.9 \text{ m}}{(15 \text{ mm})^2 \cdot 0.6 \text{ m}} N_B = \frac{4}{3} N_B \end{aligned}$$

eredmény következik. Ha az utóbbi képletet visszaírjuk a (3.47) egyenletbe, akkor

$$\frac{8}{3} N_B + N_B = 66 , \quad \text{azaz} \quad N_B = 18 \text{ kN}$$

amivel

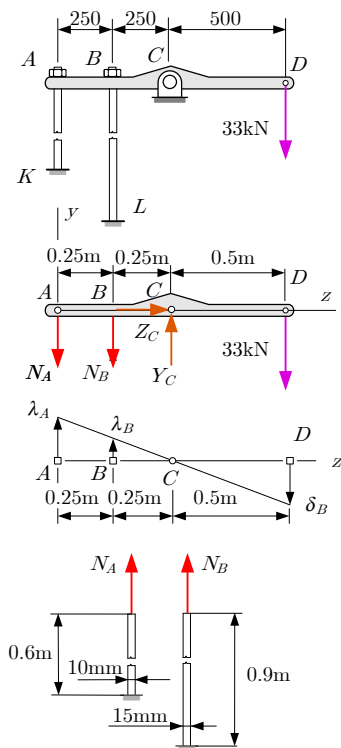
$$N_A = \frac{4}{3} N_B = 24 \text{ kN} .$$

A fentiek alapján

$$\begin{aligned} \delta_D &= \lambda_A = \frac{N_A l_1}{EA_1} = \\ &= \frac{(24 \cdot 10^3 \text{ N}) \cdot (600 \text{ mm})}{(110 \cdot 10^3 \text{ N/mm}^2) \cdot (5 \text{ mm})^2 \cdot \pi} = 1.6668 \text{ mm} \end{aligned}$$

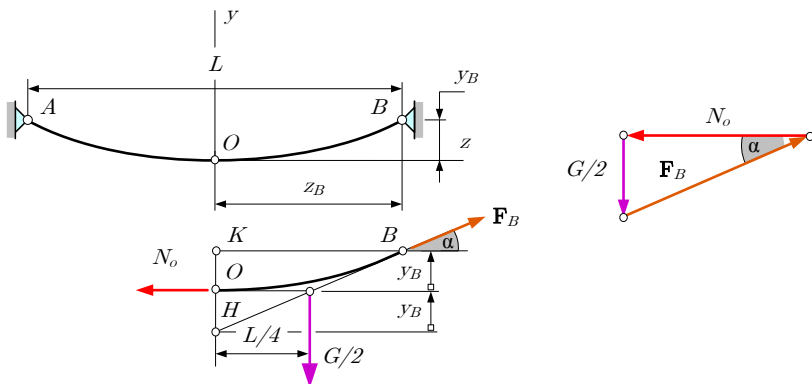
és

$$\lambda_B = 0.5 \lambda_A = 0.8334 \text{ mm} .$$



3.19. ábra.

3.6. A 3.20. ábrán vázolt kis belógású alumíniumötvözet huzal $L = 40$ m távolságot hidal át. Mekkora lehet a huzal belógása, ha az alumíniumnak $\gamma = 2.7468 \cdot 10^{-5}$ N/mm³ a fajsúlya, $E = 72 \cdot 10^3$ N/mm² a rugalmassági modulusa és $\sigma_{\text{meg}} = 130$ N/mm² a megengedett feszültség. Határozza meg a huzal hosszát is.



3.20. ábra.

A maximális N_{max} kötélterő a megengedett feszültség birtokában a

$$N_{\text{max}} = A\sigma_{\text{meg}}$$

módon számítható, ahol A a huzal keresztmetszete. A kötél felének súlya pedig abból a megfontolásból adódik, hogy $2s_{OB} \simeq L$ és így

$$\frac{G}{2} \simeq \frac{L}{2} A\gamma.$$

Az ábra azzal a kis belógás esetére érvényes feltevéssel ábrázolja a huzal OB szakaszát, hogy másodfokú parabola a huzal alakja. Ez esetben ui. az O pontbeli vízszintes érintő és a B pontbeli érintő a $z = L/4$ abszcisszájú egyenesen metszi egymást. Következésképp $\overline{OH} = y_B$. Az ábra feltünteteti az OB huzalszakaszon működő N_o kötélterőt, a huzalszakasz súlyát adó $G/2$ súlyerőt, valamint a B pontbeli $\mathbf{F}_B$ támasztóerőt. Az ábra szemlélteti az OB szakasz egyensúlyát kifejező erőháromszöget is. A maximális kötélterőre nézve nyilvánvalóan fennáll, hogy

$$N_{\text{max}} = |\mathbf{F}_B|.$$

Következésképp

$$N_o = \sqrt{(\mathbf{F}_B)^2 - \frac{G^2}{4}} = \sqrt{(N_{\text{max}})^2 - \frac{G^2}{4}} = A\sqrt{(\sigma_{\text{meg}})^2 - \frac{(\gamma L)^2}{4}}.$$

Mivel az erőháromszög és a BKH háromszög hasonló

$$\tan \alpha = \frac{\frac{G}{2}}{N_o} = \frac{2y_B}{\frac{L}{2}},$$

ahonnan

$$y_B = \frac{L}{8} \frac{G}{N_o} = \frac{\gamma L^2}{\sqrt{(\sigma_{\text{meg}})^2 - \frac{(\gamma L)^2}{4}}}.$$

Ez azt jelenti, hogy független a belógás a kábel keresztmetszetétől. A vonatkozó értékek helyettesítésével kapjuk, hogy

$$y_B = \frac{2.7468 \cdot 10^{-5} \text{ N/mm}^3 \cdot (40 \cdot 10^3 \text{ mm})^2}{\sqrt{(130 \text{ N/mm}^2)^2 - \frac{(2.7468 \cdot 10^{-5} \text{ N/mm}^3 \cdot 40 \cdot 10^3 \text{ mm})^2}{4}}} = 338 \text{ mm}.$$

A tényleges L_t huzalhossz annak figyelembevételével számítható, hogy az origó csúcspontú OB parabolaívnek közelítőleg

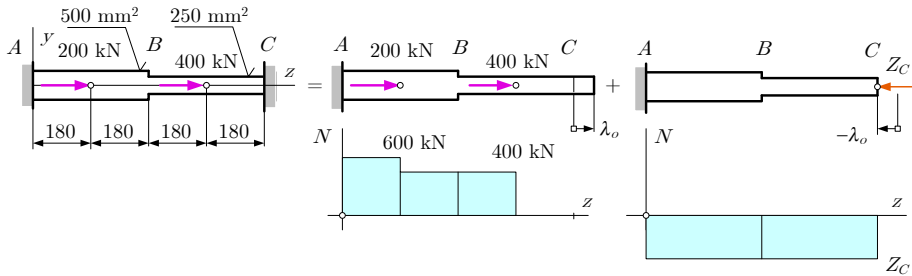
$$s_{OB} \simeq z_B \left[1 + \frac{2}{3} \left(\frac{y_B}{z_B} \right)^2 \right]$$

a hossza a zy KR-ben, feltéve hogy $y_B/z_B < 0.5$. Az utóbbi képlettel

$$L_t = 2z_B \left[1 + \frac{2}{3} \left(\frac{y_B}{z_B} \right)^2 \right] = (40 \cdot 10^3 \text{ mm}) \cdot \left[1 + \frac{2}{3} \left(\frac{338 \text{ mm}}{20 \cdot 10^3 \text{ mm}} \right)^2 \right] = 40007.6 \text{ mm}$$

a huzalhossz értéke.

3.7. A 3.21. ábrán vázolt a terhelés előtt mindkét végén befogott és acélból készült AC rúdon két tengelyirányú külső erő működik. Határozza meg a C pontban ébredő Z_C támasztóerőt.



3.21. ábra.

Ha eltávolítva gondoljuk a jobboldali C támaszt, akkor a terhelések hatására λ_o lenne a C támasz eltávolítása után statikailag határozott AC rúd megnyúlása. A C pontban ébredő $Z_C < 0$ támasztóerő hatására a rúd vissza kell, hogy nyerje eredeti hosszát azaz a Z_C erő $-\lambda_o$ hosszváltozást okoz.

A középső ábrarészlet a C támasz eltávolítása után szemlélteti a rúdat és terheléseit, valamint a ruderő ábrát. A (3.31) összefüggés értelemszerű alkalmazásával írhatjuk, hogy

$$\lambda_o = \sum_{i=1}^4 \frac{N_i l_i}{A_i E},$$

ahol balról jobbra haladva $l_1 = l_2 = l_3 = l_4 = 180 \text{ mm}$, $A_1 = A_2 = 500 \text{ mm}^2$, $A_3 = A_4 = 250 \text{ mm}^2$ és $N_1 = 600 \text{ kN}$, $N_2 = N_3 = 400 \text{ kN}$, $N_4 = 0 \text{ kN}$. Ezekkel az értékekkel

$$\lambda_o = \sum_{i=1}^4 \frac{N_i l_i}{A_i E} = \frac{1}{E} \left[\frac{600 \cdot 10^3 \text{ N}}{500 \text{ mm}^2} + \frac{400 \cdot 10^3 \text{ N}}{500 \text{ mm}^2} + \frac{400 \cdot 10^3 \text{ N}}{250 \text{ mm}^2} + 0 \right] \cdot 180 \text{ mm} = \frac{1}{E} 6.48 \cdot 10^5 \frac{\text{N}}{\text{mm}}$$

a rúd megnyúlása.

A jobboldali ábrarészlet az állandó Z_C erő hatását illusztrálja. A fentihez hasonló gondolatmenettel kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} -\lambda_o &= Z_C \sum_{i=1}^4 \frac{l_i}{A_i E} = \\ &= \frac{Z_C}{E} \left[\frac{1}{500 \text{ mm}^2} + \frac{1}{500 \text{ mm}^2} + \frac{1}{250 \text{ mm}^2} + \frac{1}{250 \text{ mm}^2} \right] \cdot 180 \text{ mm} = \frac{Z_C}{E} \times 2.16 \frac{1}{\text{mm}} . \end{aligned}$$

Az utóbbi két képlet felhasználásával

$$0 = \lambda_o - \lambda_o = \sum_{i=1}^4 \frac{N_i l_i}{A_i E} + Z_C \sum_{i=1}^4 \frac{l_i}{A_i E} = \frac{1}{E} 6.48 \cdot 10^5 \frac{\text{N}}{\text{mm}} + \frac{Z_C}{E} \times 2.16 \frac{1}{\text{mm}} ,$$

ahonnan

$$Z_C = - \frac{\sum_{i=1}^4 \frac{N_i l_i}{A_i E}}{\sum_{i=1}^4 \frac{l_i}{A_i E}} = -300 \text{ kN}$$

a keresett támasztóerő.

3.8. A 20°C szobahőmérsékleten 800 mm hosszú, szakaszonként állandó keresztmetszetű ABC acélrudat -40°C -ra hűtjük le. Mekkora feszültség ébred az egyes rúdszakaszokban ha eltekintünk a keresztmetszetváltozás feszültséggyűjtő hatásától. Vegye figyelembe, hogy acélra $\alpha = 1.2 \cdot 10^{-5}/^\circ\text{C}$ a fajlagos hőtágulási együttható és $E = 2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$ a rugalmassági modulus.

Vegyük észre, hogy a szerkezet statikailag egyszerűen határozatlan. Ha elhagyjuk a jobboldali megfogást, akkor

$$\begin{aligned} \lambda_T &= \underbrace{\alpha \Delta T l}_{\varepsilon_T} = \\ &= (1.2 \cdot 10^{-5}/^\circ\text{C}) \cdot (-60^\circ\text{C}) \cdot (800 \text{ mm}) = -0.576 \text{ mm} \end{aligned}$$

hosszváltozást okoz a $\Delta T = -60^\circ\text{C}$ hőmérsékletváltozás. Ha az így megrövidült rúd jobboldali végén működtetjük az egyelőre ismeretlen Z_C támasztóerőt, akkor

$$\lambda_{Z_C} = \frac{Z_C l_1}{A_1 E} + \frac{Z_C l_2}{A_2 E} = \frac{Z_C}{E} \left(\frac{l_1}{A_1} + \frac{l_2}{A_2} \right)$$

a rúd megnyúlása. A feladat $l_1 = l_2 = 400 \text{ mm}$, $A_1 = 600 \text{ mm}^2$, $A_2 = 400 \text{ mm}^2$ és $E = 2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$ adatainak helyettesítésével

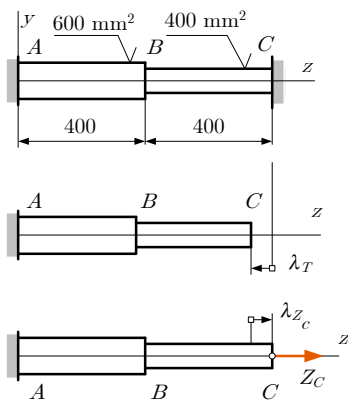
$$\lambda_{Z_C} = Z_C \frac{400 \text{ mm}}{2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2} \left(\frac{1}{600 \text{ mm}^2} + \frac{1}{400 \text{ mm}^2} \right) = Z_C \cdot \frac{10^{-5}}{2.1 \cdot 0.6} \frac{\text{mm}}{\text{N}} .$$

Mivel zérus a rúd teljes hosszváltozása írhatjuk, hogy

$$\lambda = \lambda_T + \lambda_{Z_C} = -0.576 \text{ mm} + Z_C \cdot \frac{10^{-5}}{2.1 \cdot 0.6} \frac{\text{mm}}{\text{N}} = 0 ,$$

ahonnan

$$Z_C = 72576.0 \text{ N} .$$



3.22. ábra.

A támasztóerő ismeretében

$$\sigma_1 = \frac{Z_C}{A_1} = \frac{72576.0 \text{ N}}{600 \text{ mm}^2} = 120.96 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$$

és

$$\sigma_2 = \frac{Z_C}{A_2} = \frac{72576.0 \text{ N}}{400 \text{ mm}^2} = 181.44 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$$

a normálfeszültség az AB és BC rúdszakaszokon belül. Vegyük észre, hogy a fajlagos nyúlások és ennek megfelelően az egyes rúdszakaszok hosszváltozásai is különbözőek:

$$\begin{aligned} \varepsilon_1 &= \varepsilon_T + \frac{\sigma_1}{E} = \alpha \Delta T + \frac{\sigma_1}{E} = (1.2 \cdot 10^{-5} / \text{C}^\circ) \cdot (-60 \text{C}^\circ) + \frac{120.96 \text{ N/mm}^2}{2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2} = \\ &= -7.2 \cdot 10^{-4} + 5.76 \cdot 10^{-4} = -1.44 \cdot 10^{-4} \\ \varepsilon_2 &= \varepsilon_T + \frac{\sigma_2}{E} = -7.2 \cdot 10^{-4} + \frac{181.44}{2.1 \cdot 10^5} = 1.44 \cdot 10^{-4} \end{aligned}$$

amivel

$$\lambda_{AB} = \varepsilon_1 l_1 = -1.44 \cdot 10^{-4} \cdot 400 \text{ mm} = -0.0576 \text{ mm} = -\lambda_{BC}$$

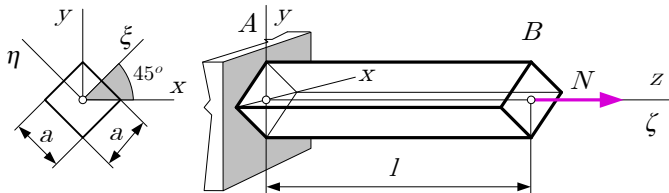
az AB és BC szakasz hosszváltozása. Nyilvánvaló, hogy

$$\lambda_{AB} + \lambda_{BC} = 0.$$

GYAKORLATOK

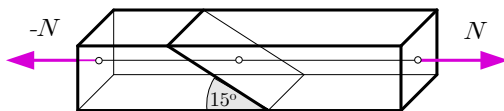
3.1. Egy 1.8 m hosszúságú és körkeresztmetszetű vezérlőrúd megnyúlása nem lehet több, mint 1.8 mm ha 9 kN nagyságú húzóerő hat rá. A rúd anyaga acél, melyre $E_{acél} = 2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$. Mekkora a rúd átmérője és mekkora a rúdban ébredő feszültség? Megfelel ezzel az átmérővel a rúd, ha $\sigma_{jell} = 375 \text{ N/mm}^2$ az előírt biztonsági tényező pedig $n = 1.5$?

3.2. A 3.23. ábrán vázolt $l = 400 \text{ mm}$ hosszú és négyzetkeresztmetszetű acél rudat húzásra veszi igénybe a B keresztmetszetben centrikusan működő N erő. A rúd megnyúlása $\lambda = 0.04 \text{ mm}$, a rugalmassági modulus $E_{acél} = 2 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$, a Poisson szám $\nu = 0.3$, a négyzet oldaléle pedig $a = 20 \text{ mm}$. (a) Határozza meg az ε_x , ε_y és ε_z fajlagos nyúlások, a σ_z normálfeszültség, valamint az N húzóerő értékét. (b) Írja fel az alakváltozási és a feszültségi tenzor mátrixait az xyz és $\xi\eta\zeta$ KR-ben. (c) Mekkora az N erő, ha $\Delta a = -0.045 \text{ mm}$ a négyzet a oldalélének a megváltozása?



3.23. ábra.

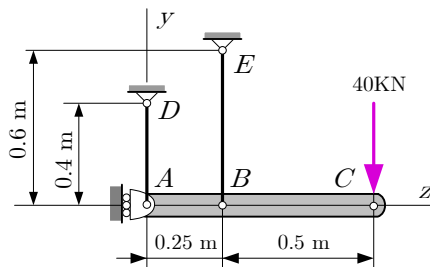
3.3. Az ábrán vázolt állandó $60 \times 80 \text{ mm}^2$ keresztmetszetű farúd két részből áll, amelyek az ábrán feltüntetett sík mentén vannak egymáshoz ragasztva. Mekkora lehet az N terhelőerő legnagyobb értéke, ha a feladat viszonyai között $\tau_{\text{meg}} = 0.6 \text{ N/mm}^2$ a megengedett nyírófeszültség a ragasztóanyagra nézve.



3.24. ábra.

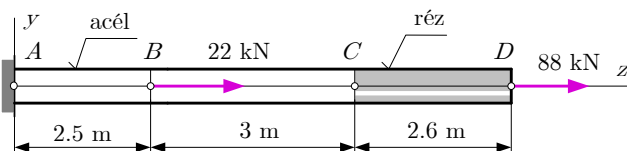
3.4. Egy vékony acélhuzal megnyúlása nem haladhatja meg az 1.5 mm -t. Mekkora a huzal hossza, ha $\sigma_{\text{meg}} = 105 \text{ N/mm}^2$ és $E_{\text{acél}} = 2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$? Mekkora a huzal átmérője, ha a húzóerő $N = 330 \text{ N}$?

3.5. A tökéletesen merev ABC rudat az AD aluminium és BE acél rudak segítségével az ábrán vázolt módon függesztjük fel. Az AD rúd keresztmetszete 500 mm^2 , az aluminium rugalmassági modulusza $E_{\text{aluminium}} = 7.2 \cdot 10^4 \text{ N/mm}^2$; a BE rúd keresztmetszete 650 mm^2 , az acél rugalmassági modulusa pedig $E_{\text{acél}} = 2.1 \cdot 10^5 \text{ N/mm}^2$. Mekkora az A , B és C pontok elmozdulásai?



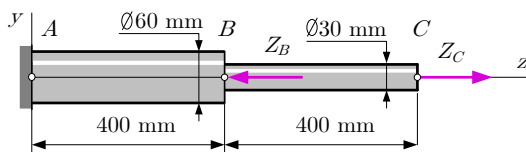
3.25. ábra.

3.6. A 3.26. ábrán vázolt 44 mm átmérőjű körkeresztmetszetű rúd AC szakasza acélból, CD szakasza pedig, rézből készült. A rúd terhelését az ábra szemlélteti. Számítsa ki C és D pontok elmozdulásait!



3.26. ábra.

3.7. A 3.27. ábrán vázolt ABC rúd acélból készült, melyre nézve $E_{acél} = 2 \cdot 10^5$ N/mm². Határozza meg a B és C keresztmetszetek elmozdulásait, ha $Z_B = -200$ kN és $Z_C = 50$ kN.



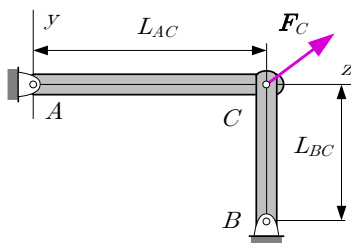
3.27. ábra.

3.8. Tegyük fel, hogy $Z_B = -250$ kN. (a) Mekkora legyen a Z_C erő ha azt akarjuk, hogy ne változzon a rúd hossza? (b) Mekkora ez esetben a B pont elmozdulása?

3.9. A 3.28. ábrán vázolt háromcsuklós ív C pontját az F_C erő terheli. (a) Az AC és BC rudak azonos anyagúak és a rúdkeresztmetszetek területei is azonosak. Mutassa meg, hogy az

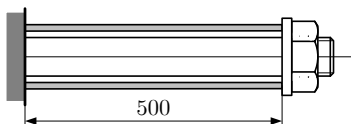
$$\frac{F_{Cy}}{F_{Cz}} = \frac{L_{AC}}{L_{BC}}$$

reláció fennállása esetén a C pont a z tengellyel 45° -os szöget bezáró egyenes mentén mozdul el. (b) Hogyan változik meg a feltétel alakja, ha különböző a két rúd anyaga és keresztmetszete?



3.28. ábra.

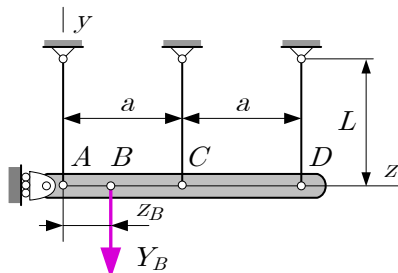
3.10. Az egyik végén befogott 12 mm átmérőjű sárgaréz csavart ($E_{sárgaréz} = 1.05 \cdot 10^5$ N/mm²) a 3.29. ábrán vázolt módon 20 mm külső átmérőjű és 2 mm falvastagságú alumínium csőbe ($E_{alumínium} = 7.2 \cdot 10^4$ N/mm²) helyezzük. Ha nem lép fel erő a csavaranya és a cső között, az ábra ezt a helyzetet szemlélteti, akkor 500 mm hosszú a csavar csőben fekvő része. Ekkor az anyát a teljes fordulat egyharmadával szorosabbra húzzuk. Mekkora a normál feszültség a csőben és a csavarban, ha a menetemelkedés 1.5 mm.



3.29. ábra.

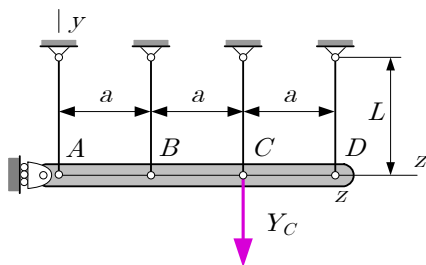
3.11. Mekkora az előző feladat esetén a csőben és a csavarban ébredő feszültség, ha a csavar anyaga acél. A feladat egyéb adatai változatlanok. ($E_{acél} = 2.1 \cdot 10^5$ N/mm²).

3.12. Az ACD merev rudat három azonos kötél segítségével a 3.30. ábrán vázolt módon függesztjük fel. A z_B koordinátájú B pontban az $Y_B < 0$ erő terheli a szerkezetet. A rúd súlya elhanyagolható az $|Y_B|$ mellett. Határozza meg mekkora lehet a z_B ha azt akarjuk, hogy mindegyik kötél megfeszüljön.



3.30. ábra.

3.13. Az ABCD merev rudat négy azonos kötél segítségével a 3.31 ábrán vázolt módon függesztjük fel. A C pontban az $Y_C < 0$ erő terheli a szerkezetet. A rúd súlya elhanyagolható $|Y_C|$ mellett. Határozza meg az egyes kötelekben ébredő erőt.



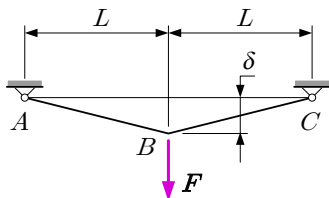
3.31. ábra.

3.14. Oldja meg az előző feladatot, ha (a) eltávolítjuk a C ponthoz csatlakozó kötelet (b) ha eltávolítjuk a D ponthoz csatlakozó kötelet.

3.15. A terheletlen állapotban $2L$ hosszúságú kötéldarabot a 3.32. ábrán vázolt módon az F erő terheli. Mutassa meg, hogy a $\delta \ll L$ feltétel fennállása esetén

$$\delta = L \sqrt[3]{\frac{F}{AE}}$$

a kötel középső B pontjának függőleges elmozdulása. Itt E a kötel anyagának rugalmassági modulusa, A pedig a kötel keresztmetszete.



3.32. ábra.

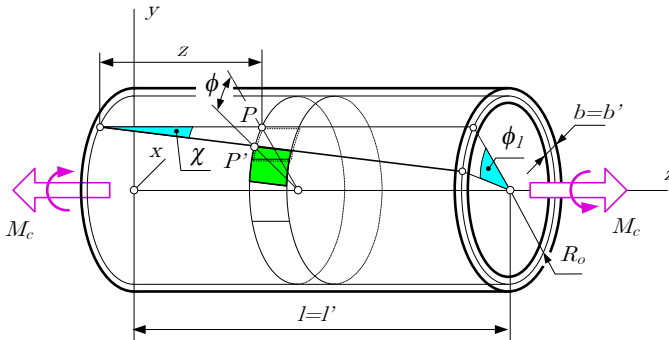
A szilárdságtan alapkísérletei II

Kör- és körgyűrű szelvényű rudak csavarása

4.1. VÉKONYFALÚ KÖRGYŰRŰ KERESZTMETSZETŰ RÚD CSAVARÁSA

4.1.1. A kísérlet leírása és eredményei. Tekintsük a 4.1. ábrán vázolt l hosszúságú és b falvastagságú vékonyfalú csövet. A cső külső és belső palástjának rendre $R_o + b/2$ illetve $R_o - b/2$ a sugara, az R_o sugarú belső hengerfelület pedig a cső úgynevezett középfelülete.

Amint azt az ábra is szemlélteti a cső $z = 0$ koordinátájú keresztmetszetét a $-M_c \mathbf{e}_z$, a $z = l$ koordinátájú keresztmetszetét pedig az $M_c \mathbf{e}_z$ csavarónyomaték terheli. Az M_c csavarónyomaték nagyságát úgy választjuk meg, hogy a cső alakváltozása lineárisan rugalmas. Bár az ábra nem tüntet fel támaszokat, a cső $z = 0$ keresztmetszete, feltevés szerint, helyben marad.



4.1. ábra.

A cső középfelületén gondolatban egységnyi oldalélű négyzetes hálót készítünk, oly módon, hogy a hálót egyrészt a z tengelyre merőleges síkok metszik ki az R_o sugarú hengerfelületből, másrészt pedig a hengerfelület z tengellyel párhuzamos alkotói adják. Az ábra nem tünteti fel a teljes hálót, csupán egy kis részét szemlélteti. A P sarokpontú négyzetet folytonos és szaggatott vonallal rajzoltuk meg.

Megjegyezzük, hogy a próbatest geometriai viszonyai miatt HKR alkalmazása kívánatos mind a kísérleti megfigyelések rögzítése, mind pedig a feszültségek egyensúlyi követelmények alapján történő számítása során.

A megfigyelések alapján a terhelések hatása az alábbiakban összegezhető:

1. Az egyes keresztmetszetek merev lapként fordulnak el a z tengely körül és az elfordulás során megmaradnak a saját síkjukban. Következésképp nem változik sem a cső vastagsága, sem a középfelület R_o sugara, sem pedig a cső hossza a deformáció során. Ez azt jelenti, hogy

$$l = l', \quad b = b' \quad \text{és} \quad R_o = R_o'.$$

Bár az ábrán nincs megrajzolva a cső külső és belső átmérője, ezeket a mennyiségeket itt és a továbbiakban rendre D és d jelöli. Nyilvánvaló, hogy ezek az értékek is változatlanok maradnak, azaz

$$D = D' \quad \text{és} \quad d = d'.$$

2. Az egyes keresztmetszetek Φ szögelfordulása egyenesen arányos a keresztmetszet z koordinátájával:

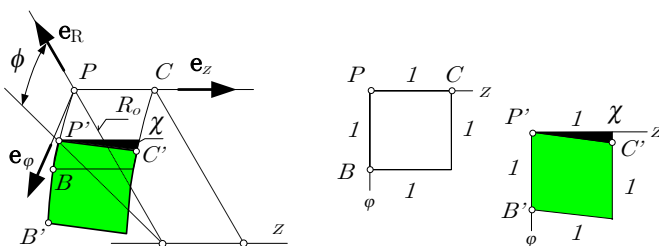
$$\Phi = \vartheta z, \quad (4.1)$$

ahol a ϑ állandó az u.n. fajlagos elcsavarodási szög.

Mivel alapfeltevés, hogy kicsik az elmozdulások és alakváltozások, kicsinek vehetjük az egyes keresztmetszetek z tengely körüli elfordulását is. Ez esetben a P pont mozgását adó P és P' közötti ΦR_o ív jó közelítéssel a P ponthoz tartozó $\mathbf{r}_{PP'}$ elmozdulásvektor hossza. Bár az erős nagyítással rajzolt 4.2. ábra nem tünteti fel magát az $\mathbf{u} = \mathbf{r}_{PP'}$ elmozdulásvektort nyilvánvaló az ábráról, hogy az $\mathbf{e}_\varphi$ irányú vektornak vehető. A (4.1) képletet is figyelembevéve

$$\mathbf{u} = \Phi R_o \underbrace{\mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_R} = \vartheta z \mathbf{e}_z \times \underbrace{R_o \mathbf{e}_R}_{\mathbf{R}_o} = \vartheta z \mathbf{e}_z \times \mathbf{R}_o \quad (4.2)$$

az elmozdulásvektor az R_o sugarú kör pontjaiban.



4.2. ábra.

Vékonyfalú cső esetén eltekinthetünk a fajlagos nyúlások és a fajlagos szögváltozások valamint a normál és nyírófeszültségek cső vastagsága menti megváltozásától. Ez azt jelenti, hogy ezek a mennyiségek függetlennek vehetők az R sugártól.

Visszaidézve a 2.2. Mintapélda (2.106) képletét

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} \underline{\alpha}_R & \underline{\alpha}_\varphi & \underline{\alpha}_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varepsilon_R & \frac{1}{2}\gamma_{R\varphi} & \frac{1}{2}\gamma_{Rz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{\varphi R} & \varepsilon_\varphi & \frac{1}{2}\gamma_{\varphi z} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zR} & \frac{1}{2}\gamma_{z\varphi} & \varepsilon_z \end{bmatrix} \quad (4.3)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa HKR-ben. Az alábbiakban meghatározzuk a kísérleti megfigyelések alapján az alakváltozási tenzor mátrixában álló fajlagos nyúlásokat és szögtorzulásokat.

Láttuk, hogy nem változik az egyes keresztmetszetek távolsága az alakváltozás során. Mivel a keresztmetszetek merev lapként fordulnak el $\mathbf{e}_\varphi$ irányban sincs hosszváltozás. Következésképp:

$$\varepsilon_z = \varepsilon_\varphi = 0. \quad (4.4)$$

Nem változik a cső falvastagsága sem. Ez azt jelenti, hogy

$$\varepsilon_R = 0. \quad (4.5)$$

A 4.2. ábra érzékelhetően szemlélteti, hogy a P pontban az R és φ anyagi vonalak (a sugár és a PB ív, vagy ami ugyanaz az $\mathbf{e}_R$ és $\mathbf{e}_\varphi$ egységvektorok) közötti $\pi/2$ nagyságú szög változatlan, azaz derékszög marad az R és φ anyagi vonalak deformált helyzetében is, hiszen a P' pontban derékszög a sugár és a $P'B'$ ív által bezárt szög. Ugyanerről az ábráról állapítható meg az is, hogy az R és z anyagi vonalak (a sugár és a PC egyenesszakasz) közötti $\pi/2$ nagyságú szög a deformált helyzetben derékszög marad, hiszen az utóbbi szög a P' pontbeli sugár és a középfelületen fekvő $P'C'$ csavarvonalszakasz által bezárt szög. Következésképp zérus értékűek a vonatkozó fajlagos szögváltozások:

$$\gamma_{R\varphi} = \gamma_{Rz} = 0. \quad (4.6)$$

Az egyetlen nem zérus fajlagos szögváltozás a z és φ anyagi vonalak (a PB és PC ívek) közötti $\pi/2$ szög csökkenése χ radiánnal. A 4.1. ábra és a (4.1) összefüggés szerint $PP' = \chi z = R_o \Phi = R_o \vartheta z$, következésképp

$$\gamma_{\varphi z} = \chi = R_o \vartheta. \quad (4.7)$$

A (4.4)-(4.7) fajlagos nyúlásokkal és szögváltozásokkal az alakváltozási tenzor mátrixát adó (4.3) képletből az

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2}\gamma_{\varphi z} \\ 0 & \frac{1}{2}\gamma_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix}, \quad \gamma_{\varphi z} = \gamma = \chi = R_o \vartheta \quad (4.8)$$

eredmény következik. Eszerint az alakváltozási tenzor mátrix mátrixa független a helytől, azaz állandó.

A feszültségek meghatározása során a feszültségi tenzor

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} \underline{\rho}_R & \underline{\rho}_\varphi & \underline{\rho}_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_R & \tau_{R\varphi} & \tau_{Rz} \\ \tau_{\varphi R} & \sigma_\varphi & \tau_{\varphi z} \\ \tau_{zR} & \tau_{z\varphi} & \sigma_z \end{bmatrix} \quad (4.9)$$

mátrixában álló σ_R , σ_φ és σ_z normálfeszültségeket, valamint a $\tau_{\varphi R} = \tau_{R\varphi}$, $\tau_{zR} = \tau_{Rz}$ és $\tau_{z\varphi} = \tau_{\varphi z}$ nyírófeszültségeket keressük. Mivel állandó az alakváltozási tenzor mátrixa, állandónak kell lennie a feszültségi tenzor mátrixának is. A keresett σ_R , $\sigma_\varphi, \dots, \tau_{\varphi z}$ feszültségkoordináták meghatározása során vegyük figyelembe, hogy a cső külső palástján ébredő $\underline{\rho}_n = \underline{\rho}_R$ feszültségvektor meg kell, hogy egyezzen az ott működő felületi terhelés $\mathbf{f}$ sűrűségvektorával, ami azonban zérus hiszen terheletlen a cső palástja. Következésképp

$$\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_R = \underline{\rho}_R = \sigma_R \mathbf{e}_R + \tau_{\varphi R} \mathbf{e}_\varphi + \tau_{zR} \mathbf{e}_z = 0. \quad (4.10)$$

Ha még azt is figyelembe vesszük, hogy a fentiek szerint állandónak vehetők a σ_R , $\tau_{\varphi R}$ és τ_{zR} feszültségkoordináták, akkor a (4.10) egyenletből a

$$\sigma_R = 0, \quad \tau_{\varphi R} = 0, \quad \tau_{zR} = 0 \quad (4.11)$$

eredményt kapjuk. További összefüggések adódnak abból a feltételből, hogy a vékonyfalú cső bármely pozitív keresztmetszetére igaz, hogy a $\underline{\rho}_z = \tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi + \sigma_z \mathbf{e}_z$ feszültségek – itt is emlékeztetünk arra a lentiekben kihasználásra kerülő körülményre, hogy a $\tau_{\varphi z}$ és σ_z állandó – egyenértékűek a keresztmetszet igénybevételeivel, azaz $N = 0$ és $M_c \neq 0$. Az egyenértékűséggel kapcsolatos első, vagyis a (2.89) összefüggésből adódik, hogy

$$N = \mathbf{e}_z \cdot \mathbf{F}_S = \int_A \mathbf{e}_z \cdot \underline{\rho}_z dA = \int_A \mathbf{e}_z \cdot (\tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi + \sigma_z \mathbf{e}_z) dA = \int_A \sigma_z dA = \sigma_z A = 0,$$

ahonnan

$$\sigma_z = 0 \quad (4.12)$$

a z irányú normálfeszültség. Ami a belső erőrendszer nyomatékát illeti vegyük figyelembe, hogy vékonyfalú cső esetén jó közelítéssel fennállnak az

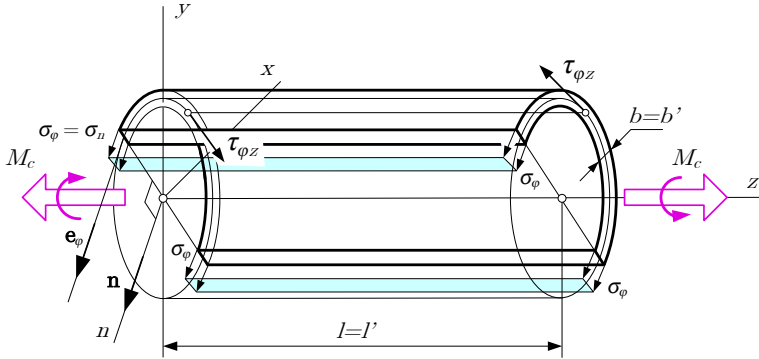
$$R \simeq R_o, \quad dA = b ds = b R_o d\varphi$$

összefüggések. Ha ezeket is felhasználjuk, akkor az egyenértékűséggel kapcsolatos második, azaz a (2.90) összefüggésből az

$$\begin{aligned} M_c = \mathbf{e}_z \cdot \mathbf{M}_S &= \mathbf{e}_z \cdot \int_A \mathbf{R} \times \underline{\rho}_z dA = \mathbf{e}_z \cdot \int_A R_o \tau_{\varphi z} \underbrace{\mathbf{e}_R \times \mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{e}_z} dA = \\ &= R_o \tau_{\varphi z} b R_o \int_0^{2\pi} d\varphi = R_o \tau_{\varphi z} \underbrace{2\pi b R_o}_{A_k} \end{aligned}$$

eredmény következik, ahonnan azonnal megkapjuk a keresett $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültséget:

$$\tau_{\varphi z} = \frac{M_c}{R_o A_k}, \quad A_k = 2\pi b R_o. \quad (4.13)$$



4.3. ábra.

A σ_φ normálfeszültség számításához a z tengelyen átmenő és $\mathbf{n}$ normálisú sík segítségével kettévágjuk gondolatban a vékonyfalú csövet és az így kapott egyik félcső – ezt a 4.3. ábra szemlélteti – egyensúlyából indulunk ki. A keresett normálfeszültséget az n irányban felírt vetületi egyenletből számítjuk. A számítás során az alábbiakat vegyük figyelembe:

1. A félcső felületének átmetszéssel kapott $\mathbf{n}$ normálisú téglalapjain $\rho_n = \sigma_n \mathbf{n} + \tau_{nz} \mathbf{e}_z$ a feszültségvektor és $\sigma_n = \sigma_\varphi$. Megjegyezzük, hogy az ábra csak a vetületi egyenletben szerepet játszó $\sigma_n = \sigma_\varphi$ feszültségkoordináta megoszlását tünteti fel.
2. A félcső palástja terheletlen.
3. A $z = 0$ és $z = l$ véglapokon ébredő és az azonos R és φ koordinátájú pontokhoz tartozó $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültségek vektoriális összege – az ábra egy ilyen pontpárt tüntet fel – zérus.

A fentiek alapján felírt

$$\sum F_n = 2lb\sigma_\varphi + \underbrace{\left[\begin{array}{l} \text{A palástterhelés eredőjének} \\ n \text{ irányú összetevője} \end{array} \right]}_{=0} + \underbrace{\left[\begin{array}{l} \text{A } \tau_{\varphi z} \text{ nyírófeszültségek eredőjének} \\ n \text{ irányú összetevője} \end{array} \right]}_{=0} = 0$$

vetületi egyenletből

$$\sigma_\varphi = 0. \quad (4.14)$$

A (4.11), (4.12), (4.13) és (4.14) képletek felhasználásával

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix}; \quad \tau_{\varphi z} = \tau = \frac{M_c}{R_o A_k} \quad (4.15)$$

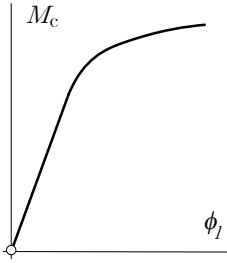
a feszültségi tenzor mátrixa. Az utóbbi képlet alapján azt a feszültségi állapotot, amikor csak egy nyírófeszültség és duális párja különbözik zérustól *tiszta nyírásnak* nevezzük.

4.1.2. Csavaródiagram. Hooke törvény nyírófeszültségekre. A húzó-kísérlet kapcsán megrajzolt $N = N(\lambda)$ diagramnak a vékonyfalú cső csavarása kapcsán az $M_c = M_c(\Phi_l)$ diagram a párja – 4.4. ábra. Az $M_c(\Phi_l)$ függvény alakja egyrészt a vékonyfalú cső anyagától, másrészt a cső geometriai méreteitől függ. A vékonyfalú cső anyagára jellemző diagramhoz úgy jutunk – hasonlóan a húzó-kísérlet esetéhez – hogy, fajlagos, azaz a vékonyfalú cső méreteitől független mennyiségeket mérünk fel az egyes koordinátatengelyekre. Ez azt jelenti, hogy a vízszintes tengely mentén a

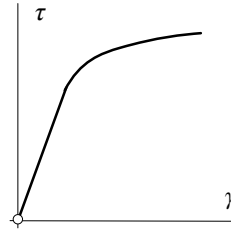
$$\gamma = \gamma_{\varphi z} = \chi = R_o \frac{\Phi_l}{l} = R_o \vartheta$$

fajlagos szögváltozást, a függőleges tengely mentén pedig a

$$\tau = \tau_{\varphi z} = \frac{M_c}{R_o A_k}$$



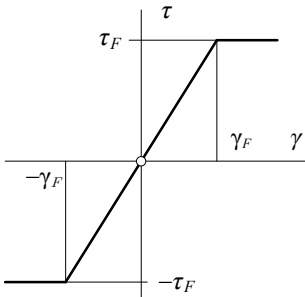
4.4. ábra.



4.5. ábra.

nyírófeszültséget ábrázoljuk. A vékonyfalú cső anyagára jellemző $\tau = \tau(\gamma)$ görbét *csavaródiagramnak* nevezzük – 4.5. ábra. A csavaródiagram jellemző tulajdonságai ugyanazok, mint amelyekkel a 3.4., 3.5. és 3.6. szakítódiagramok kapcsán a 3.2.2. szakaszban megismerkedtünk. Ezeket ehelyütt nem ismételjük meg.

Az ideális testek csavaródiagramjai a 3.7. ábrán vázolt szakítódiagramok alapján rajzolhatók meg. A 4.6. ábra a későbbiek kedvéért a lineárisan rugalmas-ideálisan képlékeny test csavaródiagramját mutatja. A diagramon τ_F a folyáshatár és γ_F a folyáshatárhoz tartozó fajlagos szögváltozás. A lineárisan rugalmas viselkedés tartományában fennáll a



4.6. ábra.

$$\tau = G\gamma \quad (4.16)$$

egyenlet, ahol G a lineáris szakasz meredeksége vagy más elnevezéssel *nyírási rugalmassági modulus*. Ez a mennyiség anyagjellemző. Kivonható a képletből az is, hogy a G feszültségdimenziójú mennyiség. Később formálisan igazolni fogjuk, hogy a méréssel kapott G , valamint az (3.19) képletből az E és ν -vel kifejezett G ugyanaz a

ségdimenziójú mennyiség. Később formálisan igazolni fogjuk, hogy a méréssel kapott G , valamint az (3.19) képletből az E és ν -vel kifejezett G ugyanaz a

mennyiség. A (4.16) egyenletet a *csúsztatófeszültségekkel kapcsolatos egyszerű Hooke törvénynek* nevezzük. Az elnevezés arra utal, hogy a fenti egyenlet mindig fennáll a lineáris viselkedés tartományában függetlenül attól, hogy milyen igénybevétel vagy terhelés hozza létre a tiszta nyírást. A (4.16) képlet felhasználásával vetve egybe az alakváltozási és feszültségi tenzor mátrixait adó (4.8) és (4.14) összefüggéseket írhatjuk, hogy

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2}\gamma_{\varphi z} \\ 0 & \frac{1}{2}\gamma_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{2G} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix}$$

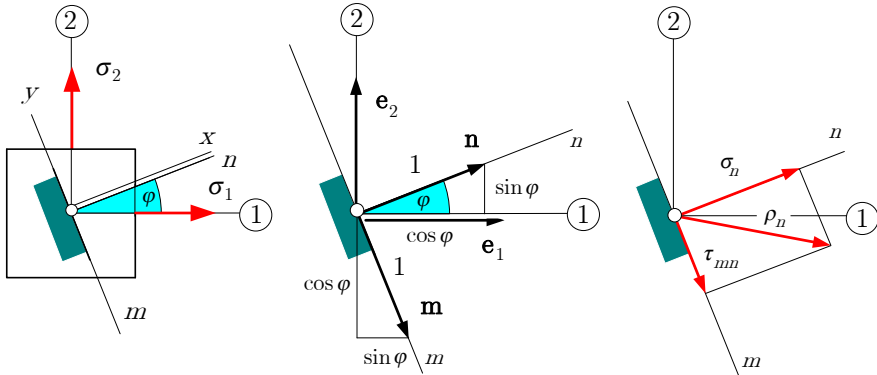
vagy

$$\mathbf{A} = \frac{1}{2G} \mathbf{T}, \quad (4.17)$$

ami a csúsztatófeszültségekkel kapcsolatos Hooke törvény tenzoriális alakja.

4.1.3. A feszültségi állapot szemléltetése. Részleges Mohr-féle kördiagram. Tegyük fel, hogy ismeretese a feszültségi tenzor főirányai. A 4.7. ábra baloldala a főteengelyek KR-ében és a harmadik főirány felől nézve szemlélteti az elemi kockán a feszültségi állapotot. Ezen az ábrarészleten jelenik meg először a gondolatmenet kifejtésében később szerepet kapó $x = n$ és $y = -m$ tengelypár is.

Legyenek az 1 és 2 jelű főteengelyek által kifeszített fősíkban fekvő n és m irányok merőlegesek egymásra. Azt is feltételezzük, hogy a pozitív m féltengely az óramutató járásával ellentétes irányban forgatható be a pozitív n féltengelybe, azaz $\mathbf{m} \times \mathbf{n} = \mathbf{e}_3$; $|\mathbf{m}| = |\mathbf{n}| = 1$. A 4.7. ábra középső részlete az n és m egyeneseket, a vonatkozó $\mathbf{m}$ és $\mathbf{n}$ egységvektorokat, a főirányokat adó $\mathbf{e}_1 = \mathbf{n}_1$ és $\mathbf{e}_2 = \mathbf{n}_2$ egységvektorokat, továbbá az $\mathbf{e}_1$ és $\mathbf{n}$ közötti φ szöget szemlélteti.



4.7. ábra.

Tekintsük az $\mathbf{n}$ normálisú lapon ébredő $\rho_n = \sigma_n \mathbf{n} + \tau_{mn} \mathbf{m}$ feszültségvektort – 4.7. ábra jobboldali ábrarészlet. A továbbiakban arra a kérdésre keressük a választ, hogy mi a σ_n és τ_{mn} feszültségkoordináták által meghatározott pontok mértani helye a σ_n , τ_{mn} síkon. Nyilvánvaló, hogy mind σ_n mind pedig τ_{mn} az n és m irányokat meghatározó φ szög mint paraméter függvénye.

A számításokat a főtengelyek KR-ében végezzük. Amint azt már láttuk – lásd a feszültségi tenzor (2.88) alatti előállítását – ebben a KR-ben

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix}$$

a feszültségi tenzor mátrixa.

A középső ábrarészlet alapján

$$\mathbf{n} = \cos \varphi \mathbf{e}_1 + \sin \varphi \mathbf{e}_2 \quad \text{és} \quad \mathbf{m} = \sin \varphi \mathbf{e}_1 - \cos \varphi \mathbf{e}_2 .$$

Következésképp

$$\underline{\rho}_n = \underline{\mathbf{T}} \underline{\mathbf{n}} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \varphi \\ \sin \varphi \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_1 \cos \varphi \\ \sigma_2 \sin \varphi \\ 0 \end{bmatrix}$$

a feszültségvektor mátrixa, amivel

$$\sigma_n = \underline{\mathbf{n}}^T \underline{\rho}_n = \begin{bmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 \cos \varphi \\ \sigma_2 \sin \varphi \\ 0 \end{bmatrix} = \sigma_1 \cos^2 \varphi + \sigma_2 \sin^2 \varphi \quad (4.18a)$$

a keresett normálfeszültség és

$$\tau_{mn} = \underline{\mathbf{m}}^T \underline{\rho}_n = \begin{bmatrix} \sin \varphi & -\cos \varphi & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sigma_1 \cos \varphi \\ \sigma_2 \sin \varphi \\ 0 \end{bmatrix} = (\sigma_1 - \sigma_2) \cos \varphi \sin \varphi \quad (4.18b)$$

a keresett nyírófeszültség. A trigonometriából jól ismert

$$\cos^2 \varphi = \frac{1 + \cos 2\varphi}{2}, \quad \sin^2 \varphi = \frac{1 - \cos 2\varphi}{2} \quad \text{és} \quad \sin \varphi \cos \varphi = \frac{1}{2} \sin 2\varphi \quad (4.19)$$

képletek helyettesítésével a (4.18a,b) képletekből némi rendezéssel a

$$\sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} = \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \cos 2\varphi, \quad (4.20a)$$

$$\tau_{mn} = \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \sin 2\varphi \quad (4.20b)$$

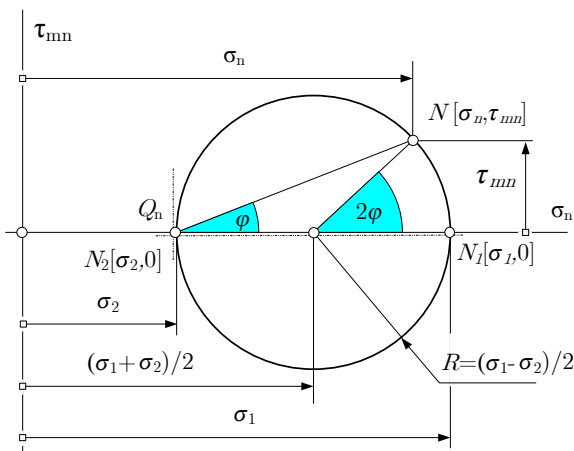
egyenleteket kapjuk. Ez a két egyenlet kör paraméteres egyenlete¹ a σ_n , τ_{mn} síkon. A kör közepe a σ_n tengelyen van, a kör középpontjának $(\sigma_1 + \sigma_2)/2$ az abcisszája, a kör sugara pedig $R = (\sigma_1 - \sigma_2)/2$. Az adott $\mathbf{n}$ normálishoz tartozó $N[\sigma_n, \tau_{mn}]$ körpontot pedig úgy kapjuk meg, hogy olyan sugarat rajzolunk a kör közepéből kiindulva, amely 2φ szöget zár be az abcissa tengellyel.

Kiküszöbölhető a φ paraméter, ha a jobb és baloldalak négyzetre emelése után összeadjuk a két egyenletet:

$$\left(\sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} \right)^2 + \tau_{mn}^2 = \left(\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \right)^2 \quad (4.21)$$

Az így kapott egyenlet ugyancsak kör egyenlete.

¹Ismeretes, hogy az $x - u = R \cos 2\varphi$; $y = R \sin 2\varphi$ egyenletkettős olyan kör paraméteres egyenlete, amelynek középpontja az x tengelyen van, u a középpont abcisszája és R a kör sugara. A kör közepéből a körön levő x abcisszájú és y ordinátájú pontba rajzolt sugár 2φ szöget zár be a pozitív x tengellyel. A szöget óramutató járásával ellentétesen kell felmérni.

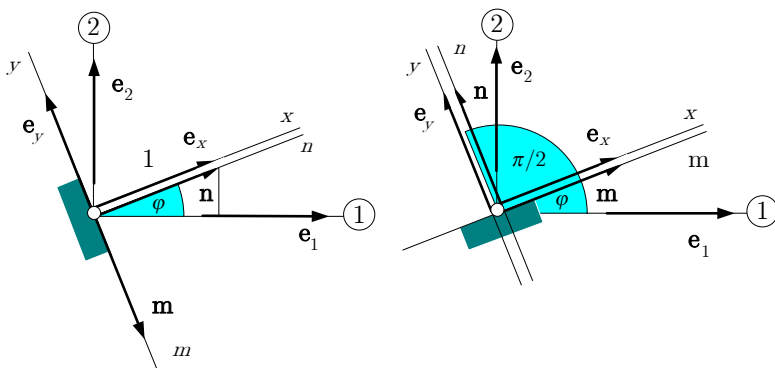


4.8. ábra.

A fentiek alapján megszerkeszthető a kör, ha ismeretesek a σ_1 és σ_2 főfeszültségek. Első lépésben megrajzoljuk az $N_1[\sigma_1, 0]$ és $N_2[\sigma_2, 0]$ pontokat. Második lépésben megszerkesztjük az N_1 és N_2 pontokat összekötő egyenesszakasz felezési pontját. Ez lesz a kör középpontja. Mivel mind az N_1 , mind pedig az N_2 rajta van a körön most már megrajzolható maga a kör is. Az $N[\sigma_n, \tau_{mn}]$ körpont pedig az abcisszatengellyel 2φ szöget alkotó körsugár erajzolásával adódik.

Egy további lehetőséget kapunk az N szerkesztésére, ha az N_1 ponton keresztül az $\mathbf{e}_1$ főiránnyal az N_2 ponton keresztül pedig az $\mathbf{e}_2$ főiránnyal húzunk párhuzamos egyenest – szaggatott vonalak – majd Q_n -el jelölve metszésüket, a Q_n ponton át az n normálissal párhuzamosan egy további egyenest húzunk. Mivel ez az egyenes φ szöget zár be az abcisszatengellyel a kerületi és középponti szögek tétele értelmében az N pontban metszi a kört. A Q_n pontot normálisok pólusának szokás nevezni.

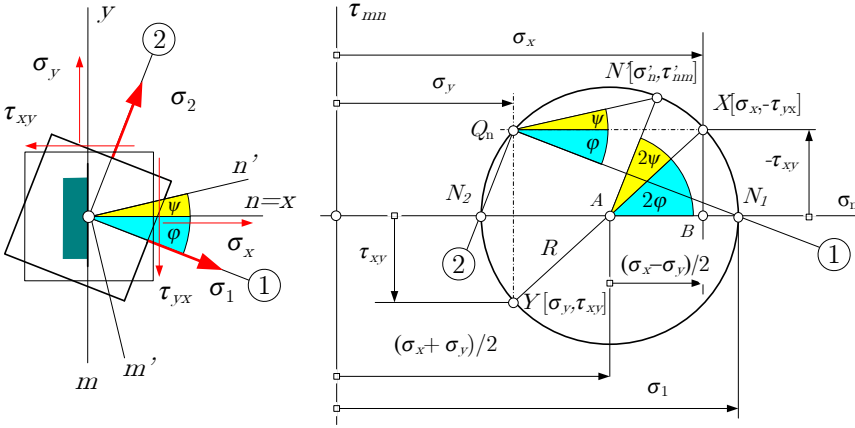
A bemutatott szerkesztés csak akkor alkalmazható, ha ismeretesek a σ_1 és σ_2 főfeszültségek. A szerkesztés szabályainak általánosítása kedvéért azt a kérdést vizsgáljuk a továbbiakban, hogy miként kell eljárni, ha nem ismerjük előre a σ_1 és σ_2 főfeszültségek értékét. A felvetett kérdés megoldásában lépésről lépésre haladunk előre.



4.9. ábra.

Tegyük fel előszörre, hogy $\mathbf{n} = \mathbf{e}_x$ és $\mathbf{m} = -\mathbf{e}_y$. Ez esetben $\sigma_n = \sigma_x$, és (4.20b) szerint $\tau_{mn} = -\tau_{yx} > 0$, a vonatkozó körpontot pedig az $X[\sigma_x, -\tau_{yx}]$ pont adja – a viszonyokat a 4.9. ábra baloldali része, és a 4.10. ábra szemlélteti. Az X pontba mutató körsugár nyilvánvalóan 2φ szöget zár be az abcisszatengellyel.

Tegyük fel másodsorra, hogy $\mathbf{n} = \mathbf{e}_y$ és $\mathbf{m} = \mathbf{e}_x$. Ez esetben $\sigma_n = \sigma_y$, $\tau_{mn} = \tau_{xy}$ a vonatkozó körpontot pedig az $Y[\sigma_y, \tau_{xy}]$ pont adja – ezeket a viszonyokat a 4.9. ábra jobboldali része és a 4.10. ábra szemlélteti. Mivel ekkor az n irány $\varphi + \pi/2$ nagyságú szöget zár be az $\mathbf{e}_1$ főiránnyal az Y pontba mutató körsugár $2\varphi + \pi$ szöget zár be az abcisszatengellyel. Következésképp az X és Y pontok ugyanazon a körátmérőn fekszenek. Ez egyben azt is jelenti, hogy azonnal megszerkeszthető a kör, ha ismerjük az X és Y pontok helyét a σ_n és τ_{mn} síkon. A 4.10. ábra szemlélteti az X és Y pontokat valamint magát a megrajzolt kört is. Az ábra baloldalán ismét látható a feszültségi állapotot szemléltető, és a 4.7. ábra baloldali részén már korábban ábrázolt, de a további magyarázat kedvéért az óramutató járásával egyező irányban elforgatott



4.10. ábra.

elemi kocka. A forgatás úgy történt, hogy a vízszintes tengely legyen az x tengely. Figyeljük azt is meg, hogy az elforgatott elemi kocka mellett halványan megrajzoltuk az xyz KR-beli elemi kockát is, amelyen halványan feltüntetettük az ismertnek tekintett σ_x , σ_y és τ_{xy} feszültségkoordinátákat. Mivel az első esetben az m irány ellentétes az y iránnyal és τ_{mn} pozitív volt τ_{xy} negatív a feladat viszonyai között. Az ugyan-ezen ábrarészleten berajzolt n' irány ψ szöget zár be az x és a $\varphi + \psi$ szöget az 1 jelű főtengellyel. Az n' irányra merőleges m' irány lefelé és kissé jobbra mutat. Következésképp az $N'[\sigma'_n, \tau'_{nm}]$ körponthoz tartozó körsugár $2(\varphi + \psi)$ nagyságú szöget alkot a σ_n tengellyel.

Mivel az XY egyenesszakasz körátmérő az X ponton keresztül az x tengellyel, az Y ponton keresztül pedig az y tengellyel párhuzamosan szaggatott vonallal megrajzolt egyenesek, Thalész tétele értelmében a körön metszik egymást. Jelölje Q_n a két egyenes metszéspontját. Vegyük észre, hogy a $Q_n X N'$ és az $A X N'$ szögek ugyanazon az íven nyugvó kerületi és középponti szögek. Következésképp a $Q_n N'$ egyenes párhuzamos az n' egyenessel. Ez megfordítva azt jelenti, hogy a Q_n pont segítségével bármilyen n' felületi normális és a hozzá tartozó m' esetén megszerkeszthető az $N'[\sigma'_n, \tau'_{nm}]$ körpont, oly módon, hogy párhuzamost húzunk a Q_n körponton keresztül az n' egyenessel és

meghatározzuk a párhuzamos és a kör újabb metszéspontját. Utóbbi tulajdonsága miatt a Q_n pont most is a normálisok pólusa nevet viseli.

A Q_n pont szerepével kapcsolatos gondolatmenet alapján nyilvánvaló, hogy

- a $Q_n N_1$ egyenes főiránnyal párhuzamos egyenes, a jelen esetben az 1 jelű főiránnyal,
- a $Q_n N_2$ egyenes főiránnyal párhuzamos egyenes, a jelen esetben az 2 jelű főiránnyal,
- a $Q_n N_1 X$ szög a vízszintes és főirány, a jelen esetben az 1 jelű főirány, közötti szög.

Az ABX derékszögű háromszög segítségével kiszámítható a kör sugara

$$R = \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2},$$

amivel az ábra alapján

$$\sigma_1 = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} + R \quad \text{és} \quad \sigma_2 = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} - R$$

a két főfeszültség. Az is leolvasható az ábráról, hogy

$$\operatorname{tg} 2\varphi = \frac{2|\tau_{xy}|}{\sigma_x - \sigma_y}.$$

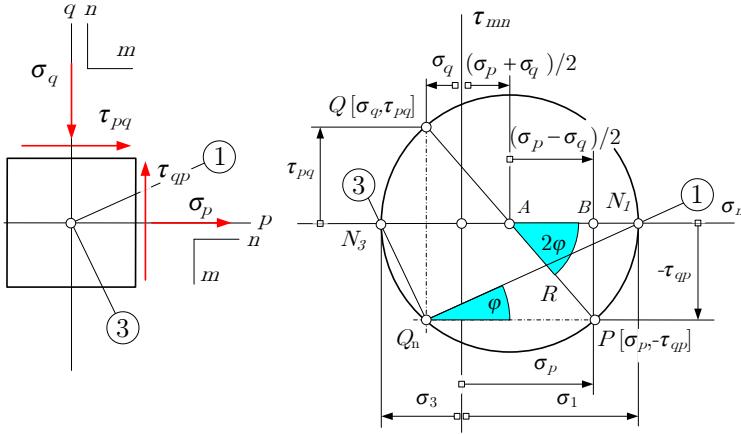
Az bemutatott gondolatmenet alapján minden olyan esetben meghatározhatók a főfeszültségek és a főirányok, ha ismeretes a feszültségi tenzor egy főiránya.

A szerkesztésben megjelenő mértani helyet, azaz a σ_n , τ_{mn} pontpárok által alkotott kört, a szerkesztés lehetőségét felismerő és elsőként leíró Mohr után részleges Mohr körnek szokás nevezni.²

4.1.4. A szerkesztés lépéseinek összegezése. Az alábbiak tömören és minden szóabajóhető esetre alkalmazható sablont adnak a szerkesztésre. A sablon a 4.1.3. szakasz gondolatmenetének lényegén alapul; azon, hogy ismeretes egy főfeszültség – mindegy, hogy melyik –, azon, hogy a kör átmérőjét az elemi kocka más két lapján ébredő feszültségvektor σ_n és τ_{mn} koordinátái határozzák meg, függetlenül attól milyen betűvel jelöltük eredetileg ezen lapok normálisait, továbbá azon, hogy a Q_n pont és a főirányok szerkesztése is független a két lap normálisának jelölésére felhasznált betűjelektől.

Legyen a vizsgált test egy adott pontjában ismeretes a feszültségállapot. Tételezzük fel, hogy az ezen a ponton átmenő p, q és r koordinátatengelyek kartézusi KR-t alkotnak (a fentiekkel összhangban a p, q, r , valójában az x, y, z , vagy az y, z, x , vagy pedig a z, x, y koordinátatengelyeket jelenti). Legyen ismert ugyanebben a pontban a feszültségi állapot: $\boldsymbol{\rho}_r = \sigma_r \mathbf{e}_r$ (vagyis az r irány főirány), $\sigma_p > 0$, $\tau_{pq} = \tau_{qp} > 0$ és $\sigma_q < 0$.

²Christian Otto Mohr, (1835–1918)



4.11. ábra.

A szerkesztés lépéseit az alábbiak összegezik:

1. Megrajzoljuk az ismert r főirány felől nézve az elemi kockát. Ügyeljünk eközben arra, hogy az r -t követő első koordinátairány, azaz a p vízszintes, a q pedig függőleges irányba mutasson az ábránkon, úgy ahogyan azt a 4.11. ábra baloldali része szemlélteti.
2. Meghatározzuk σ_n , és τ_{mn} feszültségkoordinátákat a p és q normálisú oldallapokon. Ezt az segíti, hogy berajzoljuk a p normálisú oldallapon az $n = p$ és $m = -q$, a q normálisú lapon pedig az $n = q$ és $m = p$ koordinátairányokat. Így azonnal megállapítható a baloldali ábrarészlet elemi kockájának felhasználásával, hogy a σ_n, τ_{mn} sík $P[\sigma_p, -\tau_{qp}]$ és $Q[\sigma_q, \tau_{pq}]$ pontjai határozzák meg a kör átmérőjét.
3. Bejelöljük a $P[\sigma_p, -\tau_{qp}]$ és $Q[\sigma_q, \tau_{pq}]$ pontokat a σ_n, τ_{mn} koordinátasíkon, majd megrajzoljuk a PQ körátmérőt. A PQ egyenesszakasz és a σ_n tengely metszése adja a kör közepét. A kör és a σ_n tengely metszéspontjai pedig kiadják a keresett főfeszültségeket. Mivel a főfeszültségek nagyság szerint rendezettek $-\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \sigma_3$ – és a $\sigma_r = 0$ normálfeszültség főfeszültség a szerkesztés a jelen esetben az 1 és 3 jelű főfeszültségeket adja ki.
4. A P ponton keresztül a p normálissal, a Q ponton pedig a q normálissal húzunk párhuzamost. A két egyenes a kör Q_n pontjában metszi egymást. A $Q_n N_1$ és $Q_n N_3$ egyenesek megadják az 1 és 3 jelű főirányokat. Ezeket az elemi kocka felülnézeti képén is érdemes berajzolni.
5. Kiszámítjuk az ábra alapján az R , σ_1 , σ_3 és φ értékeket. Ez a számítás az ábráról leolvasható

$$R = \sqrt{\left(\frac{\sigma_p - \sigma_q}{2}\right)^2 + \tau_{pq}^2}, \quad (4.22)$$

$$\sigma_1 = \frac{\sigma_p + \sigma_q}{2} + R, \quad \sigma_2 = \frac{\sigma_p + \sigma_q}{2} - R \quad (4.23)$$

és

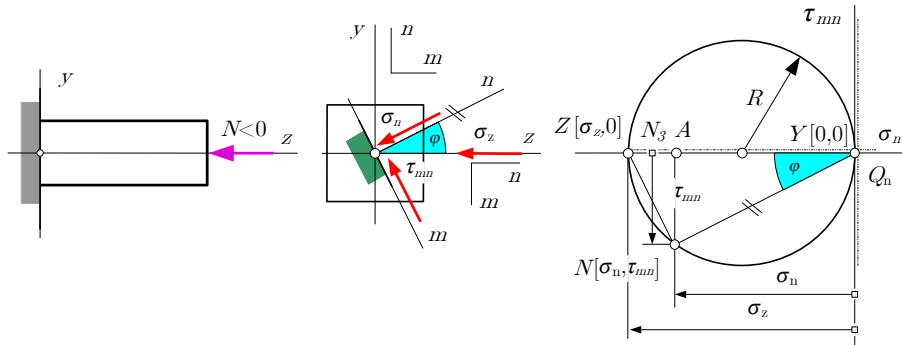
$$\operatorname{tg} 2\varphi = \frac{2|\tau_{pq}|}{\sigma_p - \sigma_q}. \quad (4.24)$$

képletek segítségével végezhető el.

6. Ha adott egy felületelem n' normálisa és a hozzátartozó m' irány, akkor az $N'[\sigma'_n, \tau'_{mn}]$ pontot a Q_n ponton át az n' -vel párhuzamosan húzott egyenes és a kör metszése adja.

Megjegyezzük, hogy a zsúfoltság elkerülése érdekében nem tünteti fel az utolsó lépést a 4.11. ábra. Visszaulunk ehelyett a 4.10. ábrára és megjegyezzük, hogy a feszültségi tenzor segítségével pontosabban határozható meg a σ'_n és τ'_{mn} számítással, mint szerkesztéssel. A szerkesztést és a szerkesztésen alapuló (4.22), (4.23) és (4.24) képleteket elsősorban a főfeszültségek és főirányok meghatározására érdemes használni.

4.1.5. A szerkesztés két alkalmazása. Összefüggés a rugalmassági állandók között. Két egyszerű példa esetén mutatjuk be a szerkesztés alkalmazását. A 4.12. ábra nyomásra igénybevett zömök rudat szemléltet. A középső ábrarészlet a negatív x tengely felől nézve mutatja az elemi kockán a feszültségi állapotot, valamint a szerkesztéshez szükséges segédvonalakat. A 4.12. és a 4.11. ábra egybevetése alapján a z és y koordinátatengelyek felelnek meg a p és q



4.12. ábra.

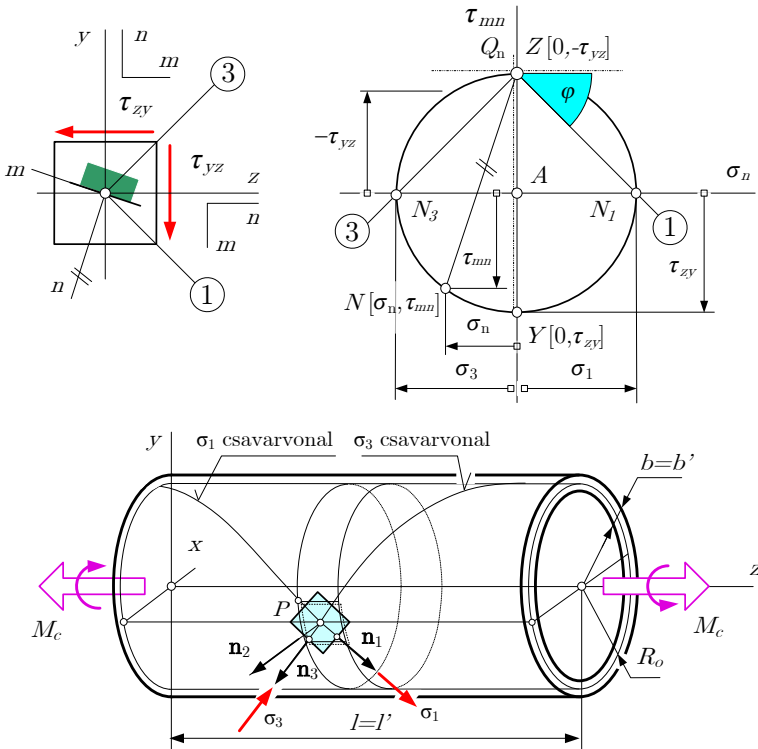
koordinátatengelyeknek. Mivel $\rho_y = 0$ és $\rho_z = \sigma_z \mathbf{e}_z$ ($\sigma_z < 0$) az $Y[0,0]$ és $Z[\sigma_z,0]$ pontok meghatározzák a kör átmérőjét. Következően $R = |\sigma_z|/2$ a kör sugara. A Q_n pontot a Z ponton át a z tengellyel illetve az Y ponton át az Y tengellyel húzott párhuzamosok metszése adja. A jelen esetben egybeesik a Q_n pont az Y ponttal. Az n normálisú lapon ébredő σ_n és τ_{mn} feszültségeket a Q_n ponton keresztül az n -el húzott párhuzamos és a kör N metszéspontja adja. Mivel a ZNQ_n és az ANQ_n háromszögek egyaránt derékszögű háromszögek leolvasható az ábráról, hogy

$$\sigma_n = \sigma_z \cos^2 \varphi \quad \text{és} \quad \tau_{mn} = \sigma_z \cos \varphi \sin \varphi.$$

Az ábrán feltüntetett n normálisú felületelemen bejelöltük a σ_n és τ_{mn} feszültségkoordinátákat.

Megjegyezzük a fentiek kiegészítéseként, hogy a 3.3. Mintapélda között megoldása valójában a részleges Mohr kör alkalmazása húzott rúd esetén.

A második példa célja a főfeszültségek és a főirányok meghatározása a vékonyfalú rúd csavarási feladata esetén. A feladat megoldása érdekében megrajzolt 4.13. ábra mindent szemléltet: a csavart vékonyfalú csövet, a szerkesztés alapjául szolgáló elemi kockát valamint magát a szerkesztést is. A cső középfelületén megrajzolt és egymással párhuzamos folytonos és szaggatott vonalak



4.13. ábra.

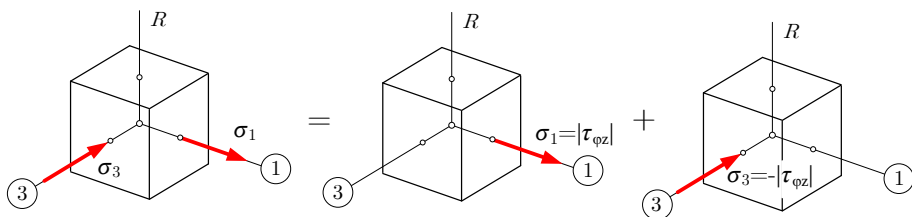
annak a $-x$ normálisú négyzetnek a kontúrját adják, amelyben a szerkesztést alapját adó elemi kocka metszi a középfelületet. Az elemi kocka homloklapja feszültségmentes, a z normálisú lapon $\rho_z = \tau_{yz}\mathbf{e}_y$; $\tau_{yz} < 0$, az y normálisú lapon pedig $\rho_y = \tau_{zy}\mathbf{e}_z$ a feszültségvektor. Mivel az elemi kocka z és y normálisú lapjain is zérus a σ_n normálfeszültség a Mohr kör átmérőjét adó $Z[0, -\tau_{yz}]$; $-\tau_{yz} > 0$ és $Y[0, \tau_{zy}]$ pontpár a τ_{mn} tengelyen van és az origó a kör közepe. Következésképpen $|\tau_{yz}|$ a kör sugara. Az $x = R$ irány nyilvánvalóan főirány, a $\sigma_x = \sigma_R = 0$ feszültség pedig főfeszültség: A körről leolvasott adatokat is felhasználva

$$\sigma_1 = |\tau_{yz}| = |\tau_{\varphi z}|, \quad \sigma_2 = \sigma_x = \sigma_R = 0 \quad \text{és} \quad \sigma_3 = -|\tau_{yz}| = -|\tau_{\varphi z}| \quad (4.25)$$

a három nagyság szerint rendezett főfeszültség értéke. Maga a Q_n pont ugyanúgy szerkeszthető mint az előző feladatban. A jelen esetben azonban a Z ponttal esik egybe. A σ_n tengellyel -45° szöget bezáró $Q_n N_1$ és 45° szöget bezáró $Q_n N_3$ egyenes az 1 jelű és 3 jelű főirányokat adja. A vékonyfalú cső ábráján bejelöltük a főtengek KR-ét kifeszítő $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2 = -\mathbf{e}_y = \mathbf{e}_R$ és $\mathbf{n}_3$ egységvektorokat.

A kapott eredmények szerint a csak két főfeszültség különbözik zérustól. Ez azt jelenti hogy kéttengelyű a vékonyfalú cső feszültségi állapota. Érdemes arra is felfigyelni, hogy pozitív csavarónyomaték esetén a középfelület egy adott pontjáról indulva ki az 1 jelű főirányok 45° -os menetemelkedésű jobbmenetű csavarvonal érintői, maga a csavarvonal pedig megnyúlik. A 2 jelű főirányok ugyancsak 45° -os menetemelkedésű de balmenetű csavarvonal érintői, maga a csavarvonal pedig megrövidül.

A rideg, törekeny anyagú csövek az anyag sajátosságai miatt az 1 jelű főirányra merőleges felületen törnek a csavarókísérlet során. A lágy, jól alakítható fémek ezzel szemben a z tengelyre merőleges keresztmetszeti síkokban törnek el, vagyis elnyíródnak.



4.14. ábra.

A 4.14. ábra a vékonyfalú csőben kialakuló kéttengelyű feszültségi állapotot szemlélteti a főtengek, azaz az $\mathbf{e}_1$, $\mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_R$ és $\mathbf{e}_3$ egységvektorok által kifeszített lokális KR-ben. Az is leolvasható az ábráról, hogy ez a feszültségi állapot valójában két egytengelyű feszültségi állapot szuperpozíciója. Következésképp

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}_1 + \underline{\mathbf{T}}_3$$

a feszültségi tenzor mátrixa, ahol

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{T}}_1 = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{és} \quad \underline{\mathbf{T}}_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix}.$$

Az egytengelyű feszültségi állapottal kapcsolatos (3.18) Hooke törvény alapján, tekintettel az $\varepsilon_1 = \sigma_1/E$ és $\varepsilon_3 = \sigma_3/E$ összefüggésekre is

$$\mathbf{A}_1 = \frac{1+\nu}{E} \mathbf{T}_1 - \frac{\nu}{E} \sigma_1 \mathbf{1} \quad \text{és} \quad \mathbf{A}_3 = \frac{1+\nu}{E} \mathbf{T}_3 - \frac{\nu}{E} \sigma_3 \mathbf{1}$$

a vonatkozó alakváltozási tenzorok. Az utóbbi két egyenlet összegét képezve az

$$\underbrace{\mathbf{A}_1 + \mathbf{A}_3}_{\mathbf{A}} = \frac{1+\nu}{E} \underbrace{(\mathbf{T}_1 + \mathbf{T}_3)}_{\mathbf{T}} - \frac{\nu}{E} \underbrace{(\sigma_1 + \sigma_3)}_{=0} \mathbf{I} ,$$

vagy ami ugyanaz az

$$\mathbf{A} = \frac{1+\nu}{E} \mathbf{T} \quad (4.26)$$

eredmény adódik. Ez a pusztán logikai úton kapott egyenlet a csavarással kapcsolatos anyagegyenlet tenzoriális alakja és mint ilyen független kell, hogy legyen a választott KR-től. Ugyanakkor pedig meg kell egyeznie a kísérleti eredmények alapján felírt (4.17) anyagegyenlettel. A (4.17) és (4.26) egyenletek egybevetése szerint csak akkor lehetséges egyezés, ha

$$E = 2G(1+\nu) . \quad (4.27)$$

Másként fogalmazva a húzókísérlet és a vékonyfalú cső csavarási kísérlete kapcsán bevezetett három anyagjellemző az E , ν és a G közül bármelyik kifejezhető a másik kettővel. A mondottak egyben azt is jelentik, hogy homogén izotróp test esetén kettő a független anyagállandók száma a lineárisan rugalmas viselkedés tartományában. Megjegyezzük, hogy a csavarókísérlet eredményei szerint a mérési pontosság megszabta hibán belüli a G -re vonatkozó mérési eredmények egyezése a húzókísérlet mérési eredményeként kapott E és ν -vel számított G -vel.

4.1.6. A csavart vékonyfalú cső alakváltozási energiája. Tegyük fel, hogy a 4.1. ábrán vázolt csőről van szó, amelyre Φ_l a jobboldali végkeresztmetszet szögelfordulása a helytállónak vett baloldali végkeresztmetszethez képest. A csőben felhalmozódó alakváltozási energia, amint erre a 2.4.2. szakaszban rámutattunk, megegyezik a külső erők munkájával. Mivel a baloldali véglap nem fordul el a külső erőrendszert alkotó M_c csavarónyomatékok közül csak a jobboldali véglapon működő végez munkát. Ez a munka a 3.2.6 szakasz gondolatmenetének figyelembevételével a (3.23) képlet baloldalának mintájára az

$$U = W_K = \frac{1}{2} M_c \Phi_l \quad (4.28)$$

alakban írható fel – N_1 -nek M_c , míg λ_1 -nek Φ_l felel meg. A 4.1. ábra alapján, tekintettel a (4.7), (4.16) és (4.13)₁ képletekre

$$\Phi_l = \frac{l}{R_o} \chi = \frac{l}{R_o} \frac{\tau_{\varphi z}}{G} = \frac{M_c l}{R_o^2 A_k G} = \frac{M_c l}{I_p G} , \quad I_p = R_o^2 A_k \quad (4.29)$$

a véglap szögelfordulása, ahol az I_p a vékony körgyűrű ún. poláris másodrendű nyomatéka. Megjegyezzük, hogy az utóbbi mennyiséggel a

$$\tau_{\varphi z} = \frac{M_c}{R_o A_k} = \frac{M_c}{I_p} R_o \quad (4.30)$$

alakot ölti a nyírófeszültség számításának (4.13) alatti formulája.

A véglap Φ_l szögelfordulásának helyettesítésével

$$U = W_K = \frac{1}{2} M_c \Phi_l = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{R_o^2 A_k G} = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{I_p G} \quad (4.31)$$

a teljes alakváltozási energia. Az alakváltozási energiasűrűség számításához tovább alakítjuk a fenti képletet. Eszerint

$$U = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{R_o^2 A_k G} = \frac{1}{2} \underbrace{\frac{M_c}{R_o A_k}}_{\tau_{\varphi z}} \underbrace{\frac{M_c}{R_o A_k G}}_{\gamma_{\varphi z} = \tau_{\varphi z} / G} \underbrace{l A_k}_V$$

ahol a V a vékonyfalú cső térfogata. Következésképp

$$u = \frac{U}{V} = \frac{1}{2} \tau_{\varphi z} \gamma_{\varphi z} \quad (4.32)$$

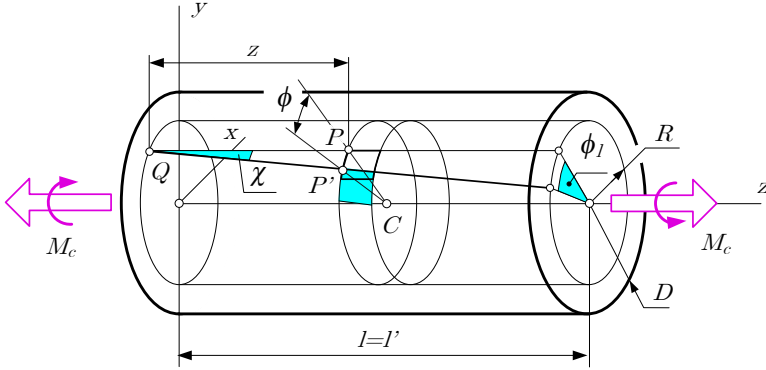
a fajlagos alakváltozási energia értéke. Vegyük észre, hogy ez a képlet a tiszta nyírás során felhalmozódott alakváltozási energiasűrűséget adja függetlenül attól, hogy mi hozza létre a tiszta nyírást.

4.1.7. Elmozdulási és alakváltozási állapot. Számos olyan mérnöki alkalmazás van, amelyben csavarásra igénybevett kör-, vagy körgyűrű keresztmetszetű rudak kapnak vagy mozgásközvetítő, vagy pedig teljesítményközvetítő szerepet. Az előző szakaszban sikerült tisztázni a nyírófeszültségekkel kapcsolatos Hooke törvényt és ezzel összefüggésben a vékonyfalú körgyűrű keresztmetszetű rúd mechanikai állapotát. Mivel a gondolatmenet alapvető feltevése volt a rúd vékonyfalú volta, a kapott megoldások is csak akkor alkalmazhatók, ha teljesül ez a feltevés.

A jelen 4.1.7. szakasz célja, hogy általánosabb viszonyok között vizsgálja a csavarási feladatot. A rúd vagy tömör, vagy körgyűrű keresztmetszetű. Az utóbbi esetben azonban nincs korlátozó feltevés a rúd falvastagságára nézve.

A gondolatmenet kifejtése során a tömör körkeresztmetszetű prizmatikus rudat tekintünk majd. Látni fogjuk azonban, hogy ez a feltevés nem lényegi, és az eredményül kapott összefüggések értelemszerűen vonatkoznak körgyűrű keresztmetszetű prizmatikus rudakra is.

A viszonyokat a 4.15. ábra szemlélteti. Bár az ábra nem tüntet fel támaszokat feltételezzük – ugyanúgy, mint azt a vékonyfalú cső esetén tettük –, hogy az l hosszúságú és d átmérőjű rúd $z = 0$ keresztmetszete helyben marad. A rudat terhelő M_c csavarónyomaték értékét pedig az korlátozza, hogy csak rugalmas alakváltozást engedünk meg. Az ábra a megfigyelések ismertetése és értelmezése érdekében feltünteti a rúd R sugarú belső felületét is. Alkalmazkodva a rúd geometriájához a HKR-t részesítjük előnybe, adott esetben azonban az xyz kartéziszi KR-ben is írunk fel egyenleteket.



4.15. ábra.

A rúd elmozdulásállapotát illető megfigyeléseink, a lényegét tekintve, meg-egyeznek a vékonyfalú cső csavarási feladata kapcsán végzett megfigyeléseinkkel. Ezek szerint

1. Az egyes keresztmetszetek merev lapként fordulnak el a z tengely körül és megmaradnak saját síkjukban az elfordulás során.
2. A keresztmetszetek Φ szögelfordulása egyenesen arányos a keresztmet-szet z koordinátájával. Ez azt jelenti, hogy most is fennáll vékonyfalú cső csavarása kapcsán már felírt (4.1) egyenlet: Következőleg $\Phi = \vartheta z$, ahol ϑ a fajlagos elcsavarodási szög.

Az elmozdulásmező meghatározása fentiek alapján a (4.2) képletre vezető gondolatmenet megismétlését igényli. Csak annyi a különbség, hogy a tömör rúd R sugarú belső hengerfelülete veszi át a vékonyfalú cső R_o sugarú középfelüle-tének szerepét. Vegyük észre, hogy most változó az R sugár, míg a vékonyfalú cső esetén állandó volt az R -nek megfelelő R_o . Mivel kicsik az elmozdulások és alakváltozások a P pont mozgását adó PP' közötti

$$\Phi R = \vartheta z R = \chi z \quad (4.33)$$

ív jó közelítéssel a P ponthoz tartozó $\mathbf{r}_{PP'}$ elmozdulásvektor hossza. Ha vissza-idézzük a 4.2. ábrát, de az előzőeknek megfelelően R -et gondolunk R_o helyébe, akkor nyilvánvaló az ábráról, hogy $\mathbf{e}_\varphi$ irányú vektornak vehető az $\mathbf{u} = \mathbf{r}_{PP'}$ elmozdulásvektor. A most is érvényes (4.1) képletet figyelembevéve

$$\mathbf{u} = \Phi R \mathbf{e}_\varphi = \vartheta z R \underbrace{\mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_R} = \vartheta z \mathbf{e}_z \times \underbrace{R \mathbf{e}_R}_{\mathbf{R}} = \vartheta z \mathbf{e}_z \times \mathbf{R} \quad (4.34)$$

a tömör cső elmozdulásmezeje. A (4.34) egyenlet jelentőségét az adja, hogy segítségével deriválásokkal állítható elő az $\mathbf{U}$ derivált tenzor. A (2.14) és (2.104) képletek felhasználásával

$$\mathbf{U} = \mathbf{u} \circ \nabla = (\vartheta z R \mathbf{e}_\varphi) \circ \underbrace{\left(\frac{\partial}{\partial R} \mathbf{e}_R + \frac{1}{R} \frac{\partial}{\partial \varphi} \mathbf{e}_\varphi + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right)}_{\nabla \text{ HKR-ben}}.$$

A további lépések során vegyük figyelembe, hogy az $\mathbf{e}_\varphi$ a φ polárszög függvénye. A (2.103a) képletek szerint

$$\frac{d\mathbf{e}_\varphi}{d\varphi} = -\mathbf{e}_R.$$

Az utóbbi összefüggés kihasználásával

$$\mathbf{U} = \mathbf{u} \circ \nabla = \underbrace{\left[\vartheta z R \mathbf{e}_\varphi \frac{\partial}{\partial R} \right]}_{\vartheta z \mathbf{e}_\varphi} \circ \mathbf{e}_R + \underbrace{\left[\vartheta z R \mathbf{e}_\varphi \frac{1}{R} \frac{\partial}{\partial \varphi} \right]}_{-\vartheta z R \mathbf{e}_R} \circ \mathbf{e}_\varphi + \underbrace{\left[\vartheta z R \mathbf{e}_\varphi \frac{\partial}{\partial z} \right]}_{\vartheta R \mathbf{e}_\varphi} \circ \mathbf{e}_z,$$

azaz

$$\mathbf{U} = \underbrace{\vartheta z \mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{u}_R} \circ \mathbf{e}_R + \underbrace{(-\vartheta z \mathbf{e}_R)}_{\mathbf{u}_\varphi} \circ \mathbf{e}_\varphi + \underbrace{\vartheta R \mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{u}_z} \circ \mathbf{e}_z$$

a derivált tenzor. A kapott eredmény alapján

$$\underline{\mathbf{U}} = \left[\begin{array}{c|c|c} \mathbf{u}_R & \mathbf{u}_\varphi & \mathbf{u}_z \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & -\vartheta z & 0 \\ \vartheta z & 0 & \vartheta R \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \quad (4.35)$$

a derivált tenzor mátrixa, a (2.36) valamint a (4.3) képletek alapján pedig

$$\underline{\mathbf{A}} = \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} + \underline{\mathbf{U}}^T) = \left[\begin{array}{ccc} \underline{\alpha}_R & \underline{\alpha}_\varphi & \underline{\alpha}_z \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} \varepsilon_R & \frac{1}{2} \gamma_{R\varphi} & \frac{1}{2} \gamma_{Rz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{\varphi R} & \varepsilon_\varphi & \frac{1}{2} \gamma_{\varphi z} \\ \frac{1}{2} \gamma_{zR} & \frac{1}{2} \gamma_{z\varphi} & \varepsilon_z \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{\vartheta R}{2} \\ 0 & \frac{\vartheta R}{2} & 0 \end{array} \right] \quad (4.36)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa. Ez az eredmény azt jelenti, hogy

$$\varepsilon_R = \varepsilon_\varphi = \varepsilon_z = \gamma_{\varphi R} = \gamma_{R\varphi} = \gamma_{zR} = \gamma_{Rz} = 0,$$

míg az alakváltozási tenzor egyedüli nem zérus eleme a $\gamma_{\varphi z} = \gamma_{z\varphi}$ fajlagos szögváltozás az R lineáris függvénye

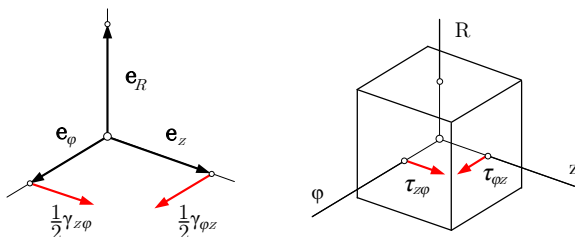
$$\boxed{\gamma_{\varphi z} = \gamma = R\vartheta.} \quad (4.37)$$

Később látni fogjuk, hogy a ϑ fajlagos elcsavarodási szöget egyértelműen meghatározza az M_c csavarónyomaték értéke. Diádikus alakban

$$\mathbf{A} = \underline{\alpha}_\varphi \circ \mathbf{e}_\varphi + \underline{\alpha}_z \circ \mathbf{e}_z = \frac{1}{2} \vartheta R \mathbf{e}_R \circ \mathbf{e}_\varphi + \frac{1}{2} \vartheta R \mathbf{e}_\varphi \circ \mathbf{e}_z$$

az alakváltozási tenzor.

A 4.16. ábra baloldala az $R\varphi z$ HKR-ben megrajzolt elemi triéderen szemlélteti az alakváltozási tenzort.



4.16. ábra.

4.1.8. Feszültségi és energetikai állapot. Mivel a (4.36) alakváltozási tenzor tiszta nyíráshoz tartozó alakváltozási állapot ír le a feszültségi tenzor mátrixa a (4.17) Hooke törvényből számítható

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} \underline{\rho}_R & \underline{\rho}_\varphi & \underline{\rho}_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_R & \tau_{R\varphi} & \tau_{Rz} \\ \tau_{\varphi R} & \sigma_\varphi & \tau_{\varphi z} \\ \tau_{zR} & \tau_{z\varphi} & \sigma_z \end{bmatrix} = 2G\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & G\vartheta R \\ 0 & G\vartheta R & 0 \end{bmatrix}. \quad (4.38)$$

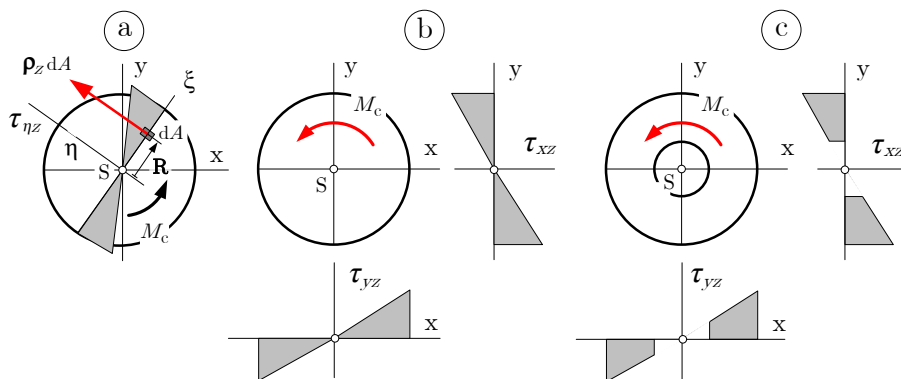
Kiolvasható a fenti egyenletből, hogy

$$\sigma_R = \sigma_\varphi = \sigma_z = \tau_{\varphi R} = \tau_{R\varphi} = \tau_{zR} = \tau_{Rz} = 0.$$

A feszültségi tenzor egyedüli nem zérus eleme a $\tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi}$ nyírófeszültség az R lineáris függvénye

$$\tau_{\varphi z} = \tau = GR\vartheta. \quad (4.39)$$

A 4.16. ábra jobboldala az $R\varphi z$ HKR-ben megrajzolt elemi kockán szemlélteti a feszültségi tenzort. A 4.17.(a) ábra a tömör rúd egy keresztmetszetében a súlyponthoz kötött $\xi\eta$ KR-ben



4.17. ábra.

(a ξ tengely egybeesik az R tengellyel, következésképp az η irány a ξ tengely minden pontjában párhuzamos a φ iránnyal) szemlélteti a ξ tengely keresztmetszetre eső pontjaiban ébredő $\tau_{\xi z} = \tau_{\varphi z}$ feszültségeket. Az (a) ábrarészlet, a későbbiek kedvéért, feltünteti a dA felületelemen ébredő

$$\boldsymbol{\rho}_z dA = \underbrace{\tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi}_{\boldsymbol{\tau}_z} dA = GR\vartheta \mathbf{e}_\varphi dA \quad (4.40)$$

elemi erőt. Mivel a $\boldsymbol{\rho}_z = \tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi$ feszültségeloszlás egyenértékű kell, hogy legyen a keresztmetszet M_c csavaróigénybevételével a nyírófeszültségek ugyanolyan módon – most az óramutató járásával ellentétesen – forgatják a keresztmetszetet a súlyponton átmenő z tengely körül, mint az M_c csavarónyomaték. A 4.17.(b) ábrarészlet ugyancsak tömör keresztmetszetre, de nem magán a keresztmetszeten, hanem külön megrajzolt KR-ekben, szemlélteti a nyírófeszültségek eloszlását az x és y tengelyek mentén. A 4.17.(c) ábra körgyűrűalakú keresztmetszetre teszi ugyanezt.

Mivel a rúd bármely keresztmetszetében a keresztmetszeten ébredő

$$\boldsymbol{\rho}_z = \tau_z = \tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi = GR\vartheta \mathbf{e}_\varphi$$

nyírófeszültségek egyenértékűek a keresztmetszet M_c csavaróigénybevételével

- (a) zérus kell, hogy legyen az $\mathbf{F}_S$ feszültségi eredő,
- (b) a feszültségi eredő erőpárra nézve pedig fenn kell állnia az $\mathbf{M}_S = M_c \mathbf{e}_z$ egyenletnek.

Az (a) esetben a (2.89) és a (4.40) összefüggések és a A 4.17.(a) ábra alapján írható, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{F}_S &= \int_A \boldsymbol{\rho}_z dA = \int_A GR\vartheta \underbrace{\mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_R} dA = \\ &= G\vartheta \mathbf{e}_z \times \int_A \underbrace{R \mathbf{e}_R}_{\mathbf{R}} dA = G\vartheta \mathbf{e}_z \times \underbrace{\int_A \mathbf{R} dA}_{\mathbf{S}_S} = G\vartheta \mathbf{e}_z \times \mathbf{S}_S. \end{aligned}$$

Itt $\mathbf{S}_S$ a keresztmetszet saját súlypontjára vett statikai nyomatéka, ez pedig nyilvánvalóan zérus, azaz $\mathbf{S}_S = 0$. Következésképp valóban zérus az $\mathbf{F}_S$ feszültségi eredő.

Az (b) esetben a (2.90) és a (4.40) összefüggések valamint a 4.17.(a) ábra alapján

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_S &= \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_z dA = \int_A R \mathbf{e}_R \times GR\vartheta \mathbf{e}_\varphi dA = \\ &= G\vartheta \int_A R^2 \underbrace{\mathbf{e}_R \times \mathbf{e}_\varphi}_{\mathbf{e}_z} dA = \mathbf{e}_z G\vartheta \int_A R^2 dA = M_c \mathbf{e}_z. \end{aligned} \quad (4.41)$$

Tekintettel az utóbbi képletre a

$$\boxed{I_p = \int_A R^2 dA} \quad (4.42)$$

összefüggés értelmezi kör-, illetve körgyűrű alakú keresztmetszetre az I_p *poláris másodrendű nyomatékot*. A poláris másodrendű nyomaték értelmezésének felhasználásával a (4.41) egyenletből az

$$M_c = G\vartheta I_p, \quad \text{vagy ami ugyanaz a} \quad \vartheta = \frac{M_c}{I_p G} \quad (4.43)$$

eredmény következik. Az utóbbi összefüggés szerint a ϑ fajlagos elcsavarodási szög egyenesen arányos az M_c csavarónyomatékkal, és fordítottan arányos az I_p poláris másodrendű nyomatékkal, valamint a G nyírási rugalmassági modulus-sal. A fajlagos elcsavarodási szög fenti képletével a (4.37) egyenletből

$$\gamma_{\varphi z} = \frac{M_c}{I_p G} R \quad (4.44)$$

a fajlagos szögtorzulás, a (4.39) egyenletből pedig

$$\tau_{\varphi z} = G\gamma_{\varphi z} = \frac{M_c}{I_p} R \quad (4.45)$$

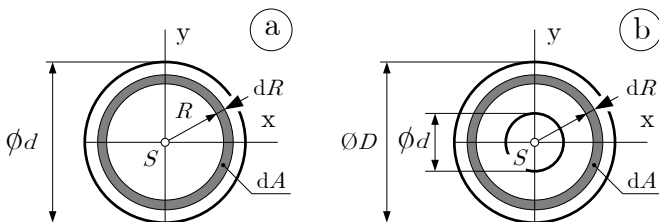
a nyírófeszültség értéke. Ha az M_c csavarónyomatékot előjelhelyesen helyettesítjük, akkor a fenti képletek előjelhelyes eredményt adnak az $R\varphi z$ HKR-ben a $\gamma_{\varphi z}$ szögtorzulásra és a $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültségre nézve. Az is kiolvasható a (4.45) összefüggésből, hogy a $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültség abszolútértéke a keresztmetszet kerületén éri el a

$$\tau_{\max} = |\tau_{\varphi z}|_{\max} = \frac{|M_c|}{I_p} \frac{D}{2} = \frac{|M_c|}{K_p} \quad (4.46)$$

maximumot, ahol

$$K_p = \frac{I_p}{R_{\max}} \quad (4.47)$$

az úgynevezett *poláris keresztmetszeti tényező*.



4.18. ábra.

Legyen d a körkeresztmetszetű rúd átmérője. Legyenek továbbá d és D a körgyűrűkeresztmetszetű rúd belső és külső átmérői. Szimmetria okokból $dA = 2R\pi dR$ a felületelem. Körkeresztmetszetű rúdra a (4.42) és a (4.47) képletek, valamint a 4.18.(a) ábra alapján

$$I_p = \int_A R^2 dA = 2\pi \int_0^{d/2} R^3 dR = 2\pi \left[\frac{R^4}{4} \right]_0^{d/2},$$

azaz

$$\boxed{I_p = \frac{d^4 \pi}{32} \quad \text{és} \quad K_p = \frac{d^3 \pi}{16}} \quad (4.48)$$

a poláris másodrendű nyomaték, valamint a poláris keresztmetszeti tényező. Ugyanilyen gondolatmenettel kapjuk a 4.18.(b) ábra alapján, hogy

$$I_p = 2\pi \int_{d/2}^{D/2} R^3 dR = 2\pi \left[\frac{R^4}{4} \right]_{d/2}^{D/2},$$

ahonnan

$$\boxed{I_p = \frac{(D^4 - d^4) \pi}{32} \quad \text{és} \quad K_p = \frac{(D^4 - d^4) \pi}{16D}} \quad (4.49)$$

a poláris másodrendű nyomaték illetve a poláris keresztmetszeti tényező.

A (4.33) összefüggésből $z = l$ -re megkapjuk a rúd jobboldali véglapjának a rúd baloldali véglapjához viszonyított szögelfordulását:

$$\Phi_l = \vartheta l.$$

Innen, a fajlagos szögelfordulás (4.33)₂ alatti értékének helyettesítésével

$$\boxed{\Phi_l = \frac{M_c l}{I_p G}} \quad (4.50)$$

a két véglap egymáshoz viszonyított relatív elfordulása.

Az l hosszúságú rúdszakaszban felhalmozódott alakváltozási energia kétféleképpen is számítható. Vethetjük egyrészről a rúdszakaszra ható külső erők munkáját, hiszen az a rugalmas alakváltozás tartományában mindig megegyezik a felhalmozódott alakváltozási energiával. Másrészről számíthatjuk a fajlagos alakváltozási energia rúdszakasz térfogatára vonatkozó integrálját.

Az első esetben a vékonyfalú cső alakváltozási energiájával kapcsolatos és a (4.31) képletre vezető gondolatmenettel azonnal írhatjuk, hogy

$$\boxed{U = W_K = \frac{1}{2} M_c \Phi_l = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{I_p G}} \quad (4.51)$$

A második esetre nézve a jelen fejezet végén bemutatott 4.4. Mintapélda mutatja be a fentivel azonos eredményre vezető számítást.

Érdeemes azt is megfigyelni, hogy fennáll a

$$\frac{\partial U}{\partial M_c} = \frac{M_c l}{I_p G} = \Phi_l. \quad (4.52)$$

egyenlet Ez az összefüggés a húzott, illetve nyomott rudakkal kapcsolatos (3.25) képlet analógja. Az összefüggés szerint a rúd véglapjának Φ_l szögelfordulása az alakváltozási energia rúd véglapján működő nyomaték szerinti parciális deriváltja.

4.1.9. Ellenőrzés, méretezés. A jelen szakasz csavarásra igénybevett kör és körgyűrű keresztmetszetű rudak ellenőrzésével illetve méretezésével foglalkozik. Jelölje a tönkremenetelt okozó és pozitív előjelűnek tekintett nyírófeszültséget τ_{jell} . Ez a mennyiség a rúd anyagától függően vagy a τ_F folyáshatárral, vagy pedig a τ_B nyírószilárdsággal vehető egyenlőnek. Az első választás szívós anyagok (lágy fémek, alacsony széntartalmú acélok) esetén célszerű a jelentős maradó alakváltozások elkerülése érdekében. Rideg anyagok esetén általában nem előzi meg jelentős alakváltozás a törést. Itt tehát a második választás a szokásos.

A megengedett nyírófeszültséget a

$$\tau_{meg} = \frac{\tau_{jell}}{n} \quad (4.53)$$

összefüggés értelmezi, ahol az n a 3.2.7. szakaszból már ismert előírt biztonsági tényező.

Ellenőrzés esetén a keresztmetszeten fellépő nyírófeszültség (4.46) képlettel értelmezett maximumát számítjuk ki először és ezt hasonlítjuk össze a megengedett nyírófeszültséggel. Megfelel a csavarásra igénybevett kör-, vagy körgyűrű keresztmetszetű rúd, ha fennáll a

$$\tau_{max} = \frac{|M_c|}{K_p} \leq \tau_{meg} = \frac{\tau_{jell}}{n} \quad (4.54)$$

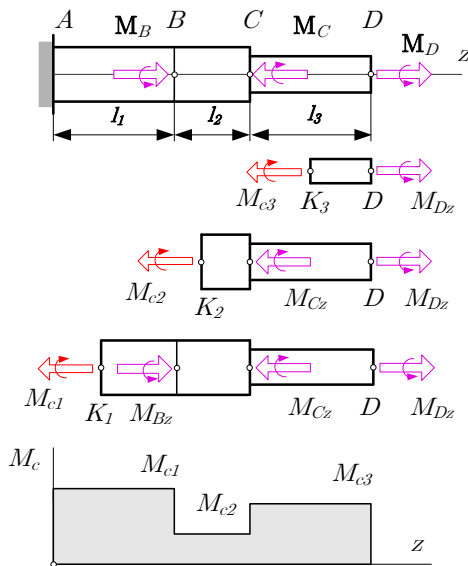
egyenlőtlenség. Méretezés esetén adott az M_c csavarónyomaték, valamint a rúd anyaga és első lépésben keressük azt a minimálisan szükséges K_{psz} keresztmetszeti tényezőt, amelyhez előírt n biztonsági tényező tartozik. A keresztmetszeti tényező K_{psz} alsó korlátja a (4.54) egyenlőtlenségből következik:

$$K_p \geq K_{psz} = \frac{|M_c|}{\tau_{meg}}. \quad (4.55)$$

A K_{psz} alsó korlát ismeretében – esetleg más szempontokat is figyelembe véve – megválasztható(k) a keresztmetszet átmérője, illetve átmérői.

4.2. VÁLTOZÓ KERESZTMETSZETŰ RÚD

4.2.1. Szakaszonként állandó keresztmetszet. A 4.19. ábra a szakaszonként állandó keresztmetszetű AD rudat, a rúd terheléseit – ezek z tengely irányú nyomatékok, amelyek a rúd B és C keresztmetszetein illetve a rúd D véglapján működnek –, valamint a rúd K_3D , K_2D és K_1D jelű részeit, továbbá a felsorolt rúdrészekben működő külső és belső erőket, végül pedig a csavarónyomatéki ábrát szemlélteti. Feltételezzük, hogy az 1, 2 és 3 jelű rúdszakaszokon belül mindenütt állandóak a prizmatikus kör-, és körgyűrűk keresztmetszetű rudak csavarási feladatával kapcsolatos képletekben szereplő és a rúdra jellemző mennyiségek, továbbá a csavarónyomaték értéke is, azaz I_{pi} , G_i , l_i és M_{ci} .



4.19. ábra.

