

GEOMETRIA DELLE AREE

1) MOMENTI STATICI O MOMENTI DEL I° ORDINE

$$S_1 = \int_A x_2 \, dA \quad ; \quad S_2 = \int_A x_1 \, dA$$

① Segno: fissato un sistema di riferimento 1,2 nella figura i segni dei due momenti statici sono di seguito riassunti

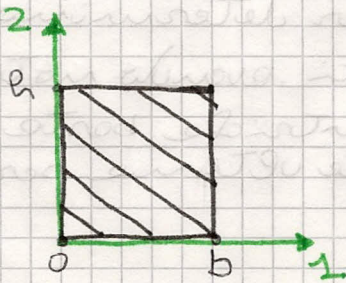
$S_1 > 0$	$S_1 > 0$
$S_2 < 0$	$S_2 > 0$
$S_1 < 0$	$S_1 < 0$
$S_2 < 0$	$S_2 > 0$

osservazione

Una figura potrebbe stare in più di un quadrante.

② Analisi delle figure semplici

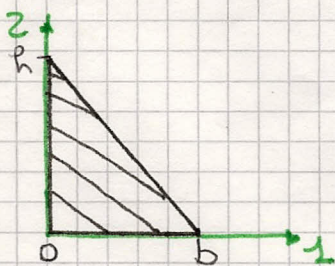
a) Rettangolo



$$S_1 = \int_A x_2 \, dA = \int_0^b \int_0^h x_2 \, dx_2 \, dx_1 = b \frac{h^2}{2}$$

$$S_2 = \int_A x_1 \, dA = \int_0^b \int_0^h x_1 \, dx_2 \, dx_1 = h \frac{b^2}{2}$$

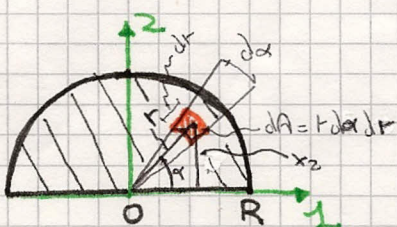
b) Triangolo



$$S_1 = \int_A x_2 \, dA = \frac{1}{6} b h^2$$

$$S_2 = \int_A x_1 \, dA = \frac{1}{6} b^2 h$$

c) Semicerchio (in coordinate polari)

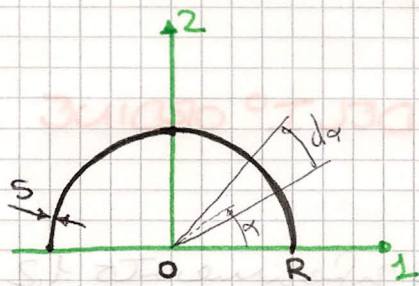


$$S_1 = 2 \int_0^R \int_0^{\pi/2} x_2 \, r \, d\alpha \, dr = 2 \left(\int_0^R r^2 \, dr \right) \left(\int_0^{\pi/2} \cos \alpha \, d\alpha \right)$$

$$= 2 \frac{R^3}{3} [-\cos \alpha]_0^{\pi/2} = \frac{2}{3} R^3$$

$$S_2 = \int_0^R \int_0^{\pi/2} x_1 \, r \, d\alpha \, dr = \int_0^R \int_0^{\pi/2} r \cos \alpha \, r \, d\alpha \, dr = 0$$

d) Semicirconferenza



apertore circonferente

$$S_1 = 2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} R \sin \alpha \cdot R d\alpha = 2SR^2$$

③ Utilità nella geometria delle aree:

I momenti statici vengono impiegati per la determinazione delle coordinate baricentriche, nel sistema di riferimento usato per il loro calcolo

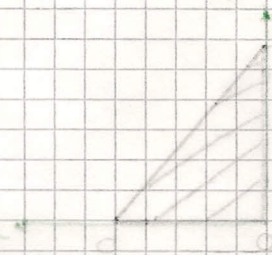
$$X_{1G} = \frac{S_2}{A}$$

$$X_{2G} = \frac{S_1}{A}$$

Con $A =$ area della figura per la quale si vuol determinare il baricentro.

osservazione

Analogamente per determinare i momenti statici, avendo note le coordinate baricentriche, basta moltiplicare queste ultime per l'area della figura.



