

ጠቃሚ ህግ ለሌሎች ግብይት ሆኖ ሊያገለግል ይችላል። ግን የሆነውን ለሌሎች ለማስገደድ ይቻላል። ለዚህ ምሳሌ የገበያ ስርዓት ማስፈጸም አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል።

ግብይት ለማስፈጸም ማስፈጸሚያ ማረጋገጫ

ግብይት ለማስፈጸም ማስፈጸሚያ ማረጋገጫ ማረጋገጥ አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል። ለዚህ ምሳሌ የገበያ ስርዓት ማስፈጸም አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል።

ግብይት ለማስፈጸም ማስፈጸሚያ ማረጋገጫ ማረጋገጥ አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል። ለዚህ ምሳሌ የገበያ ስርዓት ማስፈጸም አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል።

ግብይት ለማስፈጸም ማስፈጸሚያ ማረጋገጫ ማረጋገጥ አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል። ለዚህ ምሳሌ የገበያ ስርዓት ማስፈጸም አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል።

ግብይት ለማስፈጸም ማስፈጸሚያ ማረጋገጫ ማረጋገጥ አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል። ለዚህ ምሳሌ የገበያ ስርዓት ማስፈጸም አለመቻሉን ለማሳያ ማረጋገጥ ይቻላል።

ገጽ 100 ስርዓት ማስፈጸም ማረጋገጫ ማረጋገጥ

ဒါ့အားဖြင့် y_T ကို ရှာရန်

$$y_T = \frac{-k_{2T} \frac{Q}{T} - M_T \cosh \frac{a}{2} - \frac{2M_T k_{2T}}{T} \frac{a}{l_T} \sinh \frac{a}{2}}{T \sinh \frac{a}{2} + 2k_{2T} \frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2}} \sinh \frac{a}{l_T} x + \frac{M_T}{T} \cosh \frac{a}{l_T} x + \frac{Q}{2T} x - \frac{M_T}{T}$$

ထိုအားဖြင့် y_T ကို ရှာရန် နှစ်ဖက်ခြား ဖြစ်ပေါ်လာသော အားများကို ထည့်သွင်းစဉ်းစားရမည်။

$$y_{l_T} = \Psi_T = \frac{-k_{2T} \frac{Q}{T} - M_T \cosh \frac{a}{2} - \frac{2M_T k_{2T}}{T} \frac{a}{l_T} \sinh \frac{a}{2}}{T \sinh \frac{a}{2} + 2k_{2T} \frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2}} \sinh \frac{a}{2} + \frac{M_T}{T} \cosh \frac{a}{2} + \frac{Q}{4T} l_T - \frac{M_T}{T}$$

ထို့ကြောင့် Ψ_T ကို ရှာရန်

$$T = \Phi_T = \frac{-k_{2T} \frac{Q}{T} - M_T \cosh \frac{a}{2} - \frac{2M_T k_{2T}}{T} \frac{a}{l_T} \sinh \frac{a}{2}}{T \sinh \frac{a}{2} + 2k_{2T} \frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2}} \frac{a}{l_T} + \frac{Q}{2T}$$

ထို့ကြောင့်

$$y'_{0T} = \Phi_T = \frac{M_T}{k_{1T}}$$

ထို့ကြောင့် y_T ကို ရှာရန်

$$M_T = \frac{-\frac{k_{2T}}{T} \frac{a}{l_T} + \frac{1}{2} \sinh \frac{a}{2} + \frac{k_{2T}}{T} \frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2}}{\frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2} + \frac{a^2}{l_T^2} \frac{2k_{2T}}{T} \sinh \frac{a}{2} + \frac{T}{k_{1T}} \sinh \frac{a}{2} + \frac{2k_{2T}}{k_{1T}} \frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2}} Q$$

