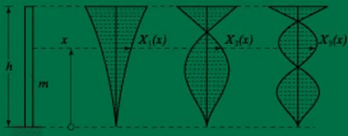


ΚΥΡΙΑΚΟΥ Κ. ΑΝΑΣΤΑΣΙΑΔΗ

# ΔΥΝΑΜΙΚΗ ΤΩΝ ΚΑΤΑΣΚΕΥΩΝ



ΤΟΜΟΣ Ι. ΔΙΑΚΡΙΤΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ



ΕΚΔΟΣΕΙΣ  
**ΖΗΤΗ**

ΘΕΣΣΑΛΟΝΙΚΗ

## ΠΡΟΛΟΓΟΣ

Ἡ συμπεριφορά τῶν δομικῶν κατασκευῶν κατά τοὺς σεισμούς, πιστεύουμε, ὅτι ἀποτελεῖ τὸν σπουδαιότερο λόγο τῆς εἰσαγωγῆς καὶ συστηματικῆς διδασκαλίας τῆς Δυναμικῆς τῶν Κατασκευῶν στὰ Ἑλληνικὰ Πανεπιστήμια. Ἡ σπουδαιότητα, ἄλλωστε, τοῦ λόγου αὐτοῦ εἶναι προφανής, ἂν σκεφθοῦμε ὅτι ἡ Χώρα μας βρίσκεται σέ μία ἀπό τίς τεκτονικά ἐνεργότερες σεισμικές ζῶνες τῆς Γῆς. Ἡ σεισμική αὐτὴ συμπεριφορὰ ἐξαρτᾶται πρωταρχικά ἀπὸ τὸ αἶτιο, δηλ. τὸ σεισμό, ἀλλὰ καὶ ἀπὸ ἄλλους παράγοντες, ποὺ ἀποτελοῦν τὸ ἀντικείμενο διαφόρων κλάδων τῆς Ἐπιστήμης· ἐξαρτᾶται ὅμως καὶ ἀπὸ τὴ γεωμετρία καὶ μηχανικὴ δομὴ τῆς ἴδιας τῆς κατασκευῆς, ποὺ ἀποτελοῦν ἀντικείμενο τῆς Δυναμικῆς τῶν Κατασκευῶν.

Μέ γνώμονα τίς παραπάνω σκέψεις τὸ περιεχόμενο τοῦ βιβλίου αὐτοῦ συγκροτήθηκε ἀπὸ δύο κύρια μέρη· τὸ πρῶτο περιλαμβάνει τίς ταλαντώσεις τῶν δομικῶν κατασκευῶν σέ δύο τόμους καὶ τὸ δεύτερο τίς ἀντισεισμικές κατασκευές σέ ἓνα τόμο.

Ἡ ἀνάπτυξη τῆς θεωρίας τῶν ταλαντώσεων ἔγινε ἐπαγωγικά ἀπὸ τὰ ἀπλούστερα πρὸς τὰ συνθετότερα συστήματα, μέ τὴν καθιερωμένη σειρά· μονοβάθμια - πολυβάθμια - ἀπειροβάθμια συστήματα.

Ὁ πρῶτος τόμος περιέχει τὰ διακριτὰ συστήματα (μονοβάθμια, πολυβάθμια) καὶ ὁ δεύτερος τὰ συνεχῆ (ἀπειροβάθμια). Ἐπίσης, ἀποβλέποντας σέ μία κατά τὸ δυνατόν αὐτοτελὴ καὶ καλὰ θεμελιωμένη παρουσίαση τοῦ ἀντικειμένου, στή μέν ἀρχὴ τοῦ πρώτου τόμου ἔχουμε ἓνα κεφάλαιο μέ στοιχεῖα Ἀναλυτικῆς Μηχανικῆς, στό δέ τέλος τοῦ δευτέρου τόμου δύο παραρτήματα μαθηματικοῦ περιεχομένου· ἡ ὕλη αὐτὴ δέν ἀνήκει προφανῶς στό περιεχόμενο τῆς Δυναμικῆς τῶν Κατασκευῶν, ἀλλὰ πιστεύουμε ὅτι θὰ διευκολύνει τὸν ἀναγνώστη.

Τὰ ἀριθμητικὰ παραδείγματα ποὺ ὑπάρχουν ἔπειτα ἀπὸ κάθε ὑποκεφάλαιο συνδέονται μέ τὴ θεωρία μέ πλῆθος παραπομπῶν καὶ ἀποβλέπουν στὴν ἐμπέδωσή της· γιὰ τὸ λόγο αὐτὸ σέ πολλές περιπτώσεις τὸ ἴδιο πρόβλημα λύνεται μέ πολλές μεθόδους. Αὐτὸ βέβαια εἶχε σάν συνέπεια τὴ διόγκωση τῆς ὕλης καὶ ἀκόμη τὴν παράλειψη ὀρισμένων θεμάτων, ὅπως π.χ. οἱ τυχαῖες ταλαντώσεις καὶ ἡ δυναμικὴ εὐστάθεια· νομίζουμε ὅμως ὅτι τὰ εἰδικὰ αὐτὰ θέματα μποροῦν νὰ καλυφθοῦν στὴ συνέχεια μέ σχετικὴ εὐκολία.

