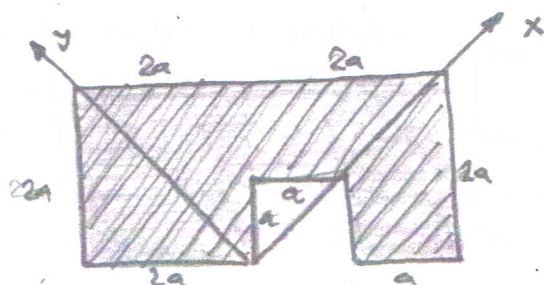


UNIVERZITET CRNE GORE
FAKULTET ZA POMORSTVO
POMORSKE NAUKE
BRODOMAŠINSTVO

OTPORNOST MATERIJALA

= PISANA PREDAVANJA =

1. KOLOKVIJUM



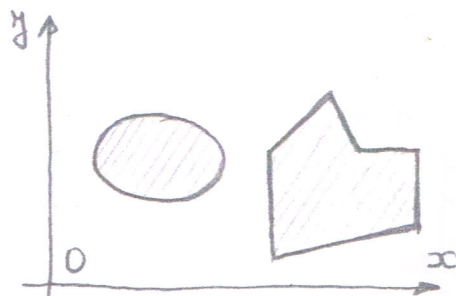
GEOMETRIJSKE KARAKTERISTIKE
RAVNIH POUVRŠI

KOTOR 2016.

GEOMETRIJSKE KARAKTERISTIKE RAVNIH POVRŠI

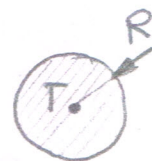
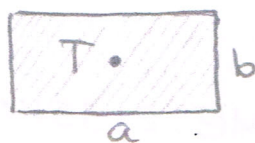
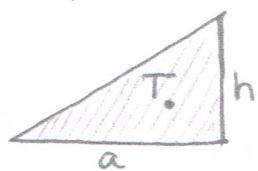
1. POJAM RAVNE POVRŠI

Pod RAVNOM POVRŠI u ravni xOy (sl) podrazumijevamo oblast ograničenu zatvorenom krivom ili izlomčenom pravom linijom.

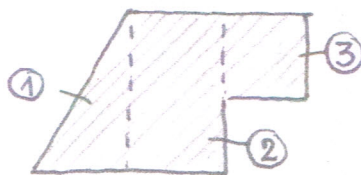
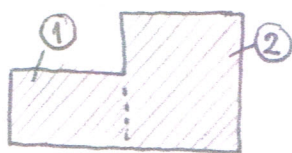


Pod JEDNOSTAVNOM RAVNOM POVRŠI podrazumijevamo ravnu površ za koju znamo položaj težišta T i izraz za sračunavanje njene površine. Takve ravne površi prikazane su na slici.

Takve ravne površi prikazane su na slici.



Pod SLOZENOM RAVNOM POVRŠI podrazumijevamo ravnu površ koja se sastoji od više jednostavnih ravnih površi, kao na slici.



Osnovne geometrijske karakteristike ravne površi su:

- POUVRŠINA RAVNE POUVRŠI (A)
- STATIČKI MOMENTI RAVNE POUVRŠI (S_x, S_y)
- MOMENTI INERCIJE RAVNE POUVRŠI (I_x, I_y, I_{xy}, I_o)

2. POUVRŠINA RAVNE POUVRŠI

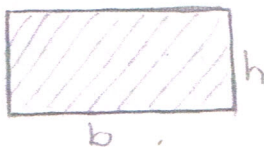
POUVRŠINA RAVNE POUVRŠI U OZNAČI A JEDNAKA JE ZBIRU (SUMI, INTEGRALU) BESKONAČNO MNOGO ELEMENTARNIH RAVNIH POUVRŠI POUVRŠINA dA (SL.)TJ.



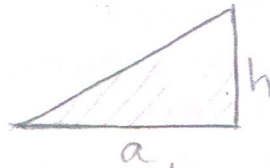
$$A = \int_A dA \quad (1)$$

OSOBINE POUVRŠINE RAVNE POUVRŠI

- IZRAZI ZA IZRACUNAVANJE POUVRŠINA JEDNOSTAVNIH RAVNIH POUVRŠI SU POZNATI I IMAJU IZGLED



$$A = bh$$

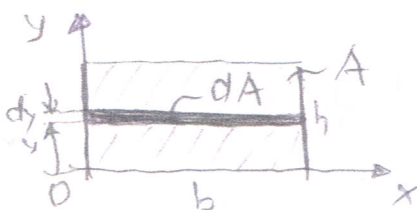


$$A = \frac{1}{2}ah$$



$$A = \frac{\pi D^2}{4}$$

PRETHODNE IZRAZE BI DOBILI RJEŠAVANJEM INTEGRALA (1). NA PRIMJER ZA SLUCAJ PRAVOUGONIKA VAŽI



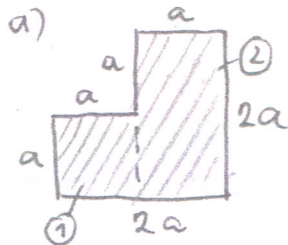
$$dA = b dy, \quad A = \int dA = \int b dy = b \int dy = by \Big|_0^h = bh$$