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

$$y_T'' - \frac{T}{E_T I_T} y_T = \frac{M_T}{E_T I_T} - \frac{Q}{2E_T I_T} x ; 0 \leq x \leq \frac{l_T}{2}$$

$$a = \sqrt{\frac{T l_T^2}{E_T I_T}}$$

ထို့ကြောင့် y_T ကို ရှာရန်

$$y_T = A_T \sinh \left(\frac{a}{l_T} x \right) + B_T \cosh \left(\frac{a}{l_T} x \right) + \frac{Q}{2T} x - \frac{M_T}{T}$$

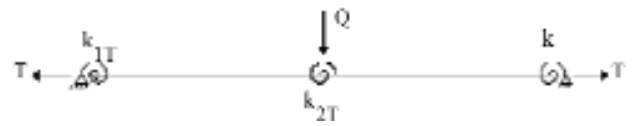
$$x = \frac{l_T}{2} \text{ ။ } x = 0 \text{ ။ } y_T = 0 \text{ ။ } y_T' = 0$$

$$-E_T I_T y_T'' = 2k_{2T} y_T \text{ ။ } M_{int} = 2k_{2T} y_T \text{ ။ } V_T = 0$$

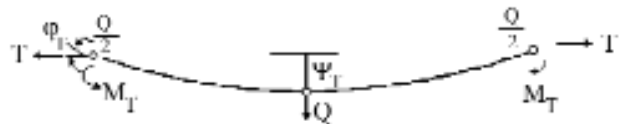
ထို့ကြောင့် A_T နှင့် B_T ကို ရှာရန်

$$B_T = \frac{M_T}{T}$$

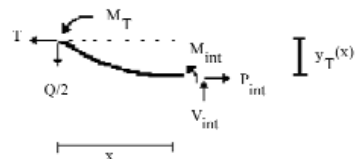
$$A_T = \frac{-k_{2T} \frac{Q}{T} - M_T \cosh \frac{a}{2} - \frac{2M_T k_{2T}}{T} \frac{a}{l_T} \sinh \frac{a}{2}}{T \sinh \frac{a}{2} + 2k_{2T} \frac{a}{l_T} \cosh \frac{a}{2}}$$



ဤပုံသည် အားများကို ဖော်ပြထားသည်။



ဤပုံသည် အားများကို ဖော်ပြထားသည်။



ဤပုံသည် အားများကို ဖော်ပြထားသည်။

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

ထို့ကြောင့် M_T ကို ရှာရန်

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

$$\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \frac{Q \sin \frac{v}{2}}{-2C \frac{v}{1} \cos \frac{v}{2}} + \frac{Ql}{4C} = \frac{Ql}{4C} \left(1 - \frac{\sin \frac{v}{2}}{\frac{v}{2} \cos \frac{v}{2}} \right) \quad \text{㉔}$$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

$$\psi_T = \frac{-k_{2T} Q \sinh \frac{\alpha}{2}}{T^2 \sinh \frac{\alpha}{2} - 2k_{2T} T \frac{\alpha}{1} \cosh \frac{\alpha}{2}} + \frac{Ql}{4T} \quad \text{㉕}$$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

$$\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \frac{Q \sinh \frac{\alpha}{2}}{-2T \frac{v}{1} \cosh \frac{\alpha}{2}} + \frac{Ql}{4T} = \frac{Ql}{4T} \left(1 - \frac{\sinh \frac{\alpha}{2}}{\frac{\alpha}{2} \cosh \frac{\alpha}{2}} \right) \quad \text{㉖}$$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

$$\frac{Ql}{4T} - \left(1 - \frac{\sinh \frac{\alpha}{2}}{\frac{\alpha}{2} \cosh \frac{\alpha}{2}} \right) = \frac{Ql}{4C} \left(1 - \frac{\sin \frac{v}{2}}{\frac{v}{2} \cos \frac{v}{2}} \right) \quad \text{㉗}$$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

$$\left(\frac{v}{2} \right)^3 = \left(\frac{\alpha}{2} \right)^3 \quad \text{㉘}$$
$$\tan \frac{v}{2} - \frac{v}{2} = \tanh \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2}$$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \psi_T$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

