

6° ESERCITAZIONE

Con il metodo delle forze, risolvere le seguenti travature iperstatiche e disegnare i diagrammi quotati di (M, T, N)

Esercizio 1

$$C = 2T \cdot m$$

$$e = 3m$$

si trascurino le deformazioni assiali

Soluzioni

① Equazioni cardinali della statica

$$H_A = 0$$

$$V_A + V_D = 0$$

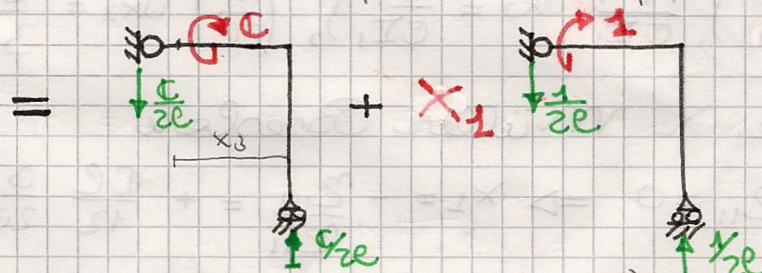
$$(A) \quad -C + V_D \cdot 2e - M_A = 0$$

⇒ Travatura 1 volta iperstatica

Occorre quindi diminuire 1 reazione vincolare per rendere isostatica la travatura.

② Arbitrariamente scegliamus di eliminare M_A attraverso l'inserimento di una cerniera in A.

In tal modo si finisce con un'incognita iperstatica $X_1 = M_A$ e si ottiene la travatura a lato, la quale è scomponibile come segue:

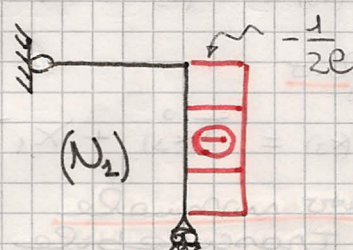
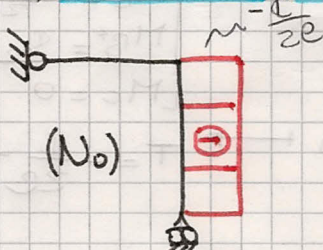


(0) SISTEMA ISOSTATICO
(manca l'incognita iperstatica)

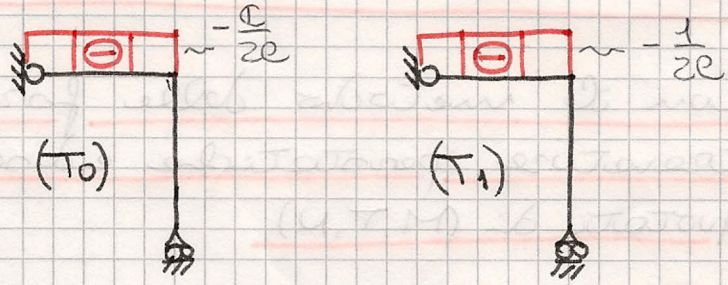
(1) SISTEMA AUSILIARIO
(l'unica forza agente è l'incognita iperstatica)

③ Sviluppo dei diagrammi di sollecitazione:

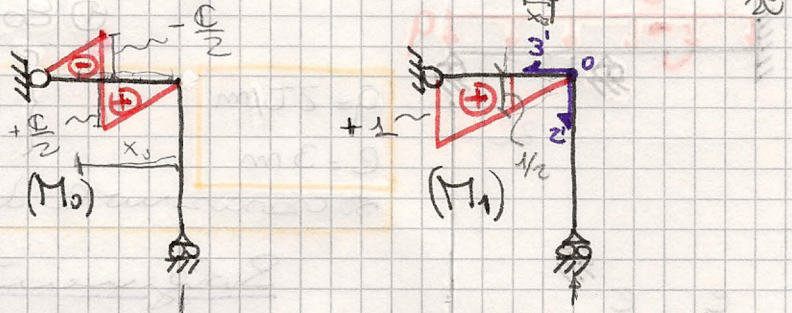
a) SFORTE NORMALI



b) TAGLIO



c) MOMENTO FLETTENTE



4) Calcolo dei coefficienti η (trascurando le def. assiali)

a) Si fissa un sistema di riferimento (z', x') , per il calcolo degli η , il cui centro coincide con il punto in cui si annulla il momento $(\frac{3}{2}, \frac{1}{2})$.