- POUVRŠINA SLOŽENE RAVNE POUVRŠI JEDNAKA JE ZBIRU POUVRŠINA JEDNOSTAVNIH RAVNIH POUVRŠI OD KOJIH

SE SASTOJI. DAKLE

$$A = A_1 + A_2 + \dots + A_n = \sum_{i=1}^n A_i \quad \dots (12)$$

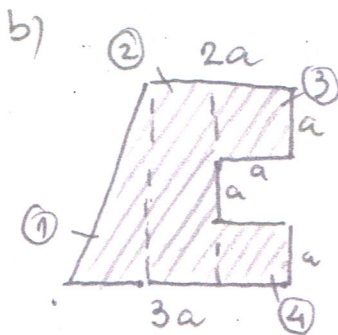
PRIMJER: ODREDI POVRŠINE SLOZENIH RAVNIH POVRŠI PRIKAZANIH NA SLICI. DATO JE a .



$$A_1 = a^2$$

$$A_2 = 2a \cdot a = 2a^2$$

$$A = A_1 + A_2 = a^2 + 2a^2 = 3a^2$$



$$A_1 = \frac{1}{2} a \cdot 3a = \frac{3a^2}{2}$$

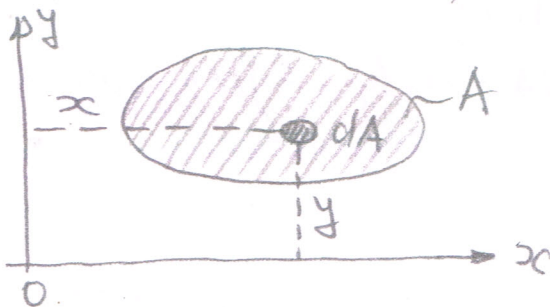
$$A_2 = a \cdot 3a = 3a^2$$

$$A_3 = A_4 = a \cdot a = a^2$$

$$A = A_1 + A_2 + A_3 + A_4 = \frac{3a^2}{2} + 3a^2 + a^2 + a^2 = \frac{13}{2} a^2$$

3. STATIČKI MOMENTI RAVNE POVRŠI

Pod statičkim momentima ravne površi za osu x i y u oznaci S_x i S_y podrazumijevamo zbir (integral) beskonačno mnogo proizvoda oblika $y \cdot dA$ odnosno $x \cdot dA$ (sl.), gdje je dA površina proizvoljno uočene elementarne ravne površi a x i y nena. rastojanja od koordinatnih osa, tj.



$$S_x = \int_A y \cdot dA \quad \dots (13)$$

$$S_y = \int_A x \cdot dA$$

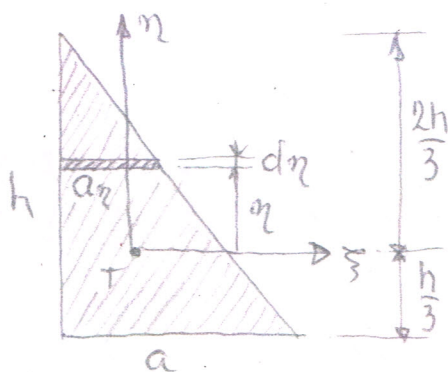
OSOBINE STATIČKIH MOMENATA RAVNE POUVRŠI

- STATIČKI MOMENTI JEDNOSTAVNIH RAVNIH POUVRŠI ZA TEŽIŠNE OSE ξ I η JEDNAKI SU NULI, T.J.

$$S_{\xi} = S_{\eta} = 0 \quad (4)$$

OSE KOJE PROLAZE DROŽ TEŽIŠTE SE ZOVU TEŽIŠNE (CENTRACNE) OSE.

DA SE STATIČKI MOMENTI RAVNE POUVRŠI ZA TEŽIŠNU OSU JEDNAK NULI UVJERICEMO SE NA PRIMJERU TROUGLA PRIKAZANOG NA SLICI. POSTOJE



$$dA = a_{\eta} \cdot d\eta$$

$$a_{\eta} = \frac{a}{h} \cdot \left(\frac{2}{3}h - \eta\right),$$

TO NA OSNOVU (3) VAŽI:

$$S_{\xi} = \int \frac{a}{h} \left(\frac{2}{3}h - \eta\right) \eta d\eta = \frac{a}{h} \frac{2h}{3} \int \eta d\eta - \frac{a}{h} \int \eta^2 d\eta,$$

