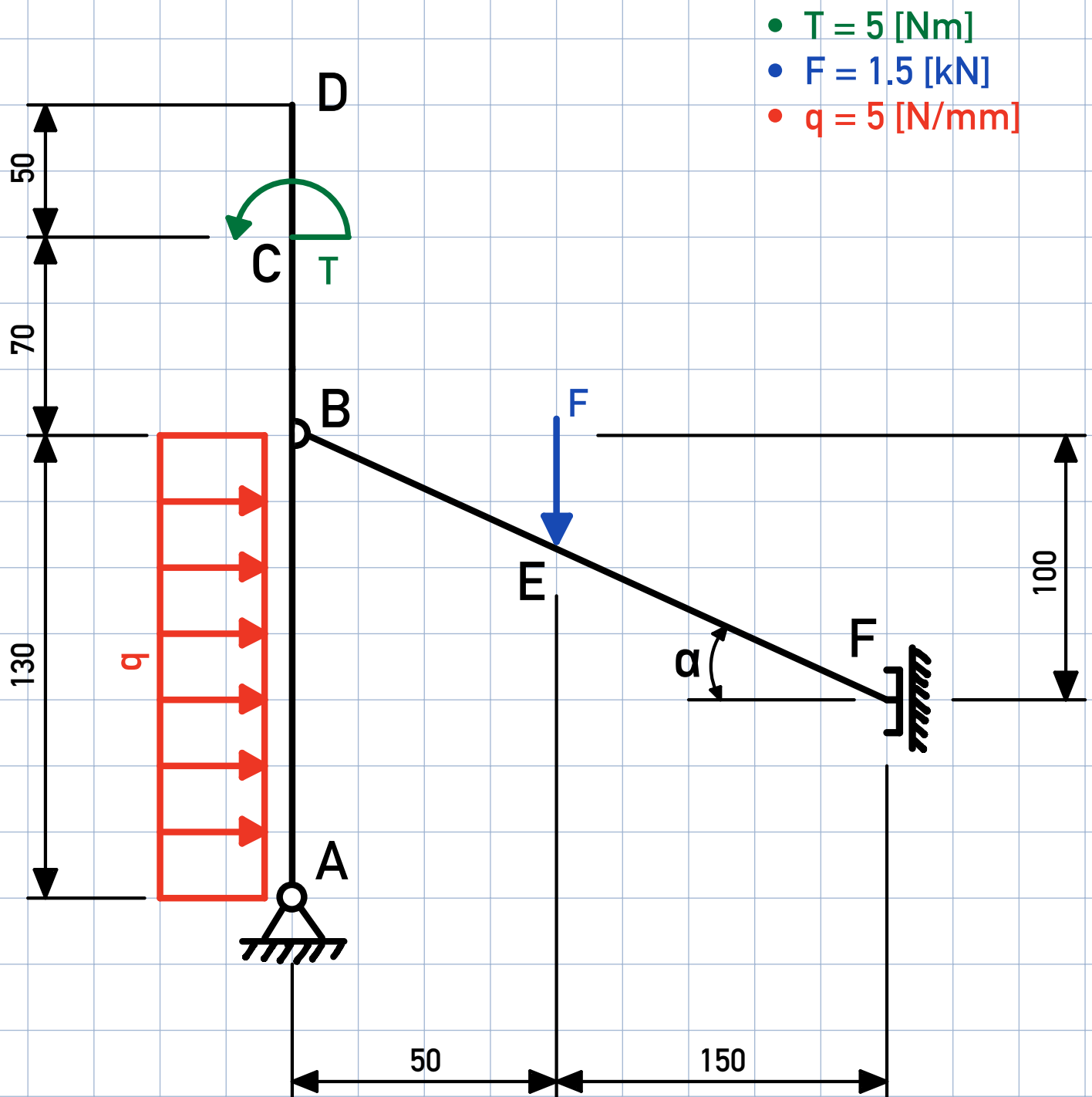


# Esercizio 1



Si chiede di studiare la struttura proposta secondo lo schema:

