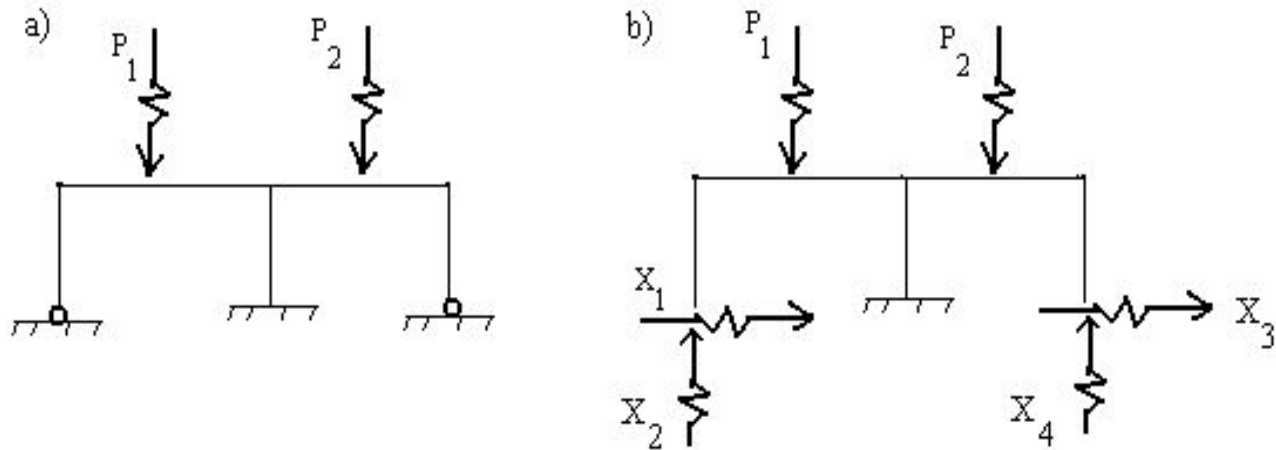


Динамический расчет рам по методу сил



$$x_1 \delta_{11} + x_2 \delta_{12} + x_3 \delta_{13} + x_4 \delta_{14} + \Delta_{1p} = 0$$

$$x_1 \delta_{21} + x_2 \delta_{22} + x_3 \delta_{23} + x_4 \delta_{24} + \Delta_{2p} = 0$$

$$x_1 \delta_{31} + x_2 \delta_{32} + x_3 \delta_{33} + x_4 \delta_{34} + \Delta_{3p} = 0$$

$$x_1 \delta_{41} + x_2 \delta_{42} + x_3 \delta_{43} + x_4 \delta_{44} + \Delta_{4p} = 0$$