Γενικά στους δύο πρώτους τόμους μελετάται τό γενικό πρόβλημα διεγέρσεως - αποκρίσεως γιά όποιαδήποτε διεγερση καί όχι αναγκαστικά σεισμική. Τό σπουδαιότερο κέρδος από τή μελέτη αὐτή δέν εἶναι τόσο ό υπολογισμός τῆς ὅλης «ἱστορίας» τῆς αποκρίσεως, ὅσο ό υπολογισμός τῶν δυναμικῶν χαρακτηριστικῶν τῶν κατασκευῶν. Δηλαδή τῶν ιδιοπεριόδων καί ιδιομορφῶν ταλαντώσεως, μέ τή βοήθεια τῶν ὁποίων υπολογίζεται ὀρθολογιστικά ἡ διανομή τῶν σεισμικῶν δυνάμεων στίς κατασκευές.

Μέ τά προηγούμενα ἐφόδια τῶν δύο πρώτων τόμων, στόν τρίτο τόμο γίνεται ἡ μελέτη τῶν ἀντισεισμικῶν κατασκευῶν. Στήν ἀρχή ἐξετάζεται ό σεισμός σάν γεωλογικό φαινόμενο καί τά διάφορα χαρακτηριστικά του γνωρίσματα· από αὐτά, γιά τίς ἀνάγκες τοῦ Πολιτικοῦ Μηχανικοῦ, ἐνδιαφέρουν κυρίως τά ἐπιταχυνσιογραφήματα ἰσχυρῶν σεισμικῶν δονήσεων καί τά φάσματα αποκρίσεως. Μέ τά πρῶτα γίνεται ό ἀκριβής δυναμικός υπολογισμός ἐνῶ μέ τά δεύτερα ό προσεγγιστικός, πού καλύπτει τήν πλειονότητα τῶν δομικῶν κατασκευῶν· γιά τό λόγο αὐτό ἐξετάζεται λεπτομερειακά καί ἡ στατική ἀνάλυση τῶν ἀντισεισμικῶν δομικῶν στοιχείων πολυόροφων συστημάτων.

Τελειώνοντας, ἐπιθυμῶ νά ἐκφράσω τίς εὐχαριστίες μου στίς κυρίες Ἀργυρώ Κορτέση-Οἰκονόμου, Βασιλική Μπινίκου-Σιφουνάκη καί Ὁραιοζήλη Μωυσίδου-Βοϊκογλου γιά τή δακτυλογράφηση τοῦ κειμένου καί τή σχεδίαση τῶν σχημάτων. Ἐπίσης, εὐχαριστῶ θερμά τό τυπογραφεῖο Π. Ζήτη γιά τήν ἐπιμελημένη στοιχειοθέτηση καί ἐκτύπωση τοῦ βιβλίου.

Θεσσαλονίκη, Ἰανουάριος 1983

ΚΥΡΙΑΚΟΣ ΑΝΑΣΤΑΣΙΑΔΗΣ

## ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ ΤΟΥ ΠΡΩΤΟΥ ΤΟΜΟΥ

### ΠΡΩΤΟ ΜΕΡΟΣ ΘΕΩΡΗΤΙΚΕΣ ΒΑΣΕΙΣ

#### ΠΡΩΤΟ ΚΕΦΑΛΑΙΟ ΕΙΣΑΓΩΓΗ

	σελ.
1.1. Τό δυναμικό πρόβλημα των κατασκευών .....	1
1.2. Διέγερση και απόκριση .....	3
1.3. Διακριτοποίηση .....	6

#### ΔΕΥΤΕΡΟ ΚΕΦΑΛΑΙΟ ΣΤΟΙΧΕΙΑ ΑΝΑΛΥΤΙΚΗΣ ΜΗΧΑΝΙΚΗΣ

##### Α. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

2.1. Γενικά .....	8
2.2. Τό μηχανικό σύστημα .....	9

##### Β. ΕΡΓΟ ΚΑΙ ΕΝΕΡΓΕΙΑ

2.3. Τό έργο δυνάμεως .....	12
2.4. Ή δυναμική και ή κινητική ενέργεια .....	15
2.5. Τό έργο και ή ενέργεια συστήματος υλικών σημείων .....	17

##### Γ. ΕΝΕΡΓΕΙΑΚΕΣ ΑΡΧΕΣ Ή ΘΕΩΡΗΜΑΤΑ

2.6. Ή αρχή των δυνατών έργων .....	22
2.7. Ή αρχή των Hamilton-Ostrogradski .....	29
2.8. Οί εξισώσεις Lagrange για όλονομα συστήματα .....	32
2.9. Οί πολλαπλασιαστές του Lagrange .....	38