b) Calcolo degli η

$$\eta_{10} = \int_0^{2e} \frac{M_1 M_0}{EI_1} dx_3 = \frac{1}{EI_1} \int_0^{2e} M_1 M_0 dx_3 = \frac{1}{EI_1} \left[\int_0^{2e} \frac{x_3}{2e} \cdot \frac{C}{2e} x_3 dx_3 + \int_0^{2e} \frac{x_3}{2e} \left(-\frac{C}{2e} + \frac{Cx_3}{2e} \right) dx_3 \right]$$

$$= \frac{1}{EI_1} \left[\frac{C}{4e^2} \cdot \frac{e^3}{3} + \frac{C}{2e} \left[\frac{x_3^3}{6e} - \frac{x_3^2}{2} \right]_0^{2e} \right] = -\frac{1}{12} \frac{Ce}{EI_1}$$

$$\eta_{11} = \int_0^{2e} \frac{M_1 M_1}{EI_1} dx_3 = \frac{1}{EI_1} \int_0^{2e} \left(\frac{x_3}{2e} \right)^2 dx_3 = \frac{2e}{3EI_1}$$

5) Equazione di Müller Breslau

$$\eta_{10} + x_1 \eta_{11} = 0 \Rightarrow x_1 = -\frac{\eta_{10}}{\eta_{11}} = + \frac{Ce}{12} \frac{3}{2e} = + \frac{C}{8}$$

6) Calcolo delle sollecitazioni totali

(applicando il principio di sovrapposizione degli effetti)

■ Momento flettente:

$$M(x_3) = M_0(x_3) + x_1 M_1(x_3)$$

$$\begin{cases} M_A = +C/8 & M_1 \text{ in } x_3 = e \\ M_B = -\frac{C}{2} + \frac{x_1}{2} = -7/16 \cdot C \\ M_B^+ = \frac{C}{2} + \frac{x_1}{2} = +9/16 \cdot C \\ M_C = 0 \end{cases}$$

■ Taglio

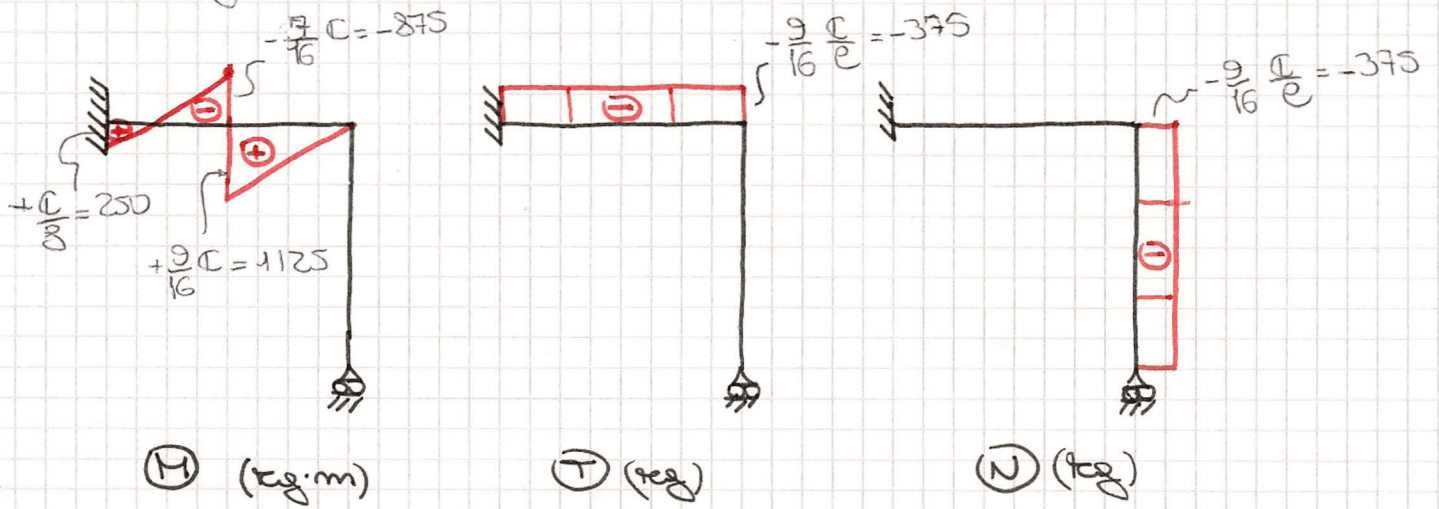
$$T(x_3) = T_0(x_3) + x_1 T_1(x_3)$$

$$T = -\frac{C}{2e} - \frac{x_1}{2e} = -\frac{9}{16} \frac{C}{e}$$

Porto normale

$$N(x_3) = N^0(x_3) + X_1 N^1(x_3) \rightarrow N = -\frac{C}{2e} - \frac{X_1}{2e} = -\frac{9}{16} \frac{C}{e}$$

