

$$V_B = ? \quad \theta_B = ?$$

$$Z_A = 0; \quad Y_A = \frac{3}{2} ql; \quad Y_C = \frac{5}{2} ql$$

ДУ изогнутой оси стержня:

$$EJ_x \cdot y'' = M_x =$$

$$= \frac{3}{2} qlz - \frac{qlz^2}{2} + \frac{ql(z-2l)^2}{2}$$

$$= ql(z-l) - ql^2(z-l)^0 + \frac{5}{2} ql(z-2l)$$

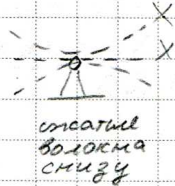
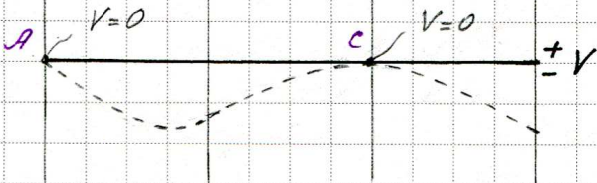
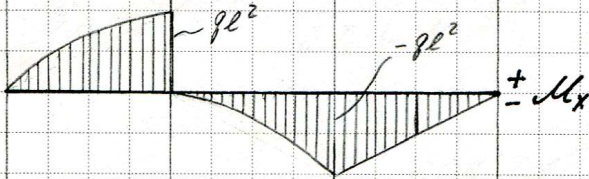
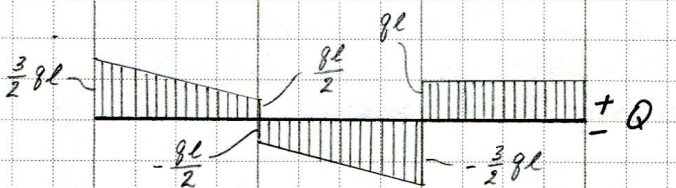
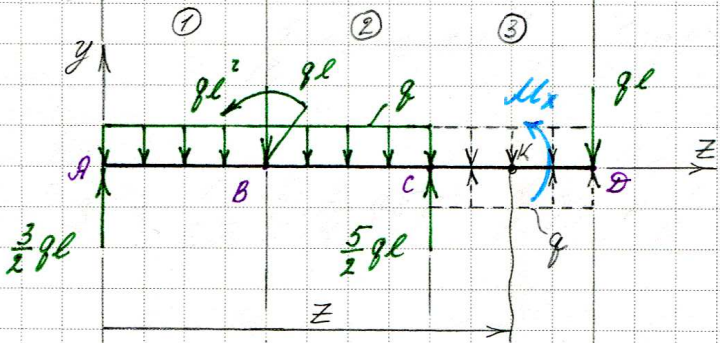
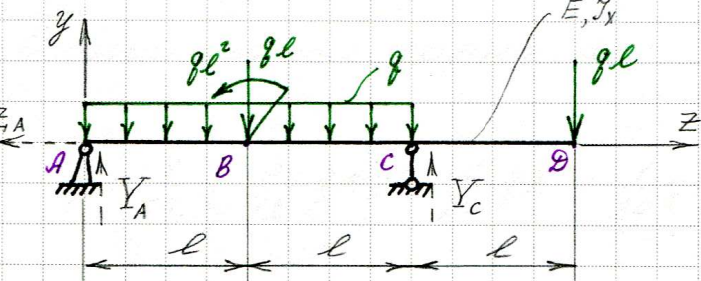
Дважды интегрируем:

$$EJ_x y' = \frac{3}{2} ql \cdot \frac{z^2}{2} - \frac{qlz^3}{6} + \frac{ql(z-2l)^3}{6}$$

$$= \frac{ql(z-l)^2}{2} - ql^2(z-l) + \frac{5}{2} ql \frac{(z-2l)^2}{2} + C$$

$$EJ_x y = \frac{3}{2} ql \frac{z^3}{6} - \frac{qlz^4}{24} + \frac{ql(z-2l)^4}{24}$$

$$= \frac{ql(z-l)^3}{6} - \frac{ql^2(z-l)^2}{2} + \frac{5}{2} ql \frac{(z-2l)^3}{6} + C \cdot z + D$$



Константы C и D определим из граничных условий (ГУ):

$$a) \quad y(0) = 0 = \frac{1}{EJ_x} \left[0 - 0 + \frac{ql(0-2l)^4}{24} - \frac{ql(0-l)^3}{6} - ql^2 \frac{(0-l)^2}{2} + \frac{5}{2} ql \frac{(0-2l)^3}{6} + 0 + D \right]$$

(...) < 0 => эти слагаемые не учитываем

$$D = 0$$

$$b) \quad y(2l) = 0 = \frac{1}{EJ_x} \left[\frac{3}{2} ql \frac{(2l)^3}{6} - \frac{ql(2l)^4}{24} + 0 - ql \frac{(2l-l)^3}{6} - \frac{ql^2(2l-l)^2}{2} + 0 + C \cdot 2l + D \right]$$

$$C = -\frac{1}{3} ql^3$$

Окончательные формулы:

$$y = \frac{1}{EJ_x} \left[\frac{3}{12} q l z^3 - \frac{1}{24} q z^4 + \frac{1}{24} q (z-2l)^4 - \frac{1}{6} q l (z-l)^3 - \frac{1}{2} q l^2 (z-l)^2 + \frac{5}{12} q l (z-2l)^3 - \frac{1}{3} q l^3 z \right];$$

$$y' = \frac{1}{EJ_x} \left[\frac{3}{4} q l z^2 - \frac{1}{6} q z^3 + \frac{1}{6} q (z-2l)^3 - \frac{1}{2} q l (z-l)^2 - q l^2 (z-l) + \frac{5}{4} q l (z-2l)^2 - \frac{1}{3} q l^3 \right];$$

Пронумеруем и углы поворота сечений В:

$$\begin{aligned} V_B = y_B = y(l) &= \frac{1}{EJ_x} \left[\frac{1}{4} q l^4 - \frac{1}{24} q l^4 + \frac{1}{24} q (l-2l)^4 - \frac{1}{6} q l (l-l)^3 - \right. \\ &\quad \left. - \frac{1}{2} q l^2 (l-l)^2 + \frac{5}{12} q l (l-2l)^3 - \frac{1}{3} q l^4 \right] = \\ &= -\frac{3}{24} \frac{q l^4}{EJ_x} = -\frac{q l^4}{8EJ_x} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \theta_B = y'_B = y'(l) &= \frac{1}{EJ_x} \left[\frac{3}{4} q l^3 - \frac{1}{6} q l^3 + \frac{1}{6} q (l-2l)^3 - \frac{1}{2} q l (l-l)^2 - \right. \\ &\quad \left. - q l^2 (l-l) + \frac{5}{4} q l (l-2l)^2 - \frac{1}{3} q l^3 \right] = \\ &= \frac{q l^3}{4EJ_x} \end{aligned}$$