

# HİPERSTATİK SİSTEMLER

**Tanım:** Bütün mesnet tepkilerinin, kesit zorlarının, bunlara bağlı olarak şekildeğişmelerin ve yerdeğişmelerin yalnızca denge denklemleri yardımı ile hesaplanamadığı sistemlere *Hiperstatik Sistemler* denir.

Hiperstatik sistemlerin hesabı için,

- Denge denklemlerine,
- İç kuvvet-şekildeğiştirme bağıntılarına

$$\frac{\Delta\varphi}{ds} = \frac{M}{EI} + \frac{\varepsilon \Delta t}{d}$$
$$\frac{\Delta ds}{ds} = \frac{N}{EF} + \varepsilon t$$
$$\frac{\Delta v}{ds} = \frac{T}{GF'}$$

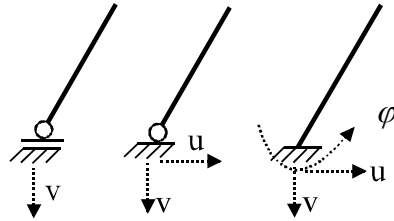
- Geometrik uygunluk koşullarına (süreklilik denklemlerine)

ihtiyaç vardır.

**Dış Etkiler:** Bir hiperstatik sistemde kesit zoru, şekildeğiştirme ve yerdeğiştirme meydana getiren dış etkilerin başlıcaları şunlardır;

- Dış Yükler
- Sıcaklık değişmesi
  - Düzensiz sıcaklık değişmesi ( $t$ )
  - Farklı sıcaklık değişmesi ( $\Delta t$ )
- Mesnet Çökmeleri

**Tanım:** Mesnetlerde meydana gelen ve mesnedin tanımına uygun olmayan yerdeğişmelerdir.



$u, v$  : Doğrusal (lineer) mesnet çökmeleri,  
 $\varphi$  : Açısal mesnet çökmesi

- Rötre (negatif işaretli düzensiz sıcaklık değişmesine eşdeğer kabul edilir)
- İlkel kusurlar
- Ön germe kuvvetleri, v.b.

İzostatik sistemlerde sıcaklık değişmesi, rötre, ve mesnet çökmeleri gibi etkilerden kesit zoru meydana gelmediği halde hiperstatik sistemlerde bu etkilerden dolayı kesit zorları meydana gelir.

### **Hiperstatik Sistemlerde Hesap Yöntemleri**

1. Kuvvet Yöntemi (sürekli kirişlerde Clapeyron Denklemleri)
2. Deplasman ( yerdeğiştirme) yöntemleri :
  - Açı Yöntemi
  - Cross Yöntemi
  - Kani Yöntemi
  - Sabit Noktalar Yöntemi
3. Bařlangıç deęerleri yöntemi (Travers Yöntemi)

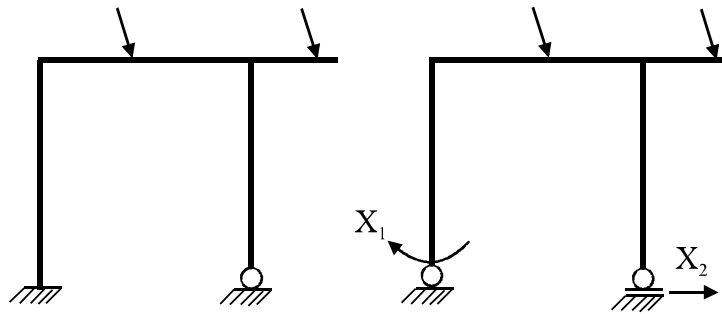
## **KUVVET YÖNTEMİ**

### **Tanımlar**

**İzostatik Esas Sistem, (İES):** Bir hiperstatik sistemde kesimler yapılarak bazı kesit zorları ve/veya mesnet tepkilerinin kaldırılması ile elde edilen taşıyıcı ve izostatik sisteme denir. Bir hiperstatik sistemden çok sayıda izostatik sistem elde edilebilir. Kuvvet yönteminde hesaplar, referans sistem olarak seçilen bir İES üzerinde yürütülerek hiperstatik sistemin çözümü elde edilir.