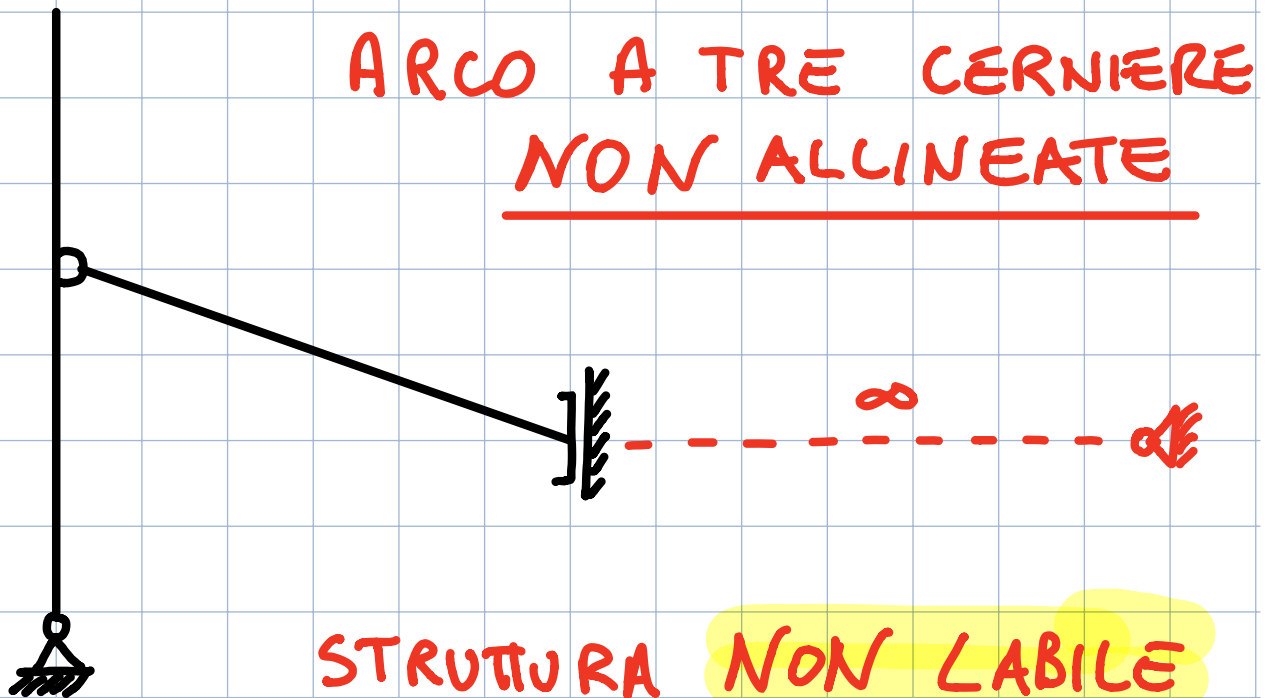
- Analisi cinematica
- Calcolo delle reazioni vincolari
- Calcolo e disegno delle azioni interne

# ANALISI CINEMATICA

Gradi di libertà :  $GDL \rightarrow 3 \cdot n \xrightarrow{\text{n° aste}} 6$

Gradi di vincolo :  $GDV \rightarrow \left. \begin{array}{l} A: 2 \\ B: 2(n-1) = 2 \\ F: 2 \end{array} \right\} 6$

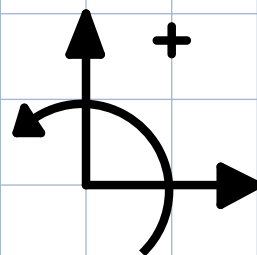
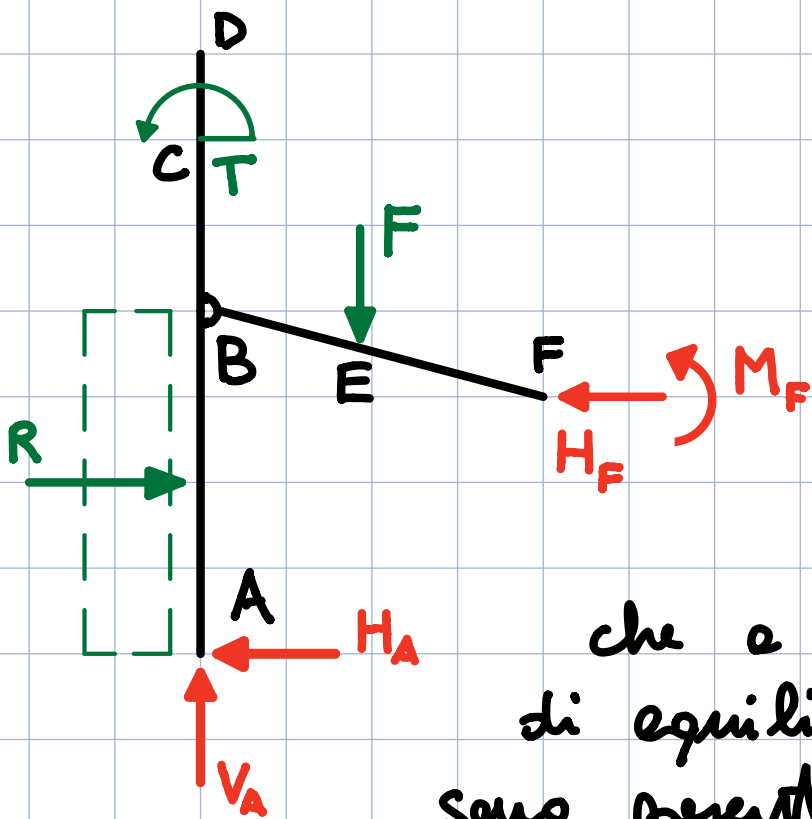
**ISOSTATICA**