PA JE

$$S_{\xi} = \frac{2}{3}a \cdot \frac{\eta^2}{2} \Big|_{-\frac{h}{3}}^{\frac{2}{3}h} - \frac{a}{h} \frac{\eta^3}{3} \Big|_{-\frac{h}{3}}^{\frac{2}{3}h} = \frac{a}{3} \left[\left(\frac{2}{3}h\right)^2 - \left(-\frac{h}{3}\right)^2 \right] - \frac{a}{3h} \left[\left(\frac{2}{3}h\right)^3 - \left(-\frac{h}{3}\right)^3 \right] = \frac{ah^2}{9} - \frac{ah^2}{9} = 0.$$

- STATIČKI MOMENTI RAVNE POUVRŠI ZA OSE x_i I y_i KOJE SU PARALELNO POMJERENE U ODNOSU NA TEŽIŠNE OSE JEDNAKI SU

$$S_x = y_T \cdot A$$

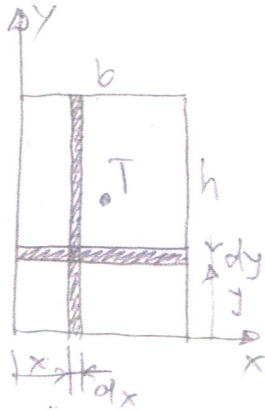
$$S_y = x_T \cdot A,$$

(5)

GDJE SU x_T, y_T KOORDINATE TEŽIŠTA RAZMATRANE RAVNE POUVRŠI A A JE POUVRŠINA RAVNE POUVRŠI.

UMJESTO DOKAZA PRETHODNE OSOBINE, ZA PRA-

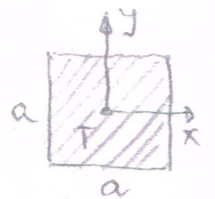
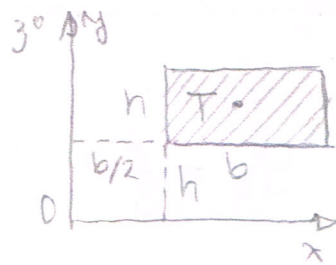
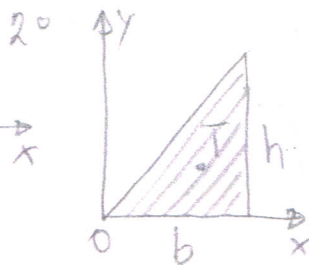
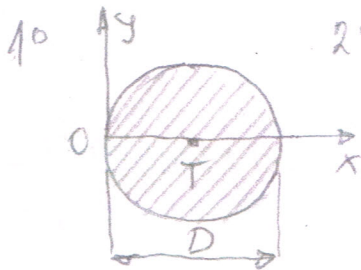
VOUGAONIK PRIKAZAN NA SLICI CEMO ODREDITI STATIČKE MOMENTE PO LAŽECI OD (3) I PO LAŽATI DA SU JEDNAKI IZRAZIMA (5).



$$S_x = \int y dA = b \int_0^h y dy = \frac{by^2}{2} \Big|_0^h = \frac{bh^2}{2} = \frac{h}{2} \cdot bh = y_T \cdot A$$

$$S_y = \int x dA = h \int_0^b x dx = \frac{hx^2}{2} \Big|_0^b = \frac{hb^2}{2} = \frac{b}{2} \cdot bh = x_T \cdot A$$

PRIMJER: ZA RAVNE POUVRSI PRIKAZANE NA SLICI ODREDITI STATIČKE MOMENTE ZA OSE x, y . DATIJE: a, b, h i D .



1°

$$x_T = \frac{D}{2}$$

$$y_T = 0$$

$$A = \frac{\pi D^2}{4}$$

$$S_x = 0 \cdot \frac{\pi D^2}{4} = 0$$

$$S_y = \frac{D}{2} \cdot \frac{\pi D^2}{4} = \frac{\pi D^3}{8}$$

2°

$$x_T = \frac{2}{3}b$$

$$y_T = \frac{1}{3}h$$

$$A = \frac{1}{2}bh$$

$$S_x = \frac{1}{3}h \cdot \frac{1}{2}bh = \frac{bh^2}{6}$$

$$S_y = \frac{2}{3}b \cdot \frac{1}{2}bh = \frac{1}{3}b^2h$$

3°

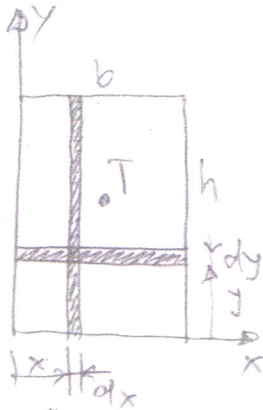
$$x_T = b; y_T = \frac{3}{2}h; A = bh; S_x = \frac{3}{2}b \cdot bh = \frac{3}{2}bh^2; S_y = b \cdot bh = b^2h$$

4°

$$x_T = y_T = 0; A = a^2; S_x = S_y = a \cdot a^2 = 0$$

• STATIČKI MOMENTI SLOŽENE RAVNE POUVRSI JEDNAKI SU ZBIRU STATIČKIH MOMENATA JEDNOSTAVNIH RAVNIH POUVRSI ZA POSMATRANE OSE (SL.) TJ.

