



ΑΡΧΙΜΗΔΗΣ

ΜΗΝΙΑΙΟΝ ΠΕΡΙΟΔΙΚΟΝ ΣΥΓΓΡΑΜΜΑ

ΤΟΥ ΕΛΛΗΝΙΚΟΥ ΠΟΛΥΤΕΧΝΙΚΟΥ ΣΥΛΛΟΓΟΥ

ΕΠΙΜΕΛΕΙΑ

Α. Σ. ΣΚΙΝΤΖΟΠΟΥΛΟΥ



ΕΤΟΣ Κ'



ΑΘΗΝΑΙ, ΝΟΕΜΒΡΙΟΣ 1919



ΑΡΙΘ. 11

ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ

Τὸ τόξον μετὰ δυσκάμπτου ἑλκυστήρος Θ. Ματαράγκα.
'Επιτροπή τῶν Κανονισμῶν.

ΤΟ ΤΟΞΟΝ ΜΕΤΑ ΔΥΣΚΑΜΠΤΟΥ ΕΛΚΥΣΤΗΡΟΣ

Εἰς τὴν περίπτωσιν γεφύρας μὲ περιωρισμένον ὕψος κατασκευῆς καὶ μὲ σχετικῶς μέγα ἄνοιγμα ἀναγκάζεται τις ὑπὲρ τὴν ἐπιφάνειαν τῆς ὁδοῦ νὰ διατάξῃ τὴν ὑποβατάζουσαν κατασκευὴν καὶ ἀπὸ τῆς τελευταίας ταύτης νὰ ἀναρτήσῃ τὸ κατὰστρωμα τῆς ὁδοῦ.

Ἐὰν δέ, προσέει, δέον τὰ στηρίγματα νὰ μὴ ὑποβληθῶσιν εἰς ὄθνησιν, τότε δὲν μένει ἄλλο εἰ μὴ κατασκευὴ τις μετ' ἑλκυστήρος.

Ἐκ τῶν, ὡς ἄνω, λόγων ἀνάγκης προήχθη εἰς τὰς ἐκ σιδηροκονίας (σιδηροπαγοῦς σιδηροκονιάματος) κατασκευάς, τὸ σύστημα Vierendeel, τὸ ὁποῖον δὲν εἶναι ἄλλο ἢ δικτυωτὴ δοκός, ἐξ ἧς ἐλλείπουσιν αἱ διαγώνιοι βάρβδοι, ἔνεκα τοῦ ὁποίου οἱ ὀρθοστάται διαμορφοῦνται ἰσχυροὶ πρὸς ἀντίστασιν κατὰ κάμψιν.

Ἐξ αἰσθητικῶν, ὅμως, λόγων προτιμωτέρα θὰ ἦτο ἡ κατασκευὴ τῶξου μετὰ δυσκάμπτου ἑλκυστήρος, τοῦ ὁποίου εἶναι ἀπλούστερος καὶ ὁ ὑπολογισμὸς κατ' ἄντοχην.

Κατὰ τὰ τελευταῖα ἔτη κατεσκευάσθησαν πλεῖστα τόξα μετὰ δυσκάμπτου ἑλκυστήρος ἐκ σιδηροκονίας ὁμοιάζοντα πρὸς τὸ ὄφδε παρεντιθέμενον σχέδιον, ἴδε σχῆμα 1.

Τὰ τόξα ταῦτα μέχρι τινός, ὑπελογίζοντο κατὰ τὸν γνωστὸν τρόπον ὑπολογισμοῦ τῶξου μετ' ἑλκυστήρος, δηλαδή μὴ λαμβανομένης ὑπ' ὄψει τῆς δυσκαμψίας τοῦ ἐκ σιδηροκονίας ἑλκυστήρος. Τοῦτο θὰ ἐπετρέπετο εἰς περίπτωσιν καθαρῶς σιδηρᾶς κατασκευῆς, ὅπου ὁ ἑλκυστήρ καὶ ἐλαστικὸς λίαν εἶναι

καὶ μετ' ἄρθρώσεων πρὸς τὸ τόξον συναμολογεῖται.

Εἰς τὴν προκειμένην περίπτωσιν, ἴδε σχῆμα 1, ὁ ἐκ σιδηροκονίας ἑλκυστήρ χρησιμεύει, ὄχι μόνον, ὡς κάτω πέλμα τῆς ὅλης κατασκευῆς ἑλκνόμενον ἀμέσως, ἀλλ' ἀποτελεῖ καὶ μέρος τοῦ δυσκάμπτου καταστρώματος τῆς ὁδοῦ, συνεργαζόμενον εἰς τὴν ἐγκαρσίαν σύνδεσιν τῆς ὅλης κατασκευῆς.

Διὰ τῶν ὀρθοστατῶν α, ἴδε σχῆμα 2, ἡ μᾶλλον κρεμαστήρων, εἰς τὴν προκειμένην περίπτωσιν, τῶν ἐγκαρσίων δοκῶν β, μετὰ τοῦ καταστρώματος καὶ τῶν τυχόν ὑπαρξουσῶν ἄνω συνδέσεων γ, ἀποτελεῖται πλαίσιον ἀντίκαμπτον (biegungsfest) ἀντενεργοῦν κατὰ τυχόν λυγισμοῦ τοῦ θλιβομένου ἄνω πέλματος τοῦ τόξου καὶ δι' οὗ μεταβιβάζονται ὀριζόντιοι ἐγκάρσιοι φορτίσεις εἰς τε τὸν ἑλκυστήρα καὶ τὸ κατὰστρωμα τῆς ὁδοῦ.

Οὕτω ὁ ἑλκυστήρ λαμβάνει διαστάσεις τοιαύτας, ὥστε νὰ καθίσταται λίαν δύσκαμπτος. Ἡ δυσκαμψία δὲ αὕτη τοῦ ἑλκυστήρος δέον νὰ μὴ παραμεληθῇ κατὰ τὸν κατ' ἄντοχην ὑπολογισμὸν τῆς κατασκευῆς, ὡς προκαλοῦσα ῥοπὰς στρέψεως καὶ συννεπῶς δευτερευούσας ἐσωτερικὰς τάσεις (Spannungen) μὴ παραμελητέας.

Εἰς ἄρθρον δημοσιευθὲν εἰς τὸ Génie Civil ὁ C. Birault πραγματατεύεται περὶ τοῦ ὑπολογισμοῦ τῶξου μετὰ δυσκάμπτου ἑλκυστήρος, κατ' ὃν ὑπολογισμὸν, ἄγεται τις εἰς τὸν καθορισμὸν σκοπιμωτέρων διαστάσεων τοῦ ἔργου καὶ κατ' εὐχερέστερον μάλιστα τοῦ πρῶην ἐν χρήσει γνωστοῦ τρόπου ὑπολογισμοῦ. Τὸν ὑπολογισμὸν τοῦ γάλλου Μηχανικοῦ τούτου ἠθελήσαμεν νὰ ἀνακρινώσωμεν σήμερον, ὡς παρουσιάζοντα νεωτερισμὸν τινα, χάριν τῶν ἐνδιαφερομένων εἰς τοιοῦτου εἴδους θεωρητικὰ ζητήματα.