7) Grafici totali + costature



Esercizio 2

$\Delta T = 20^\circ C \rightarrow$ carico termico

$e = 3m$

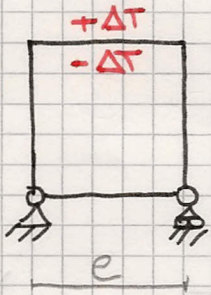
$\alpha = 10^{-5} \text{ } ^\circ C^{-1} \rightarrow$ coeff. di dilatazione termica

$E = 210000 \text{ N/mm}^2 \rightarrow$ modulo elastico

$I_x = 5696 \text{ cm}^4 \rightarrow$ momento d'inerzia

$H = 20 \text{ cm} \rightarrow$ spessore della trave

si tracciano le deformazioni esili



e

Svolgimento

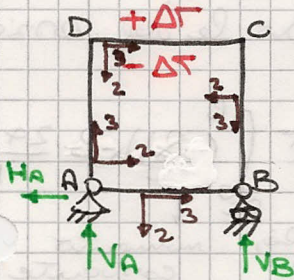
1) Se trave è:

a) ipostatica per vincoli esterni

$$\begin{cases} H_A = 0 \\ (A) \quad V_B \cdot e = 0 \Rightarrow V_B = 0 \\ (V_A + V_B = 0 \Rightarrow V_A = -V_B = 0 \end{cases}$$

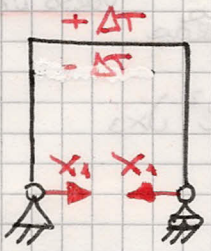
(il caso termico indica solo sforzi interni)

b) internamente 1 volta iperstatica (vi è una maglia chiusa, con due cerniere)

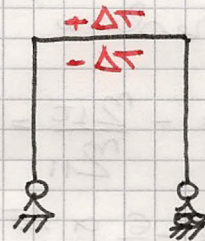


2) Per renderla internamente ipostatica occorre "tagliare" la bolla AB (o—o) ed assumere quindi come incognita iperstatica lo sforzo normale nella stessa bolla AB.

La trave ottenuta è così scomponibile:



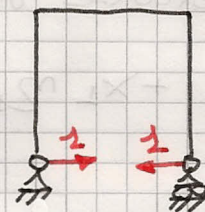
=



(0)

SISTEMA IPSTATICO

+ X₁

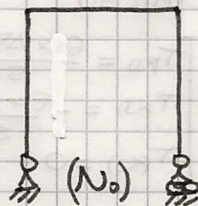


(1)

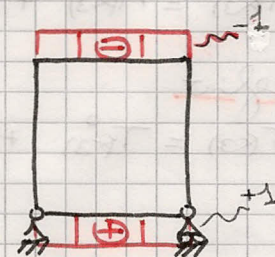
SISTEMA AUSILIARE

3) Sviluppo dei diagrammi di sollecitazione:

a) SFORZO NORMALE

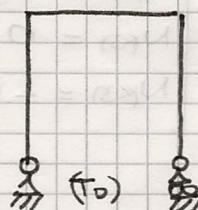


(N₀)

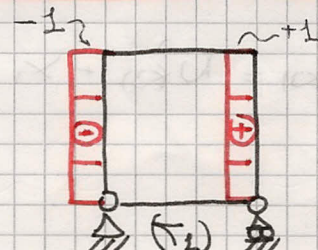


(N₁)