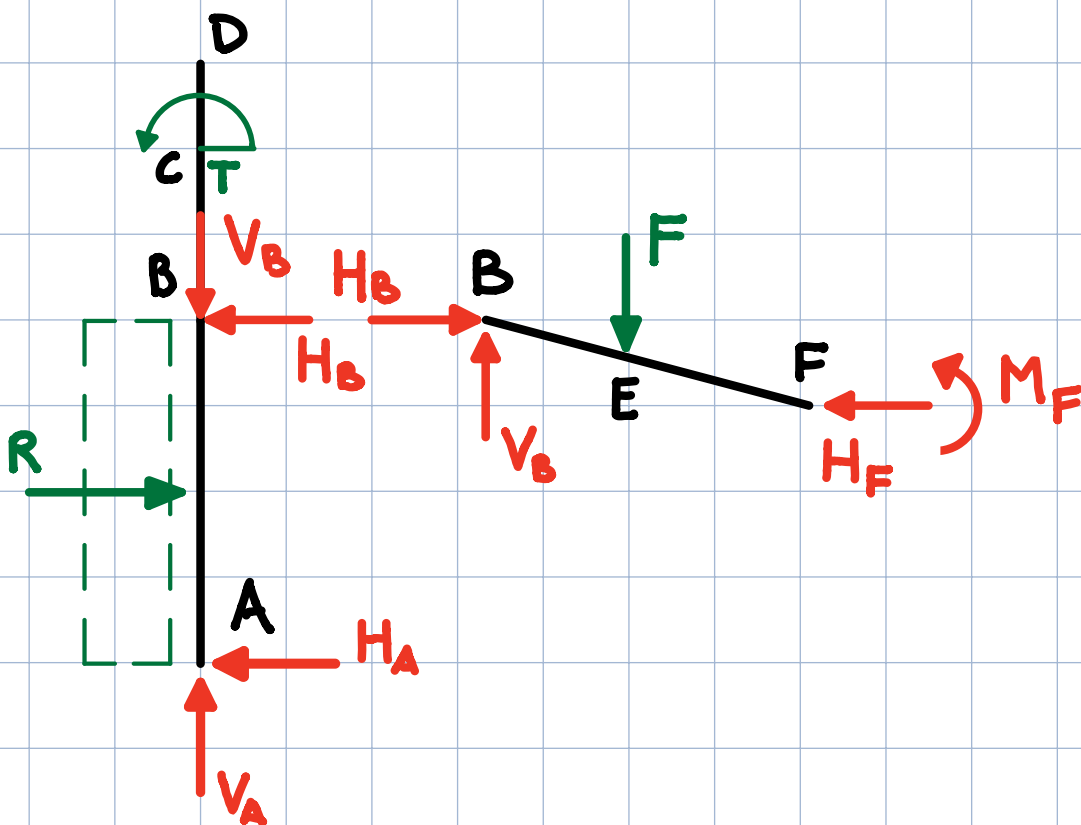
N.B.: meglio controllare sempre con  
ATTENZIONE l'eventuale labilità  
delle strutture.

# REAZIONI VINCOLARI

CONVENZIONE



Si nota subito che a fronte di 3 eq. di equilibrio disponibili sono presenti 4 reazioni incognite: è quindi necessario scomporre le aste  $\overline{AD}$  e  $\overline{BF}$ .



Prima di procedere con gli equilibri di corpo rigido è necessario calcolare la risultante del carico distribuito  $q$

$R = \int_l q(s) ds$  In generale, la funzione  $q' = q(s)$ , descrive come varia il carico in funzione della **coordinata curvilinea  $s$**  (che a sua volta descrive l'asse della trave nello spazio).

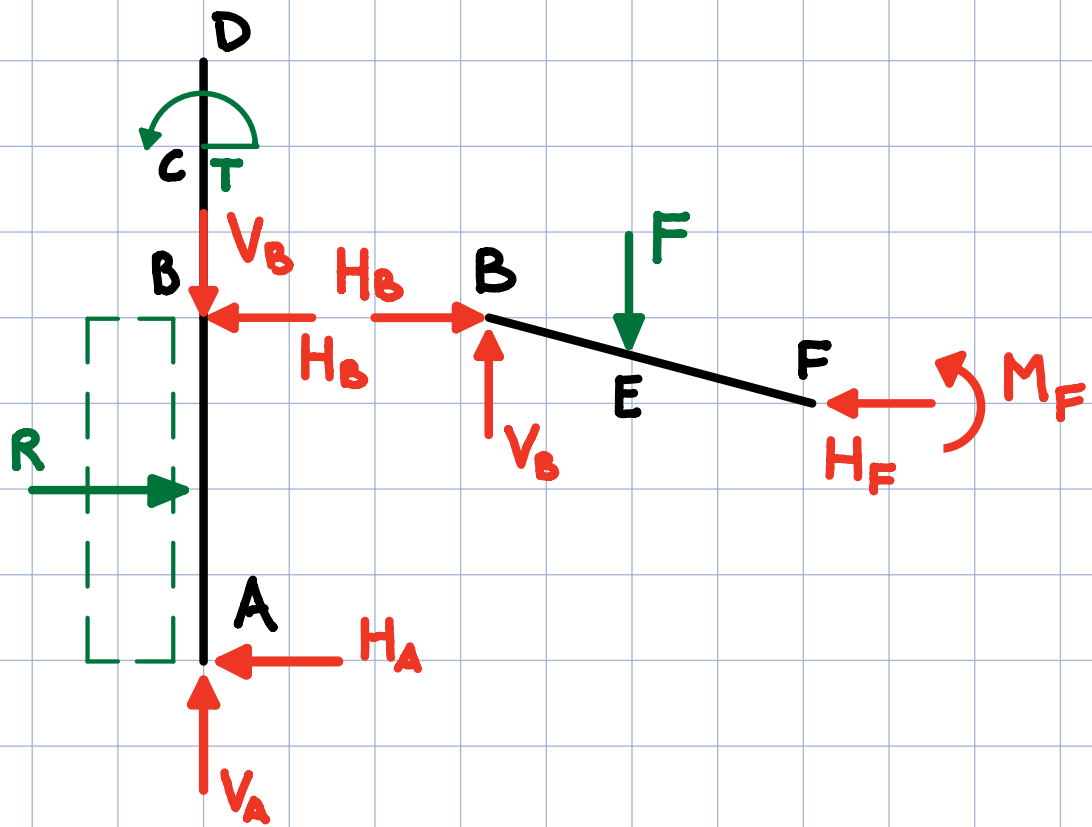
La retta d'azione di tale risultante passa attraverso il **BARICENTRO** della funzione che definisce il carico

