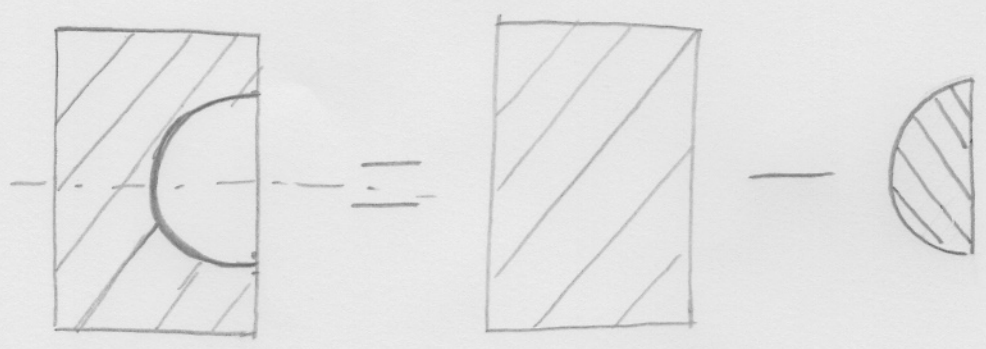
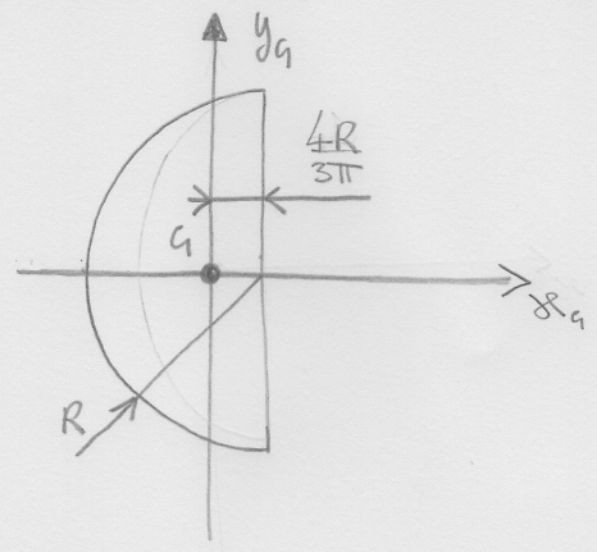


1) CALCOLO BARICENTRO

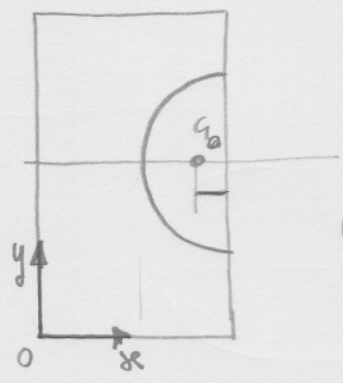
Effettuato il calcolo dei momenti statici per sottrazione d'area.



CARATTERISTICHE SEMICERCHIO



Posiziamo un sistema di riferito {x, y} come mostrato.



RETT. $\begin{cases} S_{x_g} = A_{\square} \cdot y_{g_g} = (200 \cdot 100) \cdot 100 = 2000000 \text{ mm}^3 \\ S_{y_g} = A_{\square} \cdot x_{g_g} = (200 \cdot 100) \cdot 50 = 1000000 \text{ mm}^3 \end{cases}$

SEMI-CERCHIO $\begin{cases} S_{x_g} = A_{\circ} \cdot y_{g_g} = \frac{\pi D^2}{8} \cdot 100 = 392699.08170 \text{ mm}^3 \\ S_{y_g} = A_{\circ} \cdot x_{g_g} = \frac{\pi D^2}{8} \left(100 - \frac{4R}{3\pi}\right) = 309365.7484 \text{ mm}^3 \end{cases}$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{78.7793 \text{ mm}}$

