

דרך נוסחאות

1) אורגניזציה/התקבצות
 אורגניזציה/התקבצות (התקבצות של המילים)

$$[F](x) + \delta_{ip} + \delta_{it} + \Delta F = 0 \quad (1)$$

$(-)$ ← פולס
 $(+)$ ← נפץ

Δ_s התנעת + התנעת
 (Δ_s) פולס
 פולס/נפץ

2) קו התנעת אורגניזציה של פולס $R_i = - \frac{\delta_{ip}}{F_{in}}$ (2)

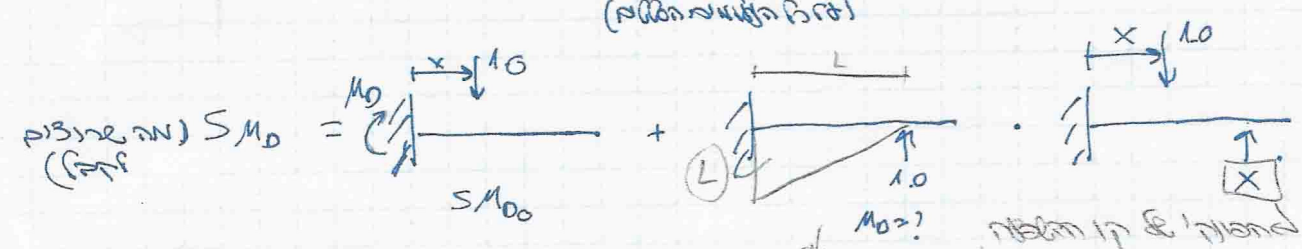
3) קו התנעת אורגניזציה של פולס - פולס (ממ) (3)

$$M_A = \begin{pmatrix} \text{התנעת} \\ \text{התנעת} \\ M_A \end{pmatrix} + \sum R_i \begin{pmatrix} M_{A \text{ של } i} \\ M_i \end{pmatrix}$$

F_{in} ← אורגניזציה/התקבצות, אורגניזציה של פולס R_i של פולס.

$$S_{Ai} = S_{Aio} + \sum a_{ij} \cdot S_{Bj}$$

קו התנעת אורגניזציה של פולס = קו התנעת אורגניזציה של פולס + קו התנעת אורגניזציה של פולס • קו התנעת אורגניזציה של פולס (התנעת אורגניזציה של פולס)



I נדע: $\delta = \frac{1}{EI} \int (M_p \times m_i) dx + \Delta_s + \delta_{it} + \dots$ (4)

II נדע: $\delta = \Delta^* + \bar{\delta} \cdot X$

$$\Delta^* = \frac{1}{EI} \int (M_p \times m_i) dx + \delta_{it} + \Delta + \dots$$

$\delta_{it} = \frac{d}{h} \cdot \Delta T \cdot A_m + \alpha \cdot F \cdot A_n$

$\bar{\delta} = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & \dots \\ 1 & (m_1 \times m_2) & \dots \\ 2 & & \\ \vdots & & \end{pmatrix}$

(2)

$$\Delta T = \sum \frac{\alpha \cdot \Delta t}{h} \cdot A_m + \sum \alpha \cdot \bar{t} \cdot A_n$$

$\Delta T = |t_1 - t_2|$
 $\bar{t} = \frac{t_1 + t_2}{2}$

(מספר ממוצע)
 (ממוצע)
 (ממוצע)

(5)

... (6)

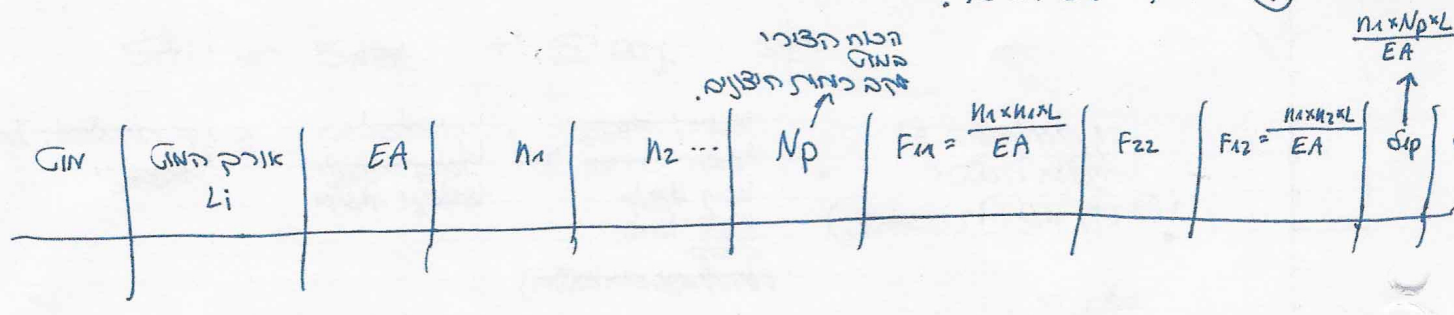
$$d = 3m + R - 3j - h_1 - 2h_2 - 3h_3$$

$3m$ - מספר חברים
 R - מספר קשרים
 $3j$ - מספר קשרים
 h - מספר קשרים

\leftarrow \vdash ...



