

Minimálne plochy v architektúre

Seminár matematicko-počítačového modelovania

M. Húska, M. Medľa, K. Mikula,

P. Novysedlák, M. Remešíková

Prútové konštrukcie – škrupiny

- Konštrukcie s vopred zadaným tvarom obvodovej línie



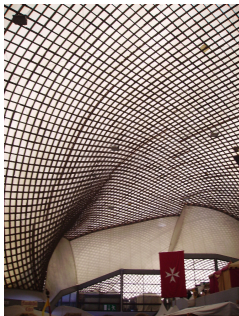
Prútové konštrukcie – škrupiny



Výstavný pavilón, Rusko



Auditórium MIT, USA



Herzogenriedpark, Nemecko



Phoenix TV, Japonsko

Ťahané konštrukcie

- Konštrukcie s niekoľkými bodmi upevnenia



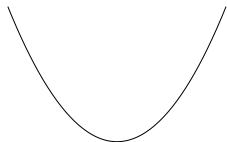
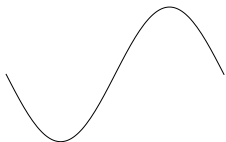
Olympijský štadión, Mníchov,
Nemecko.



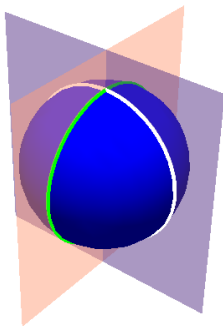
Šanghajský bulvár,
EXPO 2010, Šanghaj.

Krivost', stredná krivosť plochy

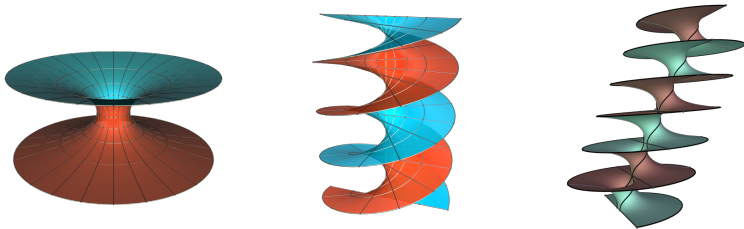
- Krivosť k – funkcia popisujúca priebeh zakrivenia krivky



- Stredná krivosť plochy $H = \frac{k_{min} + k_{max}}{2}$



- Minimálna plocha – plocha s nulovou strednou krivosťou



- Klúčový problém – rovnomerné alebo čiastočne rovnomerné rozmiestnenie uzlov v sieti
 - zníženie výrobných nákladov - sériová výroba
 - menšie množstvo odpadu pri výrobe
 - ochrana životného prostredia



Heilmaier Memorial Bandstand, Minnesota

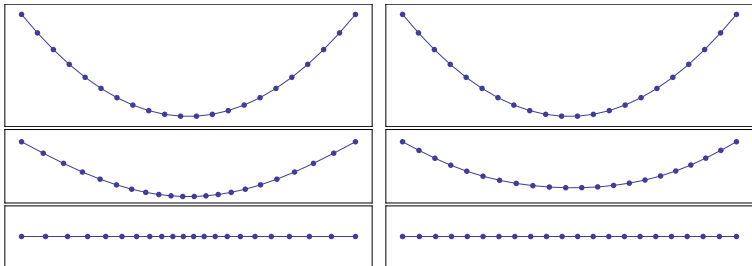
Matematický model

- Reprezentácia plochy sieťou kriviek
- Vývoj jednej samostatnej krivky:

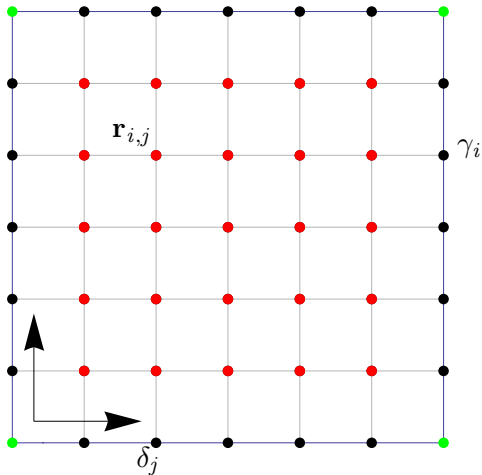
$$\partial_t \mathbf{r} = \epsilon k \mathbf{N} = \epsilon \partial_{ss} \mathbf{r}$$

- Model s tangenciálnym členom:

$$\partial_t \mathbf{r} = \epsilon k \mathbf{N} + \alpha \mathbf{T}$$



- Rozdelenie uzlov v sieti kriviek



- Vývoj siete kriviek:

$$\partial_t \gamma_i = \epsilon_{\gamma_i} \partial_{ss} \gamma_i + \alpha_{\gamma_i} \mathbf{T}_{\gamma_i}$$

$$\partial_t \delta_j = \epsilon_{\delta_j} \partial_{ss} \delta_j + \alpha_{\delta_j} \mathbf{T}_{\delta_j}$$

zviazanie kriviek v uzlových bodoch

$$\mathbf{r}_{i,j}^t = \gamma_i(t, z_{ij}) = \delta_j(t, u_{ji})$$

- Pre rohové uzly – Dirichletova OP:

