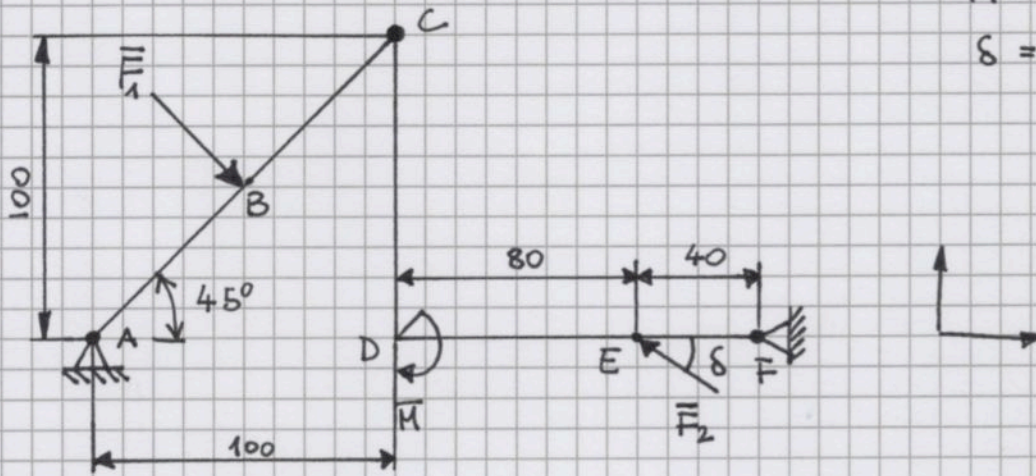


DATI

$$\bar{F}_1 = \bar{F}_2 = 1 \text{ kN} = 1000 \text{ N}$$

$$M = 25 \text{ N}\cdot\text{m} = 25000 \text{ N}\cdot\text{mm}$$

$$\delta = 40^\circ$$

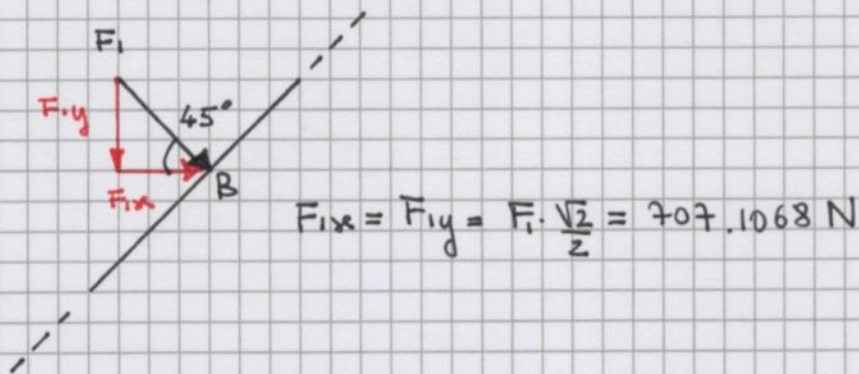


DATI GEOMETRICI PRELIMINARI

$$L_{AC} = 100\sqrt{2} = 141.4214 \text{ mm} \quad \frac{L_{AC}}{2} = 70.7107 \text{ mm}$$