Εἰς τύπον γεφύρας, ὡς εἰς τὸ ὑπ' ἀριθ. 1 σχῆμα, ἔχομεν δύο τόξα ὑπερκειμένα τῆς ὁδοῦ, ἑκάτερον δὲ τούτων μετὰ δυσκάμπτου ἑλκυστήρος.

Τὰ βάρη τοῦ καταστρώματος μετὰ τοῦ ὁδοστρώματος, τὰ κινητὰ πρόσθετα φορτία, καὶ τὰ ἐκ τοῦ

ἀνέμου τοιαῦτα προερχόμενα, μεταβιβάζονται διὰ τῶν ἐγκαρσίων δοκῶν καὶ τῶν σὺν τούτοις, ὀρθοστατῶν ἢ κρεμαστήρων, ἐπὶ τῶν τόξων καὶ διὰ τούτων εἰς τὰ στηρίγματα.

Διὰ τὸν ὑπολογισμὸν τῆς ἀντοχῆς τῆς κατασκευῆς ἐξετάζεται ἀλληλοδιαδόχως ἡ ἐπίδρασις τῶν βαρῶν ἢ κατακορύφων δυνάμεων καὶ ἡ ἐπίδρασις ἐξ ἀνίσου θερμάνσεως. Ὁμοιόμορφος θέρμανσις τῶν διαφόρων μερῶν τῆς κατασκευῆς δὲν δύναται νὰ ἔχη ἐπιρροήν τινα, καθότι τὰ εἰς τὰ βάθρα ὑποθέματα ἐπιτρέπουσι τὴν διαστολὴν τοῦ ὅλου συστήματος.

Μόνον διαφορὰ θερμοκρασίας μεταξὺ ἐλκυστήρος ἀφ' ἑνὸς καὶ τόξου μετὰ τῶν κρεμαστήρων ἀφ' ἑτέρου, δύναται νὰ προκαλέσῃ ἐσωτερικὰς τάσεις, δι' ὧν νὰ ἐπαυξάνωνται αἱ ἐκ τῶν φορτίων τοιαῦται.

Τοῦτο καίτοι σπανίως ὑπὸ ἐξαιρετικὰς τινας περιστάσεις κατασκευῆς ἠδύνατο νὰ συντύχη.

Διὰ τὸν ὑπολογισμὸν τοῦ συστήματος παραδεχόμεθα τὰ ἐξῆς, τὰ ὁποῖα ἄλλῶς τε ἐπιτυγχάνονται ἐν τῇ κατασκευῇ:

1ον) Ὅτι ὁ ἄξων τοῦ τόξου καὶ ὁ ἄξων τοῦ ἐλκυστήρος τέμνονται εἰς τὸν κατακόρυφον ἄξονα τῶν ὑποθεμάτων εἰς τὰ στηρίγματα, τοῦτο, εἰρησθῶ, δὲν εἶναι, ἄλλως τε, καὶ ἀπαραίτητον.

2ον) Ὅτι οἱ ἄξονες τῶν συνεταγμένων διὰ τὸν ὑπολογισμὸν λαμβάνονται, ὡς ἐν σχήματι 3, ἦτοι αἱ τεταγμένα y λογίζονται κατακορύφως ἀπὸ τοῦ ἄξονος τοῦ ἐλκυστήρος· τοῦτο ἀπλοποιεῖ τοὺς ὑπολογισμοὺς κατὰ πολὺ, ὡς θὰ ἴδωμεν κατωτέρω.

3ον) Ὅτι ἡ κατακόρυφος ἀπόστασις y δύο ἀνταποκρινομένων σημείων Δ καὶ Δ' , τόξου καὶ ἐλκυστήρος, εἶναι σταθερὰ ἐκ κατασκευῆς, συνεπῶς ἐπιμήκυνσις λόγῳ τῆς ἐλαστικῆς παραμορφώσεως τῶν κρεμαστήρων, ὡς μηδαμινή, δὲν λαμβάνεται ὑπ' ὄψιν.

4ον) Ὅτι οἱ κρεμαστήρες (ὀρθοστάται) δὲν ἀντιδρῶσιν εἰς τὰς παραμορφώσεις τοῦ συστήματος κατὰ τὸ κατὰ μήκος ἐπίπεδον τοῦ τόξου.

Ἡ διάστασις τῶν κρεμαστήρων παραλλήλως πρὸς τὸ ἄνω ἐπίπεδον λαμβάνεται, συνεπῶς, ὅσον τὸ δυνατὸν ἰσχνή.

5ον) Ὅτι ἡ γωνία μεταξὺ τῶν ἄκρων τόξου καὶ ἐλκυστήρος εἶναι ἀμετάβλητος. Δέον ἢ πρὸς τοῦτο σύνδεσις ἐκ κατασκευῆς νὰ ἦ καλὴ καὶ νὰ ἐξασφαλίσῃ συνεπῶς τὴν παροῦσαν προϋπόθεσιν.

6ον) Ὅτι ἡ παραμόρφωσις ἐκ τῶν καθέτων (N) καὶ ἐγκαρσίων (Q) δυνάμεων δὲν λαμβάνεται ὑπ' ὄψιν διὰ τὸν ὑπολογισμὸν τῆς ἔλξεως (Z) τοῦ ἐλκυστήρος, ὡς μηδαμινή προφανῶς, ἐν σχέσει πρὸς τὴν παραμόρφωσιν τὴν προερχομένην ἐκ τῆς κάμψεως, τοῦτο ἄλλῶς τε παραδεχόμεθα καὶ εἰς τοὺς ἄλλους ὑπολογισμούς.

7ον) Ὅτι ἡ ἐλκύνουσα δύναμις Z ἐν τῷ ἐλκυστήρῳ, καθ' ὅλον αὐτοῦ τὸ μήκος, εἶναι σταθερά. Τοῦτο εἶναι εὐνόητον, καθ' ὅτι ὁ ἐλκυστήρ μεταξὺ δύο οἰωνδήποτε τομῶν εὐρίσκεται ὑπὸ τὴν ἐπήρεια μόνον κατακορύφων δυνάμεων (φορτίων).