Leolvasható az ábráról – mivel az $M_{Cz} < 0$ – az is hogy

$$\begin{aligned} M_{c1} &= M_{Bz} + M_{Cz} + M_{Dz}, \\ M_{c2} &= M_{Cz} + M_{Dz}, \quad M_{c3} = M_{Dz}. \end{aligned}$$

Ha eltekintünk a hirtelen keresztmetszet változások feszültségi és alakváltozási állapotra gyakorolt hatásától, ez ugyanis csak lokális zavarást okoz, akkor az összes eddigi eredményt, azaz a (4.45), (4.50) és (4.51) képleteket egyaránt érvényesnek tekinthetjük az egyes szakaszokon belül. Következőleg

$$\tau_{\varphi zi} = \frac{M_{ci}}{I_{pi}} R \quad (4.56)$$

a nyírófeszültség képlete az i -ik szakaszra nézve ($i = 1, 2, 3$). A rúd D keresztmetszetének elfordulása az A keresztmetszethez képest pedig úgy kapható meg, hogy összegezzük az egyes rúdszakaszok jobboldali végének a tekintett rúdszakasz kezdetéhez viszonyított Φ_i szögelfordulásait:

$$; \Phi_{DA} = \Phi_l = \Phi_1 + \Phi_2 + \Phi_3 = \sum_{i=1}^3 \frac{M_{ci} l_i}{I_{pi} G_i}. \quad (4.57)$$

A rúdban felhalmozódott teljes alakváltozási energia ugyanilyen módon az egyes rúdszakaszokban felhalmozódott alakváltozási energia összegeként adódik:

$$U = U_1 + U_2 + U_3 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^3 \frac{M_{ci}^2 l_i}{I_{pi} G_i}. \quad (4.58)$$

Mivel

$$\frac{\partial M_{ci}}{\partial M_{Dz}} = 1; \quad i = 1, 2, 3$$

a (4.58) képletből a (4.52) egyenlet általánosítását jelentő

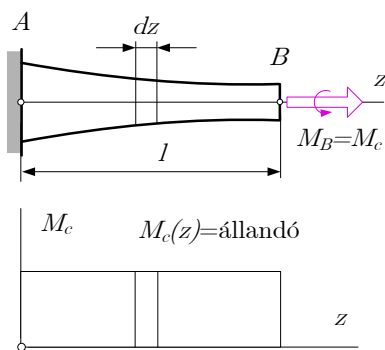
$$\frac{\partial U}{\partial M_{Dz}} = \sum_{i=1}^3 \frac{M_{ci} l_i}{I_{pi} G_i} \frac{\partial M_{ci}}{\partial M_{Dz}} = \sum_{i=1}^3 \frac{M_{ci} l_i}{I_{pi} G_i} = \Phi_{DA} = \Phi_l$$

összefüggés következnek.

A szakaszonként állandó keresztmetszetű rúd esetén azon alapul az ellenőrzés illetve méretezés, hogy minden egyes rúdszakaszra nézve fenn kell állnia a

$$\tau_{\max i} = \frac{|M_{ci}|}{K_{pi}} \leq \tau_{\text{meg } i} \quad (4.59)$$

relációnak, ahol $\tau_{\max i}$ a megengedett nyírófeszültség a rúd i -ik szakaszán.



4.20. ábra.

4.2.2. Folytonosan változó keresztmetszet. Ha folytonosan de csak igen kismértékben változik a kör-, illetve körgyűrű keresztmetszet területe – a 4.20. ábra ezt az esetet szemlélteti –, akkor jó közelítéssel fennáll, hogy

$$\tau_{\varphi z} = \frac{M_c(z)}{I_p(z)} R \quad (4.60)$$

a nyírófeszültség, a többi feszültségkoordináta pedig elhanyagolhatóan kicsiny. A rúd véglapjának szögelfordulását a dz hosszúságú elemi rúdszakasz két véglapja $d\Phi$ relatív szögelfordulásának integráljára adja. Maga a $d\Phi$ relatív szögelfordulás

a (4.50) képlettel számítható, ha az M_c helyére $M_c(z)$ -t – magán az ábrán állandó az $M_c(z)$ –, l helyére dz -t és az $I_p G$ szorzat helyére pedig $I_p(z) G(z)$ -t írunk. Következésképp:

$$\Phi = \int_0^l \underbrace{\frac{M_c(z)}{I_p(z) G(z)}}_{d\Phi} dz. \quad (4.61)$$

Hasonló megfontolással kapjuk (4.51)-ből, hogy

$$U = \frac{1}{2} \int_0^l \frac{M_c^2(z)}{I_p(z) G(z)} dz \quad (4.62)$$

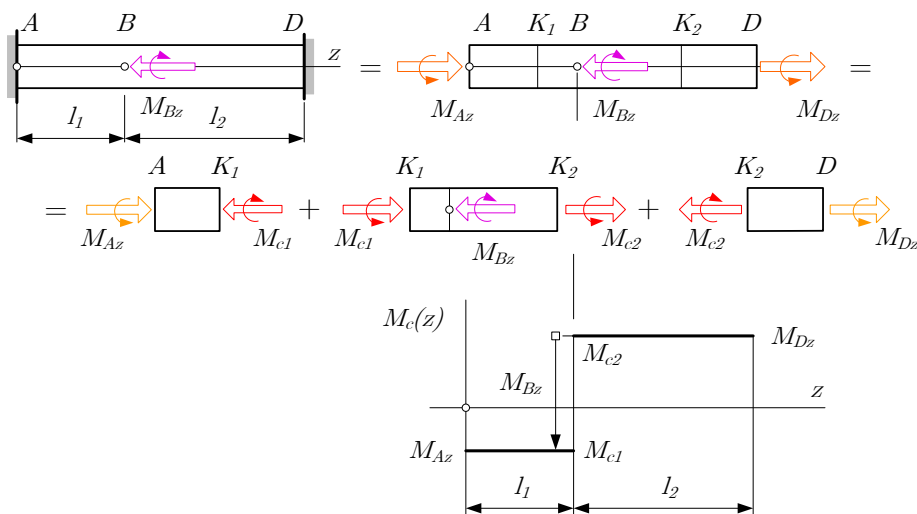
a rúdban felhalmozott alakváltozási energia. Ami pedig a fenti képletek érvényességét illeti érdemes ismételt hangsúlyozni, hogy azok csak akkor alkalmazhatók ha igen kismértékben változik az A keresztmetszet a z függvényében.

4.3. STATIKAILAG HATÁROZATLAN FELADATOK

Csavarásra igénybevett kör-, és körgyűrű keresztmetszetű rudak esetén úgy vesszük, hogy a nyomatékvektorok a rúd tengelyvonala mentén működnek, azaz egy egyensúlyi egyenlet áll rendelkezésre az ismeretlen támasztónyomaték(ok) meghatározására. Ha a rúd valamelyik végét befogjuk, akkor csak egy ismeretlen támasztónyomatékkal kell számolnunk, azaz a feladat statikailag határozott. Ha azonban a rúd mindkét vége befogott akkor két támasztónyomatékot kell meghatározni. Ez egyben azt is jelenti, hogy statikailag határozatlan a feladat, hiszen egy egyensúlyi egyenlet áll rendelkezésre a két ismeretlen meghatározására. Következésképp további egyenletre van szükség a feladat határozottá tételéhez. Ezt a pótlólagos egyenletet abból a feltételből kapjuk, hogy a második támasz révén valójában meggátoljuk, hogy a rúd befogott végei egymáshoz képest elforduljanak.

Mindez jól követhetően jelenik meg a 4.21. ábrán vázolt AD rúd esetén. A rúd két vége befogott. A terhelést a tengelyvonal B pontjában működő $M_{Bz} < 0$ nyomaték jelenti. Az ábra feltünteti

- a támaszairól levett rudat és a rá ható M_{Bz} terhelést, továbbá az ismeretlen M_{Az} , M_{Dz} támasztónyomatékokat,
- a rúd AK_1 , K_1K_2 és K_2D részeit – K_1 és K_2 az AB , illetve BD szakaszokon belül található rúdkeresztmetszetek –, valamint a rajtuk működő külső és belső erőket, és végül
- az $M_c(z)$ csavarónyomatéki ábrát.



4.21. ábra.

Mivel a rúd egyensúlyban van fenn kell állnia a

$$M_{Az} + M_{Bz} + M_{Dz} = 0 \quad (4.63)$$

nyomatéki egyenletnek. A rúd D keresztmetszetének zérus az A keresztmetszethez viszonyított szögelfordulása. Visszaidezve a (4.57) képletet írhatjuk tehát, hogy

$$\Phi_{DA} I_p G = \Phi_l I_p G = M_{c1} l_1 + M_{c2} l_2 = 0,$$

ahol az AK_1 illetve K_2D jelű rúdszakaszok egyensúlya alapján $M_{c1} = -M_{Az}$ és $M_{c2} = M_{Dz}$. Következésképp

$$M_{Dz} = \frac{l_1}{l_2} M_{Az} . \quad (4.64)$$

Az utóbbi formula (4.63)-ba történő helyettesítésével M_{Az} -t, majd az M_{Az} -re vonatkozó eredményt (4.64)-be írva M_{Dz} -t kapjuk

$$M_{Az} = -\frac{l_2}{l_1 + l_2} M_{Bz} , \quad M_{Dz} = -\frac{l_1}{l_1 + l_2} M_{Bz} . \quad (4.65)$$

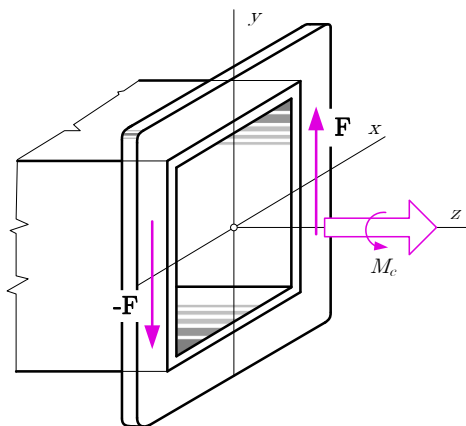
Ezzel megoldottuk a feladatot.

4.4. VÉKONYFALÚ, ZÁRT SZELVÉNYŰ PRIZMATIKUS RUDAK SZABAD CSAVARÁSA

A vizsgálat tárgyát képező rúd állandó keresztmetszetű, zárt szelvényű és vékonyfalú. A 4.22. ábra példaként szemlélteti egy ilyen téglalapkeresztmetszetű rúd egyik, terhelt végét. A rúd szemléltetett vége peremezett. Nyilvánvaló az ábráról, hogy a peremen kifejtett $\mathbf{F}$, $-\mathbf{F}$ erőpár csavarásra veszi igénybe a rudat. A vonatkozó csavarónyomatékokat M_c jelöli.

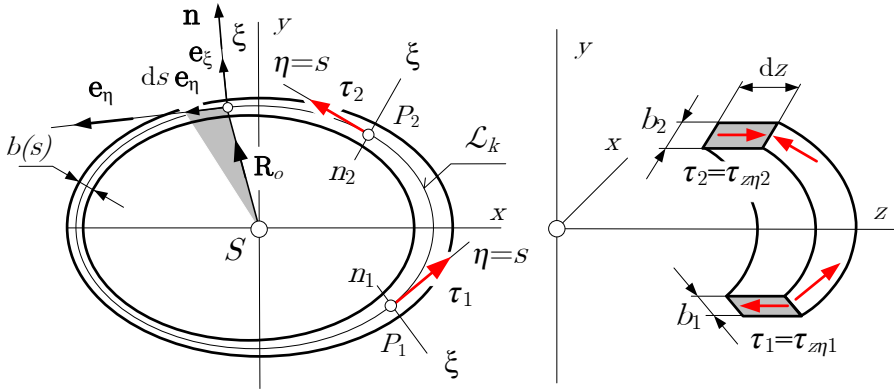
A csavart rúd hossz tengelye, összhangban az eddigiekkel, egybeesik a KR z tengelyével. A rúd keresztmetszetei pedig az xy koordinátasíkkal párhuzamos síkokban fekszenek.

Ha nem kör-, vagy körgyűrű keresztmetszetű rudat csavarunk, akkor a megfigyelések szerint a rúd keresztmetszeteit alkotó anyagi pontok a rúd palástjának alkotói irányában, azaz a z irányban is elmozdulnak. Ez azt jelenti hogy nem marad síkfelület a terhelés hatására alakváltozott keresztmetszet. Egy adott keresztmetszet pontjainak z irányú elmozdulását a keresztmetszet *öblösödésének* vagy *vetemedésének* nevezzük.



4.22. ábra.

Mivel az erőpárt alkotó erők a a rúd peremének síkjában működnek nincs gátolva a rúd keresztmetszeteinek z irányú elmozdulása. Ezzel összefüggésben *szabad csavarásról* beszélünk ha nincs meggátolva a keresztmetszetek pontjainak a rúd hossz tengelye menti elmozdulása. Ha, ezzel szemben valamilyen módon, pl. a támaszok révén, meg van gátolva a rúd keresztmetszeteinek z irányú mozgása, akkor *gátolt csavarásról* beszélünk. A továbbiakban feltételezzük, hogy a feladat szabad csavarási feladat.



4.23. ábra.

A 4.23. ábra baloldali része egy vékonyfalú prizmatikus rúd keresztmetszetét szemlélteti. A rúdszelvény úgy épül fel, hogy a szelvény középvonalára, ezt vékony vonallal rajzoltuk meg, merőlegesen mindkét irányban felmérjük a b vastagság felét. Maga a vastagság a szelvény $\mathcal{L}_k$ középvonala mentén mért s ívkoordináta függvénye: $b = b(s)$. A keresztmetszet középvonalának minden egyes pontjában értelmezhető egy jobbsodratú $\xi\eta\zeta$ ($\xi s\zeta$) lokális KR. A ξ tengely a középvonal érintője, melynek pozitív iránya egybeesik az s ívkoordináta pozitív irányával; az utóbbi irányban haladva a középvonalon balkéz felől esik a középvonal által határolt síkbeli tartomány. Az η tengely a középvonal külső normálisa, a ζ tengely pedig párhuzamos a z tengellyel. A középvonal pontjainak $\mathbf{R}_o = \mathbf{R}_o(s)$ a helyvektora. Legyen $\mathbf{n}$ a középvonal külső normális egységvektora. Nyilvánvaló az eddigiek alapján, hogy

$$\mathbf{e}_\xi = \mathbf{n}, \quad \mathbf{e}_\eta = \frac{d\mathbf{R}_o(s)}{ds} \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_\zeta = \mathbf{e}_\xi \times \mathbf{e}_\eta.$$

Az alábbiakban megkíséreljük tisztázni a rúd feszültségi állapotát. Ehhez a kérdéshez kapcsolódóan az alábbi feltevésekkel élünk:

1. A $b(s)$ falvastagság csak lassan és kis mértékben változik az s függvényében.
2. Mivel szabad csavarási feladatról van szó csak nyírófeszültség ébred a keresztmetszeten. Következésképp $\rho_z = \tau_z$.
3. A kialakuló feszültségállapot független a z koordinátától.
4. A nyírófeszültségnek nincs ξ irányú összetevője és állandó a falvastagság mentén. Ezért mindig megadható a

$$\tau_z = \tau_{\eta z}(s)\mathbf{e}_\eta(s) \quad (4.66)$$

alakban.

Az utóbbi feltevés azon alapul, hogy csak érintőirányú feszültség ébredhet a keresztmetszet peremén, továbbá, hogy kicsi és csak mérsékelten változik $b(s)$ falvastagság.

A 4.23. ábra jobboldali része egy a csőből kimetszett hasábot szemléltet. A hasáb két z tengellyel párhuzamos és az ábrán halványszürke színben megrajzolt határfelületét úgy kapjuk meg, hogy a baloldali ábrarészlet n_1 és n_2 jelű egyenesszakaszain áthaladó – a két egyenesszakasz mindegyike merőleges a cső középvonalára – és a z

tengellyel párhuzamos síkokat veszünk metszősíknak. A hasáb z tengelyre merőleges határfelületei a cső két egymástól dz távolságra fekvő keresztmetszetének részei. A hasábot szemléltető ábra, összhangban a nyírófeszültségek dualitásával, feltünteteti a hasábon működő feszültségeket is. Mivel a hasáb egyensúlyban van zérus a z irányú erők összege:

$$-b_1\tau_{z\eta_1}dz + b_2\tau_{z\eta_2}dz = 0.$$

Ebből az egyenletből, figyelembe azt a körülményt, hogy az n_1 és n_2 bárhol lehet a középvonalon, a

$$\tau_{\eta z}(s)b(s) = \text{állandó} = Q \quad (4.67)$$

összefüggés következik. A cső $b(s)$ falvastagságának és a falvastagság menti $\tau_{\eta z}(s)$ nyírófeszültségnek Q szorzatát *nyírófolyamnak* szokás nevezni. A (4.67) képlet szerint állandó a Q nyírófolyam a vékonyfalú, zárt keresztmetszetű cső szabad csavarási feladata esetén.

A nyírófolyam állandóságából következik az a természetes követelmény, hogy zérus értékű a keresztmetszeten ébredő belső erőrendszer, azaz a τ_z nyírófeszültségek eredője Valóban, a (3.13), (4.66) és (4.67) képletek alapján egyszerű átalakításokkal adódik, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{F}_S &= \int_A \rho_z dA = \int_A \tau_z \underbrace{dA}_{b(s)ds} = \oint_{\mathcal{L}_k} \mathbf{e}_\eta(s) \underbrace{\tau_{\eta z}(s)b(s)}_Q ds = \\ &= Q \oint_{\mathcal{L}_k} \underbrace{\mathbf{e}_\eta(s) ds}_{d\mathbf{R}_o} = Q \int_{P_1}^{P_1} d\mathbf{R}_o = Q \mathbf{R}_o \Big|_{P_1}^{P_1} = 0. \end{aligned}$$

A nyírófeszültség és a csavarónyomaték közötti kapcsolatot abból a feltételből kapjuk meg, hogy megegyezik a τ_z nyírófeszültség eloszlás nyomatéka az S pontra a terhelésből adódó $M_c \mathbf{e}_z$ csavarónyomatékkal. A számítások során vegyük figyelembe az alábbiakat:

1. A $\tau_z b(s)$ elemi eredő mindig a keresztmetszet középvonalán működik.
2. Mivel az $\mathbf{R}_o(s)$ és $d\mathbf{R}_o$ vektorok vektoriális szorzata merőleges a két vektorra, a szorzat értéke pedig a két vektor által kifeszített paralelogramma területe fennáll az $\mathbf{R}_o(s) \times \mathbf{e}_\eta(s) ds = \mathbf{R}_o(s) \times d\mathbf{R}_o = 2dA_o \mathbf{e}_z$ összefüggés, ahol dA_o a $\mathbf{R}_o(s)$ és $d\mathbf{R}_o = \mathbf{e}_\eta(s) ds$ vektorok által kifeszített halványszürke háromszög területe.

A (3.13), (4.66) és (4.67) összefüggések, valamint a fentiek alapján írható, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_S &= \boxed{M_c} \mathbf{e}_z = \int_A \mathbf{R} \times \rho_z dA = \int_A \mathbf{R}_o(s) \times \tau_z b(s) ds = \\ &= \oint_{\mathcal{L}_k} \mathbf{R}_o(s) \times \mathbf{e}_\eta(s) \underbrace{\tau_{\eta z}(s)b(s)}_Q ds = Q \int_{A_o} 2dA_o \mathbf{e}_z = \boxed{2\tau_{\eta z}(s)b(s)A_o} \mathbf{e}_z, \end{aligned}$$

ahol az A_o a keresztmetszet középvonala által határolt terület. Az utóbbi képlet bekelezett részeinek egyenlősége alapján

$$\boxed{\tau_{\eta z}(s) = \frac{M_c}{2b(s)A_o}} \quad (4.68)$$

a nyírófeszültség értéke. Vegyük észre, hogy a vékonyfalú cső csavarási feladata kapcsán levezetett (4.13)₁ összefüggés a fenti képlet speciális esete. Valóban elemi lépésekkel, a (4.13)₂ képlet helyettesítésével azt kapjuk a (4.13)₁ összefüggésből, hogy

$$\tau_{\varphi z} = \frac{M_c}{R_o A_k} = \frac{M_c}{R_o 2\pi b R_o} = \frac{M_c}{2b \underbrace{R_o^2}_{A_o} \pi} = \frac{M_c}{2b A_o} = \tau_{\eta z}.$$

Legyen l a vizsgálat tárgyát képező cső hossza. Jelölje továbbá Φ_l a cső végkeresztmetszetének a cső kezdeti keresztmetszetéhez viszonyított elfordulását az M_c csavarónyomaték hatására.

Tekintettel a (4.32) és (4.68) összefüggésekre

$$u = \frac{1}{2} \frac{\tau_{\eta z}^2}{G} = \frac{1}{2} \frac{M_c^2}{4G b^2(s) A_o^2} \quad (4.69)$$

a fajlagos alakváltozási energia értéke. A csőben felhalmozódó teljes alakváltozási energia a fajlagos alakváltozási energia integrálja a cső térfogatán:

$$U = \int_V u \, dV = \frac{1}{2} \int_V \frac{M_c^2}{4G b^2(s) A_o^2} \underbrace{dV}_{dA \, dz} = \frac{1}{2} \frac{M_c^2}{4G A_o^2} \int_A \frac{1}{b^2(s)} \underbrace{dA}_{b(s) \, ds} \underbrace{\int_l dz}_l = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{G \boxed{\oint_{\mathcal{L}_k} \frac{4A_o^2}{b(s)} \frac{ds}{b(s)}}}$$

Az

$$\boxed{I_c = \frac{4A_o^2}{\oint_{\mathcal{L}_k} \frac{ds}{b(s)}}} \quad (4.70)$$

jelölés bevezetésével ugyanolyan alakban írható fel a teljes alakváltozási energia mint a kör-, és körgyűrű keresztmetszetű rúd esetén:

$$\boxed{U = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{I_c G}} \quad (4.71)$$

A képletben álló I_c az I_p poláris másodrendű nyomaték analogonja a vékonyfalú, zárt szelvényű cső szabad csavarási feladata esetén. Az M_c csavarónyomaték által végzett munka most is a (4.28) képletből számítható. A (4.28) és (4.71) felhasználásával írható

$$U = \frac{1}{2} \frac{M_c^2}{I_c G} = \frac{1}{2} M_c \Phi_l = W_K$$

egyenletből rendre

$$\boxed{\Phi_l = \frac{M_c l}{I_c G} \quad \text{és} \quad \vartheta = \frac{\Phi_l}{l} = \frac{M_c}{I_c G}} \quad (4.72)$$

a végkeresztmetszetek egymáshoz viszonyított relatív szögelfordulása és a fajlagos elcsavarodási szög. A (4.68) és (4.70) összefüggéseket *Bredt*-féle képleteknek nevezi a szakirodalom.³

³Rudolf Bredt (1842-1900)

4.5. MINTAFELADATOK

4.1. A vékonyfalú rúd csavarási feladatával kapcsolatos (4.8) képlet szerint állandó az alakváltozási tenzor mátrixa HKR-ben. Következik-e a mátrix állandó voltából a tenzor állandósága is?

A válasz nem, hiszen az alakváltozási tenzor

$$\mathbf{A} = \alpha_R \circ \mathbf{e}_R + \alpha_\varphi \circ \mathbf{e}_\varphi + \alpha_z \circ \mathbf{e}_z = \frac{1}{2} \chi \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_\varphi + \frac{1}{2} \chi \mathbf{e}_\varphi \circ \mathbf{e}_z$$

diádikus előállításában $\mathbf{e}_\varphi$ a φ polárszögtől függ, azaz nem állandó.

4.2. Határozza meg számítással a vékonyfalú csőben ébredő feszültségi állapot főirányait!

A (4.15)₁ és (4.30) képletek szerint

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} \underline{\rho}_R & \underline{\rho}_\varphi & \underline{\rho}_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_R & \tau_{R\varphi} & \tau_{Rz} \\ \tau_{\varphi R} & \sigma_\varphi & \tau_{\varphi z} \\ \tau_{zR} & \tau_{z\varphi} & \sigma_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix}; \quad \tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi} = \frac{M_c}{I_p} R_o$$

a feszültségi tenzor mátrixa a vékonyfalú cső esetén alkalmazott $R\varphi z$ HKR-ben. A továbbiakban követhetők az 1.4. Mintafeladat lépései feltéve, hogy a $\underline{\mathbf{W}}$ helyére $\underline{\mathbf{T}}$ -t, a λ helyére pedig σ_n -t gondolunk. Megjegyezzük, hogy az R irány nyilvánvalóan főirány, hiszen $\tau_{\varphi R} = \tau_{zR} = 0$. A (2.59) alapján írható

$$P_3(\lambda) = -\det(\underline{\mathbf{T}} - \sigma_n \underline{\mathbf{E}}) = - \begin{vmatrix} -\sigma_n & 0 & 0 \\ 0 & -\sigma_n & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & -\sigma_n \end{vmatrix} = \sigma_n(\sigma_n - \tau_{\varphi z})(\sigma_n + \tau_{\varphi z}) = 0$$

egyenletből

$$\sigma_1 = \tau_{\varphi z}, \quad \sigma_2 = \sigma_R = 0 \quad \text{és} \quad \sigma_3 = -\tau_{\varphi z}$$

a három nagyság szerint rendezett főfeszültség, ha $M_c > 0$. Az $\mathbf{n}_1 = n_{R1} \mathbf{e}_R + n_{\varphi 1} \mathbf{e}_\varphi + n_{z1} \mathbf{e}_z$ meghatározásához az

$$\begin{bmatrix} -\sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & -\sigma_1 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{\varphi z} & -\sigma_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_{R1} \\ n_{\varphi 1} \\ n_{z1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\tau_{\varphi z} & 0 & 0 \\ 0 & -\tau_{\varphi z} & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{\varphi z} & -\tau_{\varphi z} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_{R1} \\ n_{\varphi 1} \\ n_{z1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

vagy ami ugyanaz az

$$\tau_{\varphi z} n_{R1} = 0, \quad \tau_{\varphi z} (n_{z1} - n_{\varphi 1}) = 0 \quad \text{és} \quad \tau_{\varphi z} (n_{\varphi 1} - n_{z1}) = 0$$

egyenletrendszer kell megoldani. Mivel $\tau_{\varphi z} \neq 0$ és a második két egyenlet nem független egy az $|\mathbf{n}_1| = 1$ normálási feltételnek is eleget tevő megoldás az

$$n_{R1} = 0, \quad n_{\varphi 1} = \frac{\sqrt{2}}{2}, \quad n_{z1} = \frac{\sqrt{2}}{2}, \quad \text{azaz az} \quad \mathbf{n}_1 = \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_\varphi + \mathbf{e}_z)$$

alakban írható fel. Megjegyezzük, hogy az $n_{R1} = 0$ eredmény azonnal következik abból is, hogy az R irány a 2 jelű főirány, és így

$$\mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_R,$$

következésképp a másik két főirányt adó $\mathbf{n}_1$ és $\mathbf{n}_3$ egységvektoroknak nem lehet R irányú összetevője. A 3 jelű főirányt az

$$\mathbf{n}_3 = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 = \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_\varphi + \mathbf{e}_z) \times \mathbf{e}_R = \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_\varphi - \mathbf{e}_z)$$

egységvektor adja. Ezek az eredmények megegyeznek a 4.1.5. szakasz – a részleteket illetően lásd a 4.13. ábrát – második feladatával kapcsolatos eredményekkel.

Ha $M_c < 0$, akkor

$$\sigma_1 = -\tau_{\varphi z}, \quad \sigma_2 = \sigma_R = 0 \quad \text{és} \quad \sigma_3 = \tau_{\varphi z},$$

a főfeszültségek, továbbá

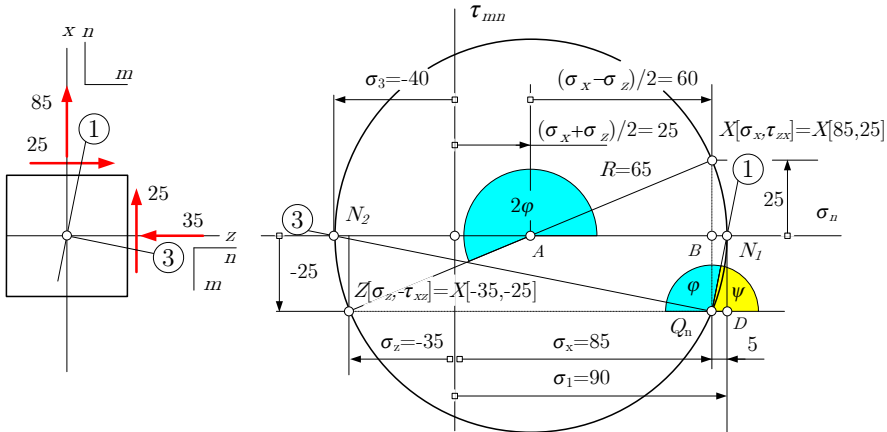
$$\mathbf{n}_1 = \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_\varphi - \mathbf{e}_z), \quad \mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_R \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_3 = \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_\varphi + \mathbf{e}_z).$$

a főirányokat adó egységvektorok.

4.3. Adott a feszültségi tenzor mátrixa az xyz KR-ben:

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 85 & 0 & 25 \\ 0 & -10 & 0 \\ 25 & 0 & -35 \end{bmatrix} \quad [\text{N/mm}^2]$$

Határozza meg a részleges Mohr-féle kördiagram segítségével a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzorhoz tartozó főfeszültségeket és főirányokat.



4.24. ábra.

Vegyük észre, hogy az y irány főirány, a $\sigma_y = -10$ feszültség pedig főfeszültség. Szószzerint követhetők tehát a megoldás 4.1.4. pontban ismertetett lépései. Magát a megoldást csak vázlatosan mutatjuk be, mivel a 4.24. ábra önmagáért beszél.

A pqr KR-nek most a zxy KR felel meg. Leolvasható a feszültségállapotot szemléltető elemi kocka y tengely felől vett nézeti képéről, hogy a körátmérőt a $Z[\sigma_n, \tau_{mn}] = Z[\sigma_z, -\tau_{xz}] = Z[-35, -25]$ és $X[\sigma_n, \tau_{mn}] = X[\sigma_x, \tau_{zx}] = X[85, 25]$ pontok határozzák meg. A ZX szakasz és a vízszintes tengely metszése a kör közepét adja: $\sigma_A = 25 \text{ N/mm}^2$. Ennek ismeretében az ABX derékszögű háromszögre felírt Pythagoras tételből $R = 65 \text{ N/mm}^2$ a kör sugara, amivel $\sigma_1 = 90 \text{ N/mm}^2$ és $\sigma_3 = -40 \text{ N/mm}^2$ a hiányzó főfeszültségek. ($\sigma_2 = \sigma_y = -10$; $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \sigma_3$).

Az ábra feltünteti a Q_n pontot, valamint az 1 jelű főtengely és a z tengely szögét – az 1 jelű főtengelytől óramutató járásával ellentétesen haladunk a z tengelyig.

Az is leolvasható az ábráról, hogy az 1 jelű főiránynak

$$\mathbf{n}_1 = \mathbf{e}_1 = \sin \psi \mathbf{e}_x + \cos \psi \mathbf{e}_z$$

az egységvektora, ahol a $Q_n DN_1$ derékszögű háromszög adataival

$$\operatorname{tg} \psi = 5, \quad \cos \psi = \frac{1}{\sqrt{1+\operatorname{tg}^2 \psi}} = \frac{1}{\sqrt{26}} \quad \text{és} \quad \sin \psi = \frac{\operatorname{tg} \psi}{\sqrt{1+\operatorname{tg}^2 \psi}} = \frac{5}{\sqrt{26}}.$$

Következőleg

$$\mathbf{n}_1 = \mathbf{e}_1 = \frac{1}{\sqrt{26}} (5 \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_z), \quad \mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_y \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_3 = \mathbf{e}_3 = \mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 = \frac{1}{\sqrt{26}} (-\mathbf{e}_x + 5 \mathbf{e}_z)$$

a főtengelyek KR-ének egységvektorai.

4.4. Igazolja a fajlagos alakváltozási energia rúd térfogatán vett integrálásával a csavart kör-, illetve körgyűrű keresztmetszetű rúd alakváltozási energiájával kapcsolatos (4.51) képlet helyességét.

Tiszta nyírás esetén a (4.32) képlet adja az alakváltozási energiasűrűség értékét. A (4.16) Hooke törvény, valamint a nyírófeszültséget a csavarónyomaték függvényében adó (4.45) összefüggések helyettesítésével

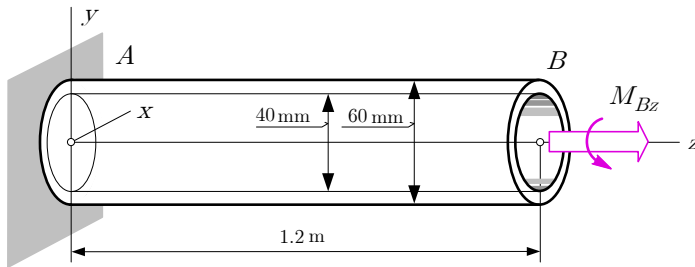
$$u = \frac{1}{2} \tau_{\varphi z} \gamma_{\varphi z} = \frac{1}{2G} \tau_{\varphi z}^2 = \frac{1}{2G} \frac{M_c^2}{I_p^2} R^2$$

a fajlagos alakváltozási energia. A teljes alakváltozási energiát adó integrál átalakítását az alábbiak részletezik:

$$U = \int_V u \, dV = \int \frac{1}{2G} \frac{M_c^2}{I_p^2} R^2 \underbrace{dV}_{dA \, dz} = \frac{1}{2G} \frac{M_c^2}{I_p^2} \underbrace{\int_A R^2 dA}_{I_p} \underbrace{\int_l dz}_l = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{I_p G}.$$

Az átalakítások során figyelembe vettük, hogy a G , az M_c és az I_p mindegyike állandó. A kapott eredmény valóban megegyezik a (4.51) képlettel.

4.5. A 4.25 ábrán vázolt baloldalon befogott 1.2 m hosszú körgyűrű keresztmetszetű rúdnek $d = 40$ mm a belső és $D = 60$ mm a külső átmérője. (a) Mekkora lehet a rudat csavarásra terhelő M_{Bz} nyomaték maximuma, ha a nyírófeszültség nem haladhatja meg a $|\tau_{\varphi z}|_{\max} = 72$ MPa értéket? (b) Mekkora a nyírófeszültség minimuma, ha az előző érték annak maximuma? (c) Mekkora a véglap szögelfordulása, ha a rúd lágyacélból készült, amelyre $G = 80$ GPa?



4.25. ábra.

- (a) Visszaidézve a (4.45) és (4.49) képleteket írhatjuk, hogy

$$M_c = \frac{2I_p |\tau_{\varphi z}|_{\max}}{D}, \quad (4.73)$$

ahol

$$I_p = \frac{(D^4 - d^4)\pi}{32} = \frac{(60^4 - 40^4)\pi}{32} = 1.021 \times 10^6 \text{ mm}^4.$$

a poláris másodrendű nyomaték. Ennek számszerű értékét, valamint a nyírófeszültség $|\tau_{\varphi z}|_{\max}$ maximumának abszolút értékét a (4.73) képletbe történő helyettesítve azonnal számítható a csavarónyomaték:

$$M_c = \frac{2I_p |\tau_{\varphi z}|_{\max}}{D} = \frac{2 \times 1.021 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 72 \text{ N/mm}^2}{60 \text{ mm}} = 2.4504 \times 10^6 \text{ Nmm}.$$

- (b) A $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültség az $R = d/2$ sugárnál, ez a belső palást sugara, nyilvánvalóan minimális. Mivel a nyírófeszültség homogén lineáris függvénye a sugárnak kapjuk, hogy

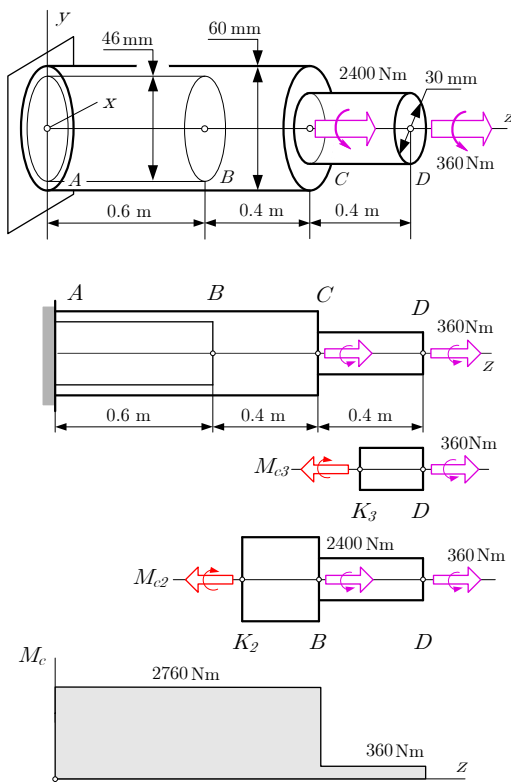
$$|\tau_{\varphi z}|_{\min} = \frac{d}{D} |\tau_{\varphi z}|_{\max} = \frac{40 \text{ mm}}{60 \text{ mm}} \times 72 \text{ N/mm}^2 = 48 \text{ N/mm}^2.$$

- (c) A véglap szögelfordulása a (4.50) képletbe történő alkalmas helyettesítésekkel adódik:

$$\phi_l = \frac{M_c l}{I_p G} = \frac{2.4504 \times 10^6 \text{ Nmm} \times 1.2 \times 10^3 \text{ mm}}{1.021 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} = 0.036 \text{ radián}.$$

Ezzel megoldottuk a feladatot.

4.6. A 4.26. ábrán vázolt és baloldali végén befogott tengely acélból készült ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ GPa}$). A tengely befogott végébe 46 mm átmérőjű lyukat fúrtak. A lyuknak 0.6 m a mélysége. Határozza meg a D keresztmetszet szögelfordulását, ha a tengelyt az ábrán feltüntetett csavarónyomatékok terhelik. Feltételezzük, hogy minden egyes tengelyszakasz tiszta csavarásra van igénybevéve.



4.26. ábra.

és az ábra adatainak felhasználásával megkapjuk ezek értékeit:

$$I_{p1} = \frac{(D_1^4 - d_1^4) \pi}{32} = \frac{((60 \text{ mm})^4 - (46 \text{ mm})^4) \pi}{32} = 8.328 \times 10^5 \text{ mm}^4,$$

$$I_{p2} = \frac{d_2^4 \pi}{32} = \frac{(60 \text{ mm})^4 \pi}{32} = 1.272 \times 10^6 \text{ mm}^4,$$

$$I_{p3} = \frac{d_3^4 \pi}{32} = \frac{(30 \text{ mm})^4 \pi}{32} = 79522 \text{ mm}^4.$$

A tengely véglapjának szögelfordulását az AB, BC és CD tengelyszakaszok B, C és D keresztmetszeteinek a kezdő A, B és C keresztmetszetekhez viszonyított szögelfordulásainak összege adja. A (4.57) képlet felhasználásával írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} \Phi_{DA} &= \Phi_l = \Phi_1 + \Phi_2 + \Phi_3 = \sum_{i=1}^3 \frac{M_{ci} l_i}{I_{pi} G_i} = \\ &= \frac{2760 \times 10^3 \text{ Nmm} \cdot 600 \text{ mm}}{8.328 \times 10^5 \text{ mm}^4 \cdot 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} + \frac{2760 \times 10^3 \text{ Nmm} \cdot 400 \text{ mm}}{1.272 \times 10^6 \text{ mm}^4 \cdot 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} + \\ &+ \frac{360 \times 10^3 \text{ Nmm} \cdot 400 \text{ mm}}{79522 \text{ mm}^4 \cdot 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} = 2.486 \times 10^{-2} + 1.085 \times 10^{-2} + 2.264 \times 10^{-2} = 0.05835. \end{aligned}$$

Az AB, BC és CD keresztmetszetpárok közötti szakaszok rendre az 1, 2 és 3 jelű szakaszok. Ezek mindegyike állandó keresztmetszetű, és amint az lentebb kiderül ezeken a szakaszokon belül állandó a csavarónyomaték (csavaróigénybevétel) értéke.

A 4.26. ábra az axonometrikus ábrarészlet után rendre szemlélteti a tengely előlnézeti képét, a K_3D és K_2D tengelyszakaszokat valamint a rájuk ható külső és belső erőket (csavarónyomatékokat). Mivel nincs külső terhelés az AC szakaszon belül, azonnal következik a K_3D és K_2D tengelyszakaszok egyensúlyából, hogy

$$M_{c1} = M_{c2} = 2760 \text{ NM}$$

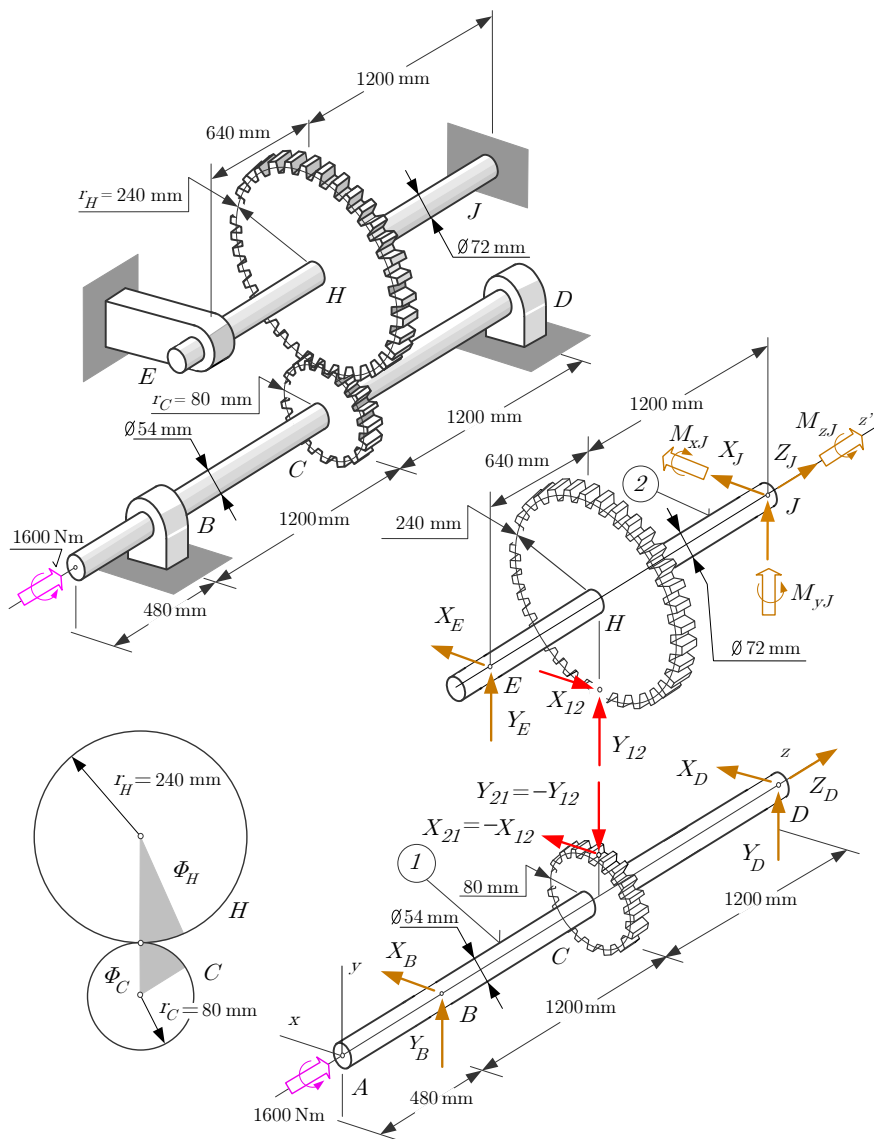
és

$$M_{c3} = 360 \text{ NM}.$$

A kapott értékekkel megrajzolt $M_c(z)$ függvény (a csavarónyomatéki ábra) a teljes ábra legalján látható.

A továbbiakban szükség lesz az 1, 2 és 3 jelű szakaszok keresztmetszeteinek poláris másodrendű nyomatékaira. A (4.48), (4.49) képletek

4.7. A 4.27. ábra két merevnek tekintett fogaskerekek révén egymáshoz kapcsolódó acéltengelyt ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ GPa}$) szemléltet. Határozza meg (a) az A keresztmetszet szögelfordulását a rúd hossz tengelye körül, valamint (b) a maximális nyírófeszültséget a tengelyekben feltéve, hogy csak a csavarás hatását vesszük figyelembe.



4.27. ábra.

Az ábra külön-külön is feltünteti a két tengelyt, valamint a rájuk ható külső és belső erőket, továbbá a C és H fogaskerekek középköreit. A támasztóerők és támasztónyomatékok megrajzolása során azt tételeztük fel, hogy a B , E támaszok görgős

támaszként viselkednek (nem gátolják az elfordulást és a z irányú mozgást), a D támasz csuklóként viselkedik (meggátolja a D pont elmozdulását, de ugyanott a forgást nem), míg a J támasz befogás, amely minden mozgást meggátol. Mivel a kitűzött feladat megoldása szémszögéből csak az $X_{21} = -X_{12}$ belső erőknél lesz szerepe a többi ismeretlen támasztóerő és támasztónyomaték meghatározásával ehelyütt nem foglalkozunk.

Az 1 jelű rúd tengelyére számított nyomatékok egyensúlyát az

$$m_z = 1600 \text{ Nm} - 80 \text{ mm } X_{21} = 0$$

egyenlet fejezi ki, ahonnan

$$X_{21} = 20 \text{ kN}.$$

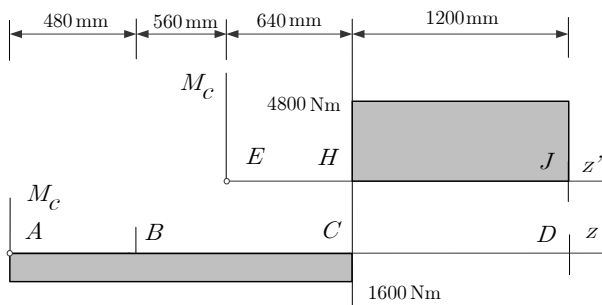
Mivel $X_{12} = -X_{21} = -20 \text{ kN}$ a 2 jelű rúd tengelyére számított nyomatékok egyensúlyából

$$m_{z'} = M_{zJ} - 240 \text{ mm } 20 \text{ kN} = 0,$$

vagyis

$$M_{zJ} = 4800 \text{ Nm}.$$

A kapott eredmények szerint, ez leolvasható a 4.28. csavarónyomatéki ábráról is, az 1 jelű rúd AC szakaszán $M_{c1} = -1600 \text{ Nm}$, a 2 jelű rúd HJ szakaszán pedig $M_{c2} = 4800 \text{ Nm}$ a csavarónyomaték értéke.



4.28. ábra.

A továbbiakban szükség lesz az egyes tengelyek poláris másodrendű nyomatékaira. A (4.48) alatti képlet felhasználásával

$$I_{p1} = \frac{D_1^4 \pi}{32} = \frac{(54 \text{ mm})^4 \pi}{32} = 8.3479 \times 10^5 \text{ mm}^4, \quad I_{p2} = \frac{D_2^4 \pi}{32} = \frac{(72 \text{ mm})^4 \pi}{32} = 2.6383 \times 10^6 \text{ mm}^4.$$

Tekintettel a (4.50) összefüggésre a H jelű fogaskerék ϕ_H szögelfordulásának, vagy ami ugyanaz a 2 jelű rúd H keresztmetszete J keresztmetszetéhez viszonyított szögelfordulásának

$$\begin{aligned} \Phi_H = \Phi_{HJ} = -\Phi_{JH} &= -\frac{M_{c2} l_{HJ}}{I_{p2} G} = -\frac{4800 \text{ Nm} \times 1200 \text{ mm}}{2.6383 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} = \\ &= -2.729 \times 10^{-2} \text{ rad} = -1.564^\circ \end{aligned}$$

az értéke. Mivel a két fogaskerék középkörén azonos ívek tartoznak a fogaskerekek szögelfordulásaihoz fennáll a

$$\Phi_H r_H = -\Phi_C r_C, \quad \text{azaz a} \quad \Phi_C = -\Phi_H \frac{r_H}{r_C} = -3 \Phi_H$$

egyenlet. Az A keresztmetszet C keresztmetszetéhez viszonyított szögelfordulását ugyanúgy számítjuk, mint a H jelű fogaskerék szögelfordulását:

$$\begin{aligned}\Phi_{AC} &= -\Phi_{CA} = -\frac{M_{c1} l_{AC}}{I_{p1} G} = \\ &= -\frac{-1600 \text{ Nm} \times 1680 \text{ mm}}{8.3479 \times 10^5 \text{ mm}^4 \times 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} = 4.025 \times 10^{-2} \text{ rad} = 2.306^\circ\end{aligned}$$

Az A keresztmetszet teljes szögelfordulását a

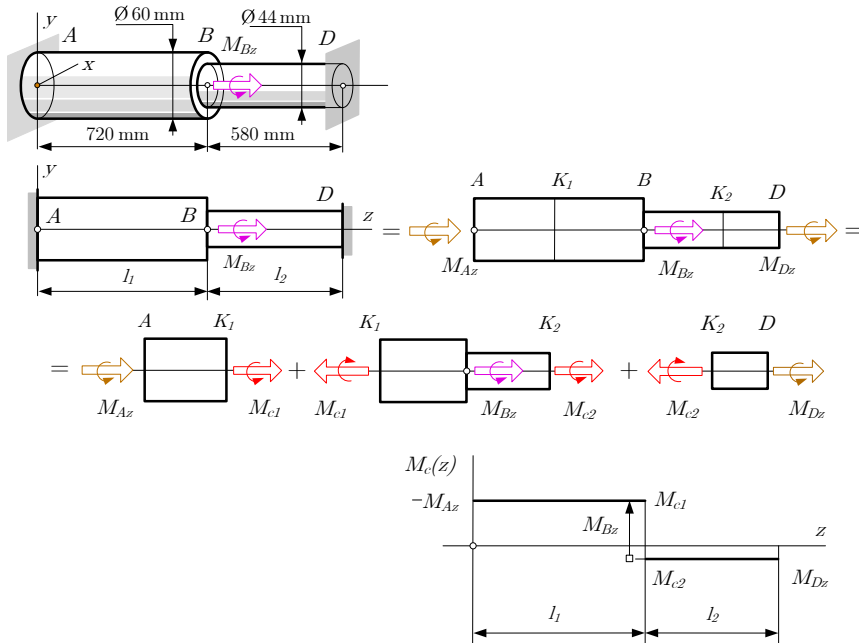
$$\Phi_A = \Phi_{AC} + \Phi_C = \Phi_{AC} - 3\Phi_H = 2.306^\circ + 3 \times 1.564^\circ = 6.998^\circ$$

összeg adja.

Felhasználva a (4.46) összefüggést az alábbiak szerint számíthatjuk a maximális nyírófeszültséget az 1 és 2 jelű rudakban:

$$\begin{aligned}\tau_{\max 1} &= \frac{|M_{c1}|}{I_{p1}} \frac{D_1}{2} = \frac{1600 \text{ Nm}}{8.3479 \times 10^5 \text{ mm}^4} \times 27 \text{ mm} = 51.7 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2} \\ \tau_{\max 2} &= \frac{|M_{c2}|}{I_{p2}} \frac{D_2}{2} = \frac{4800 \text{ Nm}}{2.6383 \times 10^6 \text{ mm}^4} \times 36 \text{ mm} = 65.5 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}\end{aligned}$$

4.8. A 4.29. ábrán vázolt tengely 1 jelű AB szakasza acélból ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ MPa}$), 2 jelű BD szakasza pedig bronzból ($G_{\text{bronz}} = 40 \text{ MPa}$) készült. A tengelyt az $M_{Bz} = 1200 \text{ Nm}$ nyomaték terheli. Határozza meg a csavarásból adódó nyírófeszültség maximumát mind az (a) AB , mind pedig a (b) BD szakaszon belül, ha nem vesszük figyelembe a keresztmetszet változás hatását a feszültségképre.



4.29. ábra.

Az rúd axonometrikus képe alatti ábrarészlet – pozitívnak véve az ismeretlen mennyiségeket – feltünteti (i) a rúd előlnézeti képét, (ii) a támaszairól levett rudat

annak M_{Bz} terhelésével, (iii) a rúdon működő egyelőre ismeretlen M_{Az} , M_{Dz} támasztónyomatékokat, (iv) a rúd AK_1 , K_1K_2 és K_2D jelű részeit – K_1 és K_2 az AB , illetve BD szakaszokon belül található rúdkeresztmetszetek –, továbbá (v) a rajtuk ható külső és belső erőket, és végül (vi) az $M_c(z)$ csavarónyomatéki ábra vázlatát.

Érdemes ehelyütt felhívni a figyelmet arra a körülményre, hogy az előjelek tekintetében a végeredmény figyelembevételével jelleghelyesen rajzoltuk meg a csavarónyomatéki ábrát. Ez a körülmény azonban nem játszik szerepet a számításokban.

Mivel a rúd egyensúlyban van fenn kell állnia a

$$M_{Az} + M_{Bz} + M_{Cz} = 0$$

az egyensúlyi egyenletnek. Az A és D keresztmetszet befogott volta miatt pedig zérus az egymáshoz viszonyított szögelfordulásuk. Írhatjuk tehát a (4.57) képlet alapján, valamint az AK_1 , K_2D rúdszakaszok egyensúlyából következő $M_{c1} = -M_{Az}$, $M_{c2} = -M_{Dz}$ képletek figyelembevételével, hogy

$$\Phi_{AD} = \frac{M_{c1} l_1}{I_{p1} G_1} + \frac{M_{c2} l_2}{I_{p2} G_2} = -\frac{M_{Az} l_1}{I_{p1} G_1} + \frac{M_{Dz} l_2}{I_{p2} G_2} = 0.$$

Az utóbbi két egyenletből egyszerű számításokkal kapjuk a

$$M_{Az} = -\frac{I_{p1} G_1 l_2}{I_{p1} G_1 l_2 + I_{p2} G_2 l_1} M_{Bz} \quad \text{és} \quad M_{Dz} = -\frac{I_{p2} G_2 l_1}{I_{p1} G_1 l_2 + I_{p2} G_2 l_1} M_{Bz}$$

eredményeket. Vegyük észre, hogy állandó keresztmetszetű homogén rúdra a fenti képletek a (4.65) alatti megoldásokra egyszerűsödnek.

Az $M_{c1} = -M_{Az}$ és $M_{c2} = M_{Bz}$ nyomatékok számításához szükség van az 1 és 2 jelű rúdszakaszok keresztmetszeteinek poláris másodrendű nyomatékaira. A (4.48) képlet alapján kapjuk, hogy

$$I_{p1} = \frac{D_1^4 \pi}{32} = \frac{(60 \text{ mm})^4 \pi}{32} = 1.2723 \times 10^6 \text{ mm}^4,$$

$$I_{p2} = \frac{D_2^4 \pi}{32} = \frac{(44 \text{ mm})^4 \pi}{32} = 3.6797 \times 10^5 \text{ mm}^4.$$

A poláris másodrendű nyomatékokkal, valamint a feladat többi adataival

$$I_{p1} G_1 l_2 = 1.2723 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 8 \times 10^4 \text{ MPa} \times 580 \text{ mm} = 5.9035 \times 10^{13} \text{ Nmm}^3,$$

$$I_{p2} G_2 l_1 = 3.6797 \times 10^5 \text{ mm}^4 \times 4 \times 10^4 \text{ MPa} \times 720 \text{ mm} = 1.0598 \times 10^{13} \text{ Nmm}^3,$$

$$I_{p1} G_1 l_2 + I_{p2} G_2 l_1 = 5.9035 \times 10^{13} + 1.0598 \times 10^{13} \text{ Nmm}^3 = 6.9633 \times 10^{13} \text{ Nmm}^3,$$

azaz

$$M_{Az} = -M_{c1} = -\frac{I_{p1} G_1 l_2}{I_{p1} G_1 l_2 + I_{p2} G_2 l_1} M_{Bz} = -\frac{5.9035}{6.9633} \times 1200 \text{ Nm} = -1017.4 \text{ Nm},$$

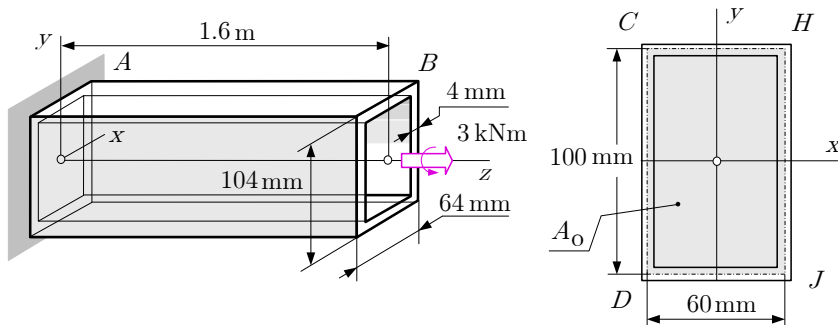
$$M_{Dz} = M_{c2} = -\frac{I_{p2} G_2 l_1}{I_{p1} G_1 l_2 + I_{p2} G_2 l_1} M_{Bz} = -\frac{1.0598}{6.9633} \times 1200 \text{ Nm} = -182.6 \text{ Nm}.$$

A támasztónyomatékok birtokában a (4.46) képlet segítségével számíthatjuk a nyírófeszültségek maximumait:

$$\tau_{\max 1} = \frac{|M_{c1}|}{I_{p1}} \frac{D_1}{2} = \frac{1017.4 \times 10^3 \text{ Nmm}}{1.2723 \times 10^6 \text{ mm}^4} \times 30 \text{ mm} \simeq 24 \text{ MPa},$$

$$\tau_{\max 2} = \frac{|M_{c2}|}{I_{p2}} \frac{D_2}{2} = \frac{182.6 \times 10^3 \text{ Nmm}}{3.6797 \times 10^5 \text{ mm}^4} \times 2 \text{ mm} \simeq 11 \text{ MPa}.$$

4.9. A 4.30. ábra vékonyfalú zárt szelvényű húzott acélrudat szemléltet ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ GPa}$). A rudat csavarónyomaték terheli. (a) Számítsa ki a négy fal mindegyikében a nyírófeszültséget! (b) Határozza meg az I_c másodrendű nyomaték értékét, majd ennek ismeretében a B keresztmetszet A keresztmetszethez viszonyított Φ_{AB} szögelfordulását, illetve (c) a csavarónyomaték munkáját (a rúdban felhalmozódó alakváltozási energiát)!



4.30. ábra.

Az ábra jobboldala külön is feltünteti a rúd keresztmetszetét. Leolvasható erről az ábrarészletről – lásd a szaggatott vonallal határolt és halványzürkén kiemelt téglalapot –, hogy

$$A_o = 6 \times 10^3 \text{ mm}^2$$

a keresztmetszet középvonala által határolt terület. Mivel állandó a rúd falvastagsága következik, hogy ugyanaz a keresztmetszet középvonala mentén, azaz mind a négy oldalfalban, a nyírófeszültség. A (4.68) képlet és az ábra adatai alapján kapjuk, hogy

$$\tau_{\eta z}(s) = \frac{M_c}{2b(s)A_o} = \frac{3 \text{ kNm}}{2 \times 4 \text{ mm} \times 6 \times 10^3 \text{ mm}^2} = 62.5 \text{ MPa}$$

a nyírófeszültség értéke.

Az I_c másodrendű nyomaték, ismét felhasználva az ábra adatait, a (4.70) képlet segítségével számítható:

$$I_c = \frac{4A_o^2}{\oint_{C_k} \frac{ds}{b(s)}} = \frac{4 \times (6 \times 10^3 \text{ mm}^2)^2}{\frac{1}{4 \text{ mm}} \times [2 \times 100 \text{ mm} + 2 \times 60 \text{ mm}]} = 1.8 \times 10^6 \text{ mm}^4.$$

Az I_c birtokában a (4.72) képlet szerint

$$\Phi_{AB} = \frac{M_c l}{I_c G} = \frac{3 \text{ kNm} \times 1.6 \text{ m}}{1.8 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 80 \times 10^3 \text{ N/mm}^2} = 3.333 \times 10^{-2} \text{ rad}$$

a B keresztmetszet szögelfordulása.

A (4.71) és a (4.72) képletekkel

$$U = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 l}{I_c G} = \frac{1}{2} M_c \Phi_{AB} = \frac{1}{2} \times 3 \text{ kNm} \times 3.333 \times 10^{-2} \text{ rad} = 50000.0 \text{ Nmm}$$

az M_c csavarónyomaték munkája (a rúdban felhalmozódott alakváltozási energia).

GYAKORLATOK

4.1. Adott a feszültségi tenzor mátrixa az xyz KR-ben:

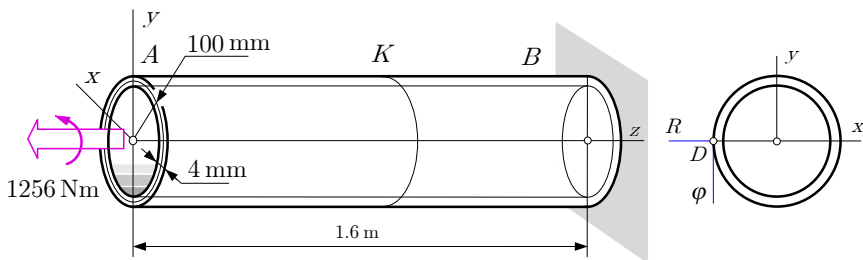
$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 90 & 80 & 0 \\ 80 & -30 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ [N/mm}^2\text{]}$$

Határozza meg a részleges Mohr-féle kördiagram segítségével a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzorhoz tartozó főfeszültségeket és főirányokat. (A megoldás során a 4.3. Mintafeladat gondolatmenetét kövesse.)

4.2. Határozza meg az 1.11. Gyakorlatban adott feszültségi tenzor esetén a részleges Mohr-féle kördiagram segítségével a feszültségi tenzorhoz tartozó főfeszültségeket és főirányokat! (A megoldás során most is a 4.3. Mintafeladat gondolatmenetét kövesse.)

4.3. Írja föl csavart kör- és körgyűrű keresztmetszetű prizmatikus rúd esetén az elmozdulásmező, az alakváltozási tenzort és a feszültségi tenzort az xyz kartéziszi KR-ben – a (4.34) képletből érdemes kiindulni.

4.4. A 4.31. ábrán vázolt vékonyfalú csövet az $M_c = 1256 \text{ Nm}$ csavarónyomaték terheli. Az ábra feltünteti a cső egy K keresztmetszetét is. [Az (a), ..., (e) kérdések megválaszolásakor a 4.1. szakasz képleteit alkalmazza!]



4.31. ábra.

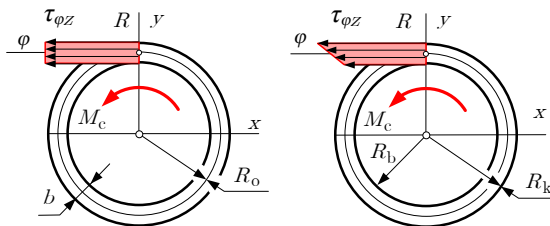
(a) Számítsa ki a K keresztmetszet D pontjában a τ_{yz} feszültség értékét ($\pi \approx 3.14$)! (b) Írja fel a $\mathbf{T}_D$ feszültségi tenzor mátrixát az xyz kartéziszi és az $R\varphi z$ henger KR-ben és szemléltesse a D pont feszültségi állapotát az elemi kockán! (c) Számítsa ki a D pontbeli alakváltozási tenzor mátrixát mindkét KR-ben, ha a cső bronzból készült ($G_{\text{bronz}} = 40 \text{ GPa}$)! (d) Számítsa ki az A keresztmetszet szögelfordulását a befogott B keresztmetszethez viszonyítva! (e) Mekkora a csőben felhalmozódott alakváltozási energia?

4.5. Oldja meg az előző feladatot vastag falúnak tekintve a csövet. Hány százaléka az előző feladat (a) kérdésének megválaszolása során kapott τ_{yz} feszültség abszolút értéke a pontos megoldásból adódó $\tau_{\max}$ -nak?

4.6. Mekkora legyen a 4.31 ábrán vázolt cső belső átmérője változatlan külső átmérő mellett, ha 22.25 kNm a csavarónyomaték értéke és $\tau_{\text{meg}} = 50 \text{ MPa}$?

4.7. A 4.32. ábra körgyűrű keresztmetszetű rúd esetén szemlélteti a rúd egy keresztmetszetében az M_c csavarónyomaték hatására kialakuló feszültségeloszlást az y

tengely mentén $y > 0$ esetén, ha a rúd vékonyfalú és a vonatkozó (4.13) közelítő, illetve ha a pontos (4.43) megoldást használjuk.



4.32. ábra.

(a) Mutassa meg felhasználva az ábra adatait, hogy a pontos megoldásból számított $\tau_{\max}$ és a közelítő megoldásból számított $|\tau_{\phi z}| = \tau$ eleget tesz a

$$\frac{\tau_{\max}}{\tau} = \frac{1 + \frac{b}{2R_o}}{1 + \left(\frac{b}{2R_o}\right)^2}$$

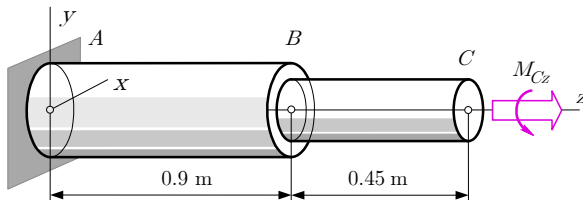
összefüggésnek! (b) Igazolja, kihasználva a fenti összefüggést, hogy a $b/2R_o < 0.112$ reláció fennállása esetén kisebb mint 5% a pontos megoldáshoz viszonyított hiba!

4.8. Jelölje a csavart körgyűrű keresztmetszetű rúd külső átmérőjét R_k , belső átmérőjét pedig R_b . Határozza meg az előző feladatból vett $\tau_{\max}/\tau$ hányados értékét az $R_b/R_k = 1.0, 0.95, 0.9, 0.85, 0.8, 0.75$, és 0.5 viszonyszámokra.

4.9. Mekkora az átmérője a 6.4 m hosszú csavart acélrúdnak, ha a véglapja egy teljes fordulatot végez és a maximális nyírófeszültség nem haladhatja meg a 125.6 MPa értéket ($G_{\text{acél}} = 8.0 \times 10^4 \text{ N/mm}^2$; $\pi \approx 3.14$).

4.10. Melegvíz kút fúrásakor a fúrófej a 900 m mélységet érte el. Újraindításkor azt figyelték meg, hogy a 200 mm külső átmérőjű acél fúrócső egy teljes fordulatot végez mielőtt a fúrófej újra munkához kezdene. Mekkora a fúrócsőben a csavarásból adódó nyírófeszültség maximuma? ($G_{\text{acél}} = 8.0 \times 10^4 \text{ N/mm}^2$.)

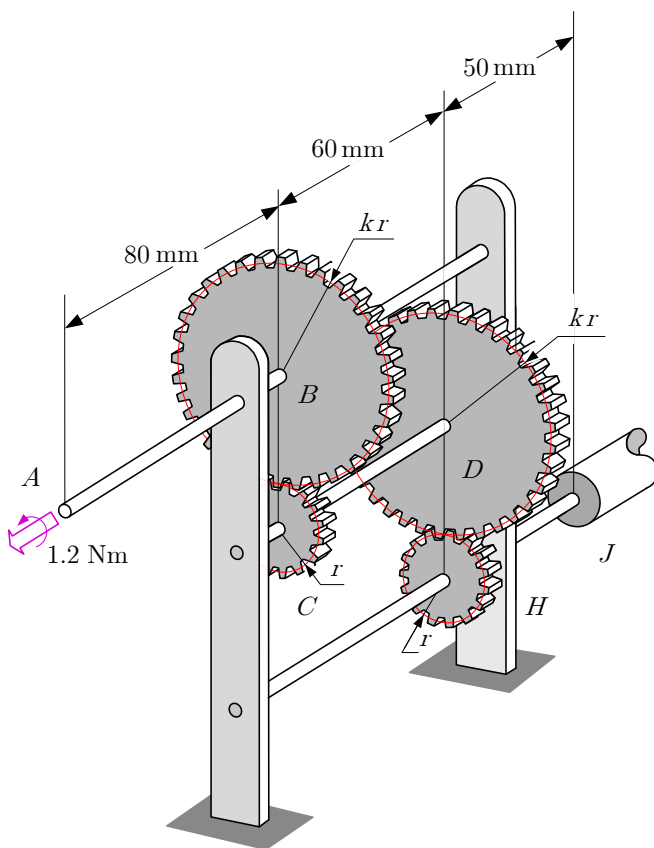
4.11. A 4.33. ábrán vázolt rúd AB szakaszán 36 MPa, BC szakaszán pedig 90 MPa a megengedett nyírófeszültség. Az AB szakasznak 92 mm a BC szakasznak pedig 70 mm az átmérője. Mekkora lehet a rudat terhelő M_{Cz} csavarónyomaték maximuma, ha nem vesszük figyelembe a keresztmetszet változás feszültséggyűjtő hatását?



4.33. ábra.

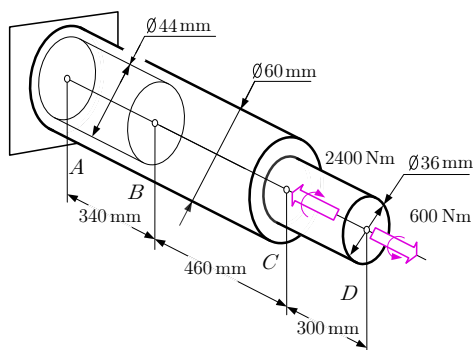
4.12. A 4.33. ábrán vázolt rúd AB szakasza bronzból ($G_{\text{bronz}} = 40 \text{ GPa}$), BC szakasza pedig acélból ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ GPa}$) készült. A megengedett nyírófeszültség értéke ugyanakkora mindkét szakaszon, mint az előző feladatban. A rudat az $M_{Cz} = 6 \text{ kNm}$ csavarónyomaték terheli. Határozza meg (a) az AB és BC szakaszok átmérőit, majd (b) a C keresztmetszet szögelfordulását, és végül (c) a rúdban felhalmozódott alakváltozási energiát.

4.13. Az AB tengely valamely műszer mért jellel arányos elfordulását közvetíti egy fogaskerekekből és tengelyekből álló és alkalmas áttételt biztosító jelátalakító révén, amely négy merevnek tekintett fogaskerékből és 5 mm átmérőjű tengelyekből áll. Két fogaskeréknek r , a másik két fogaskeréknek pedig kr a sugara. Mekkora az A keresztmetszet szögelfordulása, ha a jelfogadó oldal megakad, azaz nem tud elfordulni a J keresztmetszet. ($G = 80 \text{ GPa}$, $k = 2$.)



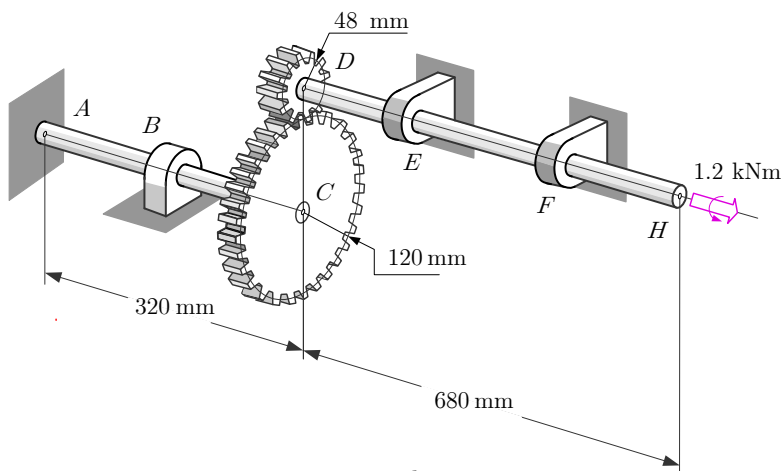
4.34. ábra.

4.14. A 4.35. ábrán vázolt tengelyszerű alkatrész AC szakasza bronzból ($G_{\text{bronz}} = 39 \text{ GPa}$), CD szakasza pedig alumíniumból készült ($G_{\text{al}} = 26 \text{ GPa}$). Az AB szakaszban 44 mm átmérőjű furat van. Határozza meg az ábra adataival (a) a maximális nyírófeszültséget, (b) a véglap szögelfordulását és (c) az alakváltozási energiát!



4.35. ábra.

4.15. A 4.36. ábrán vázolt és egymáshoz merevnek vett fogaskerekkel kapcsolódó két acéltengely ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ GPa}$) azonos átmérőjű kell, hogy legyen. További követelmény, hogy a nyírófeszültség maximumának ki kell elégítenie a $\tau_{\text{max}} \leq 64 \text{ MPa}$ relációt és hogy a H keresztmetszet rúd tengelye körüli szögelfordulása nem nagyobb, mint 1.5° . Határozza meg a tengelyek közös átmérőjét, ha csak a csavarás hatását vesszük figyelembe!

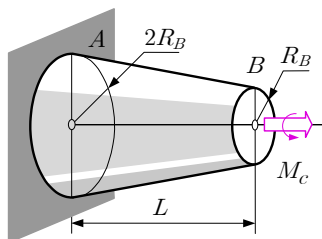


4.36. ábra.

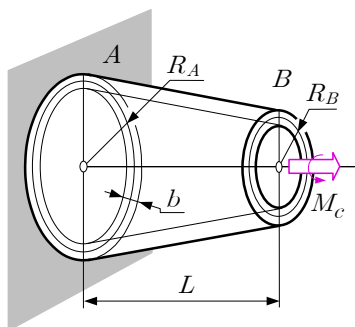
4.16. Mutassa meg, hogy a 4.37. ábrán vázolt kúpos tengely esetén

$$\phi_{AB} = \frac{7}{12\pi} \frac{M_c L}{G R_B^4}$$

a B keresztmetszet A keresztmetszetéhez viszonyított szögelfordulása. (Az igazolás a (4.61) képlet értelemszerű alkalmazásán alapul.)



4.37. ábra.



4.38. ábra.

4.17. A 4.38. ábrán vázolt kúp alakú héj vékony ($b/R_B < 0.1$). Mutassa meg, hogy ez esetben

$$\Phi_{AB} = \frac{M_c}{4\pi G} \frac{L}{b} \frac{R_A + R_B}{R_A^2 R_B^2}$$

a B keresztmetszet A keresztmetszethez viszonyított szögelfordulása.

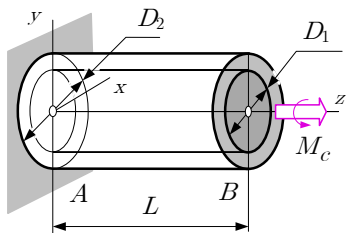
4.18. Igazolja, hogy a 4.38. ábrán vázolt kúp alakú héj esetén

$$\Phi_{AB} = \frac{M_c}{6\pi G} \frac{L}{R_A - R_B} \frac{1}{b^3} \ln \frac{1 + \left(\frac{b/2}{R_B}\right)^2}{1 + \left(\frac{b/2}{R_A}\right)^2}$$

a B keresztmetszet A keresztmetszethez viszonyított szögelfordulása, ha vastag a héj.

4.19. Oldja meg a 4.8. Mintafeladatot, ha a rúd teljes egészében (a) acélból illetve (b) bronzból készült. Mi a változás lényege a befogás helyén ébredő támasztónyomatékok (csavarónyomatékok) tekintetében?

4.20. Tételezze fel, hogy a 4.14. Gyakorlatban vizsgált és a 4.35. ábrán vázolt tengelyszerű alkatrész D keresztmetszete is befogott. Mekkora a maximális nyírófeszültség, ha az alkatrészt a D keresztmetszetében működő és az ábrán is feltüntetett 2400 Nm nyomaték terheli.



4.39. ábra.

4.21. A 4.39. ábra heterogén anyagú tengelyt szemléltet. Ennek, ha $0 \leq R < D_1/2$ akkor G_1 és ν_1 , ha $D_1/2 < R \leq D_2/2$ akkor pedig G_2 és ν_2 az anyagjellemzői. A két különböző anyag közös felületén, azaz a $D_1/2$ sugarú hengeren azonos a φ irányú elmozdulás. Mutassa meg, hogy

$$\tau_{\varphi z} = \frac{M_{c1}}{I_{p1}} R \quad \text{ha} \quad 0 \leq R < D_1/2$$

$$\tau_{\varphi z} = \frac{M_{c2}}{I_{p2}} R \quad \text{ha} \quad D_1/2 < R \leq D_2/2$$

ahol I_{p1} és I_{p2} rendre a D_1 átmérőjű kör illetve a D_1 belső-, és D_2 külső átmérőjű körgyűrű poláris másodrendű nyomatéka, és

$$\vartheta = \frac{M_c}{I_{p1}G_1 + I_{p2}G_2}$$

a fajlagos szögelfordulás, amellyel

$$M_{ci} = \vartheta G_i I_{pi} = \frac{I_{pi} G_i}{I_{p1} G_1 + I_{p2} G_2} M_c, \quad i = 1, 2.$$

(Abból a körülményből érdemes kiindulni, hogy a heterogén tengely elmozdulásmezeje ugyanúgy számítható mint homogén esetben, azaz érvényesek a (4.34), (4.36) és (4.37) összefüggések.)

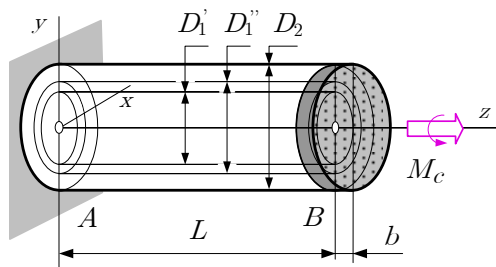
4.22. Mutassa meg, hogy az előző feladatban vizsgált tengely esetén

$$\Phi_{AB} = \frac{M_c L}{I_{p1}G_1 + I_{p2}G_2}, \quad U = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 L}{I_{p1}G_1 + I_{p2}G_2}$$

a B keresztmetszet A keresztmetszethez viszonyított szögelfordulása és a tengelyben felhalmozódó rugalmas energia.

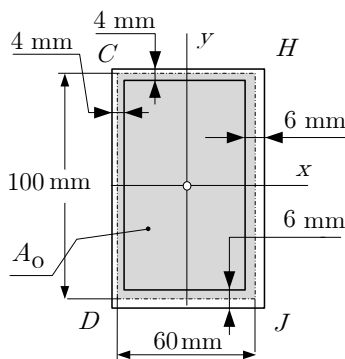
4.23. Általánosítsa a 4.21. és a 4.22. Gyakorlatok eredményeit három, vagy több különböző rétegből felépülő tengely esetére.

4.24. A 4.40. ábrán vázolt alkatrész az alumíniumból készült $D_1 = D_1' = 52$ mm átmérőjű tömör tengelyből, valamint a $D_1'' = 60$ mm belső-, illetve $D_2'' = 80$ mm külső átmérőjű bronz csőből áll. Az alkatrész baloldala befogott, jobboldalát pedig egy b vastagságú merev tárcsa zárja le – a tárcsa vastagságának nem lesz szerepe a számításokban –, amely mereven csatlakozik a tengelyhez és a csőhöz (együtt fordul el ezekkel). Az alkatrésznek $L = 800$ mm a hossza, $G_{\text{al}} = G_1 = 26$ GPa, $G_{\text{bronz}} = G_2 = 40$ GPa. Mekkora M_c nyomaték terhelheti az alkatrészt, ha 60 MPa az alumínium és 84 MPa a bronz esetén megengedett nyírófeszültség? Mekkora az így meghatározott nyomaték munkája? (Vegyük észre, hogy értelemszerűen alkalmazhatók a 4.21. és a 4.22. Gyakorlatok eredményei a megoldás során.)



4.40. ábra.

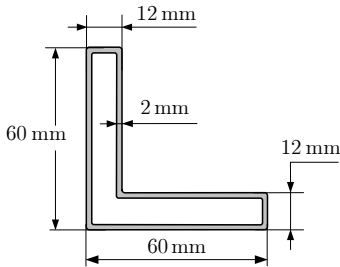
4.25. Válaszolja meg a 4.8 Mintafeladat valamennyi kérdését, ha a keresztmetszet CD és CH oldallapjainak 4 mm, a keresztmetszet DJ és HJ jelű oldallapjainak pedig 6 mm a vastagsága – ezt a keresztmetszetet a 4.41. ábra szemlélteti.



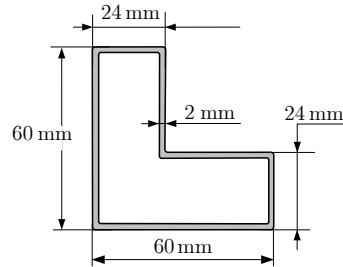
4.41. ábra.

4.26. A 4.42. ábra egy 1.4 m hosszú vékonyfalú alumínium rúd keresztmetszetét mutatja. Mekkora a rúdban ébredő nyírófeszültség, ha 20 Nm csavarónyomaték terheli a rudat. Számítsa ki továbbá (a) a rúd csavarómerevségét, (b) a rúd egyik végének

a másikhoz viszonyított szögelfordulását, valamint (c) a rúdban tárolt alakváltozási energiát. ($G_{\text{al}} = 26 \text{ GPa}$.)

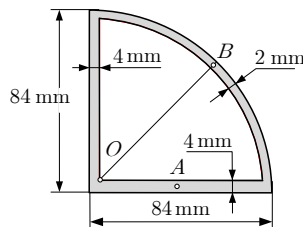


4.42. ábra.



4.43. ábra.

4.27. A 4.43. ábra egy 1.8 m hosszú vékonyfalú acélrúd keresztmetszetét mutatja. Mekkora csavarónyomaték terhelheti a rudat, ha nem haladhatja meg a rúdban ébredő nyírófeszültség a 4 MPa értéket. Számítsa ki (a) a rúd csavarómerevségét, valamint (b) a rúd egyik végének a másikhoz viszonyított szögelfordulását a legnagyobb megengedhető nyomaték esetén. ($G_{\text{acél}} = 80 \text{ GPa}$.)



4.44. ábra.

4.28. A 4.44. ábra egy 1.8 m hosszú vékonyfalú alumínium rúd keresztmetszetét mutatja. Mekkora a nyírófeszültség, az A és B pontokban, ha 80 Nm csavarónyomaték terheli a rudat. Számítsa ki továbbá (a) a rúd csavarómerevségét, (b) a rúd egyik végének a másikhoz viszonyított szögelfordulását, valamint (c) a rúdban tárolt alakváltozási energiát. ($G_{\text{al}} = 26 \text{ GPa}$, a köríveknek az O pont a középpontja.)

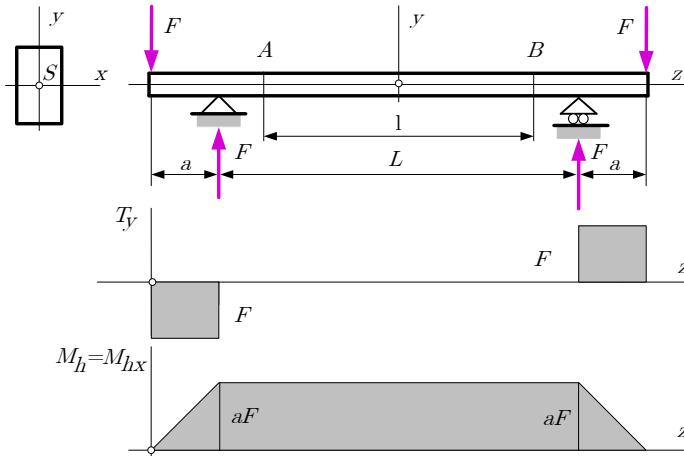
A szilárdságtan alapkísérletei III

Tiszta hajlítás

5.1. EGYENES PRIZMATIKUS RÚD TISZTA EGYENES HAJLÍTÁSA

5.1.1. Bevezető megjegyzések. Tiszta hajlításról beszélünk, ha a rúd egy adott szakasza csak hajlításra van igénybe véve. Másként fogalmazva, ha az adott szakaszon belül a rúd minden egyes keresztmetszetének egyetlen, a keresztmetszet síkjában fekvő hajlítónyomaték az igénybevétele. A jelen 5.1. szakasz célja tiszta egyenes hajlításnak¹ kitett prizmatikus rúd alakváltozási és feszültségi állapotának a tisztázása. A kezdetben feltételezzük, hogy a rúdnak van szimmetriasíkja, amely egybeesik a KR yz síkjával. Magát a KR-t a megszokott módon vesszük fel, azaz a vízszintes z tengely a rúd hossz tengelye, az y tengely pedig felfelé mutat. A tiszta hajlítás feladatával összefüggésben szó esik a keresztmetszetek másodrendű nyomatékairól is.

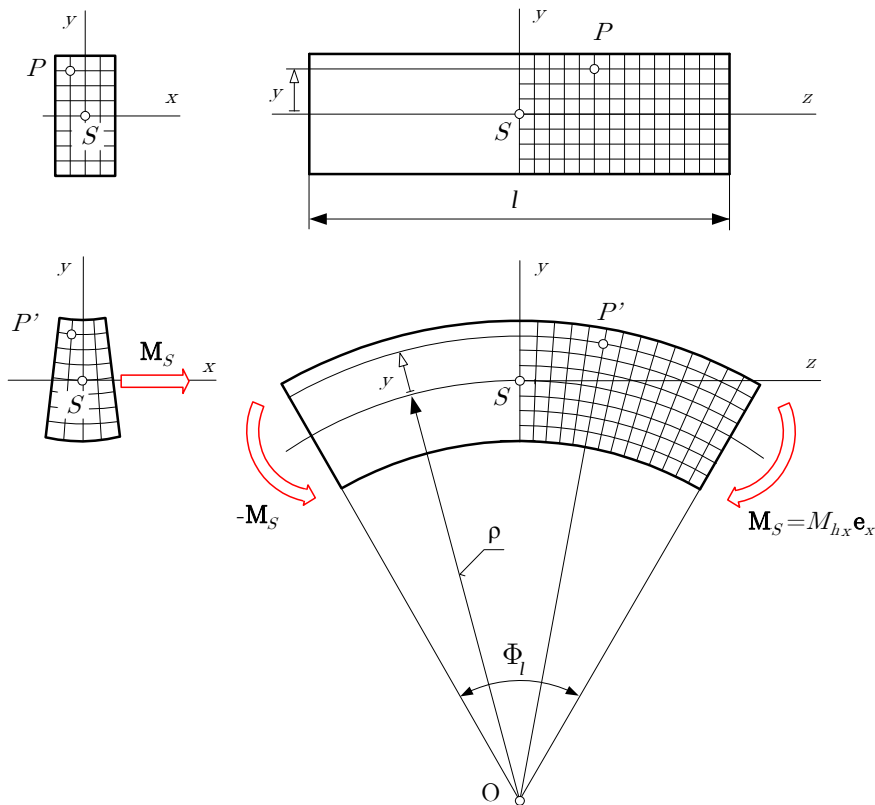
5.1.2. Tiszta egyenes hajlításra igénybevett rúd szilárdságtani állapota.. Az 5.1. ábra egy téglalap keresztmetszetű rudat, a rúd terhelését, valamint a rúd T_y nyíróerő és M_{hx} nyomatéki ábráját szemlélteti. Leolvasható



5.1. ábra.

¹Az egyenes jelző jelentését az (5.16) képletet követő második bekezdésben tisztázzuk.

az igénybevételi ábrákról, hogy a rúd két támasz közötti szakaszának tiszta hajlítás az igénybevétele. Tegyük fel, hogy a rúd A és B keresztmetszetei elegendő távolságra vannak a támaszoktól ahhoz, hogy ne legyen hatással a két támasz – összhangban a Saint Venant elvvel – az AB rúdszakasz szilárdságtani állapotára.



5.2. ábra.

A továbbiakban az AB rúdszakasz a vizsgálatok tárgya.

A vizsgálatok megkönnyítése érdekében az xy , xz és yz koordinátasíkokkal párhuzamos síksorok segítségével elemi kockákra bontjuk fel gondolatban az AB rúdszakaszt. Az 5.2. ábra a rúdszakasz jobboldalára nézve szemlélteti a tényleges viszonyokat érzékeltető erős nagyításban a felosztást mind az alakváltozás előtti, mind pedig az alakváltozás utáni állapotra nézve.

Az alakváltozási viszonyokat illetően az alábbiakat figyelhetjük meg:

1. A terhelés előtt z tengellyel párhuzamos anyagi vonalak (egyenesek) körívekké görbülnek. A terhelés előtt azonos y koordinátájú anyagi vonalaknak azonos a görbületi sugara az alakváltozás után. A felső anyagi vonalak megnyúlnak, az alsó anyagi vonalak megrövidülnek, az alakváltozás előtt $y = 0$ koordinátájú anyagi vonalak hossza azonban változatlan marad.

2. A terhelés előtt x tengellyel párhuzamos anyagi vonalak (egyenesek) is körívekké görbülnek. Figyeljük meg – baloldali ábrarészlet –, hogy a terhelés előtt azonos y koordinátájú anyagi vonalaknak is azonos a görbületi sugara az alakváltozás után. A felső anyagi vonalak megrövidülnek, az alulso anyagi vonalak megnyúlnak, az alakváltozás előtt $y = 0$ koordinátájú anyagi vonalak hossza pedig változatlan marad. Az y tengellyel párhuzamos anyagi vonalak egyenesek maradnak az alakváltozás során, de elfordulnak. Az x és y tengelyekkel párhuzamos anyagi vonalak által alkotott háló ortogonális marad.
3. Az xy síkkal párhuzamos síkok olyan síkok maradnak, melyeknek az O ponton átmenő és az x tengellyel párhuzamos egyenes a közös tartóegyese. Az ábra a véglapok és a P pont esetén feltünteti ezeket az ében látszó síkokat. Jól látszik az ábrán, hogy a keresztmetszetek úgy fordulnak el az x irány körül, hogy a körívekké görbült z irányú szálakra minden pontban merőlegesek maradnak.
4. Az eredetileg kockából felépülő hálóból, összhangban a fentebb mondottakkal, új ortogonális háló jön létre.

Az alakváltozási viszonyok tekintetében abból a körülményből, hogy a háló ortogonális marad azonnal következik, hogy zérus értékűek a szögtorzulások:

$$\gamma_{xy} = \gamma_{xz} = \gamma_{yz} = 0. \quad (5.1)$$

Ami a fajlagos nyúlásokat illeti a mérési megfigyelések szerint a z tengelyre merőleges (keresztirányú), $\varepsilon_k = \varepsilon_x = \varepsilon_y$ fajlagos nyúlások és a z tengellyel párhuzamos (hosszirányú) ε_z fajlagos nyúlás között az első alapkísérlet kapcsán már szereplő – v.ö.: (3.6) – összefüggés áll fenn:

$$\varepsilon_k = \varepsilon_x = \varepsilon_y = -\nu \varepsilon_z \quad (5.2)$$

A fentiek szerint, ellentétben az első alapkísérlet során vizsgált húzás (nyomás) esetével, nem homogén az alakváltozási állapot, hanem függ a helytől az alakváltozási tenzor, hiszen pl. pozitív y esetén pozitív az ε_z , negatív y esetén pedig negatív az ε_z .

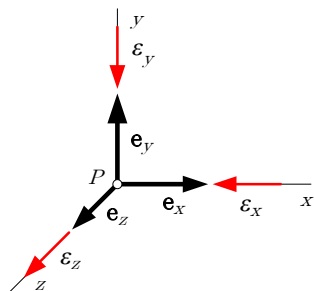
További megfigyelés, hogy valamely y koordinátájú a terhelés előtt a z -vel párhuzamos anyagi vonal (hosszirányú szál) minden egyes pontjában azonos az ε_z fajlagos nyúlás. A viszonyok tisztázása érdekében számítsuk ki ezt az értéket. Az alakváltozás után, amint az jól leolvasható az ábráról, $(\rho + y) \Phi_l$ az $y = 0$ koordinátájú anyagi vonalak (hosszirányú szálak) mérete, ahol ρ az $y = 0$ hosszirányú szálak görbületi sugara. Ezek alakváltozás előtti mérete

$$l = \rho \Phi_l, \quad (5.3)$$

hiszen nincs hosszváltozás, ha az $y = 0$. Következésképp

$$\varepsilon_z = \frac{(\rho + y) \Phi_l - l}{l} = \frac{(\rho + y) \Phi_l - \rho \Phi_l}{\rho \Phi_l},$$

ahonnan



5.3. ábra.

$$\varepsilon_z = \frac{1}{\rho} y = \kappa y. \quad (5.4)$$

A képletben álló $\kappa = 1/\rho$ a görbület. Az (5.1), (5.2) és (5.4) összefüggések alapján

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} \varepsilon_x & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_y & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix}, \quad (5.5a)$$

$$\varepsilon_x = \varepsilon_y = -\nu \varepsilon_z = -\nu \frac{y}{\rho} = -\nu \kappa y, \quad \varepsilon_z = \frac{y}{\rho} = \kappa y \quad (5.5b)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa. A teljesség kedvéért diadikus alakban is felírjuk az alakváltozási tenzort:

$$\underline{\mathbf{A}} = \varepsilon_x \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \varepsilon_y \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \varepsilon_z \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z. \quad (5.5c)$$

Mivel valamennyi szögtorzulás zérus a rúd minden egyes pontjában párhuzamosak az alakváltozási tenzor főtengelei a választott KR x , y és z koordináta tengelyeivel. Vegyük azt is észre, hogy a fajlagos nyúlások az y koordináta lineáris függvényei. Ebből a függvénykapcsolatból következik, hogy $y = 0$ esetén, azaz az ún. semleges rétegben, zérus az alakváltozási tenzor.

Az alakváltozási tenzort azzal a feltevéssel szemlélteti fentiek alapján az 5.3. ábra az elemi triéderen, hogy pozitív az y koordináta, azaz pozitív az ε_z is.

Nyilvánvaló, hogy a fajlagos nyúlások képleteiben szereplő ρ görbületi sugár az M_{hx} nyomaték függvénye, hiszen a nagyobb nyomaték jobban meggömbösi az AB rúdszakaszt. A függvénykapcsolat jellegét a feszültségek ismeretében tisztázzuk majd.

Ami a feszültségek számítását illeti abból kell kiindulni, hogy a (3.18) egyenlet szerint fennáll az

$$\underline{\mathbf{A}} = \frac{1+\nu}{E} \underline{\mathbf{T}} - \nu \varepsilon_z \mathbf{1}$$

összefüggés, ahonnan

$$\underline{\mathbf{T}} = \frac{E}{1+\nu} \underline{\mathbf{A}} + \frac{\nu E}{1+\nu} \varepsilon_z \mathbf{1}.$$

Az utóbbi egyenletből, az (5.5a,b) képletek helyettesítésével, a

$$\underline{\mathbf{T}} = \frac{E}{1+\nu} \begin{bmatrix} -\nu \frac{y}{\rho} & 0 & 0 \\ 0 & -\nu \frac{y}{\rho} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{y}{\rho} \end{bmatrix} + \frac{\nu E}{1+\nu} \frac{y}{\rho} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \frac{E}{1+\nu} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & (1+\nu) \frac{y}{\rho} \end{bmatrix},$$

vagy ami ugyanaz, a

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & E \frac{y}{\rho} \end{bmatrix} \quad (5.6)$$

eredmény következik. Skalár alakban írva

$$\sigma_z = E\varepsilon_z = E \frac{y}{\rho} = E \kappa y \quad (5.7a)$$

és

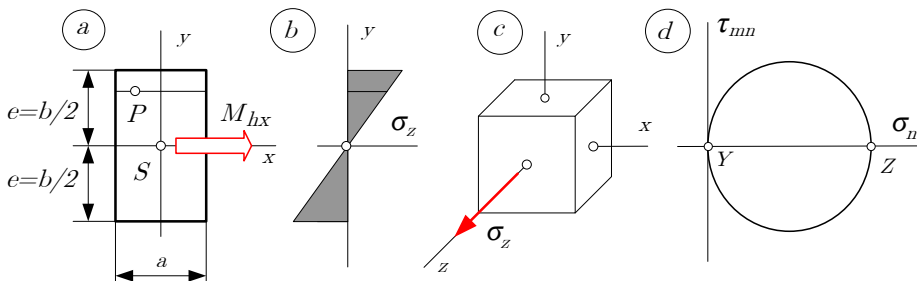
$$\sigma_x = \sigma_y = \tau_{xy} = \tau_{xz} = \tau_{yz} = 0 \quad (5.7b)$$

a feszültségek értéke. Diádokkal írva

$$\mathbf{T} = \rho_z \circ \mathbf{e}_z = \underbrace{\sigma_z \mathbf{e}_z}_{\rho_z} \circ \mathbf{e}_z \quad (5.8)$$

a feszültségi tenzor. Nyilvánvaló fentiek alapján, hogy a rúd bármely pontjában a feszültségi tenzor egy főirányhármását adják az x , y és z koordinátatengelyekkel párhuzamos egyenesek. Maga a feszültségi állapot egytengelyű.

A tetszőleges P pont keresztmetszetét igénybevételevel együtt az 5.4.(a) ábra, a $\sigma_z(x, y) = \sigma_z(y)$ lineáris feszültség eloszlást pedig az 5.4.(b) ábra szemlélteti. Az ábra feltünteteti emellett a P pont feszültségi állapotát szemléltető elemi kockát, valamint a Mohr-féle részleges feszültségi kördiagramot is.



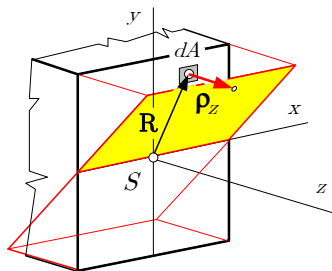
5.4. ábra.

Összhangban a fentiekkel a rúd bármely pozitív, azaz $\mathbf{e}_z$ normálisú keresztmetszetén

$$\rho_z = \sigma_z \mathbf{e}_z = E \frac{y}{\rho} \mathbf{e}_z \quad (5.9)$$

a feszültségvektor. A keresztmetszet azon egyenesét, ahol zérus értékű a feszültségvektor (ez a $\sigma_z(x, y)$ felület és a keresztmetszet síkjának metszésvonala) *semleges tengelynek*, vagy *zérusvonalnak* nevezzük. A jelen esetben ez az x tengellyel esik egybe.

Az 5.5. ábra a rúd egy A keresztmetszetén megoszló ρ_z belső erőrendszert és a zérusvonalat axonometrikus képen szemlélteti.



5.5. ábra.

Mivel a keresztmetszeten megoszló ρ_z belső erőrendszer keresztmetszet S súlypontjába redukált $[\mathbf{F}_S, \mathbf{M}_S]$ redukált vektorkettőse egyetlen $M_{hx}\mathbf{e}_x$ erőpárral kell, hogy legyen egyenértékű fenn kell állnia az 5.5. ábra alapján írható

$$\mathbf{F}_S = \int_A \rho_z dA = 0, \quad \mathbf{M}_S = \int_A \mathbf{R} \times \rho_z dA = M_{hx}\mathbf{e}_x \quad (5.10)$$

egyenleteknek. Az (5.9) képlet helyettesítésével az (5.10)₁ egyenletben álló integrálra, az eredőre, valóban a kívánt

$$\mathbf{F}_S = \int_A \rho_z dA = \frac{E}{\rho} \underbrace{\int_A y dA}_{S_x} \mathbf{e}_z = 0 \quad (5.11)$$

eredmény adódik, hiszen a megjelölt képletrész a keresztmetszet x súlyponti tengelyére vett S_x statikai nyomatéka és az azonosan zérus. Az $\mathbf{F}_S$ eredő zérus volta a magyarázata annak, hogy a keresztmetszetek geometriai középpontjait (súlypontjait) összekötő középvonal (a súlyponti szál) nem változtatja meg a hosszát a hajlítás során.

Az (5.9) képlet és a helyvektort adó $\mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y$ összefüggés helyettesítésével az (5.10)₂ egyenletben álló integrál, az eredő nyomaték, az alábbiak szerint alakítható tovább:

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_S &= \int_A \mathbf{R} \times \rho_z dA = \frac{E}{\rho} \int_A (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y) \times y\mathbf{e}_z dA = \\ &= \frac{E}{\rho} \left[\underbrace{\int_A y^2 dA}_{I_x} \mathbf{e}_x - \underbrace{\int_A xy dA}_{I_{xy}} \mathbf{e}_y \right] \end{aligned} \quad (5.12)$$

A fenti egyenletben megjelölt első képletrész az A keresztmetszet x súlyponti tengelyre számított (vett) másodrendű nyomatékát értelmezi:

$$I_x = \int_A y^2 dA > 0. \quad (5.13a)$$

Mivel az integrandusz mindig pozitív az x tengelyre számított másodrendű nyomaték is csak pozitív mennyiség lehet. Az (5.12) egyenlet második megjelölt képletrésze az A keresztmetszet $x - y$ súlyponti tengelypárra számított (vett) másodrendű nyomatékát – más elnevezés szerint a vegyes másodrendű nyomatékot – értelmezi:

$$I_{xy} = \int_A xy dA. \quad (5.13b)$$

Ez a mennyiség pozitív, nulla és negatív egyaránt lehet. Vegyük észre, hogy a fentiekben definiált másodrendű nyomatékok csak a keresztmetszet geometriai jellemzőitől – annak alakjától és méreteitől – függenek. A jelen esetben, amint azt az 5.4. Mintafeladatban is megmutatjuk majd – lásd a 224. o. –, zérus a vegyes másodrendű nyomaték, mivel az y tengely szimmetriatengely. Ennek

figyelembevételével vetve egybe az (5.10)₂ és az (5.12) képleteket kapjuk, hogy

$$\kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{M_{hx}}{I_x E}. \quad (5.14)$$

Az utóbbi egyenlet a keresett kapcsolat a κ görbület, a ρ görbületi sugár és az M_{hx} hajlítónyomaték között. A kapott eredmény (5.4) és (5.7a) képletekbe történő helyettesítésével az ε_z fajlagos nyúlás és a σ_z normálfeszültség az M_{hx} hajlítónyomatékkal fejezhető ki:

$$\varepsilon_z = \frac{M_{hx}}{I_x E} y, \quad \sigma_z = \frac{M_{hx}}{I_x} y. \quad (5.15)$$

A most felírt összefüggéseknek az a jelentősége, hogy numerikus összefüggéseket adnak a rudat terhelő M_{hx} hajlítónyomaték, a rúd anyagára jellemző E rugalmassági modulus, a rúd keresztmetszetének geometriai adataitól függő I_x , a ρ görbületi sugár, az ε_z fajlagos nyúlás, valamint a σ_z feszültség között.

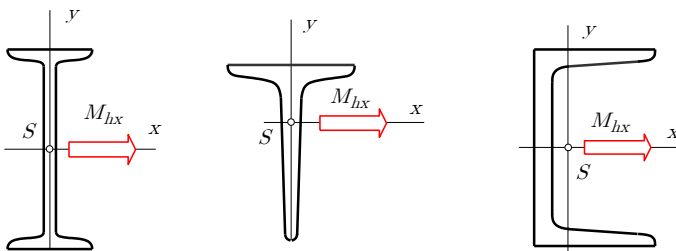
Bár nem mutatjuk meg formálisan, de az eddigi gondolatmenet és a vonatkozó képletek akkor is érvényesek maradnak, ha negatív az M_{hx} hajlítónyomaték.

Továbbmenve a kapott képletek a prizmatikus rudakra nézve akkor is igazak maradnak, ha

- ha a rúd nem téglalap keresztmetszetű,
- zérus értékű a vegyes másodrendű nyomaték, azaz fennáll az $I_{xy} = 0$ egyenlet (pl. az y vagy x tengely szimmetriatengely)
- $\mathbf{M}_S = M_{hx} \mathbf{e}_x$ a rúd igénybevétele (tisztá hajlítás esete forog fenn).

A későbbiekben igazoljuk, hogy nem szimmetrikus keresztmetszetek esetén is mindig található olyan súlyponthoz kötött egymásra kölcsönösen merőleges x, y tengelypár melyre nézve $I_{xy} = 0$. Ezeket a tengelyeket *tehetetlenségi főtengeleknek* fogjuk nevezni.

Az 5.6. ábra olyan keresztmetszeteket szemléltet, melyekre nézve főtengelek az x, y súlyponti tengelyek.



5.6. ábra.

A keresztmetszeten megoszló belső erőrendszer keresztmetszet S súlypontjára számított

$$\mathbf{M}_S = \underbrace{M_{hx} \mathbf{e}_x + M_{hy} \mathbf{e}_y}_{\mathbf{M}_{hS}} + M_c \mathbf{e}_z \quad (5.16)$$

nyomatékának a keresztmetszet síkjába eső és a fenti képletben külön is megjelölt $\mathbf{M}_{hS}$ része a hajlítónyomaték-vektor.

Egyenes hajlításról beszélünk akkor, ha a hajlítónyomaték vektor párhuzamos a keresztmetszet egyik súlyponti tehetetlenségi főtengelyével.

Ha nem párhuzamos a hajlítónyomaték vektor a keresztmetszet valamelyik súlyponti tehetetlenségi főtengelyével, akkor a hajlítást *ferde hajlításnak* nevezzük.

Nyilvánvaló az eddigiek alapján, hogy tiszta hajlítás esetén érvényesek és használhatók az (5.4), (5.5a,b), (5.6), (5.7a,b) (5.14) és (5.15) képletek, feltéve hogy a hajlítónyomaték $\mathbf{M}_{hS} = M_{hx}\mathbf{e}_x$ alakú, az x tengely tehetetlenségi főtengely a rúd pedig prizmatikus.

Az (5.15)₂ képlet szerint pozitív M_{hx} esetén a felső szélső szálaban ébred a legnagyobb pozitív normálfeszültség (húzófeszültség) és az alsó szélső szálaban kapjuk a legnagyobb abszolút értékű negatív normálfeszültséget (a legnagyobb nyomófeszültséget). Negatív M_{hx} esetén a viszonyok fordítottak, a felső szélső szálaban negatív, az alsó szélső szálaban pedig pozitív σ_z ébred.

Ha megszorozzuk a görbületet adó (5.14) képletet a rúd l hosszával és figyelembe vesszük az (5.3) összefüggést, akkor az AB rúdszakasz véglapjainak (szélső keresztmetszeteinek) egymáshoz viszonyított

$$\Phi_l = \frac{l}{\rho} = \frac{M_{hx}l}{I_x E} \quad (5.17)$$

szögelfordulását kapjuk.