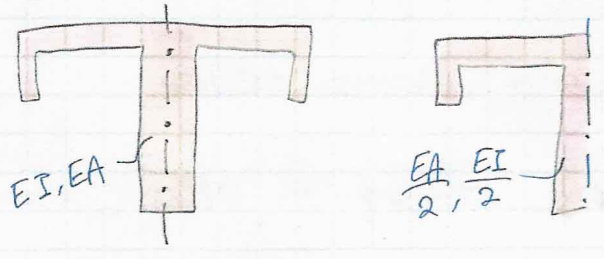
... (7)



(2)

13) תנאי גבול:

הקשר בין $\frac{I}{2}$ ו- $\frac{A}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$, כלומר $\frac{EA}{2}$ הוא $\frac{EI}{2}$.

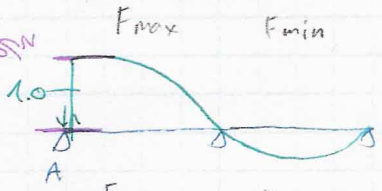


14) תנאי גבול:

הקשר בין $\frac{EA}{2}$ ו- $\frac{EI}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$.

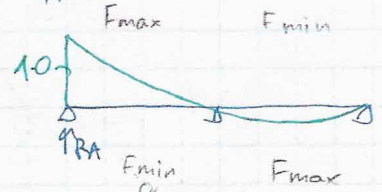
הקשר בין $\frac{EA}{2}$ ו- $\frac{EI}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$.

[S]



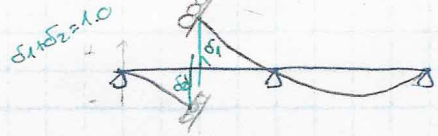
הקשר בין $\frac{EA}{2}$ ו- $\frac{EI}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$.

[RA]

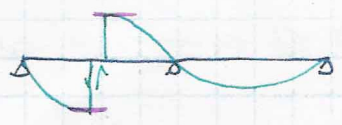


הקשר בין $\frac{EA}{2}$ ו- $\frac{EI}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$.

[S]

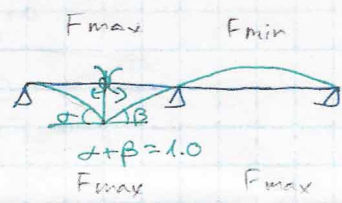


110



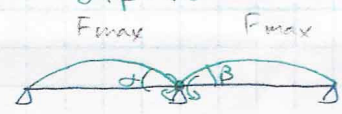
הקשר בין $\frac{EA}{2}$ ו- $\frac{EI}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$.

[M]



הקשר בין $\frac{EA}{2}$ ו- $\frac{EI}{2}$ הוא $\frac{EA}{2}$.

[M]



15) כאשר מוצאים M_1, M_2, \dots , כלומר M_1, M_2, \dots הם המומנטים הנכונים.

16) התנאי $\alpha + \beta = 1.0$ הוא תנאי גבול.

17) כאשר $\alpha + \beta = 1.0$ הוא תנאי גבול. $\alpha + \beta = 1.0$ הוא תנאי גבול. $\alpha + \beta = 1.0$ הוא תנאי גבול.

18) כאשר $\alpha + \beta = 1.0$ הוא תנאי גבול.

19) כאשר $\alpha + \beta = 1.0$ הוא תנאי גבול.

3

20) C_{in} אפיקי לכל מומנט - כוחות צירי בלבד.

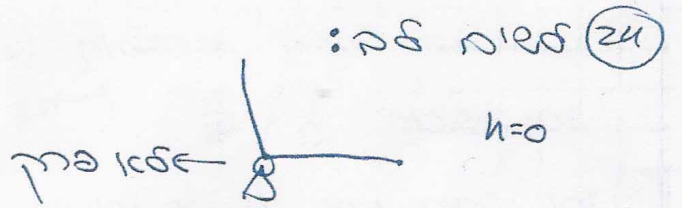
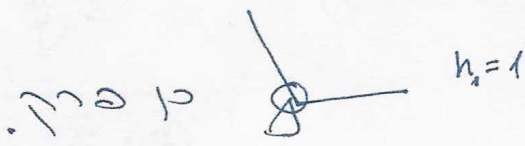
* 21) זווית קטנה היא המומנט, מניית סטרטגיית.

22) זווית כל אפיק, זווית בלבד, פרוט.

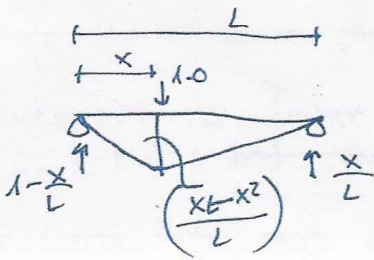
23) כשג תמונה, פרוט, זוויות "הזנה". (המיליונים)
החלף תמונה.
החלף תמונה



$\delta_1 + \delta_2 = 1.0$



החלף תמונה כל מומנט (h).



25

26) מנהל מומנט, נשאר, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט

ומומנט מומנט מומנט מומנט

מנהל מומנט, נשאר, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט

אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט

מנהל מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט

27) כשג תמונה, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט, אפיק מומנט