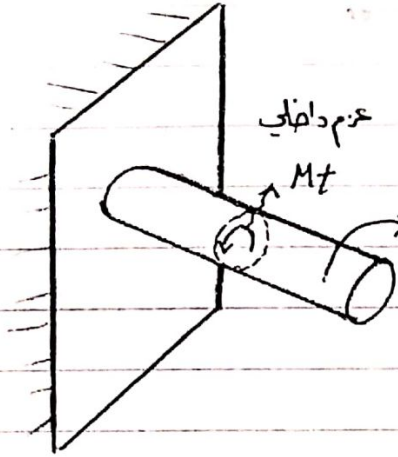
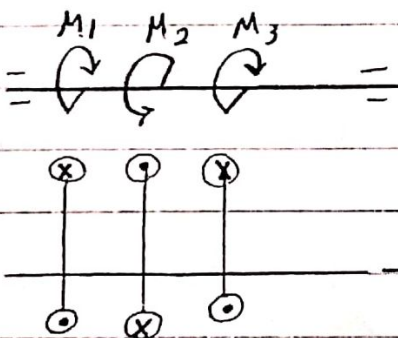


# القفل ...



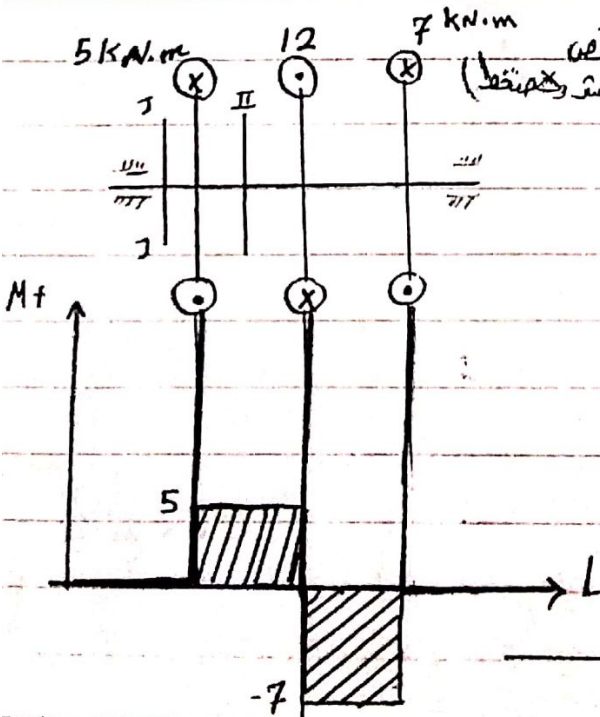
القفل:  
هي الحالة الإجهادية التي تظهر فيها عزم قفل يكون مستوي تأثيرها في مستوى المحطع العرضي للحمور تحت تأثير العزم الخارجي

## تمثيل عزم القفل



سوف نملك عزم القفل بشكل خط ذو دائرتين تقع في إحداثها نقطة بترمز إلى رأس السهم وفي الآخرى إشارة لهند أو نأخذ تشير إلى نهاية السهم