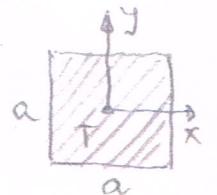
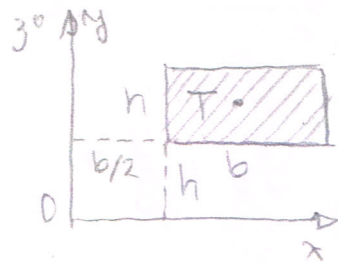
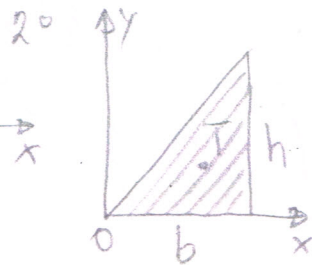
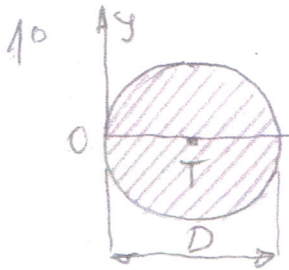
VOUGAONIK PRIKAZAN NA SLICI CEMO ODREDITI STATIČKE MOMENTE POČAZECI OD (3) I POČAZATI DA SU JEDNAKI IZRAZIMA (5).



$$S_x = \int y dA = b \int_0^h y dy = \left. \frac{by^2}{2} \right|_0^h = \frac{bh^2}{2} = \frac{h}{2} \cdot bh = y_T \cdot A$$

$$S_y = \int x dA = h \int_0^b x dx = \left. \frac{hx^2}{2} \right|_0^b = \frac{hb^2}{2} = \frac{b}{2} \cdot bh = x_T \cdot A$$

PRIMJER: ZA RAVNE POUVRŠI PRIKAZANE NA SLICI ODREDITI STATIČKE MOMENTE ZA OSE x, y . DATIJE: a, b, h I D .



1°

$$x_T = \frac{D}{2}$$

$$y_T = 0$$

$$A = \frac{\pi D^2}{4}$$

$$S_x = 0 \cdot \frac{\pi D^2}{4} = 0$$

$$S_y = \frac{D}{2} \cdot \frac{\pi D^2}{4} = \frac{\pi D^3}{8}$$

2°

$$x_T = \frac{2}{3}b$$

$$y_T = \frac{1}{3}h$$

$$A = \frac{1}{2}bh$$

$$S_x = \frac{1}{3}h \cdot \frac{1}{2}bh = \frac{bh^2}{6}$$

$$S_y = \frac{2}{3}b \cdot \frac{1}{2}bh = \frac{1}{3}b^2h$$

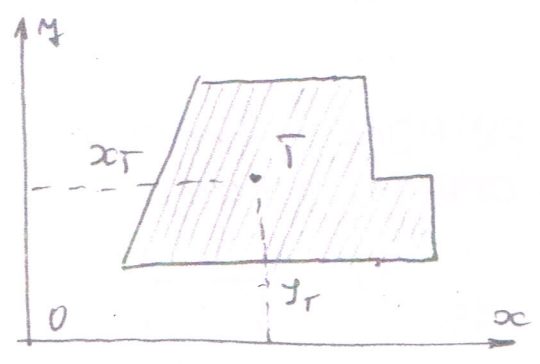
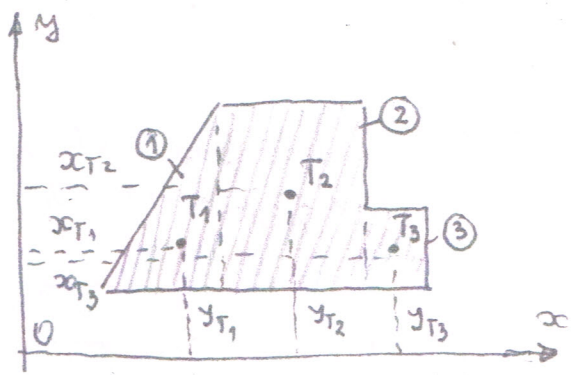
3°

$$x_T = b; y_T = \frac{3}{2}h; A = bh; S_x = \frac{3}{2}b \cdot bh = \frac{3}{2}bh^2; S_y = b \cdot bh = b^2h$$

4°

$$x_T = y_T = 0; A = a^2; S_x = S_y = a \cdot a^2 = 0$$

• STATIČKI MOMENTI SLOŽENE RAVNE POUVRŠI JEDNAKI SU ZBIRU STATIČKIH MOMENATA JEDNOSTAVNIH RAVNIH POUVRŠI ZA POSMATRANE OSE (SL.) TJ.



$$S_x = S_x^{(1)} + S_x^{(2)} + S_x^{(3)} + \dots = y_{T1}A_1 + y_{T2}A_2 + y_{T3}A_3 + \dots = \sum_{i=1}^n y_{Ti}A_i$$

$$S_y = S_y^{(1)} + S_y^{(2)} + S_y^{(3)} + \dots = x_{T1}A_1 + x_{T2}A_2 + x_{T3}A_3 + \dots = \sum_{i=1}^n x_{Ti}A_i \quad (6)$$

PRETHODNU OSOBINU NECEMO DODAZIVATI.