$$\gamma_0(a_0) = \delta_0(c_0) = R_{NW}$$

$$\gamma_0(b_0) = \delta_{m_2}(c_{m_2}) = R_{SW}$$

$$\gamma_{m_1}(a_{m_1}) = \delta_0(d_0) = R_{NE}$$

$$\gamma_{m_1}(b_{m_1}) = \delta_{m_2}(d_{m_2}) = R_{SE}$$

- Pre okrajové krivky – podmienka podľa typu konštrukcie

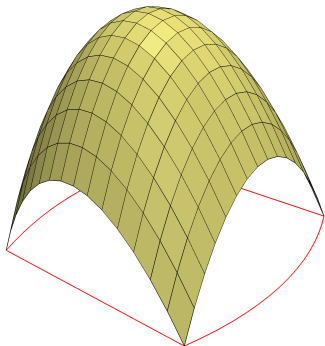
- Vývoj okrajových kriviek

$$\partial_t \gamma_0 = \bar{\mathbf{v}}_N + \alpha_{\gamma_0} \mathbf{T}_{\gamma_0}$$

$$\partial_t \gamma_{m_1} = \bar{\mathbf{v}}_S + \alpha_{\gamma_{m_1}} \mathbf{T}_{\gamma_{m_1}}$$

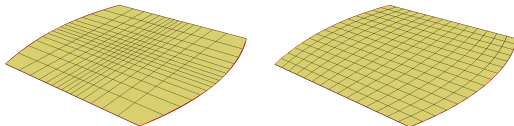
$$\partial_t \delta_0 = \bar{\mathbf{v}}_W + \alpha_{\delta_0} \mathbf{T}_{\delta_0}$$

$$\partial_t \delta_{m_2} = \bar{\mathbf{v}}_E + \alpha_{\delta_{m_2}} \mathbf{T}_{\delta_{m_2}}$$

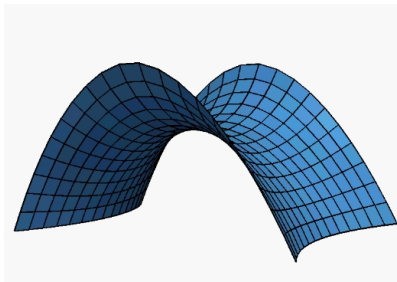


Vývoj průtovej konštrukcie

- Vývoj plochy z priestoru do roviny

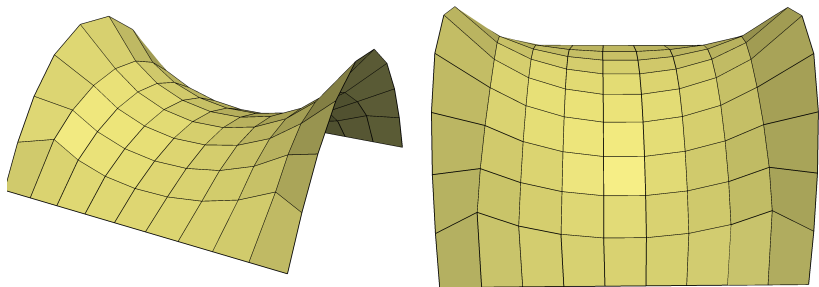


- Vývoj popisujúci reálnu konštrukciu



Návrh prútovej škrupiny

- Konštrukcia s rovnakými vzdialenosťami medzi vnútornými uzlami



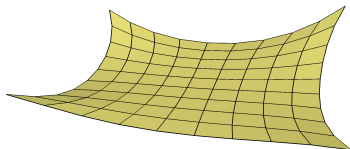
- Vývoj krajných bodov kriviek

$$\partial_t \gamma_i(t, a) = \nu \mathbf{T}_{\gamma_i}(t, a)$$

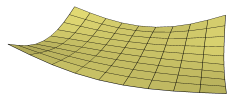
$$\partial_t \gamma_i(t, b) = -\nu \mathbf{T}_{\gamma_i}(t, b)$$

$$\partial_t \delta_j(t, c) = \nu \mathbf{T}_{\delta_j}(t, c)$$

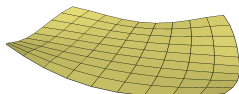
$$\partial_t \delta_j(t, d) = -\nu \mathbf{T}_{\delta_j}(t, d)$$



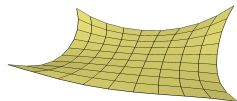
- Vplyv parametra ν na zakrivenie okrajových kriviek.



$$\nu = 0.0$$



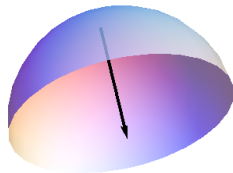
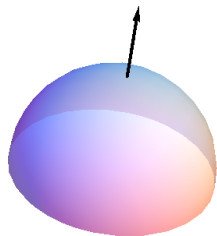
$$\nu = -0.015$$



$$\nu = 0.02$$

Evolúcia plochy riadená strednou krivosťou

- $\partial_t S = -2HN$
 - t – čas
 - S – polohový vektor plochy
 - H – stredná krivosť plochy
 - N – jednotková vonkajšia normála k ploche



Potreba tangenciálneho člena

- Distribúcia bodov pozdĺž kriviek na ploche
- $\partial_t S = -2HN + \alpha T$

