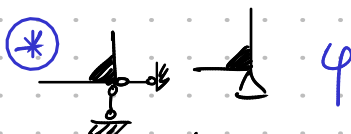
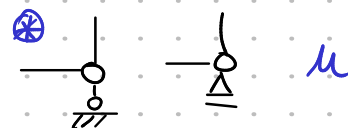
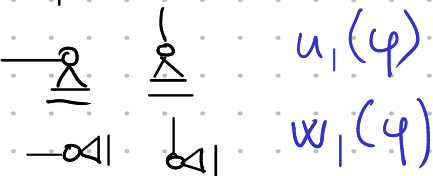
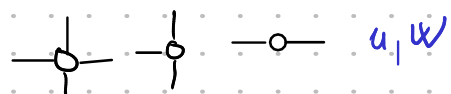
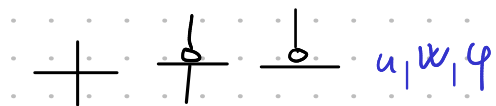


OBECNÁ DEFORMAČNÍ METODA (ODM)

Stupeň přetvarné neurčitosti

- počet vztahových deformací (tab. 10.1, str. 232)



$$n_p = 3t + 2k + p - p_w$$

t ... počet monolických (tuhých) styčníků

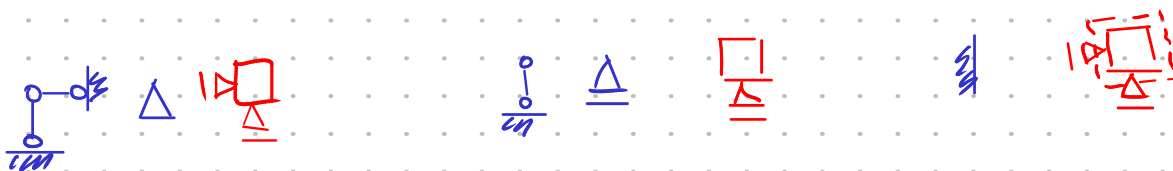
k ... počet kloubových styčníků

p ... počet jednoduchých posuvných podpěr

p_w ... počet vnějších vazeb umístěných u styčníků a přepočtených na jednoduché vazby

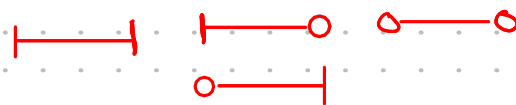
- pro zjednodušení ručních výpočtů budeme určovat
minimální stupeň přetvarné neurčitosti

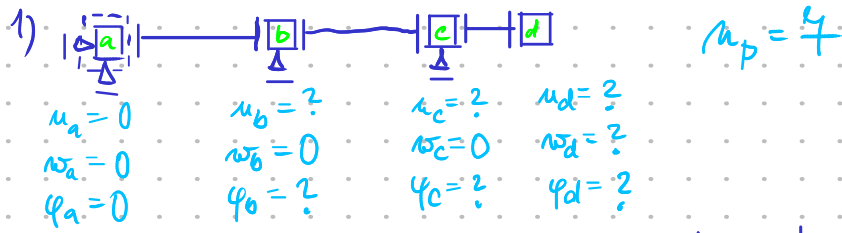
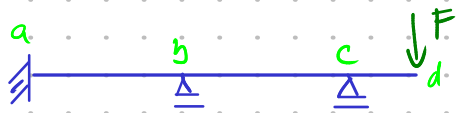
- místo vzorečku je lepší určit n_{pmin} na základě
výpočtového modelu



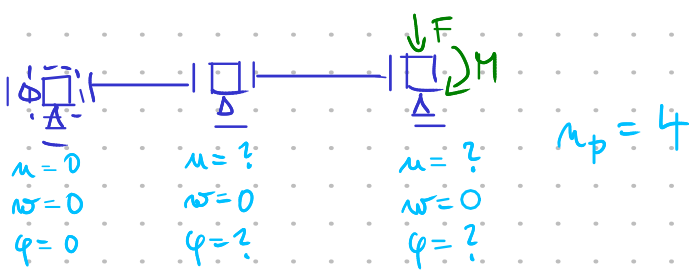
styčník

pruty

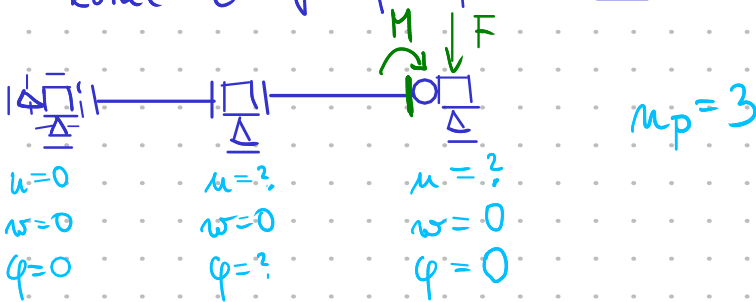




2) převislý konec - můžeme odstranit a nahradit interakcemi

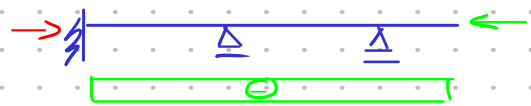
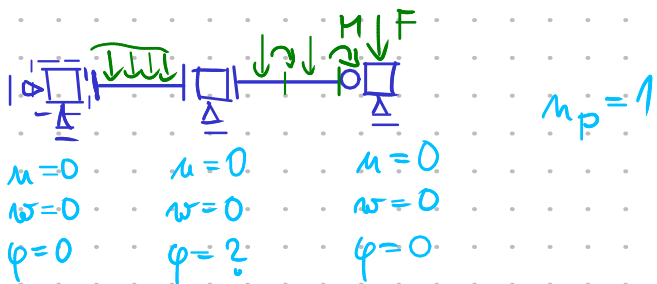
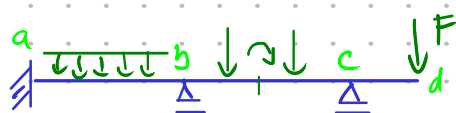