## ΔΕΥΤΕΡΟ ΜΕΡΟΣ ΔΙΑΚΡΙΤΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ

### ΤΡΙΤΟ ΚΕΦΑΛΑΙΟ ΜΟΝΟΒΑΘΜΙΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ

#### Α. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

		σελ.
3.1.	Ἡ διακριτοποίηση τῶν δομικῶν κατασκευῶν .....	43
3.2.	Ὁ μονοβάθμιος ταλαντωτής .....	47

#### Β. ΕΞΙΣΩΣΗ ΚΙΝΗΣΕΩΣ

		σελ.
3.3.	Ἡ διανυσματικὴ θεώρηση τῆς ἰσορροπίας .....	49
3.4.	Ἡ ἐνεργειακὴ θεώρηση τῆς ἰσορροπίας .....	51
3.5.	Εἰδικές περιπτώσεις .....	61
	Παραδείγματα 3.Β .....	63

#### Γ. ΕΛΕΥΘΕΡΗ ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ

		σελ.
3.6.	Ἡ ἐλεύθερη ταλάντωση χωρὶς ἀπόσβεση .....	83
3.7.	Ἡ ἐλεύθερη ταλάντωση μὲ ἀπόσβεση .....	88
	Παραδείγματα 3.Γ .....	95

#### Δ. ΕΞΑΝΑΓΚΑΣΜΕΝΗ ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ

		σελ.
3.8.	Ἡ ἐξαναγκασμένη ἀρμονικὴ ταλάντωση .....	109
3.9.	Ἀποσθέσεις – Ἰσοδύναμη ἰξώδης ἀπόσβεση .....	118
3.10.	Ἡ γενικὴ περίπτωση διεγέρσεως – ἀποκρίσεως .....	122
3.11.	Τὰ φάσματα ἀποκρίσεως .....	129
3.12.	Μὴ γραμμικὴ ταλάντωση .....	134
3.13.	Ταλάντωση καὶ λυγισμός .....	142
	Παραδείγματα 3.Δ. ....	146

### ΤΕΤΑΡΤΟ ΚΕΦΑΛΑΙΟ ΠΟΛΥΒΑΘΜΙΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ

#### Α. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

		σελ.
4.1.	Ἡ ἐπιλογὴ τῶν παραμέτρων κινήσεως .....	175
4.2.	Ὁ πολυβάθμιος ταλαντωτής .....	176

## B. ΕΙΣΙΣΩΣΗ ΚΙΝΗΣΕΩΣ

4.3.	Ἡ διανυσματική θεώρηση τῆς ἰσορροπίας .....	178
4.4.	Ἡ ἐνεργειακή θεώρηση τῆς ἰσορροπίας .....	183
4.5.	Εἰδικές περιπτώσεις .....	196
	Παραδείγματα 4.B. ....	198

## Γ. ΕΛΕΥΘΕΡΗ ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ

4.6.	Ἡ ἰδιοταλάντωση – Κύριοι τρόποι ταλαντώσεως .....	258
4.7.	Ἡ ἐλεύθερη ταλάντωση χωρίς ἀπόσβεση .....	268
4.8.	Ἡ ἐλεύθερη ταλάντωση μέ ἀπόσβεση .....	274
	Παραδείγματα 4.Γ. ....	279

## Δ. ΕΞΑΝΑΓΚΑΣΜΕΝΗ ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ

4.9.	Ἡ γενική περίπτωση διεγέρσεως–ἀποκρίσεως .....	307
4.10.	Ἡ μόνιμη ἀρμονική ταλάντωση .....	312
4.11.	Τό θεώρημα ἀμοιβαιότητας .....	314
4.12.	Μή γραμμική ταλάντωση .....	319
4.13.	Ταλάντωση καί λυγισμός .....	326
	Παραδείγματα 4.Δ. ....	329

## Ε. ΜΕΘΟΔΟΙ ΛΥΣΕΩΣ ΤΟΥ ΙΔΙΟΠΡΟΒΛΗΜΑΤΟΣ

4.14.	Γενικά .....	346
4.15.	Τό πηλίκιο τοῦ Rayleigh .....	347
4.16.	Ἡ θαμιστική μέθοδος .....	353
4.17.	Ἡ μέθοδος Rayleigh–Ritz .....	361
4.18.	Ἐκτίμηση τῆς θεμελιώδους ἰδιοσυχνότητας .....	364
	Παραδείγματα 4.Ε. ....	368