$$\tilde{s} = \frac{\int_l q(s) s ds}{R}$$

Nel nostro caso:

$$R = q \cdot L_{AB} = 5 \cdot 130 = 650 \text{ N}$$

$$\tilde{s} = \frac{L_{AB}}{2} = 65 \text{ mm}$$



ASTA  $\overline{AD}$

$$\rightarrow^+ H_A + H_B = R$$

$$\uparrow^+ V_A - V_B = 0$$

$$\curvearrowleft^+ T + H_B \cdot L_{AB} - R \cdot \frac{L_{AB}}{2} = 0$$

$$\bullet H_B = \frac{\frac{R L_{AB}}{2} - T}{L_{AB}} = \frac{(650)(130) - 5000}{130} = 286.54 \text{ N}$$

$$\rightarrow H_A = R - H_B = 650 - 286.54 = 363.46 \text{ N}$$

Per calcolare  $V_A$  e  $V_B$  utilizziamo l'asta  $\overline{BF}$

ASTA  $\overline{BF}$

$$\rightarrow^+ H_B = H_F = 286.54 \text{ N}$$

$$\uparrow^+ V_B = F = 1500 \text{ N} = V_A$$

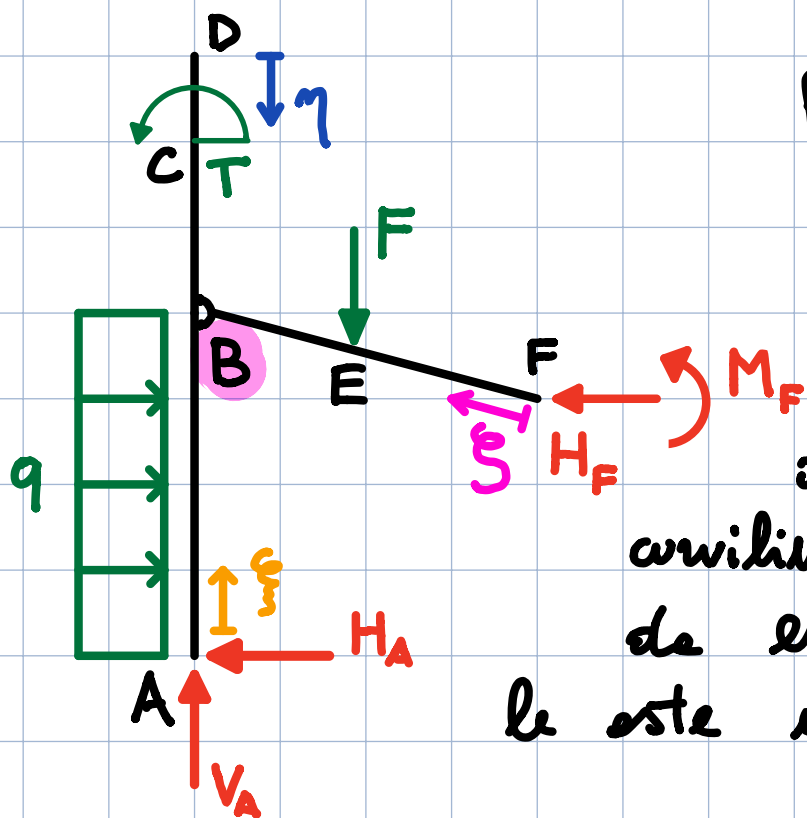
$$\textcircled{F}^+ M_F + F \cdot L_{EF, \parallel} - V_B L_{BF, \parallel} - H_B L_{BF, \perp} = 0$$

$$M_F = + V_B L_{BF, \parallel} + H_B L_{BF, \perp} - F \cdot L_{EF, \parallel} =$$
$$= 103653.85 \text{ Nmm}$$

N.B.: siamo stati fortunati, abbiamo subito a priori un sistema di reazioni coerente al carico. **Non è sempre così!**  
Se otteniamo nei calcoli una reazione **NEGATIVA** o un momento di segno e contemporaneamente cambiare **VERSO** il vettore corrispondente nel diagramma di corpo libero.