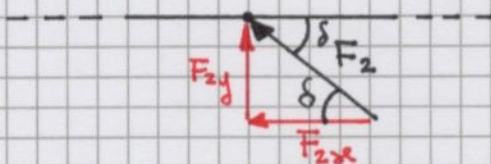
COMPONENTI DELLE FORZE

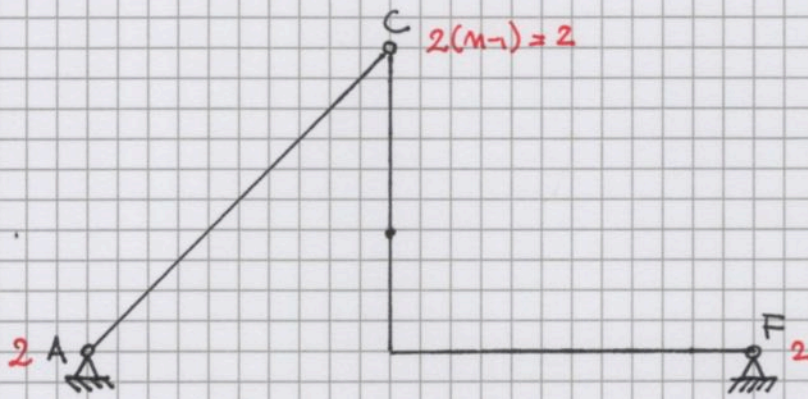
Per comodità calcoliamo le componenti delle forze F_1 e F_2 .



$$F_{2x} = F_2 \cdot \cos(\delta) = 766.0444 \text{ N}$$

$$F_{2y} = F_2 \cdot \sin(\delta) = 642.7876 \text{ N}$$





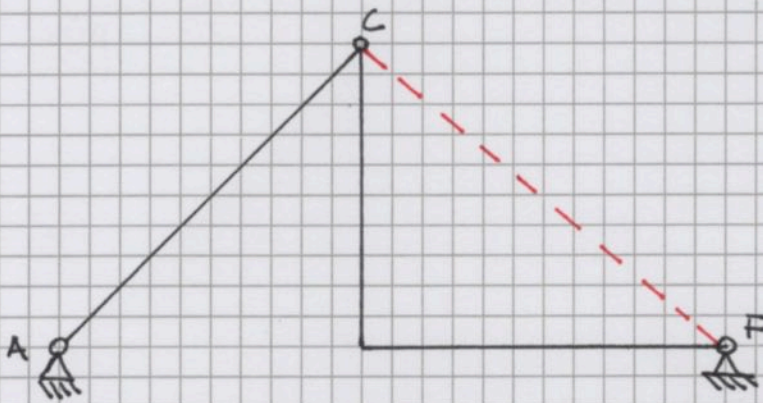
N° ASTE : 2

GNL : $2 \cdot 3 = 6$

GDV : $2 + 2 + 2 = 6$

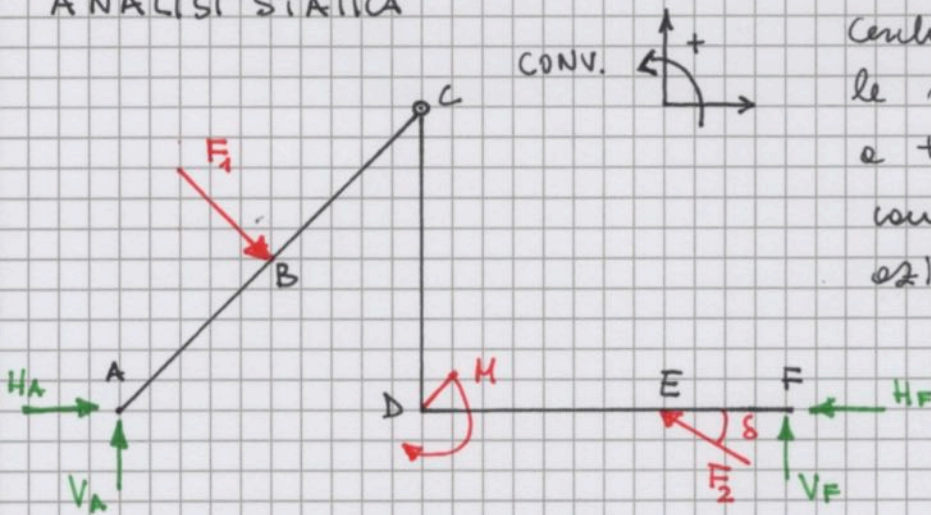
STRUTTURA ISOSTATICA

ANALISI CINEMATICA



La struttura ACF è un caso a 3 catene, non allineate, da cui A e F sono vincolate a terra. La struttura è quindi **NON LABILE**.