# ΠΡΩΤΟ ΜΕΡΟΣ

## ΘΕΩΡΗΤΙΚΕΣ ΒΑΣΕΙΣ

### ΠΡΩΤΟ ΚΕΦΑΛΑΙΟ

#### ΕΙΣΑΓΩΓΗ

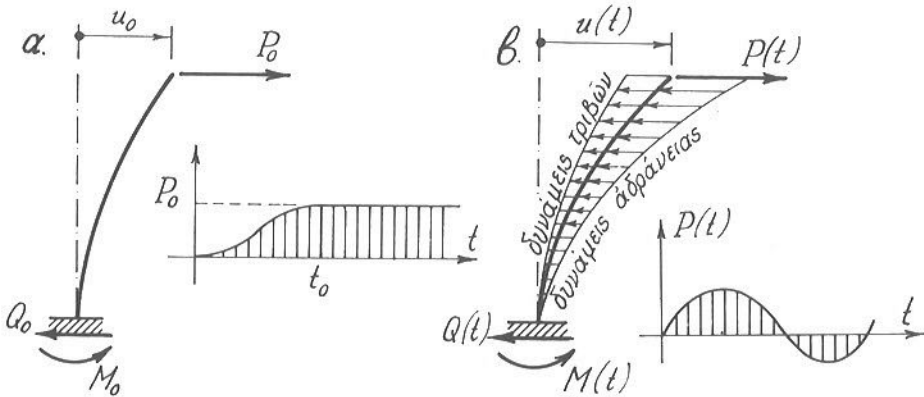
##### *1.1. Τό δυναμικό πρόβλημα τῶν κατασκευῶν*

Εἶναι γνωστό, ὅτι ἡ Στατική τῶν Κατασκευῶν βασίζεται στήν ὑπόθεση τῆς ἀργῆς καί προοδευτικῆς ἐφαρμογῆς τῶν ἐξωτερικῶν φορτίων πάνω στίς κατασκευές. Αὐτός ὁ τρόπος ἐφαρμογῆς τῶν φορτίων συνεπάγεται τήν ἀνάπτυξη πολύ μικρῶν ταχυτήτων καί ἐπιταχύνσεων, πού μποροῦμε πρακτικά νά τίς θεωρήσουμε μηδενικές· ἔτσι ἡ κίνηση τῶν ὑλικῶν σημείων τῶν κατασκευῶν γίνεται χωρίς τήν ἀνάπτυξη ἀξιόλογων δυνάμεων ἀδράνειας (μικρές ἐπιταχύνσεις) καί χωρίς ἐσωτερικές καί ἐξωτερικές ἀντιστάσεις - τριβές (μικρές ταχύτητες). Μέ τίς ὑποθέσεις αὐτές τό πρόβλημα ἀπλοποιεῖται σέ μεγάλο βαθμό, γιατί πετυχαίνουμε τήν ἀπαλοιφή τοῦ παράγοντα χρόνος ἀπό αὐτό· τά διάφορα μεγέθη ἐντάσεως καί παραμορφώσεως μπαίνουν στούς ὑπολογισμούς μέ τίς τελικές τιμές τους, πού θεωροῦνται σταθερές καί ὄχι συναρτήσεις τοῦ χρόνου.

Ὑπάρχουν ὅμως καί πολλές περιπτώσεις προβλημάτων, στά ὁποῖα ἡ ἔνταση καί ἡ διεύθυνση τῶν ἐξωτερικῶν φορτίων μεταβάλλονται πολύ γρήγορα ἢ καί ἀπότομα, ὅποτε ἡ ὑπόθεση μηδενικῶν ταχυτήτων καί ἐπιταχύνσεων θά ὀδηγοῦσε σέ μεγάλη ἀνακρίβεια τῶν ἀποτελεσμάτων (π.χ. φορτία ἀπό λειτουργία μηχανῶν, ἀπό σεισμό κ.λπ.). Στίς περιπτώ-

σεις αυτές επιβάλλεται ή γνώση της χρονικής μεταβολής τόσο των εξωτερικών δυνάμεων, όσο και των δυνάμεων αδράνειας και αντιστάσεως. Έτσι ο παράγοντας του χρόνου μπαίνει σε όλα τα μεγέθη του προβλήματος.

Αντικείμενο της Δυναμικής των Κατασκευών είναι ο υπολογισμός της κινήσεως, της παραμορφώσεως και της εντάσεως των φορέων σε κάθε χρονική στιγμή, για γνωστή χρονική μεταβολή των εξωτερικών φορτίων. Η διαφορά του δυναμικού προβλήματος από το αντίστοιχο στατικό φαίνεται παραστατικά στο παρακάτω σχ. 1 του φορτιζόμενου με μία δύναμη προβόλου: για στατική φόρτιση ή εξωτερική δύναμη, αυξάνοντας προοδευτικά από το μηδέν, παίρνει στο χρόνο  $t_0$  την τελική της τιμή  $P_0$  και έπειτα παραμένει σταθερή· το ίδιο ισχύει και για τα υπολογιζόμενα φορτία διατομής  $Q_0$ ,  $M_0$  και τη μετακίνηση της κεφα-



Σχ. 1. Πρόβολος με α) στατική και β) δυναμική φόρτιση.