L'altra alternativa consiste nel portarci dietro una reazione negativa: **può essere scomodo.**

# AZIONI INTERNE



Per studiare in modo efficiente le azioni interne è conveniente prendere l'origine delle diverse coordinate curvilinee  $\xi$ ,  $\eta$ ,  $\xi$  in modo da evitare di svincolare le aste nel punto B.

Prima di avventurarsi nel calcolo delle azioni è bene effettuare alcuni calcoli preliminari.

$$\alpha = \arctan\left(\frac{100}{200}\right) = 26.565^\circ$$

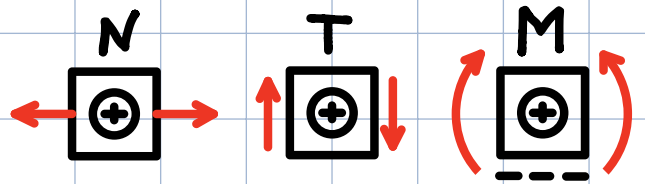
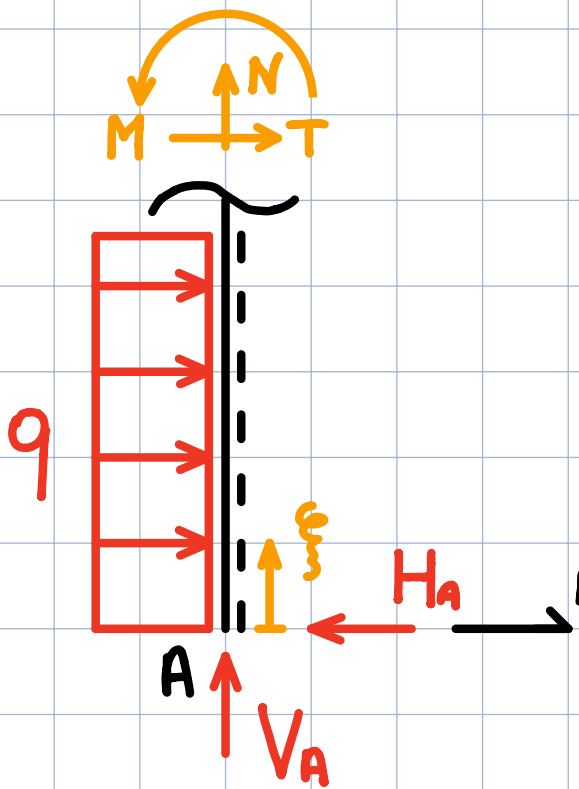
$$L_{EF} = \sqrt{(150)^2 + (150 \cdot \tan(\alpha))^2} = 167.705 \text{ mm}$$

$$L_{EB} = \sqrt{(50)^2 + (25)^2} = 55.902 \text{ mm}$$

$$L_{BF} = \sqrt{(200)^2 + (100)^2} = 223.607 \text{ mm}$$

TRATTO A → B

CONVENZIONI



$$0 < \xi < L_{AB}$$

Fibre tese

$$N_{AB} = -V_A = -1500 \text{ N}$$

$$T_{AB} = H_A - q \xi$$

$$T_{AB}(\emptyset) = H_A = +363.46 \text{ N}$$

$$T_{AB}(L_{AB}) = -286.54 \text{ N}$$

$$T_{AB} = \emptyset \rightarrow \xi = \frac{H_A}{q} = 72.692 \text{ mm}$$

$$M_{AB} = H_A \xi - \underbrace{q(\xi)}_{R(\xi)} \underbrace{\frac{\xi}{2}}_{\text{braccio}} = H_A \xi - \frac{q \xi^2}{2}$$

$$M_{AB}(\emptyset) = \emptyset$$

$$M_{AB}(L_{AB}) = 5000 \text{ Nmm}$$

$$T = \frac{dM}{d\xi}$$

$$\frac{dM_{AB}}{d\xi} = -q \xi + H_A \rightarrow \left. \xi \right|_{M_{AB}=\emptyset} = \frac{H_A}{q}$$

$$\frac{d^2 M_{AB}}{d\xi^2} = -q < \emptyset \quad \text{In } \xi = \bar{\xi} \text{ } M_{AB} \text{ \u00e9}$$