شجرة القفل فقط



## خط عزم القفل:

المحور متواز

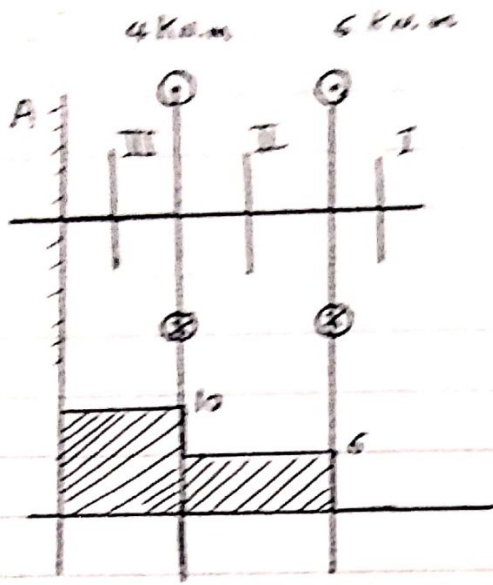


$$M_{t1} = 0$$

$$M_{t2} = 5 \text{ kN.m}$$

$$M_{t3} = -7 \text{ kN.m}$$

$$M_{t4} = 0$$



$$M_1 = 0$$

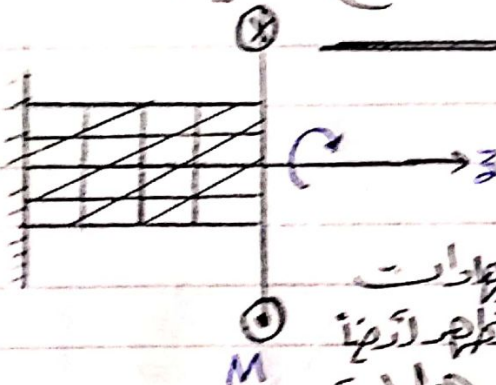
$$M_2 = 6 \text{ kN.m}$$

$$M_3 = 6 \text{ kN.m}$$

$$M_A = 4 - 6 = 0$$

$$M_A = 6 \text{ kN.m}$$

### تحديد الجهود في المحاور ذات المقاطع الدائرية:



بينت التجارب إذا دعتنا مع محور

شبكة خطوط مستقيمة تلاحظ دالة

الشبكة المستقيمة تحول إلى شبكة

متوازيات لأضلاع هذا يدل على وجود جهود

عمودية في المقاطع العمودية للمحور وتظهر أيضاً

هذه الجهود العمودية في المقاطع الطولية

سبب قانون ازدواج الجهود العمودية

$$\tau_{32} = \tau_{23}$$

قانون:

المساواة بين الدوائر (1) و (2) ثابتة لا تتغير أي انعدام الجهود الطولية في المقاطع العمودية (أي لا يوجد مؤثر شد ولا ضغط)

لتحديد الإجهادات المتولدة في المحاور ذات المقاطع الدائرية

$$\delta_{max} = \frac{BB'}{AB} = \frac{R \cdot d\epsilon}{d\zeta} \quad (1)$$

$$\delta = \frac{cc'}{AB} = \frac{\rho \cdot d\epsilon}{d\zeta} \quad (2)$$

قانون هوك (ع) المقصود:  $\epsilon = \frac{\sigma}{E}$  من مركز المحور  
يعطى بالعلاقة (3)

$$\tau = G \delta$$

حيث:

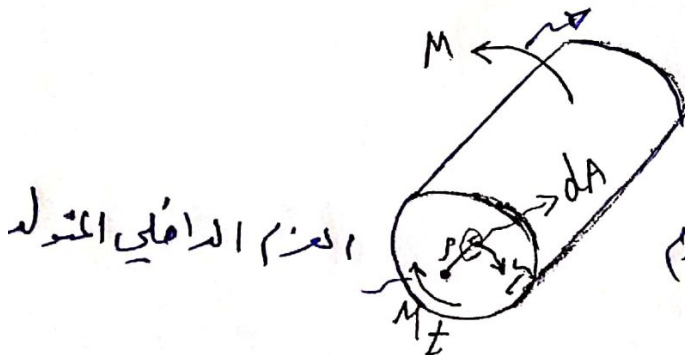
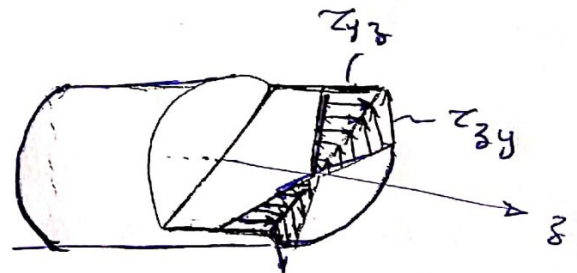
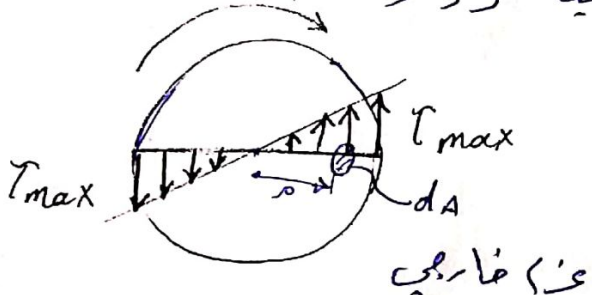
G : عامل المرونة (ع) المقصود

