

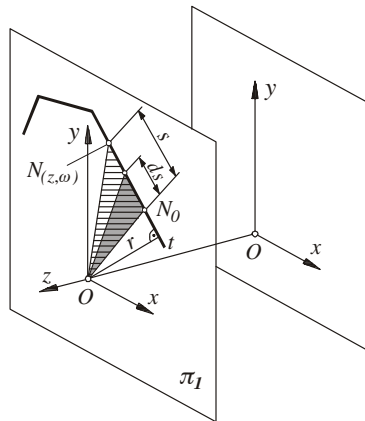
3.7 Sektorska koordinata

Uobičajeno je da se položaj neke tačke u prostoru određuje pomoću Dekartovih pravouglanih koordinata. Međutim, opisivanje geometrijskih stanja može da bude prikladnije korišćenjem drugih specifičnih koordinatnih sistema, kojim se to stanje najjednostavnije opisuje. Kao što je promena normalnih napona usled klasičnog savijanja nekog nosača, duž konture poprečnog preseka, direktno proporcionalna Dekartovoj koordinati položaja svake tačke konture u odnosu na težište preseka, tako je kod uvijanja tankih profila, usled pojave deplanacije, karakter ove geometrijske promene po konturi poprečnog preseka adekvatno opisan sa sektorskom koordinatom.

Veličina sektorske koordinate definisana je izrazom:

$$\omega = \int_0^s r ds \quad (3.123)$$

Numerička vrednost sektorske koordinate jednaka je dvostrukoj površini sektora od neke početne tačke N_0 (od koje se počinje merenje tekuće koordinate konture "s"), do posmatrane tačke N (Sl. 3.27).

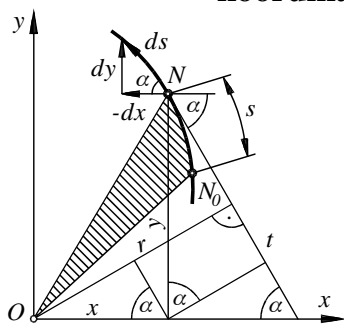


Sl. 3.27

r – je normalno rastojanje od tangente konture "t" u tački konture saglasno koordinati "s", do pola O .

Pozitivan smer koordinate obilaska konture "s" je kretanje suprotno kretanju kazaljki na časovniku oko pola O .

3.7.1. Veza između sektorske koordinate i pravouglanih koordinata



Sl. 3.28

Normalno rastojanje od tangente konture u ta-ki N određene sa koordinatom "s" do ta-ke (pola) O (Sl. 3.28), iznosi:

$$r = x \sin \alpha + y \cos \alpha.$$

Kako su:

$$\cos \alpha = -\frac{dx}{ds} \text{ i } \sin \alpha = \frac{dy}{ds}, \text{ dobija se da je}$$

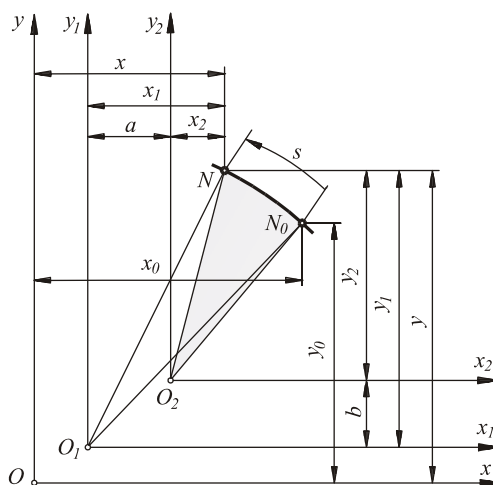
$$r = x \frac{dy}{ds} - y \frac{dx}{ds}. \quad (3.124)$$

Zamenom (3.124) u (3.123), dobija se potrebna relacija:

$$\omega = \int_0^s r ds = \int_0^s \left(x \frac{dy}{ds} - y \frac{dx}{ds} \right) ds = \int_0^s (x dy - y dx). \quad (3.125)$$

3.7.2. Veza između sektorskih koordinata formiranih za paralelne koordinatne sisteme

S obzirom na dalja izlaganja, potrebno je uspostaviti vezu između sektorskih koordinata formiranih za dva pola (O_1 i O_2), koji su postavljeni u globalnom koordinatnom sistemu xOy , odnosno za konfiguraciju prikazanu na (Sl. 3.29).



Sl. 3.29

Oznake na (Sl. 3.29) predstavljaju:

O_1 – prvobitni pol sektorske koordinate,

O_2 – novi pol sektorske koordinate,

a, b – koordinate O_2 u odnosu na O_1 ,

O – početak, za sada proizvoljnog, globalnog koordinatnog sistema, koji će kasnije biti postavljen u težište konture,

x_0, y_0 – koordinata težište N_0 u odnosu na koordinatni sistem xOy ,

x, y – tekuće koordinate težište N , saglasno "s" u odnosu na xOy ,

x_1, y_1 – tekuće koordinate težište N , saglasno "s", u odnosu na $x_1O_1y_1$,

x_2, y_2 – tekuće koordinate težište N , saglasno "s", u odnosu na $x_2O_2y_2$,

$$x_2 = x_1 - a,$$

$$y_2 = y_1 - b.$$

(3.126)

Svi koordinatni sistemi moraju biti paralelni. Sektorska koordinata proizvoljne težište konture N , izražena preko pravouglanih linijskih koordinata za novi pol O_2 (prema izrazu 3.124) glasi:

$$\omega_2 = \int_0^s r_2 ds = \int_0^s (x_2 dy - y_2 dx) = \int_0^s (x_1 dy - y_1 dx) - \int_0^s a dy + \int_0^s b dx,$$

jer je kod paralelnih koordinatnih sistema $dx_2 = dx_1 = dx$, $dy_2 = dy_1 = dy$, pa je konačno:

$$\omega_2 = \omega_1 - a(y - y_0) + b(x - x_0), \tag{3.127}$$

gde je ω_1 – je sektorska koordinata težište N u odnosu na prvobitni pol O_1 , izražena preko linijskih koordinata.