b) TAGLIO

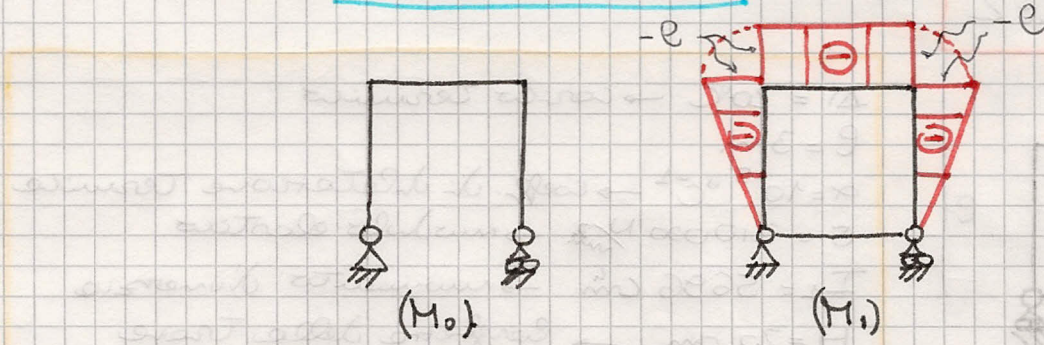


(T₀)



(T₁)

c) MOMENTO FLESSANTE



(osservazione: Quando vi sono dei carichi termici) allora $M_0 = 0$; $T_0 = 0$; $N_0 = 0$

④ Calcolo dei coefficienti η (trascurando le def. assiali)

$$\eta_{1C} = \int_{x_0}^e \chi_C M_L dx_3 = \chi_C \int_{x_0}^e M_L dx_3 = \frac{-2\alpha\Delta T}{H} \int_{x_0}^e (-e) dx_3 = \frac{2\alpha\Delta T e^2}{H}$$

curvatura della trave dovuta al carico termico

negative x_3 , in base al sistema di riferimento (2,3) fissato, le fibre inferiori si raffreddano mentre quelle superiori si riscaldano.
momento costante
→ CURVATURA TRAVE VERSO L'ALTO

$$\eta_{11} = \frac{1}{EI_1} \int_{AD} (-x_3)^2 dx_3 + \frac{1}{EI_1} \int_{BC} (x_3)^2 dx_3 + \frac{1}{EI_1} \int_{DC} e^2 dx_3$$

$$= \frac{1}{EI_1} \left[\frac{2}{3} e^3 + e^3 \right] = \frac{5}{3} \frac{e^3}{EI_1}$$

⑤ Equazione di Müller Breslau

$$\eta_{1C} + \chi_1 \eta_{11} = 0 \Rightarrow \chi_1 = -\frac{\eta_{1C}}{\eta_{11}} = -\frac{2\alpha\Delta T e^2}{H} \frac{3EI_1}{5e^3}$$

$$= -\frac{6}{5} \frac{\alpha\Delta T EI_1}{He} = -478 \text{ kg}$$

⑥ Calcolo delle sollecitazioni totali.

▪ Momenti flessanti

$$M(x_3) = M^0(x_3) + \chi_1 M^1(x_3) \rightarrow \begin{cases} M_A = 0 \\ M_B = -\frac{6\alpha\Delta T EI_1}{5H} = -1435 \text{ kg m} \\ M_C = 0 \\ M_D = 0 \end{cases}$$

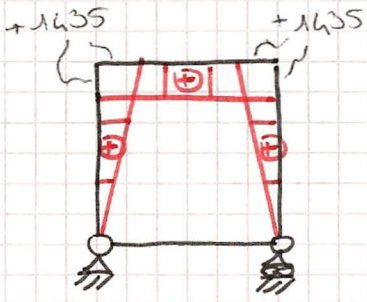
▪ Tagli

$$T(x_3) = T^0(x_3) + \chi_1 T^1(x_3) \rightarrow \begin{cases} T_{AD} = \frac{6\alpha\Delta T EI_1}{5He} = 478 \text{ kg} & x_3 \in \overline{AD} \\ T_{BC} = -\frac{6\alpha\Delta T EI_1}{5He} = -478 \text{ kg} & x_3 \in \overline{BC} \\ T(x_3) = 0 & x_3 \in \overline{DC} \text{ e } x_3 \in \overline{AB} \end{cases}$$