∴ $\lim_{k_{2c} \rightarrow \infty} \psi_C = \psi_C$

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

$$\psi_C = \frac{k_{2c} Q \sin \frac{v}{2}}{C^2 \sin \frac{v}{2} - 2k_{2c} C \frac{v}{1} \cos \frac{v}{2}} + \frac{Ql}{4C} \quad \text{㉙}$$

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

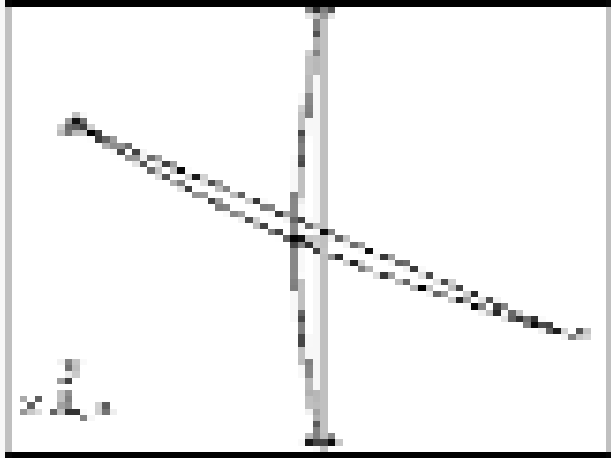
At " ψ_C " ψ_C " ψ_C "

$$P_{cr} = 0.00029620\delta \quad v = \sqrt{\frac{PL^2}{EI}} =$$

$$\sqrt{\frac{(0.00029620)(300)^2}{(1)(1)}} = 5.163$$

28)

ሰላሳ ስራ ለመገኘት ለሰነድ (v=5.02) ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ



ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

$$\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \phi_C = \frac{Q + 2M_C \frac{v}{1} \frac{\sin \frac{v}{2}}{2} \frac{v}{1} + \frac{Q}{2C}}{-2 \frac{v}{1} C \cos \frac{v}{2} \frac{v}{1} + \frac{Q}{2C}} = 0$$

27)

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

$$M_C = \frac{1 - \cos \frac{v}{2}}{2 \sin \frac{v}{2}} \frac{1}{v} Q$$

28)

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

$$\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_C = \frac{Ql}{4C} \left(\frac{\frac{v}{4} - \tan \frac{v}{4}}{\frac{v}{4}} \right)$$

29)

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

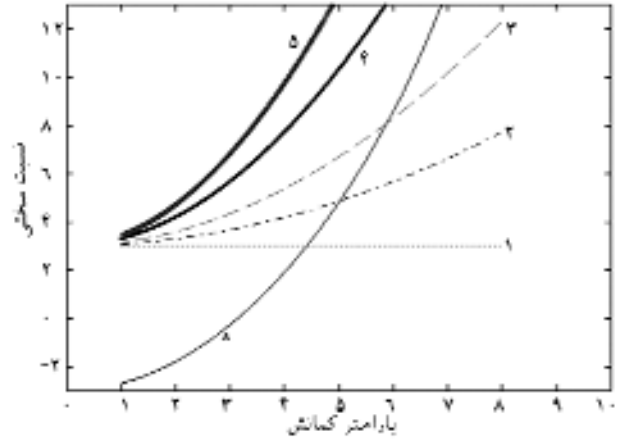
ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ



ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

ሰነድ ለመገኘት ለሰነድ ስራው ስለተሰጠ ስራው ስለተሰጠ

***** ELIF STLUZER IN STES ATAD FO XEDNI *****

EVITAJUMUC PETSBUS PETS DAOL OERFEMIT TES

1 3.0-E02985.0 1 1 1 1

$$\left(\frac{v}{2}\right)^2 = \frac{\left(\frac{\alpha}{2}\right)^3}{\alpha - \tanh \frac{\alpha}{2}}$$