I. ΕΞΕΤΑΣΙΣ ΤΗΣ ΕΠΙΔΡΑΣΕΩΣ ΒΑΡΩΝ Ἡ ΚΑΤΑΚΟΡΥΦΩΝ ΔΥΝΑΜΕΩΝ

Ἐστω τομὴ τις κατακόρυφος τέμνουσα τὸν ἐλκυστήρα εἰς D' καὶ τὸ τόξον εἰς D (σχῆμα 3), οὗτινος τόξου τὰ κέντρα βάρους τῶν διαφόρων διατομῶν κεῖνται ἐπὶ τοῦ ἄξονος αὐτοῦ. Τὰ σημεῖα D' καὶ D ἔχουσι, ἐν σχέσει πρὸς τὸ ἐκλεχθὲν ἄξονικὸν σύστημα, τὰς αὐτὰς τετμημένας, ἦτοι X .

Μετὰ τὴν παραμόρφωσιν τοῦ τε τόξου καὶ τοῦ ἐλκυστήρος, συνεπῆς ἐπίδρασεως κατακορύφων φορτίων, εἰς τομὴν D τοῦ τόξου ἔχομεν ἐνεργούσας μίαν ὀρθὴν κάμψεως M , μίαν πρὸς τὴν διατομὴν κάθετον δύναμιν N καὶ μίαν ἐν τῇ διατομῇ παράλληλον πρὸς ταύτην, διατέμνουσαν δύναμιν Q , ὡς ἐπίσης εἰς τὴν διατομὴν D' ἔχομεν ἐνεργούσας μίαν ὀρθὴν κάμψεως M' μίαν κάθετον πρὸς τὴν διατομὴν δύναμιν Z (ἡ ἔλξις τοῦ ἐλκυστήρος, ὀριζοντία αὕτη) καὶ μίαν διατέμνουσαν Q' .

Ὡς πρὸς τὸ σημεῖον D τοῦ ἄξονος τοῦ τόξου ἔχομεν τὴν ἐξίσωσιν τῶν ὁρῶν, λόγῳ ἰσοροπίας,

$$1) \quad M + M' + Zx y_1 = M_0, \quad \text{ὅπου } y_1 = DD'$$

καὶ M_0 ἡ ὀρθὴ τῶν ἐξωτερικῶν δυνάμεων, ὡς ἡ συνήθους στατικῶς ὑπολογιζομένης δοκοῦ ὀρθὴ κάμψεως. Ἡ κατακόρυφος (δηλ. ἡ παράλληλος πρὸς τὸν ἄξονα τῶν y) μετατόπισις τοῦ ἀκραίου σημείου A λόγῳ τῆς ἐλαστικῆς παραμορφώσεως τοῦ τόξου, καὶ ἐκείνη λόγῳ τῆς ἐλαστικῆς παραμορφώσεως τοῦ ἐλκυστήρος, εἶναι ἴσαι καθότι, ἡ προϋπόθεσις αὕτη εἶναι ἡ μᾶλλον δυσμενὴς καὶ ἐκ κατασκευῆς, ἄλλως τε, ἀνάγκη τοιαύτης ἐκδοχῆς, συμφώνως πρὸς τὰς παραδοχὰς ὑπ' ἀριθ. 3 καὶ 5, ὡς ἄνω ἐρρέθη, ἦτοι ἔχομεν, κατὰ τὰ γνωστὰ ἐκ τῆς θεωρίας τῆς ἐλαστικότητος,

$$\int_A^D \frac{M}{EJ} \times (X_1 - X) \times ds = \int_A^{D'} \frac{M'}{J'xE} \times (X_1 - X) \times dx$$

ὅπου ἡ X ἡ τετμημένη οἰωνδήποτε ἀνταποκρινομένων σημείων τόξου καὶ ἐλκυστήρος μεταξὺ DD' καὶ A ,

J καὶ J' αἱ ἐκάστοτε ὀρθαὶ ἀδρανεῖαι τόξου καὶ ἐλκυστήρος, E ὁ συντελεστὴς ἐλαστικότητος.

Ἐστω α ἡ γωνία τοῦ ἄξονος τοῦ τόξου (δηλ. τῆς ἐφαπτομένης αὐτοῦ) μετὰ τῆς ὀριζοντίου εἰς τὸ ση-

$$\text{μεῖον } D \text{ (Σχ. 4) συνεπῶς ἔχομεν } ds = \frac{dx}{\text{Cos. } \alpha} \quad \text{ὥστε}$$

ἡ ἀνωτέρω ἐξίσωσις γίνεται,

$$\int_A^D \frac{M}{J \cdot E \cdot \text{Cos. } \alpha} (X_1 - X) \cdot dx = \int_A^{D'} \frac{M'}{J' \cdot E} (x_1 - x) \cdot dx$$

$$\int_A^D \frac{M}{J \cdot \text{Cos. } \alpha} (X_1 - X) \cdot dx = \int_A^{D'} \frac{M'}{J'} (x_1 - x) \cdot dx$$

διὰ $x_1 - x = 1$ ἔχομεν

$$\int_A^D \frac{M}{J \cdot \text{Cos. } a} dx = \int_A^D \frac{M'}{J'} dx$$

και

$$\int \frac{M}{J \cdot \text{Cos. } a} dx = \frac{M'}{J'} dx \quad \text{ητοι, εαν εκλά-}$$

βωμεν $\frac{M}{J \cdot \text{Cos. } a}$ και $\frac{M'}{J'}$ ως υποθετικας δυνάμεις φορ-

τιζούσας τὸ τόξον και τὸν ἔλκυστήρα κατὰ τρέχον μέτρον, αἱ ὑποθετικαὶ αὐταὶ δυνάμεις ἔχουσιν, ὡς πρὸς τὴν κατακόρυφον DD'_1 ἴσας ροπὰς.

Ἐπίσης ἐξάγεται ἡ ἐξίσωσις

$$2) \frac{M}{J \cdot \text{Cos. } a} = \frac{M'}{J'} \quad \text{τῶν ὑποθετικῶν δυνάμεων δι'}$$

ὄλας τὰς ἀνταποκρινομένας τομάς D και D' τόξου και ἔλκυστήρος.