A tiszta hajlításra igénybe vett AB rúdszakasz alakváltozási energiáját a (3.25) alapján felírt

$$u = \frac{1}{2} \frac{\sigma_z^2}{E}$$

fajlagos alakváltozási energia a rúdszakasz V térfogatán vett integrálja adja, ha helyettesítjük a σ_z -t adó (5.15)₂ összefüggést:

$$U = \int_V u \, dV = \frac{1}{2} \int_l \int_A \frac{\sigma_z^2}{E} \, dA \, dz = \frac{1}{2} \int_l \frac{M_{hx}^2}{I_x^2 E} \int_A y^2 \, dA \, dz.$$

Az I_x (5.13a) alatti értelmezését is helyettesítve

$$\boxed{U = \frac{1}{2} \int_l \frac{M_{hx}^2}{I_x E} \, dz} \quad (5.18)$$

az eredmény. Tovább egyszerűsödik a fenti képlet, ha figyelembe vesszük, hogy állandó az M_{hx} hajlítónyomaték:

$$U = \frac{1}{2} \frac{M_{hx}^2 l}{I_x E}. \quad (5.19)$$

A fenti összefüggés egyúttal, összhangban a (2.101) és (5.17) képletekkel, az AB rúdszakaszra működő M_{hx} hajlítónyomaték W_K munkája a hajlítónyomaték hatására bekövetkező Φ_l szögelfordulás során:

$$U = W_K = \frac{1}{2} M_{hx} \Phi_l.$$

5.1.3. Ellenőrzés, méretezés. Az alábbiak a tiszta hajlításra igénybevett rúd feszültségcsúcsra történő ellenőrzésének és méretezésének kérdéseit tekintik át. A $\sigma_{\max}$ feszültséget a

$$\sigma_{\max} = \max |\sigma_z| \quad (5.20)$$

módon értelmezzük az A keresztmetszeten. Ha az anyag egyformán viselkedik húzásra és nyomásra, akkor azt fogjuk megkövetelni, hogy ez az érték előírt korlát alatt maradjon. Ha az anyag nem viselkedik egyformán a húzásra és nyomásra, akkor a húzófeszültségek és a nyomófeszültségek maximumai külön-külön előírt korlátok alatt kell, hogy legyenek. A jelen esetben ez a követelmény az úgynevezett feszültségcsúcsra történő ellenőrzés illetve méretezés alapja.

Ha egyforma a szélső szálak távolsága az x tengelytől a húzott illetve nyomott oldalakon, – ezt az esetet az 5.7. ábra az 5.6. ábrán is megrajzolt x tengelyre szimmetrikus I szelvénnel szemlélteti –, akkor

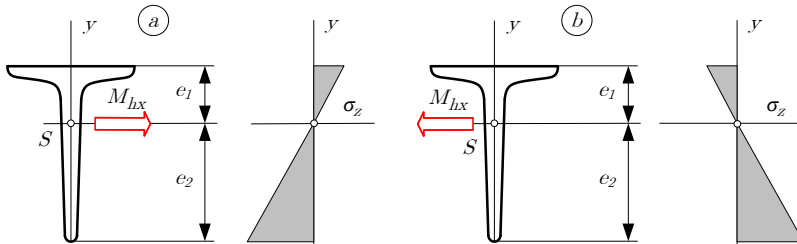
$$\sigma_{\max} = \frac{|M_{hx}|}{I_x} e = \frac{|M_{hx}|}{\frac{I_x}{e}} = \frac{|M_{hx}|}{K_x}, \quad (5.21)$$

ahol

$$K_x = \frac{I_x}{e} \quad (5.22)$$

az x tengelyre vonatkozó *keresztmetszeti tényező*.

Ha nem egyforma a szélső szálak távolsága az x tengelytől a húzott illetve nyomott oldalakon, – ezt az esetet az 5.8. ábra az 5.6. ábrán is megrajzolt T szelvénnel szemlélteti –, akkor két keresztmetszeti tényezőt érdemes bevezetni.



5.8. ábra.

Jelölje, összhangban az ábrával, e_1 és e_2 a szélső szálak x tengelytől mért távolságát. Az (5.22) képlet alapján a két keresztmetszeti tényezőt a

$$K_1 = \frac{I_x}{e_1}, \quad \text{valamint a} \quad K_2 = \frac{I_x}{e_2}$$

képletek értelmezzik. A fenti adatokkal a

$$K_x = K_{\min} = \min(K_1, K_2). \quad (5.23)$$

képlet értelmezi K_x -et.

Tegyük fel egyelőre, hogy *egyformán viselkedik az anyag a húzásra és nyomásra*.

Felhasználva a keresztmetszeti tényező fogalmát – ha azonos a szélső szálak x tengelytől mért távolsága, akkor az (5.22), ha nem azonos, akkor pedig az (5.23) képlettel kell dolgozni – írhatjuk, hogy

$$\sigma_{\max} = \frac{|M_{hx}|}{K_x}. \quad (5.24)$$

Következőleg *ellenőrzés esetén* – hivatkozva ehelyütt a 3.2.7. szakaszra a σ_{jell} feszültség és az n előírt biztonsági tényező fogalmát illetően – a

$$\sigma_{\max} = \frac{|M_{hx}|}{K_x} \leq \sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{n} \quad (5.25)$$

relációnak kell fennállnia.

Legyen

$$K_{sz} = \frac{|M_{hx}|}{\sigma_{\text{meg}}} \quad (5.26)$$

a *szükséges* keresztmetszeti tényező.

Következőleg *méretezés esetén* az (5.25) és az (5.26) összefüggések egybevetése alsó korlátot ad a keresztmetszeti tényezőre:

$$K_x \geq K_{sz} = \frac{|M_{hx}|}{\sigma_{\text{meg}}} \quad (5.27)$$

Érdemes hangsúlyozni, hogy ez a szükséges (minimális) keresztmetszeti tényező csak akkor határozza meg egyértelműen a keresztmetszet alakját, ha a választott alak csak egy geometriai paraméter (méret) függvénye (pl. körkeresztmetszet). Ha a választott alak több geometriai paraméter (méret) függvénye, akkor további szempontok is figyelembe vehetők a keresztmetszet méreteinek megválasztása során.

Tegyük fel a továbbiakban, hogy *nem viselkedik egyformán az anyag a húzásra és nyomásra*.

A megengedett feszültséget húzás és nyomás esetére is pozitív mennyiségnek tekintjük.

Legyen $\sigma_{\text{meg}}^{\text{húzás}}$ és $\sigma_{\text{meg}}^{\text{nyomás}}$ rendre a húzó-, illetve nyomófeszültségre vonatkozó megengedett feszültség melyek mindegyikét pozitív mennyiségnek tekintjük. Megjegyezzük, hogy a rideg anyagok – ilyen pl. az öntöttvas, vagy pedig a beton – nyomásra lényegesen nagyobb feszültséget képesek maradó károsodás nélkül elviselni. Ebből adódóan ezen anyagok esetén fennáll a $\sigma_{\text{meg}}^{\text{húzás}} \leq \sigma_{\text{meg}}^{\text{nyomás}}$ reláció.

Legyen továbbá $\sigma_{\max}^{\text{húzás}}$ és $\sigma_{\max}^{\text{nyomás}}$ rendre a maximális húzófeszültség, illetve nyomásból adódó normálfeszültség abszolút értékének maximuma.

Ha azonos a szélső szálak x tengelytől mért távolsága, akkor megegyezik egymással ez a két érték, azaz fennáll a $\sigma_{\max}^{\text{húzás}} = \sigma_{\max}^{\text{nyomás}} = \sigma_{\max}$ reláció.

Ha nem azonos a két szélső szál x tengelytől mért távolsága, akkor a nyomaték előjelét is figyelembe véve – ez dönti ugyanis el melyik a húzott és melyik

a nyomott oldal – kell számítani a $\sigma_{\max}$ húzás és $\sigma_{\max}$ nyomás feszültségek értékét. Így például ha pozitív az M_{hx} , azaz az 5.8.(a) ábrán vázolt esetben

$$\sigma_{\max \text{ húzás}} = \frac{M_{hx}}{I_x} e_1 = \frac{M_{hx}}{K_1} \quad \text{és} \quad \sigma_{\max \text{ nyomás}} = \frac{M_{hx}}{I_x} e_2 = \frac{M_{hx}}{K_2}. \quad (5.28a)$$

Ezzel szemben az 5.8.(b) ábrán vázolt esetben

$$\sigma_{\max \text{ nyomás}} = \frac{|M_{hx}|}{I_x} e_1 = \frac{|M_{hx}|}{K_1} \quad \text{és} \quad \sigma_{\max \text{ húzás}} = \frac{|M_{hx}|}{I_x} e_2 = \frac{|M_{hx}|}{K_2}. \quad (5.28b)$$

A fentiek alapján *ellenőrzés esetén* egyidejűleg kell teljesülnie a

$$\sigma_{\max \text{ húzás}} \leq \sigma_{\text{meg húzás}} \quad \text{és a} \quad \sigma_{\max \text{ nyomás}} \leq \sigma_{\text{meg nyomás}} \quad (5.28c)$$

relációknak.

Legyen

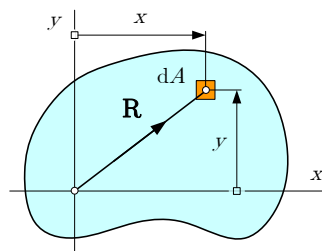
$$K_{sz \text{ húzás}} = \frac{|M_{hx}|}{\sigma_{\text{meg húzás}}} \quad \text{és} \quad K_{sz \text{ nyomás}} = \frac{|M_{hx}|}{\sigma_{\text{meg nyomás}}} \quad (5.29)$$

a maximális húzó-, illetve nyomófeszültséghez tartozó *szükséges* keresztmetszeti tényező. Nyilvánvaló az eddigiek alapján, hogy *méretezés esetén* a fenti két keresztmetszeti tényező birtokában lehet csak helyesen megválasztani a keresztmetszet alakját és méreteit.

Az ellenőrzés és méretezés megismert összefüggései akkor is alkalmazhatók, ha változik a hajlítónyomaték a rúd hossza mentén, de elhanyagolható a hajlítónyomatékkal társuló nyíróerő, pontosabban a nyíróerő okozta nyírófeszültségek hatása. Amint azt az összetett igénybevételek kapcsán látni fogjuk akkor hanyagolhatók el a nyírófeszültségek, ha sokkal nagyobb a rúd hossza mint a keresztmetszet maximális mérete. Ilyenkor az ellenőrzést, illetve a méretezést arra a keresztmetszetre kell elvégezni, ahol a legnagyobb a hajlítónyomaték abszolút értéke. Ezt a keresztmetszetet veszélyes keresztmetszetnek szokás nevezni.

5.2. SÍKIDOMOK (KERESZTMETSZETEK) MÁSODRENDŰ NYOMATÉKAI

5.2.1. Bevezető megjegyzések. Az 5.1.2. szakasz (5.13a,b) képletei olyan mennyiségeket, másodrendű nyomatékokat értelmeztek, melyek csak a tekintett rúdkeresztmetszet geometriájának függvényei és mint ilyenek függetlenek a rúd anyagától illetve terhelésétől. A jelen 5.2. szakaszban további másodrendű nyomatékokat értelmezzünk és részletesen is megvizsgáljuk ezek tulajdonságait.



5.9. ábra.

5.2.2. Másodrendű nyomatékok értelmezése. Az 5.9. ábra a tetszőleges alakú A síkidomot szemlélteti. Az xy koordináta-rendszer kezdőpontját (origóját) O jelöli. Ez a pont a sík egy tetszőleges végesben fekvő pontja, azaz nem szükséges feltétel, hogy az origó a síkidom egy belső pontja legyen. A dA felületelem középpontjának $\mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y$ a helyvektora.

Az A síkidom x tengelyre számított I_x , illetve az y tengelyre számított I_y másodrendű nyomatékát, megismételve I_x tekintetében az (5.13a) képletet, az

$$I_x = \int_A y^2 dA > 0 \quad \text{és az} \quad I_y = \int_A x^2 dA > 0 \quad (5.30a)$$

integrálok értelmezik. A vegyes másodrendű nyomatéknak pedig, megismételve az (5.13b) képletet, az

$$I_{xy} = \int_A xy dA \quad (5.30b)$$

integrál az értelmezése.

Értelmezésükből következően a tengelyre számított I_x és I_y másodrendű nyomatékok pozitív mennyiségek. Az I_{xy} vegyes másodrendű nyomaték pozitív, zérus és negatív egyaránt lehet.

Szokás a fenti másodrendű nyomatékok mellett *poláris másodrendű nyomatékról* beszélni. Ezt a mennyiséget az

$$I_p = I_O = \int_A \mathbf{R}^2 dA = \int_A (x^2 + y^2) dA \quad (5.31)$$

integrál értelmezi. Az indexben álló p a poláris szó első betűje. Szokás helyette a vonatkoztatási pontot azonosító betűt, a jelen esetben ez O , is használni. Az is kiolvasható a fenti képletből, tekintettel az (5.30a)_{1,2} képletekre, hogy az O pontra számított poláris másodrendű nyomaték az O ponton áthaladó x és y tengelyekre számított másodrendű nyomatékok összege:

$$I_p = I_O = I_x + I_y \quad (5.32)$$

Határozzuk meg példaként, a későbbi alkalmazásokat is szem előtt tartva téglalap alakú, illetve kör és körgyűrű keresztmetszet esetén a másodrendű nyomatékokat, valamint a keresztmetszeti tényezőket.

Az 5.10. ábrán vázolt *téglalap alakú keresztmetszet* esetén az (5.30a)₁ képlet és az ábra alapján írható, hogy

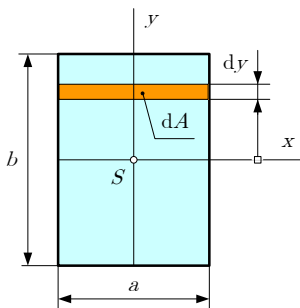
$$I_x = \int_A y^2 dA = \int_{-b/2}^{b/2} y^2 \underbrace{ady}_{dA} = a \frac{y^3}{3} \Big|_{-b/2}^{b/2},$$

azaz, hogy

$$I_x = \frac{ab^3}{12}. \quad (5.33a)$$

Értelemszerű betűcserékkel kapjuk innen, hogy

$$I_y = \frac{a^3b}{12}. \quad (5.33b)$$



5.10. ábra.

A fenti két képlet és a poláris másodrendű nyomaték (5.32) alatti felbontása alapján

$$I_p = I_S = I_x + I_y = \frac{ab}{12} [a^2 + b^2] . \quad (5.34)$$

Végezetül az (5.22) és (5.33a,b) képletek felhasználásával számíthatók az x és y tengelyekre vonatkozó K_x és K_y keresztmetszeti tényezők:

$$K_x = \frac{I_x}{b/2} = \frac{ab^2}{6} , \quad K_y = \frac{I_y}{a/2} = \frac{a^2b}{6} . \quad (5.35)$$

Körkeresztmetszet esetén nyilvánvaló szimmetria okok miatt $I_x = I_y$. Vissza-idézve, hogy a poláris másodrendű nyomatékot erre a keresztmetszetre a (4.48) képlet adja, továbbá felhasználva, a poláris másodrendű nyomaték és a tengelyre számított I_x és I_y nyomatékok közötti (5.32) összefüggést írhatjuk, hogy

$$I_x + I_y = 2I_x = 2I_y = I_p = \frac{d^4\pi}{32} ,$$

azaz, hogy

$$I_x = I_y = \frac{I_p}{2} = \frac{d^4\pi}{64} . \quad (5.36)$$

Ismét felhasználva az (5.22) képletet, illetve figyelembe véve a poláris keresztmetszeti tényező (4.48)₂ alatti értelmezését kapjuk a hajlítással kapcsolatos keresztmetszeti tényezőket:

$$K_x = K_y = \frac{I_x}{d/2} = \frac{d^3\pi}{32} , \quad K_p = 2K_x = 2K_y . \quad (5.37)$$

Körgyűrű alakú keresztmetszet esetén az I_p -t adó (4.49) összefüggés, az I_p felbontását adó (5.32) képlet, valamint a szimmetriát tükröző $I_x = I_y$ egyenlet figyelembe vételével írhatjuk, hogy

$$I_x + I_y = 2I_x = 2I_y = I_p = \frac{(D^4 - d^4)\pi}{32} .$$

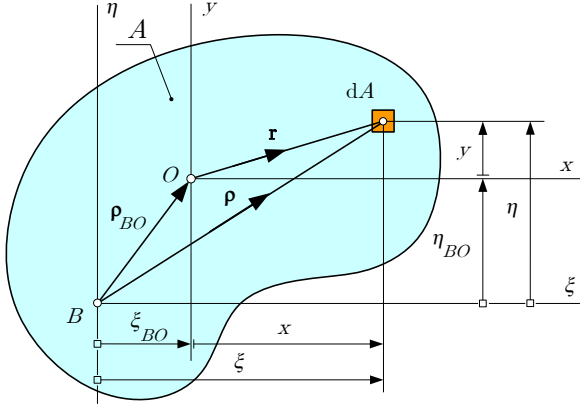
Következően

$$I_x = I_y = \frac{(D^4 - d^4)\pi}{64} \quad \text{és} \quad K_x = K_y = \frac{I_x}{D/2} = \frac{(D^4 - d^4)\pi}{32D} . \quad (5.38)$$

Mivel az x és y súlyponti tengelyek mindhárom esetben szimmetriatengelyek zérus értékű a vegyes másodrendű nyomaték:

$$I_{xy} = 0 .$$

5.2.3. A koordinátarendszer eltolásának hatása. Steiner tétele. Az 5.11. ábrán vázolt A síkidom (keresztmetszet) esetén két egymással párhuzamos tengelypár által alkotott KR-ekben tekintjük a másodrendű nyomatékokat. Elsőként a B kezdőpontú görögbetűs $\xi\eta$ KR-ben tekintjük át a viszonyokat.



5.11. ábra.

Felhasználva a másodrendű nyomatékok (5.30a,b) alatti értelmezését az

$$I_{\xi} = \int_A \eta^2 dA, \quad I_{\eta} = \int_A \xi^2 dA, \quad (5.39a)$$

valamint a

$$I_{\xi\eta} = \int_A \xi\eta dA \quad (5.39b)$$

képleteket kapjuk, ahol I_{ξ} és I_{η} a ξ és η tengelyekre számított másodrendű nyomaték, $I_{\xi\eta}$ pedig a ξ és η tengelypárra számított másodrendű nyomaték. A további átalakítások célja az I_{ξ} , I_{η} és $I_{\xi\eta}$, valamint az O kezdőpontú xy KR-ben számított I_x , I_y és I_{xy} másodrendű nyomatékok közötti kapcsolat tisztázása.

Ennek érdekében helyettesítsük az ábráról leolvasható

$$\xi = \xi_{BO} + x, \quad \eta = \eta_{BO} + y \quad (5.40)$$

geometriai összefüggéseket az (5.39a,b) képletekbe. Az első esetben elemi átalakításokkal kapjuk, hogy

$$I_{\xi} = \int_A (\eta_{BO} + y)^2 dA = \underbrace{\int_A y^2 dA}_{I_x} + 2\eta_{BO} \underbrace{\int_A y dA}_{S_x} + \eta_{BO}^2 \underbrace{\int_A dA}_A. \quad (5.41a)$$

A második és harmadik esetben ugyanilyen módon kell eljárni:

$$I_{\eta} = \int_A (\xi_{BO} + x)^2 dA = \underbrace{\int_A x^2 dA}_{I_y} + 2\xi_{BO} \underbrace{\int_A x dA}_{S_y} + \xi_{BO}^2 \underbrace{\int_A dA}_A, \quad (5.41b)$$

$$\begin{aligned} I_{\xi\eta} &= \int_A (\xi_{BO} + x)(\eta_{BO} + y) dA = \\ &= \underbrace{\int_A xy dA}_{I_{xy}} + \xi_{BO} \underbrace{\int_A y dA}_{S_x} + \eta_{BO} \underbrace{\int_A x dA}_{S_y} + \xi_{BO} \eta_{BO} \underbrace{\int_A dA}_A. \end{aligned} \quad (5.41c)$$

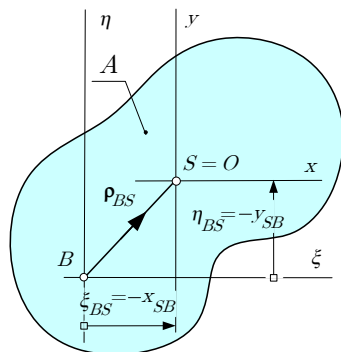
A fenti képletek megjelölt részei rendre a síkidom x és y tengelyekre, valamint az x - y tengelypárra számított I_x , I_y és I_{xy} másodrendű nyomatékait, a síkidom x és y tengelyekre számított S_x és S_y statikai nyomatékait, illetve a síkidom A területét adják. Következésképp írható, hogy

$$\begin{aligned} I_\xi &= I_x + 2\eta_{BO}S_x + \eta_{BO}^2 A, \\ I_\eta &= I_y + 2\xi_{BO}S_y + \xi_{BO}^2 A, \\ I_{\xi\eta} &= I_{xy} + \xi_{BO}S_x + \eta_{BO}S_y + \xi_{BO}\eta_{BO} A. \end{aligned} \quad (5.42)$$

Ez az eredmény Steiner tétel néven ismeretes.² A tételt szavakban a következő módon fogalmazhatjuk meg: Ha ismeretesek egy síkidom adott pontjához kötött (a jelen esetben az O ponthoz kötött) xy KR-ben az I_x , I_y és I_{xy} másodrendű nyomatékok, illetve az S_x és S_y statikai nyomatékok, akkor integrálás nélkül számíthatók a síkidom egy másik pontjához kötött (a jelen esetben az B ponthoz kötött) $\xi\eta$ KR-ben, ha egyébként rendre párhuzamosak a ξ , η és x , y koordinátatengelyek.

Tovább egyszerűsödnek a Steiner tételt alkotó (5.42) képletek, ha egybeesik az O origó a síkidom (keresztmetszet) S geometriai középpontjával (súlypontjával). Ez esetben ugyanis zérus értékűek a síkidom x és y tengelyekre számított statikai nyomatékai:

$$S_x = S_y = 0.$$



5.12. ábra.

Ha emellett azt is figyelembe vesszük, hogy ez esetben

$$\xi_{BS} = -x_{SB} \quad \text{és} \quad \eta_{BS} = -y_{SB}$$

a Steiner tétel az

$$\begin{aligned} I_\xi &= I_x + y_{SB}^2 A, \\ I_\eta &= I_y + x_{SB}^2 A, \\ I_{\xi\eta} &= I_{xy} + x_{SB} y_{SB} A \end{aligned} \quad (5.43)$$

alakot ölti. Kiolvasható az (5.43)₁ képletből, hogy adott súlyponti tengelyre (mondjuk az x tengelyre) számított másodrendű nyomaték ismeretében úgy számítható egy vele párhuzamos (mondjuk a ξ tengelyre) számított másodrendű nyomaték hogy hozzáadjuk az adott súlyponti tengelyre vonatkozó másodrendű nyomatékhoz a síkidom területének és a két tengely közötti távolság négyzetének szorzatát.

²Jakob Steiner (1796-1863). Svájci születésű német geometér, a Berlieni Tudományos Társaság tagja. Heidelbergben tanul. 1835-től élete végéig a berlini egyetem professzora. Szakterülete a projektív geometria és az izoperimetrikus geometriai problémák volt.

Az is következik az utóbbi mondatból, hogy az egymással párhuzamos tengelyekre számított másodrendű nyomatékok közül a súlyponti tengelyre számított másodrendű nyomaték a legkisebb.

Megjegyezzük, hogy az

$$\mathbf{I}_S = \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{yx} & I_y \end{bmatrix}, \quad \mathbf{I}_B = \begin{bmatrix} I_\xi & -I_{\xi\eta} \\ -I_{\eta\xi} & I_\eta \end{bmatrix}, \quad (5.44a)$$

valamint az

$$\mathbf{I}_{SB} = A \begin{bmatrix} y_{SB}^2 & -x_{SB} y_{SB} \\ -y_{SB} x_{SB} & x_{SB}^2 \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} \eta_{BS}^2 & -\xi_{BS} \eta_{BS} \\ -\eta_{BS} \xi_{BS} & \xi_{BS}^2 \end{bmatrix}, \quad (5.44b)$$

mátrix jelölések bevezetésével az

$$\begin{bmatrix} I_\xi & -I_{\xi\eta} \\ -I_{\eta\xi} & I_\eta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{yx} & I_y \end{bmatrix} + A \begin{bmatrix} y_{SB}^2 & -y_{SB} x_{SB} \\ -x_{SB} y_{SB} & x_{SB}^2 \end{bmatrix}, \quad (5.45a)$$

vagy ami ugyanaz az

$$\boxed{\mathbf{I}_B = \mathbf{I}_S + \mathbf{I}_{SB}} \quad (5.45b)$$

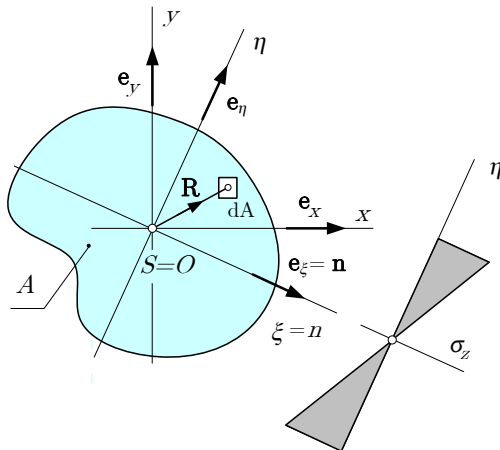
alakban írhatók fel a Steiner tétel (5.43) alatti skaláregyenletei. Megmutatjuk majd az 5.3.2. szakaszban – lásd az (5.58) képletre vezető gondolatmenetet –, hogy az $\mathbf{I}_S$ mátrix az A keresztmetszet S súlypontjához tartozó $\mathbf{I}_S$ tehetetlenségi tenzor mátrixa az xy KR-ben.

Ugyanilyen módon adódik majd az is, hogy az $\mathbf{I}_B$ mátrix az A keresztmetszet B pontjához tartozó $\mathbf{I}_B$ tehetetlenségi tenzor mátrixa a B kezdőpontú $\xi\eta$ KR-ben.

5.3. PRIZMATIKUS RÚD TISZTA FERDE HAJLÍTÁSA. TEHETETLENSÉGI TENZOR

5.3.1. Általánosítás. A továbbiakban azt a kérdést vizsgáljuk meg hogyan változnak a viszonyok, ha az $\mathbf{M}_S$ hajlítónyomaték vektor nem esik a keresztmetszet valamelyik súlyponti tehetetlenségi főtengelyére, azaz *ferde hajlítás* esete áll fenn. Legyen az eddigieknek megfelelően a z tengely a rúd súlyponti hossztengegye, továbbá az 5.13. ábrán szemléltetett módon tekintsük az xyz , valamint a $\xi\eta z$ KR-t. A vonatkozó egységvektorokat $\mathbf{e}_\xi$ és $\mathbf{e}_\eta$, illetve $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ jelöli. Az n irány essék egybe a ξ iránnyal, azaz $\mathbf{n} = \mathbf{e}_\xi$.

A gondolatmenet azon alapul, hogy a prizmatikus rúd tiszta ferde hajlítása esetén is fennállnak az alábbi, az egyenes hajlítás kapcsán rögzített kísérleti alapú megfigyelések:



5.13. ábra.

1. Van olyan $\xi\eta z$ KR – az 5.13. ábra éppen ezt a KR-t szemlélteti –, amelyben

$$\underline{\mathbf{A}}_{(\xi\eta z)} = \begin{bmatrix} \varepsilon_\xi & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_\eta & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix}, \text{ és } \varepsilon_\xi = \varepsilon_\eta = -\nu\varepsilon_z = -\nu\frac{\eta}{\rho} = -\nu\kappa\eta, \quad \varepsilon_z = \frac{\eta}{\rho} = \kappa\eta \quad (5.46a)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa, illetve annak elemei. Az utóbbi képletekben ρ az alakváltozást szenvedett súlypontvonal görbületi sugara a $z\eta$ síkban, míg $\kappa = 1/\rho$ a vonatkozó görbület.

2. Érvényes az egyszerű Hooke törvény, azaz

$$\sigma_z = E \varepsilon_z = E \frac{\eta}{\rho} = E \kappa \eta. \quad (5.46b)$$

Nyilvánvaló, hogy az $\eta=0$ egyenes, azaz a ξ tengely a semleges tengely.

Leolvasható az 5.13. ábráról, hogy az $\mathbf{R} = \xi\mathbf{e}_\xi + \eta\mathbf{e}_\eta$ helyvektor a dA felületelemhez mutat. Az is nyilvánvaló, hogy

$$\mathbf{n} \times \mathbf{R} = \mathbf{n} \times (\xi\mathbf{e}_\xi + \eta\mathbf{e}_\eta) = \mathbf{e}_\xi \times (\xi\mathbf{e}_\xi + \eta\mathbf{e}_\eta) = \eta\mathbf{e}_z. \quad (5.47)$$

Az utóbbi két sorközi képlet egybevetése alapján

$$\boldsymbol{\rho}_z = \sigma_z \mathbf{e}_z = \frac{E}{\rho} \eta \mathbf{e}_z = \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \times \mathbf{R} = E\kappa \mathbf{n} \times \mathbf{R} \quad (5.48)$$

a feszültségvektor értéke.

Mivel tiszta hajlításról van szó zérus kell legyen a keresztmetszeten megoszló $\boldsymbol{\rho}_z$ belső erőrendszer $\mathbf{F}_S$ eredője. Ez az eredmény egyszerű számítással adódik, ha felhasználjuk $\boldsymbol{\rho}_z$ (5.48) alatti előállítását és figyelembe vesszük, hogy zérus

értékű az A keresztmetszet $S = O$ súlypontra vett $\mathbf{S}_O$ statikai nyomatéka:

$$\mathbf{F}_S = \int_A \boldsymbol{\rho}_z \, dA = \int_A \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \times \mathbf{R} \, dA = \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \times \underbrace{\int_A \mathbf{R} \, dA}_{\mathbf{S}_O = \mathbf{0}} = \mathbf{0}. \quad (5.49)$$

A keresztmetszeten megoszló $\boldsymbol{\rho}_z$ belső erőrendszer keresztmetszet súlypontjára vett $\mathbf{M}_S$ nyomatékát adó

$$\mathbf{M}_S = \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_z \, dA \quad (5.50)$$

képlet is hasonló gondolatmenettel, azaz a $\boldsymbol{\rho}_z$ feszültségvektor az (5.48) alatti képletének, valamint az $\mathbf{R}$ felbontásának helyettesítésével alakítható tovább:

$$\mathbf{M}_S = \int_A (\xi \mathbf{e}_\xi + \eta \mathbf{e}_\eta) \times \frac{E}{\rho} \eta \mathbf{e}_z \, dA = \frac{E}{\rho} \left[\underbrace{\int_A \eta^2 \, dA}_{I_\xi} \mathbf{e}_\xi - \underbrace{\int_A \eta \xi \, dA}_{I_{\eta\xi}} \mathbf{e}_\eta \right], \quad (5.51a)$$

azaz

$$\mathbf{M}_S = \frac{E}{\rho} [I_\xi \mathbf{e}_\xi - I_{\eta\xi} \mathbf{e}_\eta] = E\kappa [I_\xi \mathbf{e}_\xi - I_{\eta\xi} \mathbf{e}_\eta]. \quad (5.51b)$$

A fenti képletben álló

$$I_\xi = \int_A \eta^2 \, dA, \quad I_{\eta\xi} = \int_A \eta \xi \, dA \quad \text{integrálok, valamint az} \quad I_\eta = \int_A \xi^2 \, dA \quad (5.52)$$

integrál rendre az A keresztmetszet ξ tengelyre, $\eta\xi$ tengelypárra, valamint az η tengelyre számított másodrendű nyomatékait adják. Az (5.51b) képlet részét alkotó

$$\mathbf{I}_\xi = \mathbf{I}_n = I_\xi \mathbf{e}_\xi - I_{\eta\xi} \mathbf{e}_\eta \quad (5.53)$$

vektor a ξ tengelyhez, illetve az $\mathbf{e}_\xi$ irányhoz (vagy ami ugyanez az n tengelyhez, illetve az $\mathbf{n}$ irányhoz) tartozó *tehetetlenségi vektor*.

Mivel általában $I_{\eta\xi} \neq 0$ az következik az (5.51b) képletből, hogy az $\mathbf{M}_S$ nyomatékvektor általában nem párhuzamos a ξ semleges tengellyel. Másként fogalmazva, ha az $I_{\eta\xi} \neq 0$, akkor valóban ferde hajlítás áll fenn.

Tovább alakítható céljainknak megfelelően az $\mathbf{M}_S$ (5.50) alatti képlete, ha $\boldsymbol{\rho}_z$ értékét az (5.48) jobboldalának utolsó része alapján helyettesítjük és azt is figyelembe vesszük az (5.51b) és az (5.53) egybevetése alapján, hogy az $\frac{E}{\rho}$ -nak $\mathbf{I}_n$ az együtthatója:

$$\mathbf{M}_S = \frac{E}{\rho} \int_A \mathbf{R} \times (\mathbf{n} \times \mathbf{R}) \, dA = \frac{E}{\rho} \mathbf{I}_n = E\kappa \mathbf{I}_n. \quad (5.54)$$

Az utóbbi képlet alapján

$$\mathbf{I}_n = \int_A \mathbf{R} \times (\mathbf{n} \times \mathbf{R}) \, dA \quad (5.55)$$

a tehetetlenségi vektor értéke.

5.3.2. Az A keresztmetszet tehetetlenségi tenzorai. Az (5.55) összefüggés szerint homogén lineáris függvénye az $\mathbf{I}_n$ tehetetlenségi vektor az $\mathbf{n}$ vektornak. Visszaidézve a másodrendű tenzorok geometriai értelmezésével kapcsolatos és az 1.3. szakaszban részletezett ismereteket azt mondhatjuk, hogy az (5.55) összefüggés az $\mathbf{I}_n$ -re képezi le az $\mathbf{n}$ vektort. Kihasználva, hogy a kifejtési tétel szerint $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})\mathbf{b} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})\mathbf{c}$, ahol most $\mathbf{a}$ és $\mathbf{c}$ -nek $\mathbf{R}$, $\mathbf{b}$ -nek pedig $\mathbf{n}$ felel meg, az (5.55) alatti összefüggésből a

$$\mathbf{I}_n = \int_A [(\mathbf{R} \cdot \mathbf{R})\mathbf{n} - \mathbf{R}(\mathbf{R} \cdot \mathbf{n})] \, dA \quad (5.56)$$

eredmény következik. A további átalakítások célja az $\mathbf{n}$ vektor kiemelése. Vegyük figyelembe, hogy $\mathbf{n} = \mathbf{1} \cdot \mathbf{n}$ – itt $\mathbf{1}$ az egységtenzor – és hogy $\mathbf{R}(\mathbf{R} \cdot \mathbf{n}) = \mathbf{R} \circ \mathbf{R} \cdot \mathbf{n}$. Az utóbbi képletek kihasználásával kapjuk, hogy

$$\mathbf{I}_n = \underbrace{\int_A [(\mathbf{R} \cdot \mathbf{R})\mathbf{1} - \mathbf{R} \circ \mathbf{R}] \, dA}_{\mathbf{I}_S} \cdot \mathbf{n} = \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n}. \quad (5.57)$$

A fenti egyenlet megjelölt része az A keresztmetszet $\mathbf{I}_S$ *súlyponti tehetetlenségi tenzorát* értelmezi:

$$\mathbf{I}_S = \int_A [(\mathbf{R} \cdot \mathbf{R})\mathbf{1} - \mathbf{R} \circ \mathbf{R}] \, dA. \quad (5.58)$$

Érdemes megjegyezni, hogy az (5.58) képlet a súlyponti tehetetlenségi tenzor koordinátarendszertől független alakja. Az (5.58) képlet alatti értelmezése szerint szimmetrikus a súlyponti tehetetlenségi tenzor, hiszen mind az $\mathbf{1}$ egységtenzor, mind pedig az $\mathbf{R} \circ \mathbf{R}$ diádikus szorzat szimmetrikus tenzorok.

Az xy koordinátarendszerben $\mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y$, míg $\mathbf{1} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y$. Következően

$$\begin{aligned} \mathbf{I}_S &= \int_A [(x^2 + y^2)(\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y) - (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y) \circ (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y)] \, dA = \\ &= \int_A [(y^2\mathbf{e}_x - xy\mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_x + (-xy\mathbf{e}_x + x^2\mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_y] \, dA = \\ &= \underbrace{\left[\int_A y^2 \, dA \right] \mathbf{e}_x - \underbrace{\int_A yx \, dA}_{I_{yx}} \mathbf{e}_y}_{\mathbf{I}_x} + \underbrace{\left[- \int_A xy \, dA \right] \mathbf{e}_x + \underbrace{\int_A y^2 \, dA}_{I_y} \mathbf{e}_y}_{\mathbf{I}_y}, \end{aligned}$$

azaz

$$\mathbf{I}_S = \underbrace{(I_x\mathbf{e}_x - I_{yx}\mathbf{e}_y)}_{\mathbf{I}_x} \circ \mathbf{e}_x + \underbrace{(-I_{xy}\mathbf{e}_x + I_y\mathbf{e}_y)}_{\mathbf{I}_y} \circ \mathbf{e}_y, \quad (5.59a)$$

vagyis

$$\mathbf{I}_S = \mathbf{I}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{I}_y \circ \mathbf{e}_y, \quad (5.59b)$$

ahol az $\mathbf{I}_x$ és $\mathbf{I}_y$ tehetetlenségi vektorok rendre az egymástól lineárisan független $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ egységvektorok képei az $\mathbf{I}_S$ tenzorhoz tartozó leképezésben. Az $\mathbf{I}_x$ és

$\mathbf{I}_y$ tehetetlenségi vektorok ismeretében

$$\underline{\mathbf{I}}_{S(x,y)} = \underline{\mathbf{I}}_S = \left[\begin{array}{c|c} \underline{\mathbf{I}}_x & \underline{\mathbf{I}}_y \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} I_x & -I_{xy} \\ -I_{yx} & I_y \end{array} \right] \quad (5.60)$$

a súlyponti tehetetlenségi tenzor mátrixa az xy KR-ben. Mivel a tenzor szimmetrikus az xy KR-ben felírt mátrixa is szimmetrikus.

Visszaidézve, hogy a súlyponti $\xi\eta$ koordinátarendszerben $\mathbf{R} = \xi\mathbf{e}_\xi + \eta\mathbf{e}_\eta$ a helyvektor és $\mathbf{1} = \mathbf{e}_\xi \circ \mathbf{e}_\xi + \mathbf{e}_\eta \circ \mathbf{e}_\eta$ az egységtenzor, majd szóserint megismételve az előző bekezdés lépéseit – felhasználva eközben az (5.52) alatti képleteket – azt kapjuk, hogy

$$\mathbf{I}_S = \underbrace{(I_\xi \mathbf{e}_\xi - I_{y\xi} \mathbf{e}_\eta)}_{\mathbf{I}_\xi} \circ \mathbf{e}_\xi + \underbrace{(-I_{\xi\eta} \mathbf{e}_\xi + I_\eta \mathbf{e}_\eta)}_{\mathbf{I}_\eta} \circ \mathbf{e}_\eta \quad (5.61a)$$

a tehetetlenségi tenzor a súlyponti $\xi\eta$ KR-ben, ahol $\mathbf{I}_\xi$ és $\mathbf{I}_\eta$ a vonatkozó tehetetlenségi vektorok (az $\mathbf{e}_\xi$ és $\mathbf{e}_\eta$ egységvektorokhoz tartozó képvektorok). Következésképpen

$$\mathbf{I}_S = \mathbf{I}_\xi \circ \mathbf{e}_\xi + \mathbf{I}_\eta \circ \mathbf{e}_\eta, \quad (5.61b)$$

a tenzor diadikus alakja és

$$\underline{\mathbf{I}}_{S(\xi,\eta)} = \underline{\mathbf{I}}_S = \left[\begin{array}{c|c} \underline{\mathbf{I}}_\xi & \underline{\mathbf{I}}_\eta \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} I_\xi & -I_{\xi\eta} \\ -I_{\eta\xi} & I_\eta \end{array} \right] \quad (5.62)$$

az $\mathbf{I}_S$ tenzor mátrixa a súlyponti $\xi\eta$ KR-ben.

Vegyük észre, hogy az (5.57) képlet szerint

$$\mathbf{I}_n = \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_n \quad (n = x, y) \quad \text{és} \quad \mathbf{I}_\nu = \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_\nu \quad (\nu = \xi, \eta). \quad (5.63)$$

Következésképpen

$$\boxed{\begin{array}{cc} I_{n(x,y)} = \mathbf{e}_n \cdot \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_n & (n = x, y); \quad I_{\nu(\xi,\eta)} = \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_\nu \quad (\nu = \xi, \eta) \\ (\xi,\eta) & (x,y) \quad (\xi,\eta) \quad (x,y) \end{array}} \quad (5.64a)$$

továbbá

$$\boxed{\begin{array}{cc} I_{mn(x,y)} = -\mathbf{e}_m \cdot \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_n & (m, n = x, y); \quad I_{\mu\nu(\xi,\eta)} = -\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_\nu \quad (\mu, \nu = \xi, \eta) \\ (\xi,\eta) & (x,y) \quad (\xi,\eta) \quad (x,y) \end{array}} \quad (5.64b)$$

Az utóbbi eredmény szavakban a következőképp fogalmazható meg: Ha ismeretes az $\mathbf{I}_S$ tehetetlenségi tenzor és az $[\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y]$ $\{\mathbf{e}_\xi, \mathbf{e}_\eta\}$ egységvektorok $[a \ \xi\eta]$ $\{az \ xy\}$ KR-ben, akkor $[az \ (5.64a,b)_1]$ $\{az \ (5.64a,b)_2\}$ képletekkel számíthatók a tehetetlenségi tenzor mátrixának $[I_x, I_y \text{ és } I_{xy}]$ $\{I_\xi, I_\eta \text{ és } I_{\xi\eta}\}$ elemei $[az \ xy]$ $\{a \ \xi\eta\}$ KR-ben.

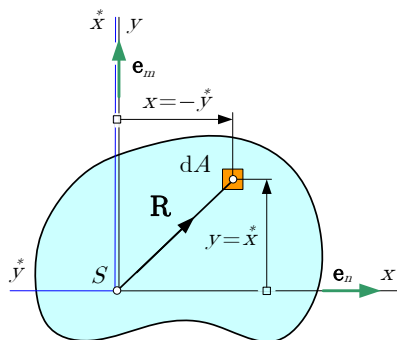
Megjegyezzük, hogy ez az eredmény a tenzorok transzformációjával kapcsolatos (1.92) képletek értelemszerű, azaz síkbeli viszonyokra vonatkozó alkalmazásával is felírható: a $\mathbf{W}$ helyére $\mathbf{I}_S$ -t kell gondolni, el kell hagyni a z és ζ indexeket, illetve figyelembe kell venni a nem diagonális elemekre vonatkozó előjelbeli eltérést.

Megjegyezzük végezetül, visszaidézve az 5.11. ábra jelöléseit és az (5.58) alatti definíciót, hogy az

$$\mathbf{I}_B = \int_A [(\boldsymbol{\rho} \cdot \boldsymbol{\rho}) \mathbf{1} - \boldsymbol{\rho} \circ \boldsymbol{\rho}] \, dA \quad (5.65)$$

összefüggés értelmezi az A keresztmetszet tetszőleges B pontjához tartozó $\mathbf{I}_B$ tehetetlenségi tenzort.

5.3.3. A súlyponti tehetetlenségi tenzor főtengeleyproblémája. Az 5.14. ábrán vázolt A keresztmetszet (síkidom) súlypontjához két KR-t az $nm = xy$, valamint az $nm = \overset{*}{x}\overset{*}{y}$ KR-eket kötjük. A második $\overset{*}{x}\overset{*}{y}$ KR az első xy KR óramutató járásával ellentétes irányba történő 90° -os elforgatásával kapható



5.14. ábra.

meg. Következésképpen

$$\int_A xy \, dA = - \int_A \overset{*}{x}\overset{*}{y} \, dA.$$

Ez az eredmény azt fejezi ki, hogy az $nm = xy$ KR 90° -os elforgatásával az I_{nm} vegyes másodrendű nyomaték abszolút értéke változatlan marad, de az előjele megváltozik. Mivel a KR forgatása közben csak folytonosan változhat az I_{nm} értéke adódik a következtetés, hogy bármely A keresztmetszetnek (síkidomnak) van legalább két olyan egymásra kölcsönösen merőleges súlyponti nm tengelye, hogy az általuk meghatározott KR-ben

$$I_{nm} = 0.$$

Az ilyen tengelyeket súlyponti *tehetetlenségi főtengeleknek*, a vonatkozó irányokat *főirányoknak*, a főtengelek által kifeszített KR-t a *főtengelek KR-ének*, a tengelyek egységvektorait pedig az $\mathbf{I}_S$ tehetetlenségi tenzor *sajátvektorainak* nevezzük. A főtengeleket az $n = 1$ és $m = 2$ indexek azonosítják. A főtengelekre számított másodrendű nyomatékokat rendre I_1 és I_2 jelöli. A számozást úgy választjuk meg, hogy teljesüljön az

$$I_1 \geq I_2$$

egyenlőtlenség. Mivel zérus az I_{12} vegyes másodrendű nyomaték, párhuzamosak a főirányokhoz tartozó tehetetlenségi vektorok a főirányokkal. Következésképp fennáll az

$$\mathbf{I}_i = \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{e}_i = I_i \mathbf{e}_i, \quad \mathbf{e}_i = \mathbf{n}_i, \quad i = 1, 2. \quad (5.66)$$

egyenlet, ahol az $\mathbf{e}_i = \mathbf{n}_i$ vektorok a főtengelyek irányát adó egységvektorok. Az általánosság megszorítása nélkül feltételezhetjük, hogy jobbsodratú hármast alkot az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{e}_z$ vektorhármassal. Ekkor $\mathbf{n}_1 \times \mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z$.

Legyen az egyelőre ismeretlen

$$\mathbf{n} = n_x \mathbf{e}_x + n_y \mathbf{e}_y \quad |\mathbf{n}| = \sqrt{n_x^2 + n_y^2} = 1 \quad (5.67)$$

vektor a keresett főirány irányvektora. A hozzá tartozó ugyancsak ismeretlen főmásodrendű nyomatékot I_n jelöli. Nyilvánvaló az (5.66) összefüggések alapján, hogy az $\mathbf{n}$ vektor és az I_n másodrendű nyomaték eleget kell, hogy tegyen az

$$\mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n} = I_n \mathbf{n},$$

vagy ami ugyanaz az

$$(\mathbf{I}_S - I_n \mathbf{1}) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0} \quad (5.68)$$

egyenletnek. Mátrixos alakra térve át a

$$\left\{ \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y \end{bmatrix} - I_n \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\} \begin{bmatrix} n_x \\ n_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

illetve a

$$\begin{bmatrix} I_x - I_n & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y - I_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_x \\ n_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (5.69)$$

homogén lineáris egyenletrendszer kapjuk az n_x és n_y számítására. Triviálisból különböző megoldás csak akkor létezik, ha eltűnik az (5.68) egyenletrendszer determinánsa:

$$\begin{vmatrix} I_x - I_n & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y - I_n \end{vmatrix} = I_n^2 - \underbrace{(I_x + I_y)}_{I_I} I_n + \underbrace{I_x I_y - I_{xy}^2}_{I_{II}} = 0, \quad (5.70a)$$

ahol

$$I_I = I_x + I_y \quad \text{és} \quad I_{II} = I_x I_y - I_{xy}^2 \quad (5.70b)$$

az $\mathbf{I}_S$ tenzor úgynevezett első és második skalárinvariánsa. Megjegyezzük, hogy valósak a másodfokú (5.70a) karakterisztikus egyenlet

$$I_n = I_{1,2} = \frac{I_x + I_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{I_x - I_y}{2}\right)^2 - I_x I_y + I_{xy}^2} = \frac{I_x + I_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{I_x - I_y}{2}\right)^2 + I_{xy}^2} \quad (5.71)$$

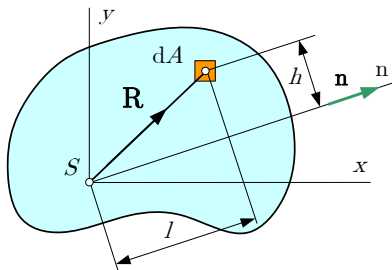
gyökei, hiszen pozitív a gyökjel alatt álló kifejezés értéke (pozitív az egyenlet diszkriminánsa).

Nem nehéz belátni az 5.15. ábra, az ábráról leolvasható $\mathbf{n} \cdot \mathbf{R} = l$, $\mathbf{R}^2 - l^2 = h^2$ összefüggések és az (5.58) képlet alapján, hogy

$$\begin{aligned} I_n &= \mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n} = \mathbf{n} \cdot \int_A [(\mathbf{R} \cdot \mathbf{R})\mathbf{n} - \mathbf{R}(\mathbf{R} \cdot \mathbf{n})] dA = \\ &= \int_A [\mathbf{R}^2 \mathbf{n}^2 - (\mathbf{R} \cdot \mathbf{n})^2] dA = \int_A [\mathbf{R}^2 - l^2] dA = \\ &= \int_A h^2 dA > 0. \end{aligned} \quad (5.72)$$

A kapott eredmény szerint

- (a) I_n valóban az n tengelyre számított másodrendű nyomaték,
- (b) és mint ilyen szigorúan pozitív.



5.15. ábra.

Következésképpen az $I_{1,2}$ gyökök nemcsak valósak, hanem pozitív mennyiségek is.

Az I_1 gyök ismeretében az (5.70a) egyenletrendszer és az $|\mathbf{n}| = 1$ feltétel figyelembevételével adódóan vagy az

$$n_{x1}(I_x - I_1) - I_{xy}n_{y1} = 0, \quad n_{x1}^2 + n_{y1}^2 = 1 \quad (5.73a)$$

egyenletek, vagy pedig a

$$-n_{x1}I_{xy} + (I_y - I_1)n_{y1} = 0, \quad n_{x1}^2 + n_{y1}^2 = 1 \quad (5.73b)$$

egyenletek megoldása – (5.73a)₁ és (5.73b)₁ nem független egymástól – adja az 1 jelű főirány $\mathbf{n}_1$ irányvektorának n_{x1} és n_{y1} koordinátáit. Ha már ismert az 1 jelű főirány $\mathbf{n}_1$ irányvektora, akkor a 2 jelű főirány $\mathbf{n}_2$ irányvektora az

$$\mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n}_1 \quad (5.74)$$

képletből számítható hiszen jobbsodratú vektorhármast alkot az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{e}_z$ hármas.

A számítások során az I_2 gyök is használható. Mindössze annyi a változás, hogy I_2 -t kell írni I_1 helyére az (5.73a,b) egyenletekben. A $\mathbf{n}_1$ irányvektor meghatározása pedig az $\mathbf{n}_1 = \mathbf{n}_2 \times \mathbf{e}_z$ képlet jobboldalán álló vektorszorzat kiszámítását igényli.

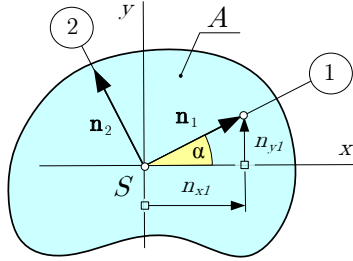
Mivel zérus a vegyes másodrendű nyomaték a főtehetetlenségi tengelyek által kifeszített KR-ben, ugyanitt diagonális a tehetetlenségi tenzor mátrixa:

$$\underline{\mathbf{I}}_{S(1,2)} = \begin{bmatrix} I_1 & 0 \\ 0 & I_2 \end{bmatrix}. \quad (5.75)$$

5.3.4. Az 1 jelű főtengely valamint az x tengely által bezárt szög számítása. Az 5.16. ábra a főtengelyek KR-ét szemlélteti. Az ábra és az (5.73a,b)₁ képletek egybevetése szerint

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} = \frac{n_{y1}}{n_{x1}} = \frac{I_x - I_1}{I_{xy}} = \frac{I_{xy}}{I_y - I_1} \quad (5.76)$$

az egyes főtengely x tengellyel bezárt α szögének a tangense. Vegyük észre, hogy a fenti összefüggés csak akkor használható, ha ismeretesek a főtehetetlenségi nyomatékok.



5.16. ábra.

Az α szög, amint az kiderül majd a továbbiakból, a főtehetetlenségi nyomatékok ismerete nélkül is meghatározható. Leolvasható ui. az 5.16. ábráról, hogy az xyz KR-ben

$$\mathbf{n}_1 = \cos \alpha \mathbf{e}_x + \sin \alpha \mathbf{e}_y, \quad \mathbf{n}_2 = -\sin \alpha \mathbf{e}_x + \cos \alpha \mathbf{e}_y \quad (5.77)$$

a két főtengely (5.67)₂ normálási feltételt is kielégítő irányvektora. Ha felhasználjuk az (5.64b)₂ képletet – ebben a görögbetűs KR-nek a főtengelyek KR-e felel meg: μ az első, ν pedig a második főtengelyt jelenti – akkor írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} I_{12} &= - \underset{(x,y)}{\mathbf{n}_1} \cdot \underset{(x,y)}{\mathbf{I}_S} \cdot \underset{(x,y)}{\mathbf{n}_2} = - \begin{bmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\sin \alpha \\ \cos \alpha \end{bmatrix} = \\ &= (I_x - I_y) \sin \alpha \cos \alpha + (\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha) I_{xy} = 0, \end{aligned}$$

hiszen eltűnik a főtengelyek KR-ében a vegyes másodrendű nyomaték. Innen adódik a jól ismert $\sin \alpha \cos \alpha = \sin 2\alpha/2$ és $\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha = \cos 2\alpha$ trigonometrikus egyenletek felhasználásával, hogy

$$\operatorname{tg} 2\alpha = - \frac{2I_{xy}}{I_x - I_y}. \quad (5.78)$$

5.3.5. Feszültség számítása az igénybevételekkel ferde hajlítás esetén.
Az (5.54) és (5.57) képletek egybevetéséből adódó

$$\mathbf{M}_S = \frac{E}{\rho} \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n} = E\kappa \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n} \quad (5.79)$$

egyenlet a keresztmetszetet terhelő $\mathbf{M}_S$ hajlítónyomaték és a semleges tengely irányát kijelölő $\mathbf{n}$ egységvektor közötti összefüggés. A továbbiakban az a célunk, hogy a fenti egyenletből az $\mathbf{M}_S$ nyomaték segítségével fejezzük ki a semleges tengely $\mathbf{n}$ irányvektorát. Ennek birtokában ugyanis közvetlenül az $\mathbf{M}_S$ nyomatékkal fejezhető ki az (5.48) összefüggés felhasználásával a $\boldsymbol{\rho}_z = \sigma_z \mathbf{e}_z$ feszültségvektor.

A számításokat külön-külön tekintjük majd az 1 és 2 jelű főtengelek, illetve a z tengely által kifeszített KR-ben, majd pedig az xyz KR-ben. A főtengelek KR-ének használata mellett az az érv szól, hogy egyszerűek az átalakítások. Az xyz KR-ben végzett átalakítások részeredményei pedig a vékonyszelvényű prizmatikus rudak nyírása kapcsán kerülnek majd felhasználásra a ???. Fejezetben.

1. A fentiekkel összhangban tételezzük fel, hogy az 1 és 2 jelű főtengelek és a z tengely által kifeszített KR-ben vagyunk. Ebben a KR-ben

$$\begin{bmatrix} M_{h1} \\ -M_{h2} \end{bmatrix} = \frac{E}{\rho} \begin{bmatrix} I_1 & 0 \\ 0 & I_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \end{bmatrix} = E\kappa \begin{bmatrix} I_1 & 0 \\ 0 & I_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \end{bmatrix} \quad (5.80)$$

az (5.79) egyenlet mátrix alakja. Itt $M_1 = M_{h1}$ és $M_2 = -M_{h2}$ rendre az $\mathbf{M}_S$ hajlítónyomaték két koordinátája, illetve a koordinátairányú hajlítónyomaték – M_2 és M_{h2} előjelben különbözik egymástól. Ha átszorozzuk a fenti egyenletet az $\mathbf{I}_S$ tenzor mátrixának

$$\begin{bmatrix} 1/I_1 & 0 \\ 0 & 1/I_2 \end{bmatrix}$$

alakú inverzével, akkor mátrixokkal írva az

$$\begin{bmatrix} n_1 \\ n_2 \end{bmatrix} = \frac{\rho}{E} \begin{bmatrix} 1/I_1 & 0 \\ 0 & 1/I_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_{h1} \\ -M_{h2} \end{bmatrix}, \quad (5.81a)$$

illetve az

$$\mathbf{n} = \frac{\rho}{E} \left(\frac{M_{h1}}{I_1} \mathbf{n}_1 - \frac{M_{h2}}{I_2} \mathbf{n}_2 \right) \quad (5.81b)$$

eredményt kapjuk. A semleges tengely irányát kijelölő $\mathbf{n}$ egységvektor ismeretében az (5.48) összefüggésből

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\rho}_z = \sigma_z \mathbf{e}_z &= \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \times \mathbf{R} = \left(\frac{M_{h1}}{I_1} \mathbf{n}_1 - \frac{M_{h2}}{I_2} \mathbf{n}_2 \right) \times (x_1 \mathbf{n}_1 + x_2 \mathbf{n}_2) = \\ &= \left(\frac{M_{h1}}{I_1} x_2 + \frac{M_{h2}}{I_2} x_1 \right) \mathbf{e}_z \end{aligned} \quad (5.82)$$

a feszültségvektor számításának képlete. Tegyük fel, hogy egybeesik az x tengely az 1 jelű főtengeellyel, az y tengely pedig a 2 jelű főtengeellyel. Ekkor $x_1 = x$, $M_{h1} = M_{hx}$, $I_1 = I_x$ és $x_2 = y$, $M_{h2} = M_{hy}$, $I_2 = I_y$. Következésképp a megszokott xyz KR-ben

$$\sigma_z = \frac{M_{hx}}{I_x} y + \frac{M_{hy}}{I_y} x \quad (5.83)$$

a normálfeszültség képlete ferde hajlítás esetén. A ?? szakaszban ugyanezt az eredményt a szuperpozíció elv felhasználásával kapjuk majd meg.

2. Másodszorra tételezzük fel, hogy a vizsgálatokat a főtengekelyk és a z tengely által kifeszített KR-től különböző xyz KR-ben végezzük. Az átalakításokhoz szükség lesz néhány fogalomra. Azt mondjuk majd, hogy az $\mathbf{I}_S^{-1}$ tenzor az $\mathbf{I}_S$ tenzor inverze, ha teljesül az

$$\mathbf{I}_S^{-1} \cdot \mathbf{I}_S = \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{I}_S^{-1} = \mathbf{1} \quad (5.84a)$$

egyenlet, ahol $\mathbf{1}$ az egységtenzor. A fenti egyenlet a vonatkozó tenzorok xyz KR-ben tekintett mátrixaira nézve is fenn kell, hogy álljon:

$$\underline{\mathbf{I}}_S^{-1} \underline{\mathbf{I}}_S = \underline{\mathbf{I}}_S \underline{\mathbf{I}}_S^{-1} = \underline{\mathbf{1}}. \quad (5.84b)$$

Nem nehéz ellenőrizni, hogy az

$$\underline{\mathbf{I}}_S^{-1} = \frac{1}{I_x I_y - I_{xy}^2} \begin{bmatrix} I_y & I_{xy} \\ I_{yx} & I_x \end{bmatrix} = \frac{1}{I_{II}} \begin{bmatrix} I_y & I_{xy} \\ I_{yx} & I_x \end{bmatrix} = [\underline{\mathbf{I}}_x^{-1} | \underline{\mathbf{I}}_y^{-1}] \quad (5.85)$$

mátrix, ahol a képletből kiolvashatóan

$$\mathbf{I}_x^{-1} = \frac{1}{I_{II}} (I_y \mathbf{e}_x + I_{yx} \mathbf{e}_y) = \frac{1}{I_{II}} (-I_{yx} \mathbf{e}_x + I_y \mathbf{e}_x) \times \mathbf{e}_z = \frac{1}{I_{II}} \mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z \quad (5.86a)$$

$$\mathbf{I}_y^{-1} = \frac{1}{I_{II}} (I_{xy} \mathbf{e}_x + I_x \mathbf{e}_y) = \frac{1}{I_{II}} \mathbf{e}_z \times (I_x \mathbf{e}_x - I_{yx} \mathbf{e}_y) = \frac{1}{I_{II}} \mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x \quad (5.86b)$$

rendre az $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ képe az $\mathbf{I}_S^{-1}$ tenzorhoz tartozó leképezésben, eleget tesz az (5.84b) egyenletnek. Következésképp

$$\mathbf{I}_S^{-1} = \frac{1}{I_{II}} [(\mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_x + (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) \circ \mathbf{e}_y] \quad (5.87)$$

az $\mathbf{I}_S^{-1}$ tenzor diádikus előállítását.

Az $\mathbf{I}_S \cdot \mathbf{I}_S^{-1}$ szorzat valóban az egységtenzort adja. Ennek belátásához vegyük figyelembe, (a) hogy

$$\mathbf{I}_x \cdot (\mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z) = \mathbf{I}_y \cdot (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) = [\mathbf{e}_z \mathbf{I}_x \mathbf{I}_y] = I_{II} \quad (5.88)$$

a vegyeszorzatok ismert tulajdonságai alapján, továbbá (b) hogy szimmetrikus az $\mathbf{I}_S$ tenzor. A mondottak felhasználásával kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{I}_S^{-1} &= \frac{1}{I_{II}} \underbrace{(\mathbf{e}_x \circ \mathbf{I}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{I}_y)}_{\mathbf{I}_S^T = \mathbf{I}_S} \cdot [(\mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_x + (\mathbf{e}_y \times \mathbf{I}_x) \circ \mathbf{e}_y] = \\ &= \frac{1}{I_{II}} \left\{ \underbrace{[\mathbf{I}_x \mathbf{I}_y \mathbf{e}_z]}_{I_{II}} (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x) + \underbrace{[\mathbf{I}_y \mathbf{e}_z \mathbf{I}_x]}_{I_{II}} (\mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y) \right\} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y = \mathbf{1}, \end{aligned}$$

ami valóban a kétméretű egységtenzor.

Igazolható, hogy

$$\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_S \times \mathbf{e}_z = \frac{1}{I_{II}} \mathbf{I}_S^{-1} \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_S^{-1} \times \mathbf{e}_z = -\frac{1}{I_{II}} \mathbf{I}_S. \quad (5.89)$$

Az első esetben kihasználva az $\mathbf{I}_S$ tenzor diádikus előállítását írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_S \times \mathbf{e}_z &= \mathbf{e}_z \times (\mathbf{I}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{I}_y \circ \mathbf{e}_y) \times \mathbf{e}_z = \\ &= (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) \circ (\mathbf{e}_x \times \mathbf{e}_z) + (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_y) \circ (\mathbf{e}_y \times \mathbf{e}_z) = \\ &= -[(\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) \circ \mathbf{e}_y + (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_y) \circ \mathbf{e}_x] = [(\mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_x + (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) \circ \mathbf{e}_y]. \end{aligned}$$

Az eredmény összevetése az (5.87) képlettel az első állítás igazolását jelenti. A második állítás igazolása hasonlóan történhet. Ezt az 5.5. gyakorlatra hagyjuk.

Szorozzuk meg balról az (5.79) egyenletet $\mathbf{I}_S^{-1}$ -el. Kapjuk, hogy

$$\mathbf{I}_S^{-1} \cdot \mathbf{M}_S = \frac{E}{\rho} \underbrace{\mathbf{I}_S^{-1} \cdot \mathbf{I}_S}_I \cdot \mathbf{n} = \frac{E}{\rho} \mathbf{n},$$

ahonnan

$$\mathbf{n} = \frac{\rho}{E} \mathbf{I}_S^{-1} \cdot \mathbf{M}_S = \frac{\rho}{E} \mathbf{M}_S \cdot \mathbf{I}_S^{-1}, \quad (5.90)$$

hiszen szimmetrikus az $\mathbf{I}_S^{-1}$. Az $\mathbf{n}$ vektor értéke, tekintettel az $\mathbf{I}_S^{-1}$ (5.85) alatti mátrixára

$$\mathbf{n} = \frac{\rho}{E} \frac{1}{I_{II}} [(M_{hx} I_y - M_{hy} I_{xy}) \mathbf{e}_x + (M_{hx} I_{xy} - M_{hy} I_x) \mathbf{e}_y]. \quad (5.91)$$

Visszahelyettesítve az (5.48) összefüggésbe

$$\begin{aligned} \rho_z = \sigma_z \mathbf{e}_z &= \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \times \mathbf{R} = \\ &= \frac{1}{I_{II}} [(M_{hx} I_y - M_{hy} I_{xy}) \mathbf{e}_x + (M_{hx} I_{xy} - M_{hy} I_x) \mathbf{e}_y] \times (x \mathbf{e}_x + y \mathbf{e}_y) = \\ &= \frac{1}{I_{II}} [(M_{hx} I_y - M_{hy} I_{xy}) y + (M_{hy} I_x - M_{hx} I_{xy}) x] \mathbf{e}_z \end{aligned}$$

a feszültségvektor. Innen

$$\begin{aligned} \sigma_z &= \frac{1}{I_{II}} [(I_y y - I_{xy} x) M_{hx} + (I_x x - I_{xy} y) M_{hy}] = \\ &= \frac{y - \chi_y x}{I_x - I_{xy} \chi_y} M_{hx} + \frac{x - \chi_x y}{I_y - I_{xy} \chi_x} M_{hy} \end{aligned} \quad (5.92)$$

a normálfeszültség értéke, amikor nem a főtengelyek KR-ében vagyunk. A képletben $\chi_x = I_{xy}/I_x$ és $\chi_y = I_{xy}/I_y$. Ha $I_{xy} = 0$, akkor $\chi_x = \chi_y = 0$, azaz ismét a főtengelyek KR-ében vagyunk, ahol a fenti σ_z -t adó képlet természetesen egybeesik az (5.83) formulával.

5.4. SÍKGÖRBE RÚD

5.4.1. A feladat megfogalmazása, feltevések, jelölésbeli megállapodások. A jelen fejezet előző szakaszai az egyenes középvonalú rudak tiszta hajlításnak kérdésével foglalkoztak. A mérnöki gyakorlatban azonban számos esetben alkalmaznak síkgörbe rudakat. Ugyanakkor ezek feszültségi és alakváltozási állapotának vizsgálata nem egyszerű feladat.

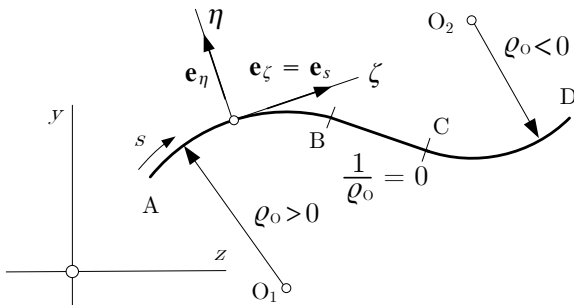
Ebben a szakaszban a mérnöki számítások igényeit véve alapul (a) a feszültségek számításának GRASHOFTól származó eljárását (GRASHOF képletét) ismertetjük, majd (b) kitérünk röviden a rúd középvonala alakváltozásának (a rúd görbületi viszonyai megváltozásának) vizsgálatára is.³ Végezetül (c) általánosítjuk a kapott eredményeket arra az esetre, ha nemcsak tiszta hajlítás a síkgörbe rúd igénybevétele.

³Franz Grashof (1826-1893)

A vizsgálatok során feltételezzük, hogy

1. a rúd állandó keresztmetszetű;
2. a rúd középvonala körív, melynek ρ_o a sugara;
3. a rúd keresztmetszete szimmetrikus a középvonal síkjára;
4. a rúdnak tiszta hajlítás az igénybevétele, a hajlítást létrehozó erőpárok pedig merőlegesek a középvonal síkjára;
5. a rúd bármely keresztmetszetében a középvonallal párhuzamos normál-feszültség az egyetlen nem zérus feszültség, azaz egytengelyű a feszültségi állapot.

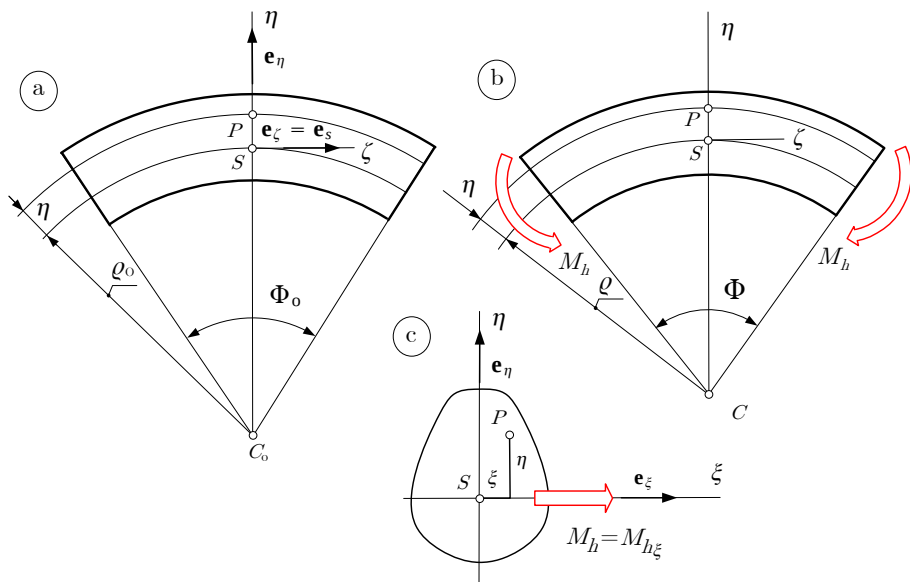
A legutolsó feltevés lehetővé teszi majd az egyszerű HOOKE törvény alkalmazását ugyanúgy mint egyenes rudak esetén.



5.17. ábra.

Az 5.17. ábra egy síkgörbe rúdszakasz középvonalát tünteti fel. A rúd középvonalának síkja feltevés szerint egybeesik az y, z koordinátságokkal. Leolvasható az ábráról, hogy a ρ_o görbületi sugarat akkor tekintjük pozitív mennyiségnek, ha a növekvő s ívkoordináta megszabta irányban haladva (a pozitív irányban haladva) a középvonal mentén a görbületi középpont a haladás irányához képest jobbra fekszik. Megállapodásunkkal összhangban az 5.17. ábrán vázolt rúd AB szakaszán pozitív a görbületi sugár értéke, a BC szakasz egyenes, itt tehát végtelen a ρ_o , míg az utolsó CD szakaszon baloldalon van a görbületi középpont, vagyis $\rho_o < 0$.

A rúd középvonalának $\mathbf{e}_\zeta(s) = \mathbf{e}_s(s)$ az érintőirányú egységvektora. A középvonal normálisát adó $\mathbf{e}_\eta(s)$ egységvektor a pozitív haladási irányhoz képest mindig balra mutat. Az ugyancsak a középvonalhoz kötött $\mathbf{e}_\xi(s) = \mathbf{e}_\eta(s) \times \mathbf{e}_\zeta(s)$ egységvektor értelmezéséből adódóan jobbsodratú vektorhármast alkot az $\mathbf{e}_\eta(s)$ és $\mathbf{e}_\zeta(s)$ vektorokkal. A középvonal pontjaiban értelmezett $(\xi, \eta, s = \zeta)$ lokális derékszögű koordinátarendszert az $\mathbf{e}_\xi(s)$, $\mathbf{e}_\eta(s)$ és $\mathbf{e}_\zeta$ egységvektorok feszítik ki. Nyilvánvaló, hogy a (ξ, η) koordinátságok bármely s -re egybeesik a tekintett síkgörbe rúd keresztmetszetének síkjával. Ezt koordinátságokat az 5.18. ábrán szemléltetett rúd egy keresztmetszete esetén a c. ábrarészlet szemlélteti.



5.18. ábra.

5.4.2. A feszültségek számítása. Grashof képlete. Az 5.18.a. ábrarészlet terhelés előtt, a b. ábrarészlet pedig terhelés után szemlélteti az 1.–4. feltevések érvényessége mellett a vizsgálat tárgyát képező körivalakú rudat. A megfigyelések szerint az alakváltozás során az egyes keresztmetszetek a deformálódott középvonalra merőleges síkok maradnak. A rúd ρ_o sugarú súlypontvonalára tovább görbül ρ sugarú körívrvé: az $M_h = M_{h\xi}$ nyomaték hatására: $\rho < \rho_o$. Ugyanakkor a rúd kezdő és véglapja által terhelés előtt bezárt Φ_o szög szintén megváltozik (megnő), következésképp fennáll a $\Phi > \Phi_o$ reláció is. A rúd valamely $P(\xi, \eta)$ pontján áthaladó és a terhelés előtt $\rho_o + \eta$ sugarú és C_o középpontú anyagi körív a terhelés során $\rho + \eta$ sugarú és C középpontú anyagi körívrvé torzul, ha eltekintünk a keresztmetszet saját síkjában végbemenő alakváltozásoktól (az η megváltozásától). A fentiek alapján

$$\varepsilon_\zeta = \frac{(\rho + \eta) \Phi - (\rho_o + \eta) \Phi_o}{(\rho_o + \eta) \Phi_o} = \frac{(\rho + \eta) \Phi}{(\rho_o + \eta) \Phi_o} - 1 \quad (5.93)$$

a P pontban a ζ irányú fajlagos nyúlás értéke. Mivel az 5. feltevésből következően érvényes az egyszerű Hooke törvény

$$\sigma_\zeta(\eta) = E\varepsilon_\zeta(\eta) = E \left(\frac{(\rho + \eta) \Phi}{(\rho_o + \eta) \Phi_o} - 1 \right) \quad (5.94)$$

a vonatkozó normálfeszültség.

A további átalakítások célja, hogy az utóbbi egyenletben a terhelt rúd ρ és Φ geometriai jellemzőit a terhelést jelentő $M_h = M_{h\xi}$ hajlítónyomatékkal, valamint

a rúd terheletlen állapotához tartozó geometriai paramétereivel, valamint a rúd anyagjellemzőivel fejezzük ki.

Vegyük észre, hogy a $\sigma_\zeta(\eta)$ lineáris törtefüggvény valójában hiperbola egyenlete a (σ_ζ, η) koordináta síkon. Nyilvánvaló a

$$\lim_{\eta \rightarrow -\rho_o} \sigma_\zeta(\eta) = \lim_{\eta \rightarrow -\rho_o} \left[E \left(\frac{(\rho + \eta) \Phi}{(\rho_o + \eta) \Phi_o} - 1 \right) \right] = -\infty \quad (5.95a)$$

és

$$\begin{aligned} \lim_{\eta \rightarrow \infty} \sigma_\zeta(\eta) &= \lim_{\eta \rightarrow \infty} \left[E \left(\frac{(\rho + \eta) \Phi}{(\rho_o + \eta) \Phi_o} - 1 \right) \right] = \\ &= \lim_{\eta \rightarrow \infty} \left[E \left(\frac{\rho/\eta + 1}{\rho_o/\eta + 1} \frac{\Phi}{\Phi_o} - 1 \right) \right] = E \left(\frac{\Phi}{\Phi_o} - 1 \right) = \sigma_\infty \end{aligned} \quad (5.95b)$$

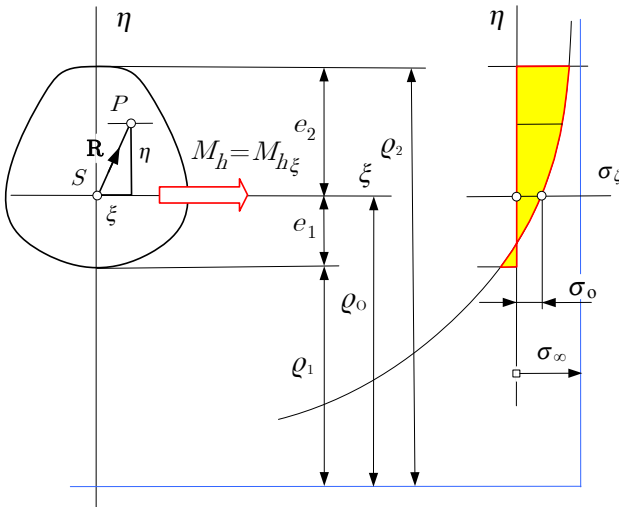
határértékek alapján, hogy a hiperbolának az

$$\sigma_\zeta = \sigma_\infty \quad \text{és} \quad \eta = -\rho_o \quad (5.96)$$

egyenesek az aszimptotái. Jelölje σ_o a σ_ζ feszültséget az $\eta = 0$ helyen (az S pontban):

$$\sigma_o = E \left(\frac{\rho}{\rho_o} \frac{\Phi}{\Phi_o} - 1 \right). \quad (5.97)$$

Az 5.19. ábra a fentiek figyelembevételével pozitív hajlítónyomaték és pozitív ρ_o görbületi sugár feltételezése mellett szemlélteti jelleghelyesen a σ_ζ normálfeszültségeket az η tengely mentén. Az aszimptotákat kék színnel rajzoltuk meg.



5.19. ábra.

Az (5.95b) és (5.97) összefüggések alapján adódó

$$\frac{\Phi}{\Phi_0} = \frac{\sigma_\infty}{E} + 1 \quad \text{és} \quad \rho = \rho_0 \frac{\sigma_0/E + 1}{\sigma_\infty/E + 1} \quad (5.98)$$

képletek felhasználásával mód nyílik az alakváltozást szenvedett rúd ρ sugarának, és a Φ nyílásszögnek eltávolítására a σ_ζ normálfeszültség (5.93) alatti képletéből. Kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \sigma_\zeta &= E \frac{(\rho + \eta) \frac{\Phi}{\Phi_0} - (\rho_0 + \eta)}{\rho_0 + \eta} = E \frac{(\rho + \eta) \left(\frac{\sigma_\infty}{E} + 1 \right) - (\rho_0 + \eta)}{\rho_0 + \eta} = \\ &= E \frac{\rho_0 \left(\frac{\sigma_0}{E} + 1 \right) + \eta \left(\frac{\sigma_\infty}{E} + 1 \right) - (\rho_0 + \eta)}{\rho_0 + \eta} = \frac{\rho_0}{\rho_0 + \eta} \sigma_0 + \frac{\eta}{\rho_0 + \eta} \sigma_\infty, \end{aligned}$$

ahonnan az utolsó egyenlőségjelet követő első tört számlálójába helyettesítve a $\rho_0 = \rho_0 + \eta - \eta$ kifejezést az

$$\sigma_\zeta = \sigma_0 + (\sigma_\infty - \sigma_0) \frac{\eta}{\rho_0 + \eta} \quad (5.99)$$

eredmény következik.

Az utóbbi kifejezésben álló két ismeretlen, a σ_0 és a $\sigma_\infty - \sigma_0$ meghatározását az teszi lehetővé, hogy a keresztmetszet síkján ébredő $\boldsymbol{\rho}_\zeta = \sigma_\zeta(\eta) \mathbf{e}_\zeta$ feszültségeloszlás egyenértékű kell, hogy legyen a keresztmetszet igénybevételével. Ez azt jelenti, hogy a $\boldsymbol{\rho}_\zeta$ feszültségek keresztmetszet súlypontjába redukált eredő vektorkettőse az $\mathbf{F}_S$ eredő erő és az $\mathbf{M}_S$ eredő nyomaték egyenértékű a keresztmetszet igénybevételét adó $\mathbf{M}_S = M_h \mathbf{e}_\xi$ hajlítónyomatékkal. Következőleg fenn kell állnia az

$$\mathbf{F}_S = \int_A \boldsymbol{\rho}_\zeta dA = \int_A \sigma_\zeta \mathbf{e}_\zeta dA = 0$$

és

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_S &= \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_\zeta dA = \int_A (\xi \mathbf{e}_\xi + \eta \mathbf{e}_\eta) \times \boldsymbol{\rho}_\zeta dA = \\ &= \int_A \eta \sigma_\zeta(\eta) dA \mathbf{e}_\xi - \int_A \xi \sigma_\zeta(\eta) dA \mathbf{e}_\eta = M_h \mathbf{e}_\xi \end{aligned}$$

vektoregyenleteknek. Az $\mathbf{F}_S = 0$ egyenlettel egyenértékű három, azaz a

$$\mathbf{F}_S \cdot \mathbf{e}_\xi = 0, \quad \mathbf{F}_S \cdot \mathbf{e}_\eta = 0, \quad \mathbf{F}_S \cdot \mathbf{e}_\zeta = 0$$

skaláregyenletek közül az első kettő identikusan teljesül, mivel ζ irányú a $\boldsymbol{\rho}_\zeta$ vektor. A harmadik egyenlet pedig a rúderő eltűnését adja:

$$\mathbf{F}_S \cdot \mathbf{e}_\zeta = N = \int_A \sigma_\zeta dA = 0. \quad (5.100)$$

Az $\mathbf{M}_S = M_h \mathbf{e}_\xi$ egyenlettel egyenértékű három, azaz az

$$\mathbf{M}_S \cdot \mathbf{e}_\xi = M_h, \quad \mathbf{M}_S \cdot \mathbf{e}_\eta = \int_A \xi \sigma_\zeta(\eta) dA = 0, \quad \mathbf{M}_S \cdot \mathbf{e}_\zeta = 0$$

skaláregyenletek közül a második a keresztmetszet szimmetriája miatt identikusan teljesül (zérus a $\boldsymbol{\rho}_\zeta$ feszültségeloszlás nyomatéka az η tengely körül), és ugyancsak identikusan teljesül a harmadik egyenlet is (nyilvánvalóan zérus a $\boldsymbol{\rho}_\zeta$

feszültségeloszlás nyomatéka a ζ tengely körül – zérus a csavarónyomaték). Az első, a nem identikusan teljesülő egyenlet pedig az

$$M_h = \int_A \eta \sigma_\zeta(\eta) dA \quad (5.101)$$

alakban írható fel. Ily módon két egyenlet áll rendelkezésünkre a keresett két ismeretlen meghatározására.

Szorozzuk át a σ_ζ -át adó (5.99) egyenletet $\rho_o + \eta$ -val majd integráljuk az eredményt a keresztmetszet területe felett. Kapjuk, hogy

$$\int_A (\rho_o + \eta) \sigma_\zeta dA = \int_A (\rho_o \sigma_o + \eta \sigma_\infty) dA,$$

ahonnan

$$\underbrace{\rho_o \int_A \sigma_\zeta dA}_{N=0} + \underbrace{\int_A \eta \sigma_\zeta dA}_{M_h} = \underbrace{\rho_o \sigma_o \int_A dA}_A + \underbrace{\sigma_\infty \int_A \eta dA}_{S_\xi=0},$$

azaz

$$\sigma_o = \frac{M_h}{\rho_o A}. \quad (5.102)$$

Másodszorra helyettesítsük a σ_ζ normálfeszültség (5.99) képlettel adott értékét az (5.101) alatti egyenletbe:

$$M_h = \int_A \eta \sigma_\zeta(\eta) dA = \sigma_o \underbrace{\int_A \eta dA}_{S_\xi=0} + \frac{1}{\rho_o} (\sigma_\infty - \sigma_o) \int_A \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 dA.$$

Innen a

$$\boxed{I_r = \int_A \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 dA} \quad (5.103)$$

jelölés bevezetésével

$$\sigma_\infty - \sigma_o = \frac{M_h}{I_r} \rho_o \quad (5.104)$$

a keresett különbség. Ha a σ_o feszültség (5.102) alatti értékét, valamint a fenti különbséget az (5.99) képletbe helyettesítjük, akkor megkapjuk GRASHOF formuláját:

$$\boxed{\sigma_\zeta = \frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{I_r} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta} \quad (5.105)$$

Az I_r skalárt az A keresztmetszet redukált másodrendű nyomatékának nevezzük. Az elnevezésnek az a magyarázata, hogy $e_{\max}/\rho_o \ll 1$, $e_{\max} = \max e_i$, ($i = 1, 2$) esetén fennáll az

$$\frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} = \frac{1}{1 + \frac{\eta}{\rho_o}} \simeq 1 \quad (5.106)$$

egyenlet ($e_{\max} \geq |\eta|$), következésképp ebben az esetben az I_r megegyezik jó közelítéssel az A keresztmetszet ξ tengelyre számított másodrendű nyomatékával:

$$I_r = \int_A \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 dA = \int_A \frac{1}{1 + \frac{\eta}{\rho_o}} \eta^2 dA \approx I_\xi.$$

Nyilvánvaló, hogy egyenes rúdra $1/\rho_o = 0$. Következésképp az utóbbi esetben egyenlőség áll fenn, azaz megegyezik egymással ez a két másodrendű nyomaték: $I_r = I_\xi$.

Az 5.20. ábra a szimmetrikus A keresztmetszet felét megrajzolva szemlélteti a redukált másodrendű nyomaték és a keresztmetszet kapcsolatát.

Jelölje $a(\eta)$ a keresztmetszet szélességét. Nyilvánvaló, hogy ez a mennyiség csak az η koordináta függvénye. Mivel az I_r értékét adó képletben az integrandusz is csak az η -tól függ felületelemnek tekinthetjük az $a(\eta)$ szélességű és $d\eta$ magasságú sávot:

$$dA = a(\eta) d\eta$$

Ennek felét halványzürke szín emeli ki az ábrán. Következésképp

$$I_r = \int_A \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 dA = \int_{-e_1}^{e_2} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 a(\eta) d\eta$$

alakú lesz az I_r képlete. Bevezetve az

$$a^*(\eta) = \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} a(\eta)$$

redukált szélességi méret és a

$$dA^* = a^*(\eta) d\eta$$

redukált felületelem fogalmát végül is az

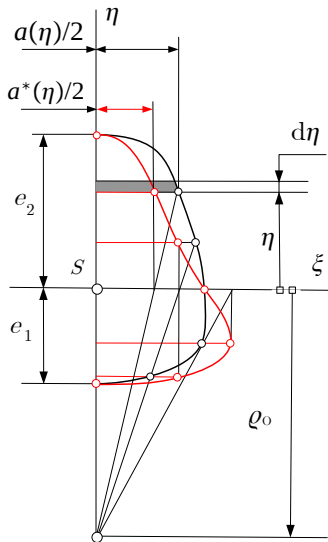
$$I_r = \int_{-e_1}^{e_2} \eta^2 a^*(\eta) d\eta = \int_{A^*} \eta^2 a^*(\eta) dA^* = I_\xi^* \quad (5.107)$$

formulához jutunk.

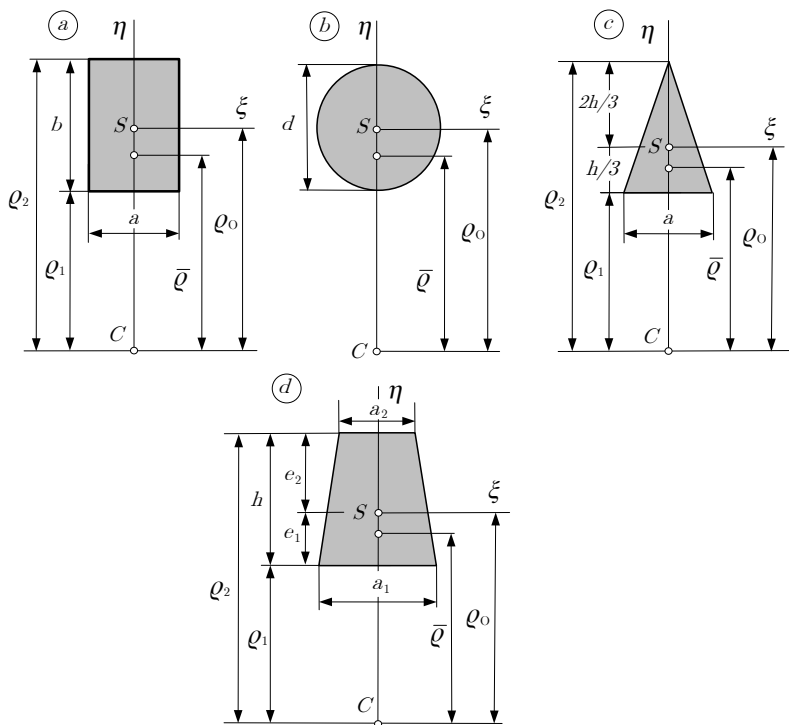
Az 5.20. ábra feltünteteti félkeresztmetszetre vonatkozóan több különböző η esetére is az $a^*(\eta)$ szerkesztésének lépéseit piros színnel emelve ki a kapott $a^*(\eta)/2$ értékeket és a redukált félkeresztmetszet kontúrgörbéjét.

Nyilvánvaló az (5.107) képlet és az előzőekben mondottak alapján, hogy a redukált másodrendű nyomaték megegyezik a redukált keresztmetszet ξ tengelyre számított szokásos értelmezésű közönséges másodrendű nyomatékával.

Az is kiolvasható az 5.20. ábra szerkesztéséből, hogy minél nagyobb a $\rho_o/e_{\max}$ hányados értéke, annál kisebb az eltérés az eredeti és a redukált keresztmetszet között, és így annál közelebb esik a redukált másodrendű nyomaték az eredeti keresztmetszet szokásos értelmezésű ξ tengelyre számított másodrendű nyomatékához.



5.20. ábra.

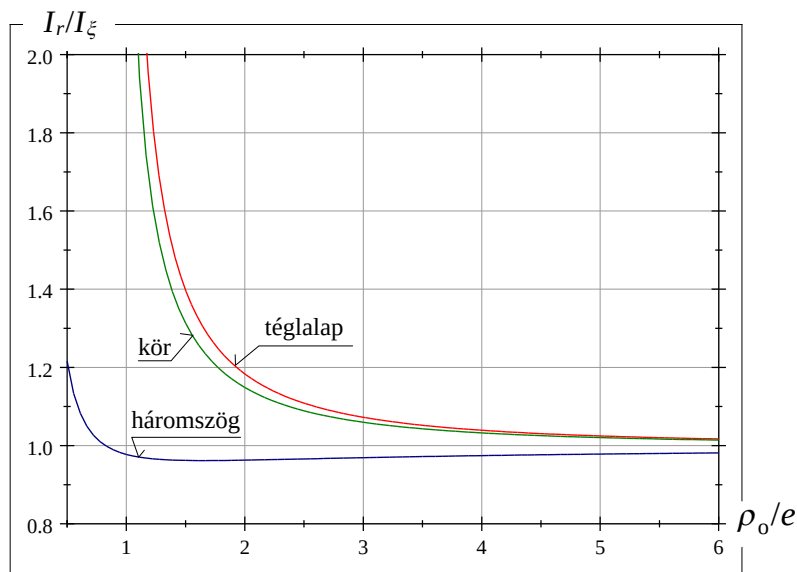


5.21. ábra.

Külön gondot jelent a redukált másodrendű nyomatékok számszerű meghatározása mivel a vonatkozó képletek többnyire bonyolultabbak mint a közönséges tengelyre számított másodrendű nyomatékok képletei. Megmutatható, hogy az 5.21. ábrán vázolt síkidomok, azaz téglalap, kör, egyenlőszárú háromszög és trapéz esetén az 5.1. táblázat helyesen közli az I_r redukált másodrendű nyomaték értékét.

5.1. táblázat.

Az I_r redukált másodrendű nyomaték	
Téglalap	$a\rho_o^3 \left(\ln \frac{2\rho_o + b}{2\rho_o - b} - \frac{b}{\rho_o} \right)$
Kör	$\rho_o^2 \frac{d^2 \pi}{4} \left(\rho_o - \sqrt{\rho_o^2 - (d/2)^2} \right) / \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - (d/2)^2} \right)$
Háromszög	$a\rho_o^3 \left(\frac{\rho_o + 2h/3}{h} \ln \frac{\rho_o + 2h/3}{\rho_o - h/3} - 1 - \frac{h}{2\rho_o} \right)$
Trapéz	$\rho_o^2 \left[\frac{\rho_o}{h} \left((a_1\rho_2 + a_2\rho_1) \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} - h(a_1 - a_2) \right) - A \right]$



5.22. ábra.

Megjegyezzük, hogy az 5.21. ábrán berajzolt $\bar{\rho}$ sugarak mindegyik esetben a semleges szál sugarai. Ezek meghatározása az 5.6. Gyakorlat feladata. A számítást az A. Függelékben érdemes keresni – lásd a 360 oldalt.

Legyen $e = e_{\max} = b/2$ téglalap keresztmetszetű, $e = e_{\max} = d/2$ a körkeresztmetszetű, illetve h a háromszög keresztmetszetű rúdra. Az 5.22. ábra a fenti három keresztmetszetre szemlélteti az I_r/I_ξ hányadost a ρ_o/e mint független változó függvényében.

Az 5.1. táblázat téglalap keresztmetszettel kapcsolatos összefüggésének igazolását az 5.15. Mintafeladat ismerteti. A körkeresztmetszetre vonatkozó képlet igazolását az 5.7. Gyakorlatra hagyjuk.

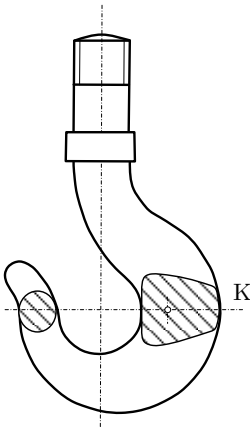
	$M_h > 0$	$M_h < 0$
$\rho_o > 0$		
$\rho_o < 0$		

5.23. ábra.

A hajlításból származó $\sigma_\zeta(\eta)$ feszültségeloszlást az M_h hajlítónyomaték, valamint a ρ_o görbületi sugár mindkét előjelére az 5.23. ábra szemlélteti. Pozitív az (5.102) képletből számított σ_o feszültség, ha megegyezik az M_h és a ρ_o előjele, vagyis ha az M_h tovább görbíti a rudat. Ezzel szemben negatív a σ_o feszültség, ha különbözik az M_h és a ρ_o előjele, vagyis ha az M_h kiegyenesíteni igyekszik a rudat.

Az abszolút értékre legnagyobb normál feszültség vagy az egyik, vagy pedig a másik szélső szálban lép fel – lásd az 5.19. ábrát:

$$\sigma_{\max} = |\sigma_{\zeta 1}| = |\sigma_\zeta(\eta_1)| \quad \text{vagy} \quad \sigma_{\max} = |\sigma_{\zeta 2}| = |\sigma_\zeta(\eta_2)|.$$



5.24. ábra.

Abban az esetben, ha azonos a két szélső szál súlyponttól mért távolsága az (5.105) képlet szerint mindig a görbületi középpont felé eső szélső szálban ébred az abszolút értékre legnagyobb normál feszültség – lásd az 5.22. és 5.19. ábrákat. Éppen ezért az olyan síkgörbe rudak keresztmetszetét, melyeknél a hajlító igénybevétel meghatározó a ξ tengelyre nézve aszimmetrikusan szokás kialakítani. Ilyenkor a görbületi középpont felé eső szélső szál távolságát kisebbre választjuk, mint a másikat és ezzel elérhetjük, hogy a két szélső szálban megegyezzen a normál feszültség abszolút értéke. Részben ezért szokták pl. a daruhorog hajlításra leginkább igénybe vett keresztmetszetét az 5.24. ábrán vázolt módon kialakítani.

Ha nagy a ρ_o sugár, akkor az (5.105) képlet jobb oldalán álló két tag tekintetében figyelembe véve, hogy $I_r \approx I_\xi$ és $\rho_o/(\rho_o + \eta) \approx 1$ fennáll a

$$\left| \frac{M_h}{\rho_o A} \right| \ll \left| \frac{M_h}{I_\xi} e_{\max} \right| = \frac{|M_h|}{i_\xi^2 A} e_{\max}$$

becslés, mivel ekkor

$$\rho_o \gg \frac{i_\xi^2}{e_{\max}}.$$

Ilyenkor tehát az egyenes rudak hajlítására vonatkozó

$$\sigma_\zeta = \frac{M_h}{I_\xi} \eta \quad (5.108)$$

képlet használható a síkgörbe rudaknál is.

Elfogadott durva szabály síkgörbe rudaknál, hogy a

$$8 - 10 > \frac{\rho_o}{e_{\max}} > 3 - 4 \quad (5.109)$$

egyenlőtlenség fennállása esetén I_r helyett I_ξ -vel, az

$$\frac{\rho_o}{e_{\max}} > 8 - 10 \quad (5.110)$$

egyenlőtlenség teljesülése esetén pedig az (5.108) képlettel számolunk.

5.4.3. A középvonal egy alakváltozási jellemzője: a görbület megváltozása. Vizsgáljuk meg most azt a kérdést, hogyan számítható a tiszta hajlításra terhelt síkgörbe rúd görbülete a hajlítónyomaték ismeretében. Képezzük ennek érdekében az (5.95b) és (5.97) összefüggések felhasználásával a $\sigma_\infty - \sigma_o$ különbséget. Kapjuk, hogy

$$\sigma_\infty - \sigma_o = E \frac{\Phi}{\Phi_o} \left(1 - \frac{\rho}{\rho_o} \right) = E \rho \frac{\Phi}{\Phi_o} \left(\frac{1}{\rho} - \frac{1}{\rho_o} \right),$$

ahonnan

$$\frac{1}{\rho} - \frac{1}{\rho_o} = \frac{1}{E \rho} \frac{\Phi_o}{\Phi} (\sigma_\infty - \sigma_o).$$

A fenti képletből az (5.104) egyenlet helyettesítése után az

$$\frac{1}{\rho} - \frac{1}{\rho_o} = \frac{\rho_o}{\rho} \frac{\Phi_o}{\Phi} \frac{M_h}{I_r E}$$

eredmény következik, ahol az (5.97) összefüggés szerint

$$\frac{\rho_o}{\rho} \frac{\Phi_o}{\Phi} = \frac{1}{1 + \sigma_o/E}$$

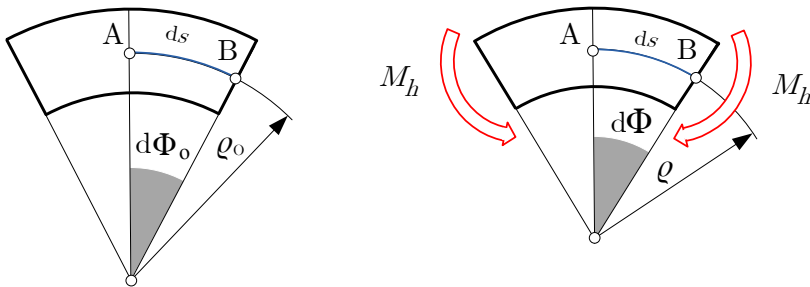
vagyis

$$\frac{1}{\rho} - \frac{1}{\rho_o} = \frac{1}{1 + \sigma_o/E} \frac{M_h}{I_r E}.$$

Mivel fémes anyagok esetén a σ_o/E viszonyyszám általában a 10^{-3} és 10^{-5} értékek közé esik azért az elhanyagolható az egység mellett. Ily módon adódik a görbület megváltozásának végleges alakja:

$$\boxed{\frac{1}{\rho} - \frac{1}{\rho_o} = \frac{M_h}{I_r E}}. \quad (5.111)$$

5.4.4. Alakváltozási energia. A hajlításból adódó alakváltozási energia értékét az 5.25. ábra segítségével határozzuk meg. Az ábra egy $2ds$ hosszúságú és a görbületi középponton áthaladó függőleges síkra szimmetrikus egyébként elemi hosszúságú rúdszakaszt szemléltet alakváltozás előtt és után. Az alakváltozási



5.25. ábra.

energiát azzal a közelítő feltevessel számítjuk, hogy nem változik meg az AB rúdszakasz középvonalon mért ds hossza az alakváltozás során. Mivel az A keresztmetszet szimmetriaokokból adódóan nem fordul el, az AB rúdszakaszban felhalmozódott dU alakváltozási energia, kihasználva az (5.111) képletet az átalakítások során, a

$$dU = \frac{1}{2} (d\Phi - d\Phi_o) M_h = \frac{1}{2} \left(\frac{ds}{\rho} - \frac{ds}{\rho_o} \right) M_h = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{\rho} - \frac{1}{\rho_o} \right) M_h ds = \frac{1}{2} \frac{M_h^2}{I_r E} ds$$

módon számítható. A véges és középvonala mentén L hosszúságú síkgörbe rúdban felhalmozódott alakváltozási energia értékét integrálással kapjuk mostmár a fenti képletből:

$$U = \frac{1}{2} \int_L \frac{M_h^2}{I_r E} ds. \quad (5.112)$$

5.4.5. Általánosítás nem zérus rúderő esetére. Ha nem zérus a rúderő értéke, akkor a normálfeszültség rúderőből adódó részét az egyenes rudak kapcsán megismert (3.15) képlettel számítjuk. A teljes normálfeszültség a szuperpozíció elv felhasználásával adódik az (5.105): GRASHOF formula kihasználásával:

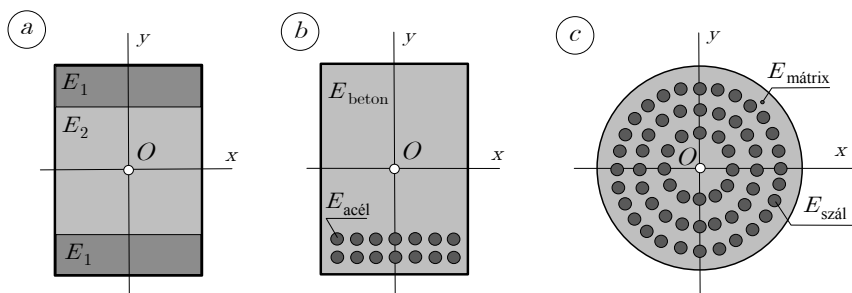
$$\sigma_c = \frac{N}{A} + \frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{I_r} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta. \quad (5.113)$$

A nyírásból adódó feszültségek számításának kérdésével a 8.7. szakaszban foglalkozunk majd.

5.5. HETEROGÉN ANYAGÚ EGYENES PRIZMATIKUS RÚD TISZTA HAJLÍTÁSA

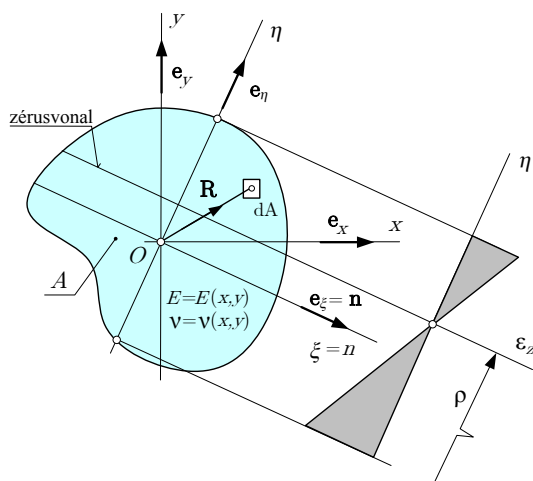
5.5.1. A feladat megfogalmazása és egyenletei. A 5.3. szakaszban azzal a két alapvető feltevessel vizsgáltuk az egyenes középvonalú prizmatikus rúd tiszta hajlítását, hogy (a) a rúd anyaga homogén izotróp szilárd test; (b) és nem szükségképpen párhuzamos a belső erők $\mathbf{M}_S$ nyomatéka – ez valójában hajlítónyomaték mivel nincs a keresztmetszet síkjára merőleges összetevője – a keresztmetszet valamelyik tehetetlenségi főtengelyével. Sokszor előfordul azonban a gyakorlatban, hogy a rúd több külön-külön homogén és izotróp anyagból épül fel oly módon, hogy az anyagjellemzők csak keresztmetszeti koordinátáktól függenek, azaz a rúd hossza mentén nem változnak. Ez a kérdéskör számos fontos esetben előfordulhat a mérnöki gyakorlatban⁴. Az 5.26. ábra (a) jelű részlete szendvicsszerkezetű téglalapkeresztmetszetű rúd keresztmetszetét szemlélteti – E_1 a két külső réteg, E_2 a mag rugalmassági modulusa; a (b) jelű ábrarészlet vasalással ellátott betongerenda keresztmetszete, a vasalás a gerenda alján húzódik végig; a (c) jelű ábrarészlet pedig körkeresztmetszetű szálerősített műanyag

⁴A jelen szakasz részint a [8] cikk tárgyalásmódját követi.



5.26. ábra.

rúd keresztmetszetét szemlélteti – a mátrixba (műanyagba) ágyazott karbon szálak körkeresztmetszetűek. A továbbiakban feltételezzük, hogy a tekintett heterogén prizmatikus rúd rugalmassági modulusa és POISSON száma, összhangban az előzőekkel, csak az (x, y) keresztmetszeti koordináták függvénye: $E = E(x, y)$, $\nu = \nu(x, y)$. Ezek a függvények vagy folytonosak, vagy pedig résztartományonként folytonosak a keresztmetszet felett – az 5.26. ábrán szemléltetett esetek mindegyikén résztartományonként állandó az E és a ν . Az inhomogenitás



5.27. ábra.

(heterogenitás) ilyen típusát tömören keresztmetszeti inhomogenitásnak fogjuk nevezni. Az 5.27. ábra a vizsgálat tárgyát képező keresztmetszeti inhomogenitású prizmatikus rúd egy kiragadott keresztmetszetét szemlélteti.

A rúdhoz kötött xyz KR z tengelye összhangban az eddigiekkel párhuzamos a rúd hossz tengelyével. Helyzetét az határozza meg, hogy áthalad a keresztmetszet egy tetszőlegesen lerögzített O pontján. Egyelőre, ellentétben az 5.3.1.

alszakaszban mondottakkal, nem kötjük ki, hogy az O pont egybeessen a keresztmetszet valamilyen speciálisan megválasztott pontjával. A $\xi\eta z$ KR, melynek pontos megválasztásáról később esik majd szó, a keresztmetszet síkjában különbözik az xyz KR-től. A két KR keresztmetszet síkjába eső egységvektorait rendre $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$, illetve $\mathbf{e}_\xi$ és $\mathbf{e}_\eta$ jelöli. Az n irány egybeesik a ξ iránnyal és azt is feltételezzük, hogy $\mathbf{n} = \mathbf{e}_\xi$.

A mérési megfigyelések szerint tiszta hajlítás esetén (a) a rúd z tengellyel párhuzamos anyagi vonalai körívekké görbülnek, (b) a körívek síkjai párhuzamosak egymással továbbá (c) a rúd keresztmetszetei oly módon fordulnak el merev lapként az alakváltozás során, hogy síkjuk merőleges marad a körívekké görbült anyagi vonalakra.

Az alakváltozás jellegének figyelembevételével úgy választjuk meg az O ponthoz kötött $\xi\eta z$ KR η tengelyének irányát, hogy az ηz sík párhuzamos legyen a körívvé görbült anyagi vonalakkal, azaz az anyagi körívek síkjaival.