ANALISI STATICA



Confermiamo di determinare le reazioni delle catene a terra A e F. Sarà comodo per studiare le azioni interne senza aprire la catena C.

È immediato notare che con un equilibrio alle rotazioni intorno a A

si ottiene un'equazione in cui l'unica incognita è V_F , in quanto H_A e V_A hanno braccio nullo perché agiscono sul polo e H_F ha uguale braccio nullo perché la sua retta d'azione passa per il polo.

$$\sum M_A^+ = -F_1 \cdot L_{AB} - M + F_2 \sin(\delta) (100 + 80) + V_F (100 + 120) = 0$$

$$V_F = \frac{F_1 L_{AB} + M - F_2 \sin(\delta) (180)}{220} = -90.8686 \text{ N}$$

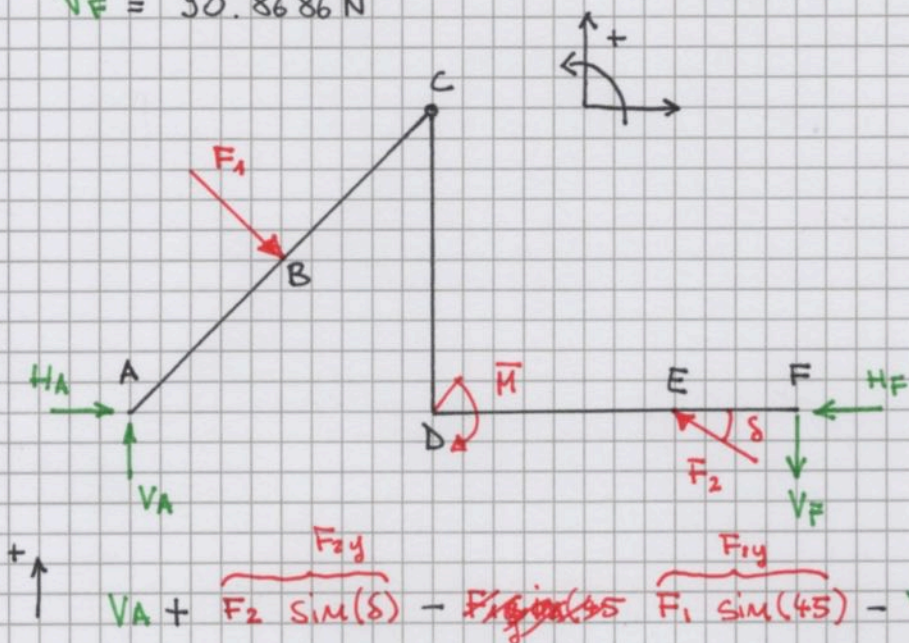
V_F è negativa, si proiettano due strade:

- 1) si lasciano le reazioni con il loro segno senza modificare i vettori
- 2) si cambia segno alle reazioni negative invertendo graficamente il verso del vettore.

Seguono le strade e perché è più immediato lavorare con vettori orientati costante e parvoli in modulo.

Quando cambiano segno a V_F ed invertiamo il vettore \vec{V}_F

$$V_F = 30.8686 \text{ N}$$

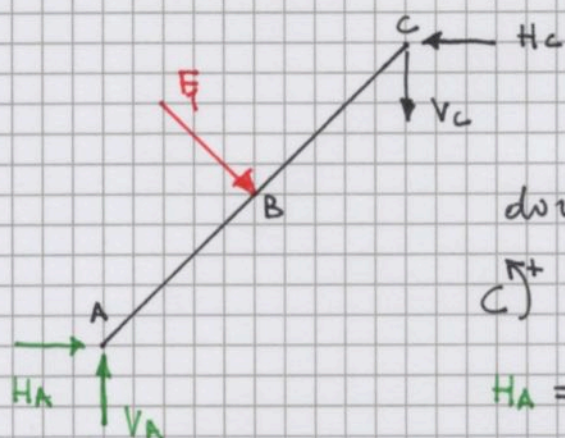


Note V_F è immediato
 lavorare V_A con
 un equilibrio alle
 trazioni verticali.