Διὰ χαμηλὰ τόξα ἡ γωνία α πλησιάζει πρὸς τὸ μηδέν, συνεπῶς $\text{Cos. } a = 1$ ὡς ἔγγιστα και ἐπομένως

$$2^a \quad \frac{M}{J} = \frac{M'}{J'} \quad \text{ὡς ἔγγιστα.}$$

Ἡ ὀριζοντία μετατόπισις τοῦ σημείου B ἐκ τοῦ τόξου εἶναι ἴση πρὸς τὴν ἐκ τοῦ ἔλκυστήρος παραλειπομένων τῶν παραμορφώσεων ἐκ τῶν καθέτων και ἔγκαρσιῶν δυνάμεων, συμφώνως πρὸς τὴν ὑπ' ἀριθ. 6 παραδοχὴν, ὡς ἄνω ἐρρέθη, ἦτοι κατὰ τὰ γνωστὰ ἐκ τῆς θεωρίας τῆς ἔλαστικότητος ἔχομεν

$$\int_A^B \frac{M \cdot y}{J \cdot E} ds = \int_A^B \frac{M' \cdot y}{J' \cdot E} dx$$

ἀλλὰ διὰ τὸν ἔλκυστήρα $y = 0$, ἐπομένως

$$\int_A^B \frac{M \cdot y}{J \cdot E} ds = 0$$

$$3) \int_A^B \frac{M \cdot y}{J} ds = 0$$

Ἐστω ἐν ὑποθετικῶν τόξον τοῦ ὁποίου ἡ ῥοπή κάμψεως $M_1 = M + M'$, δηλαδὴ ἴση τῷ ἀθροίσματι τῶν ροπῶν κάμψεως τόξου και ἔλκυστήρος και με ῥοπήν ἀδρανείας J_1 θὰ ἔχομεν, συμφώνως πρὸς τὰς ἐξισώσεις 1) και 2)

$$4) M_1 = M_0 \cdot Z \cdot y \quad \text{και}$$

$$5) \frac{M}{J \cdot \text{Cos. } a} = \frac{M'}{J'} = \frac{M_1}{J \cdot \text{Cos. } a + J'} = \frac{M_1}{J_1 \cdot \text{Cos. } a} \quad \text{ἔξ ἧς}$$

$$J_1 = J + \frac{J'}{\text{Cos. } a} \quad \text{ἢ } J' = J_1 \cdot \text{Cos. } a - J \cdot \text{Cos. } a$$

Ἀντικαθιστώντες εἰς τὴν ἐξίσωσιν 3 τὸ $\frac{M}{J}$ διὰ τοῦ ἴ.

σου αὐτοῦ $\frac{M_1}{J_1}$, ὡς ἐξάγεται ἐκ τῆς ἐξισώσεως 5,

$$\text{ἔχομεν,} \quad \int_A^B \frac{M_1 \cdot y}{J_1} ds = 0$$

συμφώνως δὲ τῇ ἐξισώσει 4 ἔχομεν,

$$\int_A^B \left(\frac{M_0 - Z \cdot y}{J_1} \right) \cdot y ds = 0$$

$$\int_A^B \frac{M_0 \cdot y \cdot ds}{J_1} - \int_A^B \frac{BZ \cdot y^2 \cdot ds}{J_1} = 0 \quad \text{ἔξ οὗ}$$

$$6) \text{ ἔχομεν } Z = \frac{\int_A^B \frac{M_0 \cdot y \cdot ds}{J_1}}{\int_A^B \frac{y^2 \cdot ds}{J_1}}$$

ἦτοι ἔχομεν τὸν συνήθη τύπον διὰ τὴν ὀριζοντίαν ὠθησιν τόξου μετὰ δύο ἀρθρώσεων, συνεπῶς ἐξάγομεν τὸ συμπέρασμα, ὅτι ἡ ὀριζοντία ἔλξις, ἐν τῷ ἔλκυστήρι τόξου μετὰ δυσκάμπτου ἔλκυστήρος, εἶναι ἴση τῇ ὀριζοντίᾳ ὠθήσει ἐνὸς ὑποθετικοῦ τόξου μετὰ δύο ἀρθρώσεων ἔχοντος τὸν αὐτὸν ἄξονα τοῦ τόξου μετὰ δυσκάμπτου ἔλκυστήρος και ὑποθετικῆν

$$\text{ῥοπήν ἀδρανείας } J_1 = J + \frac{J'}{\text{Cos. } a}$$

Προσέτι τὸ ὑποθετικὸν τοῦτο τόξον δι' ἐκάστην τομὴν ἔχει ῥοπήν κάμψεως M_1 ἴσην τῷ ἀθροίσματι τῶν ροπῶν κάμψεως M και M' τοῦ τόξου μετὰ δυσκάμπτου ἔλκυστήρος, τῶν ἐνεργουσῶν ἐν τῷ τόξῳ και ἔλκυστήρι. Τὸ ἄνω συμπέρασμα δικαιολογεῖται καθότι τὸ J_1 ἔρχεται εἰς τὸν ἀριθμητὴν και παρονομαστήν, ἐπομένως μηδαμινὴν ἐπίδρασιν κέκτηται ὡς πρὸς τὴν τιμὴν τῆς ἔλξεως Z τοῦ ἔλκυστήρος.

Ἐπίσης ἐκ τῆς ἐξισώσεως 5 ἐξάγεται ὅτι,

$$M = M_1 \cdot \frac{J}{J_1} \quad \text{και} \quad M' = M_1 \cdot \frac{J'}{J \cdot \text{Cos. } a} = M_1 \cdot \frac{J_1 \cdot \text{Cos. } a - J \cdot \text{Cos. } a}{J_1 \cdot \text{Cos. } a}$$

$$M' = M_1 \left(1 - \frac{J}{J_1} \right)$$

ἔξ οὗ συνάγομεν, ὅτι ἡ ῥοπή κάμψεως M τοῦ τόξου μετὰ δυσκάμπτου ἔλκυστήρος εἶναι μικροτέρα τῆς ῥοπῆς κάμψεως τόξου μετὰ δύο ἀρθρώσεων, και ὅτι ἡ ῥοπή κάμψεως ἐν τῷ ἔλκυστήρι εἶναι τόσον μικροτέρα ὅσον μικροτέρα εἶναι ἡ ῥοπή ἀδρανείας τῶν διατομῶν αὐτοῦ, καθότι τὸ $\text{Cos. } a$ δὲν ἀπέχει πολὺ τῆς μονάδος.

Ἡ μεγίστη ἐσωτερικὴ τάσις εἰς διατομὴν τινα τοῦ τόξου ὑπολογίζεται διὰ τοῦ τύπου

$$\sigma = \frac{N}{F} + \frac{M \cdot e}{J}$$

και τοιαύτη εις διατομήν τινα του έλκυστήρος δια του τύπου

$$\sigma' = \frac{-Z}{F'} + \frac{M'e'}{J'}$$

Έπειδή πρακτικῶς ἡ διατομή του τόξου είναι πάντοτε μεγαλειτέρα τῆς του έλκυστήρος, έπεται ὅτι $e > \epsilon$, ἐξ οὗ ἐξάγεται, ὅτι ἡ ἐκ τῆς κάμψεως μόνον τάσις ἐν τῷ έλκυστήρι είναι αισθητῶς μικροτέρα τῆς του τόξου.

