

една к пъти статически неопределима греда е възможно отстраняване на k на брой опорни връзки, така че да се получи статически определима греда, която се нарича **основна система** на дадената неопределима греда.

Има се предвид премахване на прости опорни връзки, в които се реализира по една опорна реакция – например подвижна ставна опора или опорен прът (фиг. 2.5 а). Могат да се премахват и сложни опорни устройства при получаване на основната система, но всяко от тях трябва да се брои за толкова прости опори, колкото опорни реакции се реализират в него. Например запъването (фиг. 2.5 б) трябва да се брои за три прости опорни връзки, а неподвижната ставна опора (фиг. 2.5 в) – за две. В крайна сметка общият брой на премахнатите прости опорни връзки трябва да бъде равен на k .

На мястото на всяко премахнато опорно устройство се поставя съответната реакция, разглеждана като външно натоварване с неизвестна големина, приложено върху основната система. Тези реакции се означават с X_1, X_2, \dots, X_k и се наричат хиперстатични неизвестни. Определят се преместванията на техните приложни точки в основната система по посока на премахнатите опорни връзки, като се разглеждат $k+1$ състояния на натоварване на статично определимата греда:

I^{bo} състояние: Върху гредата действа само външното натоварване. Съответните премествания са $w_{1,F}, w_{2,F}, w_{3,F}, \dots, w_{k,F}$.

II^{po} състояние: Върху гредата действа само хиперстатичната неизвестна X_1 . Преместванията $w_{1,1}, w_{2,1}, w_{3,1}, \dots, w_{k,1}$ са функции на X_1 .

III^{to} състояние: Върху гредата действа само хиперстатичната неизвестна X_2 . Преместванията на приложните точки на хиперстатичните неизвестни са $w_{1,2}, w_{2,2}, w_{3,2}, \dots, w_{k,2}$.

При последното $k+1^{bo}$ състояние натоварването е от X_k и съответните премествания са $w_{1,k}, w_{2,k}, w_{3,k}, \dots, w_{k,k}$.

За определяне на преместването на всяка от приложните точки на хиперстатичните неизвестни се използва принципът на суперпозицията. Например за сумарното преместване w_i на приложната точка на X_i по нейното направление се получава

$$w_i = w_{i,F} + w_{i,1} + w_{i,2} + \dots + w_{i,k} \quad (2.1)$$

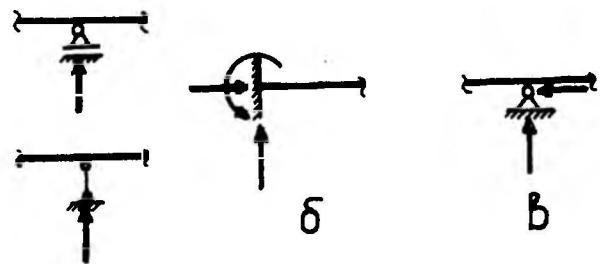
За да съвпадат вътрешните усилия в основната система от действието на външното натоварване и хиперстатичните неизвестни с вътрешните усилия в действителната статически неопределима греда от действието на същия външен товар, необходимо е в двете греди да се получават едни и същи деформации. В частност сумарното преместване w_i ($i=1, 2, \dots, k$) в основната система трябва да е равно на нула, тъй като неопределимата греда има на тези места опорни устройства, които възпрепятстват съответните премествания. Това води до система линейни алгебрични уравнения от вида

$$\begin{cases} w_{1,F} + w_{1,1} + w_{1,2} + \dots + w_{1,k} = 0 \\ w_{2,F} + w_{2,1} + w_{2,2} + \dots + w_{2,k} = 0 \\ \dots \\ w_{k,F} + w_{k,1} + w_{k,2} + \dots + w_{k,k} = 0 \end{cases} \quad (2.2)$$

от която се определят хиперстатичните неизвестни X_1, X_2, \dots, X_k . Тези уравнения съответстват на въведените "уравнения на геометрията" при статично неопределимите конструкции при чист опън (натиск).

Ако някоя от хиперстатичните неизвестни е момент, тогава ще се търси сумарното завъртане на съответното сечение и то ще се приравни на нула.

След като се определят неизвестните, определянето на вътрешните усилия и оразмеряването на гредата става както при статично определимите греди.



Фиг. 2.5