$$V_A + \overbrace{F_2 \sin(\delta)}^{F_{2y}} - \overbrace{F_1 \sin(45)}^{F_{1y}} - V_F = 0$$

$$V_A = V_F + F_1 \sin(45) - F_2 \sin(\delta) = 155.1878 \text{ N}$$

Ci restano da determinare le reazioni H_A e H_F . Potremo utilizzare l'equazione di equilibrio orizzontale insieme a un'equazione ausiliarie di equilibrio alla rotazione intorno a C. C'è un sistema più comodo che consiste il calcolo di H_A : binnare simulare l'asta AC.



Con un equilibrio alla rotazione
 in C si eliminano le incognite
 H_C e V_C , permettendo un calcolo

diretto di H_A

$$C) \quad \sum M = 0 \quad F_1 L_{BC} - V_A \cdot 100 + H_A \cdot 100 = 0$$

$$H_A = \frac{V_A \cdot 100 - F_1 L_{BC}}{100} = -551.8190 \text{ N}$$

Seguono lo stesso procedimento di prima cambiando segno ad H_A
 e invertendo il vettore \vec{H}_A

$$H_A = 551.3190 \text{ N}$$

Con un sistema equivocho alle
traslazioni orizzontali è immediato
determinare H_F

$$\begin{aligned} \rightarrow -H_A + F_1 \cos(45) - F_2 \cos(40) - H_F &= 0 \\ H_F &= -H_A + F_1 \cos(45) - F_2 \cos(40) = \\ &= -610.8567 \text{ N} \end{aligned}$$

Anche in questo caso
conosciamo segno e H_F
e indichiamo il vettore
 \vec{H}_F .

RIASSUNTO

$$H_A = 551.3190 \text{ N}$$

$$V_A = 155.1878 \text{ N}$$

$$H_F = 610.8567 \text{ N}$$

$$V_F = 90.2686 \text{ N}$$

Queste sono le reazioni
che garantiscono l'equilibrio

della struttura sotto le condizioni di carico imposte.

AZIONI INTERNE

Per caratterizzare le azioni interne ci servono 3 coordinate
cinematiche indipendenti:

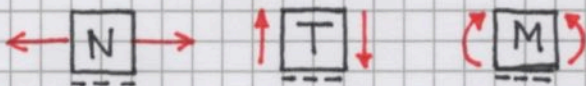
ξ → tratto AC: un taglio prima del punto B e un
taglio prima del punto C.

η → tratto ED: un taglio prima di E e un taglio
prima del punto D.

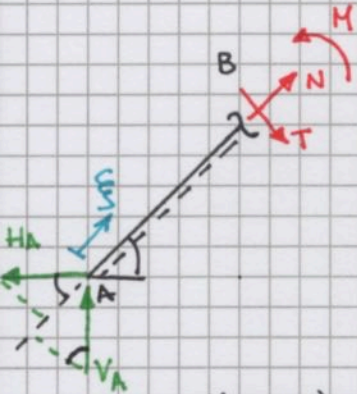
ζ → tratto DC: un unico taglio prima del punto C.

Con questo sistema di coordinate evitiamo lo svincolo
del punto C, che potrebbe rivelarsi complesso.

Le forze che si conoscono convenzionalmente tutte sono rispettate
e tratteggiate.