Έάν λάβωμεν J' και J έπομένως J_1 σταθερά, ἡ-τοι τὸν λόγον $\frac{J}{J_1}$ σταθερόν ὅπερ ἀπλοποιεῖ πολὺ τὸν

ὑπολογισμόν, έπεται ὅτι αἱ ροπαι κάμψεως M του τόξου και M' του έλκυστήρος μεταβάλλονται κατὰ τὸν αὐτὸν νόμον, καθ' ὃν αἱ ροπαι κάμψεως M_1 του ὑποθετικοῦ τόξου ὑπὸ τὴν ἐπίδρασιν τῶν αὐτῶν ἐξωτερικῶν δυνάμεων ἢ κινητῶν τοιούτων, Έκ τούτου προφανῶς ἐξάγεται, ὅτι αἱ γραμμαὶ ἐπιρροῆς του ὑποθετικοῦ τόξου ἐπιτρέπουσιν ἐπίσης τὸν καθορισισμόν τῶν δυσμενεστέρων θέσεων τῶν φορτίσεων ἢ ἐξωτερικῶν δυνάμεων και του συστήματος τόξου μετὰ δυσκάμπτου έλκυστήρος.

Έάν λοιπόν, δια του γνωστοῦ τρόπου ἀναλυτικοῦ και γραφικοῦ ὑπολογισμοῦ, ἐξάγομεν τὴν ὀριζοντίαν ἔλξιν Z και τὴν καμπύλην τῶν πιέσεων AEB (ἴδε σχῆμα 5) του ὑποθετικοῦ τόξου μετὰ δύο ἀρθρώσεων δι' ἐν ὄρισμένον σύστημα κατακορύφων φορτίων, δυνάμεθα ἐκ τούτου νὰ ἐξάγωμεν ἐπίσης τὰ στοιχεῖα πρὸς ὑπολογισμόν του συστήματος τόξου μετὰ δυσκάμπτου έλκυστήρος.

Ἡ ροπή ἐν τῷ σημείῳ D του ὑποθετικοῦ τόξου είναι

$$M_1 = Z \cdot DE$$

Έάν DE διαιρεθῆ δια του σημείου F , οὕτως ὥστε $\frac{DF}{DE} = \frac{J}{J_1}$ και κάμωμεν $D'G = EF$ και δὴ φέρωμεν

G κάτωθεν του ἄξονος του έλκυστήρος, ἐνόσον F κεῖται ὑπεράνω του D , ἄλλως τοῦναντίον, (τὸ G ὑπεράνω ἐφ' ὅσον F κάτωθεν του D), ἔχομεν εἰς τὰ σημεία F τὴν καμπύλην τῶν πιέσεων του τόξου μετὰ δυσκάμπτου έλκυστήρος και εἰς τὰ σημεία G τὴν καμπύλην ἔλξεως ἐν τῷ έλκυστήρι (ἴδε σχῆμα 5).

Αἱ ἐφαπτόμεναι τῶν καμπυλῶν τούτων εἰς τὰ σημεία A και B δίδουσι τὰς διευθύνσεις τῶν συνιστωσῶν τῶν κατακορύφων ἀντιδράσεων εἰς τὰ στηρίγματα. Τὸ μέγεθος τῶν συνιστωσῶν τούτων ἐξάγεται ἐκ τῆς σχέσεως καθ' ἣν ἡ ὀριζοντία προβολὴ τούτων είναι ἴση τῇ ἔλξει $+Z$ δια τὸν έλκυστήρα και $-Z$ δια τὸ τόξον. Τὸ σχῆμα 6 παρίστησι τὸ δυναμοπολύγωνον δια τὸ τόξον, ὅπου αἱ ἐξωτερικαὶ πλευραὶ εἶναι αἱ ὠθήσεις R_a και R_b του τόξου και αἱ συνιστώσαι τῶν κατακορύφων ἀντιδράσεων. Ἡ πολικὴ ἀπόστασις β του πολυγώνου τούτου είναι ἴση τῷ $-Z$. Ἡ ἀπόστασις α β είναι ἴση τῷ ἀθροίσματι τῶν ἐπὶ του τόξου φορτίων. Τὸ σχῆμα 7 παρίστησι τὸ διά-

γραμμα τῶν δυνάμεων ἢ τὸ δυναμοπολύγωνον δια τὸν έλκυστήρα, ὅπου ἐμφαίνονται ἐπίσης αἱ συνιστώσαι R_a' και R_b' τῶν ἀντιδράσεων. Ἡ πολικὴ ἀπόστασις β είναι ἐπίσης $= +Z$. Ἡ ἀπόστασις α' β' είναι ἴση τῷ ἀθροίσματι τῶν ἐξωτερικῶν φορτίων τῶν ἐνεργούντων ἐπὶ του έλκυστήρος.

Έστω εἰς DD' (σχῆμα 6) εἰς κρεμαστήρ και αἱ κάθετοι δια K και L ἔστωσαν τὰ μέσα τῶν ἀποστάσεων τῶν παρακειμένων κρεμαστῆρων.

OK (σχῆμα 6) // πρὸς τὴν ἐφαπτομένην του τόξου εἰς K σχῆμα (σχῆμα 5) και OL // πρὸς τὴν ἐφαπτομένην εἰς τὸ σημεῖον L . Ἡ ἀπόστασις KL ἐπὶ τῆς α β (σχῆμα 6) είναι ἴση τῇ δυνάμει του κρεμαστήρος DD' .

Επίσης OK' και OL' // πρὸς τὰς ἐφαπτομένας εἰς τὰ σημεία K' και L' τῆς καμπύλης τῶν ἔλξεων του έλκυστήρος. Τὸ τμήμα $K'L'$ ἐπὶ του α' β' (σχῆμα 7) είναι ἴσον τῷ φορτίῳ, τῷ ὑπὸ του έλκυστήρος ἀπενθείας βασταζομένῳ εἰς τὸ σημεῖον διασταυρώσεως κρεμαστήρος και έλκυστήρος.

Συνεπῶς τὸ ἀλγεβρικὸν ἀθροισμα $KL + K'L'$ τῶν δυνάμεων είναι ἴσον τῷ ὀλικῷ φορτίῳ τῆς γεφύρας τῷ ἐνεργοῦντι μετὰξὺ τῶν σημείων K και L' του τόξου.

II. ΕΞΕΤΑΣΙΣ ΤΗΣ ΕΠΙΔΡΑΣΕΩΣ ΔΙΑΦΟΡΑΣ ΘΕΡΜΟΚΡΑΣΙΑΣ ΜΕΤΑΞΥ ΤΟΞΟΥ ΚΑΙ ΕΛΚΥΣΤΗΡΟΣ

Υπὸ ἐξαιρετικὰς τινας περιστάσεις κατασκευῆς, ὡς εἴπομεν, ἡδύνατο νὰ υπάρξῃ διαφορὰ μετὰξὺ τῆς θερμοκρασίας του έλκυστήρος και ἐκείνης του τόξου μετὰ τῶν κρεμαστῆρων. Έξετασθῆτω ὅδε και ἡ περίπτωσις αὕτη.

