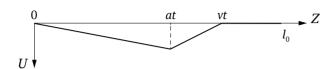
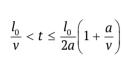
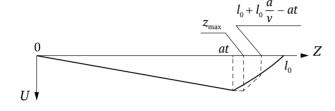
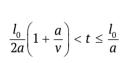
На рисунке 4.4 изображены формы пролета на рассмотренных интервалах времени.

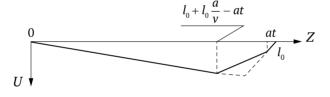














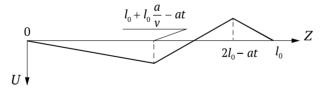


Рисунок 4.4

Траектория нагрузки является прямой линией, т. е. нагрузка движется на невозмущенной части пролета. Учитывая периодичность функции I_3 , I_4 во времени, можно продолжить их на новые временные интервалы и получить на этих интервалах функцию u(z,t). Однако в этом нет необходимости, так как после схода нагрузки с пролета в момент времени l_0/v движение пролета можно рассматривать как результат развития возмущений его формы и скорости, имевших место в любой фиксированный момент времени $t > l_0/v$. Как следует из рисунка 4.4 и соответствующей формулы для u, в момент

$t = \frac{l_0}{2a} \left(1 + \frac{a}{v} \right)$

скорости точек пролета равны нулю. Следовательно, начиная с этого момента, форма пролета как форма колеблющейся струны может быть построена геометрическим способом, описанным, например, в [7].

Воспользуемся рисунком 4.4 для определения максимального динамического прогиба пролета u_d^{1max} . Легко видеть, что максимальный прогиб достигается в момент времени

$$t^{1\text{max}} = \frac{l_0}{2a} \left(1 + \frac{a}{v} \right)$$

в точке

СТРУННЫЕ

$$z^{1\text{max}} = at^{1\text{max}} = l_0 \frac{v + a}{2v}$$

пролета. Следовательно,

$$u_d^{1\text{max}} = A \frac{\pi^2}{2l_0} (v - a) z^{1\text{max}} = \frac{Pl_0}{2\rho' a v} = \frac{Pl_0}{2(T'\rho' v)^{1/2}} = 2u_c^{1\text{max}} \frac{a}{v}.$$
(4.55)

Из (4.55), следует, что при увеличении v максимальный динамический прогиб пролета убывает, а при скорости v, близкой к скорости a, в два раза превышает максимальный статический прогиб.

Форму пролета при движении по нему транспортного модуля, т. е. двух нагрузок величиной P на расстоянии l_1 одна от другой, можно получить, используя рисунок 4.4. Для этой цели достаточно сложить форму пролета для выбранного момента времени из рисунка 4.4 с соответствующей этому моменту формой, смещенной по времени на величину l_1/v . В качестве примера на рисунке 4.5 изображена форма пролета при $l_1/v < t < l_0/v$.

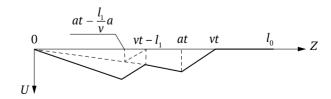


Рисунок 4.5