2 MOMENTI D'INERZIA

$$I_1 = \int_A x_2^2 dA$$

$$I_2 = \int_A x_1^2 dA$$

$$I_{12} = \int_A x_1 x_2 dA$$

Momento d'inerzia polare:

$$I_0 = I_1 + I_2 = \int_A (x_2^2 + x_1^2) dA$$

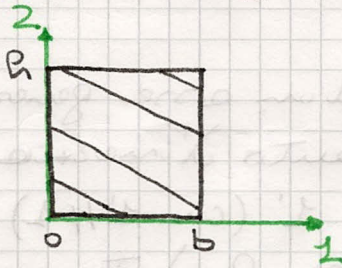
① Segno

I_1 e I_2 sono sempre positivi

I_{12} dipende dalla posizione della figura.

② Analisi di figure semplici

a) Rettangolo

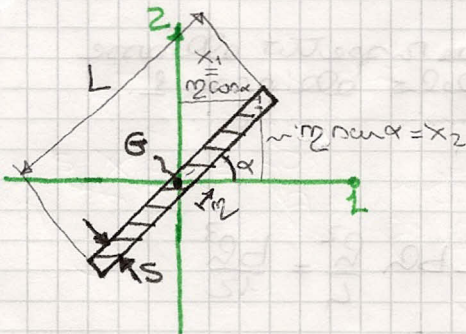


$$I_1 = \int_0^b \int_0^h x_2^2 dA = \frac{bh^3}{3}$$

$$I_2 = \int_0^b \int_0^h x_1^2 dA = \frac{hb^3}{3}$$

$$I_{12} = \int_0^b \int_0^h x_1 x_2 dA = \frac{b^2 h^2}{4}$$

b) asta



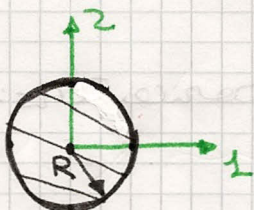
$$I_1 = 2 \int_0^{L/2} \underbrace{(m_2 \sin \alpha)^2}_{x_2^2} \underbrace{dm_2}_{dA} = 2S \sin^2 \alpha \int_0^{L/2} r^2 dr$$

$$= 2S \sin^2 \alpha \frac{1}{3} \left(\frac{L}{2}\right)^3 = \frac{SL^3}{12} (\sin^2 \alpha)$$

$$I_2 = \frac{SL^3}{12} (\cos^2 \alpha)$$

$$I_{12} = 2S \int_0^{L/2} (m_2 \cos \alpha)(m_2 \sin \alpha) dr = \frac{SL^3}{12} \sin \alpha \cos \alpha$$

c) Cerchio

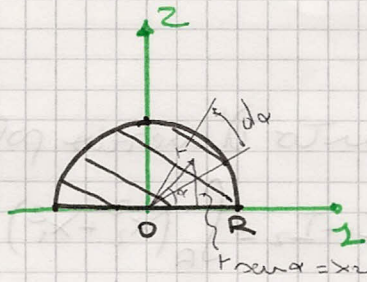


In coordinate polari:

$$I_1 = I_2 = \frac{I_0}{2} = \frac{\pi}{4} R^4$$

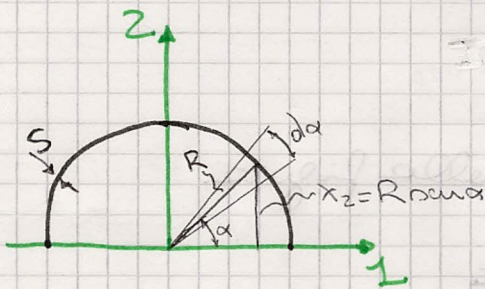
$$I_0 = \int_A (x_1^2 + x_2^2) dA = \int_0^{2\pi} \int_0^R r^2 r dr d\alpha = 2\pi \frac{R^4}{4} = \frac{\pi}{2} R^4$$

d) Semicerchio



$$\begin{aligned}
 I_1 &= 2 \int_0^R \int_0^{\frac{\pi}{2}} (r \cos \alpha)^2 r d\alpha dr = \\
 &= 2 \int_0^R r^3 dr \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\cos \alpha)^2 d\alpha = \\
 &= 2 \frac{R^4}{4} \left[-\frac{\cos \alpha \sin \alpha}{2} + \frac{\alpha}{2} \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{\pi R^4}{8}
 \end{aligned}$$

e) Semicirconferenza



$$\begin{aligned}
 I_1 &= 2 \int_0^{\frac{\pi}{2}} (R \cos \alpha)^2 S R d\alpha = 2 S R^3 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos^2 \alpha d\alpha \\
 &= 2 S R^3 \left[\frac{\alpha}{2} - \frac{\cos \alpha \sin \alpha}{2} \right]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{\pi}{2} S R^3
 \end{aligned}$$