Έστω t^0 ἡ διαφορὰ τῶν θερμοκρασιῶν και δὴ $+t^0$, ὅταν ἡ θερμοκρασία του έλκυστήρος είναι μικροτέρα τῆς του τόξου, και $-t^0$, ὅταν αὕτη είναι μεγαλιτέρα.

Έστω πάλιν M ἡ ροπή κάμψεως του τόξου. M' ἡ ροπή κάμψεως έλκυστήρος και Zt ἡ ἐλκύνουσα δύναμις εἰς τὸν έλκυστήρα, λόγῳ τῆς διαφορᾶς τῶν θερμοκρασιῶν. Έχομεν πάλιν, ἴδε ἐξίσωσιν 1.

Μ $+ M' + Zt X y_1 = M_0$, ὅπου $M_0 = 0$, συνεπῶς $M + M' = -Zt X y_1$, ὅπου $y_1 = DD'$, ἡ ἀπόστασις δύο ἀντιστοίχων σημείων D και D' , τόξου και έλκυστήρος, τῶν ὁποίων ἡ τεταγμένη είναι X_1 .

Έστω εἰς x_1 εἰς κρεμαστήρ μετὰ τὴν τεταγμένην y_1 ἡ λόγῳ τῆς θερμοκρασίας ἐπιμήκυνσις αὐτοῦ είναι $\delta x t x y_1$

ὅπου δ δ κατὰ μονάδα μήκους συντελεστῆς διαστολῆς. Τὰ μέχρη του κρεμαστήρος y_1 ἀνταποκρινόμενα σημεία τόξου και έλκυστήρος ἔξουσι κατακόρυφον μετατόπισιν λόγῳ τῆς θερμοκρασίας

$$\int_0^{x_1} \delta \cdot t \cdot y \cdot ds + \int_0^{x_1} \frac{M}{J \cdot E} (x_1 - x) ds - \int_0^{x_1} \frac{M'}{J' + E} (x_1 - x) dx$$

αί δύο ως ἄνω, ἐπιμηκύνσεις δέον νά ἐξισῶνται προφανῶς, ἦτοι

$$\delta \times \tau \times y = \int_0^{x_1} \delta \cdot \tau \cdot y + \int_0^{x_1} \frac{M}{J \cdot E} (x_1 x) \times ds - \int_0^{x_1} \frac{M'}{J' \times E} (x_1 - x) \cdot dx$$

ἀλλά $\int_0^x \delta \cdot \tau \cdot y = \delta \cdot \tau \cdot y_1$, συνεπῶς

$$\int_0^{x_1} \frac{M}{J \cdot E} (x_1 - x) \cdot ds = \int_0^{x_1} \frac{M'}{J' \cdot E} (x_1 - x) \cdot dx$$

καί συμφώνως πρὸς τὰ προηγουμένως ἐκτεθέντα

$$\int_0^{x_1} \frac{M}{J \times \text{Cos. } a} (x_1 - x) \cdot dx = \int_0^{x_1} \frac{M'}{J' \cdot E} (x_1 - x) \cdot dx$$

$$\text{ἦτοι } \frac{M}{J \text{Cos. } a} = \frac{M'}{J'}$$

καί ἐκ τῆς ἀνάγκης, ὅπως ἡ ὀλική ὀριζοντία μετατόπισις ἐξουδετερῶται ἦτοι ἡ ἐκ τοῦ τόξου ἴση τῇ ἐκ τοῦ ἔλκυστήρος, ἔπεται

$$\delta \tau l + \int_A^B \frac{M}{J \cdot E} \cdot y \cdot ds = 0$$

$$\text{συνεπῶς } \int_A^B \frac{M \times y \times ds}{J} = -\delta \tau l E$$

Ἐστω πάλιν ἐν ὑποθετικῶν τόξων μὲ δύο ἄρθρῶς τοῦ ὁποίου ἡ ροπή κάμψεως $M_1 = M + M'$ καί ἡ ροπή ἀδραναίας $J_1 = J + \frac{J'}{\text{Cos. } a}$ ἔχομεν συμφώνως τοῖς ἀνωτέρω

$$M_1 = M + M' = -Z\tau y, \text{ ἀλλὰ}$$

τὸ M τῆς προηγουμένης ἐξισώσεως εἶναι ἴσον τῷ $M_1 \times \frac{J}{J_1}$, ὡς ἐξηγήθη ἀνωτέρω, καί συνεπῶς ἡ ἐξίσωσις γίνεται,

$$\int_A^B \frac{M_1 \frac{J}{J_1} \cdot y \cdot ds}{J} = -\delta \tau \cdot l E$$

καί ἐπειδὴ $M_1 = -Z\tau y$, ἔπεται

$$\int_A^B \frac{-Z\tau \cdot y \cdot \frac{J}{J_1} \cdot y \cdot ds}{J} = -\delta \tau \cdot l E$$

$$\text{ἦτοι } \int_A^B \frac{-Z\tau \cdot y^2 \cdot ds}{J_1} = \delta \tau \cdot l \cdot E, \text{ ἔξ οὗ } Z\tau =$$

$$Z\tau = \frac{\delta \tau \cdot l \cdot E}{\int_A^B \frac{y^2 \cdot ds}{J_1}}$$

δηλαδή ὁ γνωστὸς συνήθης τύπος τόξου μετὰ δύο ἄρθρῶσεων, καί συνεπῶς ἐξάγεται, ὅτι ἡ ἔλξις $Z\tau$ τοῦ ἔλκυστήρος

εἶναι ἴση τῇ ὀριζοντία ὠθήσει ἐνὸς ὑποθετικοῦ τόξου μὲ δύο ἄρθρῶσις ὑπὸ τὴν ἐπίδρασιν τῆς αὐτῆς διαφορᾶς θερμοκρασίας. Τὸ ὑποθετικὸν τοῦτο τόξον ἔχει ροπήν κάμψεως εἰς ἀντιστοίχους διατομὰς ἴσας τῷ ἀθροίσματι τῶν ροπῶν κάμψεως τῶν διατομῶν τόξου καὶ ἔλκυστήρος.