ይል

$$\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \frac{Ql}{4T} \left(\frac{\alpha - \tanh \frac{\alpha}{4}}{\frac{\alpha}{4}} \right)$$

ያሁኑው ዕቅድ ለመገምገማት ይጠቀሳል

ይህ

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

$$\lim_{k_{2T} \rightarrow \infty} \psi_T = \frac{Ql}{4T} \left(\frac{\alpha - \tanh \frac{\alpha}{4}}{\frac{\alpha}{4}} \right)$$

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

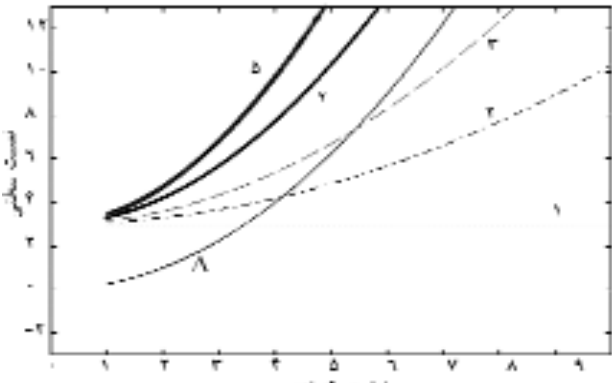
ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

$$\frac{\left(\frac{v}{4}\right)^3}{\tan \frac{v}{4} - \frac{v}{4}} = \frac{\left(\frac{\alpha}{4}\right)^3}{\tanh \frac{\alpha}{4} - \frac{\alpha}{4}}$$

ይል

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን



ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ከላይ ለታሰቡት

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

ይህ ስሌት የሚያሳየው የሰው ልማት ሲሆን

- 4.Picard, A and Bealieu, D.(1987). Design of Diagonal Cross Bracing, Part 1: Theoretical Study. ASIC, Engineering Journal Vol.24, No.3. pp122 -126.
- 5.Stoman, S. H. (1988). Stability Criteria for X-Bracing Systems. ASCE, Journal of Engineering Mechanics. Vol.114 No. 8.pp 1426 -1434.
- 6.Stoman, S. H. (1989). Effective Length Spectra for Cross Bracings. ASCE, Journal of Structural Engineering. Vol.115 No.12. pp 3112 -3122.
- 7.Wang, D. Q. and Boresi, A. P.(1992). Theoretical Study of Stability Criteria for X - Bracing Systems. ASCE, Journal of Engineering Mechanics. Vol.118, No. 7.pp1357 -1364.
- 8.Segal, F., Levy, R. and Rutenberg, A. (1994). Design of Imperfect Cross Bracings. ASCE, Journal of Engineering Mechanics. Vol.120, No. 5. pp 1057 -1075.
- 9.Chen, W.F., and Lui, E. M. (1987). Structural Stability. Elsevier Science Publishing Co., New York, N. Y., pp 45 -140.
- 10.Timoshenko, S. P. and Gere, J. M. (1961). Theory of Elastic Stability. Mc Graw - Hill Book Co., New York, N. Y., pp 46 -162. ◀

ብሎ ማረጋገጥ ይቻላል። ለሌሎች ማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።

አጠቃላይ ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።

ገጽ ፡ ብዕርጎች

- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።
- ብዕርጎች ለማረጋገጥ ደጋግቶ ማረጋገጥ ይቻላል።

ገጽ ፡ ማረጋገጥ

- 1.Knapp, A.E. and Dixon, D.A. (1973). The Use of X - Bracing in Fixed Offshore Platforms. Society of Petroleum Engineering Journal. April, pp 75 -83.
- 2.De Wolf, J. T. and Pelliccione, J.F. (1979). Cross -Bracing Design. ASCE, Journal of the Structural Division. Vol.105, ST7.pp 1379 -1391.
- 3.Kitipornchai, S. and Finch, D. L. (1986). Stiffness Requirements for Cross Bracing. ASCE, Journal of Structural Engineering. Vol.112, No.12. pp 2702 -2707.