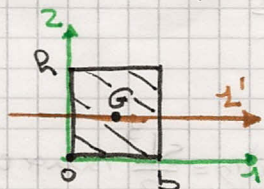
• Teorema del trasporto

Il momento d'inerzia rispetto ad un asse generico z è pari alla somma, del momento d'inerzia fatto rispetto all'asse baricentrico z' (con $z' \parallel z$), con il prodotto dell'area della figura per la distanza al quadrato di $z-z'$.

$$I_z = I_{z'} + A (d_{zz'})^2$$

momento d'inerzia rispetto all'asse baricentrico z' , parallelo all'asse z .

Con riferimento al quadrato rettangolo:



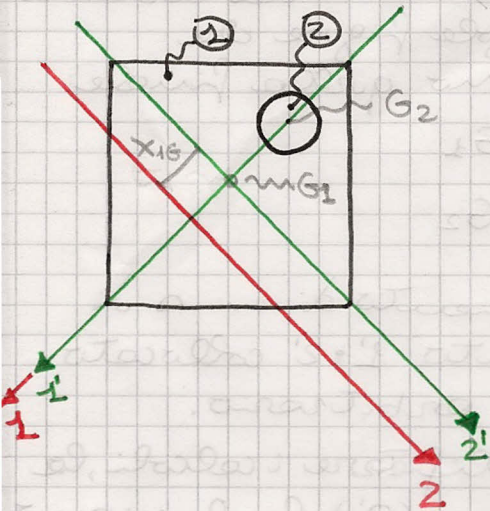
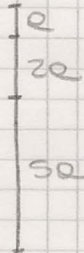
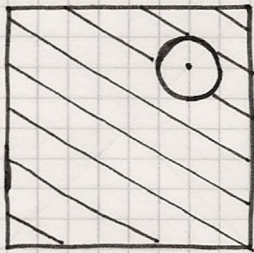
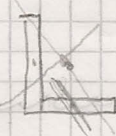
$$I_{z'} = I_z - A (d_{zz'})^2 = \frac{b R^3}{3} - b h \frac{h^2}{4} = \frac{b h^3}{12}$$

momento d'inerzia rispetto all'asse baricentrico z'

Momenti centrifughi rispetto al baricentro:

$$I_{z'z'} = I_{z_2} - A (x_{G1} x_{G2})$$

2) Piastra forata



Svolgimento:

① Determinazione del baricentro delle singole figure che compongono quella finale.

Fig. 1 $\rightarrow G_1$

Fig. 2 $\rightarrow G_2$

② Inserimento di un sistema di riferimento $1', 2'$ collocato in modo arbitrario.

Per semplificare i calcoli la sua origine lo facciamo coincidere con G_1 .

③ Calcolo dei momenti statici:

$$S_{1'} = S_{1'}^{(1)} - S_{1'}^{(2)} = 0 \quad \leftarrow \text{Se } G_1 \text{ che } G_2 \text{ sono collocati sull'asse } 1'$$

Se fig. 2 viene tolta dalla 1

$$S_{2'} = S_{2'}^{(1)} - S_{2'}^{(2)} = 0 - \left[-\frac{\pi a^2 (2a\sqrt{2})}{2} \right] = 2\pi a^3 \sqrt{2}$$

Se la figura 2 è totalmente interna al quadrante di $S_{2'} < 0$

④ Calcolo del baricentro delle figure totale.

$$x_{1G} = \frac{S_{2'}}{A} = \frac{\pi a^2 (2a\sqrt{2})}{64a^2 - \pi a^2} = + \frac{2\pi\sqrt{2}}{64 - \pi}$$

$$x_{2G} = \frac{S_{1'}}{A} = 0$$

⑤ Gli assi principali d'inertia sono 1 e 2 ; i relativi momenti di inerzia vengono così calcolati:

$$I_1 = \frac{1}{12} 2a (8a)^3 - \frac{\pi a^4}{4} = 8 \left(1024 - \frac{\pi}{4} \right) a^4 \approx 1023 a^4$$

$$I_2 = \left[\frac{1}{12} 2a (8a)^3 + 64a^2 \left(a \frac{\pi 2\sqrt{2}}{64 - \pi} \right)^2 \right] - \left[\frac{\pi a^4}{4} + \pi a^2 \left(2\sqrt{2}a + \frac{2\pi 2\sqrt{2}}{64 - \pi} \right)^2 \right]$$

