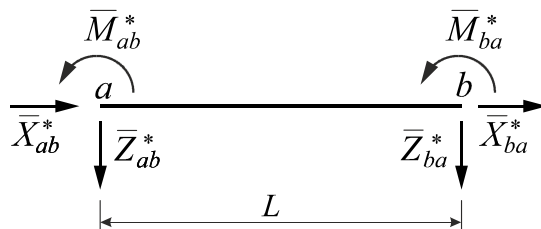
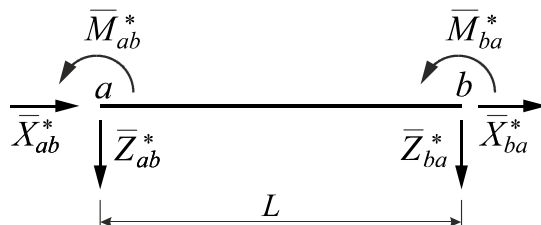


Tabulka 11.2. Primární vektory koncových sil prutu $\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \{\bar{X}_{ab}^*, \bar{Z}_{ab}^*, \bar{M}_{ab}^*, \bar{X}_{ba}^*, \bar{Z}_{ba}^*, \bar{M}_{ba}^*\}^T$ konstantního průřezu



(a) Plné spojité zatížení		(b) Osamělá síla	
$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} -nL/2 \\ -qL/2 \\ qL^2/12 \\ -nL/2 \\ -qL/2 \\ -qL^2/12 \end{Bmatrix}$	$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} -nL/2 \\ -5qL/8 \\ qL^2/8 \\ -nL/2 \\ -3qL/2 \\ 0 \end{Bmatrix}$	$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} -F''b/L \\ -F'b^2(L+2a)/L^3 \\ F'ab^2/L^2 \\ -F''a/L \\ -F'a^2(L+2b)/L^3 \\ -F'a^2b/L^2 \end{Bmatrix}$	$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} -F''b/L \\ -F'b(3L^2-b^2)/(2L^3) \\ F'ab(L+b)/(2L^2) \\ -F''a/L \\ -F'a^2(3L-a)/(2L^3) \\ 0 \end{Bmatrix}$

Tabulka 11.5. Primární vektory koncových sil prutu $\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \{\bar{X}_{ab}^*, \bar{Z}_{ab}^*, \bar{M}_{ab}^*, \bar{X}_{ba}^*, \bar{Z}_{ba}^*, \bar{M}_{ba}^*\}^T$ konstantního průřezu od změny teploty



(a) Prut oboustranně monoliticky připojený	(b) Prut pravostranně kloubově připojený	(c) Prut levostranně kloubově připojený
$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} EA\alpha_t\Delta t_0 \\ 0 \\ \frac{EI\alpha_t\Delta t_1}{h} \\ -EA\alpha_t\Delta t_0 \\ 0 \\ -\frac{EI\alpha_t\Delta t_1}{h} \end{Bmatrix}$	$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} EA\alpha_t\Delta t_0 \\ -\frac{3EI\alpha_t\Delta t_1}{2hL} \\ \frac{3EI\alpha_t\Delta t_1}{2h} \\ -EA\alpha_t\Delta t_0 \\ \frac{3EI\alpha_t\Delta t_1}{2hL} \\ 0 \end{Bmatrix}$	$\bar{\mathbf{R}}_{ab}^* = \begin{Bmatrix} EA\alpha_t\Delta t_0 \\ \frac{3EI\alpha_t\Delta t_1}{2hL} \\ 0 \\ -EA\alpha_t\Delta t_0 \\ -\frac{3EI\alpha_t\Delta t_1}{2hL} \\ -\frac{3EI\alpha_t\Delta t_1}{2h} \end{Bmatrix}$
$\Delta t_0 = \frac{\Delta t_d + \Delta t_h}{2}, \quad \Delta t_1 = \Delta t_d - \Delta t_h$		