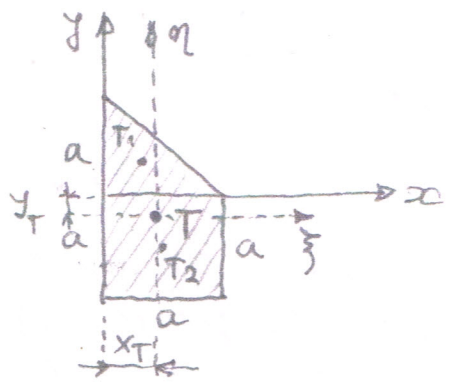
• KOORDINATE TEZISTA SLOZENE RAVNE POURSI SU ODREBENE SLEDECIM IZRAZIMA

$$x_T = \frac{S_y}{A} = \frac{\sum x_{Ti}A_i}{\sum A_i} = \frac{x_{T1}A_1 + x_{T2}A_2 + \dots}{A_1 + A_2 + \dots}$$

$$y_T = \frac{S_x}{A} = \frac{\sum y_{Ti}A_i}{\sum A_i} = \frac{y_{T1}A_1 + y_{T2}A_2 + \dots}{A_1 + A_2 + \dots} \quad (7)$$

PRETHODNI IZRAZI SE DOBIJAJU IZJEDNACAVANJEM IZRAZA (4) i (6).

PRIMER: ZA RAVNU POURS POKAZANU NA SLICI ODREDITI: POURSINU A, STATICKE MOMENTE S_x i S_y i KOORDINATE TEZISTA x_T i y_T . DATO JE a.



$$x_{T1} = \frac{a}{3}; \quad y_{T1} = \frac{a}{3}; \quad A_1 = \frac{1}{2}a^2$$

$$x_{T2} = \frac{a}{2}; \quad y_{T2} = -\frac{a}{2}; \quad A_2 = a^2$$

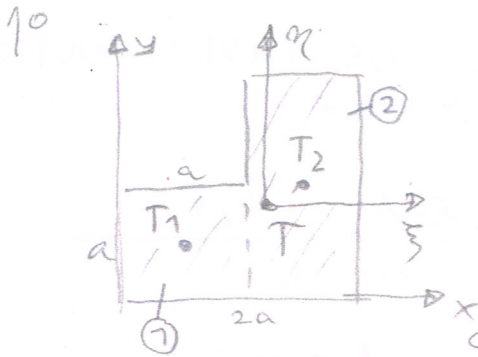
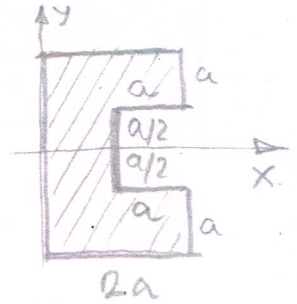
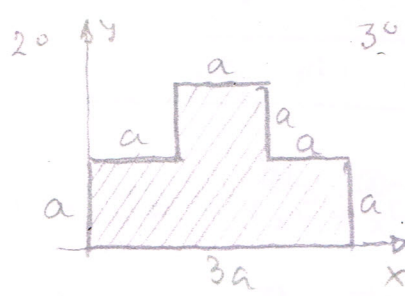
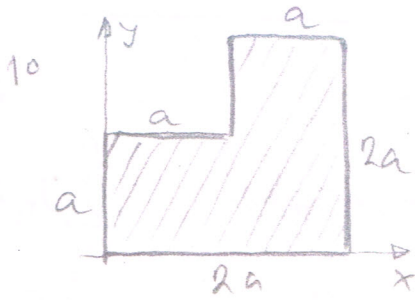
$$A = A_1 + A_2 = \frac{1}{2}a^2 + a^2 = \frac{3}{2}a^2$$

$$S_x = y_{T1}A_1 + y_{T2}A_2 = \frac{a}{3} \cdot \frac{a^2}{2} + (-\frac{a}{2}) \cdot a^2 = -\frac{a^3}{3}$$

$$S_y = x_{T1}A_1 + x_{T2}A_2 = \frac{a}{3} \cdot \frac{a^2}{2} + \frac{a}{2} \cdot a^2 = \frac{2}{3}a^3$$

$$x_T = \frac{S_y}{A} = \frac{\frac{2a^3}{3}}{\frac{3}{2}a^2} = \frac{4}{9}a, \quad y_T = \frac{S_x}{A} = \frac{-\frac{a^3}{3}}{\frac{3}{2}a^2} = -\frac{2}{9}a$$

PRIMJER: ZA RAVNE POUVSII PRICAZANE NA SLICI ODREDINI KOORDINATE TEZISTA x_T I y_T . DATO JE a .