Ebben a KR-ben a (b) és (c) alatt mondottak alapján

$$\gamma_{\xi\eta} = 0, \quad \gamma_{\xi z} = 0 \quad \text{és} \quad \gamma_{\eta z} = 0. \quad (5.114)$$

A $\gamma_{\xi\eta}$ fajlagos szögtorzulás eltűnése annak a következménye, hogy a keresztmetszet merev lapként fordul el, és így a keresztmetszet síkjában nincs szögtorzulás; a $\gamma_{\xi z}$ és $\gamma_{\eta z}$ szögtorzulások pedig azért tűnnek el, mert a körívvé torzult anyagi egyenesek alakváltozás előtt és után is merőlegesek a keresztmetszetre, és így a keresztmetszetben fekvő bármely irányra: nincs tehát közöttük szögváltozás.

Az $\xi\eta z$ KR megválasztásából, illetve a (c) alatt mondottakból az következik, hogy (i) a keresztmetszet valamilyen az ξ tengellyel párhuzamos egyenes körül fordul el – ellenkező esetben ugyanis nem lehetne merőleges az elfordult keresztmetszet a körívvé görbült anyagi vonalakra –, továbbá, hogy (ii) ezen egyenesen zérus a z irányú ε_z fajlagos nyúlás értéke.

Ezt az egyenest, amely általában nem megy át az O ponton, összhangban a korábbiakkal, zérusvonalnak nevezzük.

Jelölje ρ a zérusvonalhoz tartozó anyagi körívek görbületi sugarát.

A keresztmetszet fentiekben áttekintett mozgásának – merev lapként történő elfordulásának – az az eredménye, hogy a z irányú fajlagos nyúlás a

$$\varepsilon_z = \varepsilon_0 + \kappa\eta \quad (5.115)$$

módon számítható. Ez azt jelenti, hogy lineáris függvénye az ε_z az η koordinátának. A képletben ε_0 az ξ tengelyen mért fajlagos nyúlás, a κ állandó pedig, fizikai tartalmát tekintve, egyelőre ismeretlen paraméter.

Ha feltételezzük, hogy a homogén rúd esetéhez hasonlóan most is érvényes az egyszerű HOOKE törvény akkor

1. az

$$\underline{\mathbf{A}}_{(\xi\eta z)} = \begin{bmatrix} \varepsilon_\xi & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_\eta & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix}, \quad \varepsilon_\xi = \varepsilon_\eta = -\nu(x, y)\varepsilon_z, \quad \varepsilon_z = \varepsilon_0 + \kappa\eta \quad (5.116a)$$

alakban írhatjuk fel az alakváltozási tenzor mátrixát, illetve annak elemeit,

2. továbbá az

$$\sigma_z = E(x, y) \varepsilon_z = E(x, y) \varepsilon_o + E(x, y) \kappa \eta. \quad (5.116b)$$

alakban adódik a σ_z normálfeszültség értéke.

Ha összehasonlítjuk a homogén rúd ferde hajlításának esetére levezetett (5.46a,b), valamint a fenti (5.116a,b) összefüggéseket, akkor azonnal látszik, hogy $E(x, y) = E = \text{állandó}$, $\nu(x, y) = \nu = \text{állandó}$, illetve $\varepsilon_o = 0$ és $\kappa = 1/\rho$ mellett a fenti (5.116a,b) összefüggések visszadják a homogén rúd estére érvényes (5.46a,b) képleteket.

Az anyagállandókat illető eltérés természetesnek tekinthető.

Az ε_o fajlagos nyúlásra vonatkozó eltérésnek az az oka, hogy homogén esetben a zérusvonal mindig átmegy a keresztmetszet súlypontján következésképp ugyanott zérus a fajlagos nyúlás következésképp nincs additív tag az (5.46b) képletben. Keresztmetszeti inhomogenitással rendelkező rudak esetén azonban még nem tudjuk, hol van a keresztmetszet azon pontja – később látni fogjuk, hogy van ilyen, – amelyen mindig átmegy a zérusvonal. Ha ismerjük ezt a pontot és az O origó egybeesik ezzel a ponttal, akkor ugyanott $\varepsilon_o = 0$ és ezzel keresztmetszeti inhomogenitásra is eltűnik az additív tag a vonatkozó (5.116b) képletből.

Az a körülmény pedig, hogy a $\kappa = 1/\rho$ relációnak is teljesülnie kell ahhoz, hogy visszakapjuk a homogén esetre vonatkozó (5.46a,b) képleteket azt valószínűsíti, hogy ρ a zérusvonalhoz tartozó és körívvé görbült z tengellyel eredetileg párhuzamos anyagi vonalak görbületi sugara, a κ pedig a vonatkozó görbület. Ezt később formálisan is igazolni fogjuk.

A továbbiakban az O pont megválasztásának kérdését tisztázzuk elsőként.

Kihasználva az (5.47) összefüggést a keresztmetszeten ébredő ρ_z feszültségvektor a

$$\rho_z = \sigma_z \mathbf{e}_z = E(x, y) \varepsilon_o \mathbf{e}_z + E(x, y) \kappa \eta \mathbf{e}_z = E(x, y) \varepsilon_o \mathbf{e}_z + E(x, y) \kappa \mathbf{n} \times \mathbf{R} \quad (5.117)$$

alakban írható fel.

Mivel esetünkben tiszta hajlítás a rúd igénybevétele zérus kell, hogy legyen a keresztmetszeten megoszló ρ_z sűrűségű belső erőrendszer eredője. Másként fogalmazva fenn kell állnia az

$$N \mathbf{e}_z = \int_A \sigma_z \mathbf{e}_z \, dA = \varepsilon_o \int_A E(x, y) \, dA + \kappa \mathbf{n} \times \int_A E(x, y) \mathbf{R} \, dA = 0 \quad (5.118)$$

egyenletnek.

Az

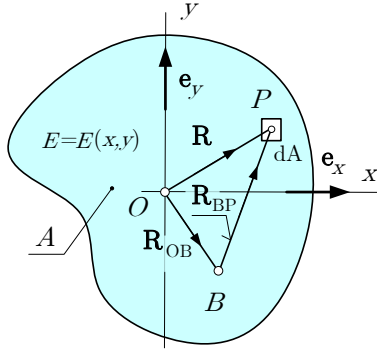
$$\boxed{A_e = \int_A E(x, y) \, dA, \quad \mathbf{S}_{eO} = \int_A E(x, y) \mathbf{R} \, dA} \quad (5.119)$$

összefüggések az A keresztmetszet E rugalmassági modulussal (röviden E -vel) súlyozott A_e területét, valamint az O pontra számított E -vel súlyozott $\mathbf{S}_{eO}$ statikai nyomatékát értelmezik.

Az A_e és $\mathbf{S}_{eO}$ felhasználásával átírhatóm a az (5.118) feltétel az

$$N\mathbf{e}_z = \varepsilon_o A_e + \kappa \mathbf{n} \times \mathbf{S}_{eO} = 0 \quad (5.120)$$

alakba.



5.28. ábra.

Az E -vel súlyozott statikai nyomatékot értelmező (5.119)₂ összefüggés az 5.28. ábra alapján az

$$\begin{aligned} \mathbf{S}_{eO} &= \int_A E(x, y) \mathbf{R} dA = \\ &= \underbrace{\int_A E(x, y) dA}_{A_e} \mathbf{R}_{OB} + \underbrace{\int_A E(x, y) \mathbf{R}_{BP} dA}_{\mathbf{S}_{eB}} = \mathbf{S}_{eB} + A_e \mathbf{R}_{OB}, \end{aligned} \quad (5.121a)$$

vagy ami ugyanaz az

$$\boxed{\mathbf{S}_{eO} = \mathbf{S}_{eB} + \mathbf{R}_{OB} A_e} \quad (5.121b)$$

alakba írható át.

A fenti képletben álló $\mathbf{R}_{OB} A_e$ szorzat a B ponthoz kötöttnek gondolt és E -vel súlyozott A_e terület statikai nyomatéka az origóra.

Maga a képlet a két pontra (jelen esetben az O és B pontokra) számított és E -vel súlyozott statikai nyomatékok közötti összefüggés. Ennek olvasta: ha ismerem az A keresztmetszet A_e területét és $\mathbf{S}_{eB}$ statikai nyomatékát, akkor az O pontra számított $\mathbf{S}_{eO}$ statikai nyomaték az $\mathbf{S}_{eB}$ statikai nyomaték és a B ponthoz kötöttnek gondolt A_e terület O pontra vett statikai nyomatékának összege.

Az A keresztmetszet síkjának

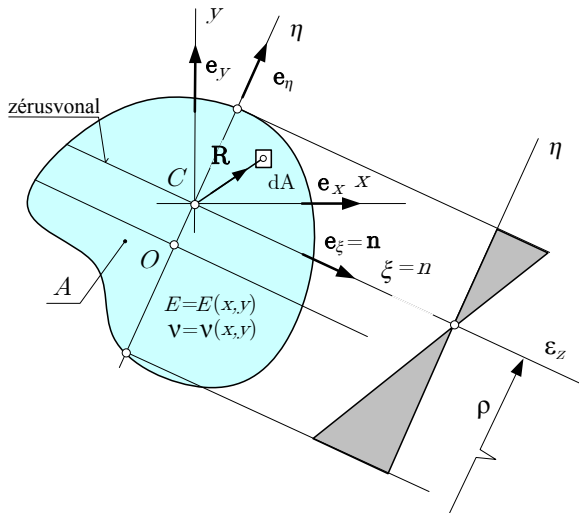
$$\boxed{\mathbf{R}_{OC} = \frac{\mathbf{S}_{eO}}{A_e}} \quad (5.122)$$

helyvektorú C pontjára zérus értékű az $\mathbf{S}_{eC}$ súlyozott statikai nyomaték. Ennek belátásához alkalmazzuk a két pontra vett és E -vel súlyozott statikai nyomatékok közötti (5.121b) összefüggést a C és O pontok között – az O helyére C -t, a

B helyére O -t kell gondolni –, majd pedig helyettesítsük az (5.122) képletet:

$$\mathbf{S}_{eC} = \mathbf{S}_{eO} + \mathbf{R}_{CO}A_e = \mathbf{S}_{eO} - \mathbf{R}_{OC}A_e = \mathbf{S}_{eO} - \frac{\mathbf{S}_{eO}}{A_e}A_e = 0. \quad (5.123)$$

A C pontot az A keresztmetszet E -vel súlyozott geometriai középpontjának nevezzük.



5.29. ábra.

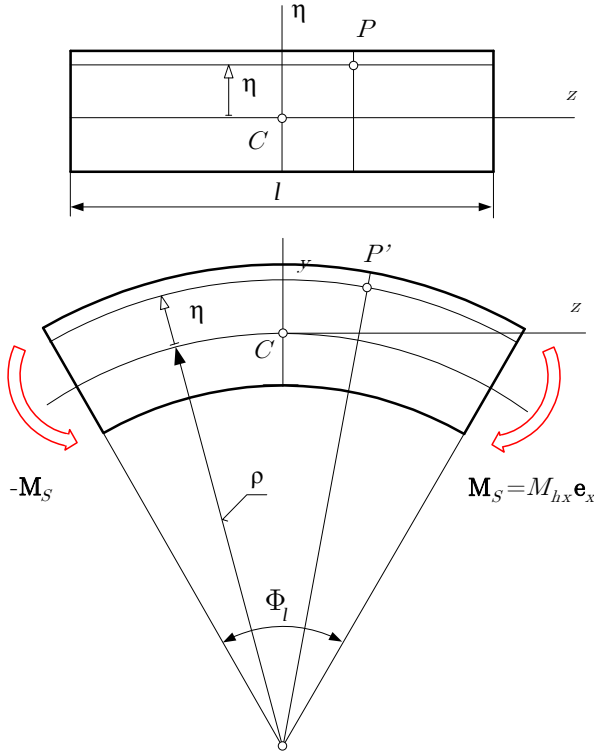
Ha a keresztmetszeten tekintett xy , illetve $\xi\eta$ KR-ek közös origója az egybeesik a C ponttal – az 5.29. ábra ezt az esetet szemlélteti –, akkor az (5.120) feltétel tekintettel az (5.121b) összefüggésre az

$$N\mathbf{e}_z = \varepsilon_0 A_e + \kappa \mathbf{n} \times \mathbf{S}_{eC} = \varepsilon_0 A_e = 0 \quad (5.124)$$

alakba írható át. Ez azt jelenti, hogy csak akkor zérus az N rúderő, ha zérus értékű a ε_0 fajlagos nyúlás a C pontban. Mivel tiszta hajlítás esetén eleve zérus a rúderő értéke következik, hogy zérus értékű kell legyen a fajlagos nyúlás az A keresztmetszet C pontjában. Másként fogalmazva a zérusvonal mindig áthalad a C ponton. Ez a pont a jelen körülmények között a tiszta hajlításnak kitett homogén anyagú rúd A keresztmetszetének súlypontja szerepét veszi át. A továbbiakban feltételezzük, hogy a KR z tengelye áthalad a C ponton (azaz, hogy az O és C pontok egybe esnek). Ez esetben $\varepsilon_0 = 0$ következképp az ε_z fajlagos nyúlás a σ_z feszültség és a $\boldsymbol{\rho}_z$ feszültségvektor rendre a

$$\varepsilon_z = \kappa \eta, \quad \sigma_z = E\kappa \eta \quad \text{és} \quad \boldsymbol{\rho}_z = E\kappa \mathbf{n} \times \mathbf{R} \quad (5.125)$$

módon számítható. A zérusvonalon áthaladó és a rúd hossz tengelyével párhuzamos anyagi vonalak hossza nyilvánvalóan nem változik az alakváltozás során. Az 5.30. ábra a keresztmetszeti inhomogenitással rendelkező rudat szemlélteti terhelés előtt és terhelés után. A z tengely, összhangban a fentebb mondottakkal, a keresztmetszetek súlyozott geometriai középpontjain halad át. A hozzá



5.30. ábra.

tartozó anyagi vonal hossza a fentiek szerint nem változik, noha az állandó ρ sugarú körívvé görbül. Ennek figyelembevételével, és az ábrán bejelölt Φ_l szög felhasználásával – ezzel kapcsolatban felhívjuk a figyelmet a tekintett 5.30. ábra, valamint az 5.2. ábra jellegbeli azonosságára és az $l = \Phi_l \rho$ összefüggésre –, azonnal felírhatjuk az η ordinátájú anyagi vonal fajlagos nyúlását:

$$\varepsilon_z = \frac{(\rho + y) \Phi_l - \rho \Phi_l}{\rho \Phi_l} = \frac{\eta}{\rho}. \quad (5.126)$$

Az (5.125)₁ és (5.126) képletek egybevetéséből azonnal következik a $\kappa = 1/\rho$ összefüggés fennállása, a κ tehát valóban a kérdéses görbület.

Mivel a fentiek szerint zérus a rúderő – tiszta hajlítás a rúd igénybevétele – a keresztmetszeten ébredő feszültségek az

$$\mathbf{M}_C = \int_A \mathbf{R} \times \boldsymbol{\rho}_z \, dA = \kappa \int_A E \mathbf{R} \times (\mathbf{n} \times \mathbf{R}) \, dA \quad (5.127)$$

nyomatékkal egyenértékűek. Érdemes felfigyelni az utóbbi képlet, valamint a homogén rúd ferde hajlítása kapcsán megismert (5.54) összefüggés szerkezeti azonosságára. Visszaidezve az 5.3.2. szakasz elejét – pontosabban az (5.58) képletre vezető gondolatmenetet – azonnal kitűnik, hogy átírható az (5.127)

összefüggés az

$$\mathbf{M}_C = \kappa \underbrace{\int_A E [(\mathbf{R} \cdot \mathbf{R}) \mathbf{1} - \mathbf{R} \circ \mathbf{R}] dA}_{\mathbf{I}_{eC}} \cdot \mathbf{n} = \kappa \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n} \quad (5.128)$$

alakba.

5.5.2. A keresztmetszet E-vel súlyozott tehetetlenségi tenzora. Az (5.128) összefüggés jobboldalán a kapcsos zárójellel megjelölt képletrész, konkrétan az

$$\mathbf{I}_{eC} = \int_A E [(\mathbf{R} \cdot \mathbf{R}) \mathbf{1} - \mathbf{R} \circ \mathbf{R}] dA \quad (5.129)$$

integrál, a keresztmetszet E-vel súlyozott $\mathbf{I}_{eC}$ tehetetlenségi tenzorát (röviden a súlyozott tehetetlenségi tenzort) értelmezi a C pontban. Nyilvánvaló a fenti képlet szerkezetéből hogy szimmetrikus az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor. Legyen $\mathbf{v}$, $|\mathbf{v}| \neq 0$ tetszőleges vektor. Visszaidézve az (1.40) összefüggést követő bekezdést, valamint az (5.127) és (5.128) egybevetése alapján könnyen ellenőrizhető

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{v} = \int_A E \mathbf{v} \cdot [\mathbf{R} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{R})] dA = \int_A E (\mathbf{v} \times \mathbf{R}) \cdot (\mathbf{v} \times \mathbf{R}) dA > 0$$

egyenlőtlenséget adódik a következtetés, hogy pozitív definit az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor.

Megismételve az (5.59a) képletre vezető gondolatmenetet a súlyozott tehetetlenségi tenzort adó (5.129) képlet az alábbiak szerint alakítható tovább:

$$\begin{aligned} \mathbf{I}_{eC} &= \int_A E(x, y) [(x^2 + y^2) (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y) - (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y) \circ (x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y)] dA = \\ &= \int_A E(x, y) [(y^2 \mathbf{e}_x - xy\mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_x + (-xy\mathbf{e}_x + x^2 \mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_y] dA = \\ &= \underbrace{\left[\int_A E(x, y) y^2 dA \right] \mathbf{e}_x}_{I_{ex}} - \underbrace{\left[\int_A E(x, y) xy dA \right] \mathbf{e}_y}_{I_{ey}} + \\ &\quad + \underbrace{\left[- \int_A E(x, y) xy dA \right] \mathbf{e}_x}_{I_{ey}} + \underbrace{\left[\int_A E(x, y) x^2 dA \right] \mathbf{e}_y}_{I_{ex}}, \quad (5.130a) \end{aligned}$$

azaz

$$\mathbf{I}_{eC} = \underbrace{(I_{ex} \mathbf{e}_x - I_{ey} \mathbf{e}_y)}_{\mathbf{I}_{ex}} \circ \mathbf{e}_x + \underbrace{(-I_{ey} \mathbf{e}_x + I_{ex} \mathbf{e}_y)}_{\mathbf{I}_{ey}} \circ \mathbf{e}_y, \quad (5.130b)$$

vagyis

$$\boxed{\mathbf{I}_{eC} = \mathbf{I}_{ex} \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{I}_{ey} \circ \mathbf{e}_y.} \quad (5.130c)$$

Az (5.130a) képletben álló

$$\boxed{I_{ex} = \int_A E(x, y) y^2 dA \quad \text{és} \quad I_{ey} = \int_A E(x, y) x^2 dA} \quad (5.131a)$$

integrálok a keresztmetszet E -vel súlyozott geometriai középpontján átmenő x és y tengelyekre számított és E -vel súlyozott másodrendű nyomatékait (röviden a súlyozott másodrendű nyomatékokat), a

$$I_{exy} = I_{eyx} = \int_A E(x, y) xy \, dA \quad (5.131b)$$

integrál pedig az xy tengelypárra számított és E -vel súlyozott vegyes másodrendű nyomatékot (röviden a súlyozott vegyes másodrendű nyomatékot) értelmek. Az (5.130b) képletben álló $\mathbf{I}_{ex}$ és $\mathbf{I}_{ey}$ vektorok az E -vel súlyozott tehetetlenségi vektorok – az $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ vektorok képei az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzorhoz tartozó leképezésben.

Nyilvánvaló az előzőek alapján, hogy az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor mátrixa az

$$\underset{(2 \times 2)}{\mathbf{I}}_{eC} = \left[\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_{ex} & \mathbf{I}_{ey} \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} I_{exx} & -I_{exy} \\ -I_{eyx} & I_{eyy} \end{array} \right] \quad (5.132)$$

alakban írható fel az xy KR-ben.

A keresztmetszet súlyozott C geometriai középpontjához kötött $\xi\eta$ KR-ben – lásd az 5.30. ábrát – az

$$I_{e\xi} = \int_A E(\xi, \eta) \eta^2 \, dA, \quad I_{e\eta} = \int_A E(\xi, \eta) \xi^2 \, dA, \quad I_{e\xi\eta} = I_{e\eta\xi} = \int_A E(\xi, \eta) \xi \eta \, dA \quad (5.133)$$

integrálok értelmek a súlyozott másodrendű nyomatékokat. Ezekkel a súlyozott másodrendű nyomatékokkal

$$\mathbf{I}_{e\xi} = I_{e\xi} \mathbf{e}_\xi - I_{e\eta\xi} \mathbf{e}_\eta \quad \text{és} \quad \mathbf{I}_{e\eta} = -I_{e\xi\eta} \mathbf{e}_\xi + I_{e\eta} \mathbf{e}_\eta \quad (5.134)$$

az E -vel súlyozott tehetetlenségi vektorok alakja, illetve

$$\mathbf{I}_{eC} = \mathbf{I}_{e\xi} \circ \mathbf{e}_\xi + \mathbf{I}_{e\eta} \circ \mathbf{e}_\eta \quad (5.135)$$

a súlyozott tehetetlenségi tenzor az $\xi\eta$ KR-ben. Nem nehéz belátni az (5.64a,b) képletekre vezető gondolatmenet ismétlésével – a formális igazolást az 5.8. Gya-korlatra hagyjuk – hogy az xy KR-ben értelmezett I_{ex} , I_{ey} és I_{exy} továbbá a $\xi\eta$ KR-ben értelmezett $I_{e\xi}$, $I_{e\eta}$ és $I_{e\xi\eta}$ súlyozott másodrendű nyomatékok között rendre az

$$I_{en} = \underset{(x,y)}{\mathbf{e}_n} \cdot \underset{(\xi,\eta)}{\mathbf{I}_{eC}} \cdot \underset{(\xi,\eta)}{\mathbf{e}_n} \quad (n = x, y); \quad I_{e\nu} = \underset{(\xi,\eta)}{\mathbf{e}_\nu} \cdot \underset{(x,y)}{\mathbf{I}_{eC}} \cdot \underset{(x,y)}{\mathbf{e}_\nu} \quad (\nu = \xi, \eta),$$

(5.136a)

továbbá az

$$I_{emn} = - \underset{(x,y)}{\mathbf{e}_m} \cdot \underset{(\xi,\eta)}{\mathbf{I}_{eC}} \cdot \underset{(\xi,\eta)}{\mathbf{e}_n} \quad (m, n = x, y); \quad I_{e\mu\nu} = - \underset{(\xi,\eta)}{\mathbf{e}_\mu} \cdot \underset{(x,y)}{\mathbf{I}_{eC}} \cdot \underset{(x,y)}{\mathbf{e}_\nu} \quad (\mu, \nu = \xi, \eta).$$

(5.136b)

összefüggések állnak fenn. Az utóbbi képletekben az egyes változók alatt álló (x, y) és (ξ, η) azt jelöli összhangban a korábbiakkal, hogy az xy , avagy a $\xi\eta$ KR-ben kell tekinteni a kérdéses változót.

Nem nehéz belátni felhasználva az az 5.10. ábrát és annak jelöléseit, hogy az E = állandó rugalmassági modulusú téglalap esetén – ez sok esetben egy

összetettebb keresztmetszet részeként jelenik meg – (a) egybeesik az S súlypont és a súlyozott C geometriai középpont, és (b) a súlyozott geometriai középpont-hoz kötött xy KR-ben (az x és y irányok szimmetria okok miatt az $\mathbf{I}_C$ tenzor főirányai)

$$I_{ex} = \frac{ab^3}{12} E, \quad I_{ey} = \frac{a^3b}{12} E, \quad \text{és} \quad I_{exy} = 0. \quad (5.137)$$

a súlyozott másodrendű nyomatékok értéke. A d átmérőjű tömör körkeresztmetszetű és $E =$ állandó rugalmassági modulusú rúdra pedig nyilvánvalóan a

$$I_{ex} = \frac{d^4\pi}{64} E \quad \text{és} \quad I_{exy} = 0. \quad (5.138)$$

képletek adják a súlyozott másodrendű nyomatékokat az $S = C$ geometriai középpont-hoz kötött xy KR-ben.

5.5.3. Steiner tétele az E -vel súlyozott tehetetlenségi tenzorra. Az 5.11. ábrán vázolt keresztmetszetet a jelen alszakaszban heterogén prizmatikus rúd keresztmetszetének tekintjük. Összhangban az eddigiekkel az O ponthoz kötött xy KR-ben az (5.131) képletek, a B ponthoz kötött $\xi\eta$ KR-ben pedig az (5.133) képletek értelmezik a súlyozott másodrendű nyomatékokat.

Felhívjuk a figyelmet, arra a körülményre, hogy míg az 5.29. ábrán közös az xy és $\xi\eta$ KR-ek C origója (ez a keresztmetszet súlyozott geometria középpontja) következõleg a két KR egymás elforgatottjának tekinthetõ, addig a jelen, az 5.11. ábrán vázolt esetben az origók különböznek, de párhuzamosak az x és ξ , valamint az y és η tengelyek.

Megjegyezzük, ismét visszaidézve az 5.11. ábra jelöléseit továbbá az (5.129) alatti definíciót, hogy az

$$\mathbf{I}_{eB} = \int_A E(\xi, \eta) [(\boldsymbol{\rho} \cdot \boldsymbol{\rho}) \mathbf{1} - \boldsymbol{\rho} \circ \boldsymbol{\rho}] \, dA \quad (5.139a)$$

összefüggés értelmezi az A keresztmetszet tetszõleges B pontjához tartozó és E -vel súlyozott $\mathbf{I}_{eB}$ tehetetlenségi tenzort. Ennek a tenzornak

$$\underset{(2 \times 2)}{\mathbf{I}}_{eB} = \left[\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_{e\xi} & \mathbf{I}_{e\eta} \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} I_{e\xi} & -I_{e\xi\eta} \\ -I_{e\eta\xi} & I_{e\eta} \end{array} \right] \quad (5.139b)$$

a mátrixa.

Az (5.40)₂ geometriai összefüggés helyettesítésével az $I_{e\xi}$ súlyozott másodrendű nyomatékot adó (5.133)₁ képletbõl elemi átalakításokkal kapjuk, az

$$\begin{aligned} I_{e\xi} &= \int_A E(x, y) (\eta_{BO} + y)^2 \, dA = \\ &= \underbrace{\int_A E(x, y) y^2 \, dA}_{I_{ex}} + 2\eta_{BO} \underbrace{\int_A E(x, y) y \, dA}_{S_{ex}} + \eta_{BO}^2 \underbrace{\int_A E(x, y) \, dA}_{A_e}, \end{aligned} \quad (5.140)$$

vagy ami ugyanaz az

$$\boxed{I_{e\xi} = I_{ex} + 2\eta_{BO}S_{ex} + \eta_{BO}^2A_e} \quad (5.141)$$

összefüggést. Az (5.119)₁ összefüggés szerint a képletben álló A_e a keresztmetszet súlyozott területe, S_{ex} és a lenti (5.143) képletekben megjelenő S_{ey} pedig – összhangban a súlyozott $\mathbf{S}_{eO}$ statikai nyomaték az (5.119)₂ alatti definíciójával – rendre az x , illetve y tengelyekre számított súlyozott statikai nyomaték:

$$\begin{aligned} S_{ex} &= \int_A E(x, y) y \, dA = \int_A E(x, y) \mathbf{R} \, dA \cdot \mathbf{e}_y = \mathbf{S}_{eO} \cdot \mathbf{e}_y, \\ S_{ey} &= \int_A E(x, y) x \, dA = \int_A E(x, y) \mathbf{R} \, dA \cdot \mathbf{e}_x = \mathbf{S}_{eO} \cdot \mathbf{e}_x. \end{aligned} \quad (5.142)$$

A fenti gondolatmenet ismétlésével, felhasználva újra az (5.40) geometriai összefüggéseket, az $I_{e\eta}$ és $I_{e\xi\eta}$ súlyozott másodrendű nyomatékok (5.133)_{2,3} alatti definícióiból az

$$\begin{aligned} I_{e\eta} &= I_{ey} + 2\xi_{BO} S_{ey} + \xi_{BO}^2 A_e, \\ I_{e\xi\eta} &= I_{exy} + \xi_{BO} S_{ex} + \eta_{BO} S_{ey} + \xi_{BO} \eta_{BO} A_e \end{aligned} \quad (5.143)$$

összefüggéseket kapjuk. Az (5.141) és (5.143) képletek Steiner tételeinek általánosításai heterogén keresztmetszetekre.

Hasonlóan az izotróp esethez jelentősen egyszerűsödnek a Steiner tételt alkotó (5.141) és (5.143) képletek, ha egybeesik az O origó a tekintett keresztmetszet súlyozott C geometriai középpontjával. Ez esetben ugyanis az $\mathbf{S}_{eC} = 0$ összefüggésből következően zérus értékűek lesznek a keresztmetszet x és y tengelyekre vett súlyozott statikai nyomatékai: $S_{ex} = \mathbf{S}_{eC} \cdot \mathbf{e}_y = 0$ és $S_{ey} = \mathbf{S}_{eC} \cdot \mathbf{e}_x = 0$. Ha emellett kihasználjuk a $\xi_{BC} = -x_{CB}$ és $\eta_{BC} = -y_{CB}$ geometriai összefüggéseket

$$\begin{aligned} I_{e\xi} &= I_{ex} + y_{CB}^2 A_e, & I_{e\eta} &= I_{ey} + x_{CB}^2 A_e, \\ I_{e\xi\eta} &= I_{exy} + x_{CB} y_{CB} A_e \end{aligned} \quad (5.144)$$

a heterogén keresztmetszettel kapcsolatos Steiner tétel. Az (5.143)_{1,2} képleteknek lényegében ugyanaz a tartalma, mint izotróp esetben: valamely a súlyozott geometria középponton áthaladó tengelyre (mondjuk az x tengelyre) számított súlyozott másodrendű nyomaték ismeretében úgy számítható egy vele párhuzamos (mondjuk a ξ tengelyre) számított súlyozott másodrendű nyomaték, hogy hozzáadjuk a súlyozott geometria középponton áthaladó tengelyre számított súlyozott másodrendű nyomatékhoz a keresztmetszet súlyozott területének és a két tengely közötti távolság négyzetének szorzatát.

A Steiner tétel (5.144) alatti egyenletei az

$$\mathbf{I}_{eCB} = A_e \begin{bmatrix} y_{CB}^2 & -x_{CB} y_{CB} \\ -y_{CB} x_{CB} & x_{CB}^2 \end{bmatrix} = A_e \begin{bmatrix} \eta_{BC}^2 & -\xi_{BC} \eta_{BC} \\ -\eta_{BC} \xi_{BC} & \xi_{BC}^2 \end{bmatrix}, \quad (5.145)$$

mátrix bevezetésével továbbá az $\mathbf{I}_{eB}$ és $\mathbf{I}_{eC}$ tenzorok (5.139b) és (5.132) alatti mátrixainak felhasználásával az

$$\begin{bmatrix} I_{e\xi} & -I_{e\xi\eta} \\ -I_{e\eta\xi} & I_{e\eta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_{ex} & -I_{exy} \\ -I_{eyx} & I_{ey} \end{bmatrix} + A_e \begin{bmatrix} y_{CB}^2 & -y_{CB} x_{CB} \\ -x_{CB} y_{CB} & x_{CB}^2 \end{bmatrix}, \quad (5.146a)$$

vagy ami ugyanaz az

$$\mathbf{I}_{eB} = \mathbf{I}_{eC} + \mathbf{I}_{eCB} \quad (5.146b)$$

alakban is felírhatók.

5.5.4. Az E -vel súlyozott tehetetlenségi tenzor főtengeleyp problémája. Legyen a C ponthoz kötött

$$\mathbf{n} = n_x \mathbf{e}_x + n_y \mathbf{e}_y \quad |\mathbf{n}| = \sqrt{n_x^2 + n_y^2} = 1 \quad (5.147)$$

egységvektor egyelőre ismeretlen irányvektor. Az $\mathbf{I}_{eC}$ súlyozott tehetetlenségi tenzor főtengeleyp problémáján annak az $\mathbf{n}$ iránynak a megkeresését értjük melyre nézve párhuzamos a tárgyvektornak tekintett $\mathbf{n}$ vektor és a hozzá tartozó $\mathbf{I}_{en} = \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n}$ képvektor. Következésképpen a $\mathbf{n}$ vektor elegendő, hogy tegyen az

$$\mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n} = \mathbf{I}_{en} \mathbf{n},$$

illetve az

$$(\mathbf{I}_{eC} - \mathbf{I}_{en} \mathbf{I}) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0} \quad (5.148)$$

egyenletnek, amelyben az $\mathbf{I}_{en} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_{en} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n} > 0$ (pozitív definit az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor) skalár az $\mathbf{I}_{en}$ képvektor hossza (vagy ami ugyanaz a C ponton áthaladó és az $\mathbf{n}$ irányvektorral meghatározott tengelyre vonatkozó súlyozott másodrendű nyomaték). A vonatkozó mennyiségek mátrixait felhasználva átírható az (5.148) egyenlet:

$$\left\{ \begin{bmatrix} I_{ex} & -I_{exy} \\ -I_{exy} & I_{ey} \end{bmatrix} - I_n \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right\} \begin{bmatrix} n_x \\ n_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

avagy

$$\begin{bmatrix} I_{ex} - I_{en} & -I_{exy} \\ -I_{exy} & I_{ey} - I_{en} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_x \\ n_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}. \quad (5.149)$$

Mivel homogén a fenti lineáris egyenletrendszer csak akkor létezik triviálistól különböző megoldás, ha eltűnik az egyenletrendszer determinánsa:

$$\begin{vmatrix} I_{ex} - I_{en} & -I_{exy} \\ -I_{exy} & I_{ey} - I_{en} \end{vmatrix} = I_n^2 - \underbrace{(I_{ex} + I_{ey})}_{I_{eI}} I_{en} + \underbrace{I_{ex} I_{ey} - I_{exy}^2}_{I_{eII}} = 0, \quad (5.150a)$$

ahol

$$I_{eI} = I_{ex} + I_{ey} \quad \text{és} \quad I_{eII} = I_{ex} I_{ey} - I_{exy}^2 \quad (5.150b)$$

az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor első és második skalárinvariánsa. Nyilvánvaló, hogy

$$I_{en} = I_{e1,e2} = \frac{I_{ex} + I_{ey}}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{I_{ex} - I_{ey}}{2} \right)^2 + I_{exy}^2}. \quad (5.151)$$

Az I_{e1} gyök ismeretében az (5.149) egyenletrendszer, illetve az $|\mathbf{n}| = 1$ feltétel figyelembevételével vagy az

$$n_{x1}(I_{ex} - I_{e1}) - I_{exy}n_{y1} = 0, \quad n_{x1}^2 + n_{y1}^2 = 1, \quad (5.152a)$$

vagy pedig a

$$-n_{x1}I_{xy} + (I_y - I_1)n_{y1} = 0, \quad n_{x1}^2 + n_{y1}^2 = 1 \quad (5.152b)$$

egyenletek megoldása adja az 1 jelű főirány $\mathbf{n}_1$ irányvektorának n_{x1} és n_{y1} koordinátáit. Az $\mathbf{n}_1$ irányvektor ismeretében a 2 jelű főirány $\mathbf{n}_2$ irányvektora az

$$\mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n}_1 \quad (5.153)$$

képletből számítható mivel jobbsodratú vektorhármast alkotónak tekintjük az $\mathbf{n}_1$, $\mathbf{n}_2$ és $\mathbf{e}_z$ hármast.

5.5.5. A normálfeszültség számítása a hajlító igénybevétel ismeretében. Az (5.128) képlet, azaz az

$$\mathbf{M}_C = \kappa \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n} \quad (5.154)$$

egyenlet a heterogén keresztmetszetet terhelő $\mathbf{M}_S$ hajlítónyomaték, a κ görbület, valamint a semleges tengely irányát kijelölő $\mathbf{n} = \mathbf{e}_\xi$ egységvektor közötti összefüggés. Az egyenletben azonban egyelőre mind a κ görbület, mind pedig a semleges tengely irányát adó $\mathbf{n} = \mathbf{e}_\xi$ vektor – lásd az 5.29. ábrát – ismeretlen. Tegyük fel először, hogy ismerjük a $\mathbf{n} = \mathbf{e}_\xi$ vektort – ennek meghatározását majd csak a jelen, a σ_z feszültség képletére vezető gondolatmenet ismertetése után tekintjük át. Ha végigszorozzuk skalárisan a fenti egyenletet az ismertnek vett $\mathbf{n} = \mathbf{e}_\xi$ vektorral akkor a görbülettel kapcsolatos

$$\underbrace{\mathbf{M}_C \cdot \mathbf{n}}_{M_n} = \kappa \underbrace{\mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n}}_{I_{en}} \Rightarrow \kappa = \frac{M_n}{I_{en}} \quad (5.155)$$

eredményre jutunk, ahol M_n az $\mathbf{M}_C$ hajlítónyomaték $n=\xi$ koordináta tengelyre eső koordinátája I_{en} pedig ugyanerre a tengelyre számított súlyozott másodrendű nyomaték. A κ görbület ismeretében az (5.128)₂ összefüggésből azonnal adódik a normálfeszültség képlete:

$$\sigma_z = \frac{M_n}{I_{en}} E(\xi, \eta) \eta. \quad (5.156)$$

Ha bevezetjük a semleges tengelytől mért E -vel súlyozott $\eta_e = E(\xi, \eta) \eta$ koordináta fogalmát, akkor az utóbbi képlet ugyanolyan alakban írható fel mint az izotróp rúd egyenes hajlítása esetén:

$$\sigma_z = \frac{M_n}{I_{en}} \eta_e.$$

A képletben az M_n nyomaték M_{hx} -nek, a súlyozott I_{en} másodrendű nyomaték I_x -nek, az η_e koordináta pedig y -nak felel meg az (5.15)₂ képlettel történő összehasonlításban.

A továbbiakban a semleges tengely irányát kijelölő $\mathbf{n}$ vektor meghatározásával foglalkozunk. Visszaidézve az 5.3.5. szakaszban, konkrétan az (5.85) összefüggés kapcsán mondottakat a C súlyozott geometriai középponthez kötött xy KR-ben az

$$\mathbf{I}_{eC}^{-1} \cdot \mathbf{I}_{eC} = \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{I}_{eC}^{-1} = \mathbf{1} \quad (5.157)$$

egyenlet megoldását, azaz az $\mathbf{I}_{eC}$ súlyozott tehetetlenségi tenzor $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ inverzét a

$$\mathbf{I}_{eC}^{-1} = \frac{1}{I_{ex}I_{ey} - I_{exy}^2} \begin{bmatrix} I_{ey} & I_{exy} \\ I_{eyx} & I_{ex} \end{bmatrix} = \frac{1}{I_{II}} \underbrace{\begin{bmatrix} I_{ey} & I_{exy} \\ I_{eyx} & I_{ex} \end{bmatrix}}_{\hat{\mathbf{I}}_{eC}} = \frac{1}{I_{II}} \hat{\mathbf{I}}_{eC} = [\mathbf{I}_{ex}^{-1} | \mathbf{I}_{ey}^{-1}] \quad (5.158)$$

összefüggés adja. A képlet megjelölt része az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor $\hat{\mathbf{I}}_{eC}$ adjungáltjának a mátrixa:

$$\hat{\mathbf{I}}_{eC} = \begin{bmatrix} I_{ey} & I_{exy} \\ I_{eyx} & I_{ex} \end{bmatrix}. \quad (5.159)$$

Az $\mathbf{n}$ irányvektor meghatározásához szorozzuk meg most balról $I_{II}\mathbf{I}_{eC}^{-1} = \hat{\mathbf{I}}_{eC}$ -el az (5.154) egyenletet. Kapjuk, hogy

$$\hat{\mathbf{I}}_{eC} \cdot \mathbf{M}_C = \kappa I_{II} \underbrace{\mathbf{I}_{eC}^{-1} \cdot \mathbf{I}_{eC}}_1 \cdot \mathbf{n} = \kappa I_{II} \mathbf{n} = \hat{\mathbf{n}}.$$

A fenti egyenlet értelmezi az $\mathbf{n}$ -el párhuzamos

$$\hat{\mathbf{n}} = \hat{\mathbf{I}}_{eC} \cdot \mathbf{M}_C \quad (5.160)$$

vektort. Ennek ismeretében nyilvánvaló, hogy

$$\mathbf{n} = \frac{\hat{\mathbf{n}}}{|\hat{\mathbf{n}}|} = \frac{\hat{\mathbf{I}}_{eC} \cdot \mathbf{M}_C}{|\hat{\mathbf{I}}_{eC} \cdot \mathbf{M}_C|} \quad (5.161)$$

a semleges tengely irányvektora.

Konkrét feladatokban a feszültségek számítása, feltéve hogy ismert az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor mátrixa és az $\mathbf{M}_C$ hajlítónyomaték, az alábbi lépések végrehajtását igényli:

1. Kiszámítjuk először az (5.159) és (5.161) összefüggések felhasználásával az $\mathbf{n}$ vektort.
2. Ezt követően meghatározzuk az $I_{en} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{n}$ súlyozott másodrendű nyomatékokot, és
3. az $M_n = \mathbf{M}_C \cdot \mathbf{n}$ képletből a hajlítónyomaték $n = \xi$ koordináta tengelyre eső előjeles vetület.
4. Végül a fenti mennyiségek ismeretében az (5.156) adja a σ_z normálfeszültséget.

A továbbiakban az a célunk, hogy az $\mathbf{M}_C$ hajlítónyomaték és az I_{ex} , $I_{exy} = I_{eyx}$ és I_{ey} súlyozott másodrendű nyomatékok ismeretében egyetlen zárt képletet adjunk meg a σ_z normálfeszültség számítására. Első lépésben a teljesség kedvéért áttekintjük az $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ tenzor néhány jellemzőjét. Kiolvasható a az (5.158) képletből hogy

$$\mathbf{I}_{ex}^{-1} = \frac{1}{I_{eII}} (I_{ey}\mathbf{e}_x + I_{eyx}\mathbf{e}_y) = \frac{1}{I_{eII}} (-I_{eyx}\mathbf{e}_x + I_y\mathbf{e}_x) \times \mathbf{e}_z = \frac{1}{I_{eII}} \mathbf{I}_{ey} \times \mathbf{e}_z, \quad (5.162a)$$

$$\mathbf{I}_{ey}^{-1} = \frac{1}{I_{eII}} (I_{exy} \mathbf{e}_x + I_{ex} \mathbf{e}_y) = \frac{1}{I_{eII}} \mathbf{e}_z \times (I_{ex} \mathbf{e}_x - I_{eyx} \mathbf{e}_y) = \frac{1}{I_{eII}} \mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_{ex} \quad (5.162b)$$

rendre az $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_y$ képe az $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ tenzorhoz tartozó leképezésben. Ez azt jelenti, hogy az

$$\mathbf{I}_{eC}^{-1} = \frac{1}{I_{eII}} [(\mathbf{I}_{ey} \times \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_x + (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_{ex}) \circ \mathbf{e}_y] \quad (5.163)$$

alakban írható fel az $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ tenzor diádikus előállítása. Nem nehéz ellenőrizni, hogy az $\mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{I}_{eC}^{-1}$ szorzat valóban az egységtenzort adja. Ennek belátásához vegyük figyelembe, (a) hogy a vegyesszorzatok szorzótényezőinek ciklikus felcserélhetősége miatt

$$\mathbf{I}_{ex} \cdot (\mathbf{I}_{ey} \times \mathbf{e}_z) = \mathbf{I}_{ey} \cdot (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_{ex}) = [\mathbf{e}_z \mathbf{I}_{ex} \mathbf{I}_{ey}] = I_{eII} , \quad (5.164)$$

továbbá (b) hogy szimmetrikus az $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor. A mondottak felhasználásával azt kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{I}_{eC} \cdot \mathbf{I}_{eC}^{-1} &= \frac{1}{I_{eII}} \underbrace{(\mathbf{e}_x \circ \mathbf{I}_{ex} + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{I}_{ey})}_{\mathbf{I}_{eC}^T = \mathbf{I}_{eC}} \cdot [(\mathbf{I}_{ey} \times \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_x + (\mathbf{e}_y \times \mathbf{I}_{ex}) \circ \mathbf{e}_y] = \\ &= \frac{1}{I_{eII}} \left\{ \underbrace{[\mathbf{I}_{ex} \mathbf{I}_{ey} \mathbf{e}_z]}_{I_{eII}} (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x) + \underbrace{[\mathbf{I}_{ey} \mathbf{e}_z \mathbf{I}_{ex}]}_{I_{eII}} (\mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y) \right\} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y = \mathbf{1} . \end{aligned}$$

Az eredmény valóban a kétméretű egységtenzor.

Igazolható, hogy fennállnak az

$$\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_{eC} \times \mathbf{e}_z = \frac{1}{I_{II}} \mathbf{I}_{eC}^{-1} \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_{eC}^{-1} \times \mathbf{e}_z = -\frac{1}{I_{II}} \mathbf{I}_{eC} . \quad (5.165)$$

egyenletek. Az igazolást az 5.9. és 5.10. Gyakorlatokra hagyjuk.

A keresett σ_z normálfeszültség meghatározása érdekében szorozzuk meg balról az (5.154) egyenletet $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ -el. Az eredmény a $\kappa \mathbf{n}$ szorzat értéke:

$$\mathbf{I}_{eC}^{-1} \cdot \mathbf{M}_C = \kappa \underbrace{\mathbf{I}_{eC}^{-1} \cdot \mathbf{I}_{eC}}_{\mathbf{1}} \cdot \mathbf{n} = \kappa \mathbf{n} .$$

Ennek ismeretében a $\kappa = 1/\rho$ összefüggésre is tekintettel kapjuk, hogy

$$\mathbf{n} = \rho \mathbf{I}_{eC}^{-1} \cdot \mathbf{M}_C = \rho \mathbf{M}_S \cdot \mathbf{I}_{eC}^{-1} , \quad (5.166)$$

a semleges tengely $\mathbf{n}$ irányvektora, hiszen szimmetrikus tenzor az $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ inverz. Az $\mathbf{n}$ vektor értéke, tekintettel az $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ (5.158) alatti mátrixára, a

$$\mathbf{n} = \frac{\rho}{I_{II}} [(M_{hx} I_{ey} - M_{hy} I_{exy}) \mathbf{e}_x + (M_{hx} I_{exy} - M_{hy} I_{ex}) \mathbf{e}_y] . \quad (5.167)$$

módon számítható. Visszahelyettesítve mostmár az (5.128)₃ összefüggésbe adódik, hogy

$$\begin{aligned}\boldsymbol{\rho}_z &= \sigma_z \mathbf{e}_z = \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \times \mathbf{R} = \\ &= \frac{E}{I_{eII}} [(M_{hx} I_{ey} - M_{hy} I_{exy}) \mathbf{e}_x + (M_{hx} I_{exy} - M_{hy} I_{ex}) \mathbf{e}_y] \times (x \mathbf{e}_x + y \mathbf{e}_y) = \\ &= \frac{E}{I_{eII}} [(M_{hx} I_{ey} - M_{hy} I_{exy}) y + (M_{hy} I_{ex} - M_{hx} I_{exy}) x] \mathbf{e}_z\end{aligned}$$

a feszültségvektor. Innen azonnal következik a σ_z normálfeszültség számítási képlete:

$$\begin{aligned}\sigma_z &= \frac{E}{I_{eII}} [(I_{ey} y - I_{exy} x) M_{hx} + (I_{ex} x - I_{exy} y) M_{hy}] = \\ &= E \frac{y - \chi_{ey} x}{I_{ex} - I_{exy} \chi_{ey}} M_{hx} + E \frac{x - \chi_{ex} y}{I_{ey} - I_{exy} \chi_{ex}} M_{hy}.\end{aligned}\quad (5.168a)$$

A képletben $\chi_{ex} = I_{exy}/I_{ex}$ és $\chi_{ey} = I_{exy}/I_{ey}$.

Tegyük fel, hogy egybeesik az xy KR a heterogén keresztmetszet C geometriai középpontjához kötött $\mathbf{I}_{eC}$ tenzor főtengelei által meghatározott KR-el. Ez esetben $I_{exy} = \chi_{ex} = \chi_{ey} = 0$. Következésképp egyszerűsödik a normálfeszültséget adó fenti képlet:

$$\sigma_z = \frac{M_{hx}}{I_{ex}} Ey + \frac{M_{hy}}{I_{ey}} Ex. \quad (5.168b)$$

Ha ezen túlmenően párhuzamos az $\mathbf{M}_C$ nyomatékvektor valamelyik főtengelel, mondjuk az x tengellyel, akkor $M_{hy} = 0$ és az utóbbi képlet is egyszerűsödik:

$$\sigma_z = \frac{M_{hx}}{I_{ex}} Ey. \quad (5.168c)$$

Érdemes felhívni a figyelmet a fenti összefüggés és az (5.156) képlet szerkezeti azonosságára.

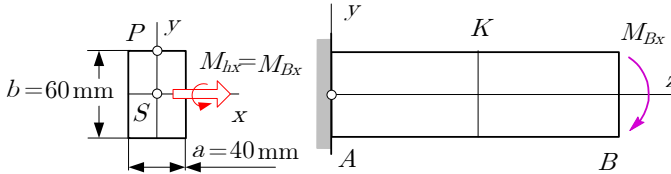
Összegezésképp érdemes hangsúlyozni, hogy a keresztmetszeti heterogenitással rendelkező rudak ferde hajlításával kapcsolatos kérdések tisztázásának gondolatmenet azonos a homogén anyagú rudak ferde hajlításával kapcsolatos kérdések tisztázásának gondolatmenetével. A képletek közötti analógiákat tükrözi az 5.2. táblázat, amely egyes fontosabbnak vélt összetartozó képleteket tartalmaz:

5.2. táblázat.

	Homogén rúd	Heterogén rúd
Definíciók	(5.39)	(5.131)
Steiner tétel	(5.45)	(5.146)
Transzformációk	(5.64)	(5.136)
Főértékek	(5.71)	(5.151)
σ_z számítása	(5.92), (5.83)	(5.168a), (5.168b),

5.6. MINTAFELADATOK

5.1. Az 5.31. ábrán vázolt téglalap keresztmetszetű acélrúd az M_{Bx} nyomaték terhelé. (a) Határozza meg az M_{Bx} értékét, ha a maximális normálfeszültség eléri a $\sigma_F = 240$ MPa folyáshatárt. (b) Számítsa ki a feszültségi és alakváltozási tenzorok mátrixait a K keresztmetszet P pontjában, ha $M_{Bx} = 3.84$ kNm ($E_{\text{acél}} \approx 200$ GPa, $\nu \approx 1/3$). (c) Mekkora ez esetben a K keresztmetszet felső oldalélének Δa méretváltozása?



5.31. ábra.

A számításokhoz szükség lesz a téglalap keresztmetszet x tengelyre számított I_x másodrendű nyomatékára. Az (5.33a) képlet szerint

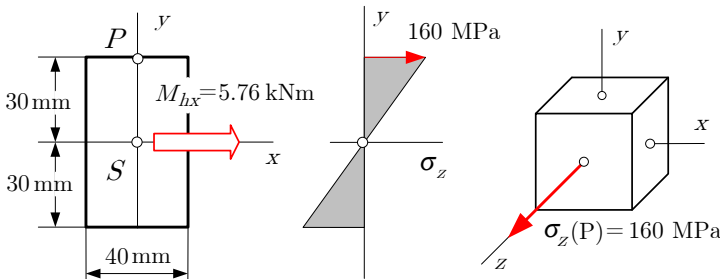
$$I_x = \frac{ab^3}{12} = \frac{40 \text{ mm} \times (60 \text{ mm})^3}{12} = 7.2 \times 10^5 \text{ mm}^4.$$

Mivel a rúdnak tiszta hajlítás az igénybevétele az (5.21) képlet alapján írhatjuk, hogy

$$\sigma_{\max} = \sigma_F = \frac{|M_{Bx}|}{I_x} \frac{b}{2} \quad \text{ahonnan} \quad |M_{Bx}| = \frac{2\sigma_F I_x}{b}$$

és végül

$$M_{Bx} = \frac{2 \times 240 \text{ MPa} \times 7.2 \times 10^5 \text{ mm}^4}{60 \text{ mm}} = 5.76 \times 10^6 \text{ Nmm} = 5.76 \text{ kNm}.$$



5.32. ábra.

A (b) kérdésben terhelésként megadott nyomaték ennek a nyomatéknak a két harmada. A P pont a felső oldalélén van, ahol maximális a normálfeszültség. Következik tehát, hogy ennek értéke a $\sigma_F = 240$ MPa folyáshatár két harmada: $\sigma_z(P) = 160$ MPa.

Mivel érvényes az egyszerű Hooke törvény az (5.7a), (5.2) és (5.1) képletek szerint

$$\varepsilon_z = \frac{\sigma_z}{E} = \frac{160 \text{ MPa}}{2 \times 10^5 \text{ MPa}} = 8 \times 10^{-4} \quad \varepsilon_x = \varepsilon_y = -\nu \varepsilon_z = -\frac{8}{3} \times 10^{-4} \quad \text{és} \quad \gamma_{xy} = \gamma_{yz} = \gamma_{zx} = 0.$$

Ezekkel az eredményekkel

$$\underline{\mathbf{T}}_P = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 160 \end{bmatrix} \text{ MPa} \quad \text{és} \quad \underline{\mathbf{A}}_P = \begin{bmatrix} -2.666 & 0 & 0 \\ 0 & -2.666 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{bmatrix} \times 10^{-4}$$

a feszültségi és alakváltozási tenzor mátrixa. Az 5.32. ábra a K keresztmetszetet és annak igénybevételét, az y tengely menti feszültségeloszlást, valamint a P pontbeli feszültségi állapotot szemlélteti.

Mivel állandó a keresztirányú fajlagos nyúlás a K keresztmetszet felső oldalára mentén a Δa méretváltozás, értelemszerűen alkalmazva a (3.21) képletet, az alábbiak szerint számítható:

$$\Delta a = \varepsilon_k a = -\left(2 + \frac{2}{3}\right) \times 10^{-4} \times 40 \text{ mm} = -1.0667 \times 10^{-2} \text{ mm}.$$

5.2. Az 5.33. ábra tiszta hajlításnak kitett alumínium rúd keresztmetszetét szemlélteti ($E_{\text{al}} = 70 \text{ GPa}$, $\nu_{\text{al}} \approx 0.3$). Határozza meg, felhasználva az ábra adatait, (a) az alakváltozási tenzor mátrixát a keresztmetszet P pontjában, és (b) ugyanitt a normálfeszültség értékét.

Az (5.4) és (5.2) képletek alapján

$$\varepsilon_z(P) = \varepsilon_z = \frac{y_P}{\rho} = \frac{4.5 \text{ mm}}{3.5 \times 10^3 \text{ mm}} = 1.2857 \times 10^{-3},$$

$$\begin{aligned} \varepsilon_x = \varepsilon_y &= -\nu_{\text{al}} \varepsilon_z = \\ &= -0.3 \times 1.2857 \times 10^{-3} = -3.8571 \times 10^{-4} \end{aligned}$$

és

$$\gamma_{xy} = \gamma_{yz} = \gamma_{zx} = 0.$$

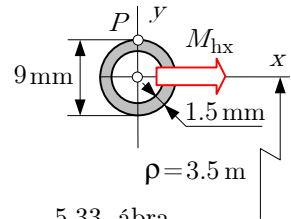
Következésképp

$$\underline{\mathbf{A}}_P = \begin{bmatrix} \varepsilon_x & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_y & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3.8571 & 0 & 0 \\ 0 & -3.8571 & 0 \\ 0 & 0 & 12.857 \end{bmatrix} \times 10^{-4}$$

az alakváltozási tenzor mátrixa. Ami pedig a (b) kérdést illeti az (5.7a) egyszerű Hooke törvényből

$$\sigma_z(P) = E_{\text{al}} \varepsilon_z = 70.0 \times 10^3 \text{ MPa} \times 1.2857 \times 10^{-3} \approx 90 \text{ MPa}$$

a keresett normálfeszültség.

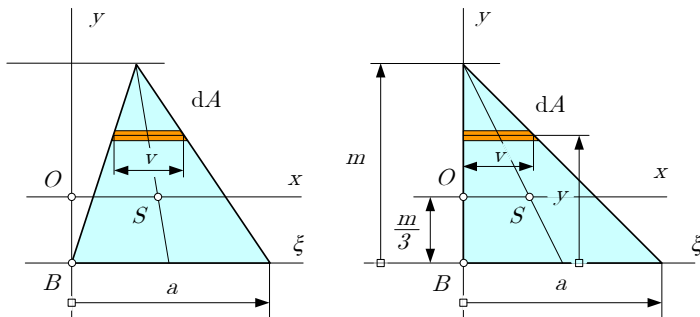


5.33. ábra.

$$\begin{aligned}
 I_{xy} &= \int_A xy \, dA = \int_0^b y \left[\int_0^{x=a-ay/b} x \, dx \right] dy = \\
 &= \int_0^b \frac{1}{2} ay \left[1 - \frac{y}{b} \right]^2 dy = a^2 \left[\frac{y^2}{2} - \frac{2y^3}{3b} + \frac{y^4}{4b^2} \right] \Big|_0^b = \frac{a^2 b^2}{12}. \quad (5.170)
 \end{aligned}$$

Nyilvánvaló az I_x -et adó képlet alapján, hogy $I_y = a^3 b/12$.

5.6. Határozza meg az a alapú és m magasságú általános háromszög másodrendű nyomatékát az alapjára (azaz a ξ tengelyre), valamint az alappal párhuzamos S súlyponti tengelyre (azaz az x tengelyre).



5.37. ábra.

Vegyük észre, hogy a ξ tengelyen nyugvó alappal szemközti csúcson az alappal párhuzamos és a csúcson áthaladó egyenesen történő eltolása nem változtatja meg a ξ tengelyre számított másodrendű nyomatékot. Ez azt eredményezi, hogy azonos az általános háromszög, és a tőle jobbra fekvő derékszögű háromszög ξ tengelyre számított másodrendű nyomatéka. Következésképpen alkalmazható az (5.169) összefüggés, amivel

$$I_{\xi} = \frac{am^3}{12}. \quad (5.171)$$

A súlyponti x tengelyre számított másodrendű nyomaték ezek után az ábra adataival és az (5.43)₁ Steiner tétel felhasználásával adódik:

$$I_x = I_{\xi} - y_{SB}^2 A = \frac{am^3}{12} - \frac{m^2}{9} \frac{am}{2} = \frac{am^3}{36}. \quad (5.172)$$

5.7. Tegyük fel, hogy alumíniumból készült az 5.3 Mintafeladat félkörrelvénnyel. Határozza meg ez esetben (a) P és B pontokban a σ_z normálfeszültség értékét, valamint (b) a hajlítónyomaték értékét ($E_{al} = 70$ GPa).

Figyelembe véve, hogy érvényes az egyszerű Hooke törvény az (5.7a) képlet szerint

$$\sigma_z = E_{al} \varepsilon_P = 70.0 \times 10^3 \text{ MPa} \times 1.0361 \times 10^{-3} \approx 72.5 \text{ MPa}$$

a normálfeszültség a P pontban. Mivel

$$\eta_{BS} = \frac{4r}{3\pi} = \frac{4 \times 9 \text{ mm}}{3\pi} = 3.8197 \text{ mm},$$

az S pont η koordinátája és homogén lineáris függvénye a σ_z normálfeszültség az y koordinátának a $\sigma_z(P)/\sigma_z(B) = y_P/y_{SB}$ aránypárból kapjuk, hogy

$$\sigma_z(B) = -\frac{\eta_{BS}}{y_P} \sigma_z(P) = -\frac{3.8197 \text{ mm}}{5.1803 \text{ mm}} \times 72.5 \text{ MPa} \approx -53.5 \text{ MPa}.$$

A hajlítónyomaték számításához szükség lesz a félkörkeresztmetszet x tengelyre vett I_x másodrendű nyomatékára. A keresztmetszet

$$A = \frac{1}{2} r^2 \pi = \frac{1}{2} (9 \text{ mm})^2 \pi = 127.23 \text{ mm}^2$$

területének, illetve ξ tengelyre számított

$$I_\xi = \frac{1}{2} \frac{d^4 \pi}{64} = \frac{(18 \text{ mm})^4 \pi}{128} = 2576.5 \text{ mm}^4$$

másodrendű nyomatékának ismeretében az (5.43)₁ Steiner tételből

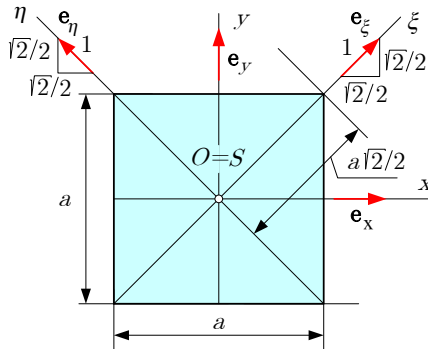
$$I_x = I_\xi - y_{SB}^2 A = 2576.5 \text{ mm}^4 - (3.8197 \text{ mm})^2 \times 127.23 \text{ mm}^2 = 720.2 \text{ mm}^4.$$

A fenti adatokkal illetve a görbületi sugár számított értékével az (5.14) képletből

$$M_{hx} = \frac{I_x E}{\rho} = \frac{720.2 \text{ mm}^4 \times 70.0 \times 10^3 \text{ MPa}}{5000 \text{ mm}^4} \approx 10.0 \text{ Nm}$$

a keresett hajlítónyomaték.

5.8. Határozza meg az 5.38. ábrán vázolt négyzet átlói által kifeszített $\xi\eta$ KR-ben a négyzet súlyponti tehetetlenségi tenzorának mátrixát.



5.38. ábra.

Tekintettel a téglalap másodrendű nyomatékaival kapcsolatos (5.33) képletekre, valamint arra a körülményre, hogy mind az x , mind pedig az y tengely szimmetria-tengely – utalunk ehelyütt a ?? . Mintafeladatra is – azt kapjuk, hogy

$$\underline{\mathbf{I}}_{S(x,y)} = \frac{1}{12} \begin{bmatrix} a^4 & 0 \\ 0 & a^4 \end{bmatrix}$$

a súlyponti tehetetlenségi tenzor mátrixa az xy KR-ben. Leolvasható az is az ábráról, hogy

$$\mathbf{e}_\xi = \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y) \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_\eta = \frac{\sqrt{2}}{2} (-\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y).$$

A fentiek birtokában már alkalmazhatók az (5.64a)₂ és az (5.64b)₂ képletek. A számítások során mátrix jelölésekre érdemes áttérni a számítások megkönnyítése érdekében. Így az

$$I_{\xi(x,y)} = \mathbf{e}_\xi \cdot \underline{\mathbf{I}}_{S(x,y)} \cdot \mathbf{e}_\xi = \mathbf{e}_\xi^T \underline{\mathbf{I}}_S \mathbf{e}_\xi = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} \frac{1}{12} \begin{bmatrix} a^4 & 0 \\ 0 & a^4 \end{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{a^4}{12} = I_x \quad (5.173a)$$

$$I_{\eta} = \underset{(\xi, \eta)}{\mathbf{e}_{\eta}} \cdot \underset{(x, y)}{\mathbf{I}_S} \cdot \underset{(x, y)}{\mathbf{e}_{\eta}} = \underset{(\xi, \eta)}{\mathbf{e}_{\eta}}^T \underset{(x, y)}{\mathbf{I}_S} \underset{(x, y)}{\mathbf{e}_{\eta}} = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{bmatrix} -1 & 1 \end{bmatrix} \frac{1}{12} \begin{bmatrix} a^4 & 0 \\ 0 & a^4 \end{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{a^4}{12} = I_y \quad (5.173b)$$

és az

$$I_{\xi\eta} = \underset{(\xi, \eta)}{\mathbf{e}_{\xi}} \cdot \underset{(x, y)}{\mathbf{I}_S} \cdot \underset{(x, y)}{\mathbf{e}_{\eta}} = \underset{(\xi, \eta)}{\mathbf{e}_{\xi}}^T \underset{(x, y)}{\mathbf{I}_S} \underset{(x, y)}{\mathbf{e}_{\eta}} = \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix} \frac{1}{12} \begin{bmatrix} a^4 & 0 \\ 0 & a^4 \end{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = 0 \quad (5.173c)$$

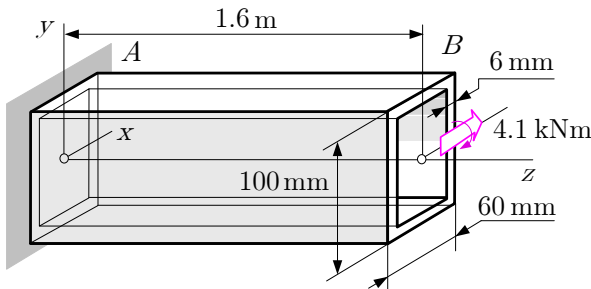
eredményeket kapjuk. Következőleg

$$\underset{(\xi, \eta)}{\mathbf{I}_S} = \frac{1}{12} \begin{bmatrix} a^4 & 0 \\ 0 & a^4 \end{bmatrix} = \underset{(x, y)}{\mathbf{I}_S}.$$

Ugyanez az eredmény más módon is megkapható. Mivel szimmetriatengely a ξ és η tengely $I_{\xi\eta}=0$. Az S pont körüli 90° -os elforgatás önmagába viszi át a négyzetet és ezért $I_{\xi} = I_{\eta}$. Végezetül vegyük észre, hogy a négyzet négy olyan egybevágó egyenlőszárú derékszögű háromszögre bontható fel, melyek egyik oldala a ξ és az ezzel egyenlő másik oldala pedig az η tengelyen nyugszik. Következőleg alkalmazható az (5.169) összefüggés:

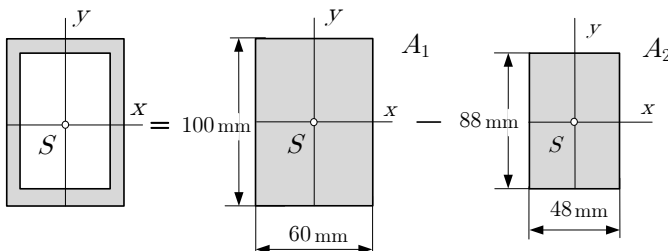
$$I_{\xi} = 4 \frac{\frac{a\sqrt{2}}{2} \left(\frac{a\sqrt{2}}{2} \right)^3}{12} = \frac{a^4}{12}$$

5.9. Az 5.39. ábra a zártszelvényű AB acélrudat szemlélteti ($E_{\text{acél}} = 200 \text{ GPa}$). A rúdnek 6 mm a falvastagsága. Legyen $\sigma_{\text{meg}} = 120 \text{ MPa}$ a megengedett feszültség. Ellenőrizze a rudat és számítsa ki a deformálódott középvonal görbületi sugarát.



5.39. ábra.

Szépen szemlélteti az 5.40. ábra hogy a rúd keresztmetszete az A_1 és A_2 jelű téglalapok különbsége. Jelölje rendre I_{x1} és I_{x2} az A_1 és A_2 jelű téglalapok x tengelyre



5.40. ábra.

számított másodrendű nyomatékát. Az (5.33a) képlet értelemszerű felhasználásával adódik, hogy

$$I_x = I_{x1} - I_{x2} = \frac{60 \times 100^3}{12} - \frac{48 \times 88^3}{12} = 2.2741 \times 10^6 \text{ mm}^4$$

a rúd keresztmetszetének x tengelyre számított másodrendű nyomatéka.

Mivel a rúd anyaga húzásra és nyomásra egyformán viselkedik az (5.21) képlet felhasználásával a

$$\sigma_{\max} = \frac{|M_{hx}|}{I_x} e = \frac{4.1 \times 10^6 \text{ Nmm}}{2.2741 \times 10^6 \text{ mm}^4} \times 50 \text{ mm} \approx 90 \text{ MPa} < \sigma_{\text{meg}} = 120 \text{ MPa}$$

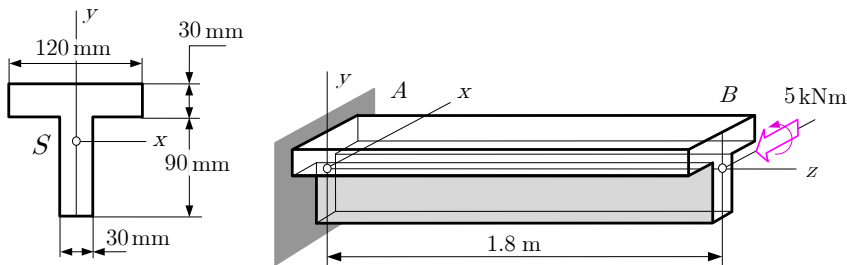
eredményt kapjuk. A rúd tehát megfelel.

Az (5.14) képlet alapján

$$\rho = \frac{I_x E}{M_{hx}} = \frac{2.2741 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 200 \times 10^3 \text{ MPa}}{4.1 \times 10^6 \text{ Nmm}} \approx 1.109 \times 10^2 \text{ m}$$

a középvonal görbületi sugara.

5.10. Az 5.41. ábrán vázolt T szelvényű rúd alumíniumból készült ($E_{\text{al}} = 70 \text{ GPa}$). A rúdnak tiszta hajlítás az igénybevétele. Határozza meg (a) a szelvényben ébredő legnagyobb húzó-, és nyomófeszültséget, (b) a rúd görbületi sugarát, valamint (c) a rúdban felhalmozódott rugalmas energiát.



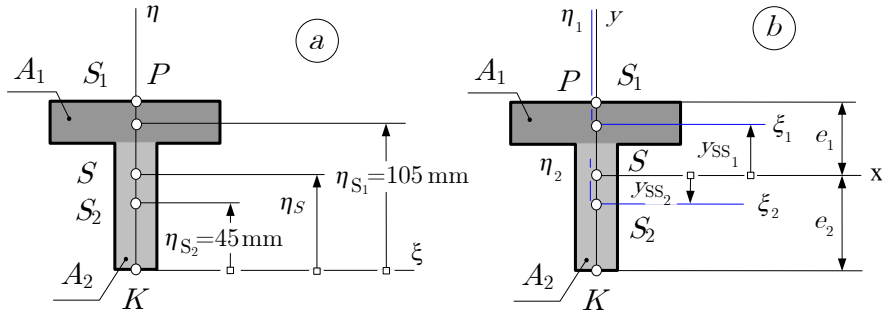
5.41. ábra.

Első lépésben meghatározzuk a keresztmetszet S súlypontjának η_S koordinátáját valamint az x súlyponti tengelyre számított I_x másodrendű nyomatékot. A számítások során, célszerűségi okokból két részre, ezeket rendre A_1 és A_2 jelöli, bontjuk fel a keresztmetszetet. A hosszegység mm. Az 5.42.(a) ábra és a

i	$A_i \text{ mm}^2$	$\eta_{S_i} \text{ mm}$	$\eta_{S_i} A_i \text{ mm}^3$
1	3600	105	378000
2	2700	45	121500
$A = \sum A_i = 6300$		$S_\xi = \sum A_i \eta_{S_i} = 499500$	

táblázat adataival (S_ξ az A keresztmetszet ξ tengelyre vett statikai nyomatéka) írható, hogy

$$\eta_S = \frac{S_\xi}{A} = \frac{\sum A_i \eta_{S_i}}{\sum A_i} = \frac{499500}{6300} = 79.286 \text{ mm}.$$



5.42. ábra.

Az A_1 és A_2 jelű részek súlypontjainak

$$y_{S_1} = \eta_{S_1} - \eta_S = 105 - 79.286 = 25.714 \text{ mm}$$

és

$$y_{S_2} = \eta_{S_2} - \eta_S = 45 - 79.286 = -34.286 \text{ mm}$$

koordinátaival – 5.42.(b) ábra – alkalmazhatóvá válik az A_1 jelű rész esetén az SS_1 pontok között, az A_2 jelű rész esetén pedig az SS_2 pontok között az (5.43)₁ Steiner tétel:

$$\begin{aligned} I_x &= \sum [I_{\xi_i} + (y_{SS_i})^2 A_i] = \\ &= \frac{120 \times 30^3}{12} + (25.714)^2 \times 3600 + \frac{30 \times 90^3}{12} + (-34.286)^2 \times 2700 = 7.6468 \times 10^6 \text{ mm}^4. \end{aligned}$$

Mivel negatív a hajlítónyomaték a nyomófeszültség a P pontot tartalmazó felső oldalélen, a húzófeszültség a K pontot tartalmazó alsó oldalélen maximális. Az

$$e_1 = y_{SS_2} + 15 = 25.714 + 15 = 40.714 \text{ mm}, \quad e_2 = \eta_S = 79.286 \text{ mm}$$

értékekkel és az (5.28b) képletekkel kapjuk, hogy

$$\sigma_{\max \text{ nyomás}} = |\sigma_P| = \frac{|M_{hx}|}{I_x} e_1 = \frac{5 \times 10^6 \text{ Nmm}}{7.6468 \times 10^6 \text{ mm}^4} \times 40.714 \text{ mm} \approx 27 \text{ MPa}$$

és

$$\sigma_{\max \text{ húzás}} = |\sigma_K| = \frac{|M_{hx}|}{I_x} e_2 = \frac{5 \times 10^6 \text{ Nmm}}{7.6468 \times 10^6 \text{ mm}^4} \times 79.286 \text{ mm} \approx 52 \text{ MPa}.$$

Az (5.14), valamint az (5.19) képletek alapján

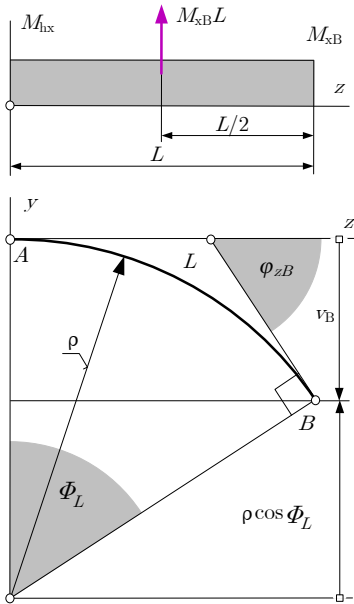
$$\rho = \frac{I_x E_{al}}{M_{hx}} = - \frac{7.6468 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 70 \times 10^3 \text{ MPa}}{5 \times 10^6 \text{ Nmm}} \approx -107 \text{ m}$$

a görbületi sugár és

$$U = \frac{1}{2} \frac{M_{hx}^2 l}{I_x E_{al}} = \frac{1}{2} \frac{(5 \times 10^6 \text{ Nmm})^2 \times 1.8 \times 10^3 \text{ mm}}{7.6468 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 70 \times 10^3 \text{ MPa}} \approx 42.034 \text{ Nm}$$

az alakváltozási energia.

5.11. Számítsa ki az 5.10 Mintafeladatban vizsgált rúd B keresztmetszetében a súlyponton (a rúd) $\varphi_{xB} = \varphi_B$ szögelfordulását és ugyanitt a súlypont (a rúd) függőleges v_B elmozdulását.



5.43. ábra.

Az 5.43. ábra a szokott betűket használva jelleghelyesen szemlélteti az AB rúd nyomatéki ábráját, illetve a körívré görbült középvonalat. Mivel merőleges szárúak a $\varphi_{xB} = \varphi_B$ és Φ_L szögek és mivel nem változik meg a rúd középvonalának hossza írható, hogy

$$\varphi_{xB} = \varphi_B = \Phi_L = \frac{L}{\rho}$$

ahonnan, tekintettel a görbületet adó (5.14) összefüggésre és az $M_{hx} = M_{xB}$ egyenlőségre, kapjuk hogy

$$\varphi_B = \frac{M_{xB}L}{I_x E}. \quad (5.174)$$

Ez a képlet előjelhelyesen adja a keresett szögelfordulást. Helyettesítve a feladat adatait

$$\begin{aligned} \varphi_B &= \frac{4.1 \times 10^6 \text{ Nmm} \times 1.6 \times 10^3 \text{ mm}}{2.2741 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 200 \times 10^3 \text{ MPa}} = \\ &= 1.4423 \times 10^{-2} \text{ rad} = 0.82638^\circ \end{aligned}$$

az eredmény. Ez a szögelfordulás igen kicsiny, elentétben az ábrával, amelyen a viszonyok érzékeltesére véges szögelfordulást tüntettünk fel. A kapott érték azt a mindennapi tapasztalatot tükrözi, hogy a valós szerkezeteken általában kicsinyek a terhelésből adódó szögelfordulások és elmozdulások.

A v_B elmozdulás ugyancsak az ábra alapján írható fel:

$$v_B = -\rho(1 - \cos \Phi_L).$$

Mivel kicsi a $\varphi_{xB} = \varphi_B = \Phi_L$ szög elegendő a

$$\cos x = 1 - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{24}x^4 + O(x^6)$$

sorfejtés első két tagját megőrizni. Ha elvégezzük a ρ görbületi sugár és a $\varphi_B = \varphi_{xB} = \Phi_L$ forgás tekintetében is a szükséges helyettesítéseket, akkor a

$$v_B \cong -\rho \left[1 - \left(1 - \frac{1}{2} \Phi_L^2 \right) \right] = -\frac{1}{2} \frac{M_{xB}L^2}{I_x E} \quad (5.175)$$

képletet kapjuk. A feladat adataival

$$v_B = -\frac{1}{2} \frac{4.1 \times 10^6 \text{ Nmm} \times (1.6 \times 10^3 \text{ mm})^2}{2.2741 \times 10^6 \text{ mm}^4 \times 200 \times 10^3 \text{ MPa}} = -11.539 \text{ mm}$$

a keresett elmozdulás.

A továbbiak az (5.174) és (5.174) képletek lehetséges interpretációit adják.

(a) Visszaidézve, hogy a jelen esetben

$$U = \frac{1}{2} \frac{M_{xB}^2 L}{I_x E}$$

a teljes rugalmas energia, azt kapjuk, hogy

$$\varphi_B = \frac{\partial U}{\partial M_{xB}} = \frac{M_{xB} L}{I_x E}.$$

Ez a képlet a (3.24) és (4.52) összefüggések egy analogonja.

(b) Írjuk át az (5.174) és (5.175) képleteket az

$$I_x E \varphi_B = M_{xB} L \quad \text{és} \quad I_x E v_B = -\frac{1}{2} M_{xB} L^2$$

alakba. Ha most az AB rúdon működő fiktív terhelésnek tekintjük az M_{hx} nyomatéki ábrát – lásd az 5.43. ábra felső részét –, akkor a φ_B szögelfordulás $I_x E$ -szerese ebből a fiktív terhelésből adódó nyíróerő a rúd végén, a B keresztmetszetben, hiszen a nyíróerő az $M_{xB} L$ fiktív eredővel egyezik meg.

(c) Ugyanígy kapjuk, hogy a v_B elmozdulás $I_x E$ -szerese a fiktív terhelésnek vett M_{hx} nyomatéki ábrából adódó hajlítónyomaték a B keresztmetszetben.

5.12. Adott valamely A keresztmetszet súlyponthoz kötött tehetetlenségi tenzorának mátrixa a súlyponti xy KR-ben:

$$\mathbf{I}_S = \begin{bmatrix} 5321 & -475 \\ -475 & 7601 \end{bmatrix} \text{ cm}^4.$$

Számítsa ki a főtehetetlenségi nyomatékokat, a főirányok irányvektorait majd írja fel a tehetetlenségi tenzor mátrixát a főirányok koordinátarendszerében.

Az

$$I_I = I_x + I_y = 5321 + 7601 = 12922 \text{ cm}^4$$

és

$$I_{II} = I_x I_y - I_{xy}^2 = 5321 \times 7601 - 475^2 = 40219296.0 \text{ cm}^8$$

invariánsok továbbá az (5.70a) képlet alapján felírható

$$I_n^2 - I_I I_n + I_{II} = I_n^2 - 12922 I_n + 40219296 = 0$$

karakterisztikus egyenlet

$$I_{1,2} = \frac{12922 \pm \sqrt{12922^2 - 4 \times 40219296}}{2} = \begin{cases} 7696 \\ 5226 \end{cases} \text{ cm}^4$$

gyökei adják a keresett főtehetetlenségi nyomatékokat. Ezek birtokában az (5.73a)₁ képlet alapján kapott

$$n_{x1}(I_x - I_1) - I_{xy}n_{y1} = -2375n_{x1} - 475n_{y1} = 0$$

egyenletből az

$$n_{y1} = -5n_{x1}$$

eredmény következik, amivel az (5.73a)₂-ből

$$n_{x1}^2 + n_{y1}^2 = n_{x1}^2 (1 + 25) = 1$$

azaz

$$n_{x1} = \frac{1}{\sqrt{26}} \quad \text{és} \quad n_{y1} = -5n_{x1} = -\frac{5}{\sqrt{26}}.$$

Végeredményben

$$\mathbf{n}_1 = \frac{1}{\sqrt{26}} (\mathbf{e}_x - 5\mathbf{e}_y)$$

az első főirány irányvektora. Ennek ismeretében az (5.74) képletből

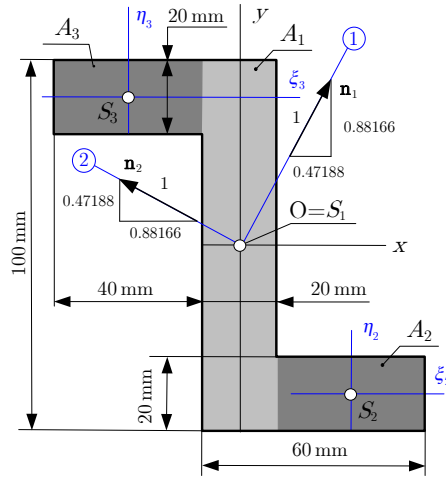
$$\mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n}_1 = \frac{1}{\sqrt{26}} (5\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y)$$

a második főirány irányvektora. A főtengelyek $1 = \xi$, $2 = \eta$ koordinátarendszerében

$$\mathbf{I}_{S(\xi,\eta)} = \begin{bmatrix} I_1 & 0 \\ 0 & I_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7696 & 0 \\ 0 & 5226 \end{bmatrix} \text{ cm}^4$$

a tehetetlenségi tenzor mátrixa.

5.13. Adottak az 5.44. ábrán vázolt A keresztmetszet méretei. Határozzuk meg (a) a keresztmetszet $S = O$ súlypontjához kötött (xy) KR-ben a tehetetlenségi tenzor mátrixát, (b) majd keressük meg a tehetetlenségi főirányokat.



5.44. ábra.

Az A síkidomot az A_1 , A_2 és A_3 területű téglalapokra bontjuk. Az A_1 téglalap súlypontja egybeesik az (x, y) KR origójával. Az ábra feltünteti a másik két téglalap súlypontjához kötött (ξ_i, η_i) ($i = 2, 3$) KR-eket is. Az ábra alapján alkalmazhatóvá válik az A_2 jelű rész esetén az SS_2 pontok között, az A_3 jelű rész esetén pedig az SS_3 pontok között az (5.43) Steiner tétel (figyeljünk arra, hogy most a hivatkozott képlettel szemben a súlyponti (x, y) KR-ben számoljuk a vonatkozó I_x , I_y és I_{xy} tehetetlenségi nyomatékokat):

$$\begin{aligned} I_x &= I_{x1} + \sum_{i=2}^3 [I_{\xi_i} + (y_{SS_i})^2 A_i] = \\ &= \frac{20 \times 100^3}{12} + 2 \times \left(\frac{40 \times 20^3}{12} + (40)^2 \times 40 \times 20 \right) = 4.28 \times 10^6 \text{ mm}^4, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} I_y &= I_{y1} + \sum_{i=2}^3 [I_{\eta_i} + (x_{SS_i})^2 A_i] = \\ &= \frac{20^3 \times 100}{12} + 2 \times \left(\frac{40^3 \times 20}{12} + (30)^2 \times 40 \times 20 \right) = 1.72 \times 10^6 \text{ mm}^4, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 I_{xy} &= I_{xy1} + \sum_{i=2}^3 [I_{\xi\eta i} + x_{SS_i} y_{SS_i} A_i] = \\
 &= 0 + 0 + (-30) \times 40 \times 40 \times 20 + 0 + 30 \times (-40) \times 40 \times 20 = \\
 &= -1.92 \times 10^6 \text{ mm}^4 .
 \end{aligned}$$

Az I_x , I_y és I_{xy} tehetetlenségi nyomatékok ismeretében

$$I_S = \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4.28 & -1.92 \\ -1.92 & 1.72 \end{bmatrix} 10^6 \text{ mm}^4 = \begin{bmatrix} 428 & -192 \\ -192 & 172 \end{bmatrix} \text{ cm}^4$$

a tehetetlenségi tenzor mátrixa a keresztmetszet súlypontjában. Az (5.70a) képlet alapján felírható

$$I_n^2 - \underbrace{(I_x + I_y)}_{428+172} I_n + \underbrace{I_x I_y - I_{xy}^2}_{428 \times 172 + (-192)^2} = 0$$

karakterisztikus egyenlet

$$\begin{aligned}
 I_n = I_{1,2} &= \frac{I_x + I_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{I_x - I_y}{2}\right)^2 + I_{xy}^2} = \frac{428 + 172}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{428 - 172}{2}\right)^2 + (-192)^2} = \\
 &= 300 - 230.76 = \begin{cases} 530.76 \\ 69.24 \end{cases} \text{ cm}^4 \quad (5.176)
 \end{aligned}$$

megoldását felhasználva az (5.73a)₁ képlet alapján

$$\begin{aligned}
 n_{x1}(I_x - I_1) - I_{xy}n_{y1} &= (428 - 530.76)n_{x1} + 192n_{y1} = \\
 &= -102.76n_{x1} + 192n_{y1} = 0 .
 \end{aligned}$$

azaz

$$n_{x1} = \frac{192}{102.76} n_{y1} = 1.86843 n_{y1} .$$

Ha a $\sqrt{n_{x1}^2 + n_{y1}^2} = 1$ normálási feltételt is figyelembe vesszük és feltételezzük, hogy $n_{y1} > 0$ akkor kapjuk, hogy

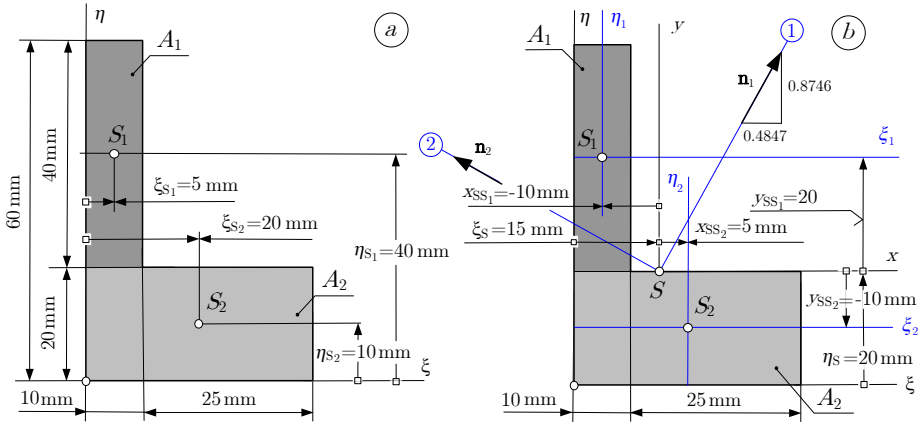
$$n_{y1} = \frac{1}{\sqrt{1.86843^2 + 1}} = 0.47188, \quad n_{x1} = 1.86843 \times \frac{1}{\sqrt{1.86843^2 + 1}} = 0.88166$$

azaz, hogy

$$\mathbf{n}_1 = 0.47188 \mathbf{e}_x + 0.88166 \mathbf{e}_y \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n}_1 = -0.88166 \mathbf{e}_x + 0.47188 \mathbf{e}_y$$

a két főirányt kijelölő egységvektor. A főirányokat bejelöltük az 5.44. ábrán.

5.14. Adottak az 5.45.a. ábrán vázolt A keresztmetszet méretei. Határozzuk meg (a) a keresztmetszet súlypontját, (b) a súlyponthoz kötött (xy) KR-ben a tehetetlenségi tenzor mátrixát, (c) majd keressük meg a tehetetlenségi főirányokat.



5.45. ábra.

Az A keresztmetszetet (síkidomot) az A_1 és A_2 jelű téglalapokra bontjuk. A

i	$A_i \text{ mm}^2$	$\xi_{S_i} \text{ mm}$	$\xi_{S_i} A_i \text{ mm}^3$	$\eta_{S_i} \text{ mm}$	$\eta_{S_i} A_i \text{ mm}^3$
1	400	5	2000	40	16000
2	800	20	16000	10	8000
$A = \sum A_i = 1200$		$S_\eta = \sum A_i \xi_{S_i} = 18000$		$S_\xi = \sum A_i \eta_{S_i} = 24000$	

táblázat adataival (S_ξ és S_η rendre a ξ és a η tengelyre számított statikai nyomaték) kapjuk az A keresztmetszet (síkidom) súlypontjának koordinátáit:

$$\xi_S = \frac{S_\eta}{A} = \frac{\sum A_i \xi_{S_i}}{\sum A_i} = \frac{18000}{1200} = 15.0 \text{ mm}, \quad \eta_S = \frac{S_\xi}{A} = \frac{\sum A_i \eta_{S_i}}{\sum A_i} = \frac{24000}{1200} = 10.0 \text{ mm}.$$

Az A_1 és A_2 jelű téglalapok súlypontjainak

$$x_{SS_1} = \xi_{S_1} - \xi_S = 5.0 - 15.0 = -10.0 \text{ mm}, \quad x_{SS_2} = \xi_{S_2} - \xi_S = 20.0 - 15.0 = 5.0 \text{ mm},$$

$$y_{SS_1} = \eta_{S_1} - \eta_S = 40.0 - 20.0 = 20.0 \text{ mm}, \quad y_{SS_2} = \eta_{S_2} - \eta_S = 10 - 20.0 = -10.0 \text{ mm}$$

koordinátaival – lásd az 5.45.(b) ábrarészletet – alkalmazhatóvá válik az A_1 jelű rész esetén az SS_1 pontok között, az A_2 jelű rész esetén pedig az SS_2 pontok között az (5.43) Steiner tétel (figyeljünk arra, hogy most a hivatkozott képlettel szemben a súlyponti (x, y) KR-ben számoljuk a vonatkozó I_x , I_y és I_{xy} tehetetlenségi nyomatékokat):

$$\begin{aligned} I_x &= \sum [I_{\xi_i} + (y_{SS_i})^2 A_i] = \\ &= \frac{10 \times 40^3}{12} + (20)^2 \times 400 + \frac{40 \times 20^3}{12} + (-10)^2 \times 800 = 3.2 \times 10^5 \text{ mm}^4, \end{aligned}$$

$$I_y = \sum [I_{\eta i} + (x_{SS_i})^2 A_i] = \\ = \frac{10^3 \times 40}{12} + (-10)^2 \times 400 + \frac{40^3 \times 20}{12} + (5)^2 \times 800 = 1.7 \times 10^5 \text{ mm}^4,$$

$$I_{xy} = \sum [I_{\xi \eta i} + x_{SS_i} y_{SS_i} A_i] = \\ = 0 + (-10) \times 20 \times 400 + 0 + 5 \times (-10) \times 800 = -1.2 \times 10^5 \text{ mm}^4.$$

Az I_x , I_y és I_{xy} tehetetlenségi nyomatékok ismeretében

$$\mathbf{I}_S = \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 32 & 12 \\ 12 & 17 \end{bmatrix} 10^4 \text{ mm}^4 = \begin{bmatrix} 32 & 12 \\ 12 & 17 \end{bmatrix} \text{ cm}^4$$

a tehetetlenségi tenzor mátrixa a keresztmetszet súlypontjában. Az (5.70a) képlet alapján felírható

$$I_n^2 - (I_x + I_y) I_n + I_x I_y - I_{xy}^2 = 0$$

karakterisztikus egyenlet

$$I_n = I_{1,2} = \frac{I_x + I_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{I_x - I_y}{2}\right)^2 + I_{xy}^2} = \frac{32 + 17}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{32 - 17}{2}\right)^2 + (-12)^2} = \\ = 24.5 \pm 14.151 = \begin{cases} 38.651 \\ 10.349 \end{cases} \text{ cm}^4 \quad (5.177)$$

megoldásaival az (5.73a)₁ képlet szerint az

$$n_{x1}(I_x - I_1) - I_{xy}n_{y1} = (32 - 38.651)n_{x1} + 12n_{y1} = \\ = -6.651n_{x1} + 12n_{y1} = 0.$$

egyenletből számítható az 1 jelű főirányt adó $\mathbf{n}_1$ vektor. Innen

$$n_{x1} = \frac{6.651}{12}n_{y1} = 0.55425n_{y1}.$$

Ha emellett a $\sqrt{n_{x1}^2 + n_{y1}^2} = 1$ normálási feltételt is figyelembe vesszük és feltételezzük, hogy $n_{y1} > 0$ (ez a feltevés nem sérti az általánosságot), akkor kapjuk, hogy

$$n_{y1} = \frac{1}{\sqrt{0.55425^2 + 1}} = 0.87464, \quad n_{x1} = 0.55425 \times \frac{1}{\sqrt{0.55425^2 + 1}} = 0.48477$$

azaz, hogy

$$\mathbf{n}_1 = 0.48477\mathbf{e}_x + 0.87464\mathbf{e}_y \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n}_1 = -0.87464\mathbf{e}_x + 0.48477\mathbf{e}_y$$

a két főirányt kijelölő egységvektor. A főirányokat is kék színnel rajzoltuk meg a (b) ábrarészleten.

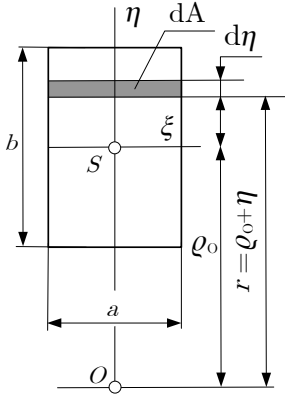
A főtengelyek ($\hat{x} = 1, \hat{y} = 2$) KR-ében

$$\mathbf{I}_S = \begin{bmatrix} I_1 & 0 \\ 0 & I_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 38.651 & 0 \\ 0 & 10.349 \end{bmatrix} \text{ cm}^4,$$

$$\mathbf{I}_S = I_1 \mathbf{n}_1 \circ \mathbf{n}_1 + I_2 \mathbf{n}_2 \circ \mathbf{n}_2 = 38.651 \mathbf{n}_1 \circ \mathbf{n}_1 + 10.349 \mathbf{n}_2 \circ \mathbf{n}_2 \text{ cm}^4$$

a tehetetlenségi tenzor mátrixa, illetve annak diadikus alakja.

5.15. Igazoljuk, hogy téglalap keresztmetszet esetén az 5.1. táblázat (202. o.) első sorában közölt összefüggés szerint kell számítani az I_r redukált másodrendű nyomatékot.



5.46. ábra.

A vizsgált keresztmetszetet az 5.46. ábra szemlélteti. Az I_r meghatározásához az (5.103) képlet

$$\begin{aligned} I_r &= \int_A \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 dA = \int_A \rho_o \frac{\rho_o + \eta - \rho_o}{\rho_o + \eta} \eta = \\ &= \rho_o \underbrace{\int_A \eta dA}_{S_\xi=0} - \rho_o^2 \int_A \frac{\eta}{\rho_o + \eta} dA = -\rho_o^2 \int_A \frac{\eta}{\rho_o + \eta} dA \end{aligned}$$

átalakításból indulunk ki, melynek felírása során figyelembe vettük, hogy zérus a súlyponti ξ tengelyre számított S_ξ statikai nyomaték. Legyen

$$dA = a d\eta$$

a felületelem és vezessünk be új változót az

$$r = \rho_o + \eta; \quad \eta = r - \rho_o; \quad dr = d\eta$$

egyenletekkel. Kapjuk, hogy

$$I_r = -\rho_o^2 \int_{-b/2}^{b/2} \frac{\eta}{\rho_o + \eta} a d\eta = -a\rho_o^2 \int_{\rho_o-b/2}^{\rho_o+b/2} \left(1 - \frac{\rho_o}{r}\right) dr = -a\rho_o^2 [r - \rho_o \ln r] \Big|_{\rho_o-b/2}^{\rho_o+b/2},$$

ahonnan az integrálási határok helyettesítése után azonnal az igazolni kívánt

$$I_r = a\rho_o^3 \left(\ln \frac{2\rho_o + b}{2\rho_o - b} - \frac{b}{\rho_o} \right)$$

eredmény következik.

5.16. Igazolja, hogy fennáll az

$$I_r = -\rho_o^2 A + \rho_o^3 \int_A \frac{dA}{r} \quad (5.178)$$

reláció, ahol $r = \rho_o + \eta$.

Az I_r redukált másodrendű nyomaték (5.103) alatti értelmezéséből kiindulva írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} I_r &= \int_A \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta^2 dA = \int_A \rho_o \frac{\rho_o + \eta - \rho_o}{\rho_o + \eta} \eta dA = \\ &= \int_A \rho_o \frac{r - \rho_o}{r} \eta dA = \rho_o \int_A \eta dA - \int_A \rho_o^2 \frac{1}{r} (r - \rho_o) dA = \\ &= - \int_A \rho_o^2 \frac{1}{r} (r - \rho_o) dA = - \int_A \rho_o^2 dA + \rho_o^3 \int_A \frac{dA}{r} = -\rho_o^2 A + \rho_o^3 \int_A \frac{dA}{r}. \end{aligned}$$

Ezt kellett igazolni.

5.17. Jelölje $\bar{\rho}$ a zérusvonal és a görbületi köz éppont távolságát. Igazolja, hogy fennáll az

$$\bar{\rho} = \frac{A}{\int_A \frac{dA}{r}}, \quad (5.179)$$

összefüggés, ahol $r = \rho_o + \eta$.

A jelen esetben a σ_ζ normálfeszültséget adó (5.105) összefüggést zérussal téve egyenlővé osszunk át az M_h nyomatékkal. Kapjuk, hogy

$$0 = \frac{1}{\rho_o A} + \frac{1}{I_r} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta = \frac{1}{\rho_o A} + \frac{1}{I_r} \rho_o \frac{\overbrace{\rho_o + \eta}^{\bar{\rho}} - \rho_o}{\rho_o + \eta} = \frac{1}{\rho_o A} + \frac{1}{I_r} \rho_o \frac{\bar{\rho} - \rho_o}{\bar{\rho}}.$$

ahol $\rho_o + \eta = \bar{\rho}$ hiszen a zérusvonalon vagyunk. Átszorozva ezt az eredményt $\bar{\rho}$ -al adódik, hogy

$$0 = \left(\frac{1}{\rho_o A} + \frac{1}{I_r} \rho_o \right) \bar{\rho} - \frac{1}{I_r} \rho_o^2.$$

A fenti egyenletből kifejezhető a $\bar{\rho}$ értéke:

$$\bar{\rho} = \frac{\rho_o^2}{\frac{I_r}{\rho_o A} + \rho_o} = \frac{\rho_o^3 A}{I_r + \rho_o^2 A}.$$

Ide helyettesítve az előző mintafeladat megoldásából I_r képletét azonnal következik az igazolni kívánt (5.179) összefüggés.

Nem nehéz ellenőrizni, hogy a $\bar{\rho}$ ismeretében

$$I_r = -\rho_o^2 A + \rho_o^3 \int_A \frac{dA}{r} = -\rho_o^2 A + \rho_o^3 \frac{A}{\bar{\rho}} = \rho_o^2 A \left(\frac{\rho_o}{\bar{\rho}} - 1 \right) = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}}. \quad (5.180)$$

a redukált másodrendű nyomaték. Vegyük észre, hogy az utóbbi összefüggés felhasználásával átírható a σ_ζ értékét adó GRASHOF-féle képlet:

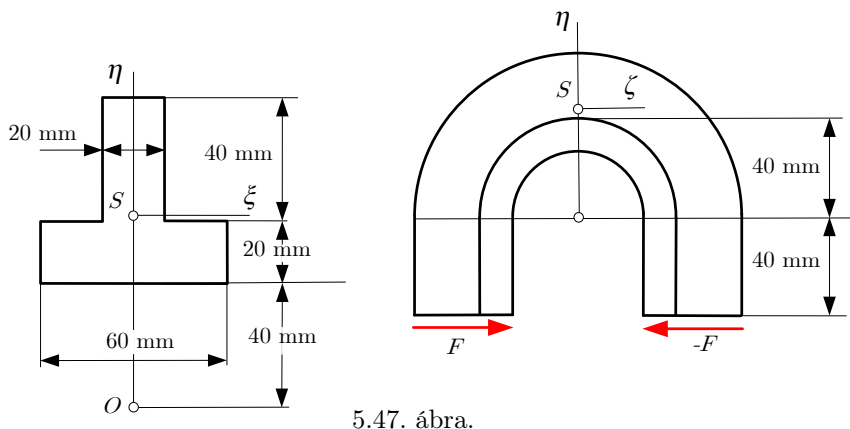
$$\begin{aligned} \sigma_\zeta &= \frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{I_r} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta = \frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{\rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}}} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta} \eta = \\ &= \frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{\rho_o A \underbrace{(\rho_o - \bar{\rho})}_e} \frac{\bar{\rho}}{\rho_o + \eta} \eta = \frac{M_h}{\rho_o A} \left[1 + \frac{1}{e} \frac{\bar{\rho}}{\rho_o + \eta} \eta \right] = \\ &= \frac{M_h}{A e \rho_o} \left[\frac{e(\rho_o + \eta)}{\rho_o + \eta} + \frac{\bar{\rho}}{\rho_o + \eta} \eta \right] = \frac{M_h}{A e \rho_o} \left[\frac{e(\rho_o + \eta) + \bar{\rho} \eta}{\rho_o + \eta} \right] = \\ &= \frac{M_h}{e \rho_o A} \frac{e \rho_o + e \eta + \bar{\rho} \eta}{\rho_o + \eta} = \frac{M_h}{e \rho_o A} \frac{e \rho_o + \rho_o \eta}{\rho_o + \eta} = \frac{M_h}{e A} \frac{e + \eta}{\rho_o + \eta} \end{aligned}$$

azaz

$$\boxed{\sigma_\zeta = \frac{M_h}{e A} \frac{r - \bar{\rho}}{r}}. \quad (5.181)$$

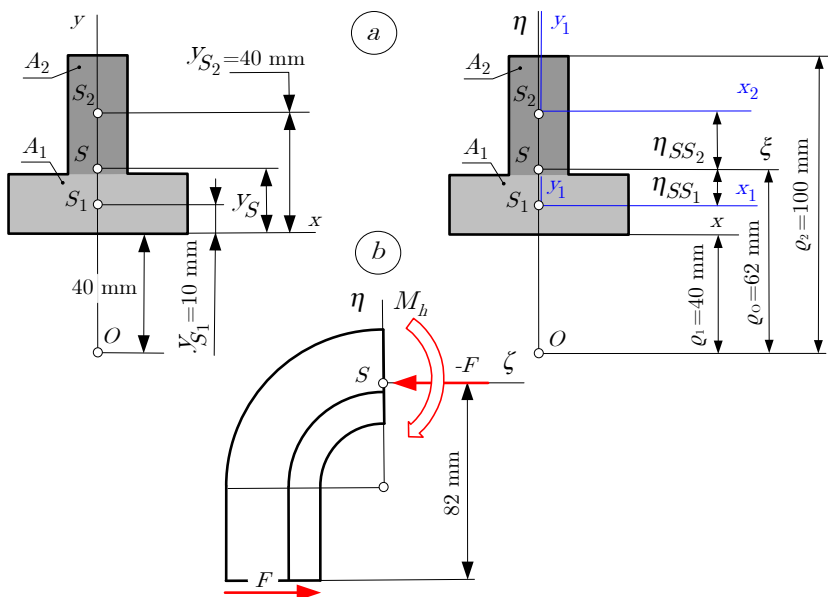
Az utóbbi képlet az $\bar{\rho}$ és e geometriai jellegű paraméterek ismerete mellett az r értékét tekintve független változónak ugyancsak módot ad a feszültségek számítására. Egyes szilárdságtan könyvek a fentiektől eltérő gondolatmenettel származtatják a (M517-2) formulát, és ezt használják fel a feszültségek számítására – lásd pl. [5] 224. o.

5.18. Az 5.47. ábrán vázolt T keresztmetszetű gépalkatrészt a közös hatásvonalú F és $-F$ erők terhelik. Határozza meg az F erő maximális értékét, ha $\sigma_{\text{meg}} = 120 \text{ N/mm}^2$ a megengedett feszültség értéke.



5.47. ábra.

Első lépésben meghatározzuk a T alakú keresztmetszet S súlypontjának y_S koordinátáját, valamint egy későbbi összehasonlítás kedvéért az $\bar{S}$ súlyponti tengelyre számított $I_{\bar{\zeta}}$ másodrendű nyomatékot. A számítások során, célszerűségi okokból két részre, ezeket rendre A_1 és A_2 jelöli, bontjuk fel a keresztmetszetet. A számítások a geometriai viszonyokat részletesebben megjelenítő 5.48.a. ábrarészleten alapulnak.



5.48. ábra.