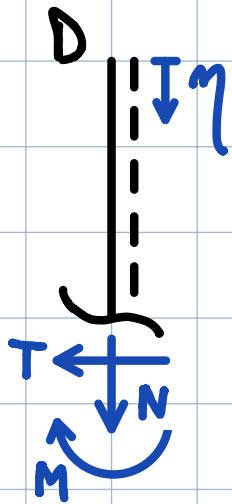
STAZIONARIO e in particolare

\u00e9 MASSIMO ( $\frac{d^2 M}{d\xi^2} < \emptyset$ )

$$M_{AB}^{\text{MAX}} = 13210.4 \text{ Nmm}$$



TRATTO D → C



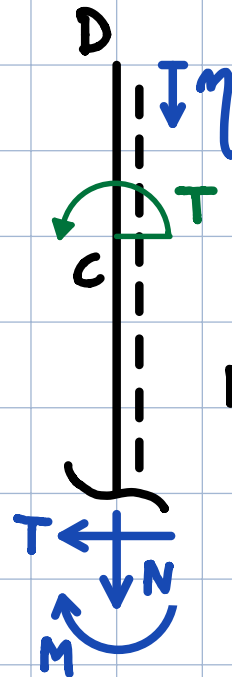
$$0 < \eta < L_{DC}$$

$$N_{DC} = \emptyset$$

$$T_{DC} = \emptyset$$

$$M_{DC} = \emptyset$$

TRATTO C → B



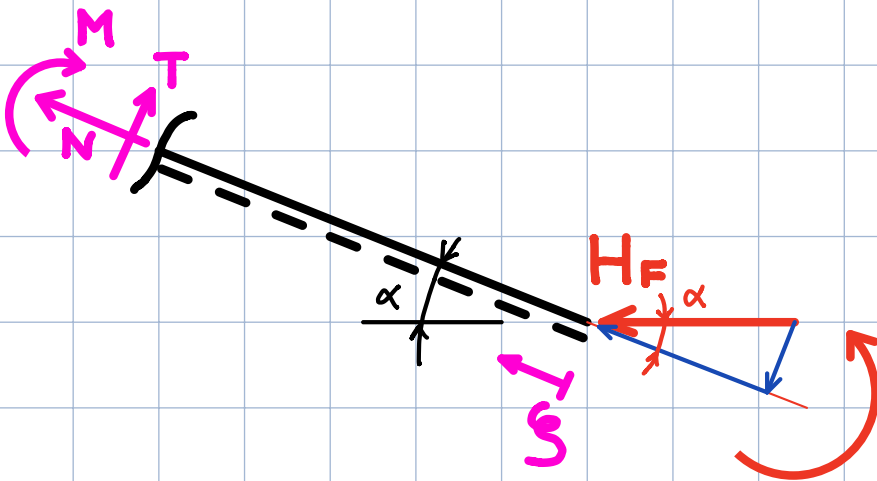
$$L_{DC} < \eta < L_{DB}$$

$$N_{CB} = \emptyset$$

$$T_{CB} = \emptyset$$

$$M_{CB} = 5000 \text{ Nmm}$$

TRATTO F → E



$$0 < \xi < L_{EF}$$

$$N_{EF} = -H_F \cos(\alpha) = -256.29 \text{ N}$$

$$T_{EF} = H_F \sin(\alpha) = 128.144 \text{ N}$$

$$M_{EF} = M_F - H_F \sin(\alpha) \xi$$

$$M_{EF}(\emptyset) = M_F = 103653.85 \text{ Nmm}$$

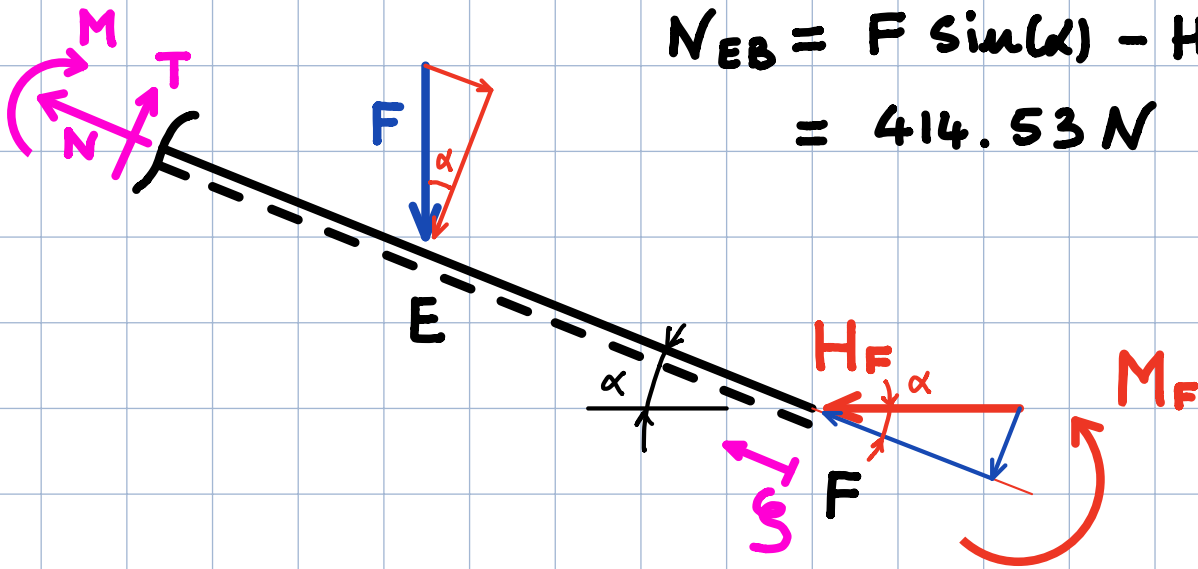
$$M_{EF}(L_{EF}) = 82163.5 \text{ Nmm}$$