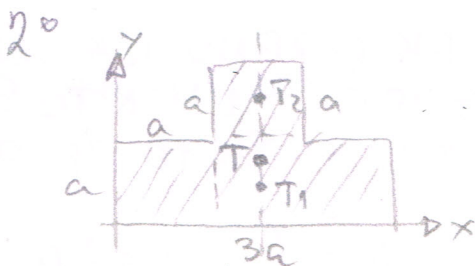
$$A_1 = a^2 ; A_2 = 2a^2 ; A = A_1 + A_2 = 3a^2$$

$$T_1: x_{T1} = \frac{a}{2} ; y_{T1} = \frac{a}{2}$$

$$T_2: x_{T2} = \frac{3}{2}a ; y_{T2} = a$$

$$x_T = \frac{S_y}{A} = \frac{x_{T1}A_1 + x_{T2}A_2}{A_1 + A_2} = \frac{\frac{a}{2}a^2 + \frac{3}{2}a \cdot 2a^2}{3a^2} = \frac{7}{6}a$$

$$y_T = \frac{S_x}{A} = \frac{y_{T1}A_1 + y_{T2}A_2}{A_1 + A_2} = \frac{\frac{a}{2}a^2 + a \cdot 2a^2}{3a^2} = \frac{5}{6}a$$



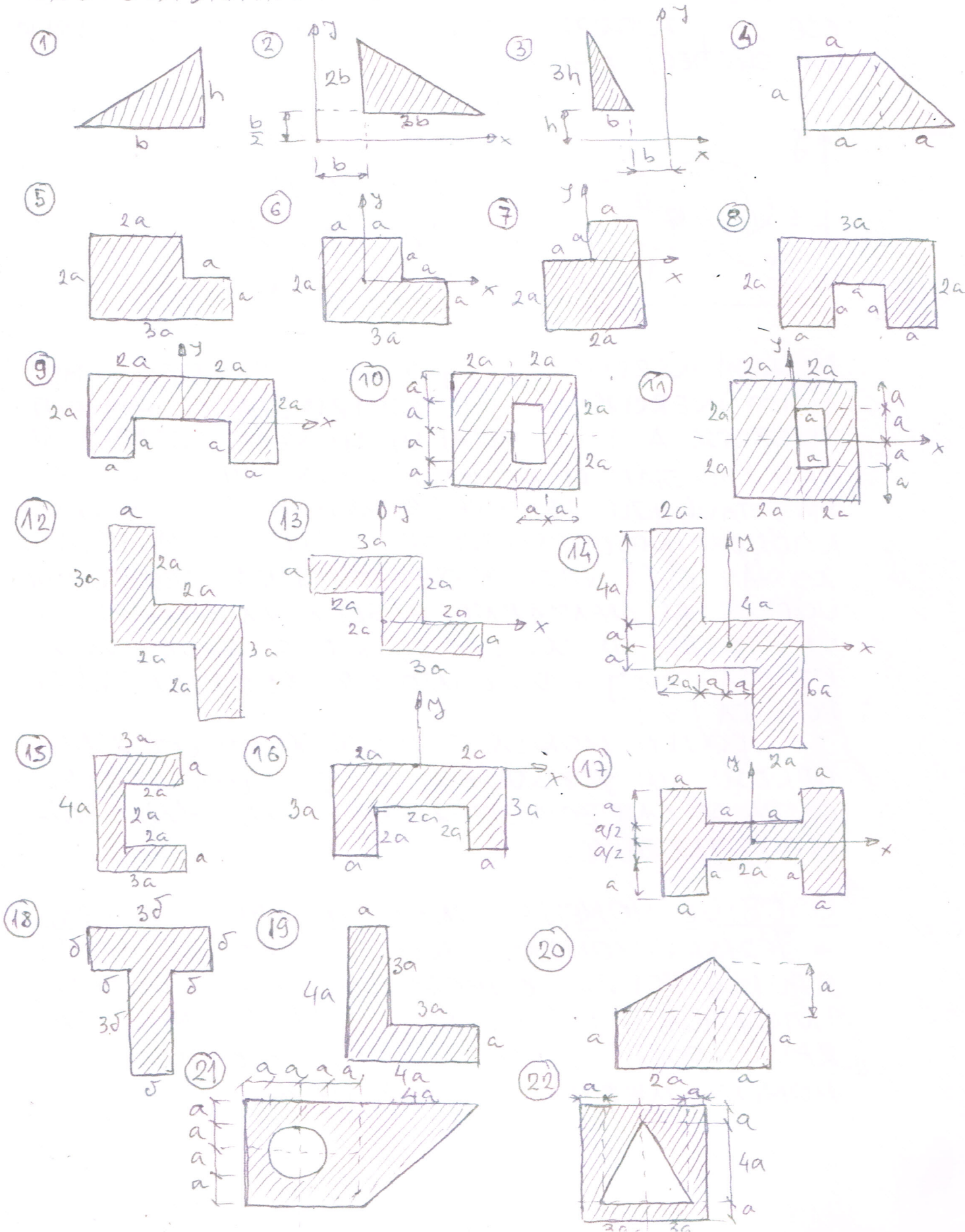
$$R: x_T = \frac{3}{2}a ; y_T = \frac{3}{4}a$$