Az előzőek alapján kitöltött

i	$A_i \text{ mm}^2$	$y_{S_i} \text{ mm}$	$y_{S_i} A_i \text{ mm}^3$
1	1200	10	12000
2	800	40	32000
$A = \sum A_i = 2000$		$S_\xi = \sum A_i y_{S_i} = 44000$	

táblázat adataival (S_x az A keresztmetszet x tengelyre vett statikai nyomatéka) írható, hogy

$$y_S = \frac{S_x}{A} = \frac{\sum A_i y_{S_i}}{\sum A_i} = \frac{44000}{2000} = 22.0 \text{ mm}.$$

Az I_ξ másodrendű nyomaték értékét a Steiner tétel felhasználásával határozhatjuk meg:

$$I_\xi = \sum_{i=1}^2 [I_{x_i} + \eta_{S_i}^2 A_i] = \frac{20 \times 40^3}{12} + 18^2 \times 800 + \frac{60 \times 20^3}{12} + 12^2 \times 1200 = 5.786\,667 \times 10^5 \text{ mm}^4.$$

Nyilvánvaló az 5.48.b. ábrarészletről hogy a veszélyes keresztmetszet az alkatrész szimmetriasíkjában fekvő keresztmetszet. Ennek az $N = -F$ N rúderő, és az $M_h = 82F$ Nmm hajlítónyomaték az igénybevétele. A σ_ζ normálfeszültség a szuperpozíció elvének megfelelően a

$$\sigma_\zeta = \underbrace{\frac{N}{A}}_{\sigma'_\zeta} + \underbrace{\frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{I_r} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta}}_{\sigma''_\zeta}$$

összefüggéssel számítható. A képlet alkalmazásához meg kell határoznunk az I_r redukált másodrendű nyomaték értékét. Ehhez első lépésben számítsuk ki tiszta hajlítás feltételezése mellett a semleges szál sugarát. Az (5.179) összefüggésben álló integrálnak

$$\int_A \frac{dA}{r} = \int_{r=\rho_1}^{r=\rho_1+20} \frac{60}{r} dr + \int_{r=\rho_1+20}^{r=\rho_2} \frac{20}{r} dr = 60 \ln \frac{60}{40} + 20 \ln \frac{100}{60} = 34.544\,42 \text{ mm}$$

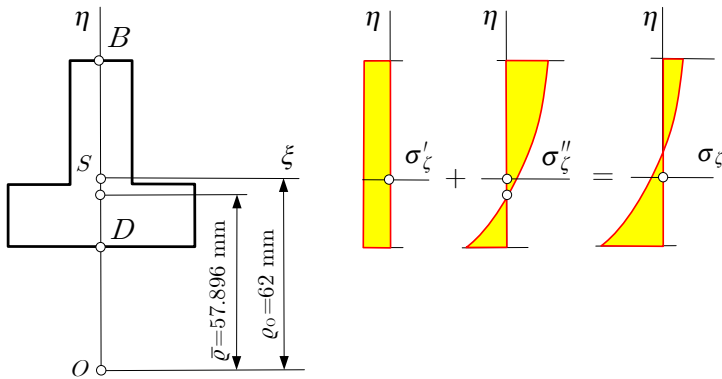
az értéke. Ezzel az integrállal

$$\bar{\rho} = \frac{A}{\int_A \frac{dA}{r}} = \frac{A_1 + A_2}{\int_A \frac{dA}{r}} = \frac{2000}{34.544\,42} = 57.896\,47 \text{ mm}$$

a semleges szál sugara, amivel az (5.180) összefüggésből

$$I_r = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}} = 62^2 \times 2000 \times \frac{62 - 57.896\,47}{57.896\,47} = 5.449\,026 \times 10^5 \text{ mm}^4$$

a redukált másodrendű nyomaték.



5.49. ábra.

Az 5.49. ábra jelleghelyesen tünteti fel a normál feszültségek eloszlását az η tengely mentén. Leolvasható az ábráról, hogy a D pont a veszélyes pont, ha az anyag egyformán viselkedik húzás és nyomás esetén – ezt feltételezzük. Következésképp ebben a pontban fenn kell, hogy álljon a

$$|\sigma_{\zeta}(D)| = \left| \frac{N}{A} + \frac{M_h}{\rho_o A} + \frac{M_h}{I_r} \frac{\rho_o}{\rho_o + \eta_D} \eta_D \right| =$$

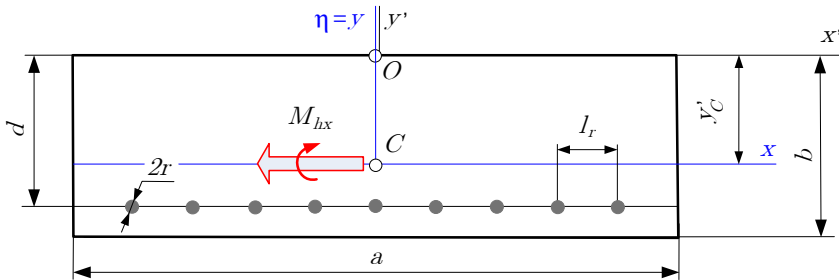
$$= F \left| \underbrace{\left(-\frac{1}{2000} + \frac{82}{62 \times 2000} + \frac{82}{5.449026 \times 10^5} \frac{62}{62 - 22} \times (-22) \right)}_{4.970269 \times 10^{-3}} \right| = \sigma_{\text{meg}} = 120$$

egyenlet, ahonnan

$$F = \frac{120}{4.970269 \times 10^{-3}} = 24143.56 \text{ N} = 24.14356 \text{ kN}.$$

Megjegyezzük, hogy a jelen esetben $\rho_o/e_{\max} = 62/18 = 3.44 < 4$. Ez azt jelenti, hogy a számítások során nem élhettünk az $I_r \approx T_{\xi}$ feltevessel. Ez egyébként is nyilvánvaló volt, hiszen jelentős az eltérés a két érték között: $I_r = 5.449 \text{ cm}^4$, míg ezzel szemben $I_{\xi} = 5.787 \text{ cm}^4$.

5.19. Az 5.50. ábra egy acélhuzalokkal merevített és az M_{hx} hajlítónyomatékkal terhelt betongerenda keresztmetszetét tünteti fel. Határozza meg a betonban ébredő legnagyobb feszültséget, valamint az acélhuzalokban ébredő feszültséget is.



5.50. ábra.

Geometriai adatok: $a = 500$ mm, $b = 150$ mm, $d = 125$ mm, $r = 5$ mm, $n_a = 9$, $l_r = 50$ mm, $(n_a + 1) \times l_r = a$.

Anyagjellemzők: $E_{\text{acél}} = E_a \simeq 2.0 \times 10^5$ N/mm², $E_{\text{beton}} = E_b \simeq 2.0 \times 10^4$ N/mm².

Terhelés: $M_{hx} = 12$ kNm.

Szimmetriaokok miatt az $n = \xi = x$ semleges tengely párhuzamos az x' tengellyel. Mivel a beton gyakorlatilag nem képes ellenállni a húzófeszültségnek azt fogjuk feltételezni, hogy a húzófeszültséget teljes egészében az acélszálak veszik fel. A megoldás első lépésében a C súlyozott geometriai középpont x' tengelytől mért y'_C távolságát határozzuk meg abból a feltételből indulva ki, hogy zérus az x tengelyre számított súlyozott statikai nyomaték. Figyelembe véve, hogy a nyomófeszültségnek kitett semleges tengely feletti keresztmetszeti területnek

$$S_{ex}^1 = ay'_C \frac{1}{2} y'_C E_b ,$$

a semleges tengely alatti területnek pedig (ott a húzófeszültséget feltevés szerint csak az acélszálak veszik fel)

$$S_{ex}^2 = - (d - y'_C) A_{\text{acél}} E_a$$

az x tengelyre számított súlyozott statikai nyomatéka, figyelembe véve továbbá, hogy az x tengelyre számított teljes súlyozott statikai nyomaték zérus értékű a

$$S_{ex}^1 + S_{ex}^2 = ay'_C \frac{1}{2} y'_C E_b - (d - y'_C) A_{\text{acél}} E_a = 0$$

feltételből tudjuk számítani az $y'_C > 0$ távolságot. A fenti egyenletből a h_e viszonzyszám bevezetésével a

$$\frac{1}{2} a (y'_C)^2 + \underbrace{\frac{E_a}{E_b} y'_C A_{\text{acél}}}_{h_e} - \frac{E_a}{E_b} d A_{\text{acél}} = 0 ,$$

vagy ami ugyanaz a

$$\frac{1}{2} a (y'_C)^2 + h_e y'_C A_{\text{acél}} - h_e d A_{\text{acél}} = 0$$

másodfokú egyenletet kapjuk az y'_C -re. Mivel a jelen esetben $n_a = 9$ az acélszálak száma

$$A_{\text{acél}} = n_a r^2 \pi = 9 \times 5^2 \times \pi = 706.858 \text{ mm}^2 \quad \text{és} \quad h_e = \frac{E_a}{E_b} = 10 .$$

A vonatkozó értékek helyettesítésével adódó

$$\frac{1}{2} 500 (y'_C)^2 + 10 \times 706.858 y'_C - 10 \times 125 \times 706.858 = 0 ,$$

illetve

$$250 (y'_C)^2 + 7068.58 y'_C - 883572.5 = 0$$

másodfokú egyenletnek

$$y'_C = \begin{cases} 46.970 \text{ mm} \\ -75.244 \text{ mm} \end{cases}$$

a megoldása. Innen csak a pozitív gyök jön számításba:

$$y'_C = 39.365 \text{ mm}$$

Az $I_{ex} = I_{ex}$ súlyozott tehetetlenségi nyomaték számítása során vegyük figyelembe, hogy egy a , b oldalélű téglalapnak az a oldallal párhuzamos oldalélére az $ab^3/3$

összefüggés adja a tehetetlenségi nyomatékát. Értelmszerűen alkalmazva az utóbbi képletet, az (5.138) összefüggést, valamint az (5.144) Steiner tételt írhatjuk, hogy

$$I_{ex} = \frac{a (y'_C)^3}{3} E_b + \left(n_r \frac{(2r)^4 \times \pi}{64} + (d - y'_C)^2 A_{\text{acél}} \right) E_a = \frac{500 \times (46.970)^3}{3} \times 2.0 \times 10^4 + \left(9 \times \frac{10^4 \times \pi}{64} + (125 - 46.970)^2 \times 706.858 \right) \times 2.0 \times 10^5 = 1.2071 \times 10^{12} \text{ Nmm}^2$$

Az acélhuzalok esetén elegendő csak a Steiner taggal számolni, hiszen ekkor

$$I_{ex} = \frac{500 \times (46.970)^3}{3} \times 2.0 \times 10^4 + (125 - 46.970)^2 \times 706.858 \times 2.0 \times 10^5 = 1.2062 \times 10^{12} \text{ Nmm}^2,$$

azaz eltérés csak a negyedik jegyben jelenik meg. A fenti értékekkel az (5.156) képlet alapján

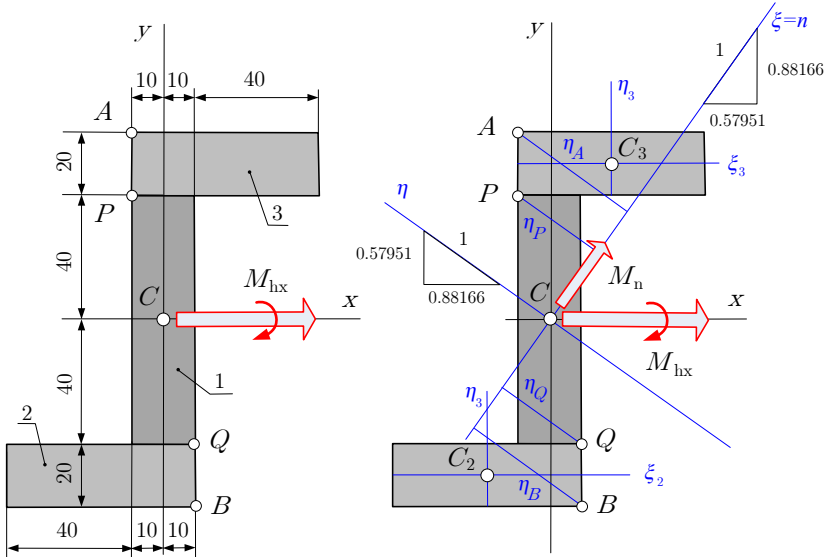
$$\sigma_{\text{max beton}} = \left| E_b \frac{M}{I_{ex}} y'_C \right| = 2.0 \times 10^4 \times \frac{12 \times 10^6}{1.2062 \times 10^{12}} \times 46.970 \simeq 9.3457 \text{ N/mm}^2$$

és

$$\sigma_{\text{max acél}} = E_a \frac{M}{I_{ex}} (d - y'_C) = 2.0 \times 10^5 \times \frac{12 \times 10^6}{1.2062 \times 10^{12}} \times (125 - 46.970) \simeq 155.26 \text{ N/mm}^2$$

a két keresett feszültség.

5.20. Az 5.51. ábra valamely heterogén prizmatikus rúd egy keresztmetszetét tünteti fel. Az 1 jelű és A_1 területű övlemez sárgarézéből, a 2 és 3 jelű A_2 és A_3 területű gerinclemezek pedig acélból készültek: $E_{\text{acél}} = E_a = 2 \times 10^5 \text{ N/mm}^2$, $E_{\text{sárgaréz}} = E_a \simeq 10^5 \text{ N/mm}^2$. Határozza meg az A és B, valamint a P és Q pontokban a σ_z normál feszültség értékét, ha $M_{hx} = 8 \text{ kNm}$.



5.51. ábra.

Vegyük észre, hogy a C pont a keresztmetszet szimmetriapontja, akár a keresztmetszet geometriáját, akár annak anyagát tekintjük. Következésképp egybeesik a keresztmetszet súlyozott geometriai középpontjával. A keresztmetszetet, összhangban annak anyagi szerkezetével és a fentebb mondottakkal, az A_1 , A_2 és A_3 területű téglalapokra bontjuk. Az A_1 téglalap súlypontja egybeesik az xy KR origójával. Az ábra feltünteti a másik két téglalap súlypontjához kötött $\xi_i \eta_i$ ($i = 2, 3$) KR-eket is. Az I_{ex} , I_{ey} és I_{exy} súlyozott tehetetlenségi nyomatékok számítása során kihasználjuk értelemszerűen az (5.137) összefüggéseket. Emellett az ábra alapján alkalmazzuk az A_2 jelű rész esetén az CC_2 pontok között, az A_3 jelű rész esetén pedig az CC_3 pontok között az (5.146) Steiner tételt (figyeljünk arra, hogy most a hivatkozott képlettel szemben a súlyozott geometriai középponthoz kötött xy KR-ben számoljuk a vonatkozó I_{ex} , I_{ey} és I_{exy} tehetetlenségi nyomatékokat):

$$I_{ex} = I_{ex1} + \sum_{i=2}^3 [I_{e\xi_i} + (y_{CC_i})^2 A_{e_i}] = \frac{20 \times 80^3}{12} \times 10^5 + \\ + 2 \times \left(\frac{60 \times 20^3}{12} \times 2 \times 10^5 + (50)^2 \times 60 \times 20 \times 2 \times 10^5 \right) = 1.3013 \times 10^{12} \text{ Nmm}^2,$$

$$I_{ey} = I_{ey1} + \sum_{i=2}^3 [I_{e\eta_i} + (x_{CC_i})^2 A_{e_i}] = \frac{20^3 \times 80}{12} \times 10^5 + \\ + 2 \times \left(\frac{60^3 \times 20}{12} \times 2 \times 10^5 + (20)^2 \times 60 \times 20 \times 2 \times 10^5 \right) = 3.4133 \times 10^{11} \times 10^6 \text{ Nmm}^2,$$

$$I_{exy} = I_{exy1} + \sum_{i=2}^3 [I_{e\xi_i \eta_i} + x_{CC_i} y_{CC_i} A_{e_i}] = \\ = 0 + 2 \times (0 + 50 \times 20 \times 60 \times 20 \times 2 \times 10^5) = 4.8 \times 10^{11} \text{ Nmm}^2.$$

Az I_{ex} , I_{ey} és I_{exy} súlyozott tehetetlenségi nyomatékok ismeretében

$$\mathbf{I}_{eC} = \begin{bmatrix} I_{ex} & -I_{exy} \\ -I_{exy} & I_{ey} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 13.013 & -4.8 \\ -4.8 & 3.4133 \end{bmatrix} 10^{11} \text{ Nmm}^2$$

a súlyozott tehetetlenségi tenzor mátrixa. A fenti adatokkal

$$\hat{\mathbf{n}} = \hat{\mathbf{I}}_{eC} \mathbf{M}_C = \begin{bmatrix} I_{ey} & I_{exy} \\ I_{exy} & I_{ex} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_{hx} \\ M_{hy} \end{bmatrix} = \\ = 10^{17} \times \begin{bmatrix} 3.4133 & 4.8 \\ 4.8 & 13.013 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ N}^2 \text{mm}^4 = 10^{17} \times \begin{bmatrix} 27.306 \\ 38.4 \end{bmatrix} \text{ N}^2 \text{mm}^4$$

és

$$\mathbf{n} = \frac{\hat{\mathbf{n}}}{|\hat{\mathbf{n}}|} = \frac{1}{\sqrt{27.306^2 + 38.4^2}} \begin{bmatrix} 27.306 \\ 38.4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.57951 \\ 0.81496 \end{bmatrix}$$

valamint

$$\mathbf{e}_\xi = \mathbf{n} = 0.57951 \mathbf{e}_x + 0.81496 \mathbf{e}_y, \quad \mathbf{e}_\eta = -0.81496 \mathbf{e}_x + 0.57951 \mathbf{e}_y.$$

Az $\mathbf{n}$ ismeretében számítható az I_{en} súlyozott másodrendű nyomaték:

$$I_{e n} = \mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_{e C} \cdot \mathbf{n} = 10^{11} \begin{bmatrix} 0.579\,51 & 0.814\,96 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 13.01\,3 & -4.8 \\ -4.8 & 3.413\,3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.579\,51 \\ 0.814\,96 \end{bmatrix} = \\ = 2.103\,3 \times 10^{11} \text{ Nmm}^2,$$

illetve az M_n értéke is:

$$M_n = \mathbf{M}_C \cdot \mathbf{n} = 10^6 \times \begin{bmatrix} 8.0 & 0.0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.579\,51 \\ 0.814\,96 \end{bmatrix} = 4.636\,1 \times 10^6 \text{ Nmm}.$$

A feszültségek számításához a fentiekén kívül kell még az η_A , η_B , η_P és η_Q koordináták értéke. Az ábra alapján írhatjuk, hogy

$$\eta_A = \mathbf{R}_A \cdot \mathbf{e}_\eta = \begin{bmatrix} -10 & 60 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -0.814\,96 \\ 0.579\,51 \end{bmatrix} = 42.92 \text{ mm}, \quad \eta_B = \mathbf{R}_B \cdot \mathbf{e}_\eta = -42.92 \text{ mm},$$

$$\eta_P = \mathbf{R}_A \cdot \mathbf{e}_\eta = \begin{bmatrix} -10 & 40 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -0.814\,96 \\ 0.579\,51 \end{bmatrix} = 31.33 \text{ mm}, \quad \eta_Q = \mathbf{R}_Q \cdot \mathbf{e}_\eta = -31.33 \text{ mm},$$

Mostmár számíthatjuk a feszültségeket is az (5.156) képletből az A és B pontokban:

$$\sigma_z(A) = \frac{M_n}{I_{e n}} E_{\text{acél}} \eta_A = \frac{4.636\,1 \times 10^6}{\underbrace{2.103\,3 \times 10^{11}}_{4.408\,4}} \times 2 \times 10^5 \times 42.92 = 189.21 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(B) = -\sigma_z(A) = -189.21 \text{ N/mm}^2.$$

A P és Q pontokban szakadása van a normálfeszültségnek. Ha a P és Q pontokat az övlemezhez tartozónak tekintjük, akkor kapjuk, hogy

$$\sigma_z(P) = \frac{M_n}{I_{e n}} E_{\text{sárgaréz}} \eta_P = 4.408\,4 \times 31.33 = 138.12 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(Q) = -\sigma_z(P) = -138.12 \text{ N/mm}^2.$$

Ha az utóbbi két pont a gerinclemezen van akkor viszont

$$\sigma_z(P) = \frac{M_n}{I_{e n}} E_{\text{sárgaréz}} \eta_P = \frac{4.636\,1 \times 10^6}{2.103\,3 \times 10^{11}} \times 10^5 \times 31.33 = 69.06 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(Q) = -\sigma_z(P) = -69.06 \text{ N/mm}^2.$$

az eredmény. Ellenőrzésként, és az alkalmazhatóság demonstrálására kiszámítjuk az A pontbeli feszültséget az (5.156) képlettel is. Első lépésben meghatározzuk a $\chi_{e x}$ és $\chi_{e y}$ hányadosokat, és az $\mathbf{I}_{e C}$ tenzor második invariánsát:

$$\chi_{e x} = \frac{I_{e x y}}{I_{e x}} = \frac{4.8}{13.01\,3} = 0.368\,861\,907 \quad \chi_{e y} = \frac{I_{e x y}}{I_{e y}} = \frac{4.8}{3.413\,3} = 1.406\,263\,733, \\ I_{e I I} = I_{e x} I_{e y} - I_{e x y}^2 = 21.377\,273 \times 10^{22} \text{ N}^2 \text{ mm}^4$$

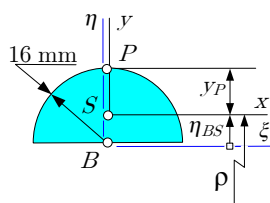
Ezek ismeretében az (5.156) képlet alapján adódik, hogy

$$\sigma_z(A) = \\ = \frac{E}{I_{I I}} [(I_{e y} y_A - I_{e x y} x_A) M_{h x} + (I_{e x} x_A - I_{e x y} y_A) M_{h y}] = \frac{E}{I_{I I}} (I_{e y} y_A - I_{e x y} x_A) M_{h x} = \\ = \frac{2 \times 10^5}{21.377\,273 \times 10^{22}} (3.413\,3 \times 60 - 4.8 \times (-10)) \times 10^{11} \times 8.0 \times 10^6 = 189.21 \text{ N/mm}^2.$$

Ez az érték megegyezik pontosan a már korábban számított $\sigma_z(A)$ értékkel.

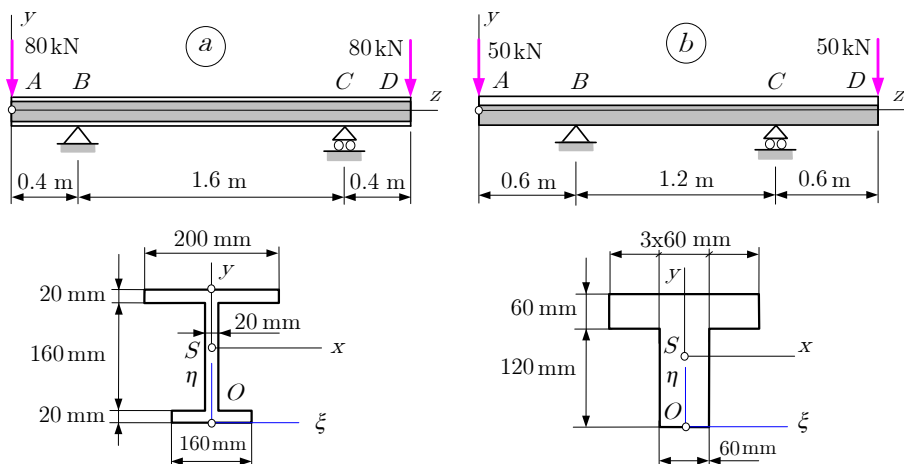
GYAKORLATOK

5.1. Az 5.52. ábrán vázolt és körívvé hajlított félkör keresztmetszetű sárgaréz rúdnak 3 m a görbületi sugara. A görbületi középpont, amint az ábra is mutatja, a rúd tengelyvonala alatt helyezkedik el. Határozza meg a legnagyobb húzó és nyomó feszültséget, valamint a vízszintes átmérő hosszváltozását, ha $E_{\text{réz}} = 110 \text{ MPa}$ és $\nu = 0.25$. ($\eta_{BS} = 4r/3\pi$)



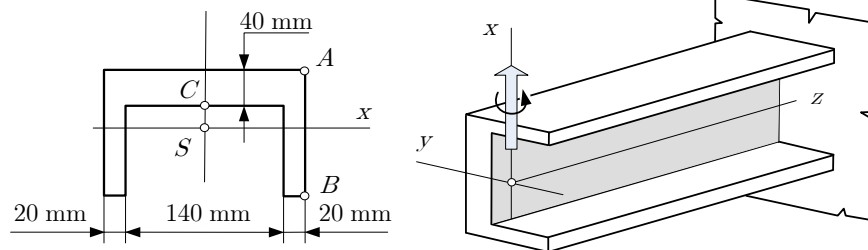
5.52. ábra.

5.2. Az 5.53. ábrán vázolt alumínium rudakat két erő terheli. Az ábra feltünteti a BC szakasz egy K keresztmetszetét is. Határozza meg σ_{max} értékét a BC szakaszon belül és írja fel a feszültségi tenzor mátrixát az O pontban. Mekkora a BC szakasz görbületi sugara és a C keresztmetszet szögelfordulása? ($E_{\text{al}} = 70 \text{ GPa}$.)



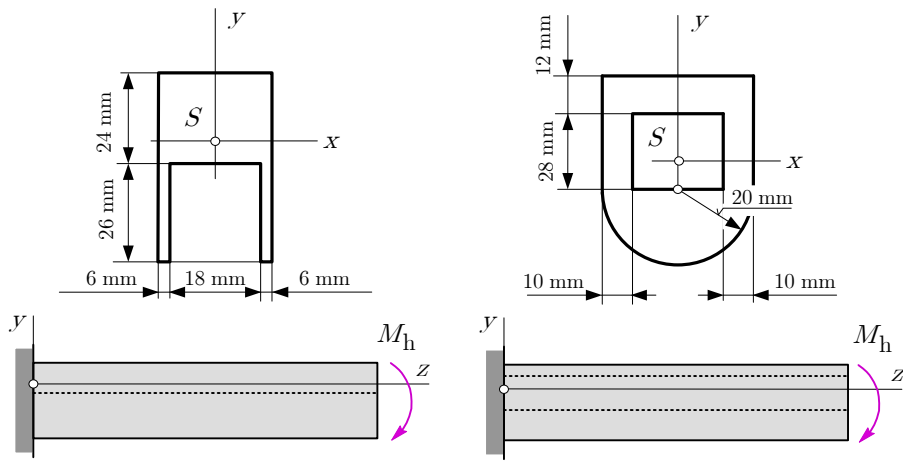
5.53. ábra.

5.3. Az 5.54. ábrán vázolt öntöttvas rudat ($E = 175 \times 10^3 \text{ MPa}$) 24 kNm nagyságú nyomaték terheli. Számítsa ki az A, B és C pontokban ébredő feszültségeket illetve a rúd görbületi sugarát.



5.54. ábra.

5.4. Az 5.55. ábrán vázolt rudak anyagára $\sigma_{\text{meg húzás}} = 120 \text{ MPa}$ és $\sigma_{\text{meg nyomás}} = 160 \text{ MPa}$ a megengedett feszültség. Mekkora M_h hajlítónyomaték terhelheti a rudakat? Határozza meg a hajlítónyomaték ismeretében a rudak görbületi sugarát és a rúdban felhalmozódott alakváltozási energiát.



5.55. ábra.

5.5. Igazolja az (5.89)₂ összefüggés helyességét.

5.6. Igazolja felhasználva az 5.22. ábra jelöléseit, hogy téglalapalakú, tömör kör, háromszög és trapézalakú keresztmetszetek esetén az alábbi 5.3. táblázatba foglalt értékek síkgörbe rúd esetén a semleges vonal és a görbületi középpont távolságát adják.

5.3. táblázat.

Semleges vonal $\bar{\rho}$ görbületi sugara	
Téglalap	$\frac{b}{\ln(\rho_o + \frac{b}{2}) - \ln(\rho_o - \frac{b}{2})}$
Kör	$\frac{1}{2} \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - (\frac{d}{2})^2} \right)$
Háromszög	$\frac{\frac{h}{2}}{\frac{\rho_o + \frac{2h}{3}}{h} [\ln(\rho_o + \frac{2h}{3}) - \ln(\rho_o - \frac{h}{3})] - 1}$
Trapéz	$\frac{\frac{1}{2} h^2 (a_1 + a_2)}{(a_1 \rho_2 + a_2 \rho_1) \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} - h (a_1 - a_2)}$

5.7. Igazolja ezúttal az (5.180) összefüggés és az előző 5.3. táblázatban közölt eredmények felhasználásával, hogy a 202. oldalon található 5.1. táblázat mind a négy esetben helyesen közli az I_r redukált másodrendű nyomaték értékét.

5.8. Igazolja a súlyozott másodrendű nyomatékok transzformációjával kapcsolatos (5.136a,b) képletek helyességét.

5.9. Igazolja az $\mathbf{I}_{eC}$ és $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ tenzorok között fennálló (5.165)₁ összefüggést.

5.10. Igazolja az $\mathbf{I}_{eC}$ és $\mathbf{I}_{eC}^{-1}$ tenzorok között fennálló (5.165)₂ összefüggést.

5.11. * Tegyük fel, hogy valamely téglalap keresztmetszetű rúd (összhangban az 5.10 ábrával jelölje a és b a két oldal hosszát) olyan anyagból (valamilyen műanyagból) készült, amelyre nézve a rugalmassági modulus E_h húzásra és E_n nyomásra ($E_h \neq E_n$ de mindkét érték állandónak tekinthető). Igazolja, hogy tiszta hajlítás esetén

$$\frac{1}{\rho} = \frac{M_{hx}}{E_{\text{komp}} I}, \quad I = \frac{ab^3}{12}$$

ahol

$$E_{\text{komp}} = \frac{4E_h E_n}{(\sqrt{E_h} + \sqrt{E_n})^2}.$$

6. FEJEZET

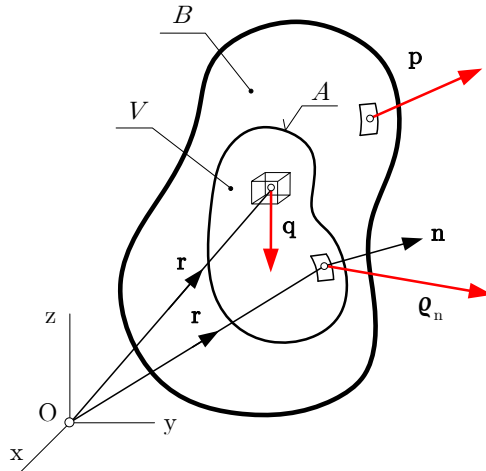
A szilárdságtan általános egyenletei

6.1. BEVEZETÉS

A 2. Szilárdságtani alapfogalmak című fejezetben áttekintettük mindazokat a fogalmakat és mennyiséget, amelyek alkalmasak a vizsgálat tárgyát képző szilárd test egy tetszőlegesen kiragadott pontjában a mechanikai állapot leírására. Mivel a test állapota a testet alkotó anyagi pontok állapotainak összessége rendelkezésünkre állnak azok az eszközök, melyekkel leírhatjuk a teljes test szilárdságtani állapotát. Az idézett fejezet erősen kvantitatív jellegű leíró módszerével szemben a jelen fejezetben egzaktabb és egyben általánosabb tárgyalásmódban vesszük sorra a már megismert fogalmakat és mennyiségeket.

6.2. EGYENLETEK FESZÜLTSÉGEKRE

6.2.1. Feszültségi tenzormező: az egyensúly lokális feltételei. A test feszültségi állapotát Cauchy tétele alapján a $\mathbf{T}(\mathbf{r})$ feszültségmező szabja meg, hiszen ennek ismeretében a test valamely anyagi pontjára illeszkedő bármilyen $\mathbf{n}$ normálisú síkon ki tudjuk számítani a $\boldsymbol{\rho}_n$ feszültségvektort. Felmerül azonban azonnal az a kérdés, vajon milyen feltételeknek kell, hogy eleget tegyen a $\mathbf{T}(\mathbf{r})$ feszültségtenzor, ha a test tartós nyugalomban, egyensúlyban van. A felvetett



6.1. ábra.

probléma tisztázása a vizsgálat tárgyát képező és a 6.1. ábrán vázolt B test tetszőlegesen kiválasztott V résztartománya esetén – ezt az A felület határolja – az egyensúlyi viszonyok vizsgálatát igényli. A V tartomány külső normálisát $\mathbf{n}$, $|\mathbf{n}| = 1$ jelöli. Mivel a test nyugalomban van, annak bármely V résztartománya is nyugalomban kell, hogy legyen. A nyugalomnak szükséges feltétele, hogy a V résztartományon működő és a tartományt tekintve külső ER – ezt az A felületen ébredő $\boldsymbol{\rho}_n$ feszültségek által alkotott felületen megoszló ER, valamint a test térfogatán megoszló $\mathbf{q}$ térfogati ER V -n működő része alkotja – egyensúlyi legyen. Az ábra a későbbiek kedvéért, előre utalunk itt a 6.5.1. szakaszra, feltüntetni a test palástján működő $\mathbf{p}$ felületen megoszló ER-t is, noha ez nem játszik közvetlen szerepet a gondolatmenetben.

Ha egyensúlyi a $\boldsymbol{\rho}_n \in A$ és $\mathbf{q} \in V$ ER, akkor (a) zérus az eredője, és (b) zérus az origóra számított nyomatéka.

(a) Az *eredő eltűnését* az

$$\int_A \boldsymbol{\rho}_n dA + \int_V \mathbf{q} dV = 0 \quad (6.1)$$

egyenlet fejezi ki. A (2.79) alatti Cauchy tétel helyettesítésével átírható a felületi integrál integrandusza:

$$\int_A \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} dA + \int_V \mathbf{q} dV = 0. \quad (6.2)$$

A kapott egyenlet további átalakítása érdekében érdemes felidézni a Gauss-Osztrogradszkij tételt. Legyen a $\mathbf{C}$ valamilyen másodrendű tenzor. Legyen továbbá a $*$ műveleti jel a $\mathbf{C}$ tenzor és az A felület $\mathbf{n}$ külső normálisa között értelmezett valamilyen szorzási művelet műveleti jele (skaláris szorzás esetén például pontot kell gondolnunk $*$ helyett). A Gauss-Osztrogradszkij tétel szerint

$$\int_A \mathbf{C} * \mathbf{n} dA = \int_V \mathbf{C} * \nabla dV. \quad (6.3)$$

A Gauss-Osztrogradszkij tétel értelemszerű felhasználásával – a $\mathbf{C}$ helyére $\mathbf{T}$ -t, a $*$ helyére a skaláris szorzás $\cdot$ műveleti jelét gondoljuk – az

$$\int_V (\mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{q}) dV = 0 \quad (6.4)$$

alakban adódik az eredő eltűnésének feltétele. Mivel a fenti integrál a B jelű test bármely V résztartományán zérus értékű el kell tűnnie az integrandusznak:

$$\boxed{\mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{q} = 0.} \quad (6.5)$$

A kapott egyenlet az egyensúly első lokális feltétele, vagy röviden az *egyensúlyi egyenlet*.

(b) Az O origóra számított *eredő nyomaték eltűnését* az

$$\int_A \mathbf{r} \times \boldsymbol{\rho}_n dA + \int_V \mathbf{r} \times \mathbf{q} dV = 0 \quad (6.6)$$

egyenlet fejezi ki. A (2.79) Cauchy tétel helyettesítésével és a (6.3) Gauss-Osztrogradskij tétel felhasználásával kapjuk innen, hogy

$$\int_A \mathbf{r} \times \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} dA + \int_V \mathbf{r} \times \mathbf{q} dV = \int_V \{[\mathbf{r} \times \mathbf{T}] \cdot \nabla + \mathbf{r} \times \mathbf{q}\} dV = 0, \quad (6.7)$$

azaz – kihasználva V tetszőlegességét és a szorzatderiválás szabályát –, hogy

$$\downarrow \mathbf{r} \times \mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{r} \times \downarrow \mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{r} \times \mathbf{q} = 0. \quad (6.8)$$

A lefelé irányított nyíl azokra a mennyiségekre mutat, amelyeket deriválni kell.

A baloldalon álló első tag tovább alakítható, ha helyettesítjük a ∇ differenciáloperátor értékét:

$$\begin{aligned} \downarrow \mathbf{r} \times \mathbf{T} \cdot \nabla &= \downarrow \mathbf{r} \times \mathbf{T} \cdot \left(\frac{\partial}{\partial x} \mathbf{e}_x + \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{e}_y + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right) = \\ &= \underbrace{\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial x}}_{\mathbf{e}_x} \times \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_x}_{\boldsymbol{\rho}_x} + \underbrace{\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial y}}_{\mathbf{e}_y} \times \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_y}_{\boldsymbol{\rho}_y} + \underbrace{\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial z}}_{\mathbf{e}_z} \times \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_z}_{\boldsymbol{\rho}_z} = \\ &= 2 \left[-\frac{1}{2} (\boldsymbol{\rho}_x \times \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\rho}_y \times \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\rho}_z \times \mathbf{e}_z) \right] = 2\mathbf{t}_a, \end{aligned}$$

ahol a (2.81) képlettel összhangban $\mathbf{t}_a$ a feszültségi tenzor vektorinvariánsa. A kapott eredmény (6.8)-ba történő visszahelyettesítése, az $\mathbf{r}$ vektor kiemelése és a (6.5) egyensúlyi egyenlet kihasználása után a

$$2\mathbf{t}_a + \mathbf{r} \times (\mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{q}) = 2\mathbf{t}_a = 0 \quad (6.9)$$

egyenletet kapjuk második lokális egyensúlyi feltételként. Eszerint a feszültségi tenzor vektorinvariánsának eltűnése (és ebből következően a feszültségi tenzor tenzor szimmetriája) a nyomatéki egyensúly lokális feltétele. Úgy is fogalmazhatunk, hogy automatikusan fennáll a nyomatéki egyensúly, ha szimmetrikus a feszültségi tenzor.

Tovább alakítható a (6.5) egyensúlyi egyenlet, ha helyettesítjük a ∇ operátort a skalárszorzatban:

$$\mathbf{T} \cdot \nabla = \mathbf{T} \cdot \left(\frac{\partial}{\partial x} \mathbf{e}_x + \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{e}_y + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right) = \frac{\partial}{\partial x} \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_x}_{\boldsymbol{\rho}_x} + \frac{\partial}{\partial y} \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_y}_{\boldsymbol{\rho}_y} + \frac{\partial}{\partial z} \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_z}_{\boldsymbol{\rho}_z}.$$

Az utóbbi képlettel vektoriális formában kapjuk az egyensúlyi egyenletet:

$$\boxed{\frac{\partial \boldsymbol{\rho}_x}{\partial x} + \frac{\partial \boldsymbol{\rho}_y}{\partial y} + \frac{\partial \boldsymbol{\rho}_z}{\partial z} + \mathbf{q} = 0.} \quad (6.10)$$

Az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokkal történő skaláris szorzással pedig a fenti vektoregyenlettel egyenértékű skaláris egyenletek adódnak:

$$\begin{aligned}\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + q_x &= 0, \\ \frac{\partial \tau_{yx}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} + q_y &= 0, \\ \frac{\partial \tau_{zx}}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{zy}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + q_z &= 0.\end{aligned}\tag{6.11}$$

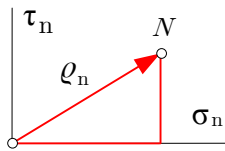
6.2.2. Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram: a szerkesztés. A 4. fejezetben – a részleteket illetően a 127. oldalon kezdődő 4.1.3. szakaszra utalunk – áttekintettük a részleges Mohr-féle kördiagram szerkesztésével kapcsolatos ismereteket. A Mohr-féle részleges kördiagramon a kör pontjai olyan elemi felületekhez tartozóan adják meg előjelhelyesen a σ_n normálfeszültség és a τ_{mn} nyírófeszültség értékét, amelyek normálisai valamelyik (előre ismert) főirányra merőleges síkban (feszültségi fősíkbán) változnak.

Felvetődik a kérdés, hogy nem lehet-e a szilárd test valamely pontjában, mondjuk a P pontban, a tetszőleges $\mathbf{n}$, $|\mathbf{n}| = 1$, normálisú felületelemen ébredő ρ_n feszültségvektor (2.66) és (2.67a,b) szerinti

$$\rho_n = \sigma_n \mathbf{n} + \tau_n \tag{6.12}$$

felbontásában az előjeles σ_n normálfeszültséget, és a $\tau_n = |\tau_n| = \sqrt{\rho_n - \sigma_n \mathbf{n}}$ nyírófeszültséget, mindkét mennyiséget mint az $\mathbf{n}$ függvényét, síkbeli diagram segítségével ábrázolni, hasonló módon, mint a részleges Mohr kör esetén.

A megfogalmazott feladat megoldása a pontbeli feszültségi állapotot szemléltető úgynevezett teljes Mohr-féle feszültségi kördiagram. Ennek az abcissza tengelyén, összhangban a 6.2. ábrával, a σ_n normálfeszültséget, a pozitív ordináta tengelye mentén pedig a τ_n nyírófeszültséget mérjük. A ρ_n feszültségvektor N képeinek tehát – az N betű azon felületelem normálisára utal, amelyiken feszültségvektor ébred – $\sigma_n = \sigma$ az abcisszája és $\tau_n = \tau$ az ordinátája. Az n indexet – amint azt az előző két sorban lévő képletek szedése is mutatja – sokszor el szokás hagyni.



6.2. ábra.

Az origó és az $N[\sigma_n, \tau_n]$ pont között a feszültségvektor $\rho_n = |\rho_n|$ hossza jelenik meg az ábrán.

Nilvánvaló, hogy a Mohr-féle kördiagramról vett σ_n, τ_n koordinátakettős ismerete nem elégséges a ρ_n tényleges térbeli helyzetének visszaállításához az elemi felületen.

A Mohr-féle teljes kördiagram előállításához, alapvető tulajdonságainak tisztázásához a feszültségi tenzor főtengeleyeinek irányát kijelölő $\mathbf{e}_i$, $|\mathbf{e}_i| = 1$, $i = 1, 2, 3$ bázisvektorok által kifesztett jobbsodratú KR-ben tekintjük a feszültségtenzort, ahol

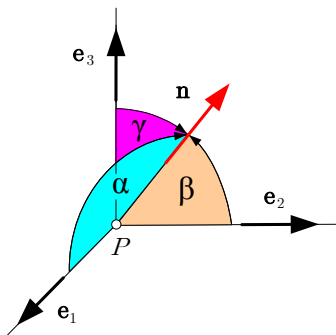
$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 \end{bmatrix}, \quad \sigma_1 > \sigma_2 > \sigma_3$$

a feszültségi tenzor mátrixa. A továbbiakban egyelőre kikötjük, összhangban a fenti képlettel, hogy különböznek egymástól a főfeszültségek.

A főtengelek KR-ében a tetszőleges irányú

$$\mathbf{n} = \cos \alpha \mathbf{e}_1 + \cos \beta \mathbf{e}_2 + \cos \gamma \mathbf{e}_3, \quad \alpha, \beta, \gamma \in [0, \pi] \quad (6.13)$$

egységvektorra merőleges P pontbeli felületelemen $(\alpha, \beta$ és γ rendre az $\mathbf{n}$ 1, 2 és 3 jelű főtengelekkel bezárt szöge – v.ö.: 6.3. ábra)



6.3. ábra.

$$\rho_n = \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} = \sigma_1 \cos \alpha \mathbf{e}_1 + \sigma_2 \cos \beta \mathbf{e}_2 + \sigma_3 \cos \gamma \mathbf{e}_3 \quad (6.14)$$

a feszültségvektor. Mivel az $\mathbf{n}$ egységvektor fennáll az $\mathbf{n}^2 = 1$, azaz a

$$\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1 \quad (6.15a)$$

egyenlet. Az $\mathbf{n}$ normálisú felületelemen

$$\sigma_n = \mathbf{n} \cdot \rho_n = \sigma_1 \cos^2 \alpha + \sigma_2 \cos^2 \beta + \sigma_3 \cos^2 \gamma \quad (6.15b)$$

a normálfeszültség és a $(\rho_n)^2 = \sigma_n^2 + \tau_n^2$ képlet alapján fennáll, hogy

$$\rho_n^2 = \sigma_n^2 + \tau_n^2 = \sigma_1^2 \cos^2 \alpha + \sigma_2^2 \cos^2 \beta + \sigma_3^2 \cos^2 \gamma. \quad (6.15c)$$

A (6.15a,b,c) egyenletek adott σ_n és τ_n mellett meghatározzák azon felületelemek normálisát, amelyeken a vonatkozó σ_n és τ_n ébred. (a képletek szerint azon normálisok jöhetnek szóba, amelyekre nézve az egyes iránykoszinuszok négyzetei azonosak: Lásd később a (6.24b) képlet utáni szöveget.)

Mivel mindössze háromismeretlenes lineáris egyenletrendszerrel van szó a $\cos^2 \alpha$, $\cos^2 \beta$ és $\cos^2 \gamma$ ismeretlenekkel a megoldás némi figyelmet kívánó és itt nem részletezett számításokkal meghatározható. A

$$\begin{aligned} \cos^2 \alpha &= \frac{1}{(\sigma_1 - \sigma_2)(\sigma_1 - \sigma_3)} (\sigma_n^2 + \tau_n^2 + \sigma_2 \sigma_3 - \sigma_2 \sigma_n - \sigma_3 \sigma_n) = \\ &= \frac{1}{(\sigma_1 - \sigma_2)(\sigma_1 - \sigma_3)} \underbrace{\left[\tau_n^2 + \left(\sigma_n - \frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2} \right)^2 - \left(\frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2} \right)^2 \right]}_{f_1(\sigma_n, \tau_n)}, \end{aligned} \quad (6.16a)$$

$$\begin{aligned}
\cos^2 \beta &= \frac{1}{(\sigma_2 - \sigma_3)(\sigma_2 - \sigma_1)} (\sigma_n^2 + \tau_n^2 + \sigma_1 \sigma_3 - \sigma_1 \sigma_n - \sigma_3 \sigma_n) = \\
&= \frac{1}{(\sigma_2 - \sigma_3)(\sigma_2 - \sigma_1)} \underbrace{\left[\tau_n^2 + \left(\sigma_n - \frac{\sigma_3 + \sigma_1}{2} \right)^2 - \left(\frac{\sigma_3 - \sigma_1}{2} \right)^2 \right]}_{f_2(\sigma_n, \tau_n)} \quad (6.16b)
\end{aligned}$$

és

$$\begin{aligned}
\cos^2 \gamma &= \frac{1}{(\sigma_3 - \sigma_2)(\sigma_3 - \sigma_1)} (\sigma_n^2 + \tau_n^2 + \sigma_1 \sigma_2 - \sigma_1 \sigma_n - \sigma_2 \sigma_n) = \\
&= \frac{1}{(\sigma_3 - \sigma_2)(\sigma_3 - \sigma_1)} \underbrace{\left[\tau_n^2 + \left(\sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} \right)^2 - \left(\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \right)^2 \right]}_{f_3(\sigma_n, \tau_n)} \quad (6.16c)
\end{aligned}$$

megoldások egyben a σ_n , τ_n és az $\mathbf{n}$ közötti keresett kapcsolatot is jelentik. A kapcsolat jellegének tisztázására átrendezzük a fenti összefüggéseket:

$$\left(\sigma_n - \frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2} \right)^2 + \tau_n^2 = \underbrace{\left(\frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2} \right)^2 + (\sigma_1 - \sigma_2)(\sigma_1 - \sigma_3) \cos^2 \alpha}_{R^2(\alpha)}, \quad (6.17a)$$

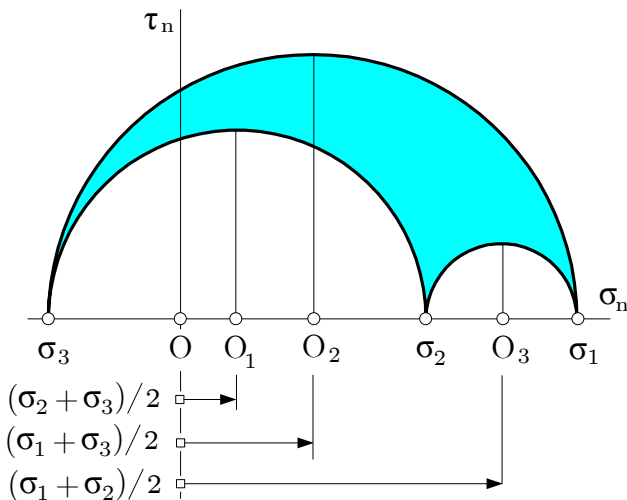
$$\left(\sigma_n - \frac{\sigma_3 + \sigma_1}{2} \right)^2 + \tau_n^2 = \underbrace{\left(\frac{\sigma_3 - \sigma_1}{2} \right)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)(\sigma_2 - \sigma_1) \cos^2 \beta}_{R^2(\beta)}, \quad (6.17b)$$

$$\left(\sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} \right)^2 + \tau_n^2 = \underbrace{\left(\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \right)^2 + (\sigma_3 - \sigma_2)(\sigma_3 - \sigma_1) \cos^2 \gamma}_{R^2(\gamma)}. \quad (6.17c)$$

Mivel $\mathbf{n}^2 = 1$, a $\cos^2 \alpha$, $\cos^2 \beta$ és $\cos^2 \gamma$ -ra vonatkozó megoldásoknak pozitívnak, vagy zérusnak kell lenniük. Következésképp – figyelemmel a $\sigma_1 > \sigma_2 > \sigma_3$ feltételre is – teljesülnie kell a megoldást adó és a (6.16a, b, c) képletekkel értelmezett f_i ($i = 1, 2, 3$) mennyiségekkel kapcsolatos

$$\begin{aligned}
f_1(\sigma_n, \tau_n) &\geq 0, & f_2(\sigma_n, \tau_n) &\leq 0, \\
f_3(\sigma_n, \tau_n) &\geq 0
\end{aligned} \quad (6.18)$$

egyenlőtlenségeknek. Ha f_1 zérus, akkor $\cos^2 \alpha = 0$, $\alpha = \pi/2$ és az $\mathbf{n}$ normális a 2 és 3 jelű főtengelek által kifeszített fősíkban fekszik; ha f_2 zérus, akkor $\cos^2 \beta = 0$, $\beta = \pi/2$ és az $\mathbf{n}$ normális az 1 és 3 jelű főtengelek által kifeszített fősíkban fekszik, végezetül pedig ha f_3 zérus, akkor $\cos^2 \gamma = 0$, $\gamma = \pi/2$ és az $\mathbf{n}$ normális az 1 és 2 jelű főtengelek által kifeszített fősíkban van.



6.4. ábra.

Kiolvasható a (6.17a,b,c) egyenletekből, hogy az $f_i = 0$, ($i = 1, 2, 3$) esetben a σ_n , $\tau_n > 0$ ordinátájú és abcisszájú pontok által meghatározott síkgörbék félkörök, nevezetesen

az $f_1 = 0$ esetben $\cos^2 \alpha = 0$ ($\mathbf{n} \perp$ az 1.főtengelyre).

ez az $O_1 \left(\frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2}; 0 \right)$ középpontú és $R = \frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2}$ sugarú félkör;

az $f_2 = 0$ esetben $\cos^2 \beta = 0$ ($\mathbf{n} \perp$ a 2. főtengelyre).

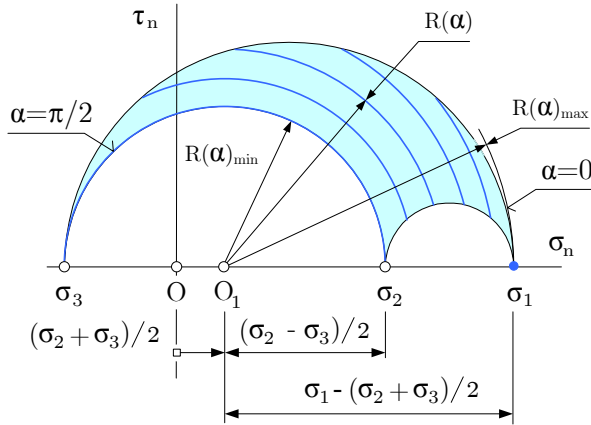
ez az $O_2 \left(\frac{\sigma_1 + \sigma_3}{2}; 0 \right)$ középpontú és $R = \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2}$ sugarú félkör;

és végül

az $f_3 = 0$ esetben $\cos^2 \gamma = 0$ ($\mathbf{n} \perp$ a 3. főtengelyre).

ez az $O_3 \left(\frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2}; 0 \right)$ középpontú és $R = \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2}$ sugarú félkör.

Figyeljük meg, hogy a félkörök középpontjaiban [az O_i ($i = 1, 2, 3$) pontokban] rendre teljesülnek az $f_1, f_3 > 0$ és $f_2 < 0$ egyenlőtlenségek és ezért az $f_1, f_3 > 0$ egyenlőtlenségek csak a $\tau_n > 0$ felsík megfelelő félkörökön kívüli, míg az $f_2 < 0$ egyenlőtlenség csak a felsík megfelelő félkörön belüli részén áll fenn. A mondottak fényében azonnal következik a (6.18) egyenlőtlenségekből, hogy a tetszőleges $\mathbf{n}$ normálisú elemi felületen ébredő σ_n és τ_n feszültségek által meghatározott $N(\sigma_n, \tau_n)$ pont a 6.4. ábrán türkiz színnel kiemelt körívháromszögön belül, vagy annak peremén kell, hogy legyen.



6.5. ábra.

Keressük meg most azon $\mathbf{n}$ normálisokhoz tartozó $N(\sigma_n, \tau_n)$ pontok mértani helyét a $\sigma_n, \tau_n > 0$ félsíkon, amelyekre nézve $\alpha =$ állandó (ez azt jelenti, hogy az $\mathbf{n}$ egy olyan forgáskúpon helyezkedik el, melynek az 1. főtengely a tengelye, csúcspontja pedig a P pont – v.ö.: a 6.3. ábra).

A (6.17a) képlet szerint a kérdéses pontok a

$$\left(\sigma_n - \frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2} \right)^2 + \tau_n^2 = R^2(\alpha) \quad (6.19)$$

$$R(\alpha) = \sqrt{\left(\frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2} \right)^2 + (\sigma_1 - \sigma_2)(\sigma_1 - \sigma_3) \cos^2 \alpha}$$

egyenletű, azonos O_1 középpontú köríveken helyezkednek el – v.ö.: a 6.5. ábra. A kék színnel megrajzolt körívek, összhangban a korábban mondottakkal, a 6.4. ábrán már megrajzolt körívháromszögön belül, vagy annak peremén kell, hogy feküdjenek.

A szélső esetekben,

ha $\alpha = 0$, akkor.

$$R(\alpha) = \sigma_1 - \frac{\sigma_2 + \sigma_3}{2} = R(\alpha)_{\max}$$

(a körív egyetlen pontot, a $(\sigma_1; 0)$ pontot tartalmazza);

ha $\alpha = \pi/2$, akkor.

$$R(\alpha) = \frac{\sigma_2 - \sigma_3}{2} = R(\alpha)_{\min}$$

(a körív félkörív).

Hasonló gondolatmenettel kapjuk a $\beta =$ állandó és $\gamma =$ állandó esetekben az $\mathbf{n}$ normálisokhoz tartozó $N(\sigma_n, \tau_n)$ pontok mértani helyét a $\sigma_n, \tau_n > 0$ félsíkon: ha $\beta =$ állandó a kérdéses pontok a (6.17b) egyenletű O_2 középpontú, $R(\beta)$ sugarú köríveken helyezkednek el; ha $\gamma =$ állandó a kérdéses pontok a (6.17c)

egyenletű O_3 középpontú, $R(\beta)$ sugarú köríveken találhatók (a körívek (6.17b), (6.17c) egyenleteit most nem ismételtük meg). Hangsúlyozzuk, hogy a körök középpontjainak rendre

$$O_2 \left(\frac{\sigma_1 + \sigma_3}{2}, 0 \right), \quad \text{illetve} \quad O_3 \left(\frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2}, 0 \right)$$

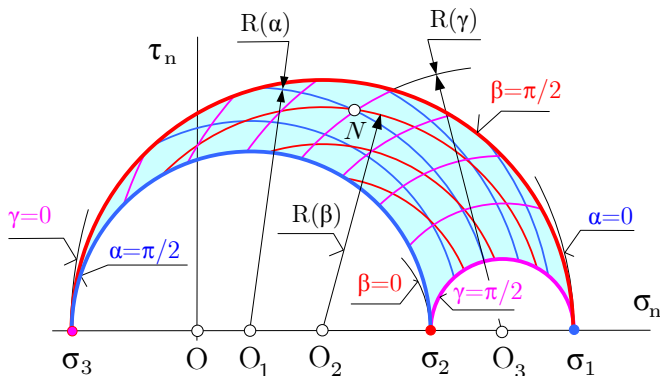
a koordinátái, a körök sugarai pedig a

$$\left| \frac{\sigma_1 + \sigma_3}{2} - \sigma_2 \right| = R(\beta)_{\min} \leq R(\beta) \leq R(\beta)_{\max} \leq \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2},$$

valamint a

$$\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} = R(\gamma)_{\min} \leq R(\gamma) \leq R(\gamma)_{\max} \leq \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} - \sigma_3$$

korlátok között változhatnak.



6.6. ábra.

A viszonyokat szemléltető fenti ábrán kék (összhangban a 6.5. ábrával), vörösesbarna, illetve lila szín szemlélteti az $\alpha = \text{állandó}$, $\beta = \text{állandó}$ és $\gamma = \text{állandó}$ értékekhez tartozó körívseregeket.

A tetszőleges α , β , γ irányszögű $\mathbf{n}$ normálishoz tartozó $N(\sigma_n, \tau_n)$ pontot a fentiek szerint

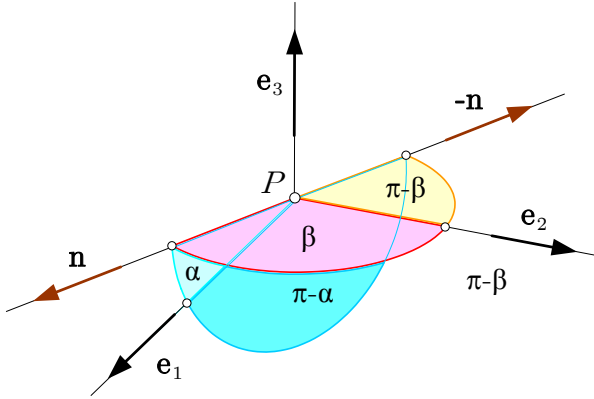
- az O_1 középpontú $R(\alpha)$ ($\alpha = \text{állandó}$) sugarú (kék körív a 6.6. ábrán),
- az O_2 középpontú $R(\beta)$ ($\beta = \text{állandó}$) sugarú (vörösesbarna körív a 6.6. ábrán), valamint
- az O_3 középpontú $R(\gamma)$ ($\gamma = \text{állandó}$) sugarú (lila körív a 6.6. ábrán)

körök N metszéspontja adja. A σ_n, τ_n félsík fenti három körívsereghez tartozó pontjai képezik a Mohr-féle kördiagramot, amelyet az O_1, O_2 és O_3 középpontú félkörívek (főkörök) által alkotott körívháromszög határol. A 6.6. ábrán vastag vonal jelzi a főköröket.

Mivel $\cos \alpha = \cos(\pi - \alpha)$ következik a (6.17a) képletből, hogy az $\alpha = \text{állandó}$ és $\pi - \alpha = \text{állandó}$ körívek sugarai azonosak:

$$R(\alpha) = R(\pi - \alpha),$$

azaz egybeesik a két körív. Ugyanígy esnek egybe a (6.17b,c) képletek szerint a $\beta = \text{állandó}$ és $\pi - \beta = \text{állandó}$, valamint a $\gamma = \text{állandó}$ és $\pi - \gamma = \text{állandó}$ körívek. A 6.7 ábra szerint ez azt



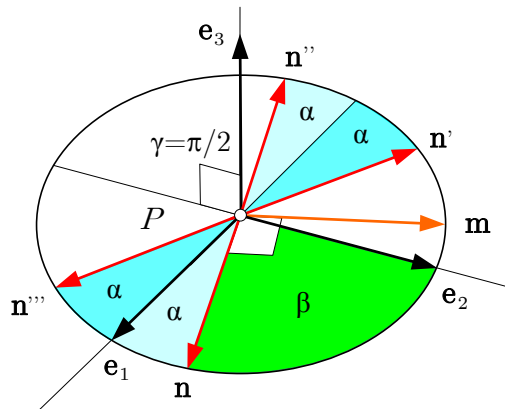
6.7. ábra.

jelenti, hogy az $\mathbf{n}$ és $-\mathbf{n}$ normálisoknak a Mohr-féle kördiagram ugyanazon N pontja felel meg. Emiatt elegendő valamelyik féltérbe, pl. a $0 \leq \alpha \leq \pi/2$ féltérbe eső normálisok seregét vizsgálni.

Ha $\gamma = \pi/2$, akkor az

$$\mathbf{n} = \cos \alpha \mathbf{e}_1 + \sin \alpha \mathbf{e}_2$$

normálisok az 1 és 2 jelű fő tengelyek által kifeszített síkban helyezkednek el. Ezeket a viszonyokat a 6.8. ábra szemlélteti. A vonatkozó O_3 középpontú (σ_1, σ_2)



6.8. ábra.

főkör egyenlete a (6.17c) képlet alapján

$$\left(\sigma_n - \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2}\right)^2 + \tau_n^2 = \left(\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2}\right)^2. \quad (6.20)$$

A tetszőleges α szöghöz tartozó σ_n és τ_n pedig a (6.15b,c) képletekből adódik annak figyelembevételével, hogy most $\beta = \pi/2 - \alpha$. Némi figyelmet kívánó algebrai átalakításokkal, a (4.19) alatti összefüggés, továbbá a

$$\cos^2 \alpha - \cos^4 \alpha = \sin^2 \alpha - \sin^4 \alpha = \cos^2 \alpha \sin^2 \alpha = \frac{1}{4} \sin^2 2\alpha$$

trigonometrikus képletek kihasználásával kapjuk a

$$\sigma_n = \sigma_1 \cos^2 \alpha + \sigma_2 \sin^2 \alpha = \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} + \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \cos 2\alpha, \quad (6.21a)$$

$$\tau_n = \sqrt{\rho_n^2 - \sigma_n^2} = \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} |\sin 2\alpha| \quad (6.21b)$$

eredményt. Vegyük észre, hogy a (6.21a,b) egyenletek félkör paraméteres egyenletei a σ_n, τ_n síkon.

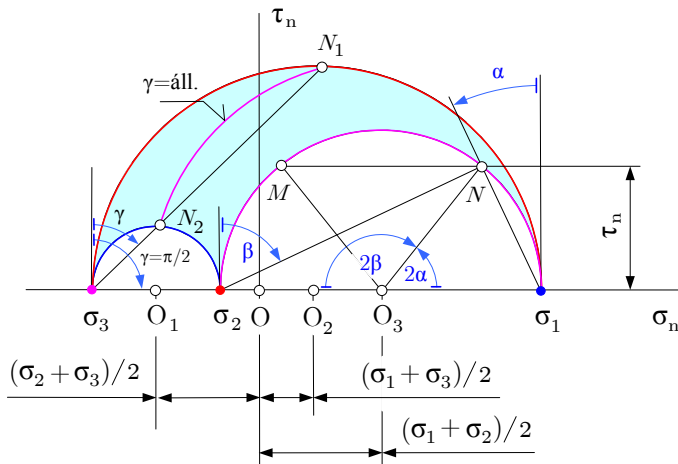
Visszaidézve a részleges Mohr körrel kapcsolatos 4.1.3 szakaszt, érdemes felhívni a figyelmet arra, hogy (i) a (6.20) egyenlet azonnal megkapható a (4.21) egyenletből, (ii) a (6.21a,b) egyenletek pedig azonnal megkaphatók a (4.20a,b) egyenletekből, ha τ_{mn} helyére τ_n -et, φ helyére pedig α -t gondolunk. Ezen túlmenően érdemes azt is hangsúlyozni, hogy a (6.20) és (6.21a,b) képletek levezethetők a (4.21) és (4.20a,b) képleteket adó gondolatmenet szószserinti ismétlésével, hiszen mindkét esetben a σ_3 főfeszültségre merőleges fősíkban vizsgáltuk ugyanolyan módon a feszültségi állapotot.

A 6.9. ábra a Mohr-féle kördiagram további sajátosságait szemlélteti. Következik a (6.21a,b) egyenletekből, hogy $\gamma = \pi/2$ esetén, amint az α a 0 és $\pi/2$ között (a hozzá tartozó β pedig a $\pi/2$ és 0 között) változik, a megfelelő N pont a (σ_1, σ_2) főkörön a $[\sigma_1, 0]$ pontból 2α szöggel fordul el és végül eléri a $[\sigma_2, 0]$ pontot. A (6.21a,b) egyenletek szerint az $\mathbf{n}$ -re merőleges $\alpha + \pi/2$ irányszögű $\mathbf{m}$ vektornak

$$\sigma_m = \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{2} - \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} \cos 2\alpha, \quad (6.22a)$$

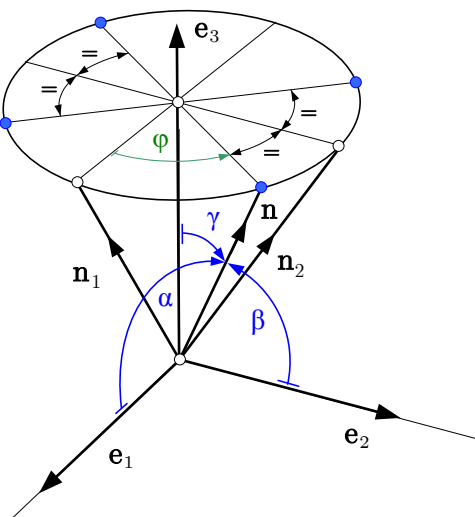
$$\tau_m = \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{2} |\sin 2\alpha| \quad (6.22b)$$

a koordinátái. A megfelelő M pont tehát a főkörön az N -hez viszonyítva az O_3 pontból húzott függőlegesre szimmetrikusan helyezkedik el. Ugyancsak a (6.21a,b)-ből következik, hogy a $\pm\alpha$ szögekhez ugyanazon N pont tartozik. Figyelembe véve még azt is, hogy bármely $\mathbf{n}$ és $-\mathbf{n}$ normálisnak azonos pont felel meg a



6.9. ábra.

kördiagramon, következik, hogy a 6.8. ábrán feltüntetett $\mathbf{n}$, $\mathbf{n}'$, $\mathbf{n}''$ és $\mathbf{n}'''$ összesen négy normálishoz a 6.9. ábra (σ_1, σ_2) főkörének ugyanazon N pontja tartozik (a vonatkozó négy elemi felületen azonos a σ_n és a τ_n). A (σ_1, σ_2) főkörön kétféleképpen is megszerkeszthető az α -hoz tartozó N pont. Egyrészt úgy, hogy a $[\sigma_1, 0]$ pontban húzott függőlegessel az ugyanezen pontban α szöget bezáró egyenest rajzolunk és ezzel elmetszük a főkört, másrészt úgy, hogy a $[\sigma_2, 0]$ pontban húzott függőlegessel ugyanezen pontban β szöget bezáró egyenest rajzolunk, amivel aztán elmetszük a főkört.

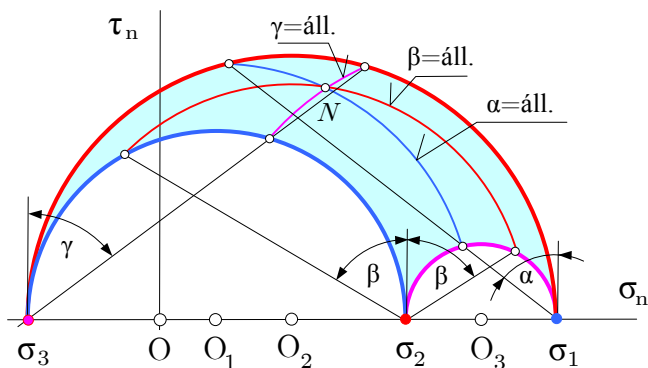


6.10. ábra.

Mivel $\gamma = \text{áll.}$ rögzíti az (N_1, N_2) körívet, és a (6.24a) összefüggés szerint a $\pm\varphi$ és $\pm(\pi/2 - \varphi)$ szögekhez ugyanakkora σ_n tartozik, következik az előző szerkesztés alapján, hogy ugyanazon N pont négy különböző $\mathbf{n}$ egységvektorhoz rendelhető hozzá. Ezek végpontjait kitöltött nullkörök jelölik a 6.10. ábrán, de a négy vektor közül csak egyet szemléltet az ábra.

Tekintettel még az $\mathbf{n}$ és $-\mathbf{n}$ vektorokhoz tartozó N pontok azonosságára állíthatjuk mostmár, hogy a Mohr-féle kördiagram nem főkörön lévő pontjai nyolc különböző ténylecadba eső normálisnak felelnek meg. Emiatt a Mohr-féle kördiagrammal csak egy ténylecadba, az $\mathbf{e}_1 \mathbf{e}_2 \mathbf{e}_3$ helyi KR első ténylecadába eső $\mathbf{n}$ vektorokat szokás vizsgálni.

Adott, egyébként tetszőleges α, β, γ irányyszögű $\mathbf{n}$ normálishoz tartozó N pontot, az $\alpha = \text{áll.}$ és $\beta = \text{áll.}$, vagy az $\alpha = \text{áll.}$ és $\gamma = \text{áll.}$, vagy pedig a $\beta = \text{áll.}$ és $\gamma = \text{áll.}$ körívek metszéspontjaként is megszerkeszthetjük. A szerkesztést a 6.12. ábra szemlélteti.



6.12. ábra.

Egybeeső főfeszültségek esetén leegyszerűsödik a Mohr-féle kördiagram. Ha pl. $\sigma_2 = \sigma_3$, akkor a $[\sigma_2, 0]$ és $[\sigma_3, 0]$ pontok egybeesnek, következésképpen a (σ_2, σ_3) főkör eltűnik, a (σ_1, σ_2) és (σ_1, σ_3) főkörök pedig egybeesnek. Ez a helyzet forog fenn a húzás és tiszta hajlítás egytengelyű feszültségi állapotainál, mivel a másik két főfeszültség, ha $\sigma_1 = \sigma_z > 0$: $\sigma_2 = \sigma_3 = 0$.

Végül, ha mindhárom főfeszültség azonos, azaz $\sigma_1 = \sigma_2 = \sigma_3$, vagyis az izotróp feszültségi állapot esetén ponttá zsugorodik a Mohr-féle feszültségi kördiagram.

6.2.3. Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram: a τ_n iránya. A Mohr-féle kördiagram előjelhelyesen (azaz irányhelyesen) adja meg a σ_n normálfe-feszültséget. Ugyanakkor a diagramról leolvasható τ_n csak a τ_n nyírófeszültség abszolút értéke. A τ_n vektor irányának meghatározása tehát további megfontolásokot kíván meg.

A 6.13. ábra a test egy P pontjában szemlélteti azt az egységsugarú gömböt, amelyen a P pontra illeszkedő elemi felületek $\mathbf{n}$ normálisa végigfut. Tekintsünk egy a gömbön elhelyezkedő sima térgörbét. Ennek $\mathbf{n} = \mathbf{n}(s)$ az egyenlete, amelyben az s ívkoordinátát tekintjük a görbe paraméterének. Jelölje $\mathbf{t}$ az $\mathbf{n}(s)$ tér görbe érintő egységvektorát. Nyilvánvaló, hogy

$$\mathbf{t} = \frac{d\mathbf{n}}{ds}.$$

Az $\mathbf{n} \cdot \mathbf{n} = 1$ feltételből azonnal következik, hogy

$$\frac{d\mathbf{n}}{ds} \cdot \mathbf{n} = \mathbf{t} \cdot \mathbf{n} = 0.$$

A fenti geometriai jellegű összefüggések áttekintése után tekintsük most a σ_n értékét adó

$$\sigma_n = \mathbf{n} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n}$$

összefüggést. Figyelembe véve a feszültségi tenzor szimmetriáját is, innen kapjuk, hogy

$$d\sigma_n = \frac{d\mathbf{n}}{ds} \cdot \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{n}}_{\rho_n} ds + \underbrace{\mathbf{n} \cdot \mathbf{T}}_{\rho_n} \cdot \frac{d\mathbf{n}}{ds} ds = 2\mathbf{t} \cdot \rho_n ds = 2\mathbf{t} \cdot (\sigma_n \mathbf{n} + \tau_n) ds$$

azaz, hogy

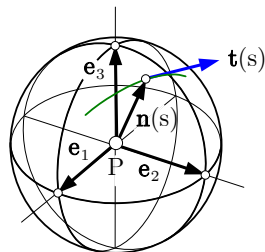
$$d\sigma_n = 2\mathbf{t} \cdot \tau_n ds. \quad (6.25)$$

Ez az eredmény azt jelenti, hogy

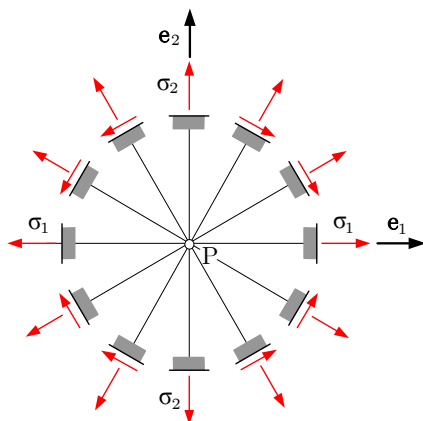
$$\text{ha } d\sigma_n > 0, \quad \text{akkor} \quad 0 < [\angle \mathbf{t}, \tau_n] < \pi/2. \quad (6.26)$$

Más szóval, ha növekszik a $\mathbf{t}$ irányában történő felületelem változáskor a normálfeszültség, azaz ha $(d\sigma_n > 0)$, akkor a τ_n a növekvő σ_n normálfeszültségű szomszédos elemi felület normálisa felé mutat.

A 6.14. ábra a σ_1, σ_2 főfeszültségek által kifeszített fősíkokban az $\mathbf{n}$ normálisokra merőleges felületelemeken – ezek a P ponttól eltávolítottan és egy kör mentén rendezetten vannak megrajzolva az ábrán – szemlélteti a σ_n és τ_n feszültségek irányát. Mivel az $\mathbf{e}_2$ -től az $\mathbf{e}_1$ felé az óramutató járásával egyezően elforduló normálisokhoz rendelt N pontok a (σ_1, σ_2) főkörön a $[\sigma_2, 0]$ ponttól a $[\sigma_1, 0]$ pont felé mozdulnak el (lásd a 6.9. ábrát), vagyis a megfelelő felületelemeken a σ_n normálfeszültség fokozatosan növekszik, következik, hogy τ_n mindegyik σ_1 főfeszültséget hordozó elemi felület $\mathbf{e}_1$ normálisa felé mutat.



6.13. ábra.

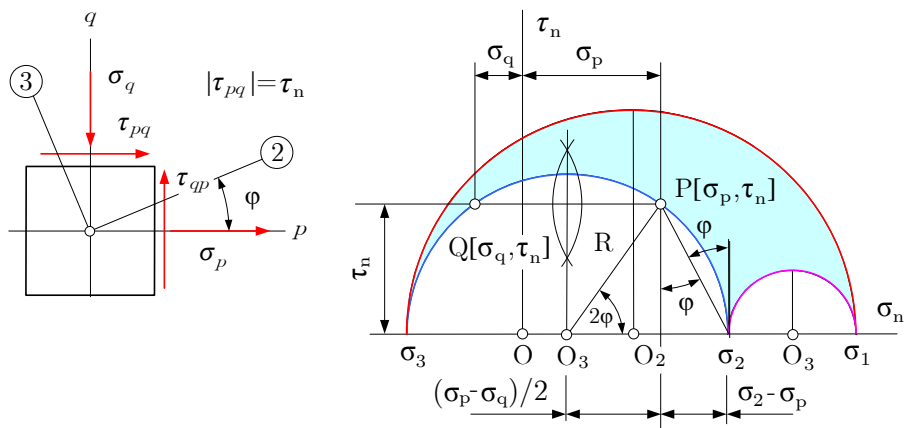


6.14. ábra.

6.2.4. A teljes feszültségi kördiagram szerkesztése, ha ismert egy feszültségi főirány. A 4.1.4. szakaszban sablont adtunk a hiányzó két főtengetely és a főfeszültségek megkeresésére a részleges Mohr-féle feszültségi kördiagram segítségével.

Az alábbiak a 6.2.2. szakaszban bemutatott eredmények felhasználásával a fentebb idézett 4.1.4. szakaszhoz hasonló tárgyalásmódban sablonszerűen mutatják be a hiányzó főfeszültségek és főirányok meghatározását a teljes Mohr-féle feszültségi kördiagram segítségével. A tárgyalásmódban általános megközelítést alkalmazunk, de nem térünk ki részletesen minden lehetséges esetre. A gondolatmenet lezárásaként azonban elegendő eligazítást adunk majd az utóbbi esetek tekintetében is.

Legyen a vizsgált test egy adott P pontjában ismeretes a feszültségállapot a ponthoz kötött p, q és r koordinátatengelyek által alkotott kartéziszi KR-ben (a p, q, r koordinátatengelyek valójában vagy az x, y, z , vagy az y, z, x , vagypedig a z, x, y koordinátatengelyekkel esnek egybe). Legyen ismert ugyanebben a pontban a feszültségi állapot: $\rho_r = \sigma_r \mathbf{e}_r$ a feszültségvektor az r normálisú felülelemben (vagyis az r irány főirány), $\sigma_p > 0$, $\tau_{pq} = \tau_{qp} > 0$ és $\sigma_q < 0$. Feltételezzük továbbá, hogy $\sigma_r = \sigma_1$.



6.15. ábra.

A szerkesztés lépéseit pontokba szedve ismertetjük.

1. Megrajzoljuk az ismert r főirány felől nézve az elemi kockát. Érdekes eközben ügyelni arra, hogy az r -t követő első koordinátairány, azaz a p irány vízszintesen jobbra, a q pedig függőlegesen felfelé mutasson az ábrán, úgy ahogyan azt a 6.15. ábra baloldali részén szemléltetjük.
2. Mivel az r irány főirány a másik két főtengetely a reá merőleges, azaz a p és q irányokat kijelölő egységvektorok által kifeszített síkban fekszik. Ez a sík fősík és a benne fekvő $\mathbf{e}_p$ és $\mathbf{e}_q$ normálisok egymásra merőlegesek. Következésképp a ρ_p és ρ_q feszültségvektorokhoz tartozó $P[\sigma_p, \tau_n]$,

- illetve $Q[\sigma_p, \tau_n]$ pontok (az $\mathbf{e}_p$ és $\mathbf{e}_q$ normálisok képei a σ_n, τ_n síkon) főkörön helyezkednek el, szimmetrikusan a főkör középpontján keresztül húzott függőleges egyenesre (emlékeztetjük itt az olvasót a 6.9. ábra M és N pontjainak szerkesztésével kapcsolatos magyarázatra). A fentiek alapján a Mohr-féle feszültségi kördiagram megrajzolása első lépéseként megszerkesztjük a $P[\sigma_p, \tau_n]$, illetve $Q[\sigma_p, \tau_n]$ pontokat a σ_n, τ_n KR-ben.
3. A $P[\sigma_p, \tau_n]$ és $Q[\sigma_p, \tau_n]$ pontokat összekötő egyenes felező merőlegese kimetszi a $P[\sigma_p, \tau_n]$ és $Q[\sigma_p, \tau_n]$ pontokat tartalmazó főkör középpontját.
 4. A főkör középpontját a $P[\sigma_p, \tau_n]$ (vagy $Q[\sigma_p, \tau_n]$) pontjával összekötő egyenes hossza a főkör R sugara. Ennek birtokában megrajzoljuk a főkört. A főkör σ_n tengellyel történő metszéspontjai megadják a keresett főfeszültségeket. (A jelen esetben, tekintettel a $\sigma_r = \sigma_1$ feltevésre és a főfeszültségek sorrendjével kapcsolatos $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \sigma_3$ szabályra (a) a σ_2 és σ_3 főfeszültségeket kapjuk, (b) a megszerkesztett főkörnek pedig O_1 a középpontja.)
 5. A három főfeszültség ismeretében megszerkesztjük a hiányzó két főkört. (A jelen esetben a (σ_1, σ_2) és (σ_1, σ_3) főköröket.)
 6. Az első megszerkesztett főkör segítségével meghatározhatjuk a főtengelyek KR-ét, mivel a főkör segítségével megkapott nagyobbik főfeszültség (a jelen esetben a $[\sigma_2, 0]$ pont) és a $P[\sigma_p, \tau_n]$ közötti ívhez tartozó [kerületi szög] (középponti szög) a p tengely és a vonatkozó főtengely által [bezárt szög] (bezárt szög kétszerese) – a jelen esetben φ , illetve ennek a duplája. A szöget az elemi kocka felülnézeti képén a p tengelytől mérjük fel a τ_{qp} feszültség irányában. Az ábrán a jobbkez szabálynak megfelelően jelöltük be a főtengelyeket (az 1 jelű főtengely kifelé mutat a papír síkjából).
 7. A szerkesztés alapján elvégzett számítással

$$R = \sqrt{\left(\frac{\sigma_p - \sigma_q}{2}\right)^2 + \tau_{pq}^2}, \quad \sigma_2 = \frac{\sigma_p + \sigma_q}{2} + R, \quad \sigma_3 = \frac{\sigma_p + \sigma_q}{2} - R, \quad (6.27a)$$

az R sugár és a két főfeszültség, a φ szög a

$$\tan \varphi = \frac{\sigma_2 - \sigma_p}{|\tau_{pq}|}, \quad \tan 2\varphi = \frac{2|\tau_{pq}|}{\sigma_p - \sigma_q} \quad (6.27b)$$

egyenletekből adódik, a keresett főtengelyek irányvektorait pedig az

$$\mathbf{e}_2 = \cos \varphi \mathbf{e}_p + \sin \varphi \mathbf{e}_q \quad \text{és} \quad \mathbf{e}_3 = -\sin \varphi \mathbf{e}_p + \cos \varphi \mathbf{e}_q \quad (6.27c)$$

összefüggések adják

Az előző gondolatmenet során feltevés volt, hogy az ismert főfeszültség megegyezik a legnagyobb főfeszültséggel ($\sigma_r = \sigma_1$). További eseteket jelent, bár a gondolatmenet lépései megegyeznek a fentebb pontokba szedett lépésekkel, ha $\sigma_r = \sigma_2$ vagy, ha $\sigma_r = \sigma_3$. Ezek a feladatok is megoldhatók tehát a fenti sablon követésével.

elmozdulása az alakváltozási kördiagramon az $N[\varepsilon_n, \gamma_n/2]$ pontot határozza meg, ugyanúgy, mint a feszültségi kördiagram esetén a $\boldsymbol{\rho}_n = \sigma_n \mathbf{n} + \boldsymbol{\tau}_n$ feszültségvektor: N az $\mathbf{n}$ képe az $\varepsilon_n, \gamma_n/2$ síkon.

A fentiek alapján értelemszerűen alkalmazhatók a másodrendű $\mathbf{T}$ feszültségi tenzort szemléltető Mohr-féle feszültségi kördiagram kapcsán a 6.2.2., 6.2.3 és 6.2.4 szakaszokban leírtak az ugyancsak másodrendű $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor Mohr-féle alakváltozási kördiagramjának szerkesztésekor.

A 6.17. ábra egy Mohr-féle alakváltozási kördiagramot szemléltet. A diagram feltünteti a tetszőleges $\mathbf{n} = \cos \alpha \mathbf{e}_x + \cos \beta \mathbf{e}_y + \cos \gamma \mathbf{e}_z$ irányvektorhoz tartozó alakváltozási vektor $N[\varepsilon_n, \gamma_n/2]$ képének szerkesztését.

A 6.4.2 szakaszban megmutatjuk majd, hogy izotróp, lineárisan rugalmas anyagú testek és kis alakváltozás esetén egyetlen diagramban egyesíthető a feszültségi és alakváltozási Mohr-féle kördiagram.

6.4. ÁLTALÁNOS HOOKE TÖRVÉNY

6.4.1. Egytengelyű feszültségi állapotok. A szilárdságtan első alapkísérletének tanúsága szerint a homogén izotróp anyagú téglalap szelvényű rúd húzásakor (nyomásakor) kis alakváltozások esetén az egyszerű Hooke törvényt összegező (3.20) anyagegyenlet szerint kölcsönösen egyértelmű lineáris függvénykapcsolat áll fenn az alakváltozási és a feszültségi tenzor között. Megjegyezzük, hogy ez esetben egytengelyű (egy főfeszültség különbözőt zérustól) feszültségi állapot ébred a rúdban.

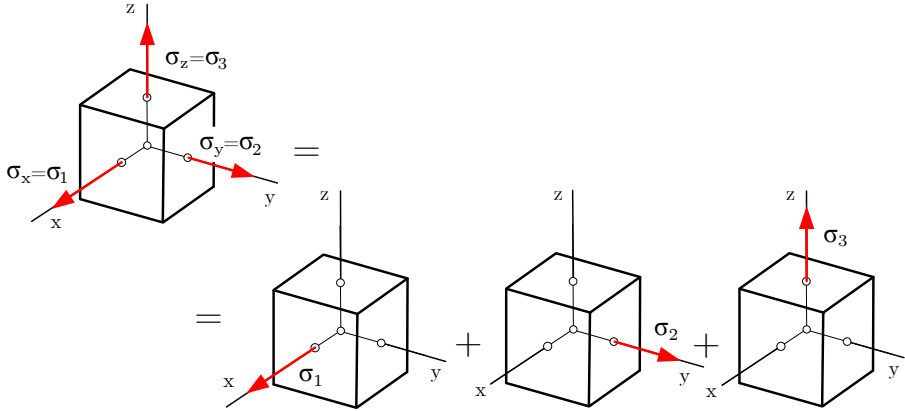
A szilárdságtan második alapkísérlete esetén csavarónyomatékkal terheltük a homogén izotróp anyagú vékonyfalú csövet. A kísérleti eredmények alapján kapott (4.17) anyagegyenlet ismét azt igazolja, hogy most is kölcsönösen egyértelmű lineáris függvénykapcsolat áll fenn az alakváltozási és a feszültségi tenzor között, ha kicsik az alakváltozások. Megjegyezzük, hogy az utóbbi esetben speciális kéttengelyű feszültségi állapotot (a két főfeszültség azonos) idézett elő a csőben a csavarónyomaték.

Azt várjuk a fentebb visszaidézett kísérleti eredmények alapján, hogy homogén, izotróp szilárd testben kis alakváltozások esetén mindig lineáris az $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{T})$ függvénykapcsolat, függetlenül attól a körülménytől, hogy hány tengelyű a feszültségi állapot.

Az $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{T})$ függvénykapcsolat lineáris voltának levezetésénél a következőket vesszük figyelembe:

1. A szilárd test egyensúlyi viszonyait leíró egyenletek linearitása miatt bármely háromtengelyű feszültségi állapot három egytengelyű feszültségi állapotra bontható.
2. Mivel az anyag izotróp az így nyert három egytengelyű feszültségi állapotra külön-külön alkalmazható a (3.20) anyagegyenlet.
3. Kis alakváltozások esetén lineárisak az alakváltozási állapottal kapcsolatos egyenletek. Ez azt jelenti, hogy a három egytengelyű feszültségi állapothoz tartozó alakváltozási tenzorok összege a tényleges alakváltozási tenzor.

6.4.2. Általános Hooke törvény a szuperpozíció elv felhasználásával. Tegyük fel, hogy háromtengelyű a feszültségi állapot és az (x, y, z) KR egybeesik a főtengetyek KR-ével: $\sigma_x = \sigma_1$, $\sigma_y = \sigma_2$, $\sigma_z = \sigma_3$. A háromtengelyű feszültségi állapot egytengelyű feszültségi



6.18. ábra.

állapotokra történő felbontását a 6.18. ábra szemlélteti. Jelölje a három egytengelyű feszültségi állapothoz tartozó feszültségi és alakváltozási tenzorokat rendre $\underline{T}_1$, $\underline{T}_2$ és $\underline{T}_3$, illetve $\underline{A}_1$, $\underline{A}_2$ és $\underline{A}_3$. Nyilvánvaló az ábra alapján, hogy a három feszültségi tenzornak

$$\underline{T}_1 = \begin{bmatrix} \sigma_x & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \underline{T}_2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_y & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{és} \quad \underline{T}_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix}$$

a mátrixa. Az egytengelyű feszültségi állapotról vonatkozó (3.20) anyagegyenlet értelemszerű felhasználásával kapjuk az $\underline{A}_1$, $\underline{A}_2$ és $\underline{A}_3$ alakváltozási tenzorok mátrixait:

$$\underline{A}_1 = \frac{1}{2G} \left[\underline{T}_1 - \frac{\nu}{1+\nu} \sigma_x \underline{1} \right], \quad \underline{A}_2 = \frac{1}{2G} \left[\underline{T}_2 - \frac{\nu}{1+\nu} \sigma_y \underline{1} \right],$$

$$\underline{A}_3 = \frac{1}{2G} \left[\underline{T}_3 - \frac{\nu}{1+\nu} \sigma_z \underline{1} \right].$$

A szuperpozíció elv alapján képezzük most a fenti három egyenlet összegét. Kapjuk, hogy

$$\underbrace{\underline{A}_1 + \underline{A}_2 + \underline{A}_3}_{\underline{A}} = \frac{1}{2G} \left[\underbrace{\underline{T}_1 + \underline{T}_2 + \underline{T}_3}_{\underline{T}} - \frac{\nu}{1+\nu} \underbrace{(\sigma_x + \sigma_y + \sigma_z)}_{T_I} \underline{1} \right],$$

azaz, hogy

$$\underline{A} = \frac{1}{2G} \left[\underline{T} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \underline{1} \right], \quad (6.31)$$

vagy kirészletezve – ennek során a tényleges értéktől függetlenül kiírjuk az alakváltozási tenzor mátrixának valamennyi elemét –, hogy

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_x & \frac{1}{2}\gamma_{xy} & \frac{1}{2}\gamma_{xz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{yx} & \varepsilon_y & \frac{1}{2}\gamma_{yz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zx} & \frac{1}{2}\gamma_{zy} & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \frac{1}{2G} \left\{ \begin{bmatrix} \sigma_x & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_y & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Kiolvasható az utóbbi képletből (a jobboldal szerint $\gamma_{xy} = \gamma_{yz} = \gamma_{zx} = 0$), hogy az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$, $\mathbf{e}_z$ vektorok nemcsak a feszültségi állapotnak, hanem az alakváltozási állapotnak is főirányai.

A (3.20) és (4.17) anyagegyenleteket kísérleti úton kaptuk meg. A mátrix alakú (6.31) anyagegyenlet a húzókísérlet eredményére támaszkodó elméleti megfontolások eredménye. Visszaadja azonban a vékonyfalú cső csavarásával kapcsolatos (4.17) anyagegyenletet is, hiszen annál a feladatnál zérus értékű volt a feszültségi tenzor első skalárinvariánsa.

A mátrix alakban felírt (6.30) anyagegyenlet a más kísérleti eredmények tanúsága szerint, tenzoriális alakú egyenletként is fennáll homogén izotróp testre kis alakváltozások esetén. A szakirodalomban ez az egyenlet az alakváltozási tenzorra felírt általános Hooke törvény néven ismert:

$$\boxed{\mathbf{A} = \frac{1}{2G} \left[\mathbf{T} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \mathbf{1} \right]} \quad (6.32a)$$

Tenzoriális egyenletként alakját tekintve változatlanul, azaz a lokális KR-től függetlenül, fennáll az alakváltozási tenzorra vonatkozó általános Hooke törvény. Másként fogalmazva (a) teljesül az a természetes követelmény, hogy a (6.32a) anyagegyenlet, amely a homogén izotróp szilárd test terhelésre adott lokális válaszát írja le kis alakváltozások mellett, KR független egyenlet (b) és ennek folyományaként a lokális KR-t kifizető egymásra merőleges $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$, $\mathbf{e}_z$ egységvektorok nem kell, hogy egybeessenek a főirányokkal. Az utóbbi esetben tömören felírva

$$\underbrace{\begin{bmatrix} \varepsilon_x & \frac{1}{2}\gamma_{xy} & \frac{1}{2}\gamma_{xz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{yx} & \varepsilon_y & \frac{1}{2}\gamma_{yz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zx} & \frac{1}{2}\gamma_{zy} & \varepsilon_z \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} = \frac{1}{2G} \begin{bmatrix} \sigma_x - \frac{\nu T_I}{1+\nu} & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{yx} & \sigma_y - \frac{\nu T_I}{1+\nu} & \tau_{yz} \\ \tau_{zx} & \tau_{zy} & \sigma_z - \frac{\nu T_I}{1+\nu} \end{bmatrix}, \quad T_I = \sigma_x + \sigma_y + \sigma_z \quad (6.32b)$$

a törvény mátrix alakja. Kiolvasható az utóbbi egyenletből, hogy

$$A_I = \varepsilon_x + \varepsilon_y + \varepsilon_z = \frac{1}{2G} \left[\underbrace{(\sigma_x + \sigma_y + \sigma_z)}_{T_I} - \frac{3\nu}{1+\nu} T_I \right] = \frac{1}{2G} \left[\frac{1+\nu}{1+\nu} - \frac{3\nu}{1+\nu} \right] T_I$$

azaz, hogy

$$A_I = \frac{1}{2G} \frac{1-2\nu}{1+\nu} T_I \quad \text{vagy, hogy} \quad T_I = 2G \frac{1+\nu}{1-2\nu} A_I. \quad (6.33)$$

A fenti képletek az invariánsok között fennálló összefüggések. A

$$K = 2G \frac{1+\nu}{3(1-2\nu)} \quad (6.34)$$

térfogati rugalmassági tényező bevezetésével az invariánsok közötti (6.34)₁ összefüggés az

$$A_I = \frac{1}{3K} T_I$$

alakba írható át. (K elnevezése onnan származik, hogy a (2.54) képlet szerint A_I az ε_V fajlagos térfogatváltozás.)

Kiindulva az alakváltozási tenzorra vonatkozó (6.32a) általános Hooke törvényből a

$$\mathbf{T} = 2G\mathbf{A} + \frac{\nu}{1+\nu} T_I \mathbf{I} = 2G\mathbf{A} + \frac{\nu}{1+\nu} \underbrace{2G \frac{1+\nu}{1-2\nu} A_I}_{T_I} \mathbf{I}$$

átalakítással kapjuk az általános Hooke törvényt a feszültségi tenzorra:

$$\mathbf{T} = 2G \left[\mathbf{A} + \frac{\nu}{1-2\nu} A_I \mathbf{I} \right]. \quad (6.35a)$$

A vonatkozó mátrix egyenlet

$$\underbrace{\begin{bmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{yx} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{zx} & \tau_{zy} & \sigma_z \end{bmatrix}}_{\mathbf{T}} = 2G \begin{bmatrix} \varepsilon_x - \frac{\nu A_I}{1-2\nu} & \frac{1}{2} \gamma_{xy} & \frac{1}{2} \gamma_{xz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{yx} & \varepsilon_y - \frac{\nu A_I}{1-2\nu} & \frac{1}{2} \gamma_{yz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{zx} & \frac{1}{2} \gamma_{zy} & \varepsilon_z - \frac{\nu A_I}{1-2\nu} \end{bmatrix}, \quad A_I = \varepsilon_x + \varepsilon_y + \varepsilon_z \quad (6.35b)$$

alakú.

Legyen $\mathbf{n}$ és $\mathbf{m}$ az $\mathbf{n} \cdot \mathbf{m} = 0$, továbbá az $|\mathbf{n}| = |\mathbf{m}| = 1$ feltételeket kielégítő egyébként tetszőleges irányvektor. Felhasználva a (2.43), (2.44) és a (2.83a,b) összefüggéseket, valamint az alakváltozási tenzorra vonatkozó (6.32a) Hooke törvényt az α_n alakváltozási vektor ε_n , γ_{mn} elemeire az

$$\varepsilon_n = \mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} = \frac{1}{2G} \left[\underbrace{\mathbf{n} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n}}_{\sigma_n} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \underbrace{\mathbf{n} \cdot \mathbf{I} \cdot \mathbf{n}}_{\mathbf{n}} \right],$$

$$\gamma_{mn} = 2\mathbf{m} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} = \frac{1}{G} \left[\underbrace{\mathbf{m} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n}}_{\tau_{mn}} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \underbrace{\mathbf{m} \cdot \mathbf{I} \cdot \mathbf{n}}_{\mathbf{n}} \right]$$

vagyis az

$$\varepsilon_n = \frac{1}{2G} \left[\sigma_n - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right], \quad \gamma_{mn} = \frac{\tau_{mn}}{G} \quad (6.36)$$

képleteket kapjuk.

Hasonló gondolatmenettel használva fel a (2.83a,b) és a (2.43), (2.44) összefüggéseket, valamint a feszültségi tenzorra vonatkozó (6.35a) Hooke törvényt a ρ_n feszültségvektor σ_n , τ_{mn} elemeire pedig

$$\begin{aligned} \sigma_n &= \mathbf{n} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} = 2G \left[\underbrace{\mathbf{n} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}}_{\varepsilon_n} + \frac{\nu}{1-2\nu} A_I \mathbf{n} \cdot \underbrace{\mathbf{1} \cdot \mathbf{n}}_{\mathbf{n}} \right], \\ \tau_{mn} &= 2G \left[\underbrace{\mathbf{m} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{n}}_{\gamma_{mn}/2} + \frac{\nu}{1-2\nu} T_I \mathbf{m} \cdot \underbrace{\mathbf{1} \cdot \mathbf{n}}_{\mathbf{n}} \right] \end{aligned}$$

vagyis

$$\sigma_n = 2G \left[\varepsilon_n + \frac{\nu}{1-2\nu} T_I \right], \quad \tau_{mn} = 2G \frac{\gamma_{mn}}{2} \quad (6.37)$$

az eredmény.

subsectionEgyesített Mohr-féle feszültségi és alakváltozási kördiagram. A (6.30) összefüggés alapján, felhasználva a (2.58), (6.32a), (6.36)₁ és (6.12) képleteket, írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} G\gamma_n &= 2G \frac{\gamma_n}{2} = 2G(\alpha_n - \varepsilon_n \mathbf{n}) = 2G(\mathbf{A} \cdot \mathbf{n} - \varepsilon_n \mathbf{n}) = (2G\mathbf{A} - 2G\varepsilon_n \mathbf{1}) \cdot \mathbf{n} = \\ &= \left[\left(\mathbf{T} - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \mathbf{1} \right) - \left(\sigma_n - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right) \mathbf{1} \right] = \rho_n - \sigma_n \mathbf{n} = \tau_n. \end{aligned}$$

A kapott képlet szerint τ_n a γ_n alakváltozási mértékkel arányos. Visszaidézve, hogy $\gamma_n = |\gamma_n|$ és hogy $\tau_n = |\tau_n|$ a fenti egyenletből a

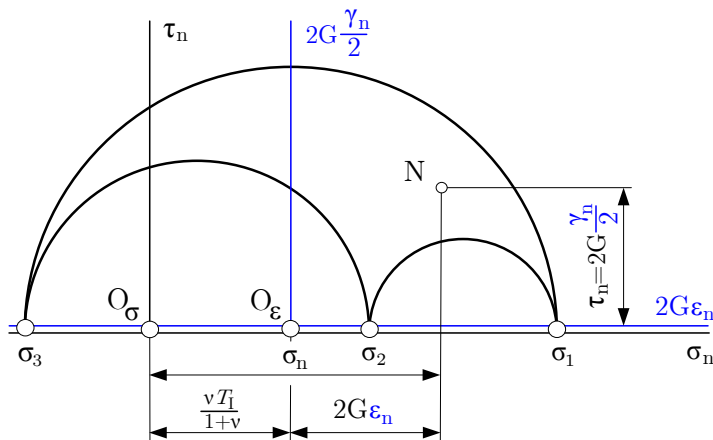
$$2G \frac{\gamma_n}{2} = \tau_n \quad (6.38a)$$

összefüggés következik. Társítsuk ezt az összefüggést a (6.36)₁ egyenlet alapján írható

$$2G\varepsilon_n = \sigma_n - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \quad (6.38b)$$

összefüggéssel.

A (6.38) képletek tanúsága szerint a Mohr-féle feszültségi kördiagram Mohr-féle alakváltozási kördiagramként is szolgálhat, ha (a) eltoljuk az origót az abscissa tengelyen a $T_I \nu / (1+\nu)$ értékkel (pozitív irányba, ha $T_I \nu / (1+\nu) > 0$, ellenkező esetben negatív irányba); (b) az $O_\varepsilon = [T_I \nu / (1+\nu), 0]$ kezdőpontú új abscisszatengelyen a σ_n helyett $2G\varepsilon_n$ -et mérünk; (c) az O_ε kezdőpontú ordinátatengelyen a τ_n helyett az alakváltozási Mohr kör $\gamma_n/2$ -jének $2G$ -szeresét mérjük (vagyis mindkét új tengelyen a $2G$ -vel skálázunk). Az *egyesített feszültségi és alakváltozási Mohr-féle kördiagramot* a 6.19. ábra szemlélteti. Az új KR-t két szín különbözteti meg a régitől.



6.19. ábra.

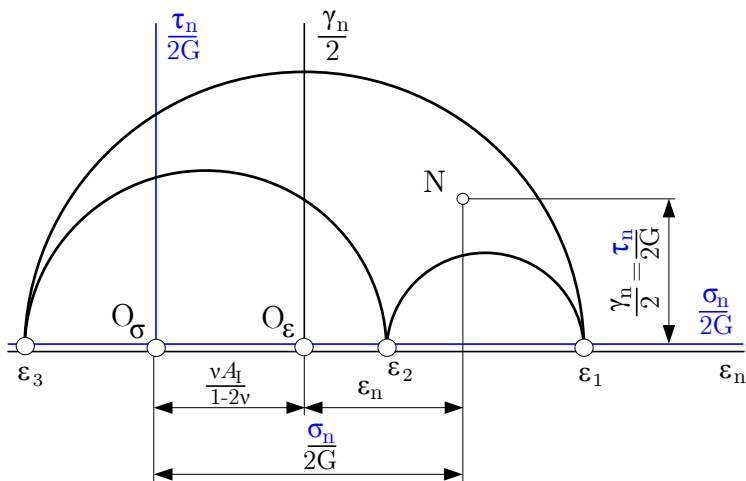
A (6.38a) átrendezésével kapott

$$\frac{\tau_n}{2G} = \frac{\gamma_n}{2} \quad (6.39a)$$

képlethez a (6.37)₁ egyenlet alapján írható

$$\frac{\sigma_n}{2G} = \epsilon_n + \frac{\nu}{1-2\nu} A_I \quad (6.39b)$$

egyenletet érdemes társítani. Megismételve a 6.19. ábrára vezető gondolatmenetet az a következtetés adódik a (6.39) képletekből, hogy a Mohr-féle alakváltozási kördiagram Mohr-féle feszültségi kördiagramként is használható, ha (a) eltoljuk



6.20. ábra.

az origót az abcissza tengelyen az $A_I\nu/(1-2\nu)$ értékkel (negatív irányba, ha $A_I\nu/(1-2\nu) > 0$, ellenkező esetben pozitív irányba); (b) az $O_\sigma = [-A_I\nu/(1-2\nu), 0]$ kezdőpontú új abcisszatengelyen a ε_n helyett $\sigma_n/2G$ -t mérünk; (c) az O_σ kezdőpontú ordinátatengelyen a $\gamma_n/2$ helyett a feszültségi Mohr kör τ_n -jének $1/2G$ -szeresét mérjük (vagyis mindkét új tengelyen $1/2G$ -vel skálázunk). Az *egyesített alakváltozási és feszültségi Mohr-féle kördiagramot* a 6.20. ábra szemlélteti. Az új KR-t most is kék szín különbözteti meg a régítől.

6.5. ENERGETIKAI ÁLLAPOT

6.5.1. Rugalmas test fajlagos alakváltozási energiája. A 2.4.2. pontban rámutattunk, hogy hőhatások hiányában a rugalmas test egy pontja elemi környezetének energetikai állapotát az u fajlagos alakváltozási energia határozza meg. A test energetikai állapotát pedig, visszautalunk itt a 2.6. szakaszban mondottakra, az $u(\mathbf{r})$ skalárfüggvény, azaz a fajlagos alakváltozási energia mező határozza meg. Néhány speciális esetben: (a) húzott vagy nyomott rúd (3.25) összefüggés, (b) vékonyfalú körgyűrűkeresztmetszetű csavart rúd (4.32) összefüggés, tisztáztuk az u fajlagos alakváltozási energia számításának módját. A képletek szerint az u az $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzor, illetve a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor elemeinek függvénye. Várható tehát, hogy általános esetben is az $\mathbf{A}$ és $\mathbf{T}$ ismeretében számítható az u . A kérdés az, hogy hogyan.

Tegyük fel, hogy a 6.1. ábrán vázolt és a vizsgálat tárgyát képező homogén, lineárisan rugalmas B testet, a $\mathbf{q}$ sűrűségű térfogat ER, valamint a felületén megoszló $\mathbf{p}$ ER terheli és elhanyagolhatók a hőhatások. Feltesszük továbbá, hogy a terhelő erőrendszer sűrűségvektorai a zérus értékből kiindulva lassan végbe-menő folyamatként (kvázistatikus terhelésként) úgy érik el végleges értéküket, hogy változásuk a terhelési folyamat során egyetlen monoton növekvő skaláris paraméterrel leírható (egyparaméteres a terhelés). Mivel a test lineárisan rugalmas ez azt eredményezi, hogy kétszer akkora terhelés esetén kétszer akkorák az egyes pontok elmozdulásai, kétszer akkorák az alakváltozások (az alakváltozási tenzor elemei), és kétszer akkorák a feszültségek (a feszültségi tenzor elemei).

Jelölje τ a terhelési paramétert. Feltesszük, hogy a $\tau = 0$ érték a terhelési folyamat kezdetének (a terheletlen állapotnak), a $\tau = 1$ érték pedig a terhelési folyamat végének (a teljes terhelésnek) felel meg: $0 \leq \tau \leq 1$. Ez azt jelenti, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{q}_\tau &= \tau \mathbf{q}, & \mathbf{p}_\tau &= \tau \mathbf{p}, \\ \mathbf{u}_\tau &= \tau \mathbf{u}, & \rho_{n\tau} &= \tau \rho_n, \end{aligned} \tag{6.40}$$

a jellemző mennyiségek értéke, ahol a τ index nélkül írt értékek a terhelési folyamat végéhez tartoznak.

Tekintsük a továbbiakban a B test V résztartományát. Mivel ez teljes egészében a test belsejében fekszik, térfogatát a $\mathbf{q}$ sűrűségű ER, A felületét pedig a $\rho_n = \mathbf{T} \cdot \mathbf{n}$ sűrűségű ER terheli. Más szavakkal ez a két ER a V résztartomány külső ER-e.