λής  $u_0$ . Αντίθετα, για δυναμική φόρτιση, όλα τα προηγούμενα μεγέθη είναι συναρτήσεις του χρόνου και επί πλέον ο πρόβολος φορτίζεται σε όλο το ύψος του και με πρόσθετες δυνάμεις αδράνειας και αντιστάσεως· αυτές ακριβώς οι δυνάμεις, όταν είναι σημαντικές, αλλάζουν την ένταση και την παραμόρφωση του προβόλου και δίνουν δυναμικό χαρακτήρα στο πρόβλημα. Όλες οι ιδιομορφίες και δυσκολίες του δυναμικού προβλήματος οφείλονται στο γεγονός, ότι οι δυνάμεις αυτές είναι άγνωστες στην αρχή και εξαρτώνται άμεσα από την κίνηση (ταχύτητα, επιτάχυνση), που είναι επίσης άγνωστη στην αρχή.



## 1.2. Διέγερση και απόκριση

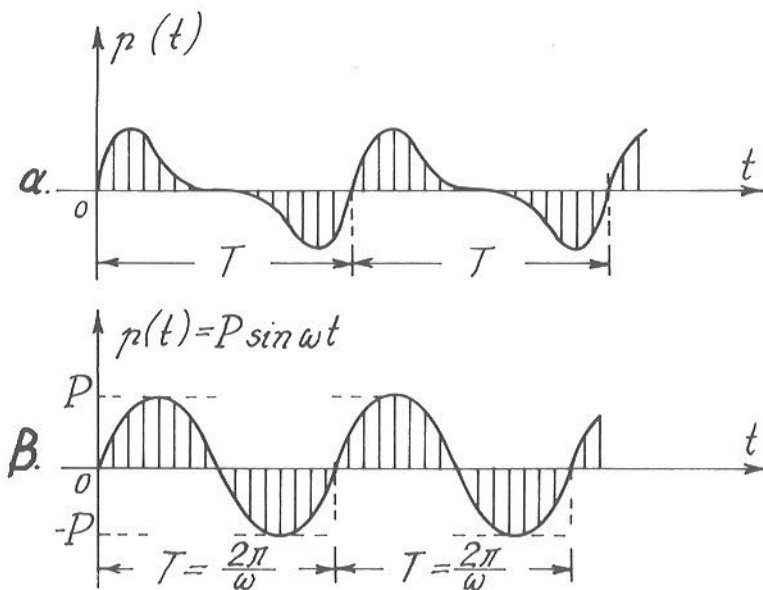
Με τό γενικό ὄρο *διέγερση* (*excitation*), πού ἔχει καθιερωθεῖ στή δυναμική τῶν κατασκευῶν, ἐννοοῦμε τά κάθε εἶδους γνωστά ἐξωτερικά φορτία ἢ καταναγκασμούς, στά ὁποῖα ὑποβάλλεται ἕνας φορέας. Ἐκφράζεται ἀπό μιά χρονική συνάρτηση  $p(t)$ , ἀνάλογα μέ τήν ὁποία διακρίνεται σέ *περιοδική* καί *μη περιοδική*. Σέ μιά περιοδική διέγερση ἔχουμε (σχ. 2α)

$$p(t) = p(t + T),$$

ὅπου  $T$  ἡ *περίοδός* της. Ἡ ἀπλούστερη ἀπό τίς περιοδικές διεγέρσεις εἶναι ἡ *ἀπλή ἁρμονική* (σχ. 2β)

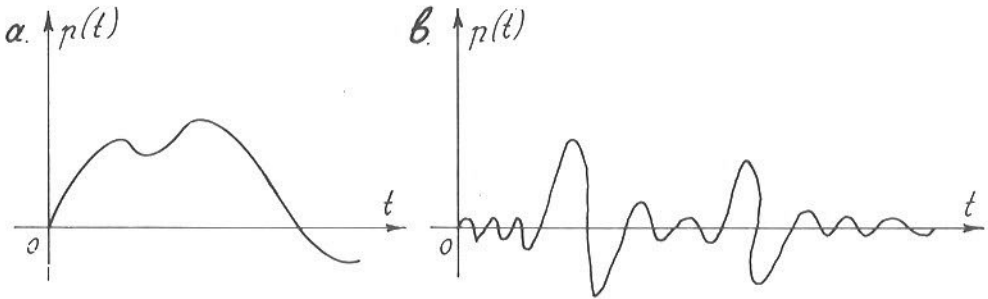
$$p(t) = P \sin \frac{2\pi}{T} t = P \sin \omega t,$$

ὅπου  $P$  τό *πλάτος* τῆς διεγέρσεως,  $T$  ἡ *περίοδος* καί  $\omega = \frac{2\pi}{T}$  ἡ *κυκλική συχνότητα*. Ἀλλά καί ὁποιαδήποτε περιοδική διέγερση μπορεῖ νά ἀναλυθεῖ σέ ἄθροισμα ἀπλῶν ἁρμονικῶν διεγέρσεων μέ τούς γνωστούς τύπους τοῦ *FOURIER* (βλ. ἐξ. B.27 καί B.28).



Σχ. 2. α) Περιοδική διέγερση. β) Ἀπλή ἁρμονική διέγερση.