$\delta$  : الانفعال الزاوي

نقوم ب (2) في (3) ←

$$\tau = G \rho \frac{d\epsilon}{d\zeta} \quad (4)$$

كلما ابتعدنا عن مركز المحور الاجهادات التماسية تزداد وتتساوى طرأً مع  $\rho$



بما ان المحور متوازن هذه يعني  
العزم الخارجى يساوى العزم الداخلى  
الداخلى  
 $M = M_z$

$$dM_t = dF \cdot \rho = \tau dA \rho \Rightarrow$$

$$M_t = M = \int_A \tau dA \rho \quad (5)$$

نعوض (5) في (4) ←

$$M_t = \int_A G \rho^2 \frac{d\varphi}{dz} \cdot dA \quad (6)$$

$$M_t = G \frac{d\varphi}{dz} \int_A \rho^2 \cdot dA \quad (7)$$

حيث:  $\int_A \rho^2 dA = I_p$   
عزم العطالة القطبي للمقطع  
(8)

$$M_t = G \frac{d\varphi}{dz} I_p$$

نعوض (8) في (7) ←

$$M_t = G \frac{T}{G \cdot \rho} I_p \quad (9)$$

ip = عزم العطالة القطبي

$$T = \frac{M_t \cdot \rho}{I_p} \quad (10)$$

$\tau = \tau_{max}$  ←  $\rho = R$  عند

$$\tau_{max} = \frac{M_t R}{I_p} = \frac{M_t}{\frac{I_p}{R}} = \frac{M_t}{W_p}$$

$$\tau_{max} = \frac{M_t}{W_p} \quad (11)$$

عزم العطالة القطبي  $W_p = \frac{I_p}{R}$

page :

$$I_p = \frac{\pi R^4}{2} = \frac{\pi D^4}{32}$$

بعض التقطع الدائري

$$I_p \approx 0,1 D^4$$



$$I_p = 0,1 D^4 (1 - c^4)$$



لتقطع الكلي :

$$c = \frac{d}{D} < 1$$

$$W_p = \frac{0,1 D^4}{\frac{D}{2}} = 0,2 D^3$$

محدد زاوية التواء :

من العلاقة (8) ←

$$\frac{d\psi}{dz} = \frac{M_t}{G I_p}$$

$$\Rightarrow d\psi = \frac{M_t dz}{G I_p}$$

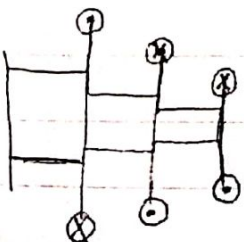
زاوية التواء البدان الأبي مع كل طرفين

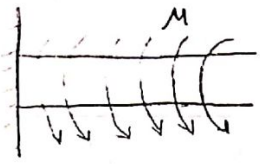
في حال  $M_t = \text{const}$

$$\psi = \int_0^L \frac{M_t \cdot dz}{G I_p} = \frac{M_t \cdot L}{G I_p}$$

إذا كان المحور مستقيماً :

$$\psi = \sum_{i=1}^n \frac{M_t \cdot L_i}{G I_{p_i}}$$





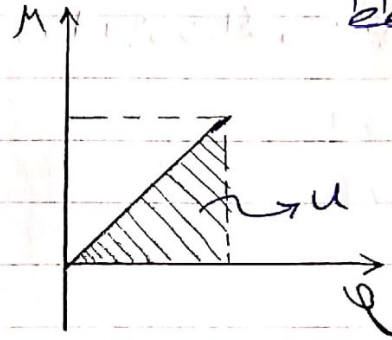
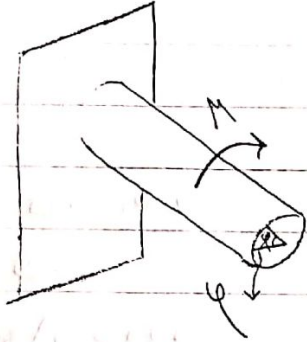
$$\varphi = \int_0^L \frac{M_t z \cdot dz}{G I_p}$$