A (2.100) összefüggés szerint a V résztartományban felhalmozódott U rugalmas energiára nézve fennáll az

$$U = \int_V u \, dV = W_K \quad (6.41)$$

egyenlet. Szavakban: a felhalmozódott rugalmas energia megegyezik a kiragadott résztartományon működő külső ER munkájával. Nyilvánvaló, hogy a terhelési folyamat során a τ paraméter $d\tau$ megváltozásához az elmozdulásmező $d\mathbf{u} = \mathbf{u} d\tau$ megváltozása tartozik, és eközben

$$dW_K = \int_V \mathbf{q}_\tau \cdot d\mathbf{u} \, dV + \int_A \boldsymbol{\rho}_{n\tau} \cdot d\mathbf{u} \, dA$$

a V résztartományon az aktuális τ -hoz tartozó időpontban működő $\mathbf{q}_\tau$ és $\boldsymbol{\rho}_{n\tau}$ külső ER munkája. A (6.40) képletek felhasználásával kapjuk innen, hogy

$$dW_K = \left(\int_V \mathbf{q} \cdot \mathbf{u} \, dV + \int_A \boldsymbol{\rho}_n \cdot \mathbf{u} \, dA \right) \tau d\tau$$

hiszen a τ paraméter független a helytől (vagyis a térfogati és felületi integráloktól). A V résztartományon működő teljes külső ER munkáját a dW_K elemi munka $\tau=0$ és $\tau=1$ határok között vett szerinti integrálja adja. A $\boldsymbol{\rho}_n$ feszültségvektor képletét és az

$$\int_{\tau=0}^{\tau=1} \tau d\tau = \frac{1}{2}$$

integrált felhasználva kapjuk, hogy

$$U = W_K = \frac{1}{2} \int_V \mathbf{q} \cdot \mathbf{u} \, dV + \frac{1}{2} \int_A \mathbf{u} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} \, dA. \quad (6.42)$$

A képlet jobboldalán álló felületi integrál térfogati integrállá alakítható át, ha felhasználjuk a (6.3) alatti Gauss-Osztrogradszkij tételt:

$$\int_A \mathbf{u} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} \, dA = \int_V (\mathbf{u} \cdot \mathbf{T}) \cdot \nabla \, dV.$$

A szorzatderiválás szabályának alkalmazásával és a (2.7) összefüggés figyelembevételével tovább alakítható a térfogati integrál integrandusza:

$$\begin{aligned} (\mathbf{u} \cdot \mathbf{T}) \cdot \nabla &= \\ &= \downarrow \mathbf{u} \cdot \mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{u} \cdot \downarrow \mathbf{T} \cdot \nabla = \downarrow \mathbf{u} \cdot \mathbf{T} \cdot \left(\frac{\partial}{\partial x} \mathbf{e}_x + \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{e}_y + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right) + \mathbf{u} \cdot \downarrow \mathbf{T} \cdot \nabla = \\ &= \underbrace{\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial x}}_{\mathbf{u}_x} \cdot \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_x}_{\boldsymbol{\rho}_x} + \underbrace{\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial y}}_{\mathbf{u}_y} \cdot \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_y}_{\boldsymbol{\rho}_y} + \underbrace{\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial z}}_{\mathbf{u}_z} \cdot \underbrace{\mathbf{T} \cdot \mathbf{e}_z}_{\boldsymbol{\rho}_z} + \mathbf{u} \cdot \downarrow \mathbf{T} \cdot \nabla = \\ &= \mathbf{u}_x \cdot \boldsymbol{\rho}_x + \mathbf{u}_y \cdot \boldsymbol{\rho}_y + \mathbf{u}_z \cdot \boldsymbol{\rho}_z + \mathbf{u} \cdot \downarrow \mathbf{T} \cdot \nabla. \end{aligned}$$

A kapott eredménnyel, kihasználva a (6.5) egyensúlyi egyenletet és a (6.41) energia egyenletet, kapjuk, hogy

$$\begin{aligned}
 W_K &= \frac{1}{2} \int_V \underbrace{[(\mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{q}) \cdot \mathbf{u} + \mathbf{u}_x \cdot \boldsymbol{\rho}_x + \mathbf{u}_y \cdot \boldsymbol{\rho}_y + \mathbf{u}_z \cdot \boldsymbol{\rho}_z]}_{=0} dV = \\
 &= \frac{1}{2} \int_V (\mathbf{u}_x \cdot \boldsymbol{\rho}_x + \mathbf{u}_y \cdot \boldsymbol{\rho}_y + \mathbf{u}_z \cdot \boldsymbol{\rho}_z) dV = \int_V u dV = U.
 \end{aligned}$$

Innen

$$u = \frac{1}{2} (\mathbf{u}_x \cdot \boldsymbol{\rho}_x + \mathbf{u}_y \cdot \boldsymbol{\rho}_y + \mathbf{u}_z \cdot \boldsymbol{\rho}_z) \quad (6.43)$$

a fajlagos alakváltozási energia számításának formulája.

Az egyszerűbb írásmód kedvéért felhasználjuk a továbbiakban a két másodrendű tenzor energia típusú szorzatát (kettős skaláris szorzatát). Tekintsük az elmozdulásmező derivált tenzorának és a feszültségi tenzornak diádikus alakjait az (x, y, z) KR-ben:

$$\begin{aligned}
 \mathbf{U} &= \mathbf{u}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{u}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{u}_z \circ \mathbf{e}_z, \\
 \mathbf{T} &= \boldsymbol{\rho}_x \circ \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\rho}_y \circ \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\rho}_z \circ \mathbf{e}_z.
 \end{aligned}$$

A fenti két tenzor energia típusú szorzatát az (1.66) képlet értelemszerű alkalmazásával – $\mathbf{t}_m$ helyére $\boldsymbol{\rho}_m$ -et ($m = x, y, z$) kell gondolni – adódó

$$\boxed{\mathbf{U} \cdot \cdot \mathbf{T} = \mathbf{u}_x \cdot \boldsymbol{\rho}_x + \mathbf{u}_y \cdot \boldsymbol{\rho}_y + \mathbf{u}_z \cdot \boldsymbol{\rho}_z} \quad (6.44)$$

kifejezés adja. A fenti összefüggés jobboldala – visszaautalunk itt az (1.66) képletet követő bekezdésre – az energia típusú szorzat kartéziszi KRbeli értelmezése. Mivel kommutatív az energia típusú szorzat nyilvánvaló, hogy fennáll az

$$\mathbf{U} \cdot \cdot \mathbf{T} = \mathbf{T} \cdot \cdot \mathbf{U}. \quad (6.45)$$

egyenlet.

Néhány a szorzattal kapcsolatos és a későbbiekben felhasználásra kerülő összefüggést az alábbiak ismertetnek:

1. Számítsuk ki az $\mathbf{U}$ alakváltozási tenzor és az $\mathbf{1}$ egységtenzor energia típusú szorzatát:

$$\begin{aligned}
 \mathbf{U} \cdot \cdot \mathbf{1} &= (\mathbf{u}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{u}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{u}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \cdot (\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z) = \\
 &= \mathbf{u}_x \cdot \mathbf{e}_x + \mathbf{u}_y \cdot \mathbf{e}_y + \mathbf{u}_z \cdot \mathbf{e}_z = u_{xx} + u_{yy} + u_{zz} = U_I.
 \end{aligned}$$

A kapott eredmény szerint valamely tenzor és az egységtenzor energia típusú szorzata a tenzor első skalárinvariánsa. Következésképp fennállnak az

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A} \cdot \cdot \mathbf{1} &= A_I, \quad \mathbf{T} \cdot \cdot \mathbf{1} = T_I, \\
 \mathbf{1} \cdot \cdot \mathbf{1} &= 3
 \end{aligned} \quad (6.46a)$$

összefüggések.

2. Képezzük a későbbiek kedvéért a (2.28), (2.29) és (2.30) összefüggések figyelembevételével a szimmetrikus $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor és a ferdeszimmetrikus $\boldsymbol{\psi}$ forgástenzor energia típusú szorzatát. Ha kihasználjuk a

szimmetriát és a ferdeszimmetriát, akkor kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \mathbf{T} \cdot \boldsymbol{\psi} &= (\boldsymbol{\rho}_x \circ \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\rho}_y \circ \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\rho}_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot (\boldsymbol{\psi}_x \circ \mathbf{e}_x + \boldsymbol{\psi}_y \circ \mathbf{e}_y + \boldsymbol{\psi}_z \circ \mathbf{e}_z) = \\ &= \boldsymbol{\rho}_x \cdot \boldsymbol{\psi}_x + \boldsymbol{\rho}_y \cdot \boldsymbol{\psi}_y + \boldsymbol{\rho}_z \cdot \boldsymbol{\psi}_z = \\ &= \tau_{xy}(\psi_{yx} + \psi_{xy}) + \tau_{yz}(\psi_{yz} + \psi_{zy}) + \tau_{zx}(\psi_{zx} + \psi_{xz}) = 0. \end{aligned} \quad (6.46b)$$

Szavakban: zérus értékű a szimmetrikus és ferdeszimmetrikus tenzorok energia típusú szorzata.

Az energia típusú szorzat (6.44) alatti képletét felhasználva (6.43) alapján

$$u = \frac{1}{2} \mathbf{T} \cdot \mathbf{U} = \frac{1}{2} \mathbf{T} \cdot (\mathbf{A} + \boldsymbol{\psi}) = \frac{1}{2} \mathbf{T} \cdot \mathbf{A}$$

a fajlagos belső energia számításának képlete. A képlet felírása során kihasználtuk, hogy a (2.15) felbontási tétel szerint $\mathbf{U} = \mathbf{A} + \boldsymbol{\psi}$ továbbá, hogy fennáll a (6.46b) összefüggés.

A (6.46b) összefüggésre vezető gondolatmenet alapján nem nehéz belátni, hogy

$$\begin{aligned} u &= \frac{1}{2} \mathbf{T} \cdot \mathbf{A} = \frac{1}{2} (\boldsymbol{\rho}_x \cdot \boldsymbol{\alpha}_x + \boldsymbol{\rho}_y \cdot \boldsymbol{\alpha}_y + \boldsymbol{\rho}_z \cdot \boldsymbol{\alpha}_z) = \\ &= \frac{1}{2} (\sigma_x \varepsilon_x + \sigma_y \varepsilon_y + \sigma_z \varepsilon_z + \tau_{xy} \gamma_{xy} + \tau_{yz} \gamma_{yz} + \tau_{zx} \gamma_{zx}). \end{aligned} \quad (6.47)$$

A fajlagos alakváltozási energia az általános Hooke törvény felhasználásával kifejezhető vagy csak a $\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z, \tau_{xy}, \tau_{yz}$ és τ_{zx} feszültségekkel, vagy csak az $\varepsilon_x, \varepsilon_y, \varepsilon_z, \gamma_{xy}, \gamma_{yz}$ és γ_{zx} fajlagos alakváltozásokkal. A (6.36) képletek helyettesítésével kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} u &= \frac{1}{4G} \left[\sigma_x \left(\sigma_x - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right) + \sigma_y \left(\sigma_x - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right) + \sigma_z \left(\sigma_x - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right) + \right. \\ &\quad \left. + 2\tau_{xy}^2 + 2\tau_{yz}^2 + 2\tau_{zx}^2 \right]. \end{aligned}$$

Rendezés után a T_I skalárinvariáns (6.32b)₂ alatti értékét is helyettesítve

$$u = \frac{1}{4G} \left[\sigma_x^2 + \sigma_y^2 + \sigma_z^2 - \frac{\nu}{1+\nu} (\sigma_x + \sigma_y + \sigma_z)^2 + 2(\tau_{xy}^2 + \tau_{yz}^2 + \tau_{zx}^2) \right] \quad (6.48)$$

az eredmény. Az u fajlagos alakváltozási energia alakváltozások függvényében történő előállítását gyakorlatra hagyjuk.

6.5.2. Fajlagos torzítási-, és térfogatváltozási energia. A

$$\boxed{\mathbf{D} = \mathbf{A} - \frac{A_I}{3} \mathbf{1} \quad \text{és} \quad \mathbf{S} = \mathbf{T} - \frac{T_I}{3} \mathbf{1}} \quad (6.49)$$

összefüggések az $\mathbf{A}$ alakváltozási-, és a $\mathbf{T}$ feszültségtenzor deviátorait (deviátor-tenzorait) értelmezik. A (6.46a) képletek alapján

$$D_I = \mathbf{D} \cdot \mathbf{1} = \underbrace{\mathbf{A} \cdot \mathbf{1}}_{A_I} - \frac{A_I}{3} \underbrace{\mathbf{1} \cdot \mathbf{1}}_3 = 0. \quad (6.50a)$$

Ugyanígy adódik, hogy

$$S_I = 0. \quad (6.50b)$$

A (6.50) képletek szerint zérus a deviátortenzorok első skaláris invariánsa.

A $\mathbf{D}$ alakváltozási és az $\mathbf{S}$ feszültségi deviátor, illetve a vonatkozó A_I és T_I invariánsok ismeretében deviátoros és gömbi részre bontható fel az alakváltozási és feszültségi tenzor:

$$\mathbf{A} = \mathbf{D} + \underbrace{\frac{1}{3} A_I \mathbf{1}}_{\mathbf{A}_g} \quad \text{és} \quad \mathbf{T} = \mathbf{S} + \underbrace{\frac{1}{3} T_I \mathbf{1}}_{\mathbf{T}_g}. \quad (6.51)$$

A gömbi jelző arra utal, hogy az $\mathbf{A}_g$ és $\mathbf{T}_g$ gömbi tenzorok gömböt gömbre képeznek le torzításmentesen. Ez egyben azt is jelenti, hogy (a) az alakváltozási tenzor deviátoros része csak a tiszta torzulást írja le hiszen zérus az első invariánsa, azaz nem tartozik hozzá fajlagos térfogatváltozás, (b) az alakváltozási tenzor gömbi része pedig a tiszta térfogatváltozást adja, hiszen nem tartozik hozzá torzulás.

Írjuk fel a feszültségi tenzorra vonatkozó (6.35a) Hooke törvényt a (6.51) felbontás alapján a deviátorokkal. Ha még az invariánsok közötti (6.33)₂ összefüggést is kihasználjuk, akkor kapjuk, hogy

$$\underbrace{\mathbf{S} + \frac{T_I}{3} \mathbf{1}}_{\mathbf{T}} = 2G \left[\underbrace{\mathbf{D} + \frac{A_I}{3} \mathbf{1}}_{\mathbf{A}} + \frac{\nu}{1-2\nu} A_I \mathbf{1} \right] = 2G \mathbf{D} + 2G \underbrace{\frac{1+\nu}{1-2\nu} \frac{A_I}{3}}_{T_I/3}$$

azaz, hogy

$$\boxed{\mathbf{S} = 2G \mathbf{D}.} \quad (6.52)$$

Az utóbbi egyenlet a deviátorokkal kapcsolatos Hooke törvény.

A fajlagos alakváltozási energia is felírható a deviátorokkal. Kihasználva a (6.46a) és (6.50) összefüggéseket a (6.47) és (6.51) képletek egybevetése során az

$$\begin{aligned} u &= \frac{1}{2} \left(\mathbf{S} + \frac{T_I}{3} \mathbf{1} \right) \cdot \left(\mathbf{D} + \frac{A_I}{3} \mathbf{1} \right) = \\ &= \frac{1}{2} \mathbf{S} \cdot \mathbf{D} + \underbrace{\frac{T_I S_I}{6}}_{=0} + \underbrace{\frac{A_I D_I}{6}}_{=0} + \frac{T_I A_I}{18} \mathbf{1} \cdot \mathbf{1} = \frac{1}{2} \mathbf{S} \cdot \mathbf{D} + \frac{T_I A_I}{6} \end{aligned}$$

eredmény adódik. Az utóbbi képlet alapján két részre bontható a fajlagos alakváltozási energia:

$$\boxed{u = u_T + u_V, \quad u_T = \frac{1}{2} \mathbf{S} \cdot \mathbf{D}, \quad u_V = \frac{T_I A_I}{6}.} \quad (6.53)$$

Az u_T -vel jelölt rész az ún. *fajlagos torzítási energia*. Az elnevezés arra utal, hogy ez a képletrész a deviátor tenzorokból adódik, ahol is $\mathbf{D}$ a tiszta torzulást írja le, míg $\mathbf{S}$ a (6.50) Hooke törvény szerint a $\mathbf{T}$ feszültségi tenzor $\mathbf{D}$ -hez tartozó része.

Az u_V -vel jelölt rész az ún. *fajlagos térfogatváltozási energia*. Az elnevezésnek az a magyarázata, hogy ez az energia az összetartozó $\mathbf{T}_g$ és $\mathbf{A}_g$ gömbi részekből származik. Itt $\mathbf{A}_g$ a tiszta térfogatváltozást írja le.

A deviátorokkal kapcsolatos (6.50) Hooke törvény és az invariánsok között fennálló (6.33)₁ összefüggéssel

$$u_T = \frac{1}{4G} \mathbf{S} \cdot \mathbf{S}, \quad u_V = \frac{1}{12G} \frac{1-2\nu}{1+\nu} T_I^2 \quad (6.54)$$

a fajlagos alakváltozási energia két része. Az utóbbi képletek lehetőséget adnak arra, hogy az u_T -t és u_V energiarészeket a feszültségi tenzor elemeivel fejezzük ki. Az átalakítások során felhasználjuk, hogy:

- (a) Az u -t adó (6.47) képlet és az u_T -t adó (6.54)₁ összefüggés egybevetése alapján azonnal felírható az u_T az $\mathbf{S}$ tenzor elemeivel: σ_n helyére s_n -et, τ_{mn} helyére s_{mn} -et; ε_n helyére s_n -et, γ_{mn} helyére $2s_{mn}$ -et kell írunk a (6.47) képlet jobboldalán, ahol $m, n = x, y, z$; $m \neq n$. Az eredmény:

$$u_T = \frac{1}{4G} \left[s_x^2 + s_y^2 + s_z^2 + 2(s_{xy}^2 + s_{yz}^2 + s_{zx}^2) \right]. \quad (6.55a)$$

- (b) A (6.49)₂ értelmezés alapján

$$\underline{\mathbf{S}} = \begin{bmatrix} s_x & s_{xy} & s_{xz} \\ s_{yx} & s_y & s_{yz} \\ s_{zx} & s_{zy} & s_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2\sigma_x - \sigma_y - \sigma_z}{3} & \frac{\tau_{xy}}{3} & \tau_{xz} \\ \tau_{yx} & \frac{2\sigma_y - \sigma_x - \sigma_z}{3} & \tau_{yz} \\ \tau_{zx} & \tau_{zy} & \frac{2\sigma_z - \sigma_x - \sigma_y}{3} \end{bmatrix} \quad (6.55b)$$

az $\mathbf{S}$ tenzor mátrixa.

- (c) A lenti képlet baloldalán elvégzett négyzetre emelés és rendezés szerint fennáll a

$$\begin{aligned} (2\sigma_x - \sigma_y - \sigma_z)^2 + (2\sigma_y - \sigma_x - \sigma_z)^2 + (2\sigma_z - \sigma_x - \sigma_y)^2 = \\ = [(\sigma_x - \sigma_y)^2 + (\sigma_y - \sigma_z)^2 + (\sigma_z - \sigma_x)^2] \end{aligned} \quad (6.55c)$$

összefüggés.

Helyettesítsük mostmár a (6.55b)-ből s_n és s_{mn} értékeit a σ_n és τ_{mn} feszültségekkel kifejezve az u_T -t adó (6.55a) képletbe, majd vegyük figyelembe

a (6.55c) átalakítást. Az eredmény az u_T fajlagos torzítási energia a feszültségekkel:

$$u_T = \frac{1}{12G} [(\sigma_x - \sigma_y)^2 + (\sigma_y - \sigma_z)^2 + (\sigma_z - \sigma_x)^2 + 6(\tau_{xy}^2 + \tau_{yz}^2 + \tau_{zx}^2)] . \quad (6.56)$$

A (6.54)₂ képletből T_I skalárinvariáns (6.32b)₂ alatti értékének helyettesítése után

$$u_V = \frac{1}{12G} \frac{1-2\nu}{1+\nu} (\sigma_x + \sigma_y + \sigma_z)^2 \quad (6.57)$$

a fajlagos térfogatváltozási energia feszültségekkel kifejezett értéke.

6.5.3. Fajlagos alakváltozási energia rudak egyszerű igénybevételeire. Az általános érvényű (6.48) képlet alapján számítható ezekben az esetekben a fajlagos alakváltozási energia.

Húzás (nyomás). N =állandó. Figyelembe véve a feszültségi tenzor mátrixát adó (3.12) összefüggést, a σ_z -t adó (3.15) összefüggést, valamint az anyagállandók között fennálló (4.27) egyenletet kapjuk, hogy

$$u = \frac{1}{4G(1+\nu)} \sigma_z^2 = \frac{1}{2} \frac{\sigma_z^2}{E} = \frac{1}{2} \frac{N^2}{A^2 E} . \quad (6.58)$$

Hajlítás. $M_h = M_{hx}$ =állandó, a keresztmetszet x és y súlyponti tengelyei a főtengek, egytengelyű feszültségi állapot, σ_z az egyetlen nem zérus feszültség. Értéke az (5.15) képlettel számítható. Mivel egytengelyű a feszültségi állapot használható az előző képlet első része. Következésképp

$$u = \frac{1}{2} \frac{\sigma_z^2}{E} = \frac{1}{2} \frac{M_{hx}^2}{I_x^2 E} y^2 . \quad (6.59)$$

Csavarás. Kör és körgyűrűkeresztmetszetű rudat tekintünk HKR-ben. A csavarónyomaték M_c . A nem zérus $\tau_{R\varphi}$ feszültség (4.45) alatti értékével a HKR-ben érvényes (6.72) egyenletből

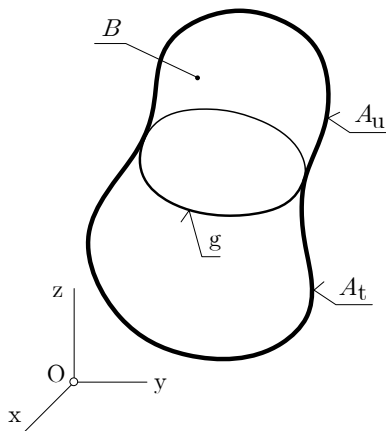
$$u = \frac{1}{2} \frac{\tau_{R\varphi}^2}{G} = \frac{1}{2} \frac{M_c^2}{I_p^2 G} R^2 . \quad (6.60)$$

6.6. A RUGALMASSÁGTAN ALAPEGYENLET-RENDSZERE

A homogén izotróp szilárd test kis alakváltozás melletti mechanikai állapotának leírására szolgáló és a 2.6. szakaszban összegezészerűen felsorolt $\mathbf{u} = \mathbf{u}(\mathbf{r})$ elmozdulásmező (3 skaláris ismeretlen), $\mathbf{A} = \mathbf{A}(\mathbf{r})$ alakváltozási tenzormező (6 skaláris ismeretlen a szimmetria miatt), $\mathbf{T} = \mathbf{T}(\mathbf{r})$ feszültségi tenzormező (6 skaláris ismeretlen a szimmetria miatt), valamint az $u = u(\mathbf{r})$ fajlagos alakváltozási energia (1 skaláris ismeretlen), mint a hely függvénye összesen 3+6+6+1=16 ismeretlent jelent.

Az első 15 ismeretlen meghatározására szolgáló teljes egyenletrendszer (a) mezőegyenletekből, és (b) a csatlakozó peremfeltételekből épül fel.

Az ábrán vázolt B jelű szilárd test A határfelülete az A_u és A_t jelű részekre bontott. A két részt a g görbe választja el egymástól.



6.21. ábra.

A keresett $\mathbf{u}$ elmozdulásmező, $\mathbf{A}$ és $\mathbf{T}$ alakváltozási és feszültségi tenzorok között a szilárd test minden egyes pontjában fennállnak, mint mezőegyenletek

- a (2.16) egyenlet szerinti

$$\mathbf{A} = \frac{1}{2} (\mathbf{u} \circ \nabla + \nabla \circ \mathbf{u}) \quad (6.61a)$$

tenzoriális alakú kinematikai egyenlet (összesen 6 skaláris egyenlet);

- a (6.35a) képlettel adott

$$\mathbf{T} = 2G \left[\mathbf{A} + \frac{\nu}{1-2\nu} A_I \mathbf{1} \right] \quad (6.61b)$$

tenzoriális anyagegyenlet (összesen 6 skaláris egyenlet);

- a (6.5) képlet szerinti

$$\mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{q} = 0 \quad (6.61c)$$

vektoriális alakú egyensúlyi egyenlet (összesen 3 skaláris egyenlet).

Ez összesen 15 egyenlet a 15 ismeretlent jelentő $\mathbf{u}$ elmozdulásmezőre, $\mathbf{A}$ alakváltozási tenzormezőre és $\mathbf{T}$ feszültségi tenzormezőre.

Tegyük fel, hogy A_u jelű peremrészen az elmozdulásmező az előírt, és $\tilde{\mathbf{u}}$ jelöli az előírt elmozdulást. Feltesszük továbbá, hogy az A_t jelű peremrészen felületen megoszló terhelés működik. Ennek sűrűségvektorát $\tilde{\mathbf{p}}$ jelöli. Nyilvánvaló, hogy a megoldásként adódó $\mathbf{u}$ elmozdulásmező meg kell, hogy egyezzen A_u -n az ott előírt elmozdulásmezővel. Ugyanígy adódik, hogy csak akkor lehetséges lokális egyensúly az A_t peremfelületen, ha a ρ_n feszültségvektor megegyezik ugyanitt az előírt peremterheléssel. Következésképpen a (6.61) mezőegyenleteket ki kell egészíteni az

$$\begin{aligned} \mathbf{u} &= \tilde{\mathbf{u}} \quad \text{az } A_u\text{-n,} \\ \rho_n &= \mathbf{T} \cdot \mathbf{n} = \tilde{\mathbf{p}} \quad \text{az } A_t\text{-n} \end{aligned} \quad (6.62)$$

alakú peremfeltételekkel. Szokás az első peremfeltételt elmozdulási, a másodikat pedig feszültségi peremfeltételnek nevezni.

A (6.61) mezőegyenletek és (6.62) peremfeltételek által meghatározott peremérték feladat megoldásának ismeretében a (6.47) szerinti

$$u = \frac{1}{2} (\rho_x \cdot \alpha_x + \rho_y \cdot \alpha_y + \rho_z \cdot \alpha_z) \quad (6.63)$$

képletből adódik 16-ik ismeretlenként a fajlagos alakváltozási energia.

A (6.61) mezőegyenletek és a (6.62) peremfeltételek a rugalmasságtan alap-egyenletrendszerét képezik. Ezek megoldása speciális és a mérnöki gyakorlatban fontos esetekben részint analitikusan, részint numerikus módszerekkel kereshető meg. Az utóbbiak közül érdemes ehelyütt is megemlíteni a végeelem módszert és a peremelem módszert.

6.7. MINTAFELADATOK

6.1. Írja fel HKR-ben az egyensúlyi egyenleteket!

A (2.109) és a (2.104) képletek helyettesítésével az

$$\mathbf{T} \cdot \nabla + \mathbf{q} = (\rho_R \circ \mathbf{e}_R + \rho_\varphi \circ \mathbf{e}_\varphi + \rho_z \circ \mathbf{e}_z) \cdot \left(\frac{\partial}{\partial R} \mathbf{e}_R + \frac{1}{R} \frac{\partial}{\partial \varphi} \mathbf{e}_\varphi + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{e}_z \right) + \mathbf{q} = 0$$

egyenlet következik a (6.5) egyensúlyi egyenletből. Elvégezve a kijelölt deriválásokat, a skaláris szorzást és kihasználva eközben az $\mathbf{e}_R$, $\mathbf{e}_\varphi$ egységvektorok deriválásával kapcsolatos (2.103a,b) összefüggéseket kapjuk, hogy

$$\frac{\partial \rho_R}{\partial R} + \frac{\rho_R}{R} + \frac{1}{R} \frac{\partial \rho_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial \rho_z}{\partial z} + \mathbf{q} = 0. \quad (6.64)$$

Az $\mathbf{e}_R$, $\mathbf{e}_\varphi$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokkal történő további skaláris szorzás után, tekintettel a ρ_R , ρ_φ és ρ_z feszültségvektorok (2.108a,b,c) alatti értelmezésére, a

$$\begin{aligned} \frac{\partial \sigma_R}{\partial R} + \frac{\sigma_R - \sigma_\varphi}{R} + \frac{1}{R} \frac{\partial \tau_{R\varphi}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \tau_{zR}}{\partial z} + q_R &= 0, \\ \frac{\partial \tau_{\varphi R}}{\partial R} + \frac{\tau_{\varphi R} + \tau_{R\varphi}}{R} + \frac{1}{R} \frac{\partial \sigma_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial \tau_{\varphi z}}{\partial z} + q_\varphi &= 0, \\ \frac{\partial \tau_{zR}}{\partial R} + \frac{\tau_{zR}}{R} + \frac{1}{R} \frac{\partial \tau_{z\varphi}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + q_z &= 0 \end{aligned} \quad (6.65)$$

alakban adódnak a skaláris egyensúlyi egyenletek.

6.2. Milyen térfogati terhelés esetén elégíti ki az egyensúlyi egyenleteket a feszültségi tenzor, ha

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} x^2 & 2xy & 0 \\ 2xy & y^2 & 0 \\ 0 & 0 & x^2 + y^2 \end{bmatrix} \quad (6.66)$$

a mátrixa az (x, y, z) KR-ben.

A (6.11) egyensúlyi egyenletek felhasználásával kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} q_x &= -\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} - \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} - \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} = -4x, \\ q_y &= -\frac{\partial \tau_{yx}}{\partial x} - \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} - \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} = -4y, \\ q_z &= -\frac{\partial \tau_{zx}}{\partial x} - \frac{\partial \tau_{zy}}{\partial y} - \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} = 0. \end{aligned}$$

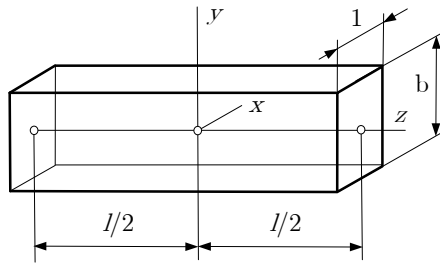
6.3. Az ábrán vázolt téglalap keresztmetszetű – a téglalap szélessége egységnyi, magassága b , a rúd hossza pedig l – prizmatikus rúdban

$$\begin{aligned}\sigma_x &= 0, & \sigma_y &= \frac{3f}{2b} \left(y - \frac{4y^3}{3b^2} + \frac{b}{3} \right), \\ \sigma_z &= \frac{3fl^2}{2b^3} \left(1 - \frac{4z^2}{l^2} \right) y\end{aligned}\quad (6.67a)$$

a normálfeszültségek, és

$$\tau_{xy} = \tau_{xz} = 0, \quad \tau_{yz} = -\frac{3fz}{2b} \left(1 - \frac{4y^2}{b^2} \right) \quad (6.67b)$$

a nyírófeszültségek értéke, ahol az f feladatparaméter. A rúdon nem működik térfogati terhelés.



6.22. ábra.

Ellenőrizze, hogy teljesülnek-e az egyensúlyi egyenletek. Mekkora a rúd felső, alsó és oldallapjain működő terhelés? Mi az előző kérdésre adott válasz fényében az f feladatparaméter jelentése?

Ha behelyettesítjük a

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} = \frac{3f}{2b} \left(1 - \frac{4y^2}{3b^2} \right), \quad \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} = -\frac{12fyz}{b^3}$$

és

$$\frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} = \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} = \frac{\partial \tau_{yx}}{\partial x} = \frac{\partial \tau_{zx}}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} = -\frac{3f}{2b} \left(1 - \frac{4y^2}{3b^2} \right), \quad \frac{\partial \tau_{zy}}{\partial y} = \frac{12fyz}{b^3}$$

deriváltakat a (6.11) skaláris egyensúlyi egyenletekbe, akkor azonnal adódik, hogy az első egyenlet identikusan teljesül, a második és harmadik egyenlet pedig ugyancsak teljesül:

$$\begin{aligned}\frac{\partial \tau_{yx}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} + q_y &= 0 + \frac{3f}{2b} \left(1 - \frac{4y^2}{3b^2} \right) - \frac{3f}{2b} \left(1 - \frac{4y^2}{3b^2} \right) + 0 = 0, \\ \frac{\partial \tau_{zx}}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{zy}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + q_z &= 0 + \frac{12fyz}{b^3} - \frac{12fyz}{b^3} + 0 = 0.\end{aligned}$$

Az x és $-x$ normálisú oldallapokon $\boldsymbol{\rho}_x = \mathbf{0}$ és $-\boldsymbol{\rho}_x = \mathbf{0}$ a feszültségvektor. Következésképp terheltlen a két oldallap. Az alulso lapon

$$-\boldsymbol{\rho}_y|_{-b/2} = -\sigma_y|_{-b/2}\mathbf{e}_y - \tau_{yz}|_{-b/2}\mathbf{e}_z = -\frac{3f}{2b} \left(-\frac{b}{2} + \frac{b}{6} + \frac{b}{3} \right) \mathbf{e}_y + \frac{3fz}{2b} (1-1) \mathbf{e}_z = \mathbf{0},$$

tehát ugyancsak zérus a feszültségvektor. Következésképp az alulso lap is terheletlen. A felülső lapon pedig, összhangban az

$$\rho_y|_{b/2} = \sigma_y|_{b/2}\mathbf{e}_y + \tau_{yz}|_{b/2}\mathbf{e}_z = \frac{3f}{2b} \left(\frac{b}{2} - \frac{b}{6} + \frac{b}{3} \right) \mathbf{e}_y - \frac{3fz}{2b} (1-1) \mathbf{e}_z = f\mathbf{e}_y$$

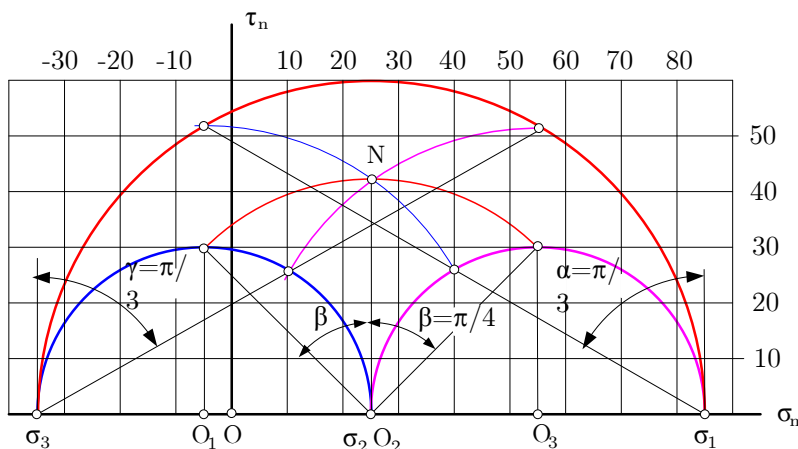
számítással konstans megoszló terhelés működik.

6.4. A vizsgálat tárgyát képző test adott P pontjában

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 85 & 0 & 0 \\ 0 & 25 & 0 \\ 0 & 0 & -35 \end{bmatrix} \text{ [MPa]} \quad \text{és} \quad \mathbf{n} = \frac{1}{2}\mathbf{e}_x + \frac{\sqrt{2}}{2}\mathbf{e}_y + \frac{1}{2}\mathbf{e}_z$$

a feszültségi tenzor mátrixa és egy a tekintett pontra illeszkedő felületelem normális egységvektora. Határozza meg a teljes feszültségi Mohr kör segítségével szerkesztéssel, valamint számítással a felületelemen ébredő σ_n és τ_n normál-, illetve nyírófeszültséget.

Vegyük észre, hogy az x , y és z tengelyek feszültségi főteengelyek és, hogy $\sigma_x = \sigma_1 = 85$ MPa, $\sigma_y = \sigma_2 = 25$ MPa és $\sigma_z = \sigma_3 = -35$ MPa a vonatkozó főfeszültségek. Ezek birtokában azonnal megszerkeszthető a Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram:



6.23. ábra.

A $\cos \alpha = n_x = 0.5$, $\cos \beta = n_y = \sqrt{2}/2$ és $\cos \gamma = n_z = 0.5$ trigonometrikus egyenleteknek $\alpha = \gamma = \pi/3$ és $\beta = \pi/4$ a számunkra érdekes megoldása. Az α , β és γ szögek ismeretében, követve a 6.12. ábra sémáját, az alábbi lépésekkel megrajzoljuk az $\alpha = \pi/3 = \text{áll.}$ és $\gamma = \pi/3 = \text{áll.}$ köríveket: a $[\sigma_1, 0]$ és $[\sigma_3, 0]$ pontokban húzott függőlegesekkel α , illetve γ szöget bezáró egyeneseket szerkesztünk. Ezek (σ_1, σ_3) , (σ_1, σ_2) , valamint (σ_3, σ_1) , (σ_3, σ_2) főkörökkel való metszésein haladnak át az O_3 , valamint O_1 középpontú $\alpha = \pi/3 = \text{áll.}$ és $\gamma = \pi/3 = \text{áll.}$ körívek. Az utóbbiak metszéspontja kiadja az $N = [\sigma_n, \tau_n]$ pontot. (Az ábra az ellenőrzés kedvéért az O_2 középpontú $\beta = \pi/4 = \text{áll.}$ körív szerkesztését is feltünteti. Ez is áthalad az N ponton.) Leolvasható az ábráról, hogy $\sigma_n \approx 25.0$ MPa és $\tau_n \approx 42.5$ MPa.

Ami a számítást illeti a

$$\rho_n = \underline{\mathbf{T}} \cdot \mathbf{n} = \frac{85}{2}\mathbf{e}_x + \frac{25\sqrt{2}}{2}\mathbf{e}_y - \frac{35}{2}\mathbf{e}_z$$

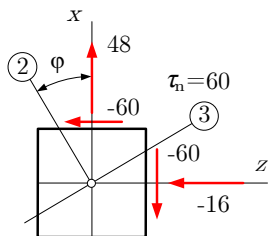
feszültségvektor ismeretében

$$\sigma_n = \mathbf{n} \cdot \boldsymbol{\rho}_n = \frac{85}{4} + \frac{25 \times 2}{4} - \frac{35}{4} = 25 \text{ MPa}$$

a normál feszültség, és

$$\tau_n = \sqrt{\boldsymbol{\rho}_n^2 - \tau_n^2} = \sqrt{\left(\frac{85}{2}\right)^2 + \left(\frac{25\sqrt{2}}{2}\right)^2 + \left(\frac{35}{2}\right)^2 - 25^2} = 42.46 \text{ MPa}$$

a nyírófeszültség. A kétféleképpen is meghatározott értékek jó egyezést mutatnak.



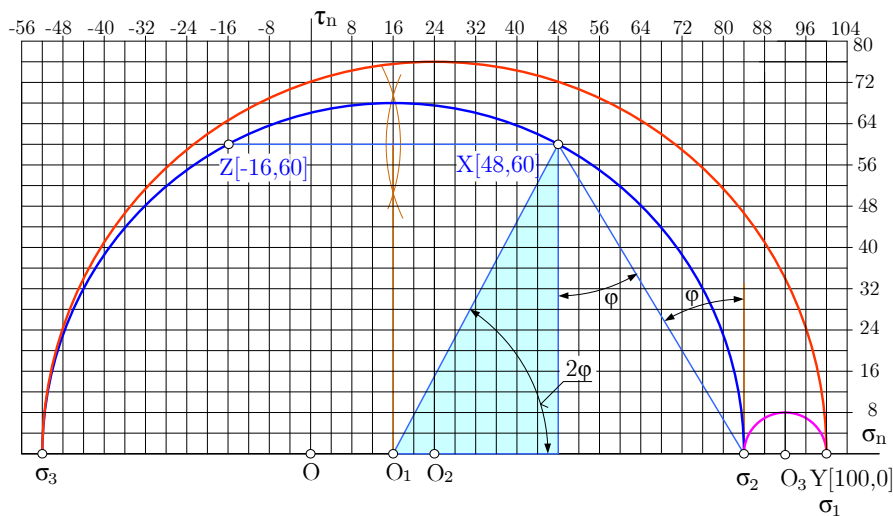
6.24. ábra.

6.5. Ismeretes a vizsgálat tárgyát képező test valamely P pontjában a feszültségi tenzor mátrixa az (x, y, z) KR-ben.

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 48 & 0 & -60 \\ 0 & 100 & 0 \\ -60 & 0 & -16 \end{bmatrix} [\text{MPa}].$$

Határozza meg Mohr-féle feszültségi kördiagram segítségével a főfeszültségeket és a feszültségi főirányokat.

A megoldás során a 6.2.4. szakaszban közölt sémát követjük. Nyilvánvaló, hogy az y irány főirány. A p, q, r irányoknak most rendre az z, x, y irányok felelnek meg. A 6.25. ábra jobboldali felső része a pozitív y tengely felől nézve szemlélteti az elemi kockán ébredő feszültségeket. Leolvasható az elemi kockáról, hogy $\tau_n = 60$ MPa. A kördiagramot szerkesztve első lépésben megrajzoljuk az $\mathbf{e}_x$ és $\mathbf{e}_z$ normálisok $X[48,60]$ és $Z[-16,60]$ képeit. Az X, Z pontokat összekötő vízszintes felező merőlegese kimetszi a σ_n tengelyből az X, Z pontokon áthaladó főkör középpontját (mint később kiderül az O_1 pontot). Az O_1, X pontok közötti távolsággal, mint R sugárral megrajzoljuk



6.25. ábra.

O_1 középpontú kör és a σ_n tengely két metszéspontja megadja a hiányzó (a jelen esetben a σ_2 és σ_3) főfeszültségeket. A három főfeszültség birtokában megszerkeszthető a másik két, azaz a (σ_1, σ_2) és (σ_1, σ_3) főkör. Az 1 jelű főtengely és az x tengely által bezárt $\varphi = \varphi_{1x}$ szög a $[\sigma_2, 0]$ és az $X[48, 60]$ pontok által meghatározott körívhez tartozó kerületi szög. A vonatkozó 2φ nagyságú középponti szög a színezéssel kiemelt derékszögű háromszögben jelenik meg. A főfeszültségek jobbsodratú KR-ének megszerkesztésekor a $\tau_{zx} = -60$ MPa feszültség irányába mértük fel a $\varphi = \varphi_{1x}$ szöget az elemi kockát szemléltető ábrarészleten.

Bár valamennyi érték leolvasható a kördiagramról, a keresett mennyiségek a megszerkesztett kördiagram alapján, a (6.27a) képletek értelemszerű alkalmazásával, számíthatók is. Az

$$R = \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_z}{2}\right)^2 + \tau_{zx}^2} = \sqrt{\left(\frac{48 + 16}{2}\right)^2 + 60^2} = 68 \text{ MPa}$$

sugár birtokában

$$\begin{aligned}\sigma_2 &= \frac{\sigma_z + \sigma_x}{2} + R = \frac{48 - 16}{2} + 68 = 84 \text{ MPa}, \\ \sigma_3 &= \frac{\sigma_z + \sigma_x}{2} - R = \frac{48 - 16}{2} - 68 = -52 \text{ MPa}\end{aligned}$$

a két hiányzó főfeszültség. A σ_1 normálfeszültség ismeretében

$$\begin{aligned}\tan \varphi_{1x} &= \tan \varphi = \frac{\sigma_1 - \sigma_x}{\tau_n} = \frac{84 - 48}{60} = 0.6, \\ \varphi_{1x} &= \varphi = \arctan 0.6 = 0.54042 \text{ radián} = 30.964^\circ.\end{aligned}$$

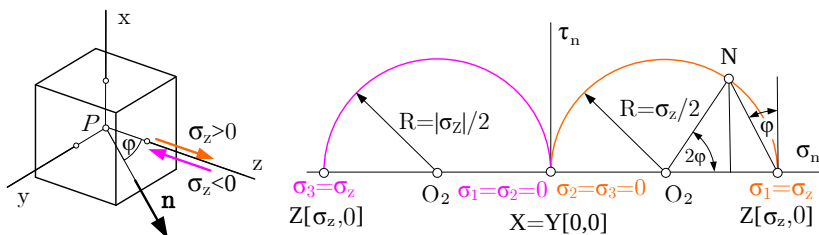
Következésképp

$$\begin{aligned}\sin \varphi &= \frac{\tan \varphi}{\sqrt{1 + \tan^2 \varphi}} = \frac{0.6}{\sqrt{1 + 0.36}} = 0.514496, \\ \cos \varphi &= \frac{1}{\sqrt{1 + \tan^2 \varphi}} = \frac{1}{\sqrt{1 + 0.36}} = 0.857493.\end{aligned}$$

Ezekkel az eredményekkel azonnal adódnak a keresett főfeszültségek irányvektorai:

$$\begin{aligned}\mathbf{e}_2 &= \cos \varphi \mathbf{e}_x - \sin \varphi \mathbf{e}_z = 0.857493 \mathbf{e}_x - 0.514496 \mathbf{e}_z, \\ \mathbf{e}_3 &= -\sin \varphi \mathbf{e}_x - \cos \varphi \mathbf{e}_z = -0.514496 \mathbf{e}_x - 0.857493 \mathbf{e}_z.\end{aligned}$$

6.6. Rajzoljuk meg, húzott és nyomott rúd esetén a teljes feszültségi Mohr-féle kördiagramot.



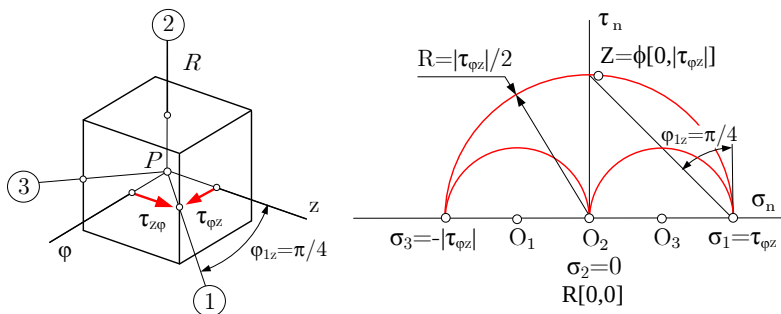
6.26. ábra.

A 6.26. ábra baloldali részlete mind húzott, mind pedig nyomott rúd esetén szemlélteti a feszültségi állapotot az elemi kockán. Leolvasható, az elemi kockáról, hogy a koordinátatengelyek főtengety. Húzás esetén $\sigma_1 = \sigma_z$, $\sigma_2 = \sigma_3 = 0$, következésképp a (σ_1, σ_2) , (σ_1, σ_3) főkörök egybeesnek, a (σ_2, σ_3) főkör pedig ponttá zsugorodik. Mivel nyomás esetén $\sigma_3 = \sigma_z$, $\sigma_1 = \sigma_2 = 0$, a (σ_1, σ_3) , (σ_2, σ_3) főkörök esnek egybe míg, a (σ_1, σ_2) főkör ponttá zsugorodik. A jobboldali ábrarészlet, a későbbiek kedvéért – elő-reutalunk itt Mohr-féle redukált feszültség fogalmát értelmező 7.2.2 szakaszra – azzal a feltételezéssel szemlélteti a vonatkozó két Mohr kört, hogy azonos a σ_z normál-feszültség abszolút értéke.

Húzást feltételezve feltünteteti az ábra az 1 jelű főtengetellyel az yz síkban φ szöget bezáró $\mathbf{n}$ normális esetén az $N[\sigma_n, \tau_n]$ pont szerkesztését. Leolvasható a jobboldali Mohr körrel, hogy

$$\sigma_n = \frac{\sigma_z}{2} (1 + \cos 2\varphi) , \quad \tau_n = \frac{\sigma_z}{2} \sin 2\varphi .$$

6.7. Rajzoljuk meg csavart kör-, vagy körgyűrűkeresztmetszetű rúd esetén a teljes feszültségi Mohr-féle kördiagramot az (R, φ, z) HKR-ben tekintve a feszültségi állapotot.



6.27. ábra.

A 6.27. ábra baloldala pozitív M_c csavarónyomaték feltételezése mellett szemlélteti a csavart rúd egy P pontjában az elemi kocka segítségével a feszültségi állapotot. Nyilvánvaló, hogy az R irány főirány, a $\sigma_R = 0$ feszültség pedig főfeszültség. Következésképp a szerkesztési séma p, q, r irányainak a φ, z, R irányok felelnek meg. Az R főirány felől tekintve az elemi kockát első lépésben megrajzoljuk a ρ_z és ρ_φ feszültségvektorok $Z[\tau_{\varphi z}, 0]$, $\Phi[\tau_{z\varphi}, 0]$ képeit a σ_n, τ_n síkon. Mivel a két pont egybeesik a KR τ_n tengelyén a két ponton áthaladó főkör közepe az egybeeső két ponton keresztül húzott függőleges és a σ_n tengely metszéspontja (a σ_n, τ_n KR origója), sugara pedig $\tau_{\varphi z}$. A főkör megrajzolása után annak figyelembevételével szerkeszthető meg a másik két főkör, hogy az origó a $\sigma_R = 0$ főfeszültség képe.

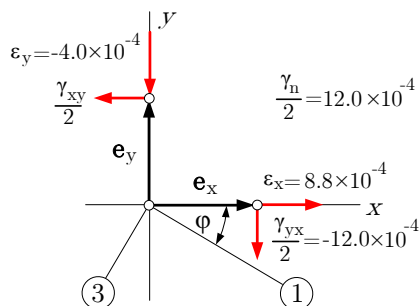
A szerkesztés eredménye a 6.27. ábra jobboldalán látható. Leolvasható az ábráról, hogy

$$\sigma_1 = |\tau_{\varphi z}| , \quad \sigma_2 = 0 , \quad \text{és} \quad \sigma_3 = -|\tau_{\varphi z}|$$

a három főfeszültség. Az is látszik, hogy $\varphi_{1z} = \pi/4$ az 1 jelű főtengetely z tengellyel bezárt szöge. Az elemi kockán megrajoltuk, $\tau_{\varphi z}$ irányába mérve első lépésben a φ_{1z} szöget, a főtengetelyek jobbsodratú KR-ét. Könnyű belátni, hogy a Mohr kör, és a főfeszültségek képletei negatív M_c csavarónyomaték (negatív $\tau_{\varphi z}$) esetén is érvényben maradnak. A főtengetelyek meghatározását erre az esetre az olvasóra hagyjuk.

6.8. Ismeretes a vizsgálat tárgyát képző test valamely P pontjában az alakváltozási tenzor mátrixa az (x, y, z) KR-ben.

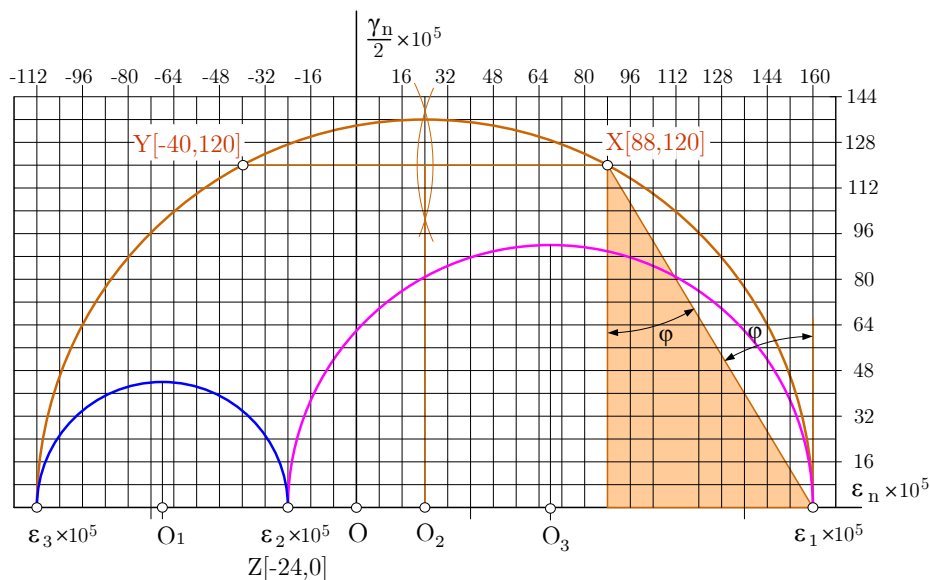
$$\underline{\underline{A}} = \begin{bmatrix} 8.8 & -12.0 & 0 \\ -12.0 & -4.0 & 0 \\ 0 & 0 & -2.4 \end{bmatrix} \times 10^{-4}.$$



6.28. ábra.

Határozza meg Mohr-féle alakváltozási kördiagram segítségével a főnyúlásokat és az alakváltozási főirányokat.

A megoldás során értelemszerűen követjük a 6.2.4. szakaszban közölt sémát, illetve a 6.5. Mintafeladat gondolatmenetét. Nyilvánvaló, hogy a z irány főirány. A p, q, r irányoknak tehát most rendre az x, y, z irányok felelnek meg. Első lépésként



6.29. ábra.

mindig megrajzoljuk az alakváltozási állapotot szemléltető elemi triédert az ismert főirány felől nézve, oly módon, hogy a p irány vízszintes legyen. A 6.28. ábra a pozitív z tengely, vagyis az ismert főirány felől nézve szemlélteti az elemi triéderen az α_x és α_y alakváltozási vektorokat. Leolvasható az elemi triéderről, hogy $\gamma_n/2 = 12.0 \times 10^{-4}$ MPa. Az alakváltozási kördiagramot szerkesztve első lépésben megrajzoljuk az α_x és α_y alakváltozási vektorokhoz tartozó $X[88,120]$ és $Z[-40,12]$ pontokat (Figyelem: az ábrán a tényleges értékek 10^5 hatvánnyal való szorzatai szerepelnek!). Az X, Y pontokat összekötő vízszintes felező merőlegese kimetszi a ε_n tengelyből az X, Y pontokon áthaladó főkör középpontját, (később látni fogjuk, hogy ez az O_2 pont). Az O_2, X pontok közötti távolsággal, mint R sugárral megrajzolt O_2 középpontú kör és az ε_n tengely két metszéspontja megadja a hiányzó (a jelen esetben a ε_1 és ε_3) főnyúlásokat. A három főnyúlás birtokában megszerkeszthető a másik két, azaz az $(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$ és $(\varepsilon_2, \varepsilon_3)$ főkör és az is világossá válik, miért használtuk az O_2 jelölést. Az 1 jelű főtengely és az x tengely által bezárt $\varphi = \varphi_{1x}$ szög az $[\varepsilon_1, 0]$ és az $X[88, 120]$ pontok által meghatározott körívhez tartozó kerületi szög. A főtengelyek jobbsodratú KR-ének megszerkesztésekor a $\gamma_{yx}/2 = -12.0 \times$ szögtorzulás irányában mértük fel a $\varphi = \varphi_{1x}$ szöget az elemi triédert szemléltető ábrarészleten. Ennek az az oka, hogy a γ_{yx} az ábrán a növekvő fajlagos nyúlás irányába mutat (ugyanúgy, mint ahogy a τ a növekvő σ irányába mutat).

Ugyan valamennyi érték leolvasható a kördiagramról, de a keresett mennyiségek kiszámíthatók a megszerkesztett kördiagram alapján is. Az

$$R = \sqrt{\left(\frac{\varepsilon_x - \varepsilon_y}{2}\right)^2 + \left(\frac{\gamma_{yx}}{2}\right)^2} = 10^{-5} \sqrt{\left(\frac{88 + 40}{2}\right)^2 + 120^2} = 13.6 \times 10^{-4}$$

sugár birtokában

$$\varepsilon_1 = \frac{\varepsilon_z + \varepsilon_x}{2} + R = \left(\frac{88 - 40}{2} + 136\right) \times 10^{-5} = 16.0 \times 10^{-4},$$

$$\varepsilon_3 = \frac{\varepsilon_z + \varepsilon_x}{2} - R = \left(\frac{88 - 40}{2} - 136\right) \times 10^{-5} = -11.2 \times 10^{-4}$$

a keresett két főnyúlás. A ε_1 főnyúlás ismeretében a színezéssel kiemelt derékszögű háromszögből

$$\tan \varphi_{1x} = \frac{2(\varepsilon_1 - \varepsilon_x)}{\gamma_n} = \frac{160 - 88}{60} = 1.2,$$

$$\varphi_{1x} = \varphi = \arctan 1.2 = 0.876\,058 \text{ radián} = 50.1944^\circ.$$

Következésképp

$$\sin \varphi = \frac{\tan \varphi}{\sqrt{1 + \tan^2 \varphi}} = \frac{1.2}{\sqrt{1 + 1.44}} = 0.768\,221,$$

$$\cos \varphi = \frac{1}{\sqrt{1 + \tan^2 \varphi}} = \frac{1}{\sqrt{1 + 1.44}} = 0.640\,184.$$

Ezekkel az eredményekkel azonnal megkapjuk a keresett főtengelyek irányvektorait:

$$\mathbf{e}_1 = \cos \varphi \mathbf{e}_x - \sin \varphi \mathbf{e}_y = 0.640\,184 \mathbf{e}_x - 0.768\,221 \mathbf{e}_y,$$

$$\mathbf{e}_3 = \sin \varphi \mathbf{e}_x + \cos \varphi \mathbf{e}_z = 0.768\,221 \mathbf{e}_x + 0.640\,184 \mathbf{e}_z.$$

6.9. Ismeretes a feszültségi tenzor diádikus előállítása:

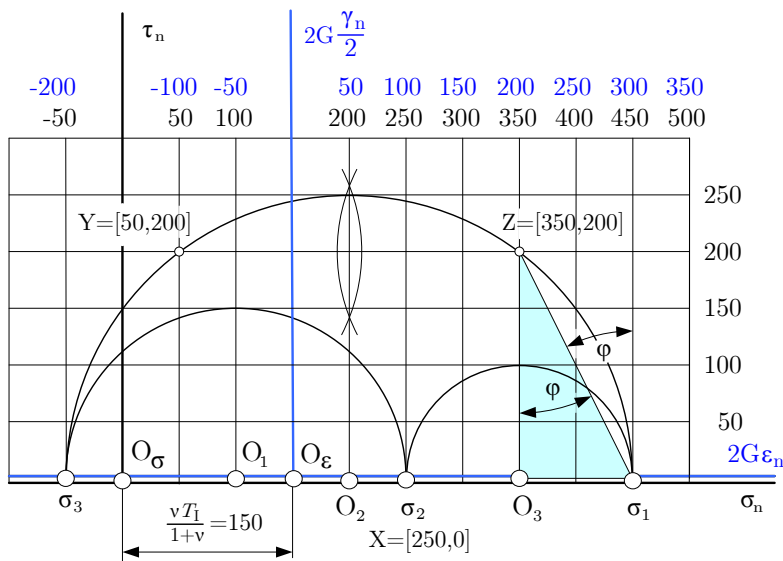
$$\mathbf{T} = 250 \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + (50 \mathbf{e}_y - 200 \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_y + (-200 \mathbf{e}_y + 350 \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_z \text{ MPa}.$$

Írja fel a feszültségi tenzor mátrixát, majd szerkessze meg az egyesített Mohr-féle feszültségi és alakváltozási kördiagramot, ha $G = 80 \times 10^3 \text{ MPa}$ és $\nu = 0.3$.

A feszültségi tenzor

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 250 & 0 & 0 \\ 0 & 50 & -200 \\ 0 & -200 & 350 \end{bmatrix} \text{ MPa}$$

mátrixáról leolvasott adatokkal, követve a 6.5. Mintapéllda lépéseit, könnyen megszerkeszthető a Mohr-féle feszültségi kördiagram. Ezért a szerkesztés lépéseit nem részletezzük:



6.30. ábra.

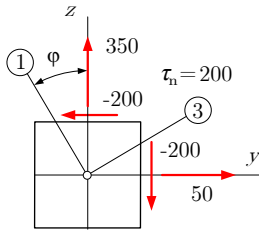
A kördiagramot szemléltető 6.30. ábráról leolvasható, hogy

$$\sigma_1 = 450 \text{ MPa}, \quad \sigma_2 = 250 \text{ MPa}, \quad \sigma_3 = -50 \text{ MPa}.$$

Az 1 jelű főtengetly z tengellyel bezárt szöge:

$$\varphi_{1z} = \arctan \frac{\sigma_1 - \sigma_z}{|\tau_{yz}|} = \arctan \frac{450 - 350}{|200|} = \arctan 0.5 = 0.463 \, 648 \text{ radián} = 26. \, 565^\circ.$$

A főtengetlyek KR-ét a megszokott módon az ismert főirány felől nézve szemlélteti a 6.31. ábra.



6.31. ábra.

A 6.4.2. szakasz szerint a megrajzolt Mohr-féle feszültségi kördiagram Mohr-féle alakváltozási kördiagramként is szolgál, ha eltoljuk az origót az abscissa tengelyen a

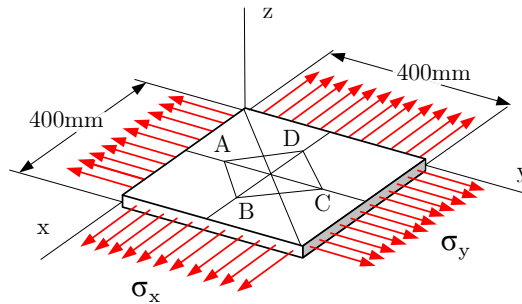
$$\frac{T_I \nu}{1 + \nu} = \frac{(250 + 50 + 350) \times 0.3}{1 + 0.3} = 150 \text{ MPa}$$

értékkel pozitív irányba, mivel $T_I \nu / (1 + \nu) > 0$. Az O_ε origójú új KR kék színű az ábrán. A vízszintes tengelyen σ_n helyett $2G\varepsilon_n$, a függőleges tengelyen pedig τ_n helyett $\gamma_n/2$ $2G$ -szerese olvasható le. Eszerint

$$2G\varepsilon_i = \sigma_i - \frac{\nu}{1 + \nu} T_I, \quad i = 1, 2, 3,$$

$$2G\varepsilon_1 = 300 \text{ MPa}, \quad 2G\varepsilon_2 = 100 \text{ MPa}, \quad 2G\varepsilon_3 = -200 \text{ MPa}.$$

6.10. A 6.32 ábrán vázolt $b = 24 \text{ mm}$ vastag négyzet alakú alumíniumlemez felső lapjára ($G = 0.26 \times 10^5 \text{ MPa}$, $\nu = 1/3$) acéltüvel négyzetet karcoltunk, oly módon, hogy az $ABCD$ négyzet átlóinak 200 mm a hossza. Az átlók egybeesnek a felső lap szimmetriatengelyeivel. A lemez oldallapjain a lemez síkjával párhuzamos egyenletesen megoszló ER működik. Az y tengellyel párhuzamos x normálisú oldalélen $\sigma_x = 78 \text{ MPa}$, az x tengellyel párhuzamos y normálisú oldalélen pedig $\sigma_y = 130 \text{ MPa}$ a megoszló ER sűrűsége. (A negatív x és y normálisú oldaléleken az ER-ek ellentettjei hatnak.) A felső és alsó palástok terheletlenek. Határozza meg, hogy mennyi (a) az l_{AC} , l_{BD} átlók hosszváltozása, (b) az l_{AB} oldalél hosszváltozása, (c) a lemez b vastagságának megváltozása és (d) a lemez V térfogatának megváltozása a terhelés hatására.



6.32. ábra.

A terhelés módjából adódik, hogy homogén a lemez feszültségi állapota és, hogy

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 78 & 0 & 0 \\ 0 & 130 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \text{ MPa}$$

a feszültségi tenzor mátrixa. Mivel a feszültségi és alakváltozási tenzorok főirányai megegyeznek és az x , y és z tengelyek a feszültségi tenzor főtengelei következnek, hogy

$\gamma_{xy} = \gamma_{yz} = \gamma_{zx} = 0$. A főnyúlások pedig a (6.36) Hooke törvény alapján számíthatók:

$$\begin{aligned}\varepsilon_x &= \frac{1}{2G} \left[\sigma_x - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right] = \frac{1}{0.52 \times 10^5} \left(78 - \frac{1}{4} \times 208 \right) = 5.0 \times 10^{-4}, \\ \varepsilon_y &= \frac{1}{2G} \left[\sigma_y - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right] = \frac{1}{0.52 \times 10^5} \left(130 - \frac{1}{4} \times 208 \right) = 1.5 \times 10^{-3}, \\ \varepsilon_z &= \frac{1}{2G} \left[\sigma_z - \frac{\nu}{1+\nu} T_I \right] = \frac{1}{0.52 \times 10^5} \left(0.0 - \frac{1}{4} \times 208 \right) = -1.0 \times 10^{-3}.\end{aligned}\quad (6.68)$$

A főnyúlások birtokában

$$\varepsilon_V = \varepsilon_x + \varepsilon_y + \varepsilon_z = 5.0 \times 10^{-4} + 1.5 \times 10^{-3} - 1.0 \times 10^{-3} = 0.001$$

a fajlagos térfogatváltozás. Az $\mathbf{e}_{AB} = e_{ABx}\mathbf{e}_x + e_{AB y}\mathbf{e}_y = \frac{\sqrt{2}}{2}\mathbf{e}_x + \frac{\sqrt{2}}{2}\mathbf{e}_y$ irányvektorral pedig

$$\varepsilon_{AB} = \mathbf{e}_{AB} \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_{AB} = e_{ABx}^2 \varepsilon_x + e_{AB y}^2 \varepsilon_y = \frac{1}{2} (5.0 \times 10^{-4} + 1.5 \times 10^{-3}) = 0.001$$

az AB irányú fajlagos nyúlás. A kapott értékekkel

$$\lambda_{AC} = l_{AC} \varepsilon_x = 200 \times 5.0 \times 10^{-4} = 0.1 \text{ mm},$$

$$\lambda_{BD} = l_{BD} \varepsilon_y = 200 \times 1.5 \times 10^{-3} = 0.3 \text{ mm}$$

és

$$\lambda_{AB} = l_{AB} \varepsilon_{AB} = \sqrt{100^2 + 100^2} \times 0.001 = 0.141421 \text{ mm}$$

a hosszváltozások,

$$\lambda_b = b \varepsilon_z = 24 \times -1.0 \times 10^{-3} = -0.024 \text{ mm}$$

a vastagság megváltozása és

$$\lambda_V = V \varepsilon_V = 400 \times 400 \times 24 \times 0.001 = 3.84 \times 10^3 \text{ mm}^3$$

a térfogatváltozás.

GYAKORLATOK

6.1. Igazolja, hogy zérus térfogati terhelés estén egyensúlyi a

$$\begin{aligned}\sigma_x &= 2GA \left[\frac{y^2 + z^2}{r^3(r+z)} - \frac{x^2}{r^2(r+z)^2} \right] & \sigma_y &= 2GA \left[\frac{x^2 + z^2}{r^3(r+z)} - \frac{y^2}{r^2(r+z)^2} \right] \\ \sigma_z &= -2GA \frac{z}{r^3}\end{aligned}$$

$$\tau_{xy} = \tau_{yx} = -2GA \frac{xy(z+2r)}{r^3(r+z)^2}, \quad \tau_{xz} = \tau_{zx} = -2GA \frac{x}{r^3}, \quad \tau_{yz} = \tau_{zy} = -2GA \frac{y}{r^3}$$

feszültségmező. A képletekben A állandó és $r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$.

6.2. A vizsgálat tárgyat képző test adott P pontjában

$$\underline{\mathbf{T}}_P = \begin{bmatrix} 80 & 0 & 0 \\ 0 & 20 & 0 \\ 0 & 0 & -40 \end{bmatrix} [\text{MPa}] \quad \text{és} \quad \mathbf{n} = \frac{1}{2}\mathbf{e}_x + \frac{1}{2}\mathbf{e}_y + \frac{\sqrt{2}}{2}\mathbf{e}_z$$

a feszültségi tenzor mátrixa és egy a tekintett pontra illeszkedő felületelem normális egységvektora. Határozza meg a Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram segítségével szerkesztéssel, majd ezt követően számítással a σ_n és τ_n feszültségek értékét.

6.3. Ismeretes a vizsgálat tárgyát képző test valamely P pontjában a feszültségi tenzor mátrixa és egy a tekintett pontra illeszkedő felületelem normális egységvektora:

$$\underline{\mathbf{T}}_P = \begin{bmatrix} 58.4 & 0.0 & -28.8 \\ 0.0 & -40.0 & 0.0 \\ -28.8 & 0.0 & 41.6 \end{bmatrix} [\text{MPa}] \quad \text{és} \quad \mathbf{n} = 0.7, \mathbf{e}_x + 0.1, \mathbf{e}_y + \frac{\sqrt{2}}{2} \mathbf{e}_z.$$

Határozza meg (a) a Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram segítségével szerkesztéssel a főfeszültségeket és a főirányokat, illetve a σ_n és τ_n feszültségeket és (b) az utóbbi két értéket, ellenőrzés céljából, számítsa is ki. (Érdemes az $\mathbf{n}$ vektort a főtengetyvek KR-ébe transzformálni az N pont szerkesztése előtt.)

6.4. Határozza meg az alábbi, az (x, y, z) KR-ben mátrixaikkal adott feszültségi tenzorok esetén: (a) a Mohr-féle teljes feszültségi kördiagram megszerkesztése alapján a főfeszültségeket, (b) a főtengetyvek KR-ét a főirányok elemi kockán történő bejelölésével, és (c) a főirányok irányvektorait.

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} -40 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -30 \\ 0 & -30 & 32 \end{bmatrix} [\text{MPa}], \quad \underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 70 & 40 & 0 \\ 40 & 10 & 0 \\ 0 & 0 & 50 \end{bmatrix} [\text{MPa}],$$

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 44 & 0 & 60 \\ 0 & -12 & 0 \\ 60 & 0 & -20 \end{bmatrix} [\text{MPa}], \quad \underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} -8 & 0 & -48 \\ 0 & 112 & 0 \\ -48 & 0 & 32 \end{bmatrix} [\text{MPa}].$$

6.5. A vizsgálat tárgyát képző test adott P pontjában

$$\underline{\mathbf{A}}_P = \begin{bmatrix} 10.0 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 4.0 & 0.0 \\ 0.0 & 0.0 & -2.0 \end{bmatrix} \times 10^{-3} \quad \text{és} \quad \mathbf{n} = \frac{\sqrt{2}}{2} \mathbf{e}_x + \frac{1}{2} \mathbf{e}_y + \frac{1}{2} \mathbf{e}_z$$

az alakváltozási tenzor mátrixa és egy a tekintett ponthoz kötött irányvektor. Határozza meg a Mohr-féle teljes alakváltozási kördiagram segítségével szerkesztéssel és ezt követően számítással az ε_n és $\gamma_n/2$ alakváltozások értékét.

6.6. Határozza meg az alábbi, az (x, y, z) KR-ben mátrixaikkal adott alakváltozási tenzorok esetén: (a) a Mohr-féle teljes alakváltozási kördiagram megszerkesztése alapján a főnyúlásokat, (b) a főtengetyvek KR-ét a főirányok elemi triéderen történő bejelölésével, (c) az ismeretlen főirányok irányvektorait, és (b) a főfeszültségeket az általános Hooke törvény felhasználásával, ha $E = 2 \times 10^5$ MPa és $\nu = 0.25$.

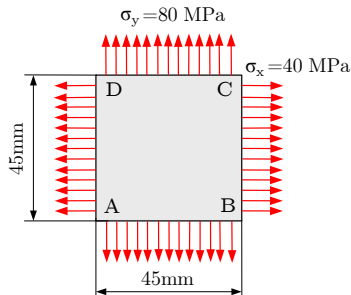
$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} -12.0 & -30.0 & 0.0 \\ -30.0 & 20.0 & 0.0 \\ 0.0 & 0.0 & 60.0 \end{bmatrix} \times 10^{-5}, \quad \underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} 32.0 & 0.0 & 20.0 \\ 0.0 & -36.0 & 0.0 \\ 20.0 & 0.0 & 2.0 \end{bmatrix} \times 10^{-5},$$

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} 5.6 & 0.0 & 6.0 \\ 0.0 & 0.0 & 0.0 \\ 6.0 & 0.0 & -0.8 \end{bmatrix} \times 10^{-3}, \quad \underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} -20.0 & 0.0 & -48.0 \\ 0.0 & -98.0 & 0.0 \\ -48.0 & 0.0 & 20.0 \end{bmatrix} \times 10^{-4}.$$

6.7. Szerkessze meg az egyesített Mohr-féle feszültségi és alakváltozási kördiagramot a 6.4 Gyakorlat feszültségtenzorai esetén, ha $G = 0.8 \times 10^5$ és $\nu = 1/3$. Számítsa ki a kördiagram felhasználásával a főnyúlásokat és ezek ismeretében a fajlagos térfogatváltozást.

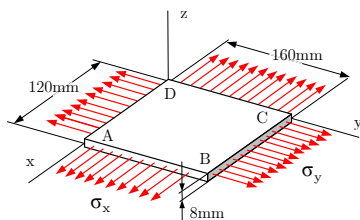
6.8. Szerkessze meg az egyesített Mohr-féle alakváltozási és feszültségi kördiagramot a 6.6. Gyakorlat alakváltozási tenzorai esetén. Számítsa ki a kördiagram felhasználásával a főfeszültségeket.

6.9. A 6.33. ábrán szemléltetett módon egy nyomástartó edény oldalára terheletlen állapotban acéltűvel $45 \times 45 \text{ mm}^2$ nagyságú négyzetet karcoltunk. Miután a nyomás elérte a tartós üzemi értéket az ábrán vázolt kéttengelyű feszültségi állapot alakult ki a négyzetben. Számítsa ki az AB és BC oldalélek, valamint az AC átló hosszváltozását, ha $G=0.8 \times 10^5 \text{ MPa}$ és $\nu=1/3$ (vagyis acélból készült a tartály).



6.33. ábra.

6.10. A 6.34. ábrán szemléltetett acéllemezben ($G = 0.8 \times 10^5 \text{ MPa}$, $\nu = 1/3$) kéttengelyű a feszültségi állapot: $\sigma_x = 80 \text{ MPa}$, $\sigma_y = 120 \text{ MPa}$. Határozza meg az AB és BC oldalélek, valamint az AC átló hosszváltozását.



6.34. ábra.

6.11. Tegyük fel, hogy a 6.34. ábrán szemléltetett acéllemezben kéttengelyű a feszültségi állapot: $\sigma_x = \sigma_o$, és emellett előírjuk, hogy zérus értékű a lemez hosszváltozása a y irányban. Mekkora σ_y és a σ_o/ε_y hányados értéke. (A rugalmassági modulus E és a Poisson tényező ν ismertnek vendő.)

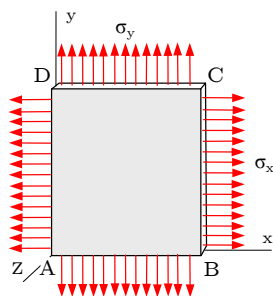
6.12. Gyakorta előfordul, hogy adott normális felületen zérus a feszültségvektor. Ilyen esetet szemléltet a 6.35. ábra téglalapalakú $ABCD$ lemeze. Ekkor az adott normálisra merőleges síkban ébredő síkfeszültségi állapotról beszélünk. Tegyük fel, hogy összhangban az ábrával a kérdéses normális a z tengellyel esik egybe. Tegyük fel továbbá, hogy ez esetben mérésekkel meghatároztuk a felületen az ε_x és ε_y fajlagos nyúlásokat. Mutassa meg, hogy a megmért fajlagos nyúlások ismeretében a

$$\sigma_x = \frac{2G}{1-\nu} (\varepsilon_x + \nu\varepsilon_y), \quad \sigma_y = \frac{2G}{1-\nu} (\varepsilon_y + \nu\varepsilon_x),$$

$$\varepsilon_z = -\frac{\nu}{1-\nu} (\varepsilon_x + \varepsilon_y)$$

(6.69)

képletekből számítható σ_x , σ_y és ε_z értéke.



6.35. ábra.

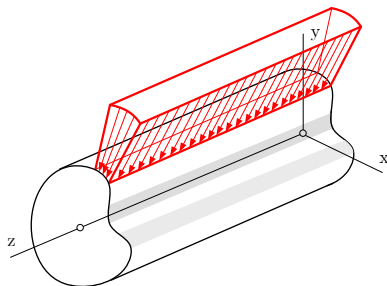
6.13. Igazolja, hogy homogén izotróp test esetén egybeesnek az alakváltozási és feszültségi tenzor főirányai.

6.14. Az alkalmazott támaszok (kényszerek) megakadályozhatják, hogy egy adott irányra – legyen ez a z irány – merőleges metszeteit tekintve állandó keresztmetszetű test egyetlen pontja se mozdjalon el ebbe az irányba. Ez esetben síkalakváltozási állapotról beszélünk, hiszen a test adott irányra merőleges valamennyi metszete sík marad és csak a saját síkjában változtatja alakját. Következésképp zérus értékű az adott

irányú fajlagos nyúlás és az adott irány és a keresztmetszetek síkjai között a fajlagos szögtorzulás: $\varepsilon_z = \gamma_{zx} = \gamma_{zy} = 0$. Mutassa meg, hogy ez esetben

$$\sigma_z = -\nu(\sigma_x + \sigma_y) , \quad \varepsilon_x = \frac{1}{2G} [\sigma_x - \nu(\sigma_x + \sigma_y)] , \quad \varepsilon_y = \frac{1}{2G} [\sigma_y - \nu(\sigma_x + \sigma_y)] . \quad (6.70)$$

Milyen megszorításnak kell a test terhelésének síkalakváltozást feltételezve eleget tenni? (A viszonyokat szemléltető 6.36. ábra nem tünteti fel a véglapok tengelyirányú mozgását megakadályozó kényszereket.)



6.36. ábra.

6.15. Mutassa meg, hogy HKR-ben

$$u = \frac{1}{2} \mathbf{T} \cdot \mathbf{A} = \frac{1}{2} (\sigma_R \varepsilon_R + \sigma_\varphi \varepsilon_\varphi + \sigma_z \varepsilon_z + \tau_{R\varphi} \gamma_{R\varphi} + \tau_{\varphi z} \gamma_{\varphi z} + \tau_{zR} \gamma_{zR}) \quad (6.71)$$

a fajlagos alakváltozási energia.

6.16. Igazolja, hogy HKR-ben

$$u = \frac{1}{4G} \left[\sigma_R^2 + \sigma_\varphi^2 + \sigma_z^2 - \frac{\nu}{1+\nu} (\sigma_R + \sigma_\varphi + \sigma_z)^2 + 2 (\tau_{R\varphi}^2 + \tau_{\varphi z}^2 + \tau_{zR}^2) \right] \quad (6.72)$$

a fajlagos alakváltozási energia a feszültség-koordinátákkal kifejezve.

6.17.* Mutassa meg, hogy az alakváltozási tenzor ismeretében a

$$u = G \left[\varepsilon_x^2 + \varepsilon_y^2 + \varepsilon_z^2 + \frac{\nu}{1-2\nu} (\varepsilon_x + \varepsilon_y + \varepsilon_z)^2 + \frac{1}{2} (\gamma_{xy}^2 + \gamma_{yz}^2 + \gamma_{zx}^2) \right] \quad (6.73)$$

módon számítható a fajlagos alakváltozási energia.

6.18.* Igazolja az előző képlet felhasználásával, hogy csak akkor pozitív a fajlagos alakváltozási energia, ha teljesülnek a $G > 0$ és $0 \leq \nu < 0.5$ egyenlőtlenségek. Miben áll a két egyenlőtlenség jelentősége?

6.19.* Mutassa meg, hogy homogén izotróp testek esetén a G/E hányados eleget tesz az $1/3 < G/E < 1/2$ egyenlőtlenségnek.

6.20.* Igazolja, kiindulva a fajlagos alakváltozási energia (6.72) alatti képletéből, hogy a

$$\sigma_n = \frac{\partial u}{\partial \varepsilon_n} , \quad \text{és} \quad \tau_{mn} = \frac{\partial u}{\partial \gamma_{mn}/2}$$

deriváltak – $m, n = x, y, z$, $m \neq n$ – az általános Hooke törvény skaláregyenleteit adják vissza. Mi lehet ennek az eredménynek a jelentősége?

7. FEJEZET

Az ellenőrzés és méretezés egyes kérdései

7.1. BEVEZETÉS

7.1.1. Az ellenőrzés és méretezés fogalma. A 3.2.7. Ellenőrzés, méretezés biztonsági tényező című szakaszban rámutattunk arra a körülményre, hogy megtervezett vagy megépített szerkezetek, gépek, vagy géprészek esetén is felmerülhet az a kérdés, hogy képes-e a megtervezett, avagy az elkészült szerkezet az üzemelés közben fellépő terheléseket olyan károsodás nélkül elviselni, amely megakadályozza a rendeltetésszerű használatot. Ezt a mérnöki feladatot *ellenőrzésnek* neveztük.

Adott funkció megvalósítására szolgáló új szerkezet, vagy gép tervezése során kitüntetett figyelmet érdemel a szerkezet, illetve részei anyagának és a geometriai méretek megválasztásának problémája, mivel az üzemeltetés illetve a használat közben fellépő terhelések nem okozhatnak tönkremenetelt, vagyis olyan károsodást, amely megakadályozza a rendeltetésszerű használatot. Ezen mérnöki feladat megoldását *méretezésnek* hívtuk.

Húzás (nyomás), azaz egytengelyű feszültségi állapot esetén, az idézett 3.2.7. számú szakasz tisztázza az n_t tényleges és az $n = n_e$ előírt biztonsági tényező szerepét, értelmezi az anyag tönkremenetelére jellemző σ_{jell} normálfeszültséget, továbbá bevezeti a σ_{meg} megengedett normálfeszültség fogalmát.

Mivel tiszta hajlítás esetén is egytengelyű a feszültségi állapot a fenti fogalmak értelemszerűen alkalmazhatók erre az esetre is.

A 4.1.9. szakasz kör és körgyűrű keresztmetszetű rudak csavarására (vagyis egy speciális kéttengelyű feszültségi állapotra) nézve tekinti át a méretezés és ellenőrzés kérdéskörét. Bevezeti a tönkremenetelre jellemző τ_{jell} nyírófeszültséget, és a τ_{meg} megengedett nyírófeszültség fogalmát. A biztonsági tényező fogalmát ugyanolyan módon értelmezi, mint fentebb az egytengelyű feszültségi állapot esetén.

Közös sajátosság a felsorolt három egyszerű igénybevétel tekintetében az, hogy az ellenőrzés, méretezés (a keresztmetszeti méretek helyes megválasztása, vagy a méretek megválasztása helyességének ellenőrzése) egy számított feszültségérték és egy megengedett feszültségérték összehasonlításán nyugszik.

Bár a biztonsági tényező és ennek révén a megengedett feszültség értékét befolyásoló körülményeket részletesen megvizsgáltuk – visszautalunk itt a 3.2.7. szakasz utolsó bekezdését megelőző felsorolásra – számos további körülményt nem vettünk figyelembe az ellenőrzés és méretezés eddig áttekintett feladatai

kapcsán. Feltételeztük ui., hogy (a) állandó (időfüggetlen) a terhelés (b) állandó keresztmetszetű a vizsgált rúd (rúdszakasz) (c) ez a rúd (rúdszakasz) a Saint-Venant elvnek megfelelően távol van a terelés bevezetésének helyétől (d) speciális (nem háromtengelyű) a feszültségi állapot.

Elvi fontosságú az a kérdés is, hogy mikor tekinthető két különböző feszültségi állapot (pl. a húzás, nyomás estén fellépő egytengelyű, a csavarásnál kialakuló kéttengelyű feszültségi állapot, vagy valamilyen háromtengelyű feszültségi állapot) egyformán veszélyesnek.

7.1.2. Az ellenőrzés és méretezés célja. A fentiek tanúsága szerint az ellenőrzés és méretezés célja annak biztosítása, hogy valamely gép vagy teherhordó szerkezet a mindennapi használatban fellépő üzemszerű erőhatásokat (terheléseket) kellő biztonsággal, adott esetben meghatározott ideig képes legyen úgy elviselni, hogy a szerkezet állapotában a terhelések hatására bekövetkező változások (pl. repedések, maradó alakváltozások, kopás hatása etc.) ne akadályozzák meg a rendeltetésszerű használatot.

Mivel a méretezés ellenőrzés meglehetősen összetett feladat világosan látnunk kell, hogy melyek azok a körülmények, amelyek döntően befolyásolják a feladat megoldását.

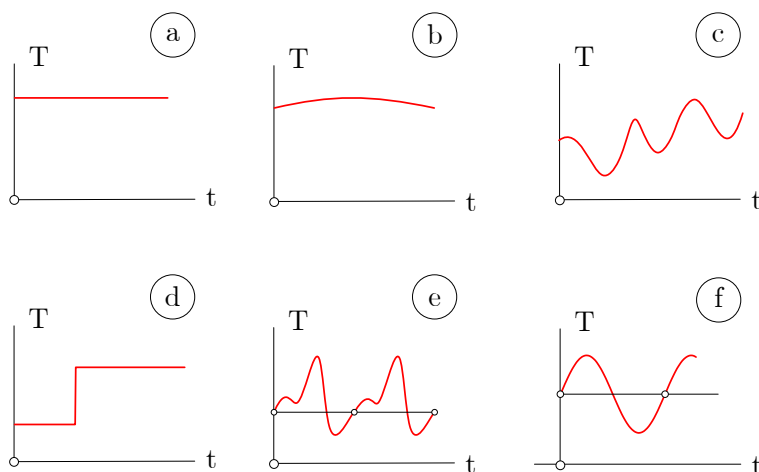
A teljesség igénye nélkül két csoportra osztjuk azokat a körülményeket, amelyek figyelembevétele nélkül nem lehetséges az ellenőrzési vagy méretezési feladat megoldása.

1. A szerkezetet jellemző adatok, részletezve:
 - (a) A szerkezet rendeltetése (épület, tartószerkezet, gép, közúti jármű, hajó, repülőgép, hajtómű, daruszerkezet etc.).
 - (b) A szerkezet geometriai kialakítása (nagysága, arányai, összetettsége).
 - (c) A szerkezet illetve részeinek anyaga (ezek viselkedése terhelés alatt: anyagegyenletek, az anyagok terhelhetősége etc.)
 - (d) A károsodás, illetve a tönkremenetel lehetséges módja (repedés, törés vagy szakadás, túlzott mértékű maradó alakváltozás illetve kopás, nem megengedhető nagyságú rugalmas alakváltozás).
 - (e) Környezeti hatások (hőmérsékletváltozás, korrózió, kopást okozó hatások).
2. A terhelés jellege (térbeli megoszlása, időbeli változása, nagysága).

Megjegyezzük, hogy terhelésnek kell tekinteni a hőmérsékletmező egyenlőtlen térbeli megoszlásának vagy a hőmérsékletváltozásnak hatását (az utóbbira a 3.5. szakasz mutat be példát).

A terhelés térbeli megoszlása, a terhelés nagysága sokféle lehet (koncentrált erők alkotta ER, térfogaton, felületen avagy vonal mentén megoszló terhelés.)

Ami a terhelés időbeli lefolyását illeti különbséget teszünk (a) statikus (időben állandó pl. a szerkezetek önsúlya), (b) időben lassan változó, (c) időben véletlenszerűen változó (pl. az útról a járműkerekre átadódó erő), (d) lökészerű (pl. kovácsológépek), (e) időben periódikusan változó és (f) tisztán szinuszos



7.1. ábra.

terhelés között. Arra az esetre, amikor egy számmal jellemezhető a terhelés nagysága (egyparaméteres a terhelés) a 7.1. ábra szemlélteti a felsorolt eseteket. A fentiek összefoglalásszerűen áttekintették a méretezés és ellenőrzés kapcsán felmerülő kérdésköröket. Ezek egy jelentős része kívül esik a Szilárdságtan (tágabb értelemben a Műszaki Mechanika) által vizsgált szakterületeken, megoldásuk további mérnöki tudományok pl. Anyagtudomány, Gépelemek, Szerszámgépek, Hő-, és Áramlástan gépek ismertetését igényli. A jelen könyv a méretezés és ellenőrzés kérdésköreit tekintve elsősorban a szilárdságtani vonatkozású problémák megoldására helyezi a hangsúlyt, megjegyezve, hogy a szerkezeti anyagok gyors fejlődése miatt még ebben a tekintetben sem törekedhet a teljességre.

7.2. MÉRETEZÉS STATIKUS TERHELÉSRE

7.2.1. Méretezési szemléletek. Mivel a terhelések rendszerint változnak az időben a statikus terhelésre történő méretezés akkor jogosult, ha a terhelés és a leterhelés egyaránt lassú (elhanyagolhatók a dinamikai hatások), míg az üzemeltetés közbeni terhelési szint jó közelítéssel állandónak tekinthető.

Az ellenőrzés és méretezés során két alapvető szemléletet szokás egymástól megkülönböztetni: ellenőrzés, méretezés

- (a) *lokális feszültségjellemző* alapján, avagy
- (b) *a teljes szerkezet viselkedésére jellemző* valamilyen *mennyiség* alapján.

A *lokális feszültségjellemző* alapján történő számítás során a szerkezet valamilyen pontjában meg kell vizsgálni a feszültségi állapotot, majd el kell dönteni ezek összehasonlításával, hogy mely pontokban tekinthető az a legveszélyesebbnek. Ha a szerkezet megfelel, akkor a ezekben a pontokban is elegendő a biztonság (megegyezik az előírt értékkel, vagy nagyobb annál) a maradó károsodást és így üzemképtelenséget okozó feszültségi állapothoz képest. Mivel a szerkezet

egyes pontjaiban egymástól általában különböző feszültségi állapotok alakulnak ki, ezek összehasonlítása megkívánja egy a feszültségi állapot veszélyességének jellemzésére használható paraméter, azaz az egyenértékű, vagy elterjedtebb néven *redukált feszültség* fogalmának bevezetését. A feszültségjellemző alapján történő számítást a fentiek alapján *feszültségcsúcsra történő ellenőrzésnek, illetve méretezésnek* nevezzük.

Szerkezeti jellemzőnek tekintjük és elsősorban jól alakítható anyagokból készült szerkezetek esetén alkalmazzuk

- (α) a szerkezet ún. *teherbírását* megadó terhelési paramétert (terhelést),
- (β) a szerkezet előírt korlátnál nagyobb *elmozdulását, alakváltozását* okozó terhelést,
- (γ) valamint a szerkezet *stabilitásvesztését* okozó terhelést.

A szerkezet *teherbírásán* általában azt a terhelési paramétert (terhelést) értjük, amely a szerkezet egyes részein jelentős maradó elmozdulásokat, alakváltozásokat okoz. Megfordítva és a fogalom világossá tétele érdekében megjegyezzük, hogy az olyan terhelést, amely csak lokálisan, a szerkezet egy kis részére kiterjedően okoz maradó alakváltozást kicsiny, elhanyagolható mértékű elmozdulások mellett számos esetben nem kell a szerkezet üzemszerű használatát megakadályozó maradó károsodást okozó terhelésnek tekinteni. Nyilvánvaló, hogy teherbírásra történő méretezés, illetve ellenőrzés során a biztonságot a szerkezetjellemző terhelési paraméterre kell vonatkoztatni.

A gépészmérnöki gyakorlatban gyakorta előfordul, különösen nagy pontosságú megmunkológépek esetén, hogy a feszültségcsúcsra történő méretezés követelményeinek teljesülése mellett a megmunkálás pontosságának biztosítására előírjuk a gép egyes részein az adott terheléshez tartozó rugalmas elmozdulások (alakváltozások) maximumát. A gépnek elegendően merevnek kell tehát lennie ahhoz, hogy a megmunkálás során fellépő terhelések hatására bekövetkező mozgások ne akadályozzák meg a munkadarab előírt pontossággal történő elkészítését. A tapasztalat szerint a merevségi követelmények sokszor sokkal szigorúbbak, mint a feszültségcsúcsra történő méretezés követelményei. Ha a merevségi követelmények teljesítése az elsődleges szempont akkor *előírt elmozdulásra, illetve merevségre* történő méretezésről, ellenőrzésről beszélünk.

Könnyen ellenőrizhető, hogy a két végén tengelye mentén nyomott hosszú vékony (karcsú) vonalzó nagyobb nyomás esetén kihajlik. A jelenség arra utal, hogy egy adott terhelés mellett az egyenes és a kihajlott alak egyaránt egyensúlyi alak lehet. A kihajlás bekövetkezése a vékony vonalzó (karcsú rúdalakú test) ún. *stabilitásvesztése*. Mivel a kihajlás bekövetkezésekor a nyomás mellett megjelenik a hajlítás is a jelenség igen veszélyes. Következésképp vizsgálni kell a vékony nyomott rudak ellenőrzése (mértezése) során, hogy felléphet-e adott terhelés esetén a *stabilitásvesztés* jelensége.

Ha a fenti három szerkezetjellemző valamelyikére méretezünk vagy ellenőrzünk, akkor szerkezet jellemzőre történik a méretezés, ellenőrzés.

7.2.2. Méretezés, ellenőrzés feszültségcsúcsra: a redukált feszültség szerepe. Az előző szakaszban rámutattunk, hogy a feszültségcsúcsra történő ellenőrzés és méretezés kulcs lépése a vizsgálat tárgyát képező test (szerkezet) egyes pontjaiban ébredő feszültségi állapotok veszélyességének összehasonlítása és ezt követően a veszélyes pont(ok) kiválasztása. Az összehasonlítás során egy-, illetve többtengelyű (két-, és háromtengelyű) feszültségi állapotokat kell szemügyre venni.

Az egytengelyű feszültségi állapotra az jellemző, hogy a főtengelyek KR-ében egyetlen főfeszültség különbözik zérustól. Húzott rúd esetén pozitív a nem zérus főfeszültség és mivel a rúd hossz tengelye párhuzamos az 1 jelű főtengellyel a főtengelyek koordináta rendszerében $\sigma_1 \geq 0$, és $\sigma_2 = \sigma_3 = 0$. Nyilvánvaló az is, hogy a tönkremenetelt okozó σ_1 mérésekkel meghatározható.

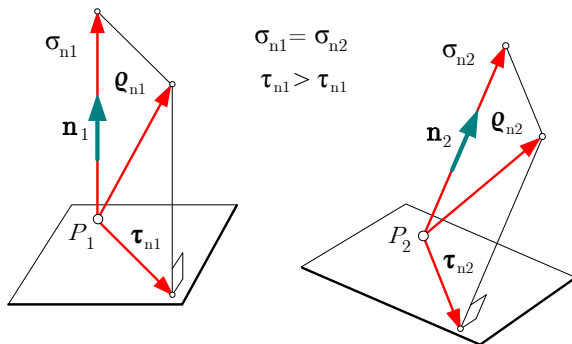
A fentiek alapján a *redukált, vagy más nevén egyenértékű feszültség* fogalmának bevezetése: a tetszőleges két-, vagy háromtengelyű feszültségi állapottal a veszélyesség szempontjából egyenértékű egytengelyű feszültségi állapothoz tartozó $\sigma_1 > 0$ főfeszültséget (húzófeszültséget) *redukált (egyenértékű) feszültségnek* nevezzük, és a σ_{red} vagy σ_e módon jelöljük. (Az utóbbi jelölés kevésbé elterjedt.)

A redukált feszültség meghatározására alkalmas számítási formula felállítása a tönkremenetellel kapcsolatos *feszültségelméletek* eredményein alapul és részint kísérleti, részint pedig elvi megfontolásokat igényel. A szakirodalom több egymástól valamelyest eltérő eredményre vezető redukált feszültséget ismer. Ennek az a magyarázata, hogy a szerkezeti anyagok tulajdonságai eltérnek egymástól (fémek tekintetében különbséget teszünk például a lágy, jól alakítható, a szívos, avagy a rideg anyagok között) és emiatt nem túl valószínű olyan egységes elmélet létezése, amely minden esetben működik. A továbbiak a fémek esetén leggyakrabban használt két elmélet, a Mohr-féle elmélet, valamint a Huber-Mises-Hencky-féle elmélet bemutatására szorítkoznak.

A *Mohr-féle elmélet*. Mohr lágyacél próbatesteken végzett nagyszámú kísérlet. Megfigyelései szerint – érdemes ehelyütt emlékeztetni az olvasót a 3.4. ábra kis széntartalmú acélokkal kapcsolatos diagramjára: a folyás kezdete és a szakadás élesen elkülönül – szét kell választani a folyás és a vele társuló maradó alakváltozás bekövetkezését, valamint a törés (szakadás) megindulását.

A folyás felléptekor az egyes anyagi részecskék elcsúsznak egymáson, az anyagi részecskék egymástól való elválása azonban nem alakul ki. Ezzel szemben a törés általában valamilyen mikrorepedésből indul ki, oly módon, hogy egy terhelési szint felett az elkezd tovább növekedni: beindul a szomszédos anyag-részek elválása. A fentiek alapján Mohr két feltevést fogalmazott meg:

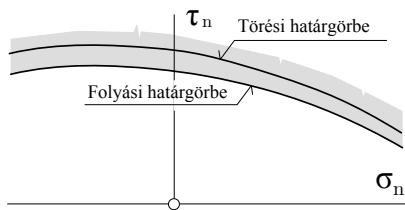
1. Valamely felületelemen ébredő feszültségvektor $\rho_n = \sigma_n \mathbf{n} + \tau_n$ felbontásában a σ_n normálfeszültség és a $\tau_n = |\tau_n|$ nyírófeszültség határozza meg, hogy bekövetkezik a felületelemen a csúszás (a maradó alakváltozás), vagy a felületelemen lévő pontok egymástól való elválása (törés).
2. Tekintsük a P_1 és P_2 pontokban az $\mathbf{n}_1$ és $\mathbf{n}_2$ normálisú felületelemeken ébredő ρ_{n1} és ρ_{n2} feszültségvektorokat – v.ö.: 7.2. ábra. Ha $\sigma_{n1} = \sigma_{n2}$



7.2. ábra.

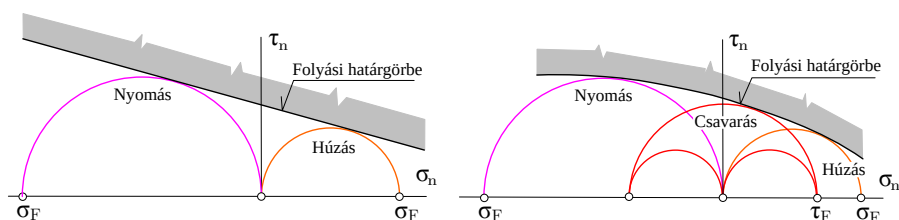
és $\tau_{n1} > \tau_{n2}$, továbbá a P_1 pontban nem lép fel csúszás (törés), akkor a P_2 pontban sem következik be csúszás (törés).

Nyilvánvaló a fentiek alapján, hogy adott szerkezeti anyag esetén valamely σ_n normál feszültséghez tartozik egy olyan τ_n nyírófeszültség, amely elérésekor megindul a csúszás (a maradót alakváltozás), illetve a törés. A csúszás fellépéséhez tartozó $[\sigma_n, \tau_n]$ pontpárok a folyási határgörbét, a törés bekövetkeztéhez tartozó $[\sigma_n, \tau_n]$ pontpárok pedig a törési határgörbét határozzák meg a teljes feszültségi Mohr kör (σ_n, τ_n) síkján. Mivel a teljes feszültségi Mohr kör körívháromszöge úgy szemlélteti az adott pont feszültségi állapotát, hogy a tetszőleges $\mathbf{n}$ normálisú felületelemen ébredő ρ_n feszültségvektor σ_n és τ_n koordinátái a körívháromszög belsejébe, vagy annak peremére esnek, veszélyesnek tekinthető a feszültségi állapot, ha a teljes feszültségi Mohr kör legnagyobb köríve metszi (belemetsz), vagy érinti, a folyási (törési) határgörbét.



7.3. ábra.

Ez azt jelenti, hogy a folyási határgörbe az egymástól különböző de a folyást éppen előidéző feszültségi állapotok Mohr köreinek burkoló görbéje a (σ_n, τ_n) síkon – a 7.3. ábra lehetséges folyási és törési határgörbéket szemléltet.

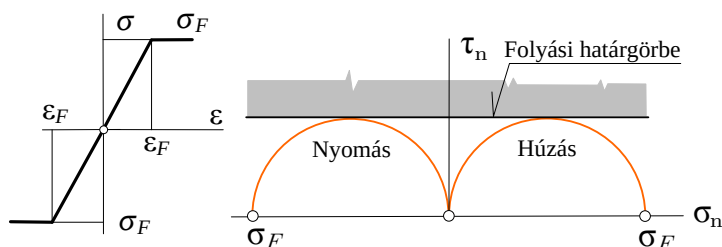


7.4. ábra.

A folyási határgörbe felvétele kísérleti eredmények felhasználásával történhet. Ha két kísérlet (húzás, nyomás) eredményét ismerjük, akkor a vonatkozó két feszültségi Mohr kör közös érintőjével közelíthetjük a folyási (törési) határgörbe gyakorlat számára legfontosabb szakaszát.

Ha három kísérlet (húzás, nyomás, vékonyfalú cső csavarása) eredményeit ismerjük, akkor az ezekhez tartozó Mohr körök közös burkológörbéje már valamivel pontosabban közelíti a keresett határgörbét. A 7.4. ábra a mondottakkal összhangban szemlélteti rideg anyagokra (ezek húzásra kevésbé terhelhetők mint nyomásra) a folyási határgörbe szerkesztését.

Különös figyelmet érdemelnek az olyan szerkezeti anyagok (lágycél, lágyszövetek – pl. alumínium etc.), amelyek húzásra és nyomásra a terhelés egy tartományában ideálisan rugalmas képlékeny testként viselkednek. Ebben az esetben,



7.5. ábra.

amint az jól látható a 7.5. ábrán megrajzolt $\sigma - \epsilon$ diagramon (ez a 3.9. ábra felidézése), hogy húzásra és nyomásra azonos nagyságú az anyag folyáshatára. Következésképpen, amint azt az fenti ábra jobb oldala világosan szemlélteti, vízszintes egyenes a folyási határgörbe. Ez egyben azt is jelenti, hogy egyformán veszélyesnek (vagy veszélytelennek) tekinthetők a tekintett szilárd test különböző pontjaiban ébredő feszültségi állapotok, ha azonos a hozzájuk tartozó Mohr körök legnagyobb átmérője. A mondottak alapján a kérdéses Mohr körök átmérőjét adó

$$\sigma_{\text{red Mohr}} = |\sigma_1 - \sigma_3| \quad (7.1)$$

feszültséget *Mohr-féle redukált (vagy egyenértékű) feszültségnek* nevezzük. Vegyük azt is észre, hogy a redukált feszültség a maximális nyírófeszültség kétszerese.

A fentiek fényében hasonlítva össze a vizsgálat tárgyát képező szerkezet pontjaiban ébredő feszültségi állapotokat megállapíthatjuk, hogy a szerkezet azon pontja (vagy pontjai) tekinthető(k) a legveszélyesebbnek a feszültségcsúcsra történő ellenőrzés, illetve méretezés során, amelyekben maximális értékű a redukált feszültség. Jelölje ezt $\sigma_{\text{red max}}$. Ennek az értéknek eleget kell tennie a

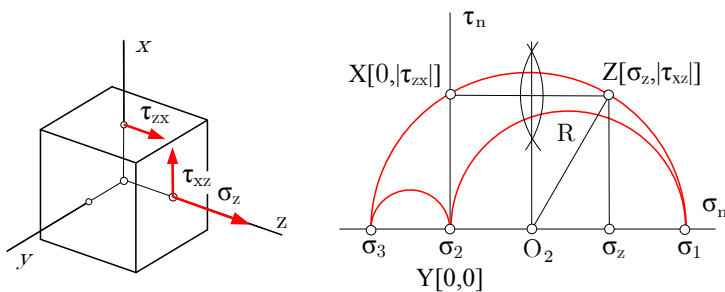
$$\sigma_{\text{red max}} \leq \sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{n} \quad (7.2)$$

egyenlőtlenségnek, ahol a 3.2.7. szakaszban mondottakkal összhangban, σ_{jell} vagy a folyáshatár, vagy a szakítószilárdság, míg n az előírt biztonsági tényező.

Mivel a valós szerkezetek terhelésének ismeretében a szerkezet feszültségi állapotát általában ismertnek vehetjük maga az ellenőrzés a fenti reláció fennállásának ellenőrzését jelenti.

A méretezés folyamán a szerkezet feltételezett terhelése és feltételezett geometriai kialakítása (méretei), valamint választott anyagának jellemzői ismeretében kell teljesíteni a (7.2) egyenlőtlenséget, amelyben a $\sigma_{\text{red max}}$ tehát a szerkezet paramétereinek (terhelés, geometriai méretek, anyagjellemzők etc.) függvénye. Néhány speciális esettől (pl. tömör körkeresztmetszetű rúd csavarása) eltekintve az ismeretlen feladatparaméterek (ezek többnyire geometriai méretek) száma általában nagyobb, mint egy. Az ilyen esetekben egyéb tervezési szempontok figyelembevétele mellett kell kielégíteni többnyire valamely geometriai jellemző alkalmas megválasztásával a fenti egyenlőtlenséget.

Kiolvasható a (7.2) alatti értelmezésből, hogy a Mohr-féle redukált feszültség számítása a legnagyobb és legkisebb főfeszültség ismeretét igényli. Mivel a rudakból felépített szerkezetekben gyakran előfordul, hogy a veszélyes pontokban (a) zérus értékű az egyik koordinátasíkon ébredő feszültségvektor, és (b) eltűnik emellett egy másik normálfeszültség is, ezért ez az eset külön figyelmet érdemel. A viszonyokat szemléltető 7.6. ábrán zérus értékű a ρ_y feszültségvektor



7.6. ábra.

és a σ_x normálfeszültség. Leolvasható a Mohr-féle feszültségi kördiagramról, hogy a jelen esetben

$$\sigma_{1,3} = \frac{\sigma_z}{2} \pm R = \frac{\sigma_z}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{\sigma_z}{2}\right)^2 + \tau_{xz}^2}.$$

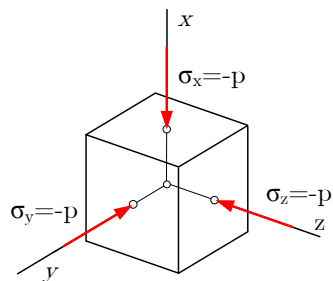
Következésképp

$$\sigma_{\text{red Mohr}} = |\sigma_1 - \sigma_3| = \sqrt{\sigma^2 + 4\tau^2}, \quad (7.3)$$

ahol most $\sigma = \sigma_z$ és $\tau = \tau_{xz}$.

A *Huber-Mises-Hencky-féle elmélet* A szilárd test energetikai állapotával foglalkozó 6.5.2. szakaszban a (6.56) és (6.57) képletekkel két részre, fajlagos torzítási és fajlagos térfogatváltozási energiára bontottuk fel a teljes fajlagos alakváltozási energiát. A Huber-Mises-Hencky-féle redukált feszültség fogalmának értelmezése során, amint azt lentebb látni fogjuk, ez a felbontás alapvető szerepet játszik.¹

A kísérleti eredmények szerint hidrosztatikus nyomással, a vonatkozó hidrosztatikus feszültségi állapotot a 7.7. ábra szemlélteti, nem lehet maradó alakváltozást létrehozni. Hidrosztatikus feszültségi állapot esetén a feszültségi tenzornak bármely irány főiránya, és bármely irányban $-p$ értékű, azaz azonos a főfeszültség. Másként fogalmazva izotróp tenzor a feszültségi tenzor. (Visszaautalunk itt egyrészt a 6.2.3. szakaszt megelőző utolsó bekezdésre, valamint az izotróp tenzor fogalmának az (1.84) képlet kapcsán történő bevezetésére.)