$$30 \quad R: x_T = \frac{11}{10}a ; y_T = 0$$

IZ PREDHODNIH PRIMJERA SE MOZE ZAKLJUCITI DA SE TEZISTE NAJAZI NA OSI SIMETRIJE A KO TIJELO IMA DVA OSE SIMETRIJE TEZISTE SE NAJAZI U NJIHOVOM PRESJEKU.

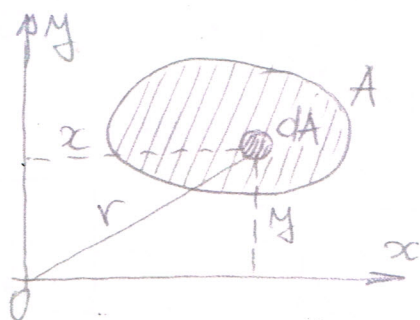
ZADACI ZA VJEZBU

• ZA RAVNE PLOŠNE PRIKAZANE NA SLICI ODREDITI KOORDINATE TEZIŠTA. POTREBNI PODACI SU DATI NA SLICI. POLOŽAJ KOORDINATNIH OSA, UKOLIKO NIJE DAT NA SLICI, SAMOSTALNO ODABRATI. DATO JE a .



4. MOMENTI INERCIE RAVNE POVRŠI

POD MOMENTIMA INERCIE RAVNE POVRŠI ZA OSE x I y PODRAZUMIJEVAMO VELIČINE DEFINISANE NA SLJEDECI NAČIN



$$I_x = \int y^2 dA$$

$$I_y = \int x^2 dA$$

$$I_{xy} = \int xy dA$$

$$I_o = \int r^2 dA$$

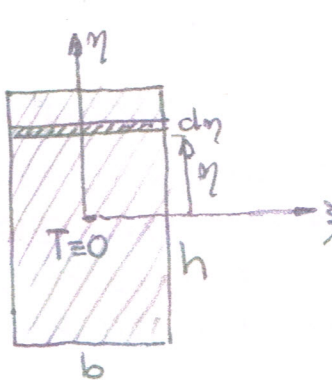
(8)

MOMENTI INERCIE I_x I I_y SE ZOVU AKSIJALNI MOMENTI INERCIE, I_{xy} JE CENTRIFUGALNI MOMENT INERCIE A I_o JE POLARNI MOMENT INERCIE. SLIČNO KAO STATIČKI MOMENTI I MOMENTI INERCIE PREDSTAVLJAJU ZBIROVE (SUME, INTEGRALNE) BESKONAČNO MNOGO PROIZVODA OBLIKA $x^2 dA$, $y^2 dA$, $xy dA$; $r^2 dA$ ODJE JE dA POUVSINA PROIZVODNO UČENE KLEMENTARNE (BESKONAČNO MALI) RAVNE POVRŠI, A x , y ; r SU NJENA RASTOJANJA OD OSA x I y ODNOSNO OD KOORDINATNOG POČETKA (SL.)

UKOLIKO MOMENTE INERCIE ODREĐUJEMO U ODNOSU NA TEŽISNE OSE ξ I η RAVNE POVRŠI ONDA SE ONI ZOVU TEŽIŠNI (CENTRALNI) MOMENTI INERCIE.

OSOIBINE MOMENATA INERCIE RAVNE POVRŠI

• TEŽIŠNE MOMENTE INERCIE JEDNOSTAVNIH RAVNIH POVRŠI ODREĐUJEMO RJEŠAVANJEM INTEGRALA (8). TAKO NPI. RJEŠAVANJEM (8) ZA RAVNU POVRŠ U OBLIKU PRAVOUGAONIKA ZA MOMENT INERCIE I_z DOBITAMO

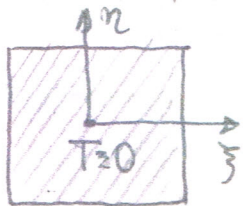


$$I_z = \int_A y^2 dA = \int_{-\frac{h}{2}}^{+\frac{h}{2}} y^2 b dy = b \left. \frac{y^3}{3} \right|_{-\frac{h}{2}}^{+\frac{h}{2}} = \frac{bh^3}{24} + \frac{bh^3}{24} = \frac{bh^3}{12}$$