Non cambia segno, quindi non si annulla

nell'intervallo EF. Le derivate di  $M_{EF}$  è costante poiché la relazione è **LINEARE**

TRATTO E  $\rightarrow$  B

$$L_{EF} < \xi < L_{FB}$$



$$N_{EB} = F \sin(\alpha) - H_F \cos(\alpha) = 414.53 \text{ N}$$

$$T_{EB} = H_F \sin(\alpha) + F \cos(\alpha) = 1469.78 \text{ N}$$

$$M_{EB} = M_F - H_F \sin(\alpha) \xi - F \cos(\alpha) (\xi - L_{EF})$$

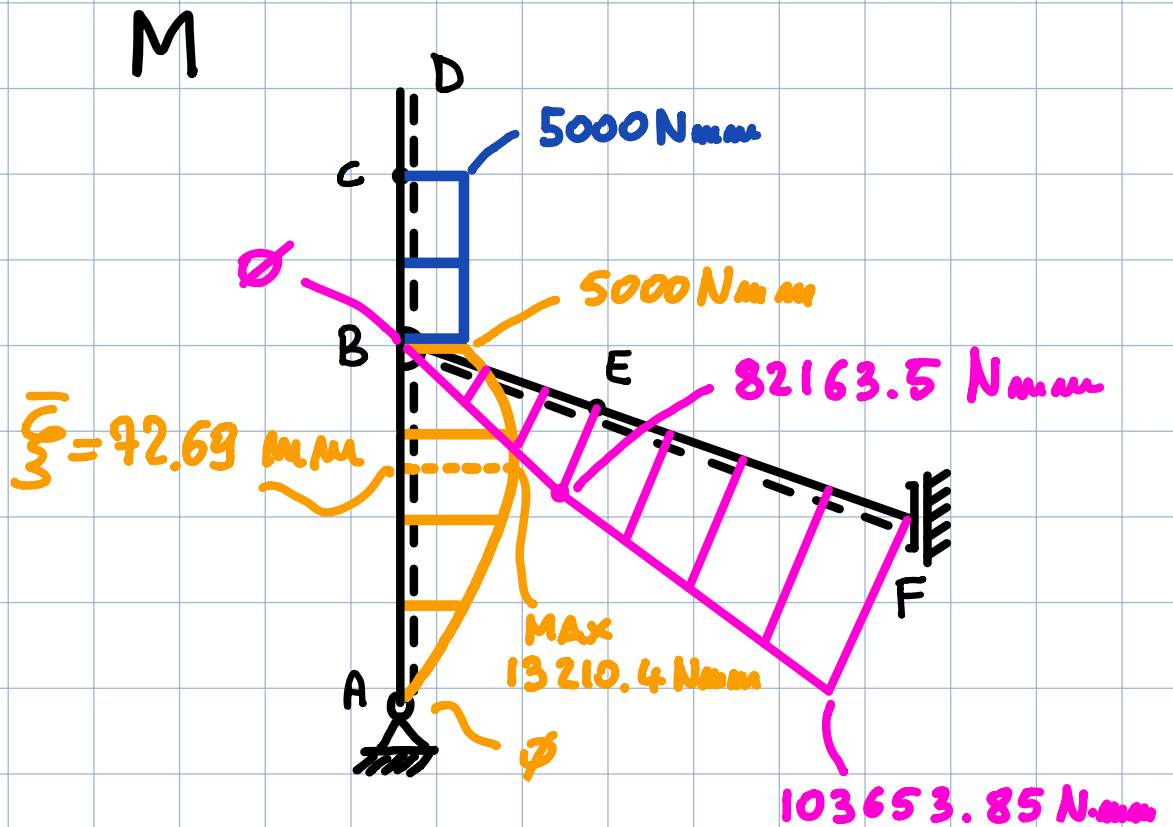
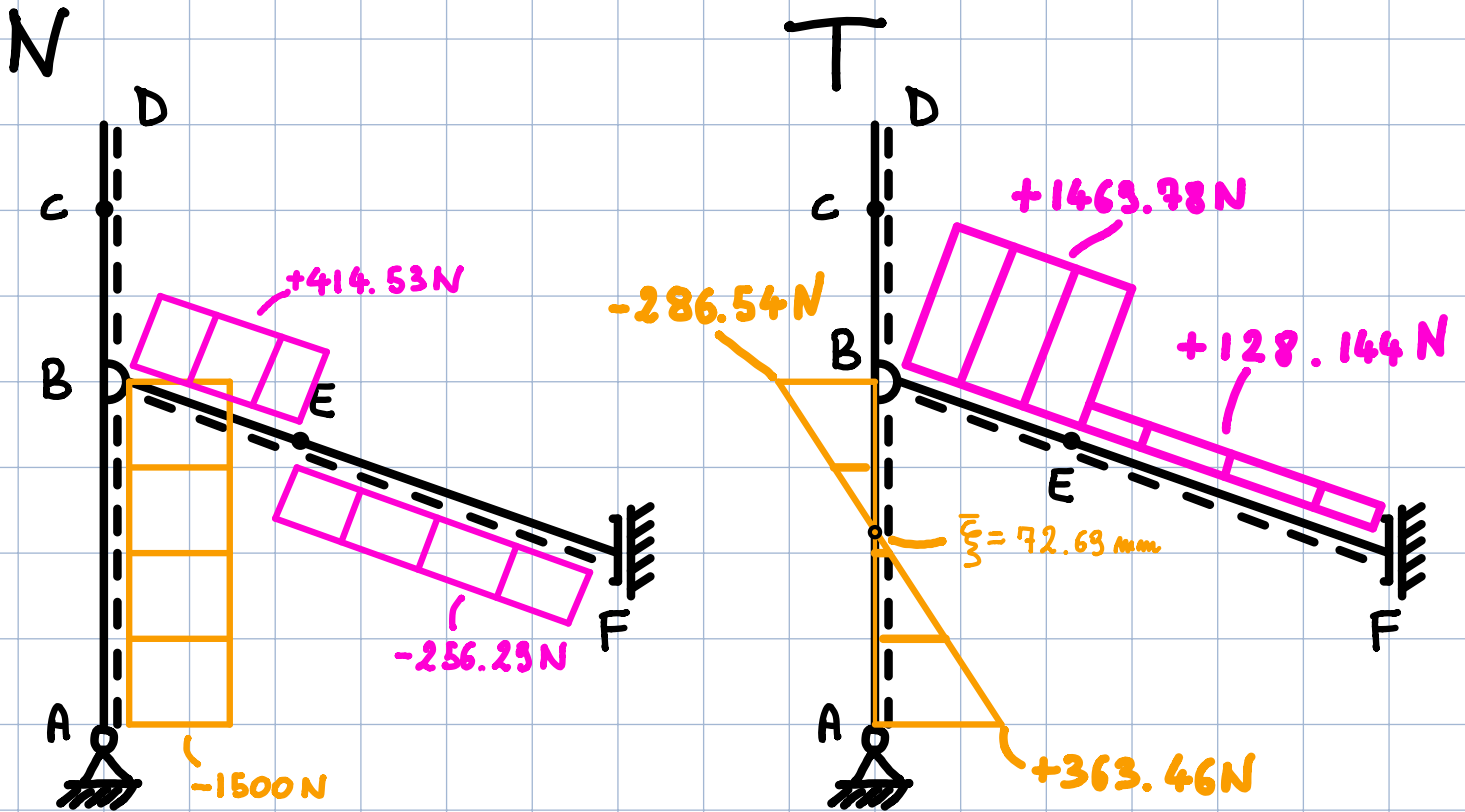
$$M_{EB}(L_{EF}) = 82163.5 \text{ Nmm} = M_{EF}(L_{EF})$$