7.7. ábra.

A fentebb mondottak alapján hidrosztatikus nyomás esetén rugalmas marad az alakváltozás függetlenül az alkalmazott nyomás értékétől. Hidrosztatikus feszültségi állapot esetén az alakváltozási tenzorra felírt (6.32a) Hooke törvény szerint az alakváltozási tenzor az izotróp feszültségi tenzor és az ugyancsak izotróp egységtenzor súlyozott összege. Következik tehát, hogy az alakváltozási tenzor is izotróp (gömbi) tenzor, amelyhez az előzőek alapján csak tiszta térfogatváltozás tartozik – nem jön létre torzulás a test geometriájában.

Következésképp magától értetődő az a feltevés, hogy csak akkor fejlődik ki maradó alakváltozás, ha a fajlagos torzítási energia egy az adott anyagra jellemző $u_{T \text{ jell}}$ értéket ér el.

A fajlagos torzítási energiát adó (6.56) képletben a főtengelek KR-ében $\sigma_x = \sigma_1$, $\sigma_y = \sigma_2$, $\sigma_z = \sigma_3$ és $\tau_{xy} = \tau_{yz} = \tau_{zx} = 0$. Ez azt jelenti, hogy háromtengelyű feszültségi állapotra

$$u_{T \text{ jell}} = \frac{1}{12G} [(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_3 - \sigma_1)^2] \quad (7.4a)$$

¹Titus Maximilien Huber (1872-1950), Richard Edler von Mises (1883-1953), Heinrich Hencky (1885-1951)

a fajlagos torzítási energia értéke a maradó alakváltozás kezdetekor. Egytengelyű feszültségi állapot esetén, feltéve hogy ez a feszültségi állapot is a maradó az alakváltozás kezdetéhez tartozik, ugyanez az érték a $\sigma_x = \sigma_1 = \sigma_{\text{red HMH}}$, $\sigma_y = \sigma_2 = 0$, $\sigma_z = \sigma_3 = 0$ és $\tau_{xy} = \tau_{yz} = \tau_{zx} = 0$ helyettesítésekkel adódik a (6.56) képletből:

$$u_{\text{Tjell}} = \frac{1}{12G} 2\sigma_1^2 = \frac{1}{12G} 2\sigma_{\text{red HMH}}^2. \quad (7.4b)$$

Itt $\sigma_{\text{red HMH}}$ a Huber-Mises-Hencky-féle redukált feszültség. A (7.4) képletek egybevetése szerint

$$\sigma_{\text{red HMH}} = \sqrt{\frac{1}{2} [(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_3 - \sigma_1)^2]} \quad (7.5)$$

a Huber-Mises-Hencky-féle redukált feszültség formulája, ha a főtengek KR-ében vagyunk.

Hasonló gondolatmenettel adódik, hogy az (x, y, z) KR-ben

$$\sigma_{\text{red HMH}} = \sqrt{\frac{1}{2} [(\sigma_x - \sigma_y)^2 + (\sigma_y - \sigma_z)^2 + (\sigma_z - \sigma_x)^2 + 6(\tau_{xy}^2 + \tau_{yz}^2 + \tau_{zx}^2)]} \quad (7.6)$$

a Huber-Mises-Hencky-féle redukált feszültség értéke. A 7.6. ábrán szemléltetett kéttengelyű feszültségi állapot esetén a fenti képletből

$$\sigma_{\text{red HMH}} = \sqrt{\frac{1}{2} [\sigma_z^2 + \sigma_z^2 + 6\tau_{xy}^2]} = \sqrt{\sigma^2 + 3\tau^2} \quad (7.7)$$

a Huber-Mises-Hencky-féle redukált feszültség. A (7.3) és (7.7) képletek egyesített formában is felírhatók:

$$\sigma_{\text{red HMH}} = \sqrt{\sigma^2 + \beta\tau^2}, \quad \beta = \begin{cases} 3 & \text{HMH} \\ 4 & \text{Mohr} \end{cases}. \quad (7.8)$$

Ismét felhívjuk az olvasó figyelmét, hogy ne feledkezzen meg a képlet alkalmazásának a 7.6. ábra kapcsán részletezett (a) és (b) feltételeiről.

7.2.3. A Mohr-, és HMH-féle redukált feszültség összehasonlítása. A kétféle redukált feszültség értelemszerűen különböző értékeket szolgáltat. A 7.6. ábrán vázolt kéttengelyű feszültségi állapotra a (7.8) képlet szerint a HMH-féle redukált feszültség ad kisebb értéket. Az alábbiakban röviden áttekintjük hogyan változik általában a kétféle redukált feszültség aránya. A redukált feszültségeket értelmező (7.1) és (7.5) összefüggések egybevetése alapján

$$\frac{\sigma_{\text{red HMH}}}{\sigma_{\text{red Mohr}}} = \sqrt{\frac{1}{2} \left[\left(\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{\sigma_1 - \sigma_3} \right)^2 + \left(\frac{\sigma_2 - \sigma_3}{\sigma_1 - \sigma_3} \right)^2 + \left(\frac{\sigma_3 - \sigma_1}{\sigma_3 - \sigma_1} \right)^2 \right]} \quad (7.9)$$

a kétféle redukált feszültség aránya. Legyen

$$\chi = \frac{\sigma_2 - \sigma_3}{\sigma_1 - \sigma_3} \quad (7.10)$$

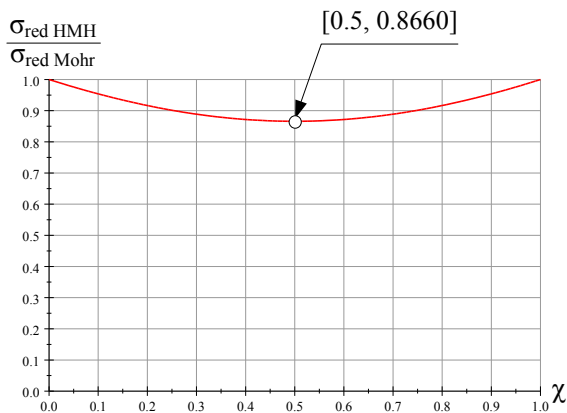
egy a feszültségi állapotra jellemző dimenziómentes paraméter. Adott σ_1 és σ_3 mellett $\sigma_2 \in [\sigma_3, \sigma_1]$. Következésképp χ a $[0, 1]$ intervallumban változik: $\sigma_2 = \sigma_3$ -ra $\chi = 0$, $\sigma_2 = \sigma_1$ esetén pedig $\chi = 1$. Nyilvánvaló, hogy

$$\frac{\sigma_1 - \sigma_2}{\sigma_1 - \sigma_3} = \frac{\sigma_1 - \sigma_3 - \sigma_2 + \sigma_3}{\sigma_1 - \sigma_3} = 1 - \chi. \quad (7.11)$$

A (7.10) és (7.11) képletek helyettesítése a redukált feszültségek viszonyszámát adó (7.9) összefüggésbe a

$$\frac{\sigma_{\text{red HMH}}}{\sigma_{\text{red Mohr}}} = \sqrt{\frac{1}{2} [(1 - \chi)^2 + \chi^2 + 1]} = \sqrt{\chi^2 - \chi + 1} \quad (7.12)$$

eredményre vezet.



7.8. ábra.

Leolvasható a $\sigma_{\text{red HMH}}/\sigma_{\text{red Mohr}}$ hányadost a 7.8. ábrán a χ dimenziómentes paraméter függvényében szemléltető diagramról hogy $\chi = 0.5$ esetén maximális az eltérés értéke és ez 13.4%. Nem nehéz ellenőrizni, hogy a csavarási feladatban például pont ekkora a kétféle redukált feszültség eltérése.

Összetett igénybevételek prizmatikus rudakban

8.1. BEVEZETÉS

8.1.1. Az összetett igénybevétel fogalma. Egyenes középvonalú rudalakú testek esetén különbséget tettünk a 2.3.5 szakaszban az $\mathbf{e}_z$ normálisú keresztmetszeten megoszló ρ_z sűrűségvektorú belső ER $\mathbf{F}_S$ eredőjének és a keresztmetszet súlypontjára vett $\mathbf{M}_S$ nyomatékának felbontását tekintve az N rúderő, a T_x , T_y nyíróerő, továbbá az M_c csavarónyomaték és M_{hx} , M_{hy} hajlítónyomaték között. Az utóbbi, hatását és jellegét tekintve négyfajta (rúderő, nyíróerő, csavarónyomaték és hajlítónyomaték) mennyiséget igénybevételeknek neveztük. A rúderő, kör és körgyűrű keresztmetszetű rúd esetén a csavarónyomaték, valamint tiszta hajlítás esetén a hajlítónyomaték hatására kialakuló szilárdságtani állapotok meghatározásával a Szilárdságtan alapkísérletei I., II. és III. című fejezetekben foglalkoztunk.

Megjegyezzük hogy a húzást (nyomást), csavarást és tiszta hajlítást szokás *egyszerű igénybevételeknek* is nevezni.

A jelen fejezet azokra a mérnöki gyakorlatban előforduló esetekre fordítja figyelmét, amikor nem egy, hanem egynél több igénybevétel hatására kialakuló szilárdságtani állapot a vizsgálat tárgya. Az egyszerűbb szóhasználat kedvéért *összetett igénybevételekről* beszélünk, ha egynél több az igénybevételek száma. A figyelembe vett igénybevételek száma és jellege alapján különbséget teszünk majd (1) húzás (nyomás) és egyenes hajlítás, (2) ferde hajlítás, (3) excentrikus húzás (nyomás), (4) húzás (nyomás) és csavarás, (5) hajlítás és csavarás, (6) húzás (nyomás), hajlítás és csavarás, valamint (7) hajlítás és nyírás között.

Zömök rúdról fogunk beszélni, ha a rúd hossza nem haladja meg a keresztmetszet maximális méretének mintegy 5~10-szeresét. Ellenkező esetben karcsú a rúd. Karcsú rudak és negatív rúderő (nyomóerő) esetén különleges figyelemmel kell eljárni, mivel ekkor stabilitásvesztés (nem kívánatos kihajlás) léphet fel. Ilyen esetekben az összetett igénybevételek hatására kialakuló feszültségi állapotok meghatározása mellett azt a kérdést is vizsgálni kell, hogy valóban bekövetkezhets-e stabilitásvesztés.

8.1.2. A szuperpozíció elve. Visszaidézve, hogy a Szilárdságtan 6.6. szakaszban áttekintett alapegyenletei (a kinematikai egyenlet, a Hooke törvény és az egyensúlyi egyenlet) lineáris egyenletek és hogy az összetett igénybevételű rudak esetére érvényes összefüggések valójában az említett szilárdságtani egyenletek megoldásai, következik, hogy az összetett igénybevételű rudak elmozdulási,

alakváltozási és feszültségi állapota az egyes igénybevételekhez tartozó elmozdulási, alakváltozási és feszültségi állapotok ismeretében az ún. *szuperpozíció elv* felhasználásával számíthatók. Az elv lineáris egyenletekkel (egyenletrendszerrel) leírható függvénykapcsolatok esetén alkalmazható, hiszen ezekre fennáll az (1.2) képlet (emlékeztetjük az olvasót a homogén lineáris függvény idézett képletéhez tartozó értelmezésére is):

$$f(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) = \lambda_1 f(x_1) + \lambda_2 f(x_2) .$$

Szavakban: a λ_1 súlyú x_1 és λ_2 súlyú x_2 hatások együttesének eredménye (f értéke a $\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2$ helyen) az x_1 és x_2 hatások eredményeinek (az f_1 és f_2 értékeknek) λ_1 és λ_2 -vel súlyozott összege.

Kis alakváltozások és elmozdulások esetén a rudak igénybevételei (a rúderő, nyíróerő, csavarónyomaték és hajlítónyomaték) a statika vonatkozó egyensúlyi egyenletei szerint homogén lineáris függvényei a rúdra működő külső erőknek. Ugyancsak homogén lineáris függvénye a Szilárdságtan alapkísérletei I., II. és III. fejezetek szerint az alakváltozási és feszültségi tenzorok valamennyi eleme a rúderőnek, illetve a csavaró-, és hajlítónyomatéknak. Ez azt jelenti, hogy két (vagy három) igénybevétel együttes hatása, összhangban a szuperpozíció elvvel, a külön-külön tekintett igénybevételek hatásainak összeadásával állítható elő. Jelölje rendre $\mathbf{A}'$, $\mathbf{T}'$ és $\mathbf{u}'$, továbbá $\mathbf{A}''$, $\mathbf{T}''$ és $\mathbf{u}''$ két különböző igénybevétel esetén az alakváltozási és feszültségi tenzort, illetve az elmozdulásmezőt. A szuperpozíció elvnek megfelelően

$$\mathbf{A} = \mathbf{A}' + \mathbf{A}'' ,$$

$$\mathbf{T} = \mathbf{T}' + \mathbf{T}'' ,$$

$$\mathbf{u} = \mathbf{u}' + \mathbf{u}''$$

a két igénybevétel együttes hatására (a két igénybevétel mint összetett igénybevétel hatására) kialakuló alakváltozási és feszültségi tenzor, illetve elmozdulásmező. Több – három, vagy négy – együtt fellépő igénybevétel hatását értelemszerűen ugyancsak a szuperpozíció elv felhasználásával számítjuk.

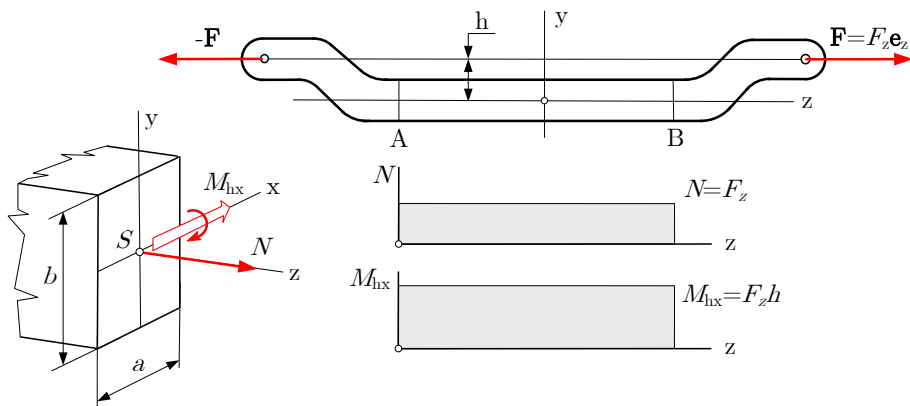
Megjegyezzük, hogy a konkrét feladatokban a feszültségi állapotot határozzuk meg elsőként. Az alakváltozási viszonyokat többnyire a HOOKE törvény felhasználásával tisztázzuk.

Érdemes felhívni arra is a figyelmet, hogy az energetikai állapotok tekintetében nem alkalmazható a szuperpozíció elv, mivel a (6.48) képlet szerint a fajlagos alakváltozási energia kvadratikusság (és nem lineáris) függvénye a feszültségeknek (és rajtuk keresztül az igénybevételeknek).

8.2. HÚZÁS (VAGY NYOMÁS) ÉS EGYENES HAJLÍTÁS

Feltételezzük, hogy (a) a prizmatikus rudat terhelő tengelyirányú erő a rúd hossz tengelye, valamint a keresztmetszetek egyik fő tengelye által kifeszített síkban működik, (b) a tengelyirányú erő hatásvonalát nem esik egybe a rúd hossz tengelyével. Ha szimmetriasík a rúd z hossz tengelye és az y tengely által kifeszített sík, továbbá a szimmetriasíkban működő tengelyirányú erő hatásvonalát

különbözik a z tengelytől, akkor mindkét feltevés teljesül. A 8.1. ábrán szemléltetett és az yz síkra szimmetrikus téglalap keresztmetszetű kart excentrikusan húzza az $\mathbf{F} = F_z \mathbf{e}_z$ erő. Az ábra feltünteti a kar AB szakaszának igénybevételi ábráit, valamint a $z=0$ keresztmetszetet, amelyen feltüntettük a belső erőrendszer $N = F_z$ eredőjét, továbbá súlyponti $M_{hx} = F_z h$ nyomatékát.



8.1. ábra.

Leolvasható az igénybevételi ábrákról, hogy az AB szakaszon húzás plusz hajlítás a kar igénybevétele. Mivel mindkét igénybevétel egytengelyű feszültségi állapotot hoz létre, és a z irányú normálfeszültség az egyedüli nem zérus feszültség, a (3.15) és (5.15)₂ képletek, valamint a szuperpozíció elv felhasználásával írhatjuk, hogy

$$\sigma_z = \sigma'_z + \sigma''_z,$$

ahol

$$\sigma'_z = \frac{N}{A}; \quad \sigma''_z = \frac{M_{hx}}{I_x} y.$$

Következésképp

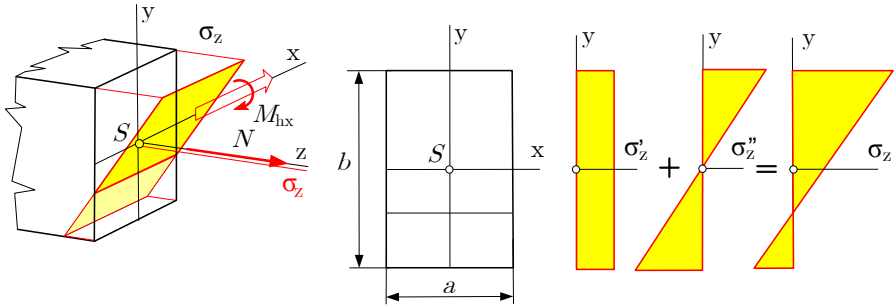
$$\sigma_z = \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x} y \quad (8.1)$$

az egyetlen nem zérus feszültség képlete és

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}' + \underline{\mathbf{T}}'' = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x} y \end{bmatrix} \quad (8.2)$$

a feszültségi tenzor mátrixa.

A 8.2. ábra szemlélteti, részint axonometrikusan a keresztmetszeten, részint pedig a szuperpozíció elvét is demonstrálva az y tengely mentén a σ_z normál-feszültségek megoszlását.



8.2. ábra.

A normál-feszültség abszolút értéke az $y = b/2$ és $y = -b/2$ oldaléleken a legnagyobb. A (8.1) képletből, kihasználva a keresztmetszeti tényező (5.35) alatti értelmezését

$$\sigma_{\max \text{ húzás}} = \left| \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{K_x} \right| \quad \text{és} \quad \sigma_{\max \text{ nyomás}} = \left| \frac{N}{A} - \frac{M_{hx}}{K_x} \right| \quad (8.3)$$

a feszültségi maximumok értéke.

Mivel egytengelyű a feszültségi állapot érvényes az egyszerű Hooke törvény. Értelmszerűen alkalmazva a (3.16) és (3.14) képleteket, továbbá figyelembe véve emellett, hogy nincs szögtorzulás írhatjuk, hogy

$$\varepsilon_z = \frac{\sigma_z}{E}, \quad \varepsilon_k = \varepsilon_x = \varepsilon_y = -\nu \varepsilon_z, \quad (8.4)$$

$$\gamma_{xy} = \gamma_{yz} = \gamma_{zx} = 0.$$

A fenti adatokkal

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} -\nu \varepsilon_z & 0 & 0 \\ 0 & -\nu \varepsilon_z & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon_z \end{bmatrix}, \quad \varepsilon_z = \frac{1}{E} \left(\frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x} y \right) \quad (8.5)$$

az alakváltozási tenzor mátrixa.

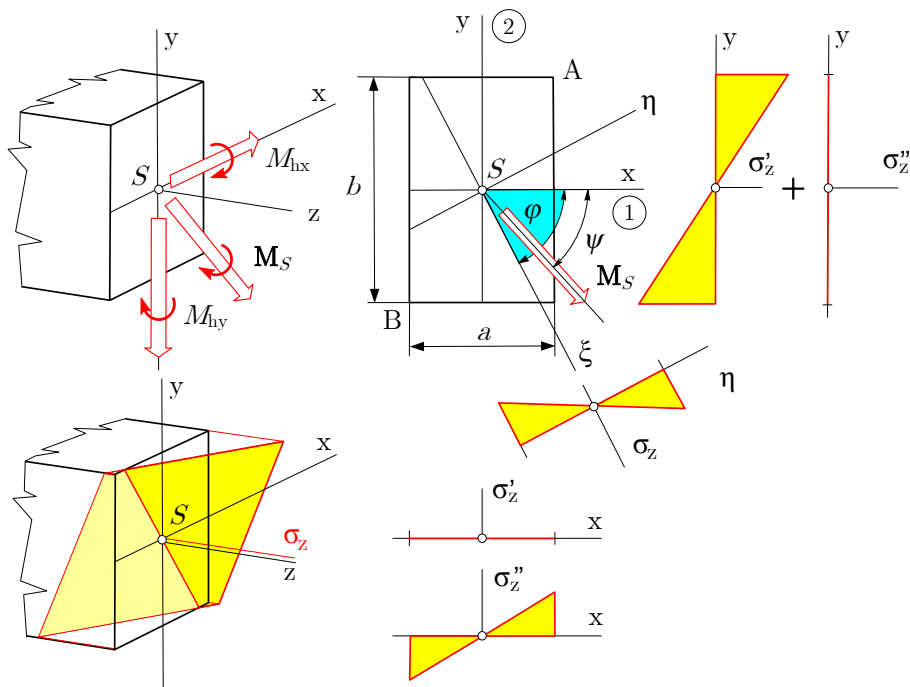
Az 5.3. szakaszban rámutattunk, hogy ferde hajlítás esete forog fenn, ha a rúd keresztmetszetén ébredő belső erőrendszer súlypontra számított $\mathbf{M}_S$ nyomatéka nem párhuzamos a keresztmetszet valamelyik főtengelyével. Az 5.3.5. szakasz megadja a feszültségek számításának képleteit is. Ha egybeesik a keresztmetszet súlypontjához kötöttnek gondolt x és y tengely a keresztmetszet 1 és 2 jelű főtengelyével, akkor az (5.83) összefüggéssel számítható ferde hajlítás esetén a σ_z normál-feszültség értéke.

A jelen szakaszban a szuperpozíció elvét alkalmazva tekintjük át a ferde hajlítás esetét. Tegyük fel ismét, hogy a keresztmetszet súlypontjához kötöttnek gondolt x és y tengely egybeesik a keresztmetszet 1 és 2 jelű (vagy 2 és 1 jelű)

főtengelyével. Jelölje összhangban az eddigiekkel σ'_z az x tengely, σ''_z pedig az y tengely körüli egyenes hajlításból adódó normálfeszültséget. Nyilvánvaló, hogy a teljes normálfeszültség a kettő összege:

$$\sigma_z = \sigma'_z + \sigma''_z. \quad (8.6)$$

Téglalap alakú keresztmetszet esetére a 8.3. ábra mutatja a viszonyokat. Feltünteteti axonometrikus ábrázolásban a rúd kiragadott keresztmetszetét és a keresztmetszet súlypontjához kötötten szemlélteti a keresztmetszeten ébredő belső ER $\mathbf{M}_S$ nyomatékát a súlypontra. Feltünteteti emellett



8.3. ábra.

a nyomatékvektor $\mathbf{M}_S = M_x \mathbf{e}_x + M_y \mathbf{e}_y = M_{hx} \mathbf{e}_x - M_{hy} \mathbf{e}_y$ felbontását is (pozitívnak tekintve az M_{hx} és M_{hy} hajlítónyomatékokat). Ha visszaidézzük, hogy az x tengely körüli egyenes hajlítás esetén az (5.15)₂ képlet szerint számítjuk a normálfeszültséget, majd értelemszerű betűcserékkel alkalmazzuk a képletet az y tengely körüli egyenes hajlításra (M_{hx} helyett M_{hy} -t, y helyett x -et, I_y helyett I_x -et kell írni), vagy ami ugyanaz a σ''_z normálfeszültség számítására, akkor a (8.6) összefüggésből a korábbiakkal egyező

$$\sigma_z = \underbrace{\frac{M_{hx}}{I_x} y}_{\sigma'_z} + \underbrace{\frac{M_{hy}}{I_y} x}_{\sigma''_z} \quad (8.7)$$

képlet adódik a normálfeszültség számítására a keresztmetszeten. A fenti képlet-re vezető gondolatmenetben csak az játszott szerepet, hogy egyenes hajlításokat szuperponálunk: mindegy tehát, hogy az x és y tengelyek az 1 és 2 jelű, vagyis pedig a 2 és 1 jelű főtengetekkel esnek egybe.

A teljesség kedvéért felírjuk a feszültségi tenzor mátrixát is:

$$\underline{\mathbf{T}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{M_{hx}}{I_x}y + \frac{M_{hy}}{I_y}x \end{bmatrix}. \quad (8.8)$$

A 8.3. ábra külön KR-ekben szemlélteti a σ'_z , σ''_z normálfeszültségek eloszlását az x és y tengelyek mentén, valamint axonometrikusan is ábrázolja a σ_z feszültségek megoszlását a keresztmetszet felett. Nyilvánvaló a (8.7) képletből, hogy síkfelület a $\sigma_z(x, y)$ felület – az ábra ezzel természetesen összhangban van.

A

$$\sigma_z = 0 = \frac{M_{hx}}{I_x}y + \frac{M_{hy}}{I_y}x \quad (8.9)$$

egyenlet a keresztmetszet semleges tengelyének a zérusvonalnak az egyenlete. Ezt az egyenest, amely most a súlyponton is áthalad, ξ jelöli az ábrán. Az ábra feltünteti a zérusvonala a súlypontban merőleges η tengely mentén ébredő feszültségek eloszlását is. Ezt ismét külön KR-ben rajzoltuk meg.

Felhasználva az ábra jelöléseit a

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{I_x}{I_y} \left| \frac{M_{hy}}{M_{hx}} \right| = \frac{I_x}{I_y} \operatorname{tg} \Psi = \frac{I_1}{I_2} \operatorname{tg} \Psi \quad (8.10)$$

alakban kapjuk a zérusvonal $\operatorname{tg} \varphi$ meredekségét. A φ és Ψ szögeket az x tengelytől mérjük. Mindkét szög ugyanabba a síknegyedbe esik.

Kiolvasható a fenti képletből, hogy általában különbözik a semleges tengely és az $\mathbf{M}_S$ hajlítónyomaték vektor meredeksége. Egybeesés csak akkor lehetséges, ha megegyezik a két főtehetetlenségi nyomaték, azaz ha $I_1 = I_2$. Ez esetben azonban bármely súlyponti tengelyre ugyanolyan értékű a tehetetlenségi nyomaték: minden tengely tehetetlenségi főtenget. Következésképp a hajlítás nem ferde, hanem egyenes. (Pl. körkeresztmetszetű vagy négyzet keresztmetszetű rúd esetén.)

A normálfeszültségek $\sigma_{\max} = \max |\sigma_z|$ maximuma a zérus tengelytől legtávolabb fekvő pontokban ébred – az ábrán vázolt esetben az A és B pontokban. Ezek, valamint a megengedett feszültség(ek) ismeretében történhet meg a rúd méretezése, ellenőrzése. Megjegyezzük, hogy külön figyelmet igényel az az eset, amikor a rúd anyaga nem egyformán viselkedik húzásra, illetve nyomásra.

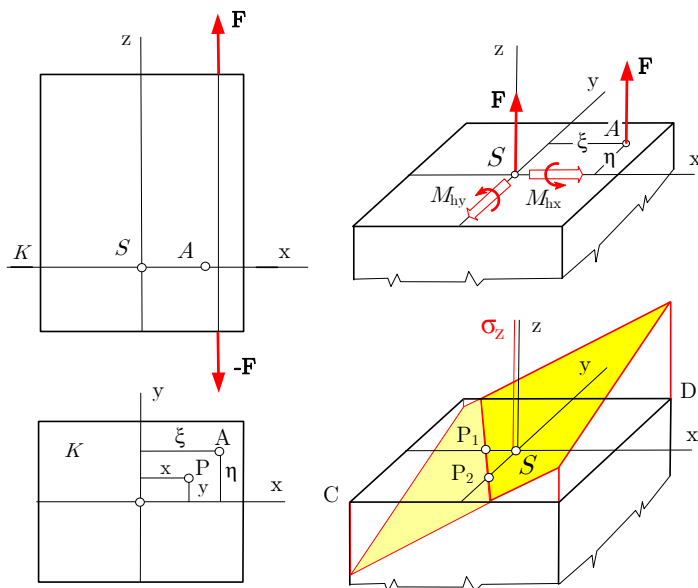
Mivel most is egytengelyű a feszültségi állapot érvényes az egyszerű Hooke törvény. Ez azt jelenti, hogy az

$$\varepsilon_z = \frac{1}{E} \sigma_z = \frac{1}{E} \left(\frac{M_{hx}}{I_x}y + \frac{M_{hy}}{I_y}x \right) \quad (8.11)$$

fajlagos nyúlás ismeretében az alakváltozási tenzor elemei és mátrixa a Húzás (vagy nyomás) és egyenes hajlítás című szakaszban közölt (8.4) és (8.5)₁ képletekből számíthatók.

8.3. ZÖMÖK RÚD EXCENTRIKUS HÚZÁSA (NYOMÁSA)

8.3.1. Igénybevételek és feszültségek. A vizsgálat tárgyát képező téglalap keresztmetszetű rövid prizmatikus rudat a 8.4. ábra szemlélteti. Előre bocsátjuk, hogy a keresztmetszet alakja nem befolyásolja majd a feszültségeket adó képlet szerkezetét. A rudat a rúd z súlyponti tengelyével párhuzamos $\mathbf{F} = F_z \mathbf{e}_z$ és $-\mathbf{F}$ erők terhelik. Ezek közös hatásvonalala az xy sík A pontján halad keresztül. Ennek koordinátáit rendre ξ és η jelöli. Előírjuk, hogy a koordináták közül legalább egy nem zérus (ellenkező esetben ui. zérus lenne az erő hatásvonalának excentricitása). Azt is kikötjük, hogy az x és y koordináta tengelyek a tekintett K keresztmetszet tehetetlenségi főtengelyei.



8.4. ábra.

Ha elhagyjuk gondolatban a rúd K keresztmetszet feletti részét, és a K keresztmetszet S súlypontjába redukáljuk az elhagyott részen működő $\mathbf{F}$ erőt, akkor az találjuk, hogy

$$\mathbf{F}_S = F_z \mathbf{e}_z = N \mathbf{e}_z$$

az eredő, és

$$\mathbf{M}_S = M_{hx} \mathbf{e}_x - M_{hy} \mathbf{e}_y = \eta F_z \mathbf{e}_x - \xi F_z \mathbf{e}_y$$

az eredő nyomaték értéke. A redukció eredményét a jobboldali felső ábrarészlet szemlélteti. Vegyük észre, hogy a kapott eredmény független a K keresztmetszet helyétől: a rúd bármely K keresztmetszetét tekintve ugyanez lenne az eredő és

az eredő nyomaték. Kiolvasható a fenti képletekből hogy a rúd igénybevételeit az N rúderő, valamint az M_{hx} és M_{hy} hajlítónyomatékok alkotják. Ez azt jelenti, hogy a P pont feszültségi állapota az N rúderőhöz, valamint az M_{hx} és M_{hy} hajlítónyomatékokhoz tartozó feszültségi állapotok szuperpozíciója. Mivel a felsorolt igénybevételek mindegyikéhez csak z irányú normálfeszültség tartozik következík, hogy ennek

$$\sigma_z = \sigma'_z + \sigma''_z + \sigma'''_z \quad (8.12)$$

az értéke, ahol σ'_z az $F_z = N$ rúderőhöz, σ''_z az M_{hx} hajlítónyomatékhoz, σ'''_z pedig az M_{hy} hajlítónyomatékhoz tartozó normálfeszültség.

Ezek értéke a (3.15) és a ferde hajlítással kapcsolatos (8.7) képlet alapján – az utóbbi esetben az ottani σ'_z és σ''_z az itteni σ''_z és σ'''_z -nak felel meg – írható fel:

$$\sigma'_z = \frac{N}{A}, \quad \sigma''_z = \frac{M_{hx}}{I_x}y, \quad \sigma'''_z = \frac{M_{hy}}{I_y}x.$$

A fenti összefüggések felhasználásával a (8.11) összegből

$$\sigma_z = \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x}y + \frac{M_{hy}}{I_y}x \quad (8.13)$$

a normálfeszültség képlete.

Tovább alakítható a (8.13) összefüggés, ha helyettesítjük az $M_{hx} = F\eta$ és $M_{hy} = F\xi$ értékeket és kiemeljük a képletből az F/A törtet:

$$\sigma_z = \frac{F}{A} \left(1 + \frac{\eta y}{I_x}A + \frac{\xi x}{I_y}A \right).$$

Vezessük be a keresztmetszet geometriájától függő

$$i_x = \sqrt{\frac{I_x}{A}} \quad \text{és} \quad i_y = \sqrt{\frac{I_y}{A}} \quad (8.14)$$

ún. *inerciasugarakat*. Ezek felhasználásával a

$$\sigma_z = \frac{F}{A} \left(1 + \frac{\eta y}{i_x^2} + \frac{\xi x}{i_y^2} \right) \quad (8.15)$$

alakban írható fel a normálfeszültség képlete.

Nyilvánvaló a fenti képletek alapján, hogy lineárisan oszlik meg a σ_z normálfeszültség a keresztmetszet felett. A zérusvonal egyenletét úgy kapjuk meg, hogy zérust gondolunk a (8.15) képletben σ_z helyére:

$$0 = 1 + \frac{\eta y}{i_x^2} + \frac{\xi x}{i_y^2}. \quad (8.16)$$

Kiolvasható a fenti képletből, hogy (a) a zérusvonal helye csak az alkalmazott erő támadáspontjának ξ és η koordinátáitól függ (ez azt jelenti, hogy független a zérusvonal elhelyezkedése az erő nagyságától), (b) a zérusvonal nem megy át a keresztmetszet S súlypontján (a súlypontban a (8.15) képlet szerint F/A nagyságú feszültség ébred).

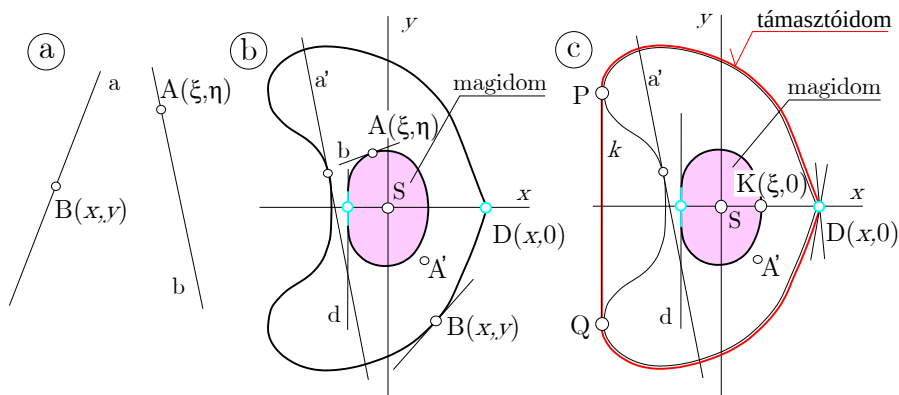
A 8.4. ábra jobboldali alsó részé a keresztmetszet felett szemlélteti a σ_z normálfeszültségeket. A zérusvonal a $P_1(x_1, y_1 = 0)$ és $P_2(x_2 = 0, y_2)$ pontokban metszi az x és y koordináta-tengelyeket. Mivel zérus a P_1 pont y_1 és ugyanígy zérus a P_2 pont x_2 koordinátája következik a (8.16) egyenletből, hogy

$$x_1 = -\frac{i_y^2}{\xi} \quad \text{és} \quad y_2 = -\frac{i_x^2}{\eta} \quad (8.17)$$

a nem zérus koordináták értéke. A fenti képletek szerint távolodik a zérusvonal az S súlyponttól, ha közeledik az $\mathbf{F}$ erő $A(\xi, \eta)$ támadáspontja (ha csökken a ξ , illetve η) a súlyponthoz.

Nyilvánvaló, hogy a legnagyobb (legkisebb) normálfeszültség a zérusvonal-tól legtávolabb fekvő pontokban ébred. A jelen esetben ez a C és D pont. A méretezés és/vagy ellenőrzés során ezeket az értékeket kell összehasonlítani a vonatkozó megengedett feszültségekkel.

8.3.2. A keresztmetszet belső magidomja. A támasztóidom. Amint arra fentebb rámutattunk távolodik a zérusvonal a keresztmetszet S súlypontjától, ha közeledik az excentrikus húzó-, vagy nyomóerő A támadáspontja az S súlyponthoz. Ha elegendően közel van az A pont az S súlyponthoz, akkor az is előfordulhat, hogy a zérusvonal nem metsz bele a keresztmetszetbe (egybeesik a keresztmetszet peremének egy részét alkotó egyenesszakasszal, egy pontban érinti a keresztmetszetet, teljesen egészében kívül fekszik a keresztmetszeten¹). Ebben az esetben azonos előjelű, azaz vagy csak húzó, vagypedig csak nyomó feszültségek ébrednek a keresztmetszeten. Ha van(nak) közös pontja(i) a keresztmetszet peremének és a zérusvonalnak – visszautalunk itt a zérusvonal helyzetét illetően az előbbi zárójeles felsorolás első két lehetőségére –, akkor a feszültség ott zérus, ha pedig a zérusvonal teljes egészében a keresztmetszeten kívül van, akkor sehol sem tűnik el a feszültség.



8.5. ábra.

¹Ha csak az említett három eset fordulhat elő, akkor konvex a keresztmetszet. Ez egyelőre feltevés, pontosabb magyarázatot a 317 oldalon adunk.

Annak, hogy egynemű (húzó-, vagy nyomó) feszültségek ébrednek excentrikus húzás és nyomás esetén elsősorban akkor van jelentősége, ha a tekintett szerkezeti elem (rúd) anyaga nem viselkedik egyformán húzásra és nyomásra. Egyes szerkezeti anyagoknak, ilyen például a beton, vagypedig a kő, rendkívül kicsi a húzással szembeni ellenállásuk. Az ezekből készült pillérek, tartóoszlopok esetén nem engedhető tehát meg, hogy az excentrikus nyomás hatására húzó-feszültségek alakuljanak ki a keresztmetszet felett. Ez csak úgy biztosítható, hogy a terhelő nyomóerő támadáspontja elegendő közel van a keresztmetszet súlypontjához. A kérdés ezek után az, hogy milyen közel.

A keresztmetszet adott pontjához tartozó zérusvonal alatt az adott pontban működő excentrikus erő által létrehozott feszültegeloszlás zérusvonalát értjük. A keresztmetszet azon résztartományát, amelynek pontjaihoz a keresztmetszetet nem metsző zérusvonal tartozik *belső magidomnak* nevezzük. A belső magidom meghatározásához vizsgáljuk meg a zérusvonal és az erő támadáspontja közötti összefüggést jelentő (8.16) egyenlet tulajdonságait.

Tegyük fel, hogy a keresztmetszet $A(\xi, \eta)$ pontjához tartozó a zérusvonal átmegy a keresztmetszet síkjának $B(x, y)$ pontján – lásd a 8.5.(a) ábrarészletet. Könnyű belátni, hogy a $B(x, y)$ ponthoz tartozó b zérusvonal pedig a keresztmetszet A pontján (a b zérusvonalat létrehozó erő támadáspontján) halad át. Az állítás belátásához vegyük figyelembe, hogy a ξ és x , valamint a η és y koordinátatengelyeket egymással egybeesőknek kell venni, majd tekintsük az a és b zérusvonalak

$$0 = 1 + \frac{\eta Ay}{i_x^2} + \frac{\xi Ax}{i_y^2} \quad \text{és} \quad 0 = 1 + \frac{\eta y_B}{i_x^2} + \frac{\xi x_B}{i_y^2}$$

egyenleteit, ahol a második egyenlet írásánál értelemszerűen felcseréltük a betűk jelentését (az erő támadáspontja latin betűvel, a futópont koordinátái pedig görög betűvel vannak jelölve). Ezt a cserét a zérusvonal egyenletének az ξ és x , valamint az η és y változóiban megfigyelhető szimmetriája teszi lehetővé. Mivel az a egyenes feltevés szerint átmegy a B ponton, fennáll, hogy

$$0 = 1 + \frac{\eta Ay_B}{i_x^2} + \frac{\xi Ax_B}{i_y^2}$$

Ez az egyenlet azonban egybeesik a b egyenes egyenletével, ha abban ξ és η helyére rendre ξ_A -t és η_A -t írunk. Röviden: az A pont koordinátái kielégítik a b egyenes egyenletét, az tehát valóban átmegy az A ponton.

A fentiek alapján maga a magidom, elvben úgy határozható meg, hogy a keresztmetszet peremének valamennyi $B(x, y)$ pontjához megrajzoljuk a

$$0 = 1 + \frac{\eta y_B}{i_x^2} + \frac{\xi x_B}{i_y^2}$$

egyenletű b zérusvonalat majd megszerkesztjük az így kapott egyenessereg közös burkolóját. Ez a magidom peremgörbéje. Megjegyezzük, hogy a 8.5.(b) ábra egy esetben szemlélteti a B pontot és a hozzá tartozó b egyenest. Az ismertett eljárás hallgatólagosan feltételezi, hogy a keresztmetszet peremének pontjaihoz tartozó érintőknek mint zérusvonalaknak nincs közös pontjuk a keresztmetszet

belsejével. Ez a feltevés azonban csak akkor igaz, ha konvex² síkidom a rúd keresztmetszete. Konkáv síkidom³ esetén (ilyen a 8.5.(b) ábrán szemléltetett síkidom) vannak olyan érintői a peremgörbének (ilyen a 8.5.(b) ábrán az a' érintő), amely nem fekszik a síkidomon kívül.

A felvetett probléma a következőképpen oldható fel. Feszítsünk ki gondolatban egy fonalat a konkáv síkidom körül. Ez a fonál olyan konvex síkidom peremgörbéje, amelynek résztartománya az eredeti síkidom. A fonál által kifeszített síkidomot *támasztóidomnak* nevezzük és a továbbiakban a konvex támasztóidom magidomját tekintjük az eredeti konkáv síkidom estén magidomnak. A 8.5.(c) ábra feltünteti a (b) ábrarészlet konkáv síkidomát (a peremgörbe vékony fekete vonallal van megrajzolva), valamint az azt körülölelő támasztóidomot (az utóbbi piros színnel van ábrázolva), illetve magát a magidomot is.

Érdemes még az alábbiakra külön is felhívni a figyelmet:

- i. Ha a zérusvonal párhuzamos valamelyik koordináta tengellyel, akkor annak vagy

$$0 = 1 + \frac{\eta y}{i_x^2} \quad (x \text{ tengellyel párhuzamos zérusvonal})$$

vagy pedig

$$0 = 1 + \frac{\xi x}{i_y^2} \quad (y \text{ tengellyel párhuzamos zérusvonal})$$

az egyenlete. A fenti képletekből azonnal megkapjuk a zérusvonalat létrehozó erő támadáspontjának koordinátáit:

$$\xi = 0, \quad \eta = -\frac{i_x^2}{y}; \quad (x \text{ tengellyel párhuzamos zérusvonal}), \quad (8.18a)$$

illetve

$$\xi = -\frac{i_y^2}{x}, \quad \eta = 0; \quad (y \text{ tengellyel párhuzamos zérusvonal}). \quad (8.18b)$$

A (8.18a,b) képleteknek akkor van szerepük, ha a támasztóidom peremének egy része valamelyik koordinátatengellyel párhuzamos egyenesszakasz (ilyen a 8.5.(c) ábra k jelű PQ szakasza), mivel a magidom vonatkozó pontját (az erő magidom peremére eső támadáspontját) ki tudjuk a segítségükkel számítani (ilyen pont a 8.5.(c) ábra $K(\xi, 0)$ jelű pontja).

- ii. Ha a támasztóidom peremének egy szakasza olyan egyenesszakasz, amely nem párhuzamos valamelyik koordinátatengellyel, akkor az egyenesszakasz koordinátatengelyekkel való $P_1(x_1, y_1=0)$ és $P_2(x_2=0, y_2)$ metszéspontjainak ismeretében a (8.17) képletek felhasználásával számítható a

²Konvexnek nevezzünk valamely síkidomot, ha a peremgörbe bármely két különböző pontját összekötő egyenesszakasz (a peremgörbe minden húrja) vagy teljes egészében a síkidomon belül fekszik, vagy pedig része a peremgörbének, azaz nincs pontja a síkidomon kívül.

³Konkávnak nevezzük a síkidomot, ha van olyan húrja a peremgörbének, amely a síkidomon kívül fekszik.

magidom vonatkozó pontja:

$$\xi = -\frac{i_y^2}{x_1} \quad \text{és} \quad \eta = -\frac{i_x^2}{y_2}. \quad (8.19)$$

(Ezt az esetet nem szemlélteti vonatkozó 8.5. ábra.)

- iii. Gyakran fordul elő, hogy a támasztóidom peremén töréspont található (ilyen pont a 8.5.(c) ábra $D(x, y=0)$ jelű pontja). A magidom vonatkozó részét ez esetben a $D(x, y)$ törésponthoz tartozó és

$$0 = 1 + \frac{\eta y_D}{i_x^2} + \frac{\xi x_D}{i_y^2} \quad (8.20)$$

egyenletű egyenes egy szakasza adja (a 8.5.(c) ábra esetében $\xi = -i_y^2/x_D = \text{állandó}$ a vonatkozó d jelű egyenesszakasz egyenlete), mivel a fenti egyenesre illeszkedő valamely ξ és η pontpárhoz mindig a

$$0 = 1 + \frac{\eta y}{i_x^2} + \frac{\xi x}{i_y^2}$$

zérusvonal tartozik (hangsúlyozzuk, hogy ez esetben ξ és η a fentieknek megfelelően rögzített, a futópont koordinátáit pedig x és y adja), amely nyilvánvalóan átmegy a D ponton – gondoljunk x_D -t és y_D -t az x és y helyére majd vessük össze az eredményt a (8.20) képlet

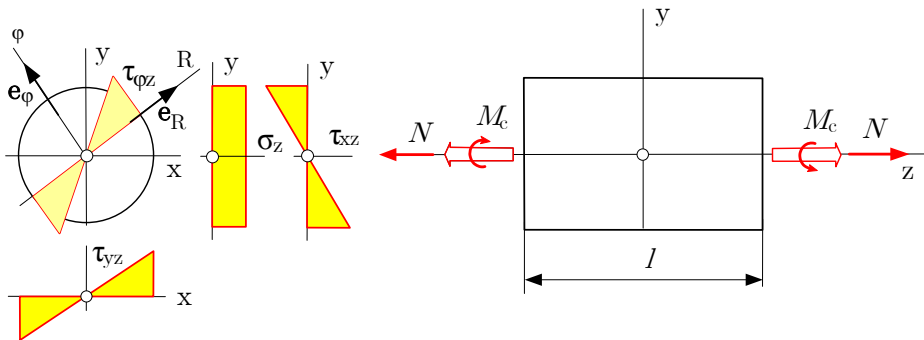
A fentiek segítségével a legtöbb esetben meg tudjuk határozni a magidomot.

8.4. HÚZÁS (NYOMÁS) ÉS CSAVARÁS

A jelen szakaszban kör-, vagy körgyűrűi keresztmetszetű rudakat vizsgálunk. A rúd igénybevétele húzás (vagy nyomás) és csavarás lehet. Ha nyomóerő a tengelyirányú erő, akkor hallgatólagosan feltételezzük, hogy zömök a rúd. Jelölje $\mathbf{T}'$ a húzás (vagy nyomás) és $\mathbf{T}''$ a csavarás hatására kialakuló feszültségi tenzort. Nyilvánvaló, hogy

$$\mathbf{T} = \mathbf{T}' + \mathbf{T}''$$

a húzás (vagy nyomás) és csavarás, mint összetett igénybevétel feszültségi tenzora.



8.6. ábra.

A viszonyokat szemléltető 8.6. ábra feltünteti (a) a rúd egy rövid l hosszúságú szakaszát, (b) a tekintett rúdszakasz egy kiragadott keresztmetszetét, (c) az N rúderő hatására kialakuló normálfeszültségek eloszlását az y tengely mentén, valamint (d) a nyírófeszültségek eloszlását az $(R\varphi z)$ HKR-ben magán a keresztmetszeten, illetve az x és y koordinátatengelyek mentén (az utóbbi két esetben külön KR-ben).

A szuperpozíció elvnek megfelelően

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}' + \underline{\mathbf{T}}'' = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & \sigma_z \end{bmatrix} \quad (8.21a)$$

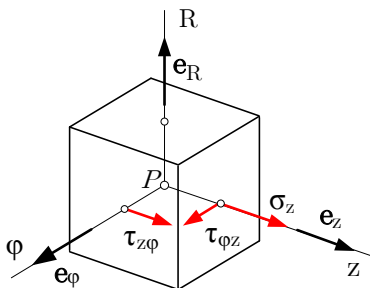
a feszültségi tenzor mátrixa HKR-ben, ahol a (3.15) és (4.45) összefüggések szerint

$$\sigma_z = \frac{N}{A} \quad \text{és} \quad \tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi} = \frac{M_c}{I_p} R \quad (8.21b)$$

a húzásból (nyomásból) adódó normálfeszültség és a csavarásból adódó nyírófeszültség.

Mivel nem zérus értékű a $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültség, következik, hogy húzás (nyomás) és csavarás esetén a 8.2., 8.3. és 8.3. szakaszokban áttekintett összetett igénybevételektől eltérően (ezekben az esetekben mindig egytengelyű volt a rúd feszültségi állapota) most többtengelyű a feszültségi állapot. Vegyük azt is észre, hogy a $\underline{\mathbf{T}}$ első oszlopának zérusok az elemei. Ez azt jelenti, hogy zérus értékű a ρ_R feszültségvektor, azaz feszültségi főirány az R irány. Ennek megfelelően

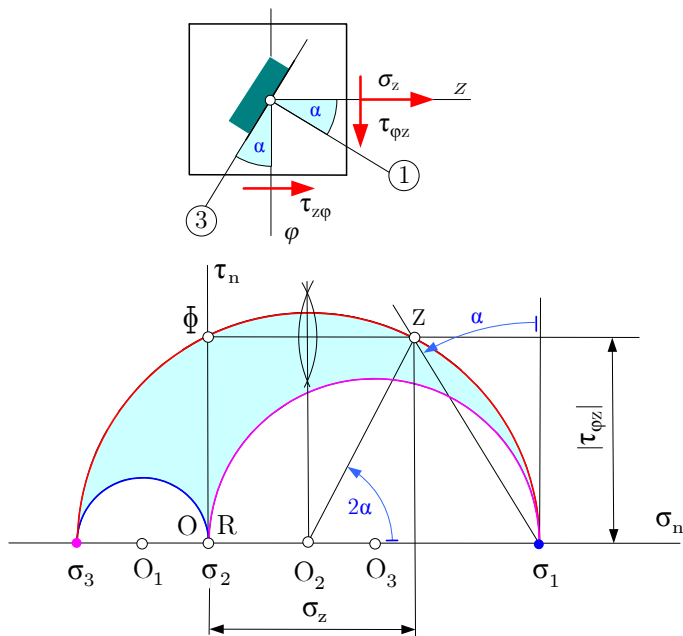
$$\begin{aligned} \mathbf{T} &= \rho_\varphi \circ \mathbf{e}_\varphi + \rho_z \circ \mathbf{e}_z = \\ &= \tau_{z\varphi} \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_\varphi + (\tau_{\varphi z} \mathbf{e}_\varphi + \sigma_z \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_z \end{aligned}$$



8.7. ábra.

a feszültségi tenzor diadikus alakja. Magát a feszültségi állapotot az $N > 0$ és $M_c > 0$ esetre a 8.7. ábra szemlélteti.

A másik két főirány meghatározása érdekében a 6.2.4. szakasz lépéseit követve megszerkesztettük a 8.8. ábra jobboldali felén a teljes Mohr-féle feszültségi kördiagramot: (a) megrajoltuk a ρ_R , ρ_φ és ρ_z feszültségvektorok $R(0,0)$, $\Phi(0, |\tau_{z\varphi}|)$ és $Z(\sigma_z, |\tau_{\varphi z}|)$ képeit, (b) megszerkesztettük továbbá a $\Phi(0, |\tau_{z\varphi}|)$ és $Z(\sigma_z, |\tau_{\varphi z}|)$ pontokat összekötő egyenesszakasz felező merőlegesét, amely kiment a σ_n tengelyen az O_2 körközpontot – a vonatkozó főkörnek $O_2 Z$ a sugara, (c) megrajoltuk a σ_n tengelyt a $[\sigma_1, 0]$ és $[\sigma_3, 0]$ pontokban metsző főkört és végül (d) megszerkesztettük a $[\sigma_3, 0]$, $R(0,0)$ illetve $R(0,0)$ $[\sigma_1, 0]$ átmérők fölé a még hiányzó O_1 és O_3 középpontú főköröket. Nyilvánvaló, hogy a még nem ismert másik két főirány az $\mathbf{e}_R$ -re merőleges φ és z irányok által kifeszített síkban fekszik. A Mohr-féle feszültségi kördiagramon feltüntettük, összhangban a szerkesztés



8.8. ábra.

lépéseit bemutató és az előzőekben idézett szakasz 6. pontjával (265. o.), az 1 jelű főirány szerkesztését: a jelen esetben az 1 jelű főirány és a z irány által bezárt α szög a szerkesztés első lépésében megrajzolt főkör $[\sigma_1, 0]$ $[\sigma_z, |\tau_{\varphi z}|]$ ívén nyugvó $([\sigma_1, 0]$ kezdőpontú kerületi szög)[középponti szög fele]. A 8.8. ábra felső része az R irány felől nézve szemlélteti az elemi kockát: az 1 jelű főirányt adó α szöget $\tau_{\varphi z}$ irányába mértük fel. A főfeszültségeket, az ábrán a vonatkozó megállapodással összhangban nagyság szerint rendezettnek tekintettük ($\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \sigma_3$).

Húzásból homogén feszültségeloszlás ébred a keresztmetszeten csavarás esetén pedig a kerületi pontok a veszélyesek. Ez azt jelenti, hogy húzás (nyomás) és csavarás esetén is a kerületi pontokban maximális a redukált feszültség értéke. Itt kell tehát fennállnia a (8.21b)₁, a (4.46) és (4.47), a (7.2), valamint a (7.8) összefüggések egybevetése alapján írható

$$\sigma_{\text{red max}}^{\text{HMH}} = \sqrt{\sigma_z^2 + \beta \tau_{\text{max}}^2} = \sqrt{\left(\frac{N}{A}\right)^2 + \beta \left(\frac{M_c}{K_p}\right)^2} \leq \sigma_{\text{meg}}, \quad \beta = \begin{cases} 3 & \text{HMH} \\ 4 & \text{Mohr} \end{cases} \quad (8.22)$$

egyenlőtlenségnek. A fenti képlet könnyen alkalmazható, ha ellenőrzés esete forog fenn. Méretezés esetén harmadfokú egyenlet adódik a keresett átmérőre, amelyet vagy a megoldó képlettel, vagy többszöri próbálkozással határozhatunk meg.

Az alakváltozási tenzor mátrixára nézve (a) HKR-ben tekintve a (6.32b) képlet alapján az általános HOOKE törvényt, (b) kihasználva az anyagállandók

közötti (4.27) összefüggést, valamint (c) figyelembe véve, hogy a jelen esetben csak a σ_z és $\tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi}$ feszültségek különböznek zérustól (ezek értékei a (8.21b) képletekből adódnak) az alábbi eredményt kapjuk:

$$\underline{\mathbf{A}} = \begin{bmatrix} \varepsilon_R & \frac{1}{2}\gamma_{R\varphi} & \frac{1}{2}\gamma_{Rz} \\ \frac{1}{2}\gamma_{\varphi R} & \varepsilon_\varphi & \frac{1}{2}\gamma_{\varphi z} \\ \frac{1}{2}\gamma_{zR} & \frac{1}{2}\gamma_{z\varphi} & \varepsilon_z \end{bmatrix} = \frac{1}{2G} \begin{bmatrix} \sigma_R - \frac{\nu T_I}{1+\nu} & \tau_{R\varphi} & \tau_{Rz} \\ \tau_{\varphi R} & \sigma_\varphi - \frac{\nu T_I}{1+\nu} & \tau_{\varphi z} \\ \tau_{zR} & \tau_{z\varphi} & \sigma_z - \frac{\nu T_I}{1+\nu} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\nu \frac{\sigma_z}{E} & 0 & 0 \\ 0 & -\nu \frac{\sigma_z}{E} & \frac{\tau_{\varphi z}}{2G} \\ 0 & \frac{\tau_{z\varphi}}{2G} & \frac{\sigma_z}{E} \end{bmatrix}. \quad (8.23)$$

Ez azt jelenti, hogy

$$\varepsilon_R = \varepsilon_\varphi = -\nu \frac{\sigma_z}{E} = -\nu \frac{N}{AE}, \quad \varepsilon_z = \frac{\sigma_z}{E} = \frac{N}{AE} \quad (8.24a)$$

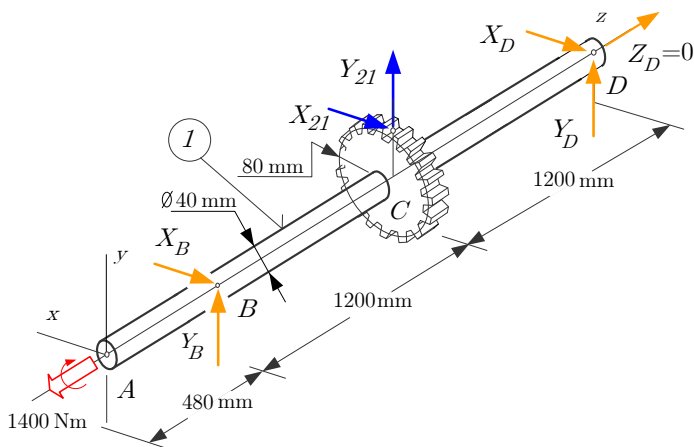
a fajlagos nyúlások és

$$\gamma_{z\varphi} = \gamma_{\varphi z} = \frac{\tau_{z\varphi}}{G} = \frac{\tau_{\varphi z}}{G} = \frac{M_c}{I_p G}, \quad \gamma_{R\varphi} = \gamma_{\varphi R} = \gamma_{Rz} = \gamma_{zR} = 0 \quad (8.24b)$$

a fajlagos szögváltozások értéke.

8.5. HAJLÍTÁS ÉS CSAVARÁS

. Az alábbiakban a vizsgált rudak igénybevétele csak hajlítás és csavarás lehet. Feltételezzük, hogy a rúd keresztmetszete ismét kör-, vagy körgyűrű alakú. Érdemes visszaidézni ehelyütt a 4.27. ábra ABCD tengelyét. Mivel nyilvánvaló,



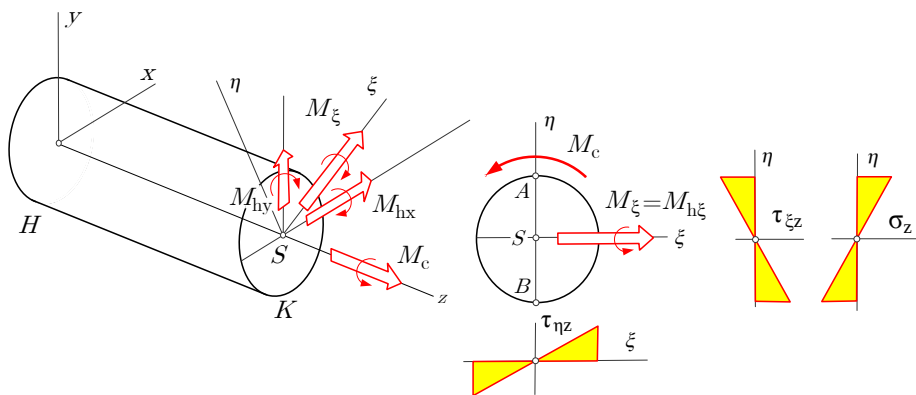
8.9. ábra.

hogy fennáll a $Z_D = 0$ egyenlet, következik, hogy a tengely BC szakaszának csavarás, illetve az egyelőre ismeretlen X_B , valamint Y_B erők hatására megjelenő hajlítás (és nyírás, de ennek szerepét, amint az később kiderül majd a 8.7. szakaszban, elhanyagolhatjuk) az igénybevétele.

A viszonyok tisztázása érdekében az előző ábrától független és a 8.10. ábrán vázolt HK tengelyszakasz a vizsgálatunk tárgya. Az utóbbi ábra szemlélteti a K keresztmetszetben a belső erők nyomatékát. Megjegyezzük, hogy az ábrán vázolt esetben

$$\mathbf{M}_S = M_x \mathbf{e}_x + M_y \mathbf{e}_y + M_z \mathbf{e}_z, \quad M_{hx} = M_{h\xi} > 0, M_y = -M_{hy} > 0, M_z > 0$$

a belső erők nyomatéka. Ugyanakkor feltesszük, hogy zérus ugyanitt a belső erők $\mathbf{F}_S = -T_x \mathbf{e}_x - T_y \mathbf{e}_y + N \mathbf{e}_z$ eredője. Ez azt jelenti, hogy hajlítás és csavarás a K keresztmetszet igénybevétele.



8.10. ábra.

Megjegyezzük még, hogy a nyomatékok előjelének megválasztása az ábrázolás egyértelművé tétele kedvéért történt és nem befolyásolja a következő gondolatmenet általánosságát.

Az ξ irányt (az $\mathbf{e}_\xi$ egységvektort) az

$$\mathbf{M}_h = M_x \mathbf{e}_x + M_y \mathbf{e}_y = M_{hx} \mathbf{e}_x - M_{hy} \mathbf{e}_y, \\ M_\xi = M_{h\xi} = \sqrt{M_{hx}^2 + M_{hy}^2}, \quad \mathbf{e}_\xi = \mathbf{M}_h / M_{h\xi} \quad (8.25)$$

hajlítónyomaték-vektor határozza meg. Az η tengelyt úgy kapjuk, hogy a ξ tengelyt az óramutató járásával ellentétesen elforgatjuk 90° -al: $\mathbf{e}_\eta = \mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_\xi$.

Mivel kör és körgyűrű keresztmetszetű rúd esetén bármely súlyponti tengely tehetetlenségi főtengely a hajlítás [ez egytengelyű feszültségi állapotra vezet, ugyanúgy mint a húzás (nyomás)] és csavarás a ξ tengely körüli egyenes hajlítás és a z tengely körüli csavarás szuperpozíciója. Mindez másként fogalmazva azt jelenti, hogy tiszta hajlításból adódó egytengelyű feszültségi állapot és tiszta

csavarásból adódó tiszta nyírás szuperpozíciójáról van most is szó, ugyanúgy mint húzás (nyomás) és csavarás esetén.

Fennáll következésképp a húzás (nyomás) és csavarás kapcsán HKR-ben már felírt

$$\underline{\mathbf{T}} = \underline{\mathbf{T}}' + \underline{\mathbf{T}}'' = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_z \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \tau_{\varphi z} \\ 0 & \tau_{z\varphi} & \sigma_z \end{bmatrix} \quad (8.26a)$$

egyenlet a feszültségi tenzor mátrixára nézve. Itt az (5.15)₂ és (4.45) összefüggések alapján

$$\sigma_z = \frac{M_{h\xi}\eta}{I_\xi} \quad \text{és} \quad \tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi} = \frac{M_c}{I_p} R \quad (8.26b)$$

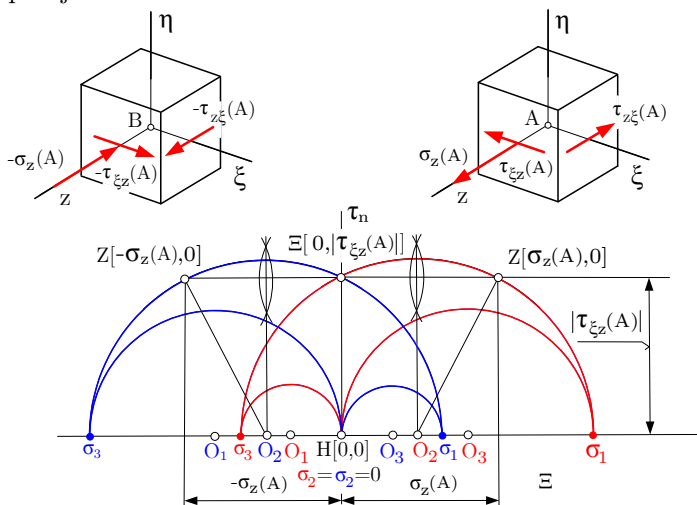
a hajlításból adódó normálfeszültség, valamint a csavarásból adódó nyírófeszültség. A húzás (nyomás) és csavarás esetével szemben az ott állandó σ_z most az η koordináta homogén lineáris függvénye. A 8.10. ábra jobboldala a $\xi\eta z$ KR-ben szemlélteti a K keresztmetszetet és igénybevételeit, valamint feltünteti a $\sigma_z(\eta)$, $\tau_{\xi z}(\eta)$, és $\tau_{\eta z}(\xi)$ feszültségeloszlásokat is.

Az alakváltozási tenzor mátrixa a húzás (nyomás) és csavarás kapcsán szereplő (8.23) képletből számítható. Ebben az egyenletben most

$$\varepsilon_R = \varepsilon_\varphi = -\nu \frac{\sigma_z}{E} = -\nu \frac{M_{h\xi}\eta}{I_\xi E}, \quad \varepsilon_z = \frac{\sigma_z}{E} = \frac{M_{h\xi}}{I_\xi E} \eta \quad (8.27)$$

a fajlagos nyúlások értéke. A fajlagos szögváltozások pedig a (8.24b) képletből számíthatók.

A normálfeszültség abszolút értéke a keresztmetszet A és B pontjaiban éri el maximumát. Mivel a csavarásból adódó nyírófeszültségek abszolút értéke a kerületi pontokban maximális következik, hogy az A és B pontok a keresztmetszet veszélyes pontjai.



8.11. ábra.

Nyilvánvaló a (8.26b) képletek alapján, hogy $\sigma_z(B) = -\sigma_z(A)$ és hogy $\tau_{\xi z}(B) = -\tau_{\xi z}(A)$. A 8.11. ábra felső része ennek a körülménynek figyelembevételével szemlélteti az A és B pontok feszültségi állapotait az elemi kockán. Az ábra alsó részén az A pont feszültségi állapotához tartozó piros és a B pont feszültségi állapotához tartozó kék Mohr kört látjuk. Első esetben a ρ_z , ρ_η és ρ_ξ , feszültségvektorokat szemléltető $Z[\sigma_z(A), |\tau_{\xi z}(A)|]$, $H[0,0]$ és $\Xi[0, |\tau_{\xi z}(A)|]$ pontok⁴ szolgálnak a szerkesztés alapjául, második esetben pedig ugyanilyen módon a $Z[-\sigma_z(A), |\tau_{\xi z}(A)|]$, $H[0,0]$ és $\Xi[0, |\tau_{\xi z}(A)|]$ pontok. A két Mohr kör egymás tükörképe a τ_n tengelyre, mint tükörtengelyre. Következésképp azonosak a főkörök átmérői a két Mohr körön és így a redukált feszültségek is megegyeznek. A két pont tehát egyformán veszélyes.

A redukált feszültség meghatározása érdekében vegyük figyelembe, hogy az (5.21) összefüggés alapján

$$\sigma_{\max} = |\sigma_z|_{\max} = \frac{|M_{h\xi}|}{K_\xi} \quad (\text{itt } K_\xi = K_x), \quad (8.28a)$$

a (4.54) és (5.37)₂ összefüggések egybevetése alapján pedig

$$\tau_{\max} = |\tau_{\varphi z}|_{\max} = \frac{|M_c|}{K_p} = \frac{|M_c|}{2K_\xi}. \quad (8.28b)$$

A fenti két eredménnyel, valamint a (7.8) és (8.25)₂ képletek felhasználásával

$$\begin{aligned} \sigma_{\text{red max}} &= \sqrt{\sigma_{\max}^2 + \beta \tau_{\max}^2} = \\ &= \frac{1}{K_\xi} \sqrt{M_{h\xi}^2 + \frac{\beta}{4} M_c^2} = \frac{1}{K_\xi} \sqrt{M_{hx}^2 + M_{hy}^2 + \frac{\beta}{4} M_c^2}, \quad \beta = \begin{cases} 3 & \text{HMH} \\ 4 & \text{Mohr} \end{cases} \end{aligned} \quad (8.29)$$

a redukált feszültség maximuma. Vezessük be a továbbiak (az egyszerűbb írásmód) kedvéért a redukált (hajlító) nyomaték fogalmát:

$$M_{\text{red}} = \sqrt{M_{hx}^2 + M_{hy}^2 + \beta^* M_c^2}, \quad \beta^* = \begin{cases} 1 & \text{HMH} \\ 3/4 & \text{Mohr} \end{cases}. \quad (8.30)$$

Ezzel a mennyiséggel a (8.29) képlet alapján ugyanúgy számítható a redukált feszültség maximuma, mint a tiszta hajlítás estén. Következésképp az ellenőrzés (illetve a méretezés) során a

$$\sigma_{\text{red max}} = \frac{M_{\text{red}}}{K_x} \leq \sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{n} \quad (8.31)$$

egyenlőtlenséget kell teljesíteni. Méretezési feladat estén innen

$$K_x \geq \frac{M_{\text{red}}}{\sigma_{\text{meg}}}, \quad (8.32)$$

⁴ H és Ξ rendre a nagy görög η és ξ .

amivel tömör tengelyre az (5.37) helyettesítésével

$$d \geq \sqrt[3]{\frac{32}{\pi} \frac{M_{\text{red}}}{\sigma_{\text{meg}}}} = d_{\text{sz}}. \quad (8.33)$$

Itt a szükséges d_{sz} tengely átmérő a tengely tényleges átmérőjének alsó korlátja.

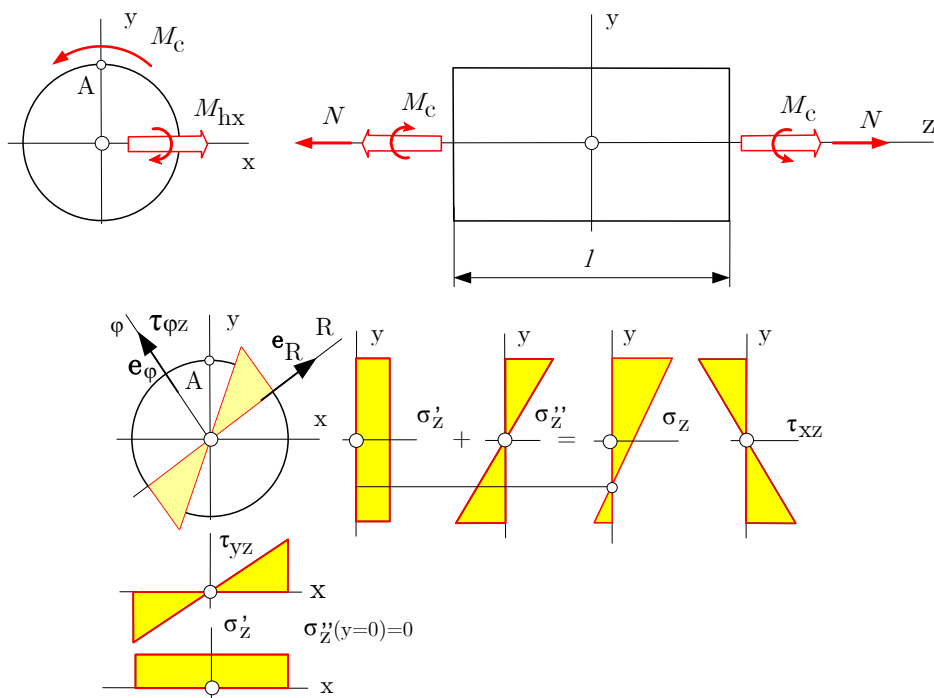
8.6. HÚZÁS, HAJLÍTÁS ÉS CSAVARÁS

A jelen szakaszban kör-, és körgyűrű keresztmetszetű prizmatikus rúd (rúd-szakasz) feltételezése mellett azt a kérdést vizsgáljuk, hogy mi a hatása az együtt fellépő rúderőnek, hajlítónyomatéknak és csavarónyomatéknak. A nyírás hatását, mivel az a legtöbb esetben elhanyagolható, ismét figyelmen kívül hagyjuk.

A σ_z normálfeszültség ugyanúgy számítható, mint egyenes hajlítás és húzás, a $\tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi}$ nyírófeszültség pedig, mint tiszta csavarás esetén:

$$\sigma_z = \frac{N}{A} + \frac{M_{h\xi}}{I_\xi} y, \quad \tau_{\varphi z} = \tau_{z\varphi} = \frac{M_c}{I_p} R \quad (8.34)$$

(A képleteket a teljesség kedvéért ismételtük meg.)



8.12. ábra.

Nyilvánvaló, hogy $\sigma_R = \sigma_\varphi = \tau_{zR} = \tau_{Rz} = \tau_{R\varphi} = \tau_{\varphi R} = 0$. A feszültségek ismeretében a (8.23) képletből számítható az alakváltozási tenzor mátrixa az (R, φ, z) henger KR-ben.

A 8.12. ábra szemlélteti a kérdéses rúdszakaszt és igénybevételeit, valamint a $z = 0$ keresztmetszethez tartozó feszültségeloszlásokat az x és y tengely mentén. Leolvasható az ábráról, hogy a jelen esetben a keresztmetszet A pontja a veszélyes pont, mivel az A kerületi pontban legnagyobb a σ_z normál feszültség abszolút értéke, és ugyanitt maximuma van a nyírófeszültségek abszolút értékének is (amely természetesen a keresztmetszet peremén a legnagyobb). A vonatkozó képletek értelemszerű felhasználásával adódik, hogy az ellenőrzés (méretezés) során most a

$$\sigma_{\text{red max}} = \sqrt{\left(\frac{|N|}{A} + \frac{|M_{hx}|}{K_x}\right)^2 + \beta^* \left(\frac{M_c}{K_x}\right)^2} \leq \sigma_{\text{meg}}, \quad \beta^* = \begin{cases} 1 & \text{HMH} \\ 3/4 & \text{Mohr} \end{cases} \quad (8.35)$$

összefüggésnek kell teljesülnie.

8.7. HAJLÍTÁS ÉS NYÍRÁS

8.7.1. Bevezető megjegyzések. Ha valamely prizmatikus rúdon a rúd tengelyére (a z tengelyre) illeszkedő függőleges síkban függőleges (y irányú) koncentrált erőkből, és/vagy megoszló terhelésekből álló ER működik, akkor a rúd egyes keresztmetszeteinek x irányban hajlítás, y irányban pedig nyírás az igénybevétele. Nyilvánvaló, hogy ez esetben zérus a z tengely mentén megoszló x irányú erőpárrendszer $\mu_x(z)$ sűrűsége, és az ennek figyelembevételével kapott (2.98)₁ egyenlet szerint a T_y nyíróerő és M_{hx} hajlítónyomaték között a

$$T_y(z) = - \frac{dM_{hx}(z)}{dz} \quad (8.36)$$

összefüggés áll fenn. Nyilvánvaló a fenti képlet alapján, hogy a nyíróerő és a hajlítónyomaték általában együtt jelenik meg, azaz tiszta hajlítást csak speciális terheléssel lehet létrehozni – visszautalunk itt a vonatkozó 5.1.2. szakaszra: lásd a 169. oldalt.

A jelen szakaszban prizmatikus rúd esetén a hajlítás és nyírás együttes hatására kialakuló feszültségi állapot meghatározása a célunk. A feladat összetett volta miatt közelítő megoldást keresünk csak.

Megjegyezzük, hogy a tiszta nyírás esetével külön nem foglalkozunk, mivel azt egy véges hosszúságú rúdszakaszon a (8.36) egyenlet tanúsága szerint nem lehet létrehozni. Hozzáteesszük azonban, hogy a jelen 8.7. szakasz eredményei érvényesek akkor is ha egy adott keresztmetszetben zérus a hajlítónyomaték, azaz ott a tiszta nyírás esete forog fenn.

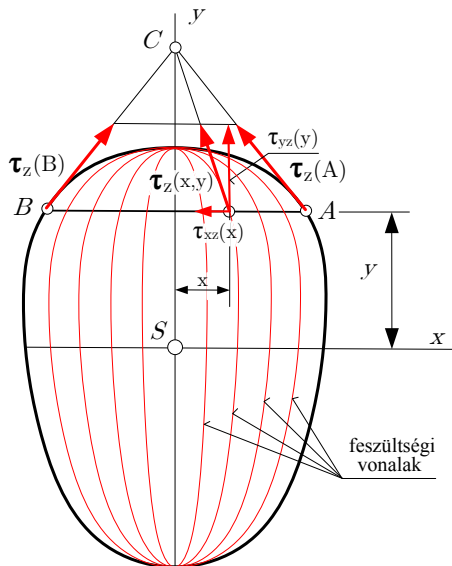
8.7.2. Feszültségi állapot. A hajlítás és nyírás hatására kialakuló feszültség állapotok meghatározása során alapvető feltevés, hogy (a) a hajlítás hatására egytengelyű feszültségi állapot alakul ki, és az egyetlen nem zérus feszültség a σ_z normál feszültség a tiszta hajlítás kapcsán megismert képletből számítható.

Ez azt jelenti, hogy fennáll a korábbról jól ismert

$$\sigma_z = \frac{M_{hx}}{I_x} y \quad (8.37)$$

összefüggés. További feltevés, hogy (b) a nyíróerő egy adott keresztmetszetben a feszültségvektor $\boldsymbol{\rho}_z = \sigma_z(y)\mathbf{e}_z + \boldsymbol{\tau}_z(x, y)$ felbontásában álló második tagot, azaz csak a $\boldsymbol{\tau}_z$ nyírófeszültséget idézi elő. Ennek iránya pontról pontra változhat a tekintett keresztmetszeten.

A fentiekén túlmenően az is feltevés, hogy (c) a vizsgálat tárgyát képező prizmatikus rúdnak szimmetriasíkja az yz sík. Következésképp, amint azt a tekintett prizmatikus rúd egy kiragadott keresztmetszetét szemléltető 8.13. ábra szépen mutatja, a rúd keresztmetszetei is szimmetrikusak a keresztmetszet S súlypontján áthaladó függőleges egyenesre (az y tengelyre).



8.13. ábra.

A keresztmetszet AB egyenesszakasza (húrja) párhuzamos az x tengellyel. Mivel az A és B pontok kerületi pontok (azaz rajta vannak a rúd palástján, amelyet terheletlennek tekintünk) megegyezik ezekben a pontokban a $\boldsymbol{\tau}_z(A)$ és $\boldsymbol{\tau}_z(B)$ feszültségvektorok iránya a keresztmetszethez ugyanezen pontokban rajzolt érintő irányával. Ellenkező esetben ugyanis a $\boldsymbol{\tau}_z(A)$ és $\boldsymbol{\tau}_z(B)$ feszültségvektorok érintőre merőleges összetevői a τ feszültségek dualitása miatt megjelenének a rúd palástján, amely tehát nem lehetne terheletlen. Ez pedig ellentmond a palást terheletlenségével kapcsolatos feltevésünknek.

A keresztmetszet A és B pontjaihoz tartozó érintők (vagy ami ugyanaz a a $\boldsymbol{\tau}_z(A)$ és $\boldsymbol{\tau}_z(B)$ feszültségvektorok hatásvonalai) a C pontban metszik egymást.

Feltesszük, hogy (d) az AB húr mentén ébredő

$$\boldsymbol{\tau}_z(x, y = y_A) = \tau_{xz}\mathbf{e}_x + \tau_{yz}\mathbf{e}_y$$

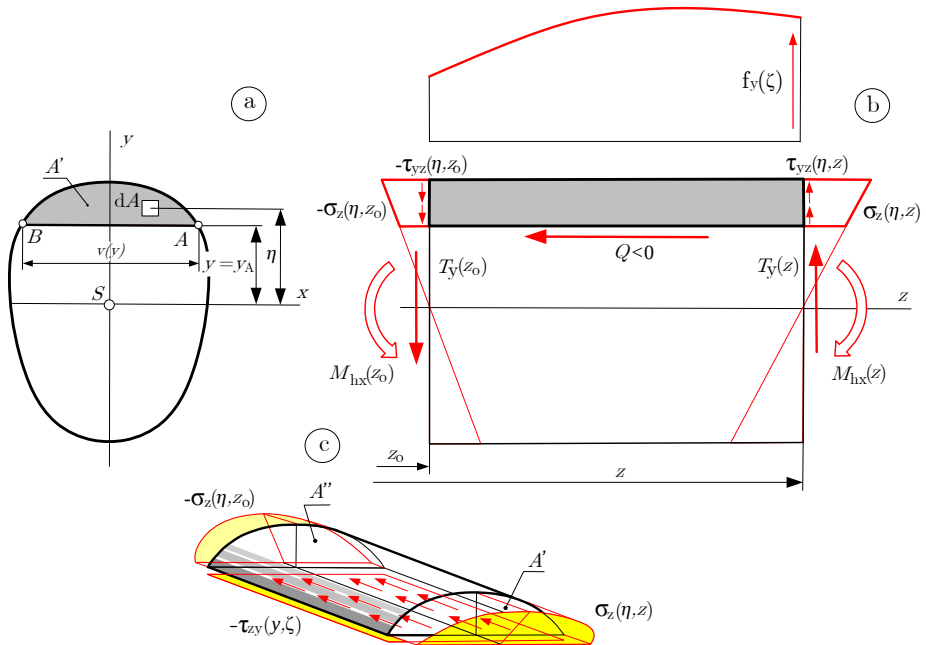
feszültségvektorok hatásvonalai is átmennek a C ponton, és hogy (e) állandó értékű a húr mentén a fenti feszültségvektorok τ_{yz} koordinátája (y irányú összetevője):

$$\tau_{yz} = \text{állandó}.$$

Ha a keresztmetszet minden pontjában ismerjük a $\boldsymbol{\tau}_z(x, y)$ feszültségvektort, akkor megszerkeszthetjük az ún. feszültségi vonalakat, melyek érintői kijelölik a keresztmetszet pontjaiban ezen feszültségvektorok irányát.

A $\boldsymbol{\tau}_z(x, y = y_A)$ feszültségvektorral kapcsolatos a feszültségvektor irányára és nagyságára tett feltevések kihasználásával alkalmas egyensúlyi egyenletből indulva ki meg tudjuk mostmár konkrétan is határozni egy adott keresztmetszetben a $\tau_{yz}(y)$ feszültség értékét.

A gondolatmenet a 8.14. ábrán alapul. Tekintsük első lépésben a vizsgált rúd z_o és z közötti szakaszát, ahol a z_o koordinátát rögzítettnek, a z koordinátát pedig paraméternek tekintjük. Ez a rúdszakasz egyensúlyban van az $f_y(\zeta)$ $\zeta \in [z_o, z]$ megoszló terhelés (ez a külső ER rúd z középvonalára történő



8.14. ábra.

áthelyezésével adódik és nem játszik majd közvetlen szerepet a gondolatmenetben), valamint a z_o keresztmetszetben működő $T_y(z_o)$ nyíróerő és $M_{hx}(z_o)$ hajlítónyomaték, továbbá a z keresztmetszetben működő $T_y(z)$ nyíróerő és $M_{hx}(z)$ hajlítónyomaték hatására – lásd a 8.14(b) ábrarészletet. Vegyük észre, hogy úgy választottuk meg a $T_y(z)$ nyíróerő irányát a vonatkozó z koordinátájú keresztmetszetben, hogy pozitív legyen ugyanott a τ_{yz} feszültség előjele. Ez a feltevés nem sérti az általánosságot.

A $\tau_{yz}(y)$ feszültség meghatározása érdekében a z_o és z között fekvő rúdszakasz $y = y_A$ sík feletti részét vizsgáljuk meg, amely természetesen ugyancsak egyensúlyban van. A rúdszakasz említett részét halványszürke szín emeli ki a 8.14(a) és (b) ábrarészleteken. A 8.14(c) ábrarészlet pedig axonometrikusan szemlélteti a rúdszakasz $y = y_A$ sík feletti részét és feltünteti a rúdszakasz ezen a részén működő z irányú feszültségeket, azaz a z koordinátájú és $\mathbf{e}_z$ normálisú A' lapon működő $\sigma_z(\eta, z)$ feszültséget, a z_o koordinátájú és $-\mathbf{e}_z$ normálisú A'' lapon működő $\sigma_z(\eta, z_o)$ feszültséget, valamint a $-\mathbf{e}_y$ normálisú $y = y_A$ síklapon működő $-\tau_{zy} = -\tau_{yz}$ nyírófeszültséget. Ezek előjele negatív, hiszen a jobbszélső oldallapon felfelé mutat a T_y nyíróerő, következésképp ugyanitt felfelé kell, hogy mutassanak a vele egyenértékű τ_{yz} nyírófeszültségek. Figyelembevéve továbbá, hogy a $-\mathbf{e}_y$ normálisú $y = y_A$ síkon ébredő $-\tau_{zy}$ a pozitív τ_{yz} duális párja, azonnal adódik a $-\tau_{zy}$ feszültség negatív előjelének helyessége. A paláston nincs terhelés.

A z irányú erőösszeg nyilvánvalóan zérus kell, hogy legyen. Ezt a

$$Z = \int_{A'} \sigma_z(\eta, z) dA + Q - \int_{A''} \sigma_z(\eta, z_o) dA = 0 \quad (8.38)$$

egyenlet fejezi ki, ahol a Q az $y = y_A$ síkon ébredő nyírófeszültségek eredője. Ez az erő annak figyelembevételével számítható, hogy összhangban az (e) feltevessel a τ_{yz} független az x -től, következésképp a tekintett síkon $dA = v(y)d\zeta$ vehető felületelemnek, amivel

$$dQ(\zeta) = -\tau_{yz}(\zeta, y)dA = -\tau_{yz}(\zeta, y)v(y)d\zeta$$

az elemi eredő, következésképp

$$Q = - \int_{z_o}^z \tau_{yz}(\zeta, y)v(y)d\zeta .$$

Vegyük emellett még azt is figyelembe, hogy összhangban az (a) feltevessel a σ_z normálfeszültség hajlításból adódik, azaz a jól ismert (8.37) képletből számítható az A' és a vele egyező méretű A'' oldallapokon feltéve, hogy a vonatkozó képletben η -t gondolunk y helyére. A fentiek felhasználásával átírható a (8.38) egyensúlyi egyenlet:

$$Z = - \int_{A''} \frac{M_{hx}(z_o)}{I_x} \eta dA - \int_{z_o}^z \tau_{yz}(\zeta, y)v(y)d\zeta + \int_{A'} \frac{M_{hx}(z)}{I_x} \eta dA = 0 . \quad (8.39)$$

Deriváljuk a fenti egyenletet z szerint kihasználva hogy $dM_{hx}(z_o)/dz=0$, alkalmazva továbbá a felsőhatár szerinti differenciálás szabályát, és végül helyettesítve a (8.36) képletet. Kapjuk így módon hogy

$$-\tau_{yz}(z, y)v(y) - \frac{T_y(z)}{I_x} \underbrace{\int_{A'} \eta \, dA}_{S_x(y)} = 0,$$

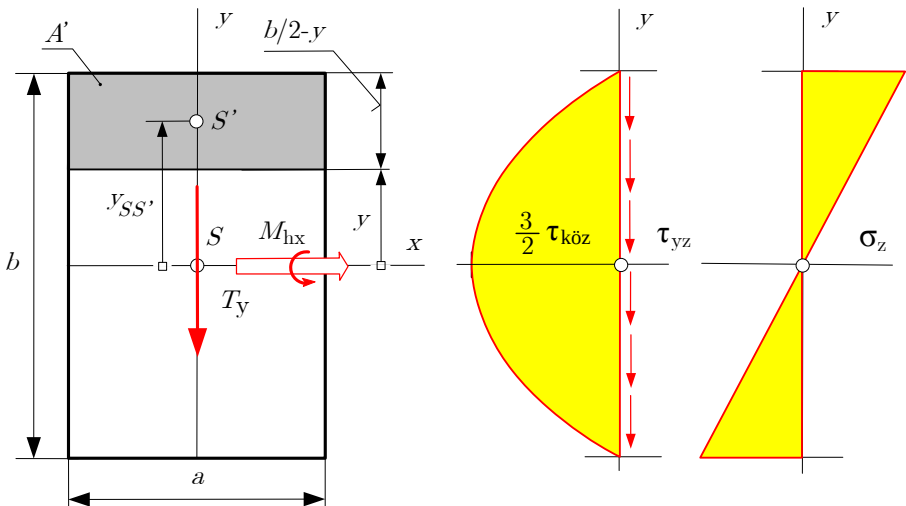
ahol az A' -n vett integrál az A' terület $S_x(y)$ statikai nyomatéka az x tengelyre. A fenti egyenletből rendezés után

$$\tau_{yz}(z, y) = -\frac{T_y(z)}{I_x} \frac{S_x(y)}{v(y)} \quad (8.40)$$

a keresett nyírófeszültség.

A fenti képlet előjelhelyes eredményt ad, ha a nyíróerőt előjelhelyesen helyettesítjük. Vegyük azt is észre, hogy képlet nem alkalmazható, ha a tekintett keresztmetszetben y irányú koncentrált erő működik a keresztmetszet síkjában (ez párhuzamos, vagy speciális esetben egybeesik az yz síkkal). Ez esetben ugyanis nem értelmezhető nyíróerő a vizsgált keresztmetszetben (a nyíróerő ábrának az erővel azonos nagyságú szakadása van).

8.7.3. Téglalap keresztmetszetű rúd. Téglalap keresztmetszetű rúd esetén a 8.15 ábra szemlélteti a viszonyokat. Leolvasható az ábráról, hogy $v(y) = a = \text{állandó}$. A világosszürke színnel kiemelt A' téglalap súlypontját S' jelöli. Nyilvánvaló, hogy $A' = a(b/2 - y)$



8.15. ábra.

és hogy $y_{SS'} = (b/2 - y)/2$ az S' súlypont ordinátája. Ezekkel a mennyiségekkel

$$S_x(y) = A' y_{SS'} = \frac{a}{2} \left(\frac{b}{2} - y \right) \left(\frac{b}{2} + y \right) = \frac{ab^2}{8} \left[1 - \frac{y^2}{(b/2)^2} \right]$$

a halványszürke színnel kiemelt téglalap statikai nyomatóka az x tengelyre. Visszaidézve, hogy $I_x = ab^3/12$, és helyettesítve mind I_x -et, mind pedig $S_x(y)$ fenti értékét kapjuk a τ_{yz} -t adó (8.40) képletből, hogy

$$\tau_{yz} = -\frac{12T_y}{ab^3} \frac{b^2}{8} \left[1 - \frac{y^2}{(b/2)^2} \right] = -\frac{3}{2} \frac{T_y}{ab} \left[1 - \frac{y^2}{(b/2)^2} \right].$$

A $\tau_{köz}$ közepes nyírófeszültséget a

$$\tau_{köz} = -\frac{T_y}{A} = -\frac{T_y}{ab} \quad (8.41)$$

összefüggés értelmezi, ahol $A = ab$ a keresztmetszet területe. A közepes nyírófeszültséget felhasználásával átírható τ_{yz} képlete:

$$\tau_{yz} = \frac{3}{2} \tau_{köz} \left[1 - \frac{y^2}{(b/2)^2} \right]. \quad (8.42)$$

A kapott eredmény szerint a semleges szál mentén (az x tengelyen) lokális szélsőértéke van a $\tau_{yz}(y)$ függvénynek:

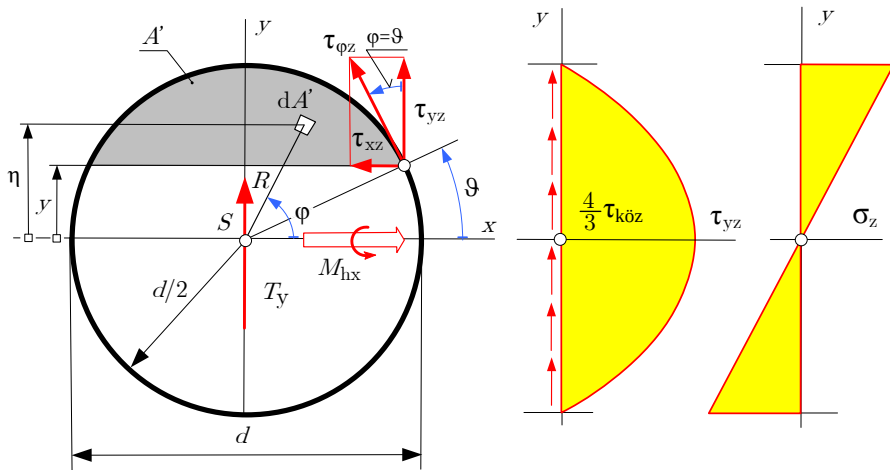
$$\tau_{\max} = |\tau_{yz}|_{\max} = \frac{3}{2} |\tau_{köz}| = \frac{3}{2} \left| \frac{T_y}{A} \right|. \quad (8.43)$$

A szélső szálakon (az $y = \pm b/2$ éleken) ugyanakkor zérus a nyírófeszültség értéke:

$$\tau_{yz}|_{y=\pm b/2} = 0.$$

A 8.15. ábra azzal a feltevessel szemlélteti a $\tau_{yz}(y)$ és $\sigma_z(y)$ feszültségek eloszlását, hogy $T_y > 0$ és $M_{hx} > 0$. Vegyük észre, hogy másodfokú parabola a $\tau_{yz}(y)$ függvény. A parabola csúcspontja az $y = 0$ egyenesen van, zérushelyei pedig az $y = \pm b/2$ éleken találhatók. Amint azt már jól ismerjük a σ_z feszültségek lineárisan változnak, oly módon, hogy ahol az egyik feszültségnek szélsőértéke (minimuma avagy maximuma) van a keresztmetszeten, ugyanott a másik feszültség zérus értékű.

8.7.4. Körkeresztmetszetű rúd. Körkeresztmetszetű rúd esetén a 8.16. ábra szemlélteti a viszonyokat. A τ_{yz} nyírófeszültség értékét adó (8.40) képlet csak akkor alkalmazható, ha ismerjük az A' terület $S_x y$ statikai nyomatékát,



8.16. ábra.

valamint a $v(y)$ függvényt. A statikai nyomaték számítását az $(R\varphi)$ polár KR-ben végezzük, ahol R a sugár és φ a polárszög. A statikai nyomatéket értelmező

$$S_x(y) = \int_{A'} \eta \, dA'$$

egyenletből kihasználva az

$$\eta = R \sin \varphi, \quad dA' = R \, dR \, d\varphi,$$

valamint az

$$\int \frac{1}{\sin^2 \varphi} d\varphi = \frac{\sin 2\varphi}{\cos 2\varphi - 1}$$

és

$$\cos 2(\pi - \vartheta) - 1 = \cos 2\vartheta - 1 = 2(\cos^2 \vartheta - 1) = -2 \sin^2 \vartheta$$

összefüggéseket kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} S_x(y) &= \int_{\varphi=\vartheta}^{\varphi=\pi-\vartheta} \int_{R=\frac{d \sin \vartheta}{2 \sin \varphi}}^{\frac{d}{2}} R^2 \sin \varphi \, dR \, d\varphi = \frac{d^3}{24} \int_{\varphi=\vartheta}^{\varphi=\pi-\vartheta} \sin \varphi \left(1 - \frac{\sin^3 \vartheta}{\sin^3 \varphi} \right) d\varphi = \\ &= \frac{d^3}{24} \int_{\varphi=\vartheta}^{\varphi=\pi-\vartheta} \left[\sin \varphi - \frac{\sin^3 \vartheta}{\sin^2 \varphi} \right] d\varphi = \frac{d^3}{24} \left\{ 2 \cos \vartheta - \sin^3 \vartheta \left[\frac{\sin 2\varphi}{\cos 2\varphi - 1} \right] \Big|_{\varphi=\vartheta}^{\varphi=\pi-\vartheta} \right\} = \\ &= \frac{d^3}{24} \left\{ 2 \cos \vartheta + \sin^3 \vartheta \left(\frac{\sin 2\vartheta}{\cos 2(\pi-\vartheta)-1} + \frac{\sin 2\vartheta}{\cos 2\vartheta-1} \right) \right\} = \frac{d^3}{12} \left[\cos \vartheta - \frac{\sin^3 \vartheta \sin 2\vartheta}{2 \sin^2 \vartheta} \right] = \\ &= \frac{d^3}{12} \left[\cos \vartheta - \frac{\sin 2\vartheta \sin \vartheta}{2} \right] = \frac{d^3}{12} [\cos \vartheta - \cos \vartheta (1 - \cos^2 \vartheta)] = \frac{d^3}{12} \cos^3 \vartheta. \end{aligned} \quad (8.44a)$$

Ha a kapott eredményt és az ábráról leolvasható

$$v(y) = d \cos \vartheta, \quad \cos^2 \vartheta = \frac{1}{(d/2)^2} \left((d/2)^2 - y^2 \right) = 1 - \frac{y^2}{(d/2)^2} \quad (8.44b)$$

képleteket a $\tau_{yz}(y)$ értékét adó (8.40) egyenletbe helyettesítjük, akkor

$$\tau_{yz} = -\frac{T_y}{I_x} \frac{S_x(y)}{v(y)} = -\frac{T_y}{\frac{d^4 \pi}{64}} \frac{d^3 \cos^3 \vartheta}{12 d \cos \vartheta} = -\frac{4}{3} \frac{T_y}{\frac{d^2 \pi}{4}} \cos^2 \vartheta \quad (8.45a)$$

azaz

$$\tau_{yz} = \frac{4}{3} \tau_{köz} \left[1 - \frac{y^2}{(b/2)^2} \right], \quad \tau_{köz} = -\frac{T_y}{A} = -\frac{T_y}{\frac{d^2 \pi}{4}} \quad (8.45b)$$

a keresett nyírófeszültség értéke körkeresztmetszetű rúdra.

A fenti összefüggés szerint most is másodfokú parabola a $\tau_{yz}(y)$ függvény. Ennek csúcspontja az $y = 0$ egyenesen van, zérushelyei pedig az $y = \pm d/2$ pontokban találhatók. A σ_z feszültségek nyilvánvalóan lineárisan változnak az y függvényében, és ahol az egyik feszültségnek szélsőértéke (minimuma avagy maximuma) van a keresztmetszeten, ugyanott a másik feszültség zérus.

Az is nyilvánvaló, hogy

$$\tau_{\max} = \frac{4}{3} |\tau_{köz}|. \quad (8.46)$$

Vegyük továbbá észre – lásd a 8.16. ábrát és a (8.45a,b) képletet – a paraméterként tekintett φ polárszöget gondolva a ϑ helyére, hogy a keresztmetszet peremén (a körön)

$$\tau_{\varphi z} = \frac{\tau_{yz}}{\cos \varphi} = \tau_{\max} \cos \varphi, \quad \text{azaz} \quad \frac{\tau_{\varphi z}}{\tau_{\max}} = \cos \varphi.$$

Kihasználva még az egyszerűen belátható

$$\frac{y}{d/2} = \sin \varphi$$

geometriai összefüggést következik, hogy

$$\left(\frac{\tau_{\varphi z}}{\tau_{\max}} \right)^2 + \left(\frac{y}{d/2} \right)^2 = 1. \quad (8.47)$$

Ez azt jelenti, hogy ellipszis a keresztmetszet peremén tekintett, érintő irányú $\tau_{\varphi z}(y)$ függvény.

8.7.5. Hajlított és nyírt körkeresztmetszetű rúd ellenőrzése, méretezése. Körkeresztmetszetű rúd hajlítása és nyírása esetén rögzített y mellett a keresztmetszet peremén a legnagyobb a $\tau_{\varphi z}$ nyírófeszültség értéke. Ez azt jelenti, hogy a keresztmetszet veszélyes pontjait a peremen kell keresni. Mivel kéttengelyű a feszültségi állapot alkalmazható a (7.8) összefüggés a redukált feszültség számítására a peremen. Következésképp fennáll a

$$\sigma_{\text{red}}^2 = \sigma_z^2 + \beta \tau_{\varphi z}^2$$

egyenlet. Visszaidézve a

$$\sigma_{\max} = \frac{|M_{hx}|}{K_x}$$

összefüggést, nem nehéz ellenőrizni a

$$\sigma_z = \pm \sigma_{\max} \frac{y}{d/2}$$

képlet helyességét – azt kell kihasználni, hogy lineárisan függ σ_z az y -től, az előjel pedig pozitív ha $M_{hx} > 0$ (negatív, ha $M_{hx} < 0$). A (8.47) összefüggés szerint ugyanakkor

$$\tau_{\varphi z}^2 = \tau_{\max}^2 \left(1 - \frac{y^2}{(d/2)^2} \right),$$

ahonnan

$$\frac{y^2}{(d/2)^2} = 1 - \frac{\tau_{\varphi z}^2}{\tau_{\max}^2},$$

vagyis

$$\sigma_z^2 = \sigma_{\max}^2 \frac{y^2}{(d/2)^2} = \sigma_{\max}^2 \left(1 - \frac{\tau_{\varphi z}^2}{\tau_{\max}^2} \right). \quad (8.48a)$$

Az is nyilvánvaló, hogy

$$\tau_{\varphi z}^2 = \tau_{\max}^2 \frac{\tau_{\varphi z}^2}{\tau_{\max}^2}. \quad (8.48b)$$

A (8.48a,b) képletek helyettesítése után

$$\sigma_{\text{red}}^2 = \sigma_z^2 + \beta \tau_{\varphi z}^2 = \sigma_{\max}^2 \left(1 - \frac{\tau_{\varphi z}^2}{\tau_{\max}^2} \right) + \beta \tau_{\max}^2 \frac{\tau_{\varphi z}^2}{\tau_{\max}^2}$$

a redukált feszültség négyzetének értéke. Vezessük be a

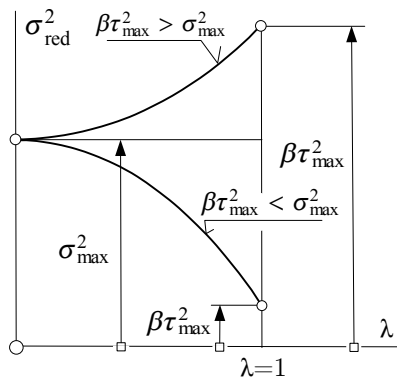
$$\lambda = \left| \frac{\tau_{\varphi z}}{\tau_{\max}} \right| \quad \lambda \in [0,1]$$

dimenziómentes paramétert. Ezzel a paraméterrel a

$$\begin{aligned} \sigma_{\text{red}}^2(\lambda) &= \sigma_{\max}^2 \left(1 - \frac{4}{3} \lambda^2 \right) + \beta \tau_{\max}^2 \lambda^2 = \\ &= \sigma_{\max}^2 + (\beta \tau_{\max}^2 - \sigma_{\max}^2) \lambda^2 \end{aligned} \quad (8.49)$$

alakot ölti a redukált feszültség képlete. Ez az egyenlet olyan parabola egyenlete a λ , σ_{red}^2 síkon – lásd a 8.17. ábrát –, melynek csúcspontja a $\lambda = 0$ egyenesen van. A λ^2 együtthatójának értékétől függően három eset fordulhat elő:

$$\begin{array}{ll} \beta \tau_{\max}^2 > \sigma_{\max}^2 & \text{a parabola felfelé nyílik,} \\ \beta \tau_{\max}^2 < \sigma_{\max}^2 & \text{a parabola lefelé nyílik,} \\ \beta \tau_{\max}^2 = \sigma_{\max}^2 & \text{a parabola vízszintes egyenessé fajul el.} \end{array}$$

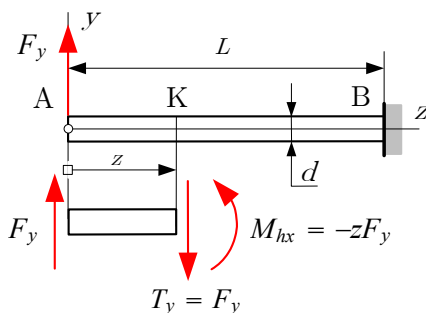


8.17. ábra.

A kapott eredmény értékeléséhez azt kell szem előtt tartani, hogy rúd függőleges átmérőjének két végpontjában σ_{max} (mivel ott zérus a $\tau_{\varphi z}$), a vízszintes átmérőn (tehát annak végpontjaiban is) pedig $\sqrt{\beta}\tau_{max}$ (mivel ott zérus a σ_z) a redukált feszültség.

Ha a parabola felfelé nyílik, akkor a vízszintes átmérőn (a hajlítás zérusvonalán) nagyobb a nyírásból adódó redukált feszültség a hajlításból kapott maximumnál. Vagyis nem a hajlítás a mértékadó igénybevétel. Ez például rövid körkeresztmetszetű rudak, szegecses és csapszegek esetén fordulhat elő.

Ha a parabola lefelé nyílik, akkor a vízszintes átmérőn (a hajlítás zérusvonalán) kisebb a nyírásból adódó redukált feszültség a hajlításból kapott maximumnál. Vagyis most a hajlítás a mértékadó igénybevétel. Ez általában a rúd átmérőjéhez képest lényegesen hosszabb rudak esetén tipikus.



8.18. ábra.