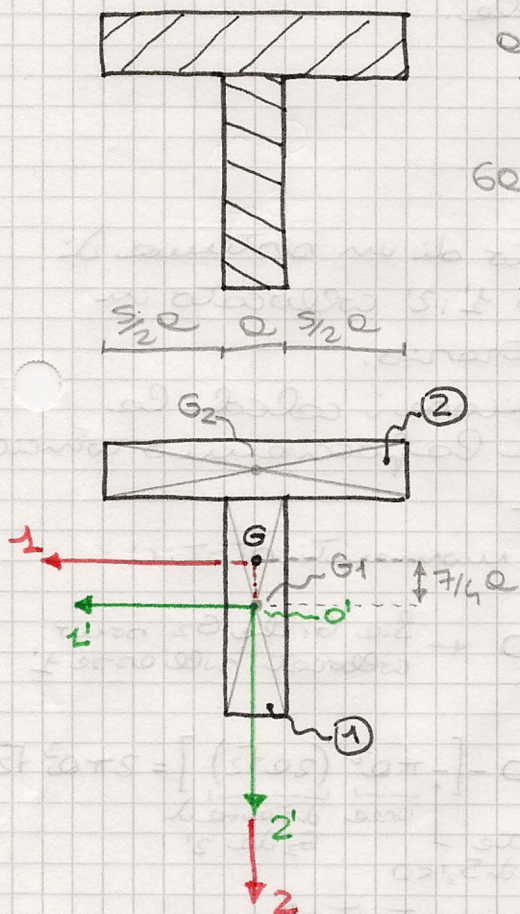
$$= a^4 \left[1024 + \frac{512\pi^2}{(64 - \pi)^2} \right] - \pi a^4 \left[\frac{1}{4} + 8 + \frac{\pi^2 8}{(64 - \pi)^2} + \frac{16\pi}{(64 - \pi)} \right]$$

$$= a^4 \left[1024 - \frac{1}{4} - 8 + \frac{504\pi^2}{(64 - \pi)^2} - \frac{16\pi}{64 - \pi} \right] \approx 1016 a^4$$

Esercizi

Calcolare i momenti principali di inerzia per le seguenti figure:

1) Sezione a T



Svolgimento:

① Determinazione del baricentro delle singole figure che compongono quella finale:

Fig. 1 $\rightarrow G_1$

Fig. 2 $\rightarrow G_2$

② Inserimento di un s.d. riferimento $1'; 2'$ collocato in modo arbitrario.

Per semplificare i calcoli, la sua origine (O') la facciamo coincidere con G_1 .

③ Calcolo dei momenti statici

$$S_{1'} = S_{1'}^{(1)} + S_{1'}^{(2)} = 0 + \left[\underbrace{-6e \cdot e}_{\text{area di (2)}} \cdot \underbrace{\left(3e + \frac{e}{2}\right)}_{\text{distanza di } G_2 \text{ da } 1'} \right] = -21e^3$$

perché l'asse nel baricentro della figura (1) cade nel quadrante di $S_{1'} < 0$

$$S_{2'} = S_{2'}^{(1)} + S_{2'}^{(2)} = 0 \leftarrow \text{perché sia } G_1 \text{ che } G_2 \text{ sono collocati sull'asse } 2'$$

④ Calcolo del baricentro della figura totale.

$$x_{1G} = \frac{S_{2'}}{A_{\text{tot}}} = 0$$

$$x_{2G} = \frac{S_{1'}}{A_{\text{tot}}} = \frac{-21e^3}{12e^2} = -\frac{7}{4}e$$

⑤ Gli assi principali d'inerzia sono 1 e 2 ; i relativi momenti d'inerzia vengono così calcolati:

$$I_1 = \left[\frac{1}{12}e(6e)^3 + 6e \cdot e \cdot \left(\frac{7}{4}e\right)^2 \right] + \left[\frac{1}{12}e^3 \cdot 6e + 6e \cdot e \cdot \left(\frac{7}{4}e\right)^2 \right] = \frac{221}{4}e^4 \approx 55e^4$$

$$I_2 = \frac{1}{12}e(6e)^3 + \frac{1}{12}6e \cdot e^3 = \frac{37}{2}e^4 \approx 18e^4$$