• إذا كان العزم متغير :

الطاقة الكامنة:

عند تطبيق عزم فارسي من طرف المحرنة نخزن المحور طاقة كما هو مبين

عند الخطأ



$$U = \frac{1}{2} M_t \cdot \varphi = \frac{M_t^2 \cdot L}{2 G I_p}$$

كذلك إلى استاذ  
الكلت المرش:

• إذا كان العزم متغير :

$$U = \int_0^L \frac{M_t^2 dz}{2 G I_p}$$

• إذا كان المحور متغير (متعدد) :

$$U = \sum_{i=1}^n U_i$$

تصميم المحاور:

① شرط المتانة:

$$\tau_{max} = \frac{M_t \max}{W_p} \leq [\tau]$$

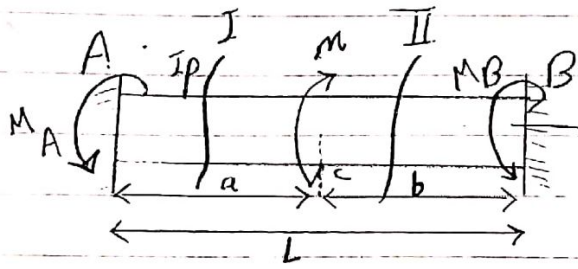
(2) شرط التساوية:

$$\theta_{max} = \frac{\psi_{max}}{L} \leq [\theta]$$

\* بالنسبة لشرط التساوية: زاوية القتل النسبية الظلي  $\theta_{max}$  التي تُعَيَّن استناداً إلى تعيّن زاوية القتل النسبية لكل جزء من الجزء المحور العرضي للفتك وذلك باختيار أكبر قيمة للزاوية  $\theta$ .

المسائل الغير مبررة ستاتيكا: أي عندما يكون المحور مثبت من

الطرفين



عند ذلك لا يتطابق  
بواسطة صيغ  
التوازن ايجاد ردود  
الافعال لذلك نستعين  
بمبدأ الأفضالات الزاوية

$$\sum M_B = 0$$

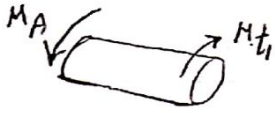
$$\psi_{B/A} = 0$$

$$M_A + M_B - m = 0 \quad (1)$$

$$\psi_{B/A} = \psi_{C/A} + \psi_{B/C} = 0 \quad (2)$$

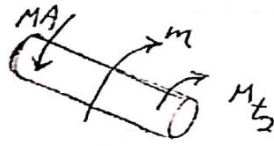
$$\psi_{B/A} = \frac{M_{t1} a}{G I_p} + \frac{M_{t2} b}{G I_p} = 0$$

$$M_{t1} a + M_{t2} b = 0 \quad (3)$$



$$M_{t_1} = m_A \quad (4)$$

• عند القطع الأول :



$$M_{t_2} = m_A - m \quad (5)$$

• عند القطع الثاني :

تعرض (5) في (3) ⇐

$$m_A a + (m_A - m) b = 0$$

$$m_A (a + b) = m \cdot b$$

$$\Rightarrow m_A = \frac{m \cdot b}{l} \quad (6)$$

نعوض (6) في (1) ⇐

$$m_B = m - \frac{m \cdot b}{l} = \frac{m \cdot a}{l} \quad (7)$$

نعوض (6) في (4) ⇐

$$M_{t_1} = \frac{m \cdot b}{l}$$

نعوض (6) في (5) ⇐

$$M_{t_2} = - \frac{m \cdot a}{l}$$

عندئذ :

$$\psi_{C/A} = \frac{M_{t_1} \cdot a}{G I_p} = \frac{m \cdot b \cdot a}{L G I_p}$$

$$\psi_{B/C} = \frac{M_{t_2} \cdot b}{G I_p} = - \frac{m \cdot a \cdot b}{L G I_p}$$

$$\psi_{B/A} = 0$$

دائماً العزم  
الداخلي التوازي  
يكونه  $M_t$   
يساوي المجموع الجبري  
للعزم على  
الطرف  
الأخر