A fentebb mondottakat jól illusztrálja a 8.18. ábrán vázolt körkeresztmetszetű befogott rúd K keresztmetszetében a feszültségek vizsgálata. Ha figyelembe vesszük, hogy a K keresztmetszetben $M_{hx} = -F_y z$ a hajlítónyomaték és T_y a nyíróerő értéke, akkor a (8.46) és (5.21) képletek felhasználásával az adódik,

hogy

$$\frac{\sigma_{\max}}{\beta \tau_{\max}} = \left| \frac{\frac{zF}{K_x}}{\beta \frac{4}{3} \frac{F_y}{A}} \right| = \frac{\frac{\frac{zF}{\frac{d^3 \pi}{32}}}{\beta \frac{4}{3} \frac{d^2 \pi}{4}} = \frac{96}{16\beta} \frac{z}{d} =$$

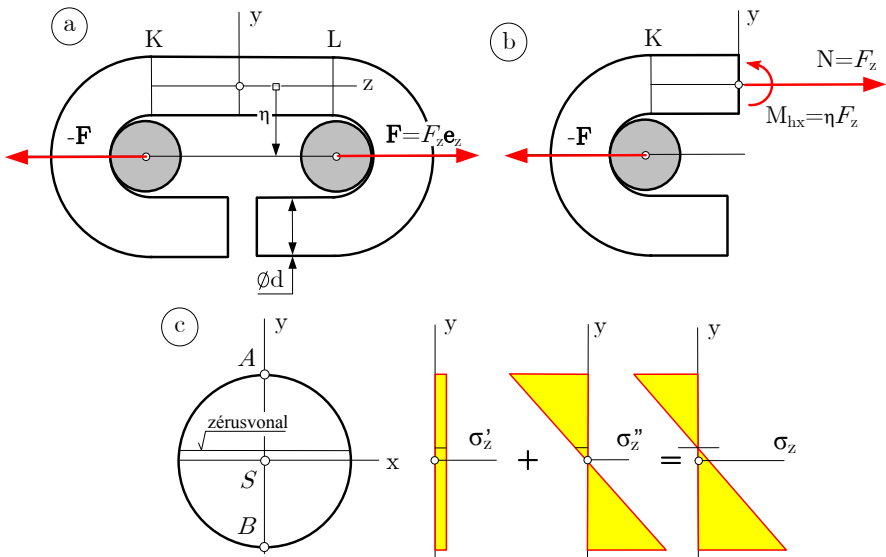
$$= \begin{cases} 1.5 \frac{z}{d} & \beta = 4, \text{ Mohr elmélet} \\ 2 \frac{z}{d} & \beta = 3, \text{ HMH elmélet} \end{cases} \quad (8.50)$$

Kiolvasható a fenti képletekből, hogy $1.5z/d \geq 1$, illetve $2z/d \geq 1$ esetén, már a hajlítás (nem pedig a nyírás) a mértékadó igénybevétel.

A kapott eredmények egyben azt is valószínűsítik, hogy a nyírás hatása általában elhanyagolható azokban az esetekben, amikor a rúd hossza lényegesen nagyobb, mint keresztmetszetének maximális mérete. Erre egyébként már utaltunk az előző oldalon.

8.8. MINTAFELADATOK

8.1. A 8.19.a. ábrarészlet nyitott láncszemű acéllánc egy láncszemét ábrázolja. A láncszem körkeresztmetszetű acélhuzalból készült, maga a lánc $F_z = 500$ N nagyságú terhet hordoz, $d = 8$ mm, az erő hatásvonalának helykoordinátája pedig $\eta = -10$ mm. Határozza meg a legnagyobb húzó-, és nyomófeszültséget a láncszem egyenes KL szakaszán belül, valamint a zérusvonal egyenletét.



8.19. ábra.

A 8.19.b. ábrarészlet a fél láncszemet szemlélteti. Kihazsnálva a feladat adatait is leolvasható erről az ábrarészletről hogy a kérdéses KL szakaszon $N = F_z = 500$ N a rúderő, és $M_{hx} = \eta F_z = -10 \times 500 = -5000$ Nmm a hajlítónyomaték. A (8.1) és (5.35)

képletek alapján

$$\sigma_z = \frac{N}{A} \pm \frac{M_{hx}}{I_x} \frac{d}{2} = \frac{N}{A} \pm \frac{M_{hx}}{K_x} \quad (8.51)$$

a legkisebb és legnagyobb normálfeszültség. Figyelembe véve, hogy most

$$A = \frac{d^2 \pi}{4} = \frac{8^2 \pi}{4} = 50.2655 \text{ mm}^2, \quad I_x = \frac{d^4 \pi}{64} = \frac{8^4 \pi}{64} = 201.062 \text{ mm}^4,$$

$$K_x = \frac{d^3 \pi}{32} = \frac{8^3 \pi}{32} = 50.2655 \text{ mm}^3$$

a (8.51) képletből azonnal kapjuk, hogy

$$\sigma_{\max} \text{ húzás} = |\sigma_z(B)| = \left| \frac{N}{A} - \frac{M_{hx}}{K_x} \right| =$$

$$= \left| \frac{500}{50.2655} + \frac{5000}{50.2655} \right| = 9.947 + 99.478 \simeq 109.4 \text{ N/mm}^2,$$

$$\sigma_{\max} \text{ nyomás} = |\sigma_z(A)| = \left| \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{K_x} \right| =$$

$$= \left| \frac{500}{50.2655} - \frac{5000}{50.2655} \right| = 99.478 - 9.947 \simeq 89.5 \text{ N/mm}^2$$

a legnagyobb húzó-, és nyomófeszültség értéke. A zérusvonal egyenlete a (8.1) összefüggés és a fentiek alapján

$$0 = \frac{F_z}{A} + \frac{\eta F_z}{I_x} y$$

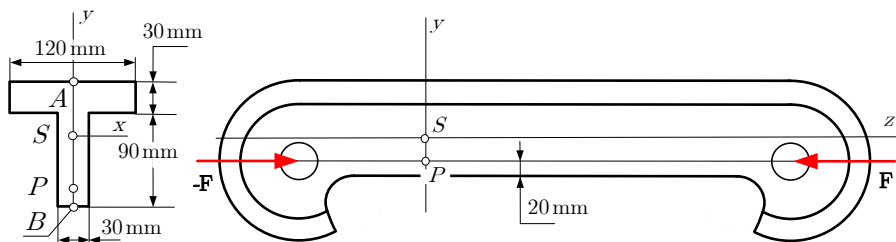
alakú. A konkrét értékekkel:

$$y = -\frac{I_x}{\eta A} = -\frac{201.062}{10 \times 50.2655} = 0.4 \text{ mm} = \text{állandó}.$$

Figyeljük meg, hogy a zérusvonal helye független az F_x erő nagyságától.

A 8.19.c. ábrarészlet a szuperpozíció elvét is bemutattva szemlélteti a feszültségeloszlást az y tengely mentén.

8.2. A 8.20. ábrán vázolt öntöttvasból készült kar esetén húzásra $\sigma_{\text{meg húzás}} = 30 \text{ MPa}$, nyomásra pedig $\sigma_{\text{meg nyomás}} = 125 \text{ MPa}$, a megengedett feszültség értéke. Határozza meg az $\mathbf{F}$ erő abszolút értékének felső korlátját. (A keresztmetszet számításokhoz szükséges valamennyi adatát tartalmazza az 5.10 Mintafeladat 228. oldalon található megoldása.)



8.20. ábra.

Az idézet mintafeladat adatai szerint

$$A = 6300 \text{ mm}^2, \quad I_x = 7.6468 \times 10^6 \text{ mm}^4,$$

$$y_{SA} = e_1 = 40.714 \text{ mm}, \quad y_{SB} = -e_2 = -79.286 \text{ mm}, \quad \eta_P = -(e_2 - 20) = -59.286 \text{ mm}.$$

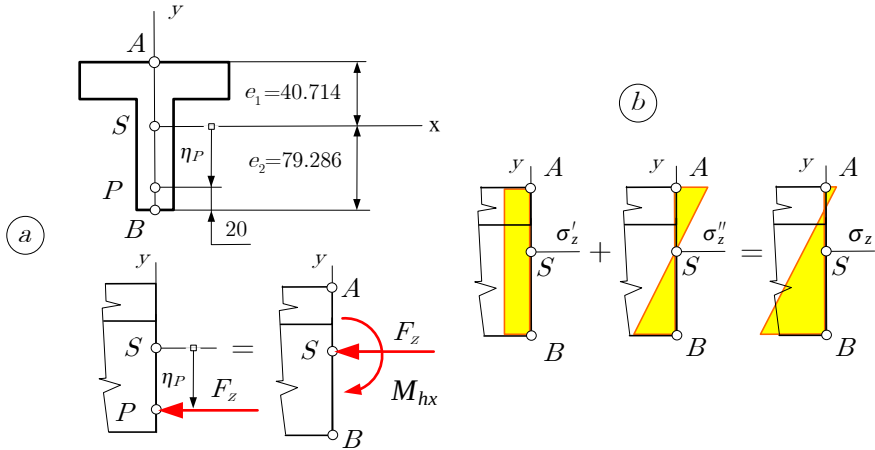
A feszültségek számításához át kell helyezni az $\mathbf{F} = F_z \mathbf{e}_z$; $F_z = N < 0$ nyomóerőt a keresztmetszet súlypontjába – 8.21.a. ábra. Az áthelyezés után

$$N = F_z, \quad M_{hx} = \eta_P F_z = \eta_P N = -59.286 N$$

a keresztmetszet két nem zérus igénybevétele. A fenti értékekkel a szuperpozíció elv alapján kapott (8.1) képletből

$$\sigma_z = \underbrace{\frac{N}{A}}_{\sigma'_z} + \underbrace{\frac{M_{hx}}{I_x} y}_{\sigma''_z} = \frac{N}{6300} - \frac{59.286 N}{7.6468 \times 10^6} y = N \left(\frac{1}{6300} - 7.753047 \times 10^{-6} y \right)$$

a feszültségeloszlás a keresztmetszeten. Jelleghelyesen szemlélteti ezt a feszültségeloszlást a 8.21.b. ábra.



8.21. ábra.

A σ_z -t adó képletből

$$\begin{aligned} \sigma_z(y_{SA}) &= N \left(\frac{1}{6300} - 7.753047 \times 10^{-6} \times 40.714 \right) = \\ &= -1.569274 \times 10^{-4} N, \quad (\text{húzófeszültség}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sigma_z(y_{SB}) &= N \left[\frac{1}{6300} - 7.753047 \times 10^{-6} \times (-59.286) \right] = \\ &= 6.183773 \times 10^{-4} N \quad (\text{negatív: nyomófeszültség}) \end{aligned}$$

a normálfeszültség az A és B pontokban. Az erő felső korlátjára a megengedett feszültségértékek felhasználásával egyrészt a

$$\begin{aligned} |\sigma_z(y_{SA})| \leq \sigma_{\text{meg húzás}} = 30 &\implies 1.569274 \times 10^{-4} |N| \leq 30 \implies \\ |N| &\leq \frac{30}{1.569274 \times 10^{-4}} = 1.911712 \times 10^5 \text{ N}, \end{aligned}$$

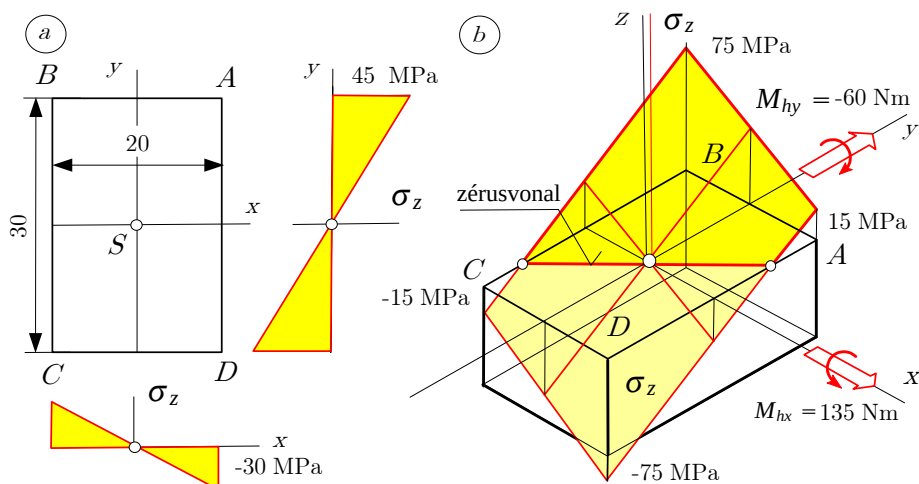
másrészt pedig a

$$|\sigma_z(y_{SB})| \leq \sigma_{\text{meg húzás}} = 125 \implies 6.183\,773 \times 10^{-4} |N| \leq 125 \implies |N| \leq \frac{125}{6.183\,773 \times 10^{-4}} = 2.021\,420 \times 10^5 \text{ N}$$

értéket kapjuk. A kettő közül a nyilvánvalóan a kisebbik adja az F_z erő abszolút értékének felső korlátját:

$$|F_z| \leq 1.911\,712 \times 10^5 \text{ N}.$$

8.3. Egy téglalap keresztmetszetű rúd 8.22.a. ábrán vázolt veszélyes keresztmetszetnek az $\mathbf{M}_S = 135\mathbf{e}_x + 60\mathbf{e}_y$ Nm nyomatékú erőpár az igénybevétele. Ellenőrizze a rudat feszültségcsúcsra, ha $\sigma_{\text{meg}} = 80 \text{ N/mm}^2$ (a rúd anyaga húzásra és nyomásra egyformán viselkedik). A megoldás érdekében (a) vázolja a normál feszültségek eloszlását az x és y tengelyek mentén, (b) írja fel a zérusvonal egyenletét, majd jelölje be a keresztmetszet veszélyes pontjait. Emellett számítsa ki (c) a keresztmetszet AB oldalélének hosszváltozását és igazolja, (d) hogy ferde hajlítás esetén nem lehet a nyomatékvektor és a zérusvonal által bezárt szög 90° .



8.22. ábra.

Az ábra adataival

$$I_x = \frac{ab^3}{12} = \frac{20 \times 30^3}{12} = 45000.0 \text{ mm}^4, \quad I_y = \frac{ba^3}{12} = \frac{20^3 \times 30}{12} = 20000.0 \text{ mm}^4$$

a keresztmetszet x és y tengelyekre számított másodrendű nyomatéka. Ezek ismeretében a (8.7) összefüggés szerint

$$\sigma'_z = \sigma_z(x=0) = \frac{M_{hx}}{I_x} y = \frac{135 \times 10^3}{45000.0} y = 3y, \quad \sigma''_z = \sigma_z(y=0) = \frac{M_{hy}}{I_y} x = -\frac{60 \times 10^3}{20000.0} x = -3x \quad (8.52)$$

a feszültségeloszlás az x és y tengelyeken. A fenti feszültség-eloszlásokat a keresztmetszetet is szemléltető 8.22.a. ábrarészleten szerkesztettük meg.

A zérusvonal egyenlete a (8.9) képlet szerint

$$y = \frac{M_{hy}}{M_{hx}} \frac{I_x}{I_y} x = \frac{60}{135} \frac{45000.0}{20000.0} x = x$$

alakú. Ha kihasználjuk emellett, hogy a téglalap sarokpontjaiban rendre

$$\begin{aligned}\sigma_z(A) &= \sigma'_z(y_A) + \sigma''_z(x_A) = 3 \times 15 - 3 \times 10 = 15 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(B) &= \sigma'_z(y_B) + \sigma''_z(x_B) = 3 \times 15 - 3 \times (-10) = 75 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(C) &= \sigma'_z(y_C) + \sigma''_z(x_C) = 3 \times (-15) - 3 \times (-10) = -15 \text{ N/mm}^2\end{aligned}$$

és

$$\sigma_z(D) = \sigma'_z(y_D) + \sigma''_z(x_D) = 3 \times (-15) - 3 \times 10 = -75 \text{ N/mm}^2$$

a normálfeszültség, akkor axonometrikusan is megrajzolható a feszültségeloszlás. A $\sigma_z(x, y)$ síkot a 8.22.b. ábrarészlet szemlélteti.

Nyilvánvaló az ábráról, hogy a B és D pontok a veszélyes pontok. A rúd megfelelően teljesül a

$$\sigma_{\max} = \sigma_z(B) = |\sigma_z(D)| = 75 \text{ MPa} \leq \sigma_{\text{meg}} = 80 \text{ MPa}$$

egyenlőtlenség.

Mivel érvényes az egyszerű HOOK törvény az AB oldalélen

$$\begin{aligned}\varepsilon_x = -\nu \varepsilon_z &= -\frac{\nu}{E} \sigma_z(y_A) = -\frac{\nu}{E} \left(\frac{M_{hx}}{I_x} y_A + \frac{M_{hy}}{I_y} x \right) = \\ &= -\frac{\frac{1}{3}}{2 \times 10^5} (45 - 3x) = - (7.5 - 0.5x) \times 10^{-5}\end{aligned}$$

az x irányú fajlagos nyúlás értéke. Következésképp

$$\begin{aligned}\lambda_{AB} &= \int_{x_A}^{x_B} \varepsilon_x(x) dx = -10^{-5} \int_{x_A}^{x_B} (7.5 - 0.5x) dx = \\ &= -10^{-5} \times 7.5 l_{AB} = -10^{-5} \times 7.5 \times 20 = -1.5 \times 10^{-3} \text{ mm}\end{aligned}$$

az AB oldalél hosszváltozása.

Az (5.54) és (5.57) képletek szerint ferde hajlítás esetén fennáll a

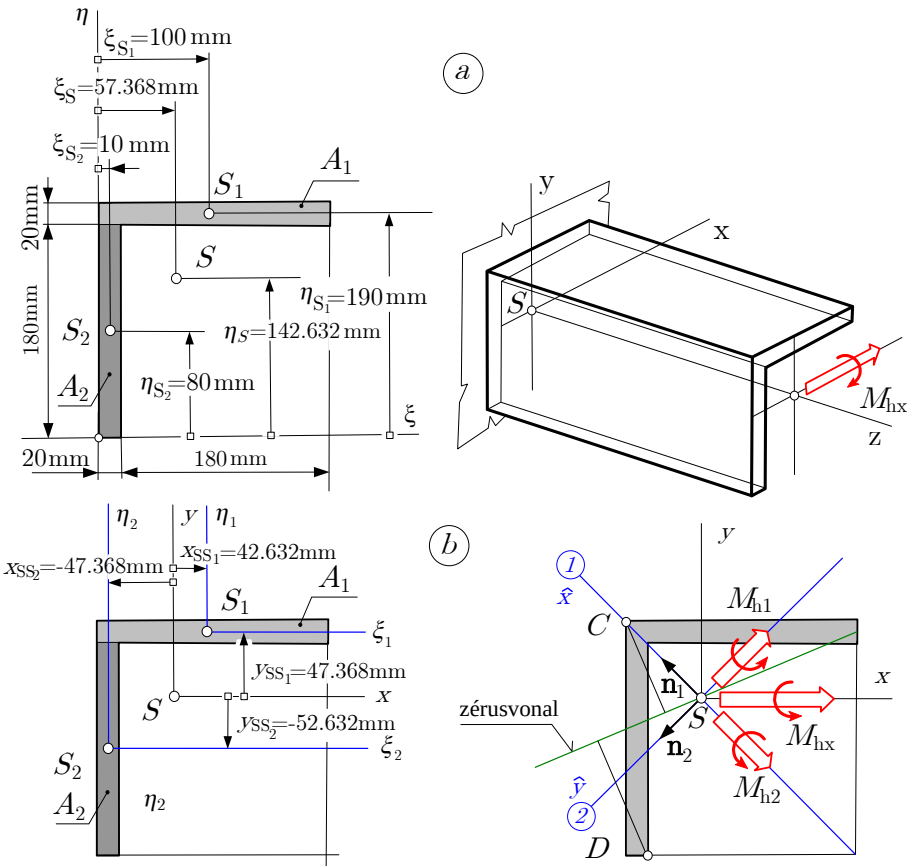
$$\mathbf{M}_S = \frac{E}{\rho} \mathbf{I}_n = \frac{E}{\rho} \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n}$$

egyenlet, amelyben $\mathbf{n}$ a zérusvonal irányvektora. Ha átszorozzuk a fenti egyenletet skalárisan balról az $\mathbf{n}$ vektorral, akkor az

$$\mathbf{n} \cdot \mathbf{M}_S = \frac{E}{\rho} \mathbf{n} \cdot \mathbf{I}_S \cdot \mathbf{n} = \frac{E}{\rho} I_n \neq 0$$

eredményt kapjuk (a keresztmetszet n tengelyre vett I_n másodrendű nyomatéka sosem zérus). Következésképp nem tűnik el a $\mathbf{n} \cdot \mathbf{M}_S$ skalárszorzat, vagyis nem lehet merőleges egymásra az $\mathbf{n}$ és $\mathbf{M}_S$.

8.4. A 8.23.a. ábra jobboldali ábrarészlete egy tiszta hajlításra igénybevett L szelvényű rudat ábrázol ($\mathbf{M}_S = M_{hx} \mathbf{e}_x = 12 \mathbf{e}_x \text{ kNm}$). A keresztmetszet méretei a 8.23.a. ábra baloldali ábrarészletéről vehetők le (ez az ábrarészlet a keresztmetszeti méreteken túlmenően a megoldás kezdetekor szimmetria okok miatt ismert ξ_{S_1} , ξ_{S_2} , η_{S_1} , η_{S_2} és a megoldás során számított ξ_S , η_S súlyponti koordináták értékeit is feltünteti). Ellenőrizze a rudat, ha $\sigma_{\text{meg}} = 120 \text{ N/mm}^2$.



8.23. ábra.

Vegyük észre, hogy ferde hajlítás a rúd igénybevétele. A megoldás érdekében meghatározzuk a rúd keresztmetszetének súlypontját, ezt követően pedig a tehetetlenségi tenzor mátrixát a súlyponti (x, y) KR-ben. Ennek ismeretében megoldható a főtengety-probléma, majd a megoldás ismeretében az $\mathbf{M}_S$ nyomatékvektor főtengetyek irányába eső összetevőivel már felírható a zérusvonal egyenlete, megkereshető(k) a veszélyes pont(ok), és elvégezhető az ellenőrzés.

A rúd A keresztmetszetét az A_1 és A_2 téglalapokra bontjuk. Az alábbi táblázat adataival

8.1. táblázat.

i	$A_i \text{ mm}^2$	$\xi_{S_i} \text{ mm}$	$\xi_{S_i} A_i \text{ mm}^3$	$\eta_{S_i} \text{ mm}$	$\eta_{S_i} A_i \text{ mm}^3$
1	4000	100	400000	190	760000
2	3600	10	36000	90	324000
$A = \sum A_i = 7600$		$S_\eta = \sum A_i \xi_{S_i} = 436000$		$S_\xi = \sum A_i \eta_{S_i} = 1084000$	

(S_ξ és S_η az A keresztmetszet ξ és η tengelyére vett statikai nyomatéka) írható, hogy

$$\xi_S = \frac{S_\eta}{A} = \frac{\sum A_i \xi_{S_i}}{\sum A_i} = \frac{436000}{7600} = 57.368 \text{ mm},$$

$$\eta_S = \frac{S_\xi}{A} = \frac{\sum A_i \eta_{S_i}}{\sum A_i} = \frac{1084000}{7600} = 142.632 \text{ mm}.$$

Az A_1 és A_2 jelű részek súlypontjainak

$$x_{SS_1} = \xi_{S_1} - \xi_S = 100 - 57.3684 = 42.632 \text{ mm},$$

$$y_{SS_1} = \eta_{S_1} - \eta_S = 190 - 142.632 = 47.368 \text{ mm},$$

$$x_{SS_2} = \xi_{S_2} - \xi_S = 10 - 57.368 = -47.368 \text{ mm},$$

$$y_{SS_2} = \eta_{S_2} - \eta_S = 90 - 142.632 = -52.632 \text{ mm}$$

koordinátaival – 8.22.(b) ábrarészlet – alkalmazhatóvá válik az A_1 jelű rész esetén az SS_1 pontok között, az A_2 jelű rész esetén pedig az SS_2 pontok között az (5.43) Steiner tétel (figyeljünk arra, hogy most a hivatkozott képlettel szemben a súlyponti (x, y) KR-ben számoljuk a vonatkozó I_x , I_y és I_{xy} tehetetlenségi nyomatékokat):

$$I_x = \sum [I_{\xi_i} + (y_{SS_i})^2 A_i] = \frac{200 \times 20^3}{12} + (47.368)^2 \times 4000 +$$

$$+ \frac{20 \times 180^3}{12} + (-52.632)^2 \times 3600 = 2.88007 \times 10^7 \text{ mm}^4,$$

$$I_y = \sum [I_{\eta_i} + (x_{SS_i})^2 A_i] = \frac{20 \times 200^3}{12} + (42.632)^2 \times 4000 +$$

$$+ \frac{180 \times 20^3}{12} + (-47.368)^2 \times 3600 = 2.88007 \times 10^7 \text{ mm}^4,$$

$$I_{xy} = \sum [I_{\xi\eta_i} + x_{SS_i} y_{SS_i} A_i] = 0 + 42.632 \times 47.368 \times 4000 +$$

$$+ 0 + (-47.368) \times (-52.632) \times 3600 = 1.70526 \times 10^7 \text{ mm}^4.$$

Az I_x , I_y és I_{xy} tehetetlenségi nyomatékok birtokában

$$\mathbf{I}_S = \begin{bmatrix} I_x & -I_{xy} \\ -I_{xy} & I_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.88007 & -1.70526 \\ -1.70526 & 2.88007 \end{bmatrix} 10^7 \text{ mm}^4$$

a tehetetlenségi tenzor mátrixa a súlypontban. Az (5.70a) képlet alapján felírható

$$I_n^2 - (I_x + I_y)^2 I_n + I_x I_y - I_{xy}^2 = 0$$

karakterisztikus egyenlet

$$I_n = I_{1,2} = \frac{I_x + I_y}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{I_x - I_y}{2}\right)^2 + I_{xy}^2} =$$

$$= \left(\frac{2 \times 2.88007}{2} \pm 1.70526\right) \times 10^7 = \begin{Bmatrix} 4.58533 \times 10^7 \\ 1.17481 \times 10^7 \end{Bmatrix} \text{ mm}^4$$

megoldásával az (5.73a)₁ képlet alapján adódó

$$n_{x1}(I_x - I_1) - I_{xy}n_{y1} = (2.88007 - 4.58533)n_{x1} - 1.70526n_{y1} =$$

$$= -1.70526n_{x1} - 1.70526n_{y1} = 0$$

egyenletből

$$n_{x1} = -n_{y1}.$$

Innen a $\sqrt{n_{x1}^2 + n_{y1}^2} = 1$ normálási feltételt is figyelembe véve az $n_{y1} > 0$ választással (ez nem sérti az általánosságot)

$$\mathbf{n}_1 = \frac{\sqrt{2}}{2} (-\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y) \quad \text{és} \quad \mathbf{n}_2 = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n}_1 = -\frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y)$$

a két főirányt kijelölő egységvektor. A kapott eredmény nyilvánvalóan összhangban van azzal a körülménnyel, hogy az SC egyenes az A keresztmetszet szimmetriatengelye.

A főtengelyek ($\hat{x} = 1, \hat{y} = 2$) KR-ében

$$\mathbf{I}_S = \begin{bmatrix} I_1 & 0 \\ 0 & I_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4.58533 & 0 \\ 0 & 1.17481 \end{bmatrix} 10^7 \text{ mm}^4$$

a tehetetlenségi tenzor mátrixa. A hajlítónyomaték-vektor értéke pedig

$$\mathbf{M}_S = M_{hx} \mathbf{e}_x = M_{h1} \mathbf{n}_1 - M_{h2} \mathbf{n}_2,$$

ahol

$$M_{h1} = \mathbf{M}_S \cdot \mathbf{n}_1 = -M_{hx} \frac{\sqrt{2}}{2} = -6\sqrt{2} \text{ kNm} \quad \text{és} \quad M_{h2} = -\mathbf{M}_S \cdot \mathbf{n}_2 = M_{hx} \frac{\sqrt{2}}{2} = 6\sqrt{2} \text{ kNm}.$$

A hajlítónyomaték főtengelyek KR-beni felbontásával

$$\sigma_z = \frac{M_{h1}}{I_1} \hat{y} + \frac{M_{h2}}{I_2} \hat{x}$$

a feszültségek képlete, és

$$0 = \frac{M_{h1}}{I_1} \hat{y} + \frac{M_{h2}}{I_2} \hat{x} \quad \text{azaz} \quad \hat{y} = -\frac{M_{h1}}{M_{h2}} \frac{I_1}{I_2} \hat{x} = \frac{6\sqrt{2}}{6\sqrt{2}} \times \frac{4.58533}{1.17481} \hat{x} = 3.90304 \hat{x}$$

a zérusvonal egyenlete. A 8.23.(b) ábrarészlet jobboldala feltünteti a zérusvonalat. Ha a rúd anyaga húzásra és nyomásra egyformán viselkedik, akkor a D pont a veszélyes pont. A főtengelyek KR-ében

$$\begin{aligned} \hat{x}_D = \mathbf{r}_{SD} \cdot \mathbf{n}_1 &= (-37.368 \mathbf{e}_x - 142.632 \mathbf{e}_y) \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} (-\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y) = \\ &= (37.368 - 142.632) \frac{\sqrt{2}}{2} = -74.433 \text{ mm}, \\ \hat{y}_D = \mathbf{r}_{SD} \cdot \mathbf{n}_2 &= (-37.368 \mathbf{e}_x - 142.632 \mathbf{e}_y) \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} (-\mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y) = \\ &= (37.368 + 142.632) \frac{\sqrt{2}}{2} = 127.279 \text{ mm} \end{aligned}$$

amivel

$$\begin{aligned} \sigma_z(D) &= \frac{M_{h1}}{I_1} \hat{y}_D + \frac{M_{h2}}{I_2} \hat{x}_D = \\ &= -\frac{6\sqrt{2} \times 10^6}{4.58533 \times 10^7} \times 127.279 - \frac{6\sqrt{2} \times 10^6}{1.17481 \times 10^7} \times 74.433 \simeq -77.3 \text{ MPa} \end{aligned}$$

a normálfeszültség a D pontban. Nyilvánvaló, hogy

$$\sigma_{\max} = |\sigma_z(D)| = 77.3 \text{ MPa} \leq \sigma_{\text{meg}} = 120 \text{ MPa}.$$

Ez azt jelenti, hogy a rúd megfelel.

Megjegyezzük, hogy a $\sigma_z(D)$ normál feszültség az (5.92) képlet segítségével a fő-tengelyprobléma megoldása nélkül is kiszámítható. Figyelembe véve, hogy most $I_x = I_y$ és felhasználva a

$$\chi_x = \frac{I_{xy}}{I_x} = \frac{1.70526}{2.88007} = 0.592090 = \frac{I_{xy}}{I_y} = \chi_y, \quad M_{hx} = 12 \times 10^6 \text{ Nmm}, \quad M_{hy} = 0,$$

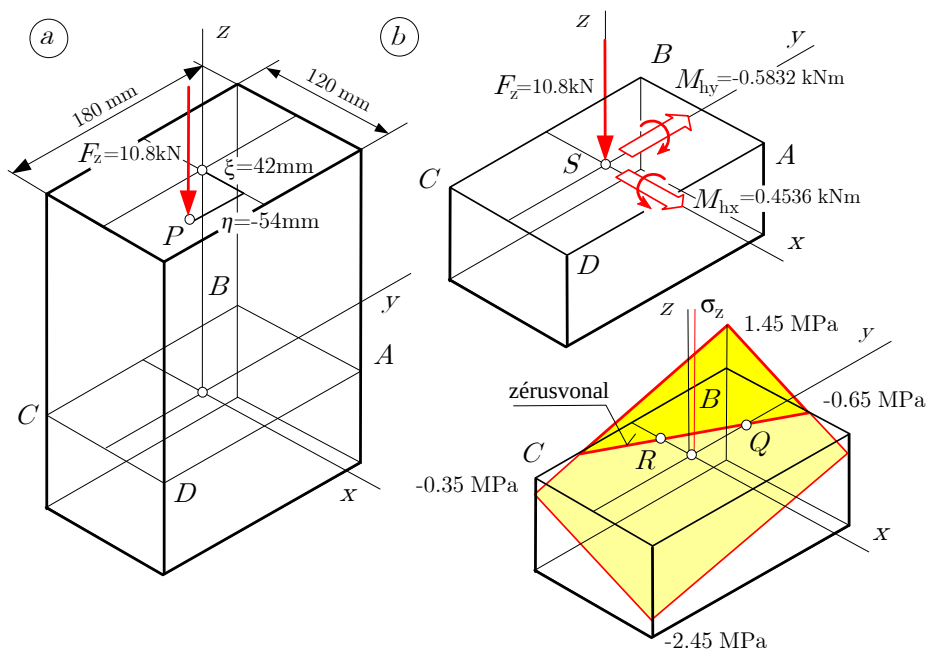
$$x_D = -37.368 \text{ mm} \quad \text{és} \quad y_D = -142.632 \text{ mm}$$

értékeket az idézett képletből kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \sigma_z(D) &= \frac{y_D - \chi_y x_D}{I_x - I_{xy} \chi_y} M_{hx} + \frac{x_D - \chi_x y_D}{I_y - I_{xy} \chi_x} M_{hy} = \\ &= \frac{-142.632 - 0.592090 \times (-37.368)}{2.88007 \times 10^7 - 1.70526 \times 10^7 \times 0.592090} \times 12 \times 10^6 \simeq -77.3 \text{ MPa} \end{aligned}$$

ami megegyezik a korábban számított értékkel.

8.5. A 8.24.a. ábrán vázolt téglalapkeresztmetszetű faoszlopot az F_z erő terheli a felső határolólap $P(\xi, \eta)$ pontjában. (a) Határozza meg az oszlop bejelölt $ABCD$ keresztmetszetének sarokpontjaiban (az A, B, C és D pontokban) a normál feszültség értékét – az oszlop önsúlya elhanyagolható. (b) Írja fel a zérusvonal egyenletét és végül (c) szemléltesse a σ_z normál feszültség eloszlását az x és y tengelyek mentén, illetve jelölje be a zérusvonalat a keresztmetszeten.



8.24. ábra.

A megoldás első lépésében áthelyezzük az F_z erőt a kérdéses keresztmetszet S pontjába. Ezzel megkapjuk ott az N rúderőt, valamint az M_{hx} és M_{hy} hajlítónyomatékokat:

$$\begin{aligned} N &= F_z = -10.8 \times 10^3 \text{ N}, \\ M_{hx} &= F_z \eta = (-10.8 \text{ kN}) \times (-0.054 \text{ m}) = 0.5832 \text{ kNm}, \\ M_{hy} &= F_z \xi = (-10.8 \text{ kN}) \times (0.042 \text{ m}) = -0.4536 \text{ kNm}. \end{aligned}$$

A számítások során szükség lesz a keresztmetszet alábbi geometriai jellemzőire:

$$\begin{aligned} A &= 120 \times 180 = 21600 \text{ mm}^2, \\ I_x &= \frac{120 \times 180^3}{12} = 5.832 \times 10^7 \text{ mm}^4, \quad i_x^2 = \frac{I_x}{A} = \frac{5.832 \times 10^7}{21600} = 2700 \text{ mm}^2, \\ I_y &= \frac{120^3 \times 180}{12} = 2.592 \times 10^7 \text{ mm}^4, \quad i_y^2 = \frac{I_y}{A} = \frac{2.592 \times 10^7}{21600} = 1200 \text{ mm}^2. \end{aligned}$$

A (8.12) és (8.13) összefüggések szerint fennáll, hogy

$$\sigma_z = \sigma'_z + \sigma''_z + \sigma'''_z = \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x} y + \frac{M_{hy}}{I_y} x,$$

azaz lineárisan változik a σ_z normálfeszültség a keresztmetszet felett. Az F_z erőből adódó és a keresztmetszeten egyenletesen megoszló

$$\sigma'_z = \frac{N}{A} = -\frac{10.8 \times 10^3}{21600} = -0.5 \text{ N/mm}^2$$

normálfeszültség, valamint az x és y tengelyek körüli hajlításból adódó

$$\begin{aligned} \sigma_{1\max} &= \left| \frac{M_{hx}}{I_x} y_A \right| = \frac{0.5832 \times 10^6}{5.832 \times 10^7} \times 90 = 0.9 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_{2\max} &= \left| \frac{M_{hy}}{I_y} x_A \right| = \frac{0.4536 \times 10^6}{2.592 \times 10^7} \times 60 = 1.05 \text{ N/mm}^2 \end{aligned}$$

normálfeszültség-maximumok felhasználásával kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \sigma_z(A) &= \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x} y_A + \frac{M_{hy}}{I_y} x_A = \sigma'_z + \sigma_{1\max} - \sigma_{2\max} = -0.5 + 0.9 - 1.05 = -0.65 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(B) &= \frac{N}{A} + \frac{M_{hx}}{I_x} y_A - \frac{M_{hy}}{I_y} x_A = \sigma'_z + \sigma_{1\max} + \sigma_{2\max} = -0.5 + 0.9 + 1.05 = 1.45 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(C) &= \frac{N}{A} - \frac{M_{hx}}{I_x} y_A - \frac{M_{hy}}{I_y} x_A = \sigma'_z - \sigma_{1\max} + \sigma_{2\max} = -0.5 - 0.9 + 1.05 = -0.35 \text{ N/mm}^2, \\ \sigma_z(D) &= \frac{N}{A} - \frac{M_{hx}}{I_x} y_A + \frac{M_{hy}}{I_y} x_A = \sigma'_z - \sigma_{1\max} - \sigma_{2\max} = -0.5 - 0.9 - 1.05 = -2.45 \text{ N/mm}^2. \end{aligned}$$

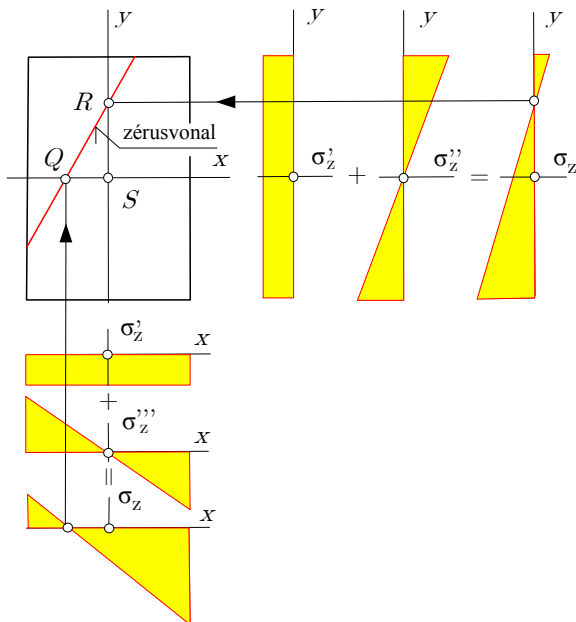
A (8.16) összefüggés alapján

$$y = -\frac{i_x^2}{\eta} - \frac{\xi}{\eta} \frac{i_x^2}{i_y^2} x$$

a zérusvonal egyenlete. A szükséges helyettesítések után innen az

$$y = -\frac{2700}{(-54)} - \frac{42}{(-54)} \frac{2700}{1200} x = 50 + 1.75x$$

egyenlet következik, ahol az x értékét mm-ben kell helyettesíteni és az eredmény is mm-ben adódik. Eszerint a zérusvonal a $Q[-28.5, 0]$ mm és $R[0, 50]$ mm pontokban metszi az x és y tengelyeket.

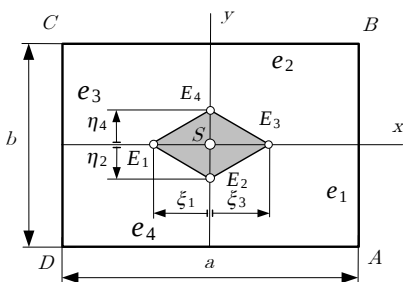


8.25. ábra.

A 8.24.b. ábra axonometrikusan szemlélteti az F_z áthelyezésének eredményét, valamint a $\sigma_z(x, y)$ síkot.

A nem zérus normál feszültségek megoszlását a koordinátatengelyek mentén, továbbá a zérusvonal keresztmetszetén történő szerkesztését a jelleghelyesen rajzolt 8.25. ábra szemlélteti.

8.6. Keressük meg a 8.26. ábrán vázolt téglalap keresztmetszet belső magidomát.



8.26. ábra.

Téglalap keresztmetszet esetén a (8.14) képlet szerint

$$i_x^2 = \frac{I_x}{A} = \frac{\frac{ab^3}{12}}{ab} = \frac{b^2}{12}$$

és ugyanígy

$$i_y^2 = \frac{I_y}{A} = \frac{a^2}{12}$$

a két inerciasugár négyzete. Tekintettel arra, hogy a téglalap konvex síkidom a támasztóidom egybeesik magával a téglalappal. A téglalap (a támasztóidom) e_1, e_3 oldalélei az

y , az e_2, e_2 oldalélek pedig az x tengellyel párhuzamos egyenesek. Ha ezek a zérusvonalak, akkor a magidom vonatkozó E_1, E_3 , illetve E_2, E_4 pontjainak ξ_i, η_i ($i=1, \dots, 4$) koordinátáit rendre a (8.18b) és (8.18a) képletekkel számíthatjuk:

$$\begin{aligned}
 E_1: \quad \xi_1 &= -\frac{i_y^2}{x_1} = -\frac{2a^2}{12a} = -\frac{a}{6} & \eta_1 &= 0 \\
 E_3: \quad \xi_2 &= -\frac{i_y^2}{x_2} = \frac{2a^2}{12a} = \frac{a}{6} & \eta_3 &= 0 \\
 E_2: \quad \xi_2 &= 0 & \eta_2 &= -\frac{i_x^2}{y_1} = -\frac{2b^2}{12b} = -\frac{b}{6} \\
 E_4: \quad \xi_4 &= 0 & \eta_4 &= -\frac{i_x^2}{y_2} = \frac{2b^2}{12b} = \frac{b}{6}
 \end{aligned}$$

A téglalap (a támasztóidom) A pontjához (mint törésponthoz) a (8.20) összefüggés alapján a magidom

$$0 = 1 + \frac{\eta y_A}{i_x^2} + \frac{\xi x_A}{i_y^2} = 1 - \frac{\eta \frac{b}{6}}{\frac{b^2}{12}} + \frac{\xi \frac{a}{6}}{\frac{a^2}{12}}$$

azaz

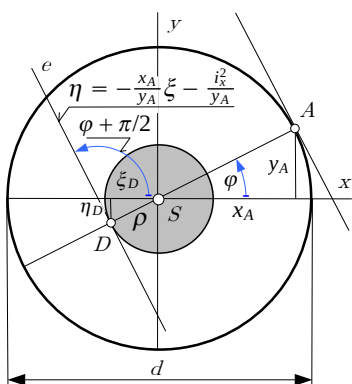
$$\eta = \frac{b}{a}\xi + \frac{b}{6}$$

egyenletű oldaléle tartozik. Vegyük észre, hogy ez az oldalél átmegy az E_1 , E_4 pontokon. Hasonló módon adódnak a téglalap (a támasztóidom) B , C és D csúcsaihoz tartozóan a magidom

$$\begin{aligned}
 \eta &= -\frac{b}{a}\xi - \frac{b}{6} & (\text{átmegy az } E_1, E_2 \text{ pontokon}) \\
 \eta &= \frac{b}{a}\xi - \frac{b}{6} & (\text{átmegy az } E_2, E_3 \text{ pontokon}) \\
 \eta &= -\frac{b}{a}\xi + \frac{b}{6} & (\text{átmegy az } E_3, E_4 \text{ pontokon})
 \end{aligned}$$

oldalélei. A magidomot világosszürke szín emeli ki az ábrán.

8.7. Határozzuk meg a 8.27. ábrán vázolt tömör körkeresztmetszet esetén a belső magidomot.



8.27. ábra.

Szimmetriaokok miatt nyilvánvaló, hogy most

$$i_x^2 = i_y^2 = \frac{I}{A} = \frac{\frac{d^4 \pi}{64}}{\frac{d^2 \pi}{4}} = \frac{d^2}{16}.$$

A keresztmetszet A pontjához tartozó zérusvonal esetén az erő (ξ, η) koordinátájú támadáspontja a

$$1 + \frac{\xi x_A}{i_x^2} + \frac{\eta y_A}{i_y^2} = 0$$

azaz a

$$\eta = -\frac{x_A}{y_A}\xi - \frac{i_x^2}{y_A}$$

egyenletű e egyenesen van (a későbbiek kedvéért egyelőre csak az $i_x^2 = i_y^2$ egyenlőséget használtuk ki).

Az e egyenes m meredeksége az

$$m = -\frac{x_A}{y_A} = -\frac{\frac{d}{2} \cos \varphi}{\frac{d}{2} \sin \varphi} = -\frac{\cos \varphi}{\sin \varphi} = \frac{\sin(\varphi + \pi/2)}{\sin(\varphi + \pi/2)} = \operatorname{tg}(\varphi + \pi/2)$$

módon számítható. Ez azt jelenti, hogy bárhol is legyen az A pont a peremen az e egyenes mindig merőleges az A ponthoz tartozó sugárra.

Az e egyenes és a sugár D metszéspontja S ponttól mért ρ távolságának meghatározásához vegyük figyelembe, hogy a metszéspontban fennállnak a

$$\xi_D = -\rho \sin \varphi, \quad \eta_D = -\rho \cos \varphi$$

összefüggések (ezeket azzal a feltevessel írtuk fel, hogy az origó az A és D pont között van), továbbá helyettesítsük az e egyenes egyenletét tekintve a jobboldalon álló utolsó tört nevezőjébe a fentebb már felhasznált

$$y_A = \frac{d}{2} \sin \varphi$$

összefüggést. A mondottak alapján némi rendezéssel az e egyenes egyenletéből kapjuk, hogy

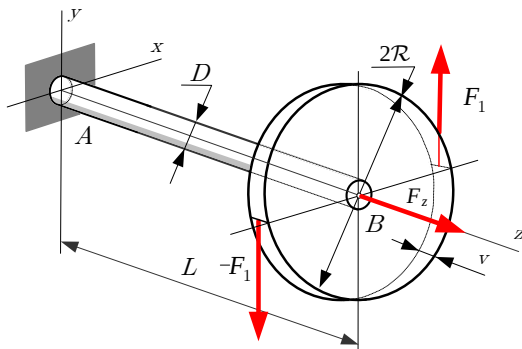
$$-\rho \sin \varphi - \frac{\cos \varphi}{\sin \varphi} \rho \cos \varphi = -\rho \left(\sin \varphi - \frac{\cos^2 \varphi}{\sin \varphi} \right) = -\frac{2i_x^2}{d \sin \varphi},$$

ahonnan

$$\rho = \frac{2i_x^2}{d} > 0$$

vagyis független a ρ értéke a φ szögtől. A kapott eredmény szerint: (a) a ρ mindig pozitív (vagyis az S pont valóban a D és az A között van); (b) a ρ a φ szögtől, mint paramétertől való függetlensége pedig azt jelenti, hogy az e egyenes seregnek az S középpontú ρ sugarú kör a burkolója, ami egyúttal a magidom is. Ezt halványzürke szín emeli ki az ábrán. A fenti összefüggés kör és körgyűrű keresztmetszetre egyaránt megadja a köralakú magidom sugarát.

8.8. A 8.28. ábrán vázolt D átmérőjű és $\mathcal{L}$ hosszúságú körkeresztmetszetű rúd baloldala be van fogva, a jobboldali végére pedig a $2\mathcal{R}$ átmérőjű és v vastagságú merev tárcsát szerelték fel. A szerkezetet az F_z húzóerő, továbbá a tárcsa peremén működő és együtt erőpárt alkotó F_1 , $-F_1$ erők terhelik. Adatok: $D = 80$ mm, $\mathcal{L} = 1800$ mm, $2\mathcal{R} = 1200$ mm, $F_1 = 5$ kN, $F_z = 20$ kN, $\sigma_F = 180$ MPa, $n_F = 1.5$.



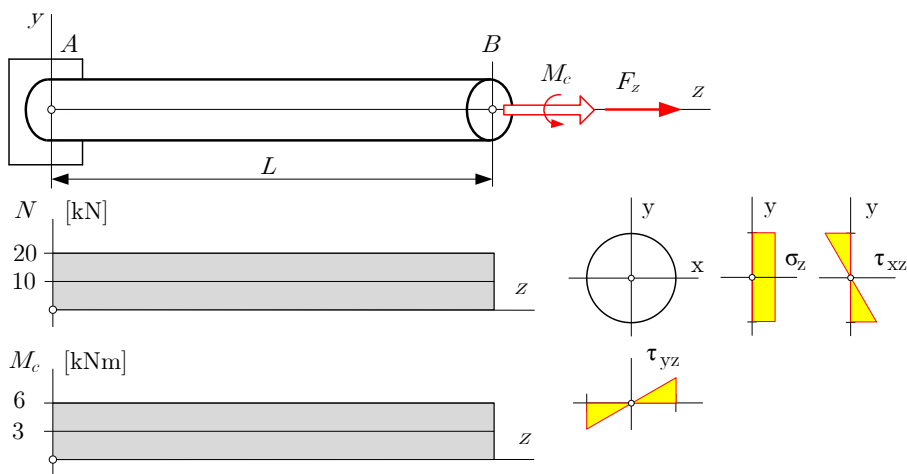
8.28. ábra.

Kérdések: (a) Ellenőrizzük a rudat Mohr elmélete alapján! (b) Mennyi a rúdban felhalmozódott rugalmas energia? (c) Mekkora d átmérőjű lyuk fúrható a rudba a Huber-Mises Hencky-féle elmélet szerint?

(a) Nyilvánvaló hogy a rúd minden egyes keresztmetszetében állandó a rúderő és a csavarónyomaték értéke:

$$\begin{aligned} N &= 20 \text{ kN} = 20 \times 10^3 \text{ N}, \\ M_c &= 2\mathcal{R}F_1 = 1.2 \times 5 \text{ kNm} = \\ &= 6 \text{ kNm} = 6 \times 10^6 \text{ Nmm}. \end{aligned}$$

A 8.29. ábra ennek megfelelően tünteti fel a rúd rúderő és csavarónyomatéki ábráját, illetve a rúd egy tetszőleges keresztmetszetében a feszültségeloszlást az x és y tengelyek mentén.



8.29. ábra.

A redukált feszültség maximuma a (8.22) képlettel számítható. Ezt figyelembevéve megfelel a rúd, ha fennáll a

$$\sigma_{\text{red max Mohr}} = \sqrt{\left(\frac{F_z}{A}\right)^2 + \beta \left(\frac{M_c}{K_p}\right)^2} \leq \sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_F}{n_F}; \quad \beta = \beta_{\text{Mohr}} = 4 \quad (8.53)$$

egyenlőtlenség. A feladat adataival és az

$$A = \frac{D^2 \pi}{4} = \frac{80^2 \pi}{4} = 5026.55 \text{ mm}^2, \quad K_p = \frac{D^3 \pi}{16} = \frac{80^3 \pi}{16} = 100530.96 \text{ mm}^3$$

értékekkel kapjuk, hogy

$$\sigma_{\text{red max Mohr}} = \sqrt{\left(\frac{20 \times 10^3}{5026.55}\right)^2 + 4 \left(\frac{6 \times 10^6}{100530.96}\right)^2} = 119.43 \text{ MPa}$$

és hogy

$$\sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_F}{n_F} = \frac{180}{1.5} = 120 \text{ MPa}.$$

Mivel a fentiek szerint teljesül a (8.53) egyenlőtlenség a rúd megfelel.

(b) Figyelembevéve a fajlagos alakváltozási energiát adó (6.48) és (6.72) összefüggéseket – most csak a σ_z és $\tau_{\varphi z}$ feszültségek ($\tau_{\varphi z}^2 = \tau_{xz}^2 + \tau_{yz}^2$!) különböznek zérustól – írhatjuk, hogy

$$\begin{aligned} U &= \int_V u dV = \frac{1}{4G} \int_V \left[\left(1 - \frac{\nu}{1+\nu} \right) \sigma_z^2 + 2 (\tau_{xz}^2 + \tau_{yz}^2) \right] dV = \\ &= \underbrace{\int_V \frac{1}{2} \frac{\sigma_z^2}{2G(1+\nu)} dV}_{U_N} + \underbrace{\frac{1}{2G} \int_V \tau_{\varphi z}^2 dV}_{U_{M_c}}. \end{aligned}$$

Mivel ebben a feladatban állandó a $\sigma_z = N/A$ hányados, $2G(1+\nu) = E$, továbbá mivel $V = LA$ a rúd térfogata azonnal adódik, hogy

$$U_N = \frac{1}{2} \frac{N^2 L}{AE}. \quad (8.54a)$$

az első integrál. A második integrál esetén pedig írhatjuk tekintettel a (6.60) képletre. M_c állandó voltára és I_p (4.42) alatti értelmezésére, hogy

$$U_{M_c} = \frac{1}{2} \int_V \frac{M_c^2 R^2}{I_p^2 G} dV = \frac{1}{2} \frac{M_c^2}{I_p^2 G} \int_0^L \underbrace{\int_A R^2 dA}_{I_p} dz = \frac{1}{2} \frac{M_c^2 L}{I_p G}. \quad (8.54b)$$

Legyen $G = 0.8 \times 10^5$ MPa és $\nu = 0.25$. Az

$$E = 2G(1+\nu) = 2 \times 10^5 \quad \text{és} \quad I_p = \frac{D^4 \pi}{32} = \frac{80^4 \pi}{32} = 4.021\,238\,6 \times 10^6 \text{ mm}^4$$

értékeket is felhasználva kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} U &= U_N + U_{M_c} = \frac{1}{2} \frac{N^2 L}{AE} + \frac{1}{2} \frac{M_c^2 L}{I_p G} = \\ &= \frac{1}{2} \frac{(20 \times 10^3)^2 \times 1800}{5026.55 \times 2 \times 10^5} + \frac{1}{2} \frac{(6 \times 10^6)^2 \times 1800}{4.021\,238\,6 \times 10^6 \times 0.8 \times 10^5} = \\ &= 358.10 + 100715.24 = 101073.34 \text{ Nmm} \quad (8.55) \end{aligned}$$

a rúdban tárolt alakváltozási energia. A (8.54) és (8.55) képletek szerint a teljes alakváltozási energia a rúderőhöz és a csavarónyomatékhoz tartozó alakváltozási energiák összege.

(c) A méretezési feladat esetén a

$$A = \frac{(D^2 - d^2) \pi}{4}, \quad K_p = \frac{(D^4 - d^4) \pi}{32} \times \frac{2}{D} = A \times \frac{(D^2 + d^2)}{4} \times \frac{1}{D}$$

módon írható fel a keresztmetszet területe és a poláris keresztmetszeti tényező. Ezeket az értékeket felhasználva a (8.22) képlet alapján a

$$\sigma_{\text{red max HMH}} = \sqrt{\left(\frac{F_z}{A} \right)^2 + \beta_{\text{HMH}} \left(\frac{M_c}{I_p} \frac{D}{2} \right)^2} \leq \sigma_{\text{meg}}; \quad \beta_{\text{HMH}} = 3$$

relációnak kell fennállnia. Egyenlőség feltételezése mellett $1/I_p$ gyökjel alól történő kiemelése és átrendezés után kapjuk innen, hogy

$$I_p = \frac{1}{\sigma_{\text{meg}}} \sqrt{\left(F_z \frac{I_p}{A} \right)^2 + \beta_{\text{HMH}} \left(M_c \frac{D}{2} \right)^2},$$

ahonnan

$$\begin{aligned} \frac{D^4 - d^4}{32} \pi &= \frac{1}{\sigma_{\text{meg}}} \sqrt{\left(F_z \frac{\frac{D^4 - d^4}{32} \pi}{\frac{D^2 - d^2}{4} \pi} \right)^2 + \beta_{\text{HMH}} \left(M_c \frac{D}{2} \right)^2} = \\ &= \frac{1}{\sigma_{\text{meg}}} \sqrt{\left(\frac{1}{8} F_z \left(1 + \frac{d^2}{D^2} \right) \right)^2 + \beta_{\text{HMH}} \left(M_c \frac{D}{2} \right)^2}, \end{aligned}$$

vagyis

$$d^4 = D^4 - \frac{32}{\pi \sigma_{\text{meg}}} \sqrt{\left(\frac{1}{8} F_z \left(1 + \frac{d^2}{D^2} \right) \right)^2 + \beta_{\text{HMH}} \left(M_c \frac{D}{2} \right)^2}.$$

Tekintsük ezt az egyenletet egy iterációs sorozat alapegyenletének oly módon, hogy a d -re vonatkozó k -adik megoldás ismeretében lehetővé teszi a képlet a $(k+1)$ -edik megoldás számítását:

$$d_{k+1}^4 = D^4 - \frac{32}{\pi \sigma_{\text{meg}}} \sqrt{\left(\frac{1}{8} F_z \left(1 + \frac{d_k^2}{D^2} \right) \right)^2 + \beta_{\text{HMH}} \left(M_c \frac{D}{2} \right)^2}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

Legyen $d_0 = 0$. Ekkor

$$\begin{aligned} d_1^4 &= 80^4 - \frac{32}{\pi \times 120} \sqrt{\left(\frac{20 \times 10^3}{8} \left(1 + \frac{0}{80^2} \right) \right)^2 + 3 \times (6 \times 10^6 \times 40)^2} = \\ &= 5.674\,950\,6 \times 10^6 \text{ mm}^4, \end{aligned}$$

$$d = \sqrt[4]{5.674\,950\,6 \times 10^6} = 48.801 \text{ mm}$$

és

$$\begin{aligned} d_2^4 &= 80^4 - \frac{32}{\pi \times 120} \sqrt{\left(\frac{20 \times 10^3}{8} \left(1 + \frac{48.801}{80^2} \right) \right)^2 + 3 \times (6 \times 10^6 \times 40)^2} = \\ &= 5.674\,950\,7 \times 10^6 \text{ mm}^4, \end{aligned}$$

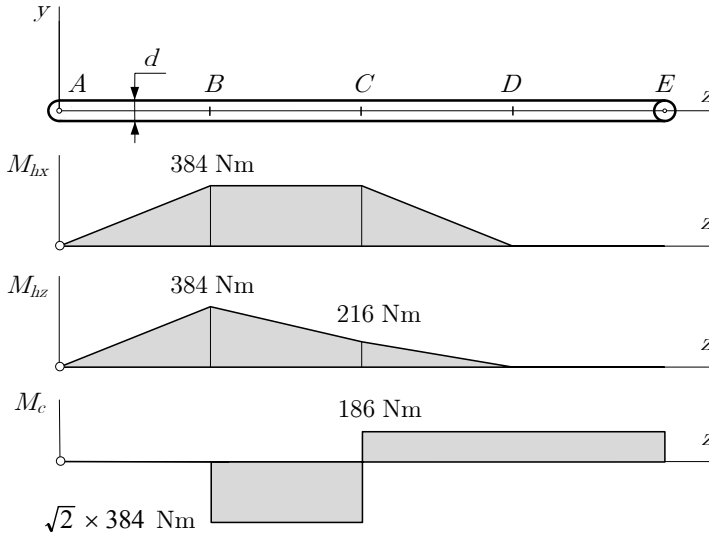
$$d_2 = \sqrt[4]{5.674\,950\,7 \times 10^6} = 48.808 \text{ mm}.$$

Mivel az első két tizedesjegyen nincs már változás a

$$d = 48.5 \text{ mm}$$

belső átmérőt elfogadhatjuk helyes értéknek. Vegyük észre, hogy (i) már az első iterációs lépés is jó eredményt adott; (ii) a kapott értéket, azaz a cső belső átmérőjét, a biztonság kedvéért valamelyest csökkentettük.

8.9. A 8.30. ábra valamely d =állandó keresztmetszetű tengely $M_{hx}(z)$, $M_{hy}(z)$ hajlítónyomatéki és $M_c(z)$ csavarónyomatéki ábráját szemlélteti. Határozza meg a tengely veszélyes keresztmetszetét és méretezze a tengelyt a Mohr-féle elmélet alapján, ha $\sigma_{\text{meg}} = 120 \text{ MPa}$. (A hajlítással kapcsolatos keresztmetszeti tényezőt a $K_x = d^3 \pi / 32 \approx 0.1d^3$ közelítő képlet alkalmazásával számítsuk!)



8.30. ábra.

A tengelynek hajlítás plusz csavarás a mértékadó igénybevétele – a nyírás hatását elhanyagoljuk. A feladat megoldása a (8.30), (8.31) és (8.32) képletek értelemszerű alkalmazását igényli. Nyilvánvaló az ábráról hogy az M_{red} Mohr redukált nyomaték a B^+ keresztmetszetben éri el a maximumát – ez tehát a veszélyes keresztmetszet. A redukált nyomaték értéke ebben a keresztmetszetben a (8.30) képlet szerint

$$M_{\text{red}} = \sqrt{M_{hx}^2 + M_{hy}^2 + \beta_{\text{Mohr}}^* M_c^2} =$$

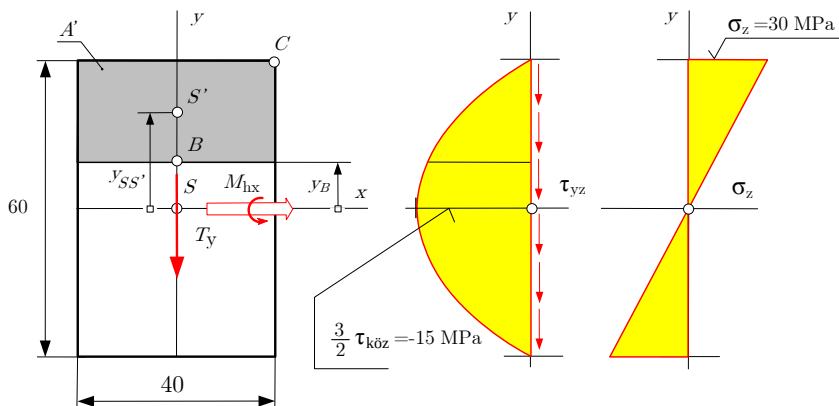
$$= \sqrt{384^2 + 384^2 + \left(\sqrt{2} \times 384\right)^2} \times 10^3 = 7.68 \times 10^5 \text{ Nmm}, \quad \beta_{\text{Mohr}}^* = 1.$$

A redukált nyomaték ismeretében a (8.31) és az abból adódó (8.32) képlet alapján

$$\frac{M_{\text{red}}}{K_x} = \frac{32 M_{\text{red}}}{\pi d^3} \geq \sigma_{\text{meg}}, \quad \text{azaz} \quad d \geq \sqrt[3]{\frac{32 M_{\text{red}}}{\pi \sigma_{\text{meg}}}} \approx \sqrt[3]{\frac{7.68 \times 10^5}{0.1 \times 120}} = 40 \text{ mm} = d_{\text{sz}}$$

a szükséges tengelyátmérő. A tényleges d érték ennél csak nagyobb lehet.

8.10. A 8.31. ábra valamely téglalap keresztmetszetű rúd veszélyes keresztmetszetét szemlélteti. A keresztmetszetnek $M_{hx} = 0.72 \text{ kNm}$ a hajlító- és $T_y = 24 \text{ kN}$ a nyíró igénybevétele. (a) Rajzolja meg jelleghelyesen egy-egy jellemző érték megadásával a σ_z normálfeszültség, valamint a τ_{yz} nyírófeszültség eloszlását az y tengely mentén! (b) Mekkora τ_{xz} nyírófeszültség értéke a keresztmetszet felett? (c) Határozza meg a Mohr-féle redukált feszültség értékét az $S(0,0)$, $B(0,10)$ és $C(20,30)$ mm pontokban!



8.31. ábra.

A feladat adataival

$$A = ab = 40 \times 60 = 2400 \text{ mm}^2 \quad \text{és} \quad I_x = \frac{ab^3}{12} = \frac{40 \times 60^3}{12} = 720000.0 \text{ mm}^4$$

a keresztmetszet területe és másodrendű nyomatéka. Az (5.15)₂, (8.41) és (8.42) képletek alapján megrajzolhatjuk jelleghelyesen a σ_z normálfeszültség, valamint a τ_{yz} nyírófeszültség eloszlását az y tengely mentén illetve számíthatjuk az alábbi jellemző értékeket

$$\sigma_z(C) = \frac{M_{hx}}{I_x} y_C = \frac{0.72 \times 10^6}{720000.0} \times y_C = y_C = 30 \text{ MPa},$$

$$\tau_{yz}(S) = \frac{3}{2} \tau_{köz} = -\frac{3}{2} \frac{T_y}{A} = -\frac{3}{2} \times \frac{24 \times 10^3}{2400} = -15 \text{ MPa}.$$

Az y tengely menti feszültségeloszlásokat a 8.31. ábra jobboldala szemlélteti.

Nyilvánvaló – visszautalunk ehelyütt a 8.13. ábrára –, hogy $\tau_{xz} \equiv 0$ a keresztmetszeten.

A B pontban az előzőek alapján, illetve a (8.42) képlet felhasználásával

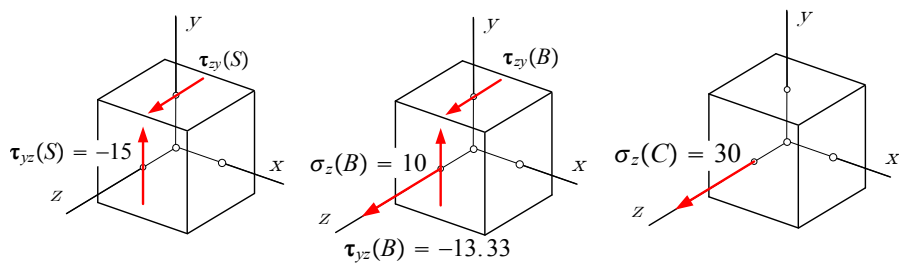
$$\sigma_z(B) = y_B = 10 \text{ MPa}, \quad \tau_{yz}(B) = \frac{3}{2} \tau_{köz} \left[1 - \frac{y_B^2}{(b/2)^2} \right] = -15 \left[1 - \frac{10^2}{(30)^2} \right] = -13.33 \text{ MPa}.$$

a keresett normálfeszültség, illetve nyírófeszültség értéke.

A kapott eredményekkel

$$\underline{\mathbf{T}}_S = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -15 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{T}}_B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -10.0 \\ 0 & -10.0 & -13.33 \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{T}}_C = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -30.0 \end{bmatrix} \text{ MPa}$$

a feszültségi tenzor mátrixa az S , B és C pontokban.



8.32. ábra.

Az ezen pontok feszültségállapotát szemléltető elemi kockák – lásd a 8.32. ábrát –, valamint a (7.8) képlet alapján

$$\sigma_{\text{red Mohr}}(S) = \sqrt{\sigma_z(S) + 4\tau_{yz}(S)} = \sqrt{0 + 4 \cdot 15^2} = 30 \text{ MPa}$$

$$\sigma_{\text{red Mohr}}(B) = \sqrt{\sigma_z(B) + 4\tau_{yz}(B)} = \sqrt{10^2 + 4 \cdot 13.33^2} = 16.66 \text{ MPa}$$

$$\sigma_{\text{red Mohr}}(C) = \sqrt{\sigma_z(C) + 4\tau_{yz}(C)} = \sqrt{30^2 + 4 \cdot 0.0^2} = 30 \text{ MPa}$$

a keresett három redukált feszültség.

A. FÜGGELÉK

Kulcsok egyes gyakorlatokhoz

A.1. MEGOLDÁSOK AZ 1. FEJEZETHEZ

1.1. Gyakorlat: Az első esetben – tükrözés az xy koordinátasíkra –, az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$, és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz (tárgyvektorokhoz) a $\mathbf{w}_x = \mathbf{e}_x$, $\mathbf{w}_y = \mathbf{e}_y$ és $\mathbf{w}_z = -\mathbf{e}_z$ képvektorok tartoznak. Következően

$$\mathbf{W} = \mathbf{w}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{w}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{w}_z \circ \mathbf{e}_z = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y - \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z$$

a tükrözés tenzora és

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

a tenzor mátrixa. A másik két esetben ugyanilyen módon kapjuk a

$$\mathbf{W} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z, \quad \underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

$$\mathbf{W} = -\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z, \quad \underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

eredményeket.

1.2. Gyakorlat: Az (a), (b) és (c) esetekben rendre

$$\begin{aligned} \mathbf{w}_x &= -\mathbf{e}_x, & \mathbf{w}_y &= -\mathbf{e}_y, & \mathbf{w}_z &= -\mathbf{e}_z; \\ \mathbf{w}_x &= \mathbf{e}_x, & \mathbf{w}_y &= -\mathbf{e}_y, & \mathbf{w}_z &= \mathbf{e}_z; \\ \mathbf{w}_x &= \cos 30^\circ \mathbf{e}_x - \sin 30^\circ \mathbf{e}_y, & \mathbf{w}_y &= \sin 30^\circ \mathbf{e}_x + \cos 30^\circ \mathbf{e}_y, & \mathbf{w}_z &= -\mathbf{e}_z \end{aligned}$$

az $\mathbf{e}_x$, $\mathbf{e}_y$ és $\mathbf{e}_z$ egységvektorokhoz tartozó képvektorok. Következően

$$\mathbf{W} = -\mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z, \quad \underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix};$$

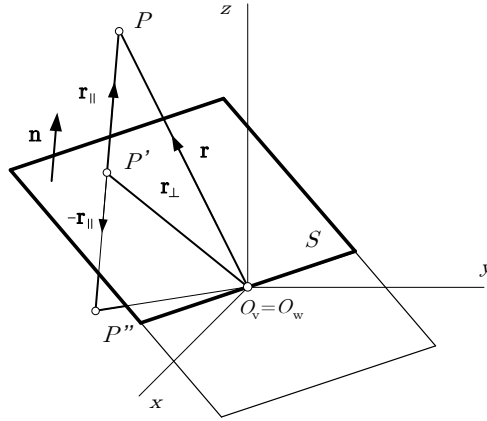
$$\mathbf{W} = \mathbf{e}_x \circ \mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z, \quad \underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

és

$$\mathbf{W} = (\cos 30^\circ \mathbf{e}_x - \sin 30^\circ \mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_x + (\sin 30^\circ \mathbf{e}_x + \cos 30^\circ \mathbf{e}_y) \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \circ \mathbf{e}_z, \quad (\text{A.1.1})$$

$$\underline{\mathbf{W}} = \begin{bmatrix} \cos 30^\circ & \sin 30^\circ & 0 \\ -\sin 30^\circ & \cos 30^\circ & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (\text{A.1.2})$$

a vonatkozó tenzorok diádikus alakja illetve mátrixai.

1.3. Gyakorlat:

A.1. ábra.

Leolvasható az A.1. ábráról, hogy az $\mathbf{r}$ vektor S síkra eső vetülete az

$$\mathbf{r}_{\perp} = \mathbf{r} - \mathbf{r}_{\parallel} = \mathbf{r} - \mathbf{n}(\mathbf{n} \cdot \mathbf{r})$$

módon számítható. Figyelembe véve a diádikus szorzat értelmezését és az $\mathbf{1}$ egység-tenzorral kapcsolatos leképezés tulajdonságait írhatjuk, hogy

$$\mathbf{r}_{\perp} = (\mathbf{1} - \mathbf{n} \circ \mathbf{n}) \cdot \mathbf{r},$$

ahonnan

$$\mathbf{W} = \mathbf{1} - \mathbf{n} \circ \mathbf{n}$$

a leképezés tenzora. Ennek pedig a vonatkozó 1.3. Gyakorlatban közölt mátrix a mátrixa.

1.4. Gyakorlat: Az A.1. ábra szerint az $\mathbf{r}_{O_w P''}$ képvektor a

$$\mathbf{r}_{O_w P''} = \mathbf{r} - 2\mathbf{r}_{\parallel} = \mathbf{r} - 2\mathbf{n}(\mathbf{n} \cdot \mathbf{r})$$

képletből adódik. Következésképp ez esetben

$$\mathbf{W} = \mathbf{1} - 2\mathbf{n} \circ \mathbf{n}$$

a leképezés tenzora.

A.2. MEGOLDÁSOK A 2. FEJEZETHEZ

2.1. Gyakorlat: Könnyen ellenőrizhető a (2.5), (2.16) és (2.17) képletek felhasználásával, hogy

$$\underline{\mathbf{U}} = \begin{bmatrix} \underline{\mathbf{u}}_x & \underline{\mathbf{u}}_y & \underline{\mathbf{u}}_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2axz & 0 & -ax^2 \\ az^2 & 0 & 2axz \\ 2bx & -2by & 0 \end{bmatrix} = 10^{-3} \begin{bmatrix} -4xz & 0 & -2x^2 \\ 2z^2 & 0 & 4xz \\ 2x & -2y & 0 \end{bmatrix},$$

$$\begin{aligned}\underline{\Psi} &= \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} - \underline{\mathbf{U}}^T) = \begin{bmatrix} 0 & -\frac{1}{2}az^2 & -\frac{1}{2}ax^2 - bx \\ \frac{1}{2}az^2 & 0 & by + axz \\ \frac{1}{2}ax^2 + bx & -by - axz & 0 \end{bmatrix} = \\ &= 10^{-3} \begin{bmatrix} 0 & -z^2 & -x^2 - x \\ z^2 & 0 & y + 2xz \\ x^2 + x & -y - 2xz & 0 \end{bmatrix}\end{aligned}$$

és hogy

$$\begin{aligned}\underline{\mathbf{A}} &= \frac{1}{2} (\underline{\mathbf{U}} + \underline{\mathbf{U}}^T) = \begin{bmatrix} -2axz & \frac{1}{2}az^2 & bx - \frac{1}{2}ax^2 \\ \frac{1}{2}az^2 & 0 & axz - by \\ bx - \frac{1}{2}ax^2 & axz - by & 0 \end{bmatrix} = \\ &= 10^{-3} \begin{bmatrix} -4xz & z^2 & x - x^2 \\ z^2 & 0 & 2xz - y \\ x - x^2 & 2xz - y & 0 \end{bmatrix}.\end{aligned}$$

2.6. Gyakorlat: Az $\mathbf{n}$ vektor egy főirány irányvektora, a vonatkozó főfeszültség pedig $\sigma_n = 96 \text{ [N/mm}^2\text{]}$. A feszültségi tenzor mátrixának szerkezetéből következik, hogy a z irány is főirány, a vonatkozó főfeszültség pedig $\sigma_z = -40 \text{ [N/mm}^2\text{]}$. Mivel a főirányok kölcsönösen merőlegesek egymásra az

$$\mathbf{m} = \mathbf{e}_z \times \mathbf{n} = \mathbf{e}_z \times \frac{1}{\sqrt{26}} (5\mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y) = \frac{1}{\sqrt{26}} (\mathbf{e}_x + 5\mathbf{e}_y)$$

vektor is főirányhoz tartozik. Fennáll hogy

$$\underline{\rho}_m = \underline{\mathbf{T}} \underline{\mathbf{m}} = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} 92 & -20 & 0 \\ -20 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & -40 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} -8 \\ -40 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ [N/mm}^2\text{]}$$

a feszültségvektor és

$$\sigma_m = \underline{\rho}_m \cdot \underline{\mathbf{m}} = \frac{1}{26} (-8 - 200) = -8 \text{ [N/mm}^2\text{]}$$

az m irányhoz tartozó főfeszültség. Nyilvánvaló, hogy

$$\underline{\tau}_m = \underline{\rho}_m - \sigma_m \underline{\mathbf{n}} = \frac{1}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} -8 \\ -40 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{8}{\sqrt{26}} \begin{bmatrix} 1 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Következőképp

$$\begin{aligned}\mathbf{n}_1 &= \frac{1}{\sqrt{26}} (5\mathbf{e}_x - \mathbf{e}_y), & \sigma_1 &= 96 \text{ [N/mm}^2\text{]}; \\ \mathbf{n}_2 &= \frac{1}{\sqrt{26}} (\mathbf{e}_x + 5\mathbf{e}_y), & \sigma_3 &= -8 \text{ [N/mm}^2\text{]}; \\ \mathbf{n}_3 &= \mathbf{e}_z, & \sigma_2 &= -40 \text{ [N/mm}^2\text{]}.\end{aligned}$$

A.3. MEGOLDÁSOK A 3. FEJEZETHEZ

3.1. Gyakorlat: A (3.21) képlet alapján számítható a d átmérő:

$$A = \frac{d^2 \pi}{4} = \frac{N_1 l}{\lambda_1 E} = \frac{9 \times 10^3 \times 1.8 \times 10^3}{1.8 \times 2.1 \times 10^5} = 42.857 \text{ mm}^2, \quad d = \sqrt{\frac{4A}{\pi}} = \sqrt{\frac{4 \times 42.857}{\pi}} = 7.38 \text{ mm}.$$

A tényleges normálfeszültség

$$\sigma_z \text{ tényleges} = \frac{N_1}{A} = \frac{9 \times 10^3}{42.857} = 210 \text{ MPa}$$

kisebb mint a megengedett feszültség

$$\sigma_{\text{meg}} = \frac{\sigma_{\text{jell}}}{n} = \frac{375}{1.5} = 250 \text{ MPa}.$$

A vezérlőrúd megfelel.

3.2. Gyakorlat: (a) $\varepsilon_z = \lambda/l = 10^{-4}$; $\varepsilon_x = \varepsilon_y = -\nu\varepsilon_z = -0.3 \times 10^{-4}$; $\sigma_z = E\varepsilon_z = 20 \text{ N/mm}^2$; $N = A\sigma_z = 8 \text{ kN}$.

(b)

$$\underline{\mathbf{A}}_{(xyz)} = \underline{\mathbf{A}}_{(\xi\eta\zeta)} = \begin{bmatrix} -0.3 & 0 & 0 \\ 0 & -0.3 & 0 \\ 0 & 0 & -0.3 \end{bmatrix}, \quad \underline{\mathbf{T}}_{(xyz)} = \underline{\mathbf{T}}_{(\xi\eta\zeta)} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 20 \end{bmatrix} \text{ MPa}.$$

(c) $\varepsilon_x = \varepsilon_y = \Delta a/a = -0.00225$; $\varepsilon_z = -\varepsilon_x/\nu = -\varepsilon_y/\nu = 0.0075$; $\sigma_z = E\varepsilon_z = 1500 \text{ MPa}$; $N = A\sigma_z = 600 \text{ kN}$.

3.12. Gyakorlat: Első lépésben meghatározzuk a kötélerek értékeit. Nyilvánvaló, hogy a rúd merevtestszerűen mozog: eltolódik negatív y irányban és elfordul.

(a) Tételezzük fel, hogy az óramutató járásával ellentétes az elfordulás. Ha N_D a kötél erő a D pontban, akkor a C és D pontokban pedig $N_C = N_A - \Delta N$ és $N_D = N_A - 2\Delta N$ a kötél erő értéke. Az erő összeg természetesen zérus, azaz:

$$-Y_B + N_A + N_A - \Delta N + N_A - 2\Delta N = 0,$$

ahonnan

$$3N_A - 3\Delta N = Y_B. \quad (\text{A.3.3})$$

Az A pontra számított nyomatékösszeg zérus kell legyen:

$$M_A = -z_B Y_B + a N_C + 2a N_D = 0,$$

azaz

$$a(N_A - \Delta N) + 2a(N_A - 2\Delta N) = z_B Y_B,$$

vagyis

$$3N_A a - 5a\Delta N = z_B Y_B. \quad (\text{A.3.4})$$

(A.3.3) és (A.3.4) egyenletrendszernek

$$N_A = \frac{Y_B}{6a} (5a - 3z_B), \quad \Delta N = \frac{Y_B}{2a} (a - z_B) \quad (\text{A.3.5})$$

a megoldása. Nyilvánvaló, hogy

$$N_D = N_A - 2\Delta N = -\frac{1}{6a} Y_B (a - 3z_B).$$

Kiolvasható a megoldásokból, hogy $a = z_B$ esetén $\Delta N = 0$, azaz mindhárom közél erő azonos, a rúd pedig nem fordul el, hanem eltolódik negatív y irányban. Az N_D kötél erő akkor pozitív, azaz csak akkor van húzás az D ponthoz csatolt kötélben, ha

$$z_B > 0.3333a.$$

A ΔN kötél erő növekmény negatív, ha $z_B < a$. Összegezve a fentebb mondottakat lefelé tolódik el és óramutató járásával ellentétes értelemben fordul el a rúd ha

$$0.3333a < z_B < a.$$

(b) Tételezzük fel másodszorra, hogy az óramutató járásával azonos értelmű az elfordulás. Ha N_A az A pontban a kötél erő akkor a C és D pontokban nyilvánvalóan $N_C = N_A + \Delta N$ és $N_D = N_A + 2\Delta N$. Az erő összeg most is zérus:

$$-Y_B + N_A + N_A + \Delta N + N_A + 2\Delta N = 0,$$

azaz

$$3N_A + 3\Delta N = Y_B. \quad (\text{A.3.6})$$

A nyomatéki egyensúlyt az előzőek alapján könnyen ellenőrizhetően az

$$a(N_A + \Delta N) + 2a(N_A + 2\Delta N) = z_B Y_B$$

egyenlet fejezi ki, ahonnan

$$3N_A a + 5a\Delta N = z_B Y_B. \quad (\text{A.3.7})$$

A (A.3.6) és (A.3.7) egyenletrendszernek

$$N_A = \frac{Y_B}{6a} (5a - 3z_B), \quad \Delta N = -\frac{Y_B}{2a} (a - z_B) \quad (\text{A.3.8})$$

a megoldása. Kiolvasható a megoldásból, hogy $a = z_B$ esetén $\Delta N = 0$, azaz mindhárom közélő azonos – ugyanúgy mint az előző esetben. Az N_A kötélerő pedig csak akkor pozitív, azaz csak akkor van húzás az A ponthoz csatolt kötélen, ha

$$z_B < 1.6666a.$$

A ΔN kötélerő növekmény pozitív, ha $z_B > a$. Lefelé tolódik el és óramutató járásával azonos értelemben fordul el a rúd ha

$$a < z_B < 1.6666a.$$

Összegezve: mindhárom kötélen megfeszül, ha

$$0.3333a < z_B < 1.6666a.$$

A.4. MEGOLDÁSOK AZ 5. FEJEZETHEZ

5.2. Gyakorlat: (a) $\eta_S = 115 \text{ mm}$; $I_x = 5.672 \times 10^7 \text{ mm}^4$; $\sigma_{\max} \approx 42.3 \text{ MPa}$

$$\underline{\mathbf{T}}_O = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -42.3 \end{bmatrix} \text{ MPa}$$

$\rho \approx 124.08 \text{ m}$; $\varphi_{xC} = 6.448 \times 10^{-3} \text{ rad}$

(b) $\eta_S = 100 \text{ mm}$; $I_x = 3.264 \times 10^7 \text{ mm}^4$; $\sigma_{\max} \approx 92 \text{ MPa}$

$$\underline{\mathbf{T}}_O = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -92 \end{bmatrix} \text{ MPa}$$

$\rho \approx 76.16 \text{ m}$; $\varphi_{xC} = 7.878 \times 10^{-3} \text{ rad}$

5.5. Gyakorlat: Az $\mathbf{I}_S^{-1}$ (5.87) képlet alapján történő helyettesítést követően az alábbi átalakítássorozat vezet el a kívánt eredményhez:

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_S^{-1} \times \mathbf{e}_z &= \frac{1}{I_{II}} [\mathbf{e}_z \times (\mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z) \circ (\mathbf{e}_x \times \mathbf{e}_z) + \mathbf{e}_z \times (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) \circ (\mathbf{e}_y \times \mathbf{e}_z)] = \\ &= \frac{1}{I_{II}} [-\mathbf{e}_z \times (\mathbf{I}_y \times \mathbf{e}_z) \circ \mathbf{e}_y + \mathbf{e}_z \times (\mathbf{e}_z \times \mathbf{I}_x) \circ \mathbf{e}_x] = \\ &= \frac{1}{I_{II}} \left\{ \underbrace{[(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{I}_x)]}_{=0} \mathbf{e}_z - \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_z)}_{=1} \mathbf{I}_x \right\} \circ \mathbf{e}_x - \left\{ \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{e}_z)}_{=1} \mathbf{I}_y - \underbrace{(\mathbf{e}_z \cdot \mathbf{I}_y)}_{=0} \mathbf{e}_z \right\} \circ \mathbf{e}_y = \\ &= -\frac{1}{I_{II}} [\mathbf{I}_x \circ \mathbf{e}_x + \mathbf{I}_y \circ \mathbf{e}_y] = -\frac{1}{I_{II}} \mathbf{I}_S. \end{aligned}$$

Ezt kellett bizonyítani.

5.6. Gyakorlat: A megoldás mind a négy esetben az

$$I = \int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} dA$$

integrál meghatározását igényli. A számítást a vonatkozó 5.21. ábra jelöléseit használva fel (v.ö.:202. oldal) az alábbiakban vázoljuk.

(a) Téglalap alakú keresztmetszet:

Egyszerű számítással adódik, hogy

$$\begin{aligned} I &= \int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} dA = \int_{\eta=-b/2}^{\eta=b/2} \frac{a}{\rho_o + \eta} d\eta = a \ln(\rho_o + \eta) \Big|_{\eta=-b/2}^{\eta=b/2} = \\ &= a \ln \frac{\rho_o + b/2}{\rho_o - b/2} = a \ln \frac{\rho_2}{\rho_1}. \end{aligned}$$

Következőleg

$$\bar{\rho} = \frac{A}{\int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} dA} = \frac{b}{\ln \frac{\rho_2}{\rho_1}} = \frac{b}{\ln(\rho_o + \frac{b}{2}) - \ln(\rho_o - \frac{b}{2})}.$$

(b) Körkeresztmetszet:

Nem nehéz ellenőrizni, hogy a szimmetria miatt fennáll a

$$dA = d\xi d\eta = 2\sqrt{(d/2)^2 - \eta^2} d\eta$$

egyenlet. Következőleg

$$\int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} \underbrace{d\xi d\eta}_{dA} = 2 \int_{\eta=-d/2}^{\eta=d/2} \frac{\sqrt{r^2 - \eta^2}}{\rho_o + \eta} d\eta = 2 \int_{\eta=-d/2}^{\eta=d/2} \frac{\sqrt{1 - \frac{\eta^2}{(d/2)^2}}}{\frac{\rho_o}{d/2} + \frac{\eta}{d/2}} d\eta.$$

Legyen a t az

$$\frac{\eta}{d/2} = \sin t$$

egyenlettel értelmezett új változó, amelyre nézve fennállnak a

$$d\eta = \frac{d}{2} \cos t dt \quad \text{és} \quad \begin{aligned} \eta = -d/2 &\rightarrow t = -\pi/2, \\ \eta = d/2 &\rightarrow t = \pi/2 \end{aligned}$$

összefüggések. Ezek felhasználásával átírható a keresett integrál:

$$\begin{aligned} I &= d \int_{t=-\pi/2}^{t=\pi/2} \frac{\cos^2 t}{a + \sin t} dt = \\ &= \left[-2d \left(\arctan \frac{a \tan \frac{1}{2}t + 1}{\sqrt{(a-1)(a+1)}} \right) \sqrt{a^2 - 1} + \right. \\ &\quad \left. + 2da \arctan \left(\tan \frac{1}{2}t \right) + \frac{2d}{1 + \tan^2 \frac{1}{2}t} \right] \Bigg|_{t=-\frac{\pi}{2}}^{t=\frac{\pi}{2}}, \end{aligned}$$

ahol

$$a = 2\rho_o/d,$$

$$\begin{aligned}
 & -2d \left(\arctan \frac{a \tan \frac{1}{2}t + 1}{\sqrt{(a-1)(a+1)}} \right) \sqrt{a^2-1} \Big|_{t=-\pi/2}^{t=\pi/2} = \\
 & = -2d\sqrt{a^2-1} \underbrace{\left(\arctan \frac{a+1}{\sqrt{a^2-1}} + \arctan \frac{a-1}{\sqrt{a^2-1}} \right)}_{\pi/2} = -d\pi\sqrt{a^2-1},
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & \left(\frac{2d}{1 + \tan^2 \frac{1}{2}t} \right) \Big|_{t=-\pi/2}^{t=\pi/2} = 0, \\
 & 2da \arctan \left(\tan \frac{1}{2}t \right) \Big|_{t=-\pi/2}^{t=\pi/2} = dat \Big|_{t=-\pi/2}^{t=\pi/2} = da\pi
 \end{aligned}$$

és így

$$I = -d\pi\sqrt{a^2-1} + da\pi; \quad \frac{1}{I} = \frac{1}{d\pi} \frac{a + \sqrt{a^2-1}}{a^2 - (a^2-1)} = \frac{2}{\pi d^2} \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2}\right)^2} \right),$$

illetve

$$\begin{aligned}
 \bar{\rho} &= \frac{A}{\int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} dA} = \frac{A}{I} = \frac{d^2\pi}{4} \frac{2}{\pi d^2} \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2}\right)^2} \right) = \\
 &= \frac{1}{2} \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2}\right)^2} \right).
 \end{aligned}$$

Ezt kellett igazolni.

(c) Háromszög alakú keresztmetszet:

Vegyük figyelembe, hogy most

$$dA = \frac{a}{h} \left(\frac{2h}{3} - \eta \right) d\eta$$

a felületelem és így

$$\begin{aligned}
 I &= \int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} dA = \frac{a}{h} \int_{\eta=-h/3}^{\eta=2h/3} \frac{1}{\rho_o + \eta} \left(\frac{2h}{3} - \eta \right) d\eta = \\
 &= \frac{a}{h} \left[\rho_o \ln(\eta + \rho_o) - \eta + \frac{2}{3}h \ln(\eta + \rho_o) \right] \Big|_{\eta=-h/3}^{\eta=2h/3} = \\
 &= \frac{a}{h} \left(\rho_o + \frac{2h}{3} \right) \left[\ln \left(\rho_o + \frac{2h}{3} \right) - \ln \left(\rho_o - \frac{h}{3} \right) \right] - a,
 \end{aligned}$$

amivel azonnal megkapjuk a táblázatban közölt értéket:

$$\bar{\rho} = \frac{A}{\int_A \frac{1}{\rho_o + \eta} dA} = \frac{\frac{h}{2}}{\frac{\rho_o + \frac{2h}{3}}{h} \left[\ln \left(\rho_o + \frac{2h}{3} \right) - \ln \left(\rho_o - \frac{h}{3} \right) \right] - 1}.$$

(d) Trapéz alakú keresztmetszet:

Jelölje adott η esetén s a trapéz szélességét. Legyen továbbá $\hat{h}$ a trapéz két oldalélének metszéspontja és az a_1 alap által alkotott háromszög magassága (ez nincs bejelölve a vonatkozó ábrán). Az

$$\frac{a_1}{\hat{h}} = \frac{s}{\rho_1 + \hat{h} - r} \quad \text{és} \quad \frac{\hat{h}}{a_1} = \frac{h}{a_1 - a_2}$$

aránypárok felhasználásával

$$s = \frac{a_1}{\hat{h}} (\rho_1 + \hat{h} - r) = \frac{a_1 - a_2}{h} \left(\rho_1 + \frac{a_1}{a_1 - a_2} h - r \right)$$

a kérdéses szélességi méret. Ennek birtokában pedig az $r = \rho_o + \eta$ változóra térve át

$$dA = s dr = \frac{a_1 - a_2}{h} \left(\rho_1 + \frac{a_1}{a_1 - a_2} h - r \right) dr$$

a felületelem, amivel

$$\begin{aligned} \int_A \frac{1}{r} dA &= \frac{a_1 - a_2}{h} \int_{r=\rho_1}^{r=\rho_2} \frac{1}{r} \left(\rho_1 + \frac{a_1}{a_1 - a_2} h - r \right) dr = \\ &= \frac{a_1 - a_2}{h} \left[\left(\rho_1 + \frac{a_1}{a_1 - a_2} h \right) \ln r - r \right] \Big|_{r=\rho_1}^{r=\rho_2} = \\ &= \frac{1}{h} \left[(\rho_2 a_1 - \rho_1 a_2) \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} - h (a_1 - a_2) \right] \end{aligned}$$

a keresett integrál. Felhasználva a trapéz területét adó

$$A = \frac{1}{2} h (a_1 + a_2)$$

képletet ismét megkapjuk a táblázatban közölt sugár értékét:

$$\bar{\rho} = \frac{A}{\int_A \frac{1}{r} dA} = \frac{\frac{1}{2} h^2 (a_1 + a_2)}{(a_1 \rho_2 - a_2 \rho_1) \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} - h (a_1 - a_2)}.$$

5.7. Gyakorlat: A megoldás az előző 5.6. Gyakorlatban meghatározott $\bar{\rho}$ sugarak (5.180) összefüggésbe történő helyettesítésével adódik. A számítást vázlatosan közöljük.

(a) Téglalap:

$$I_r = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}} = \rho_o^2 A \left[\frac{\rho_o}{\ln(\rho_o + \frac{b}{2}) - \ln(\rho_o - \frac{b}{2})} - 1 \right] = a \rho_o^3 \left(\ln \frac{(2\rho_o + b)}{2\rho_o - b} - \frac{b}{\rho_o} \right).$$

(b) Körkeresztmetszet:

$$I_r = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}} = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \frac{1}{2} \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2} \right)^2} \right)}{\frac{1}{2} \left(\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2} \right)^2} \right)} = \rho_o^2 \frac{d^2 \pi}{4} \frac{\rho_o - \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2} \right)^2}}{\rho_o + \sqrt{\rho_o^2 - \left(\frac{d}{2} \right)^2}}.$$

(c) Háromszög:

$$I_r = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}} = \frac{2\rho_o^2 A}{h} \left(\rho_o \frac{\rho_o + \frac{2h}{3}}{h} \ln \frac{\rho_o + 2h/3}{\rho_o - h/3} - \rho_o - \frac{h}{2} \right) =$$

$$= a\rho_o^3 \left(\frac{\rho_o + 2h/3}{h} \ln \frac{\rho_o + 2h/3}{\rho_o - h/3} - 1 - \frac{h}{2\rho_o} \right).$$

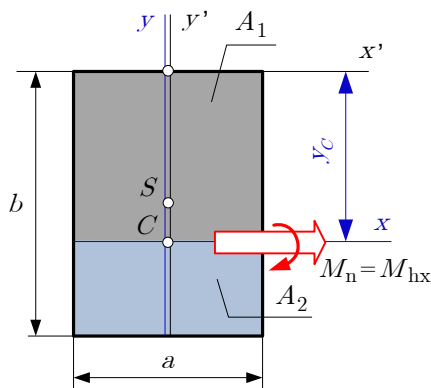
(c) Trapéz:

$$I_r = \rho_o^2 A \frac{\rho_o - \bar{\rho}}{\bar{\rho}} = \rho_o^2 A \left[\frac{\rho_o \left((a_1 \rho_2 + a_2 \rho_1) \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} - h(a_1 - a_2) \right) - hA}{hA} \right] =$$

$$= \rho_o^2 \left[\frac{\rho_o}{h} \left((a_1 \rho_2 + a_2 \rho_1) \ln \frac{\rho_2}{\rho_1} - h(a_1 - a_2) \right) - A \right].$$

5.11. Gyakorlat: Elegendő azt igazolni visszaidézve a görbületi sugarat megadó (5.155)₂ alatti

$$\kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{M_n}{I_{en}} \quad \text{képletet, hogy} \quad I_{en} = I E_{\text{komp}}.$$



A.2. ábra.

Az igazolás első lépésében meghatározzuk a súlyozott geometriai középpont helyét adó $y_C > 0$ távolságot. Ennek érdekében az ábrán vázolt módon az A_1 (húzott terület) és A_2 (nyomott terület) jelű részekre bontjuk a téglalapalakú keresztmetszetet. A súlyozott

$$A_{e1} = a y_C E_h \quad \text{és} \quad A_{e2} = a (b - y_C) E_n$$

területekkel

$$S_{ex} = S_{ex1} + S_{ex2} = \frac{y_C}{2} A_{e1} - \frac{b - y_C}{2} A_{e2} = 0$$

az x tengelyre számított súlyozott statikai nyomaték. Ebből a feltételből másodfokú egyenletet kapunk az y_C számítására:

$$(E_n - E_h) y_C^2 - 2b E_n y_C + b^2 E_n = 0.$$

Tovább egyszerűsíthető a másodfokú egyenlet

$$y_C = \frac{2bE_n \pm \sqrt{4b^2E_n^2 - 4b^2E_n(E_n - E_h)}}{2(E_n - E_h)}$$

megoldása ha bevezetjük a $\chi = E_h/E_n$ viszonyszámot, amelyről feltételezzük egyelőre, hogy $0 < \chi \leq 1$. Az alábbiak tömören részletezik az átalakítás két lépését:

$$y_C = \frac{2bE_n \pm 2bE_n\sqrt{1-(1-\chi)}}{2(E_n - E_h)} = b \frac{1 \pm \sqrt{\chi}}{1-\chi} = b \frac{1 \pm \sqrt{\chi}}{(1-\sqrt{\chi})(1+\sqrt{\chi})}.$$

Mivel teljesülnie kell az $0 < y_C < b$ egyenlőtlenségnek csak az

$$y_C = \frac{b}{1+\sqrt{\chi}}$$

gyök jöhet szóba.

Vegyük észre, hogy $\chi = 1$ -re egyenlő a két rugalmassági modulusz és visszakapjuk a képletből a megszokott $b/2$ értéket.

Az igazolás második lépésében kiszámítjuk az I_{en} súlyozott másodrendű nyomatékot. A számítások során értelemszerűen kihasználjuk, hogy egy a , b oldalélű téglalapnak az a oldallal párhuzamos oldalélére az $Eab^3/3$ összefüggés adja a súlyozott tehetetlenségi nyomatékot:

$$\begin{aligned} I_{en} &= I_{ex} = \frac{ay_C^3}{3} E_h + \frac{a(b-y_C)^3}{3} E_n = \frac{a}{3} E_n [y_C^3 \chi + b^3 - 3y_C b^2 + 3y_C^2 b - y_C^3] = \\ &= \frac{ab^3}{3} E_n \left[\frac{\chi - 1}{(1+\sqrt{\chi})^3} + \frac{(1+\sqrt{\chi})^2 - 3(1+\sqrt{\chi}) + 3}{(1+\sqrt{\chi})^2} \right] = \\ &= 4IE_n \left[-\frac{(1-\sqrt{\chi})(1+\sqrt{\chi})}{(1+\sqrt{\chi})^3} + \frac{1+2\sqrt{\chi}+\chi-3-3\sqrt{\chi}+3}{(1+\sqrt{\chi})^2} \right] = \\ &= 4IE_n \frac{\chi}{(1+\sqrt{\chi})^2}, \end{aligned}$$

azaz

$$I_{en} = I \frac{4\chi E_n}{(1+\sqrt{\chi})^2} = I \frac{4E_n E_h}{E_n \left(1 + \sqrt{\frac{E_h}{E_n}}\right)^2} = I \underbrace{\frac{4E_n E_h}{(\sqrt{E_n} + \sqrt{E_h})^2}}_{E_{\text{komp}}} = IE_{\text{komp}}.$$

Ezt kellett igazolni.

Annak ellenőrzését, hogy az eredmény érvényes-e arra az esetre, ha $0 < E_n/E_h < 1$ az olvasóra hagyjuk. (Egyszerűen belátható!)

A.5. MEGOLDÁSOK A 6. FEJEZETHEZ

6.1. Gyakorlat: Nem nehéz ellenőrizni, hogy

$$\frac{\partial r}{\partial m} = \frac{\partial \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}{\partial m} = \frac{m}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}, \quad m = x, y, z$$

amivel, elhagyva a részletszámításokat, a

$$\begin{aligned} \frac{\partial \sigma_x}{\partial x} &= -2GA \frac{x}{(z+r)^3 r^5} (2zr^3 + 4x^2 r^2 + 7z^3 r + \\ &\quad + 15y^2 z^2 - 6x^4 + 6y^4 + 9z^4 - 2x^2 zr + 7y^2 zr), \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} = -2GA \frac{x}{(z+r)^3 r^5} (3zr^3 - 4x^2 y^2 + 5x^2 z^2 - 6y^2 z^2 + 2x^4 - 6y^4 + 3z^4 - 9y^2 zr)$$

és

$$\frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} = 2GA \frac{3xz}{r^5}.$$

deriváltakat kapjuk. A fenti deriváltakkal teljesül az első egyensúlyi egyenlet:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} &= \\ &= \frac{2GA}{r^5(r+z)^3} \{ -x(2zr^3 + 4x^2 r^2 + 7z^3 r + 15y^2 z^2 - 6x^4 + 6y^4 + 9z^4 - 2x^2 zr + 7y^2 zr) - \\ &\quad - x(3zr^3 - 4x^2 y^2 + 5x^2 z^2 - 6y^2 z^2 + 2x^4 - 6y^4 + 3z^4 - 9y^2 zr) + 3xz(r+z)^3 \} = \\ &= \frac{2GA}{r^5(r+z)^2} x(4x^2 - 9z^2 + 2rz)(-r^2 + x^2 + y^2 + z^2) = 0. \end{aligned}$$

A második egyensúlyi egyenlet esetén ugyanilyen módon kapjuk a

$$\frac{\partial \tau_{xy}}{\partial x} = -2GA \frac{y}{(z+r)^3 r^5} (3zr^3 - 4x^2 y^2 - 6x^2 z^2 + 5y^2 z^2 - 6x^4 + 2y^4 + 3z^4 - 9x^2 zr),$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} &= -\frac{y}{(z+r)^3 r^5} (2zr^3 + 7z^3 r + 4x^2 y^2 + 15x^2 z^2 + \\ &\quad + 4y^2 z^2 + 6x^4 - 2y^4 + 9z^4 + 7x^2 zr - 2y^2 zr) \end{aligned}$$

és

$$\frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} = 2GA \frac{3yz}{r^5}$$

deriváltakkal az egyenlet teljesülését:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tau_{yx}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} &= \\ &= \frac{2GA}{r^5(r+z)^3} \left\{ -y(2zr^3 + 7z^3 r + 4x^2 r^2 + 4z^2 r^2 + 7x^2 z^2 + 2x^4 - 2y^4 + \right. \\ &\quad + 5z^4 + 7x^2 zr - 2y^2 zr) - y(2zr^3 + 7z^3 r + 4x^2 y^2 + 15x^2 z^2 + 4y^2 z^2 + \\ &\quad + 6x^4 - 2y^4 + 9z^4 + 7x^2 zr - 2y^2 zr) + 3yz(r+z)^3 \left. \right\} = \\ &= \frac{2GA}{r^5(r+z)^2} yz(2r - 9z)(-r^2 + x^2 + y^2 + z^2) = 0. \end{aligned}$$

A harmadik egyensúlyi egyenlet esetén hasonlóképpen járhatunk el:

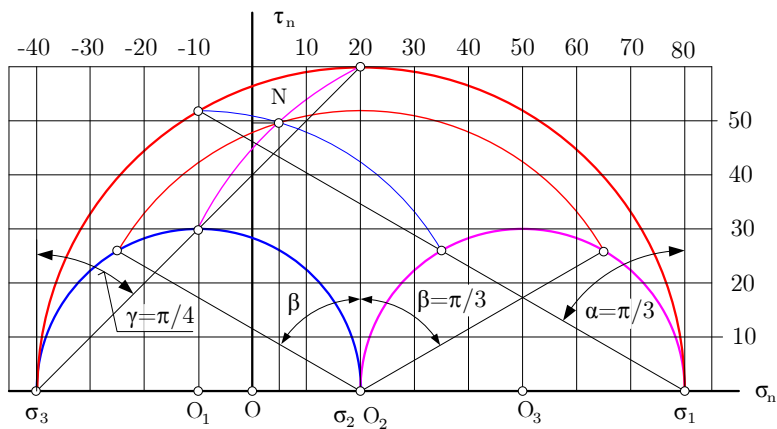
$$\frac{\partial \tau_{zx}}{\partial x} = -2GA (x^2 + y^2 + z^2) / r^5, \quad \frac{\partial \tau_{zy}}{\partial y} = -2GA (x^2 - 2y^2 + z^2) / r^5,$$

$$\frac{\partial \sigma_z}{\partial z} = -2GA (x^2 + y^2 - 2z^2) / r^5,$$

amivel

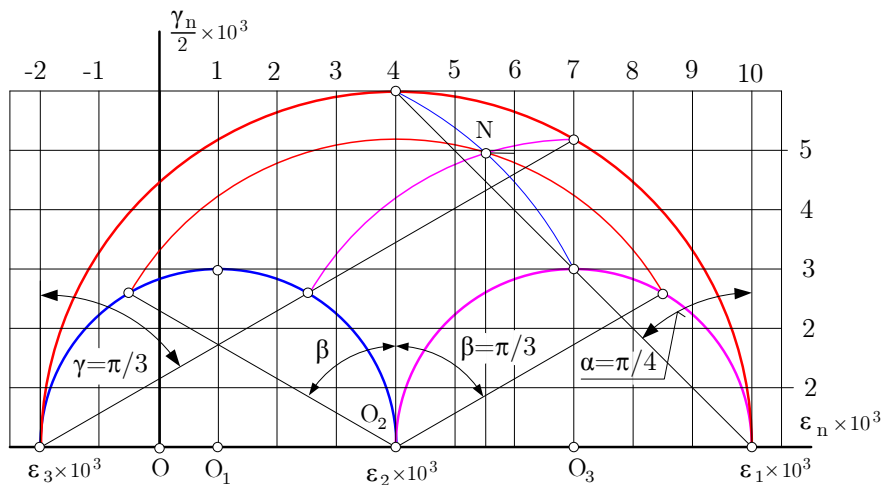
$$\begin{aligned} \frac{\partial \tau_{zx}}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{zy}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} &= \\ &= -2GA (-2x^2 + y^2 + z^2 + x^2 - 2y^2 + z^2 + x^2 + y^2 - 2z^2) / r^5 = 0, \end{aligned}$$

azaz teljesül a harmadik egyensúlyi egyenlet is.

6.2. Gyakorlat:

A.3. ábra.

Az ábráról: $\sigma_n \approx 5$ MPa, $\tau_n \approx 49$ MPa; számítással: $\sigma_n = 5.0$ MPa, $\tau_n = 48.990$ MPa.

6.5. Gyakorlat:

A.4. ábra.

Az ábráról: $\varepsilon_n \approx 5.5 \times 10^{-3}$, $\gamma_n/2 \approx 4.9 \times 10^{-3}$; számítással: $\varepsilon_n = 5.5 \times 10^{-3}$, $\gamma_n/2 = 4.899 \times 10^{-3}$.

Irodalom

- [1] Stephen Timoshenko. *Strength of Materials*. New York, Van Nostrand, 1953.
- [2] Kozák Imre. *Szilárdságtan V., Nehézipari Műszaki Egyetem, Miskolc, Jegyzet*. Tankönyvkiadó, Budapest, 1967.
- [3] Király Béla szerkesztésében. *Szilárdságtan I., Nehézipari Műszaki Egyetem, Miskolc, Jegyzet*. Tankönyvkiadó, Budapest, 1977.
- [4] Mutnyánszky Ádam. *Szilárdságtan*. Műszaki Könyvkiadó, Budapest, 1981.
- [5] Ferdinand P. Beer és E. Russel Johnston JR. *Mechanics of Materials (SI Metric Edition)*. McGraw-Hill, 1987.
- [6] Csizmadia Béla és Nándori Ernő szerkesztők. *Mechanika Mérnököknek: Szilárdságtan*. Nemzeti Tankönyvkiadó, Budapest, 1999.
- [7] Kurutzné Kovács Márta. *Tartók statikája*. Műegyetemi Könyvkiadó, Budapest, 2003.
- [8] Baksa Attila és Ecsedi István. „A note on the pure bending of nonhomogenous prismatic bars”. *International Journal of Mechanical Engineering Education* 37.2 (2009), 118–129. old.