

ОГЛАВЛЕНИЕ

ВВЕДЕНИЕ	4
ГЛАВА I. ГЕОМЕТРИЧЕСКИЕ СООТНОШЕНИЯ МЕТОДА ОТНОСИТЕЛЬНЫХ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ	7
§1. Основные используемые матричные обозначения.....	7
§2. Мóторы перемещений и усилий	8
§3. Матрица преобразования координат	11
ГЛАВА II. РАСЧЕТ ПРЯМОЛИНЕЙНЫХ СТЕРЖНЕЙ	16
§1. Определение относительных перемещений узлов конечных элементов	16
§2. Матрицы податливости и жесткости призматического стержневого конечного элемента.....	18
§3. Построение вычислительного алгоритма метода отно- сительных перемещений для прямолинейного призм- атического стержня	29
§4. Расчетная схема прямолинейного стержня с произвольными граничными условиями.....	41
ГЛАВА III. РАСЧЕТ СТЕРЖНЕЙ НА УПРУГОМ ОСНОВАНИИ И КРИВОЛИНЕЙНЫХ СТЕРЖНЕЙ	50
§1. Вспомогательные величины к расчету стержней на упругом основании.....	50
§2. Прямолинейный стержень на упругом основании переменной жесткости	57
§3. Непризматический криволинейный стержень	62
ГЛАВА IV. РЕШЕНИЕ ПО МОП ДВУМЕРНОЙ ЗАДАЧИ	70
§1. Решение по МОП двумерной задачи на примере расчета плоского перекрытия	70
§2. Пример расчета по программе	76
ЗАКЛЮЧЕНИЕ	80
БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК	82
ПРИЛОЖЕНИЕ 1	84
ПРИЛОЖЕНИЕ 2	93