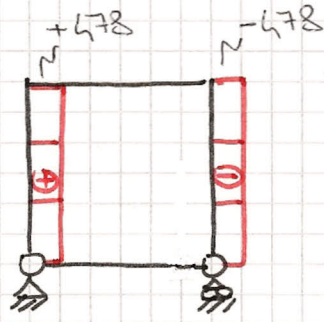
▪ Forze normali

$$N(x_3) = N^0(x_3) + \chi_1 N^1(x_3) \rightarrow \begin{cases} N_{DC} = \frac{6\alpha\Delta T EI_1}{5He} = 478 \text{ kg} & x_3 \in \overline{DC} \\ N(x_3) = 0 & x_3 \in \overline{AD} \text{ e } x_3 \in \overline{BC} \\ N_{AB} = -\frac{6\alpha\Delta T EI_1}{5He} = -478 \text{ kg} & x_3 \in \overline{AB} \end{cases}$$

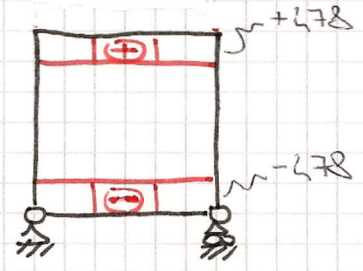
① Graf. în totali + rotatură



① (kg·m)

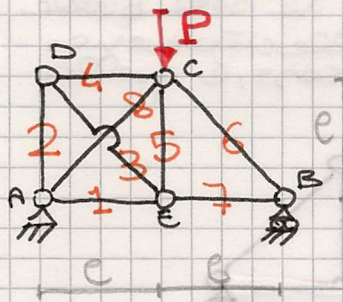


② (kg)



③ (kg)

Esercizio 3

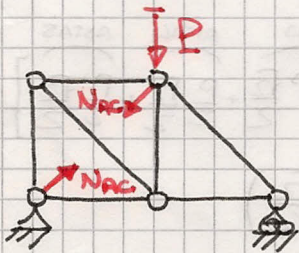


$$\begin{aligned}
 e &= 4 \text{ m} \\
 P &= 3T \\
 E &= 210000 \text{ N/mm}^2 \\
 A &= 400 \text{ cm}^2
 \end{aligned}$$

Svolgimento

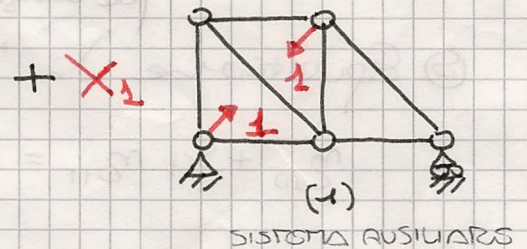
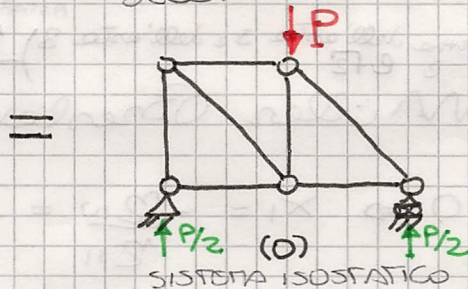
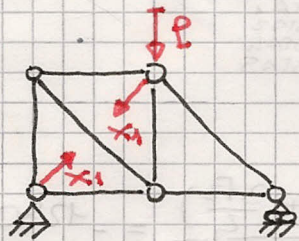
① La trave è:

- Isostatica per vincoli esterni, in quanto è semplicemente appoggiata.
- Internamente 1 volta iperstatica, in quanto eliminando la bolla AC si ottiene una trave reticolare a nodi canonici.



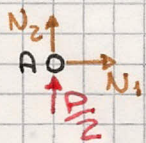
② Per rendere la trave internamente isostatica occorre togliere la bolla AC ed assumere come incognite iperstatiche, lo sforzo normale in essa.

La trave ottenuta è così scomponibile:

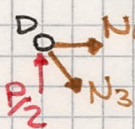


③ Qualis: dello stato di sollecitazione

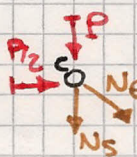
SISTEMA ISOSTATICO (0)



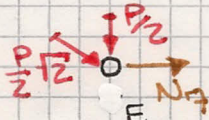
$$\begin{cases}
 N_1 = 0 \text{ (e rest. vincolare di dell'appoggio)} \\
 N_2 = -P/2
 \end{cases}$$



$$\begin{cases}
 N_3 \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{P}{2} \Rightarrow N_3 = \frac{P}{2} \sqrt{2} \\
 N_4 = -N_3 \frac{\sqrt{2}}{2} = -\frac{P}{2}
 \end{cases}$$