- konec "c" je podepřen Δ



3) s ohledem na zatížení

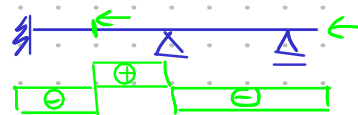
pouze příčné zatížení $\Rightarrow$ nedochází k vodorovnému posunu u_c, u_b

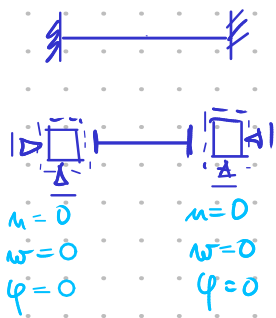


4) vzoreček

$n_p = 3 \cdot 1 + 2 \cdot 0 + 1 - 1 = 3$

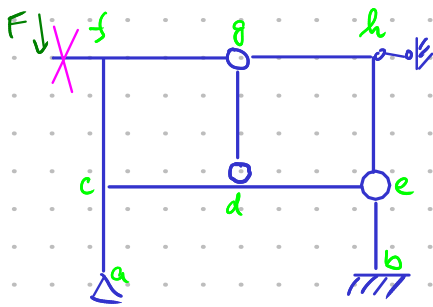
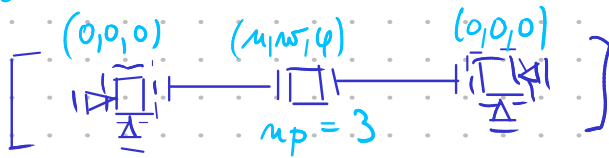
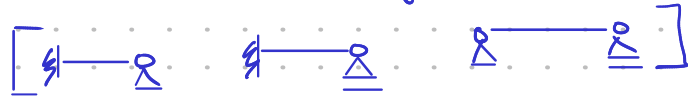
pozn. $n_s = 2x$





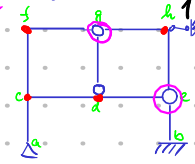
$$n_p = 0$$

-jedná se přímo o základní typ prutu ---
 $\Rightarrow$ stačí použít vektory pro daný typ (tabulky)

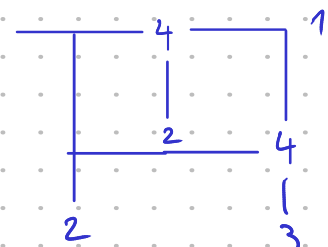


$\circledast$ - převislý konec odstraníme a účinky přesuneme do $\textcircled{f}$

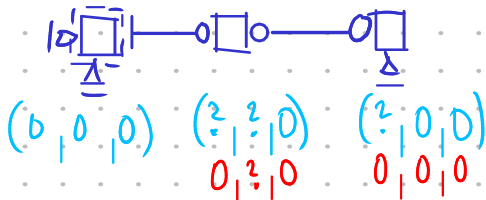
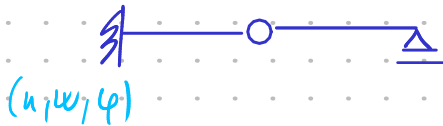
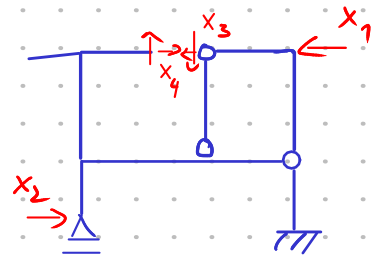
$$(n_p = 3 \cdot 4 + 2 \cdot 2 + 0 - 1 = 15)$$



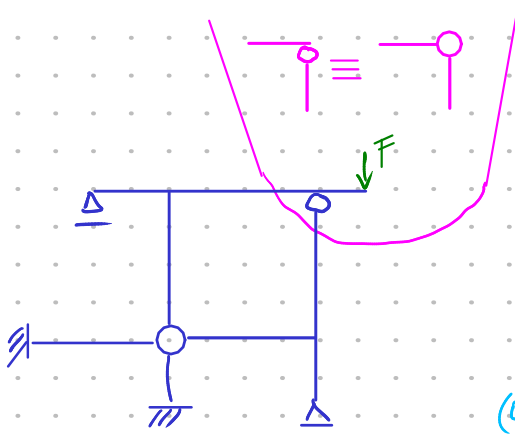
$$n_p = 15$$



$$n_s = 16 - 3 \cdot 4 = 4$$



$$n_p = 1$$



$(2, 0, 0)$

$(2, 2, 2)$

$(2, 2, 0)$

$(2, 2, 2)$

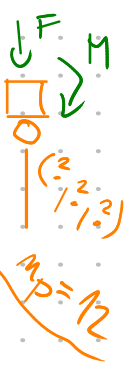
$(2, 2, 0)$

$(0, 0, 0)$

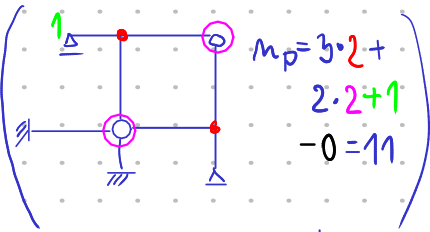
$(0, 0, 0)$

$(0, 0, 0)$

$m_p = 11$



$m_p = 12$



$m_p = 3 \cdot 2 + 2 \cdot 2 + 1 - 0 = 11$