Οί μή περιοδικές διεγέρσεις διακρίνονται σε μικρής διάρκειας (π.χ. από άνεμοπίεση), όποτε λέγονται ειδικότερα *ώστικές* και σε μεγάλης διάρκειας (όπως π.χ. από σεισμό). Οί διεγέρσεις αυτές, έπειδή εμφανίζονται σε όρισμένο χρονικό διάστημα και έπειτα εξαφανίζονται, λέγονται *μεταβατικές* (*transient*) (βλ. σχ. 3).



Σχ. 3. Μεταβατικές διεγέρσεις α) μικρής και β) μεγάλης διάρκειας.

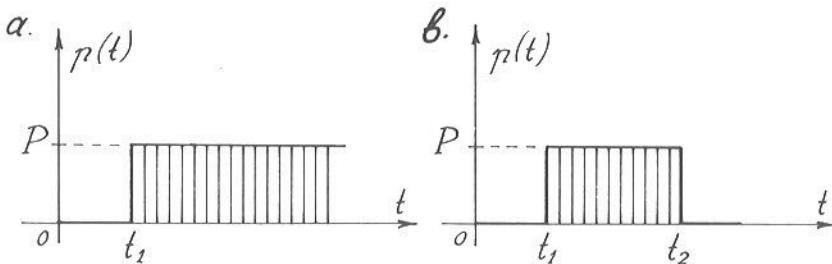
Ή απλούστερη από τίς *ώστικές* διεγέρσεις είναι αυτή που έκδηλώνεται *άκαριαία* κάποια χρονική στιγμή  $t = t_1$  με την τιμή (σχ. 4α)

$$p(t) = P$$

και στή συνέχεια παραμένει σταθερή· ή διέγερση αυτή εκφράζεται μαθηματικά με τή σχέση

$$p(t) = P H(t-t_1), \quad (1a)$$

όπου  $H(t-t_1)$  ή «συνάρτηση» του *HEAVISIDE* (βλ. Β.3). Έάν ή σταθερή



Σχ. 4. Άπλές *ώστικές* διεγέρσεις στά διαστήματα α)  $t_1 < t < \infty$  και β)  $t_1 < t < t_2$ .

δύναμη  $P$  εμφανίζεται μόνο μέσα στο χρονικό διάστημα  $t_1 < t < t_2$ , τότε η διέγερση γράφεται (σχ. 4β)

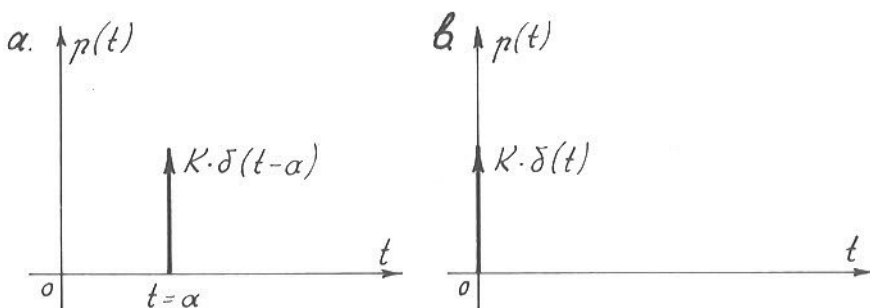
$$p(t) = P [H(t-t_1) - H(t-t_2)]. \quad (1\beta)$$

Η έννοια της *κρουστικής* διεγέρσεως προκύπτει από την προηγούμενη, όταν το χρονικό διάστημα  $t_2 - t_1 = \Delta t$  είναι πολύ μικρό· τότε μπορούμε να αντικαταστήσουμε τη δύναμη  $P$  με τη *συνολική της κρούση* στο άπειροστό χρονικό διάστημα  $\Delta t$

$$K = P \cdot \Delta t$$

καί να εκφράσουμε μαθηματικά την κρουστική αυτή διέγερση με τη σχέση (σχ. 5α)

$$p(t) = K \cdot \delta(t-a), \quad a = t_1 + \frac{\Delta t}{2}, \quad (2\alpha)$$



Σχ. 5. Άπλές κρουστικές διεγέρσεις για α)  $t = a$  και β)  $t = 0$ .

όπου  $\delta(t-a)$  ή «συνάρτηση» του *DIRAC* στο σημείο  $t = a$  (βλ. Β.3). Η ίδια κρουστική διέγερση στην αρχή των χρόνων ( $t = 0$ ) γράφεται

$$p(t) = K \cdot \delta(t), \quad (2\beta)$$

όπου  $\delta(t)$  ή συνάρτηση του *DIRAC* στο σημείο  $t = 0$  (σχ. 5β).

Με το γενικό όρο *απόκριση* (*response*) ενός φορέα χαρακτηρίζουμε τόσο την κίνηση, όσο και την ένταση και την παραμόρφωσή του. Η υπόψη κίνηση, υπό όρισμένες προϋποθέσεις (συντηρητικό σύστημα), είναι παλμική «γύρω» από την αρχική θέση ηρεμίας και ονομάζεται *ταλάντωση* (*vibration*). Ανάλογα τώρα με το είδος της διαφορικής εξίσωσης που περιγράφει την κίνηση, ή ταλάντωση λέγεται *γραμμική*, εάν ή

έξιςωση είναι γραμμική μέ σταθερούς συντελεστές, ή μή γραμμική στην αντίθετη περίπτωση.