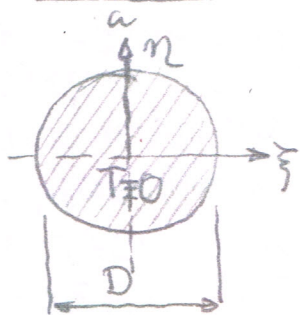
OSTALI MOMENTI INERCIJE SU

$$I_y = \frac{bh^3}{12} ; I_{zy} = 0 ; I_o = \frac{bh}{12} (b^2 + h^2)$$

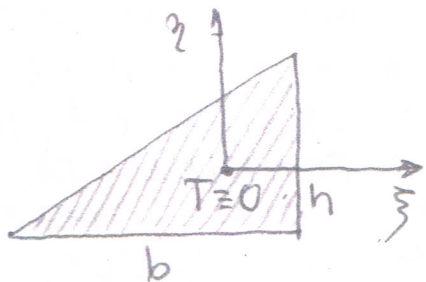
MOMENTI INERCIJE ZA OSTALE JEDNOSTAVNE RAVNE RAVNE PLOŠTI SU



$$I_z = I_y = \frac{a^4}{12} ; I_{zy} = 0 ; I_o = \frac{bh}{2} (b^2 + h^2)$$



$$I_z = I_y = \frac{\pi D^4}{64} ; I_{zy} = 0 ; I_o = \frac{\pi D^4}{32}$$



$$I_z = \frac{bh^3}{36} ; I_y = \frac{hb^3}{36}$$

$$I_{zy} = +\frac{bh^2}{72} ; I_o = \frac{bh(b^2 + h^2)}{36}$$

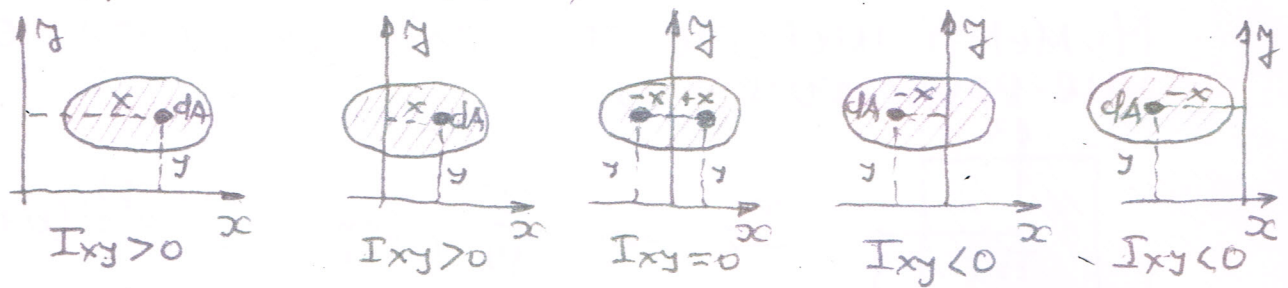
• POLARNI MOMENT INERCIJE JEDNAK JE ZBIRU AKSIJALNIH MOMENATA INERCIJE, I_o

$$I_o = I_x + I_y$$

PREDHODNA JEDNAKOST SE LAKO DOKAŽUJE IMAJUĆI U VIDU (8) I ČINJENICU DA JE $r^2 = x^2 + y^2$

$$I_o = \int_A r^2 dA = \int_A (x^2 + y^2) dA = \int_A x^2 dA + \int_A y^2 dA = I_y + I_x$$

• MOMENTI INERCIE I_x, I_y i I_0 SU UVIJEK POZITIVNI DOK I_{xy} MOZE BITI POZITIVAN, NEGATIVAN ILI JEDNAK NULI. AKO RAVNA PLOŠTA IMA BAR JEDNU OSU SIMETRIJE ONDA JE CENTRIFUGALNI MOMENT INERCIE ZA TU I DRUGU, NA NJV NORMALNU OSU, JEDNAK NULI. (SL.)



Iz same definicije momenata inercije (8) vidi se da su promjenjive x, y i r kod momenata inercije I_x, I_y i I_0 nalaze na drugom stepenu pa su oni iz tog razloga uvijek pozitivni, jer su sabirci oblika $x^2 dA, y^2 dA$ i $r^2 dA$ uvijek pozitivni. Kod momenta inercije I_{xy} sabirci oblika $xy dA$ mogu biti i pozitivni i negativni zavisno od toga u kojem kvadrantu se nalazi vođena elementarna površina dA , jer od njenog položaja zavisi znak koordinata x i y . Ako je jedna od osa ujedno i osa simetrije ravne površi onda svakom pozitivnom sabircu $xy dA$ odgovara isti ali negativan sabirak $-xy dA$ pa prilikom formiranja sume odnosno integraca $I_{xy} = \int_A xy dA$ dobija se rezultat jednak nuli.

Ose ravne površi za koje je centrifugalni moment inercije jednak nuli zovu se glavne ose inercije, a odgovarajući aksijalni momenti inercije su glavni momenti inercije

Imajući u vidu prethodnu konstataciju i osobinu 2) proizilazi da su ose simetrije