Ἐπειδὴ ὁ ἄξων τοῦ ἔλκυστήρος AB εἶναι ἡ καμπύλη τῶν πιέσεων (διὰ τὴν μόνην ὑπάρχουσαν ἐξωτερικὴν δύναμιν $Z\tau$) τοῦ ὑποθετικοῦ τόξου, διὰ τοῦτο ἐὰν διαιρέσωμεν τὴν κατακόρυφον ἀπόστασιν DD' διὰ τοῦ E, ὥστε νὰ ἦ $\frac{DE}{DD'} = \frac{J}{J_1}$, (D σημεῖον τοῦ ἄξονος τοῦ τόξου) τὰ σημεῖα E ἀποτελοῦσι τὴν κοινὴν καμπύλην τῶν πιέσεων τόξου καὶ ἔλκυστήρος,

$$\text{ἐξ οὗ ἐξάγομεν } M = \frac{DE}{DD'} M_1 \text{ καὶ ἔχομεν}$$

$$M' = \left(1 - \frac{J}{J_1}\right) M_1 = \left(1 - \frac{DE}{DD'}\right) M_1 =$$

$$M_1 \left(\frac{DD' - DE}{DD'}\right) = \frac{D'E}{DD'} X M_1$$

δηλαδή ἔχομεν ὅτι χρειάζεται πρὸς ὑπολογισμὸν καὶ τῶν ἐκ τῆς διαφορᾶς τῆς θερμοκρασίας τάσεων.

ΟΔΗΓΙΑΙ ΠΡΟΣ ΥΠΟΛΟΓΙΣΜΟΝ ΤΩΝ ΔΙΑΣΤΑΣΕΩΝ ΤΟΞΟΥ ΜΕΤΑ ΔΥΣΚΑΜΠΤΟΥ ΕΛΚΥΣΤΗΡΟΣ

Κατόπιν τῶν, ἄνω, ἐκτεθέντων, καὶ δοθέντος, ὅτι αἱ διαστάσεις πλακῶς, μηκίδων καὶ ἐγκαρσίων δοκῶν ἀφ' ἐνὸς καὶ τῶν κρεμαστήρων, ἢ ὀρθοστατῶν ἀφ' ἐτέρου εὐκόλως ἔχουσι προσδιορισθῆ, προβαίνομεν εἰς τὴν ἐξέτασιν τῆς ἀντοχῆς τοῦ τόξου ἔλκυστήρος καὶ κρεμαστήρων ἐπὶ τῇ βάσει τῆς ὡς ἄνω ἀναπτυχθείσης θεωρίας τῆς ἔλαστικότητος.

Ἐχομεν λοιπὸν νὰ ἐξετάσωμεν τὸ τόξον μετὰ τοῦ ἔλκυστήρος.

1ον) διὰ τὴν φόρτισιν ἐκ τοῦ ἰδίου βάρους.

2ον) διὰ τὴν φόρτισιν ἐκ κινητῶν βαρῶν.

3ον) διὰ τὴν διαφορὰν θερμοκρασίας μεταξὺ τόξου καὶ ἔλκυστήρος.

Πρὸς τοῦτο λαμβάνομεν ἐν ὑποθετικῶν τόξου μετὰ δύο ἄρθρῶσεων εἰς τὰ στηρίγματα καὶ ἔχον τὸν ἴδιον ἄξονα, ὡς τὸ τόξον μετὰ δυσκάμπτου ἔλκυστήρος, ροπήν δὲ ἀδραναίας $J_1 = J \times \frac{J'}{\text{Cos. } a}$ δι' ἐκάστην διατομήν, ὅπου J ἡ ροπή ἀδραναίας τόξου καὶ J_1 ἡ τοῦ ἔλκυστήρος εἰς τὴν ἀντιστοιχοῦσαν διατομήν.

1) Φόρτισις ἐκ τοῦ ἰδίου βάρους.

Ἐπολογίζομεν τὴν ἔλξιν Z διὰ τοῦ τύπου

$$Z = \frac{\int_B^A \frac{M_0 \cdot y \cdot ds}{J_1}}{\int_B^A \frac{y^2 \cdot ds}{J_1}}$$

καὶ ἐπειδὴ J_1 ἔρχεται εἰς τὸν ἀριθμητὴν καὶ παρο-

νομαστήν, και προκαταβολικῶς ἄλλως τε ἄγνωστον, μικρὰν ἐπίδρασιν ἔχει ἐπὶ τῆς Z, διὰ τοῦ τύπου

$$Z = \frac{\int_B^A M_0 \cdot y \cdot ds}{\int_B^A y^2 \cdot ds} \quad \text{ὅπου } M_0 \text{ εἶναι ἡ}$$

ἐκάστοτε ροπή τῶν ἐξωτερικῶν δυνάμεων.

Προβαίνομεν εἴτα εἰς τὸν ὑπολογισμὸν τῶν ροπῶν M^1 τοῦ ὑποθετικοῦ τόξου, διὰ τῆς ἐξισώσεως $M_1 = M_0 - Z \cdot y_1$

μεθ' ἧς εὐρίσκομεν τὰς ροπὰς $M = M_1 + \frac{J}{J_1}$ τοῦ τόξου

καὶ $M^1 = M_1 \left(1 - \frac{J}{J_1} \right)$ τοῦ ἐλκυστήρος.

Αἱ κάθετοι δυνάμεις τῶν διατομῶν τοῦ τόξου ἐξάγονται, ὡς ἔγγιστα, ἐκάστοτε διὰ τοῦ τύπου, $N = \frac{Z}{\text{Cos } \alpha}$

ὅπου Z ἡ ἔλξις καὶ α ἡ γωνία τοῦ τόξου (ἐφαπτομένης) εἰς τὸ σημεῖον τῆς διατομῆς μετὰ τῆς ὀριζοντίας. Γραφικῶς δὲ διὰ τῶν δυναμοπολυγώνων τῆς ὀριστικῆς καμπύλης τῶν πιέσεων τοῦ τόξου μετὰ δυσκάμπτου ἐλκυστήρος.

Αἱ τάσεις εἰς τὰς διατομὰς εὐρίσκονται ἐκ τῶν ἄνω εὐρεθέντων διὰ τῶν τύπων :

$$\sigma = \frac{N}{F} + \frac{M \cdot e}{J} \quad \text{διὰ τὸ τόξον καὶ}$$

$$\sigma = \frac{-Z}{F} + \frac{M^1 \cdot e^1}{J^1} \quad \text{διὰ τὸν ἐλκυστήρα}$$

Ἡδυνάμεθα νὰ σχεδιάσωμεν τὴν καμπύλην τῶν πιέσεων τοῦ ὑποθετικοῦ τόξου ὡς συνήθως, μετὰ πολλικὴν ἀπόστασιν τοῦ δυναμοπολυγώνου ἴσην τῇ Z καὶ ἐκ τῆς καμπύλης ταύτης νὰ ἐξαγάγωμεν τὰς καμπύλας τῶν πιέσεων τοῦ τόξου καὶ τοῦ ἐλκυστήρος, καὶ νὰ ἐξετάσωμεν τὰς διατομὰς. Τῇ βοήθειᾳ τῶν καμπύλων πιέσεων καὶ ἔλξεων καὶ τῶν σχετικῶν δυναμοπολυγώνων μετὰ πολλικὴν ἀπόστασιν Z εὐρίσκομεν τὰ βάρη τὰ ὑπὸ τοῦ τόξου λαμβανόμενα, ἧτοι τὰς δυνάμεις τῶν κρεμαστήρων, ὡς ἐπίσης τὰ βάρη τὰ ἀπ' εὐθείας ὑπὸ τοῦ ἐλκυστήρος βασταζόμενα. Τέλος εὐρίσκομεν τὰς συνιστώσας τῶν ἀντιδράσεων καὶ τὰς ἀντιδράσεις τῶν στηριγμάτων, αἵτινες εἶναι κατακόρυφοι.