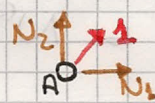


$$\begin{cases}
 N_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = -\frac{P}{2} \rightarrow N_6 = -\frac{P}{2} \sqrt{2} \\
 N_5 = -P - N_6 \frac{\sqrt{2}}{2} = -\frac{P}{2}
 \end{cases}$$

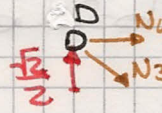


$$N_7 = \frac{P}{2} \sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{P}{2}$$

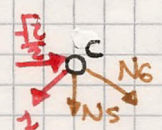
SISTEMA AUSILIARE (1)



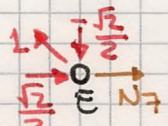
$$\begin{cases}
 N_1 = -\frac{\sqrt{2}}{2} \\
 N_2 = -\frac{\sqrt{2}}{2}
 \end{cases}$$



$$\begin{cases}
 N_4 = -\frac{\sqrt{2}}{2} \\
 N_3 = 1
 \end{cases}$$



$$\begin{cases}
 N_6 = \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \\
 N_5 = -\frac{\sqrt{2}}{2}
 \end{cases}$$



$$N_7 = \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{\sqrt{2}}{2} = 0$$

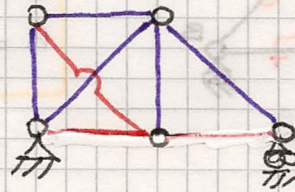
Tabelle neoplogtiva

ASTA	LUNGHEZZA	$N^{(0)}$	$N^{(1)}$	$N_{(Fig)}$	TIPO
1	e	0	$-\frac{F\sqrt{2}}{2}$	+905	TIRANTE
2	e	$-\frac{P}{2}$	$-\frac{F\sqrt{2}}{2}$	-595	PUNTONI
3	$e\sqrt{2}$	$\frac{P}{2}\sqrt{2}$	1	+861	TIRANTE
4	e	$-\frac{P}{2}$	$-\frac{F\sqrt{2}}{2}$	-595	PUNTONI
5	e	$-\frac{P}{2}$	$-\frac{F\sqrt{2}}{2}$	-595	PUNTONI
6	$e\sqrt{2}$	$-\frac{P}{2}\sqrt{2}$	0	-2121	PUNTONI
7	e	$\frac{P}{2}$	0	1500	TIRANTE
8	$e\sqrt{2}$	0	1	-1280	PUNTONI

1

2

Escluso, la travatura, composta da 888 bielle. L'unica sollecitazione, in questo caso, è quella assiale.



— TIRANTE
— PUNTONI

④ Calcolo dei coefficienti γ

$$\gamma_{10} = \int_{\text{STRUTTURA INTERA}} \frac{N^{(0)} N^{(1)}}{EA} dx_3 = \sum_{i=1}^8 e_i \cdot \frac{N_i^{(0)} N_i^{(1)}}{EA} = e \left[\frac{P\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}P\sqrt{2}}{2} + \frac{P}{2} + \frac{P}{2} \right] \frac{1}{EA} = \frac{pe}{EA} \left(1 + 3\frac{\sqrt{2}}{2} \right)$$

$$\gamma_{11} = \int_{\text{STRUTTURA INTERA}} \frac{N_i^{(1)2}}{EA} dx_3 = \sum_{i=1}^8 e_i \frac{N_i^{(1)2}}{EA} = \frac{1}{EA} \left[2e\sqrt{2} + 4e \left(\frac{\sqrt{2}}{2} \right)^2 \right] = \frac{2e}{EA} (\sqrt{2} + 1)$$

(La lunghezza dell'asta 3 e dell'asta 8) \uparrow $e = \sqrt{2}e$

ASTA 3 e ASTA 8
ASTA 1
ASTA 2
ASTA 4
ASTA 5

⑤ Equazione di Miller Bresler

$$\gamma_{10} + x_1 \gamma_{11} = 0 \Rightarrow x_1 = -\frac{\gamma_{10}}{\gamma_{11}} = -\frac{P \left(1 + 3\frac{\sqrt{2}}{2} \right)}{2(\sqrt{2} + 1)} = -1280 \text{ kg}$$

⑥ Lo stato di sollecitazione nelle travi iperstatiche si ~~esprime~~ ottiene per sovrapposizione

$$N = N^{(0)} + x_1 N^{(1)}$$

I risultati vengono riportati nella parte 2 della tabella.