**Hiperstatik Bilinmeyen, Hiperstatiklik Derecesi:** Hiperstatik sistemde yapılan kesimlerle kaldırılan kesit zorları ve/veya mesnet tepkilerine Hiperstatik Bilinmeyen, bunların sayısına ise hiperstatiklik derecesi denir. Hiperstatiklik derecesi, bir hiperstatik sistemin bütün mesnet tepkileri ve i kuvvetlerinin hesaplanabilmesi için denge denklemlerine ilave edilmesi gereken denklemlerin (süreklilik denklemleri) sayısını vermektedir.

### **Uygulama:**



Hiperstatik Sistem

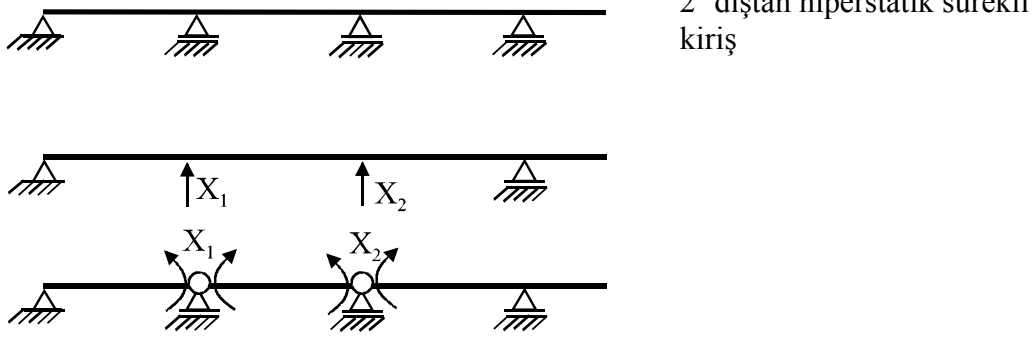
İzostatik Esas Sistem  
Hiperstatiklik Derecesi : 2  
Hiperstatik Bilinmeyenler:  $X_1, X_2$

## Hiperstatik Sistemlerin Hiperstatik Bilinmeyenlerin Tipine Göre Sınıflandırılması

### • Dıştan Hiperstatik Sistem

Bir hiperstatik sistemi izostatik hale getirmek için yalnız mesnet tepkilerinin kaldırılması yeterli oluyorsa, bu sisteme **Dıştan Hiperstatik Sistem** denir.

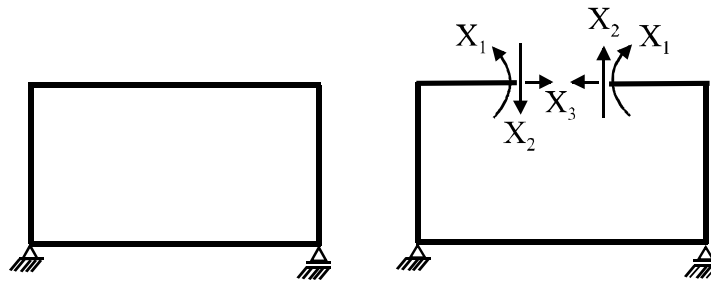
Dıştan hiperstatik sistemleri izostatik hale getirmek için mesnet tepkisi ve/veya kesit zoru kaldırılabilir. Kesit zoru kaldırılması halinde hiperstatik bilinmeyen birbirine eşit şiddette ve zıt yönlü moment çifti ve/veya kuvvet çiftidir.



İES ( 1- hiperstatik bilinmeyenler mesnet tepkisi  
2- hiperstatik bilinmeyenler kesit zoru)

### • İçten Hiperstatik Sistem

Bir hiperstatik sistemi izostatik hale getirmek için yalnız kesit zoru kaldırmak gerekiyorsa, bu tür hiperstatik sisteme **İçten Hiperstatik Sistem** denir.