Η ταλάντωση λέγεται *έξαναγκασμένη (forced vibration)* κατά τό χρονικό διάστημα της συνυπάρξεως καί της έξωτερικής διεγέρσεως, ενώ μετά την έξαφάνιση της τελευταίας λέγεται *έλεύθερη (free vibration)*. Η έξαναγκασμένη ταλάντωση αποτελείται από δύο μέρη: τή *μεταβατική ταλάντωση (transient vibration)*, πού δέν έξαρτάται άμεσα από τή διεγερση καί μηδενίζεται σύντομα έξ αίτίας των τριβών, καί τή *μόνιμη ταλάντωση (steady-state vibration)*, πού έξαρτάται άμεσα από τή διεγερση καί συνεχίζεται όσο αυτή ύπάρχει. Τέτοια είναι π.χ. ή *μόνιμη άρμονική ταλάντωση*, πού παράγεται από άρμονική διεγερση.

Οί μέθοδοι, τέλος, ύπολογισμού των ταλαντώσεων διακρίνονται σε *ντετερμινιστικές*, όταν ή διεγερση είναι μαθηματικά καθορισμένη καί σε *στοχαστικές*, όταν αυτή έξαρτάται από τυχαίους παράγοντες, πού μόνο πιθανολογικά είναι γνωστοί· στην περίπτωση αυτή καί ή άπόκριση έκτιμάται επίσης πιθανολογικά.

### 1.3. Διακριτοποίηση

Η κίνηση των (έλαστικών) φορέων έξαρτάται άμεσα από τίς δύο φυσικές ιδιότητες του ύλικού τους: τήν *άδράνεια* καί τήν *έλαστικότητα*, πού ποσοτικά έκφράζονται μέ τή *μάζα* καί τίς *έλαστικές σταθερές* αντίστοιχα. Οί ιδιότητες αυτές συνυπάρχουν καί έχουν κοινό «φορέα» τό ύλικό, πού γενικά είναι *συνεχώς* κατανεμημένο. Έτσι π.χ. στους γραμμικούς φορείς ή *μάζα  $m$*  ανά μονάδα μήκους καί ή *άκαμψία  $EJ$*  (ανάλογα ή *άτένεια  $EA$*  καί ή *άστρεψία  $GJ_d$* ) συνυπάρχουν καί κατανέμονται συνεχώς κατά μήκος του άξονα· επίσης τήν ίδια εικόνα «σύζευξης» παρουσιάζουν κατά τήν κίνηση καί οί αντίστοιχες άδρανειακές καί έλαστικές δυνάμεις πού αναπτύσσονται.

Έξ αίτίας όμως αυτής της φυσικής πραγματικότητας ή μαθηματική έκφραση της κινήσεως γίνεται μέ *διαφορικές έξισώσεις μέ μερικές παραγώγους*, ως πρός τίς μεταβλητές χώρου καί χρόνου· ή λύση των έξισώσεων αυτών είναι κατά κανόνα δύσκολη καί τίς πιό πολλές φορές άδύνατη, όταν μάλιστα πρόκειται για σύστημα πολλών τέτοιων έξισώσεων.

Γιά τούς λόγους αυτούς καταφεύγουμε στη λεγόμενη *διακριτοποίηση (discretisation)* του προβλήματος, έπειτα από τήν όποία ή κίνηση περιγράφεται μέ *συνήθεις διαφορικές έξισώσεις*. Μέ τόν όρο αυτό έννοούμε

στή δυναμική των κατασκευών την τεχνητή αποσύζευξη των ιδιοτήτων αδράνεια και ελαστικότητα, πού μπορεί νά γίνει με δύο γενικές μεθόδους: την *έσωτερική διακριτοποίηση*, πού συνίσταται σέ αριθμητική ολοκλήρωση των διαφορικών εξισώσεων με μερικές παραγώγους (π.χ. με τη μέθοδο των πεπερασμένων διαφορών) καί την *έξωτερική διακριτοποίηση*, πού μπορεί νά είναι αδρανειακή ή ελαστική.

Ἡ *αδρανειακή διακριτοποίηση* γίνεται μέ τήν αὐθαίρετη «συγκέντρωση» τῶν μαζῶν σέ ὀρισμένα σημεῖα τοῦ φορέα, τοὺς κόμβους, ἐνῶ ὁ ὑπόλοιπος, μέ μηδενική μάζα, απογυμνώνεται ἀπό τήν ιδιότητα τῆς αδράνειας. Ἀντίθετα, ἡ *ελαστική διακριτοποίηση* γίνεται μέ τήν αὐθαίρετη «συγκέντρωση» τῆς ελαστικότητας σέ ὀρισμένα σημεῖα τοῦ φορέα, τοὺς ελαστικούς κόμβους, ἐνῶ ὁ ὑπόλοιπος θεωρεῖται *ἀπαραμόρφωτος* δηλ. απογυμνώνεται ἀπό τήν ιδιότητα τῆς ελαστικότητας.