CONVENZIONE PER
LE AZIONI INTERNE

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



$$N_{AB} - H_A \cdot \cos(45) + V_A \sin(45) = \phi$$

$$\bullet N_{AB} = H_A \cos(45) - V_A \sin(45) = \underline{280.5314 \text{ N}}$$

$$T_{AB} - H_A \cdot \sin(45) - V_A \cdot \cos(45) = \phi$$

$$\bullet T_{AB} = H_A \sin(45) + V_A \cos(45) = \underline{500 \text{ N}}$$

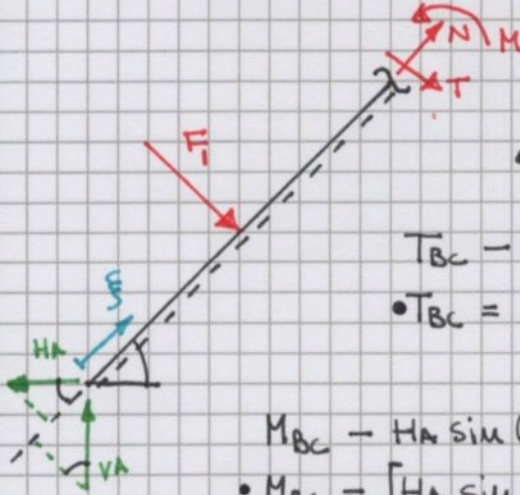
$$M_{AB} - H_A \cdot \sin(45) \xi - V_A \cos(45) \xi = \phi$$

$$\bullet M_{AB} = [H_A \sin(45) + V_A \cos(45)] \xi$$

$$M_{AB}(\phi) = \phi \quad M_{AB}(L_{AB}) = 35355.3331 \text{ N}\cdot\text{mm}$$

Si nota che il momento è direttamente lineare $M_{AB} = M_{AB}(\xi)$ e che vale come al solito la relazione $T = \frac{dM}{d\xi}$.

TRATTO BC $L_{AB} < \xi < L_{AC}$



$$N_{BC} - H_A \cdot \cos(45) + V_A \cdot \sin(45) = \phi$$

$$\bullet N_{BC} = H_A \cos(45) - V_A \sin(45) = N_{AB} = \underline{280.5314 \text{ N}}$$

$$T_{BC} - H_A \cdot \sin(45) - V_A \cdot \cos(45) + F_i = \phi$$

$$\bullet T_{BC} = \underbrace{H_A \sin(45) + V_A \cos(45)}_{T_{AB}} - F_i = \underline{-500 \text{ N}}$$

$$M_{BC} - H_A \sin(45) \xi - V_A \cos(45) \xi + F_i (\xi - L_{AB}) = \phi$$

$$\bullet M_{BC} = [H_A \sin(45) + V_A \cos(45)] \xi - F_i (\xi - L_{AB})$$

$$M_{BC}(L_{AB}) = 35355.3331 \text{ N}\cdot\text{mm} = M_{AB}(L_{AB}) \rightarrow \text{Non devono esservi}$$

$M_{BC}(L_{AC}) = \phi \rightarrow$ corretto, momento nullo alle cerniere C.

salto nel momento flettente e viene che non vi siano coppie applicate. In questo caso il salto è pari alle coppie.

• TRATTO FE $0 < \eta < 40$

$$N_{FE} + H_F = \phi \quad \bullet \quad N_{FE} = +H_F = \underline{+610.8567 \text{ N}}$$

$$T_{FE} - V_F = \phi \quad \bullet \quad T_{FE} = V_F = \underline{90.8686 \text{ N}}$$

$$M_{FE} + V_F \eta = \phi \quad \bullet \quad M_{FE} = -V_F \eta$$

$$M_{FE}(\phi) = \phi \quad M_{FE}(40) = -3634.7439 \text{ Nmm}$$



Si ottiene che vale sempre, a meno del segno, la relazione $T = \frac{dM}{d\eta}$.