İçten hiperstatik sistem

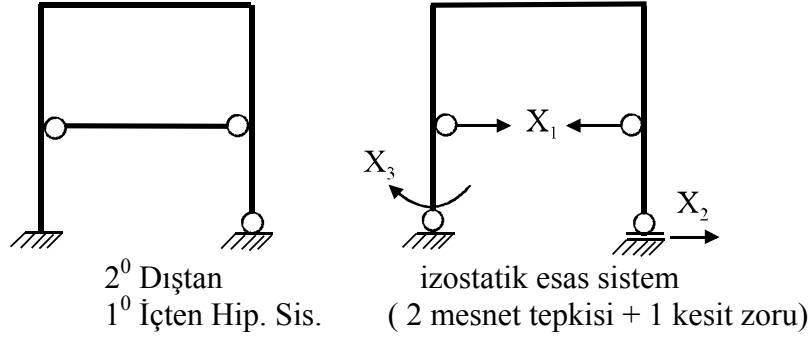
İzostatik esas sistem

( hiperstatik bilinmeyenler kesit zorları)

- **İçten ve Dıştan Hiperstatik Sistem**

Bir hiperstatik sistemi izostatik hale getirmek için hem kesit zoru hem de mesnet tepkisi kaldırmak gerekiyorsa, bu tür hiperstatik sisteme **İçten ve Dıştan Hiperstatik Sistem** denir.

Bu tür sistemlerde en az içten hiperstatiklik derecesi kadar kesit zoru kaldırılmalıdır.



### **Hiperstatiklik Derecesinin Belirlenmesi**

Düzlem bir hiperstatik bir sistemin hiperstatiklik derecesinin belirlenmesinde, aşağıda verilen formülden yararlanılabilir.

$$n = 3k + r - 3 - m$$

Burada,

*n* : hiperstatiklik derecesi

*k* : sistemdeki kapalı göz sayısı

*r* : toplam mesnet tepkisi sayısı

*m* : toplam ara mafsal sayısı (mafsal koşulu sayısı)

olarak alınacaktır.

### **Hiperstatik Kafes Sistemler:**

Kafes sistemlerde kesit zoru olarak sadece çubuk kuvvetleri bulunduğundan, izostatik esas sistem, sistemin içten ve/veya dıştan hiperstatik olmasına göre, mesnet tepkileri ve/veya çubuk kuvvetleri kaldırılarak seçilebilir.

Hiperstatik kafes sistemlerde hiperstatiklik derecesi,

*r* : mesnet tepkisi sayısı ,

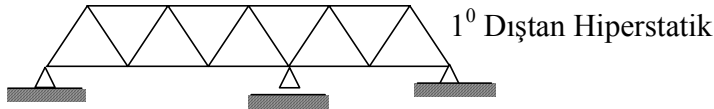
*ç*: çubuk sayısı,

d: düğüm noktası sayısı

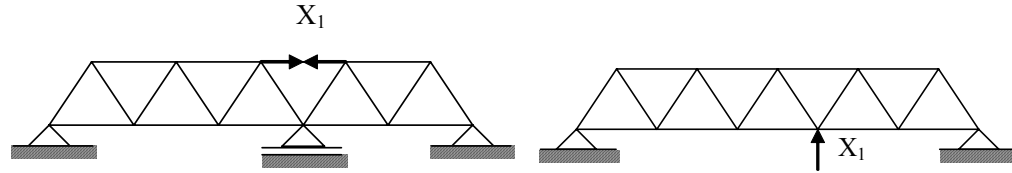
olmak üzere

$$n = \underbrace{r + \zeta}_{\text{bilinmeyenler}} - \underbrace{2d}_{\text{denge denklemleri}} \quad \text{formülü ile belirlenebilir.}$$

**Örnek:**



$$r=4, \zeta=11, d=7 \quad n=4+11-2*7=1 \quad (\text{dıştan hiperstatik})$$



İzostatik esas sistem 1

İzostatik esas sistem 2

### **Kuvvet Yönteminin Prensibi:**

Kuvvet Yönteminin dayandığı iki önemli kavram söz konusudur.

- **Süperpozisyon Prensibi**

Hiperstatik sistemde dış etkilerden meydana gelen kesit zorları, şekildeğişiklikler ve yerdeğişiklikler ;