Ἡ ελαστική ὁμως διακριτοποίηση μπορεί νά γίνει καί μέ ἄλλο τρόπο ὀλιγότερο αὐθαίρετο καί περισσότερο ἀκριβή, μέ τίς μεθόδους *RAYLEIGH - RITZ*, *GALERKIN* κ.λπ. Σύμφωνα μέ αὐτές ἡ ἄγνωστη μετακίνηση προσεγγίζεται μέ μιά ἀκολουθία γνωστῶν συναρτήσεων, τῶν συναρτήσεων *μορφῆς ἢ παρεμβολῆς*, κι ἔτσι ἐκτός ἀπό τή μάζα, καί ἡ ελαστικότητα παραμένει κατανεμημένη στήν ἔκταση τοῦ φορέα. Ἀλλά ἡ πῶς τελειοποιημένη μέθοδος ελαστικῆς διακριτοποίησης εἶναι ἡ νέα *Μέθοδος τοῦ Πεπερασμένου Στοιχείου (Finite Element Method)*, πού βασίσθηκε στίς προηγούμενες καί ἀναπτύχθηκε πολύ γρήγορα, χάρις στή χρήση τοῦ ἠλεκτρονικοῦ ὑπολογιστή.

Συνοψίζοντας τά παραπάνω παρατηροῦμε, ὅτι ὁ πρακτικός ὑπολογισμός τῶν ταλαντώσεων τῶν κατασκευῶν ἀνάγεται τελικά στή μελέτη συστήματος «διακριτῶν μαζῶν» πραγματικῶν ἢ ἰδεατῶν, χάρις στίς μεθόδους διακριτοποίησης· ἡ μελέτη αὐτή βασίζεται στίς ἀρχές τῆς *Ἀναλυτικῆς Μηχανικῆς*, τίς ὁποῖες θά ἀναπτύξουμε περιληπτικά στό ἐπόμενο κεφάλαιο.

## ΔΕΥΤΕΡΟ ΚΕΦΑΛΑΙΟ

# ΣΤΟΙΧΕΙΑ ΑΝΑΛΥΤΙΚΗΣ ΜΗΧΑΝΙΚΗΣ

## Α. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

### 2.1. Γενικά

Είναι γνωστό από πολύ παλιά, ότι για να περιγράψουμε μαθηματικά μία δύναμη, χρησιμοποιούμε ένα διάνυσμα, μαθηματική οντότητα, πού χαρακτηρίζεται από ένα σημείο εφαρμογής μία φορά και τό μέτρο του. Στους νόμους του ΝΕΥΤΩΝΑ πάνω στους οποίους στηρίζεται ή κλασική Μηχανική, χρησιμοποιείται ή προηγούμενη μαθηματική παράσταση της δυνάμεως και γι' αυτό τό λόγο ή Μηχανική αυτή λέγεται και Διανυσματική. Η παράσταση αυτή βρίσκεται σέ άρμονία και μέ τήν έποπτική γνώση πού έχουμε γιά τή δύναμη, σάν μυϊκή πίεση ή σάν βάρος.

Υπάρχει όμως, τουλάχιστον από τήν εποχή του D' ALEMBERT, και ένας δεύτερος τρόπος μαθηματικής περιγραφής της δυνάμεως μέ τή βοήθεια της Αρχής των Δυνατών Έργων. Ο τρόπος αυτός, αντίθετα από αυτό πού ίσως νομίζουμε, βρίσκεται επίσης σέ άρμονία μέ τήν καθημερινή μας πείρα· π.χ. γιά να δούμε πόσο βαρύ είναι ένα αντικείμενο δοκιμάζουμε να τό σηκώσουμε, δηλ. «μετράμε» τό δυνατό έργο του βάρους του.

Γενικότερα, γιά τό τυχόν μηχανικό σύστημα, θεωρούμε ένα σύνολο δυνατών μετακινήσεων και κατόπιν υπολογίζουμε τό αντίστοιχο δυνατό έργο των δυνάμεων του συστήματος· ή γνώση της αριθμητικής τιμής του έργου αυτού συνεπάγεται και τή γνώση των δυνάμεων του συστήματος. Ο δεύτερος τρόπος μελέτης αποτελεί τό περιεχόμενο της Αναλυτικής Μηχανικής<sup>1)</sup>, ή οποία στηρίζεται αποκλειστικά στην Αρχή των δυνατών έργων, όπως ή διανυσματική Μηχανική στηρίζεται στους νόμους του ΝΕΥΤΩΝΑ.

Μέ τήν έννοια του δυνατού έργου θεσπίζεται δυνική αντίστοιχία ανά-

---

1. Η όνομασία οφείλεται στην αποκλειστική χρήση μεθόδων της Μαθηματικής Αναλύσεως και δέν έχει τήν έννοια του «αναλύω σέ απλούστερα μέρη».