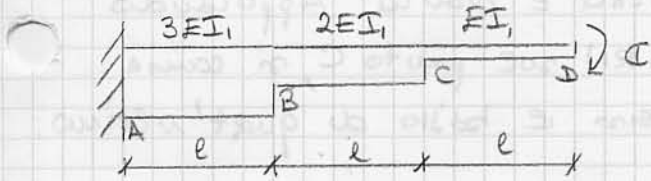


ESERCIZIO 1 - Per la trave a mensola ed il carico di figura, determinare la rotazione e lo spostamento nel punto D.

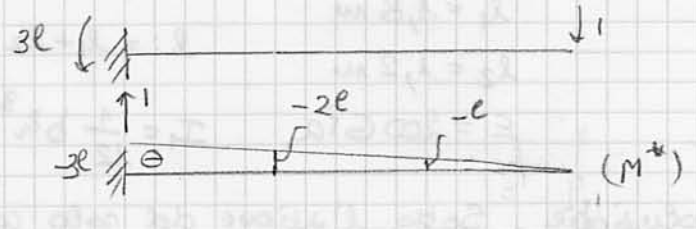
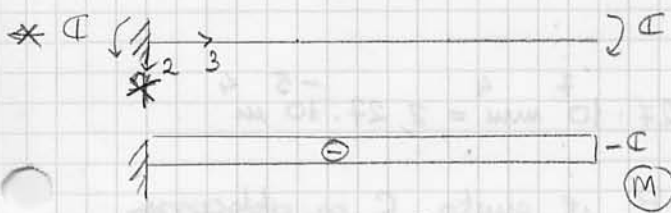


Soluzione

Calcolo dello spostamento verticale in D:

sistema di spostamenti - deformazioni

sistema di forze - tensioni



ELV:

$$L_e = 1 \cdot \Delta_D$$

$$L_i = \int_0^{3e} \frac{1}{(3EI)} M M^* dx_3 = -\frac{P}{EI_1} \left[\frac{l}{2} (-l) \right] - \frac{P}{2EI_1} \left[\frac{1}{2} l (-3e) \right] - \frac{P}{3EI_1} \left[\frac{1}{2} l (-5e) \right]$$

$$= +\frac{P l^2}{2EI_1} \left[1 + \frac{3}{2} + \frac{5}{3} \right] = \frac{25}{12} \frac{P l^2}{EI_1}$$

Calcolo della rotazione in D:

sistema di spostamenti - deformazioni

sistema di forze - tensioni

(vedi sopra)

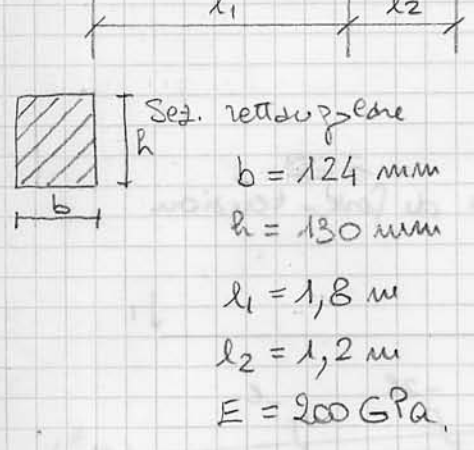


ELV:

$$L_e = 1 \cdot \theta_D$$

$$L_i = +\frac{P}{EI_1} \left[\frac{l}{3} + \frac{l}{2} + l \right] = \frac{11}{6} \frac{P l}{EI_1}$$

ESERCIZIO 2. Un manivello idraulico può essere usato per sollevare il punto B della trave a mensola ABC. La trave è inizialmente rettilinea, orizzontale e scarica. Applicando un carico $P = 20 \text{ kN}$ sul punto C, si causa un momento verso il basso di quest'ultimo. Determinare:



- Determinare:
- di quanto deve essere innalzato il punto B per far tornare il punto C nella posizione iniziale;
 - il valore finale delle reazioni in B.

$l_i = l_1 + l_2$
 $I_1 = \frac{1}{12} b h^3 = 2,27 \cdot 10^7 \text{ mm}^4 = 2,27 \cdot 10^{-5} \text{ m}^4$

Soluzione. Sotto l'azione del solo carico P , il punto C si abbassa della quantità δ_c^P , che si calcola come segue:

• Sistema di spost-def.: ELV: $L_e = 1 \cdot \delta_c^P$
 $L_i = \frac{1}{EI} \int_0^l (-Pe) \cdot (-Pe) dx = \frac{Pe^2 l}{2EI}$

• Sistema di forze-tens.: $L_i = \frac{1}{EI} \int_0^l (-e) \cdot (-Pe) dx = \frac{Pe^2 l}{2EI}$

$\rightarrow \delta_c^P = \frac{Pe^2 l}{3EI}$

Sotto l'azione della sola spinta X , del manivello il punto C si solleva della quantità δ_c^X , che si calcola come segue:

• Sistema di spost-def.: ELV: $L_e = 1 \cdot \delta_c^X$
 $L_i = \int_0^{l_1} \frac{1}{EI} (X x_3') (l_2 + x_3') dx_3' + \int_{l_1}^{l_1+l_2} \frac{1}{EI} (X x_3') (x_3') dx_3'$
 $= \frac{X}{EI} \left[l_2 \frac{x_3'^2}{2} + \frac{x_3'^3}{3} \right]_0^{l_1} + \frac{X}{EI} \left[\frac{l_1^2 l_2}{2} + \frac{l_1^3}{3} \right]$

• Sistema di forze-tens.: $L_i = \frac{1}{EI} \int_0^{l_1} e (l_2 + x_3') dx_3' + \frac{1}{EI} \int_{l_1}^{l_1+l_2} e x_3' dx_3'$

Affinché δ_c^P sia uguale a δ_c^X occorre che X sia tale che:
 $\frac{Pe^2 l}{3EI} = \frac{X}{EI} \left[l_1 l_2 + \frac{l_1^3}{3} \right] \rightarrow X = \frac{2P (l_1 + l_2)^2}{l_1^2 (2l_1 + 3l_2)} = 46,3 \text{ kN}$

L'innalzamento del punto B per far tornare C nella posizione iniziale è allora:

$\delta_B^X = \frac{X l_1^3}{3EI} = \frac{46,3 \cdot 10^3 \cdot (1,8)^3}{3 \cdot 200 \cdot 10^9 \cdot 2,27 \cdot 10^{-5}} = 1,98 \text{ cm}$