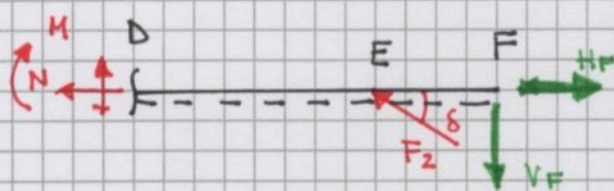
• TRATTO ED $40 < \eta < 120$

$$N_{ED} + H_F + F_2 \cdot \cos(\delta) = \phi \quad \underline{-155.1878 \text{ N}}$$

$$\bullet \quad N_{ED} = +H_F - F_2 \cos(\delta) = \underline{-155.1878 \text{ N}}$$

$$T_{ED} - V_F + F_2 \cdot \sin(\delta) = \phi$$

$$\bullet \quad T_{ED} = V_F - F_2 \sin(\delta) = \underline{-551.9190 \text{ N}}$$



$$M_{ED} + V_F \eta - F_2 \cdot \sin(\delta) (\eta - 40) = \phi$$

$$\bullet \quad M_{ED} = -V_F \eta + F_2 \sin(\delta) (\eta - 40)$$

$$M_{ED}(40) = -3634.7439 \text{ Nmm}$$

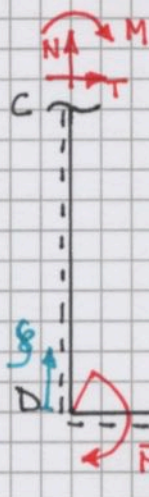
$$M_{ED}(120) = 40518.7770 \text{ Nmm}$$

Il momento nel tratto ED cambia segno, quindi esiste un punto $\bar{\eta}$ per cui è nullo. Si calcola facilmente imponendo $M_{ED} = \phi$

$$-V_F \bar{\eta} + F_2 \sin(\delta) \bar{\eta} - F_2 \sin(\delta) (40) = \phi$$

$$\bar{\eta} = \frac{F_2 \sin(\delta) \cdot (40)}{F_2 \sin(\delta) - V_F} = 46.5856 \text{ mm}$$

• TRATTO DC $0 < \xi < 100$



$$N_{DC} + F_2 \sin(\hat{40}) - V_F = \phi$$

$$\bullet \quad N_{DC} = V_F - F_2 \sin(40) = \underline{-551.9190 \text{ N}}$$

$$T_{DC} - F_2 \cos(\delta) + H_F = \phi$$

$$\bullet \quad T_{DC} = F_2 \cos(\delta) + H_F = \underline{155.1878 \text{ N}}$$

$$M_{DC} + M - \underbrace{F_2 \sin(\delta) (80)}_{\text{Browin costante}} + V_F \cdot (120) + F_2 \cos(\delta) \xi + H_F \xi = \phi$$