İzostatik esas sistemde, a) dış etkilerden

b) hiperstatik bilinmeyenlerden

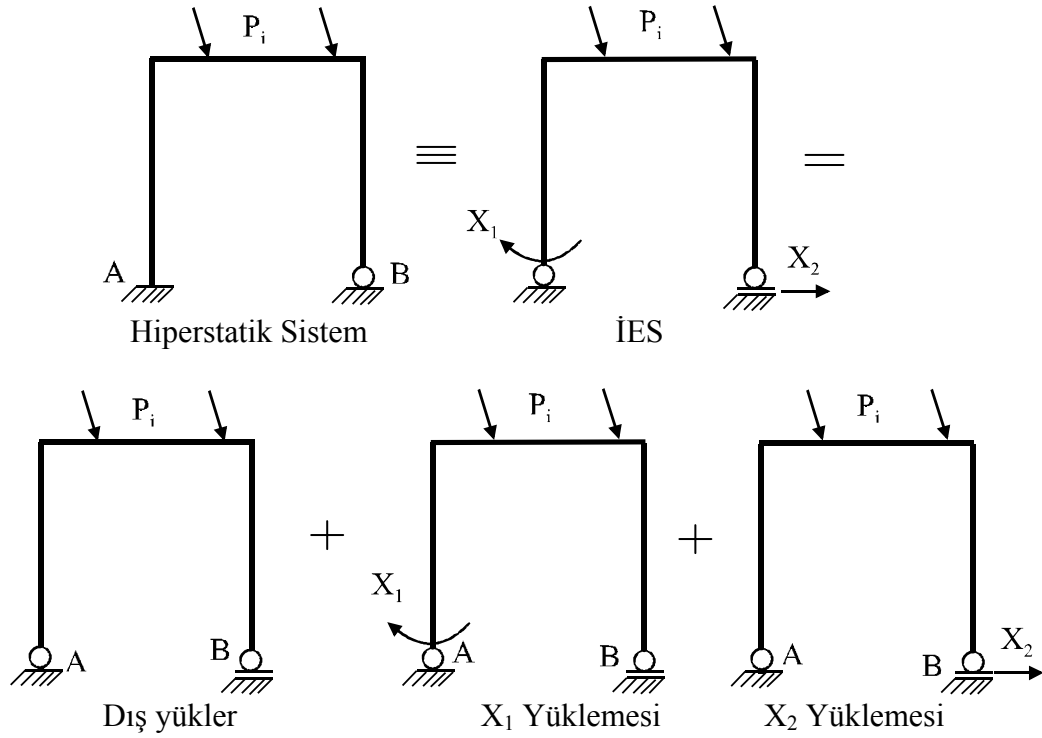
oluşan kesit zorları, şekildeğişiklikler ve yerdeğişikliklerin toplamına eşittir.

- **Sürekli Denklemeleri**

Hiperstatik bilinmeyenler, sistemin kesim yapılan noktalarındaki geometrik uygunluk koşullarını ifade eden denklemlerden yararlanılarak belirlenir.

**Uygulama:**

1- Süperpozisyon prensibi:



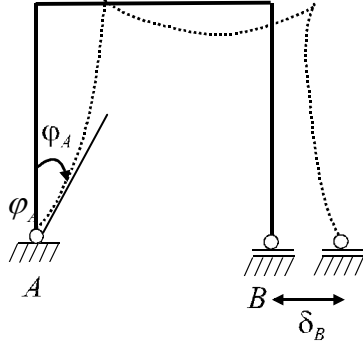
2- Süreklilik Denklemeleri (Geometrik uygunluk koşulları):

Verilen hiperstatik sistemin mesnetlerindeki geometrik uygunluk koşulları :

A mesnedindeki dönme sıfırdır.  $\varphi_A=0$  ,

B mesnedindeki yatay yerdeğiştirme sıfırdır.  $\delta_B=0$

Hiperstatik sistemin hesaplanabilmesi için  $X_1$ ,  $X_2$  hiperstatik bilinmeyenlerinin belirlenmesi gereklidir. Bu bilinmeyenlerin hesaplanması için A ve B mesnetlerinde yukarıda ifade edilen ( $\varphi_A=0$  ,  $\delta_B=0$ ) geometrik uygunluk koşullarından yararlanır.



