

Tabulka 10.1. Počet neznámých parametrů deformace

Případ připojení	Schéma připojení	Popis připojení	Neznámé parametry deformace	
			počet	druh
1		monolitický styčník	3	u, w, φ
2		kloubový styčník	2	u, w
3		monolitický styčník podepřený kyvným prutem	2	w, φ
4		kloubový styčník podepřený kyvným prutem	1	u
5		monolitický styčník podepřený pevným kloubem	1	φ
6		monolitický styčník vetknutý	0	–
7		vetknutí	0	–
8		* neposuvný kloub	1	φ
			0	–
9		* posuvný kloub	2	u, φ
			1	u

* U případů podepření 8, 9 první varianta uvažuje ve výpočtu oboustranně pružně upnutý prut, druhá varianta uvažuje jednostranně kloubově připojený prut do podpory, u níž se $\varphi \neq 0$ neuvažuje jako neznámý parametr deformace.

●
$$n_p = 3t + 2k + p - p_v, \quad (10.6)$$
 v němž značí:

- t – počet monolitických (tuhých) styčníků,
- k – počet kloubových styčníků,
- p – počet jednoduchých posuvných podepření (kyvný prut, posuvný kloub), viz případ 9 v tabulce 10.1,
- p_v – počet vnějších vazeb umístěných u styčníků a přepočtených na jednonásobné vazby, viz případy 3 až 5 v tabulce 10.1.

Prutová soustava na obr. 10.6a má podle vztahu (10.6) $t = 4$, $k = 1$, $p = 0$, $p_v = 1$ a $n_p = 3 \cdot 4 + 2 \cdot 1 + 0 - 1 = 13$.

Výše popsáný výpočtový model rovinné prutové soustavy je základem pro obecnou deformační metodu, jejíž detailní výklad je uveden v kapitole 11.