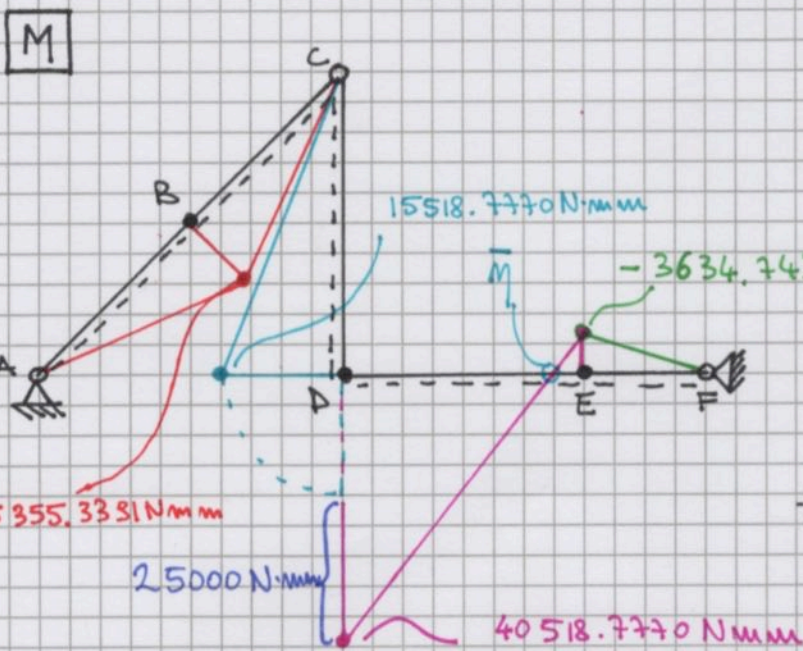
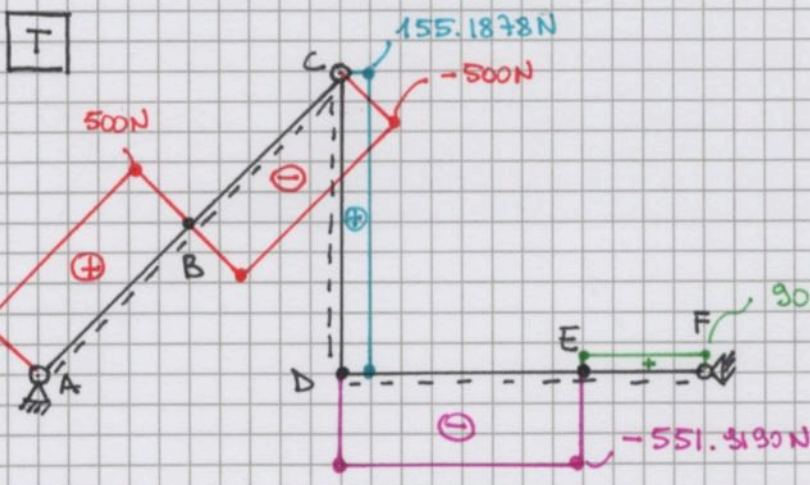
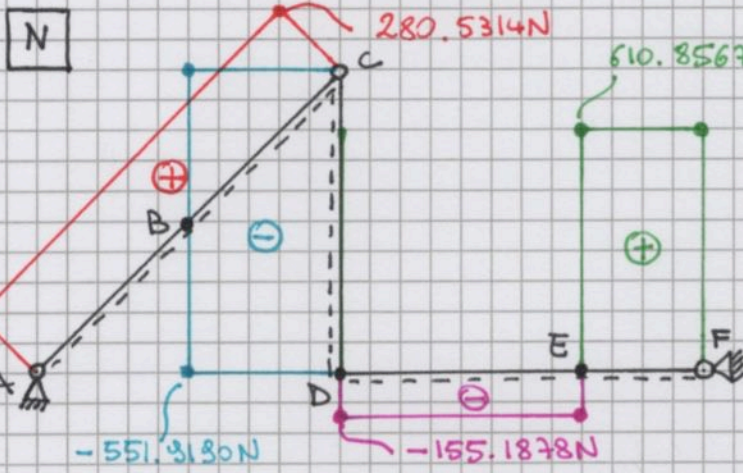
$0 < \delta < 100$

$$M_{DC} = -\bar{M} + \underbrace{[F_2 \sin(\delta) (80) - V_F (120)]}_{\text{Momento di trasporto:}} - \underbrace{[F_2 \cos(\delta) + H_F]}_{M_{DC} = M_{DC}} \delta$$

braccia costante

$M_{DC}(\phi) = 15518.7770 \text{ N}\cdot\text{mm}$

$M_{DC}(100) = 2.81 \text{ E-11} \approx \phi \text{ N}\cdot\text{mm} \rightarrow$ corretto, siamo sulla curva.



2 diagrammi sono stati costruiti ricordando la convenzione di ripartire i momenti positivi dalle teste delle fibre tese. Le altre azioni seguono la convenzione opposta.

OSSERVAZIONI

- 2 momenti nelle cerniere A, C, F sono nulli.
- Il salto dell'azione normale nel punto E è uguale a $F_2 x$
- Il salto dell'azione tagliante nel punto B è pari a F_1 e nel punto E è pari a $F_2 y$.
- 2 momenti sono costanti in ogni asta, e posto nel punto D, in cui è applicata la coppia \bar{M} . Difatti in tale punto si riscontra un salto tra M_{CD} e M_{DE} pari al valore della coppia.