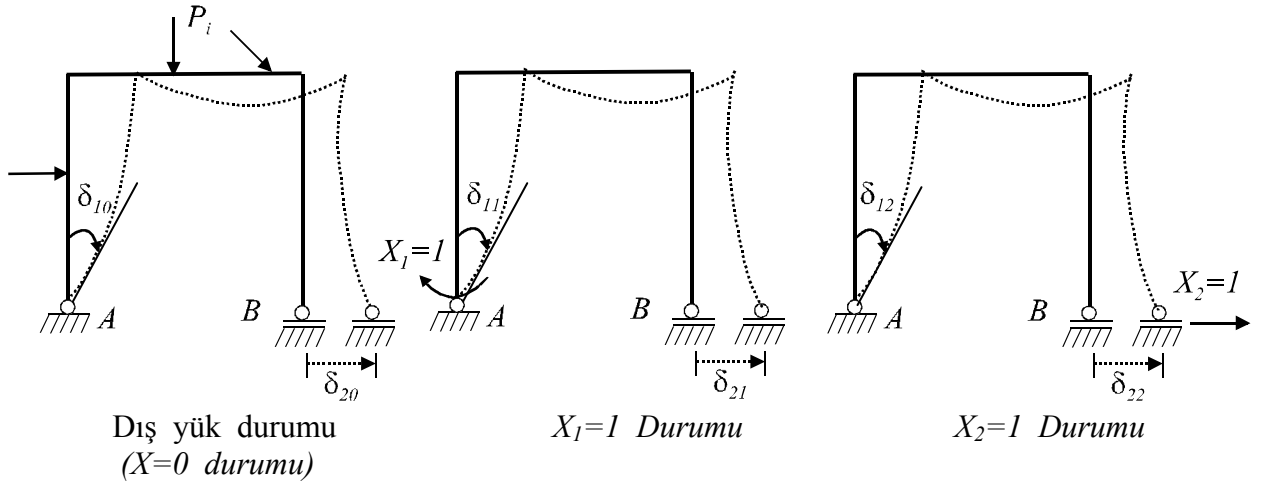
A mesnedindeki dönme  $\varphi_A$

B mesnedindeki yatay hareket  $\delta_B$

Hiperstatik sistemin yerdeğiştirmeleri ;  $\delta_{ij}$

$\swarrow$  Yer  $\searrow$  Sebep

	X=0 Durumu	X <sub>1</sub> =1 Durumu	X <sub>2</sub> =1 Durumu
Kesit Zorları	: M <sub>0</sub> , N <sub>0</sub> , T <sub>0</sub>	M <sub>1</sub> , N <sub>1</sub> , T <sub>1</sub>	M <sub>2</sub> , N <sub>2</sub> , T <sub>2</sub>
Yerdeğiştirmeler	: $\delta_{10}$ , $\delta_{20}$	$\delta_{11}$ , $\delta_{21}$	$\delta_{12}$ , $\delta_{22}$



Hiperstatik sistemin mesnetlerindeki geometrik uygunluk koşullarına göre  $\varphi_A=0$  ve  $\delta_B=0$  dır. Bu denklemler izostatik esas sistemdeki yerdeğiştirmeler ( $\delta_{10}$ ,  $\delta_{20}$ ,  $\delta_{11}$ ,  $\delta_{12}$ ,  $\delta_{21}$ ,  $\delta_{22}$ ) ve hiperstatik bilinmeyenler ( $X_1$ ,  $X_2$ ) cinsinden süperpozisyon prensibi kullanılarak yazılabilir, (süreklilik denklemleri).

**Süreklilik Denklemleri :**

$$\begin{aligned} \varphi_A &= \delta_{11}X_1 + \delta_{12}X_2 + \delta_{10} = 0 \\ \delta_B &= \delta_{21}X_1 + \delta_{22}X_2 + \delta_{20} = 0 \end{aligned}$$

İzostatik esas sistemdeki  $\delta_{10}$  ,  $\delta_{20}$  ,  $\delta_{11}$  ,  $\delta_{12}$  ,  $\delta_{21}$  ,  $\delta_{22}$  yerdeğişirmeleri Virtüel İş Teoremi ile hesaplanarak yukarıda verilen doğrusal denklem sistemi çözülür ve  $X_1$  ,  $X_2$  hiperstatik bilinmeyenleri bulunur. Bu bilinmeyenler hesaplandıktan sonra süperpozisyon denklemleri kullanılarak hiperstatik sistemin M, N, T kesit zorları elde edilir.

**Süperpozisyon Prensibi**  
**Hiperstatik sistemin**  
**M, N, T Kesit Zorları**

$$\begin{aligned}M &= M_0 + M_1 X_1 + M_2 X_2 \\N &= N_0 + N_1 X_1 + N_2 X_2 \\T &= T_0 + T_1 X_1 + T_2 X_2\end{aligned}$$