Il momento deve essere continuo, quindi siamo sulle strade giuste. È bene abituarci a fare queste verifiche in corso d'opera.

$$M_{EB}(L_{EB}) = -2.91 \times 10^{-11} \approx \emptyset$$

Il momento è nullo in corrispondenza della cerniera interna B poiché questa permette la rotazione delle travi BF rispetto alle travi AD.

# DIAGRAMMI AZIONI INTERNE



# COMMENTI

- L'unica azione interna che possiede un vincolo circa la rappresentazione grafica è il momento flettente.

Difetti: questo va riportato, quando **POSITIVO**, dalle parti delle **FIBRE TESE**. Per le altre azioni non vi è una convenzione: tuttavia è preferibile usare la convenzione inversa a quella utilizzata per il momento.

- La prima verifica da condurre è sulla continuità del diagramma del momento flettente. Questo difetto risulta continuo, tranne nel punto **C**: qui esiste una coppia  $T$ , che provoca un "salt" nel momento pari esattamente al valore di quest'ultimo.

N.B. Anche le discontinuità dei diagrammi

di taglio e azione normale sono localizzate nei punti di applicazione di forze rispettivamente perpendicolari o parallele all'asse della trave. In questo caso, la discontinuità è pari al valore delle forze concentrate.

- I momenti flettenti debbono essere nulli in corrispondenza delle cerniere, poiché queste permettono la rotazione.

Il momento  $M_{AB}$  è nullo in A, ma non è nullo in B. Come mai? Il punto B permette la rotazione relativa tra le aste  $\overline{AD}$  e  $\overline{BF}$ , mentre NON permette la rotazione tra le aste  $\overline{AB}$  e  $\overline{BD}$ . Tale vincolo viene chiamato impropriamente "CERNIERA PASSANTE". Nel punto B dell'aste  $\overline{BF}$  invece il momento è nullo, proprio in virtù del discorso precedente.