2) Φόρτισις κινητῶν φορτίων.

Πρὸς εὐρεσιν τῶν δυσμενεστέρων φορτίσεων ἐκ τῶν κινητῶν βαρῶν διὰ τὴν ἔλξιν Z καὶ τὰς ροπὰς M καὶ M', ἀνάγκη ὅπως σχεδιάσωμεν τὰς γραμμὰς ἐπιρροῆς διὰ τὴν ἔλξιν Z καὶ τὰς ροπὰς M_1 τοῦ ὑποθετικοῦ τόξου

Διὰ τὴν δύναμιν $P=1$ τον ἐνεργοῦσαν ἀλλοδιαδόχως εἰς τὰς διαφόρους διατομὰς εὐρίσκομεν διὰ τοῦ τύπου.

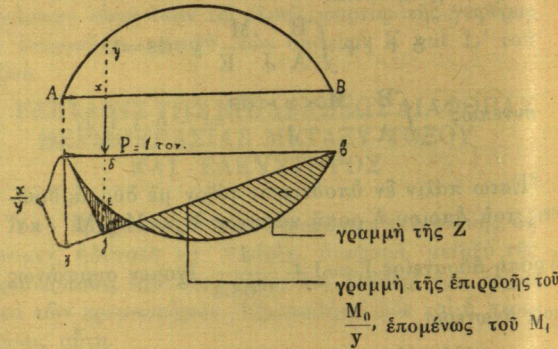
$$Z = \frac{\int_B^A \frac{M_0 \cdot y \cdot ds}{J_1}}{\int_B^A \frac{y^2 \cdot ds}{J_1}} \quad \text{ἢ ὡς ἔγγιστα}$$

$$Z = \frac{\int_B^A M_0 \cdot y \cdot ds}{\int_B^A y^2 \cdot ds}$$

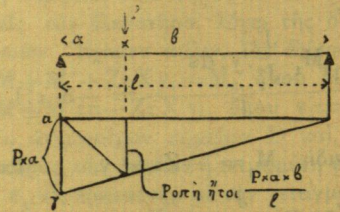
τὰς ἀντιστοιχοῦσας Z, αἵτινες ὡς τεταγμένοι φερόμεναι ὑπὸ τὰς οἰκείας διατομὰς δίδουσι τὴν γραμμὴν ἐπιρροῆς τῆς Z.

Κατόπιν διὰ τοῦ τύπου $M_1 = M_0 - Z \cdot y$ εὐρίσκομεν τὰς ἀντιστοιχοῦσας ροπὰς τῶν διατομῶν. Ἡ διαφορὰ εἰς πολλαπλασιαζομένη μετὰ τὸ y δίδει τὸ M_1 διότι $M_1 = M_0 - Z \cdot y$

$$M_1 = y \left(\frac{M_0}{y} - Z \right), \quad \delta \epsilon = Z \quad \delta \zeta = \frac{M_0}{y}, \quad \epsilon \zeta = \frac{M_0}{y} - Z$$



τὸ $\alpha \gamma = \frac{x}{y}$ δηλ. τὸ πηλίκον τῶν συντεταγμένων x καὶ y, διότι



συνεπῶς $\alpha \gamma : \frac{P \cdot \alpha \cdot \beta}{l} = 1 : \beta$ ἧτοι $\alpha \gamma = P \cdot \alpha$

τώρα ἐὰν διαιρέσωμεν τὴν ροπήν $\frac{P \cdot \alpha \cdot \beta}{P}$ διὰ τοῦ y καὶ P·α διὰ τοῦ y, τὸ τρίγωνον μένει ὁμοιον, καὶ συνεπῶς $\frac{P \cdot \alpha}{y}$

ὅπου $P=1$ καὶ $\alpha=x$ γίνεται $\frac{x}{y}$ ὅπερ εἶναι δύναμις

και φέρεται εις το διάγραμμα υπό την κλίμακα των δυνάμεων.

Αι διαφοραι αυται της αυτης διατομης δι' ολας τας θέσεις της $P=1$ τον φερόμεναι ως τεταγμένα, δίδουσι την καμπύλην της επιρροής M_1 διατομης τινος.

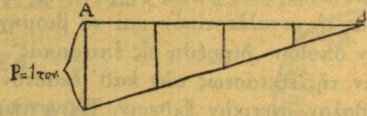
Διά των γραμμών επιρροής των ροπών ευρίσκομεν την δυσμενεστέραν φόρτισιν δι' έκαστον σύστημα βαρών και εξαγομεν το $M_{1,max}$ και $M_{1,min}$. ήτοι την μεγίστην θετικην ροπήν M_1 και μεγίστην αρνητικην M_1' και συνεπώς τα αντιστοιχούντα M του τόξου και M' του ελκυστήρος, ως και τας έκαστοτε αντιστοιχούσας Z , και τας έκαστοτε καθέτους δυνάμεις

$$N \text{ διότι } N = \frac{Z}{\text{Cos } \alpha}$$

Διά των προηγουμένως δοθέντων τύπων υπολογίζομεν τας τάσεις εις τας διατομάς.

Ἡδυνάμεθα δι' έκαστον σύστημα φορτίσεως δια-

τομης τινος μετά την εὔρεσιν της Z να σχεδιάσωμεν την καμπύλην των πιέσεων του υποθετικού τόξου και να εξαγάγωμεν τας καμπύλας των πιέσεων τόξου και ελκυστήρος, ως ἄνω ἐξηγήθη, τας δυνάμεις των κρεμαστήρων και τας ἀντιδράσεις των στηριγμάτων. Διά τας ἀντιδράσεις ἐπίσης δυνάμεθα να σχηματίσωμεν την γραμμὴν ἐπιρροής διὰ $P=1$ τον. ἥτις εἶναι ἀπλή, ὡς κατωτέρω, δίδεται και ὅπου



αἱ τεταγμένα δίδουσι την ἀντίδρασιν A ὅταν ἡ $P=1$ τον. ἐνεργεῖ εἰς την ἀντίστοιχον διατομήν.

Ἐν Πειραιεῖ, 1919.

Θ. ΜΑΤΑΡΑΓΚΑΣ