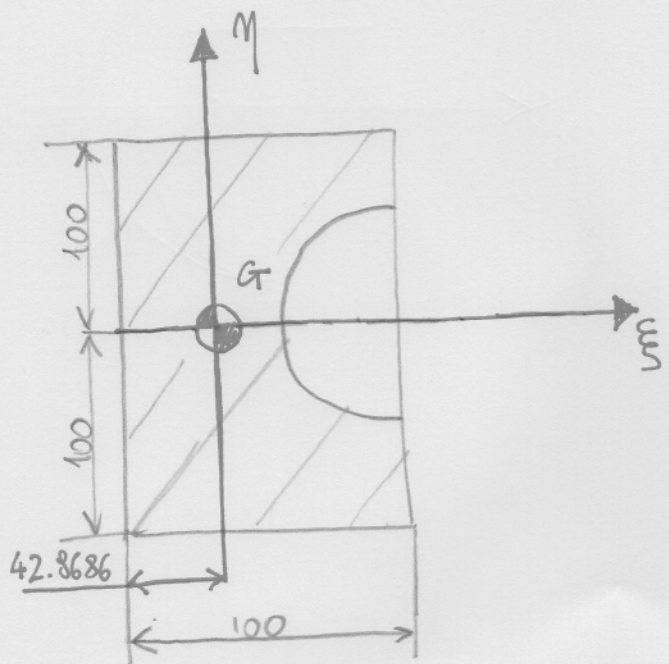
MOH. STATICI TOTALI

$\bar{S}_{x_g} = S_{x_g \square} - S_{x_g \circ} = 1607300.9183 \text{ mm}^3$

$\bar{S}_{y_g} = S_{y_g \square} - S_{y_g \circ} = 690634.2516 \text{ mm}^3$

G $\begin{cases} \bar{x}_{g_g} = \frac{\bar{S}_{y_g}}{A_{TOT}} = \frac{\bar{S}_{y_g}}{A_{\square} - A_{\circ}} = 42.8686 \text{ mm} \\ \bar{y}_{g_g} = \frac{\bar{S}_{x_g}}{A_{TOT}} = \frac{\bar{S}_{x_g}}{A_{\square} - A_{\circ}} = 100 \text{ mm} \end{cases}$

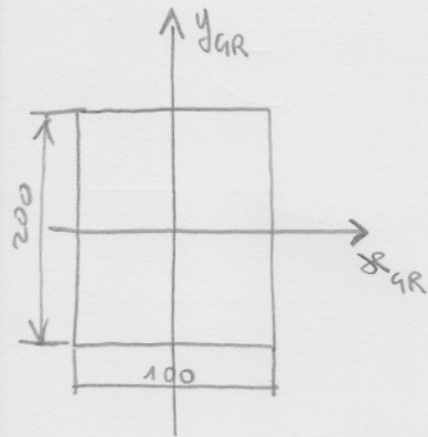
→ me lo oggetto tutti
gioca sull'axe che
contiene i barcentri delle
single figure.



MOMENTI DI INERZIA

3

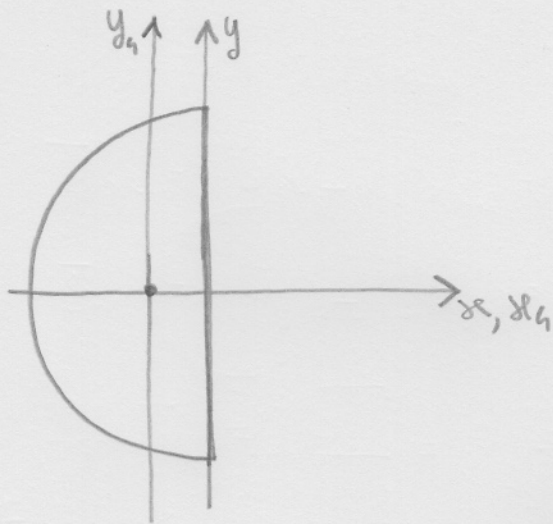
RETTANGOLO



$$J_{x_{GR}} = \frac{100 \cdot 200^3}{12} = 6666666.6667 \text{ mm}^4$$

$$J_{y_{GR}} = \frac{200 \cdot 100^3}{12} = 1666666.6667 \text{ mm}^4$$

SEMI-CERCHIO



Il momento di inerzia del cerchio completo rispetto a un diametro (\bar{x})

$$J_{\bar{x}} = J_{\bar{y}} = \frac{\pi D^4}{64}$$

Per metà cerchio il momento di inerzia sarà pari a

$$J_{x_c} = J_{y_c} = \frac{1}{2} \frac{\pi D^4}{64} = \frac{\pi D^4}{128}$$

Per trovare il momento di INERZIA BARICENTRICO uso il Teorema degli assi paralleli o del HUYGENS-STEINER

$$J_x = J_{G_x} + A d^2$$

- J_{G_x} : momento di inerzia baricentrico
- A : area della sezione
- d : distanza tra il baricentro e l'asse rispetto a cui si desidera calcolare J_x

Applicando al nostro caso abbiamo:

$$J_y = J_{y_{G_S}} + A_D \left(\frac{4R}{3\pi}\right)^2$$

$$J_{y_{G_S}} = J_y - A_D \left(\frac{4R}{3\pi}\right)^2 = \frac{\pi D^4}{128} - \frac{\pi D^2}{8} \cdot \left(\frac{4R}{3\pi}\right)^2 = 685981.0040 \text{ mm}^4$$

$$J_{x_{G_S}} = J_x - A \cdot \phi = J_x = \frac{\pi D^4}{128} = 2454368.2606 \text{ mm}^4$$

↑
il momento
giace su
uno dei
diametri
del cerchio
completo

$J_{xy} = 0$ perché la sezione ha un'asse di simmetria.

$$J_{\xi} = J_{x_{G_R}} - J_{x_{G_S}} = 64212237.4060 \text{ mm}^4 \rightarrow$$
 non ci sono momenti di trasporto perché i momenti delle singole figure giacciono sull'asse

$$J_{\eta} = J_{y_{G_R}} + A_D \left(50 - 42.3686\right)^2 - \left(J_{y_{G_S}} + A_D \left(100 - \frac{4R}{3\pi} - 42.3686\right)^2\right) =$$

momento di trasporto
perché i momenti
delle singole figure
giacciono sull'asse
momento ξ

$$= 11933488.3660 \text{ mm}^4$$

$J_{\xi\eta} = 0 \rightarrow$ abbiamo un'asse di simmetria perché il momento centrifugo è nullo.