

Strutture formate da travi snelle



UNIVERSITÀ
DEGLI STUDI
FIRENZE

Scuola di Architettura
Corso di Laurea Magistrale quinquennale c.u.

Sistemi isostatici di travi coassiali: calcolo
di spostamenti attraverso il PLV



Università degli Studi di Firenze

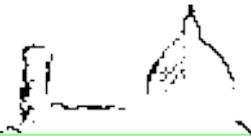
Corso di Laurea: Architettura (quinquennale)
Insegnamento: Scienza delle Costruzioni
Docente: Mario Fagone
Argomento: Teoria Tecnica della Trave:
calcolo di spostamenti via PLV



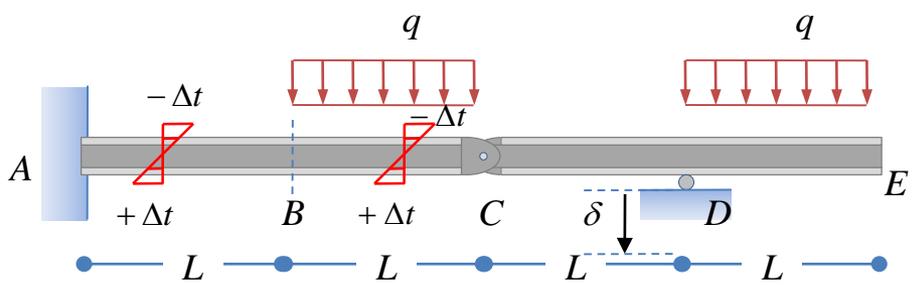
Facoltà di Architettura

Sommario

Si considera un sistema caricato anche da cedimenti vincolari anelastici e distorsioni termiche "a farfalla".



Esempio

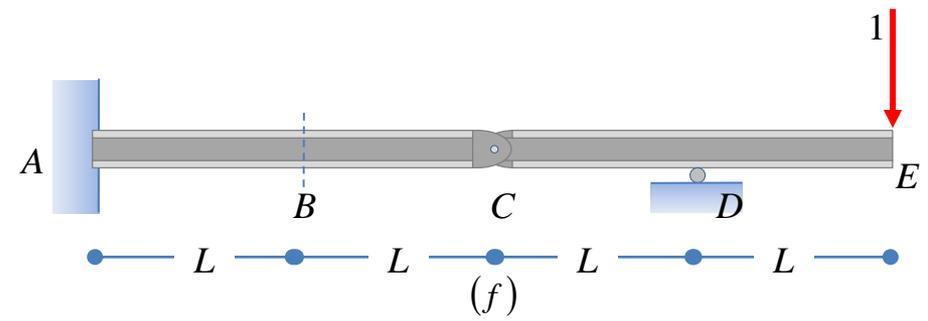
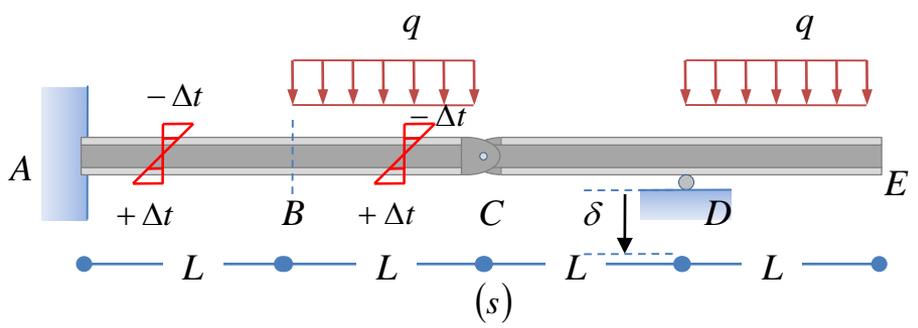


$q = 10 \text{ kN/m}$
 $\Delta t = 20^\circ \text{C}$
 $L = 1,5 \text{ m}$
 $\delta = 10 \text{ mm}$

La trave in acciaio schematizzata in figura ha sezione trasversale IPE 160 ($E=210 \text{ GPa}$, $I_x=869,0 \text{ cm}^4$, $\alpha=11,7 \cdot 10^{-6} / ^\circ \text{C}$). Si calcoli lo spostamento verticale della sezione E.



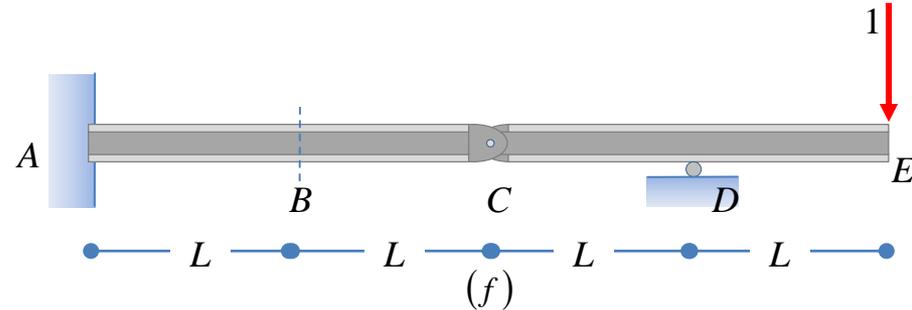
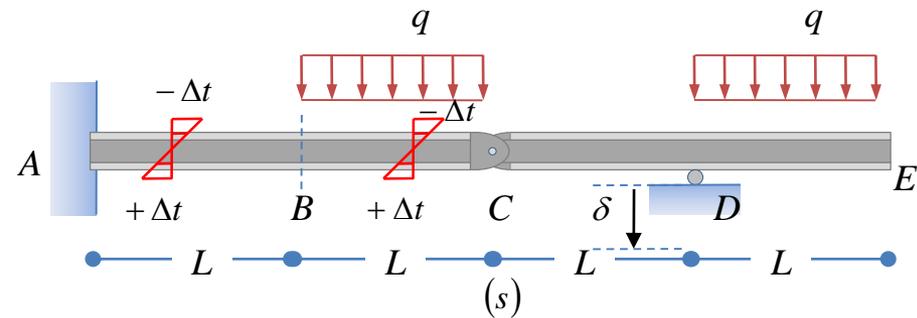
Esempio



1. si definisce il sistema *forze* (\equiv *sistema fittizio*) caricando il sistema *reale* (\equiv *sistema spostamenti*) solo con una azione unitaria duale allo spostamento o alla rotazione da determinare;



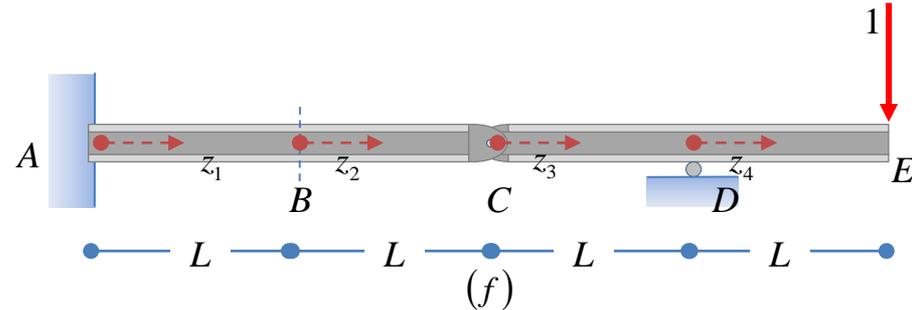
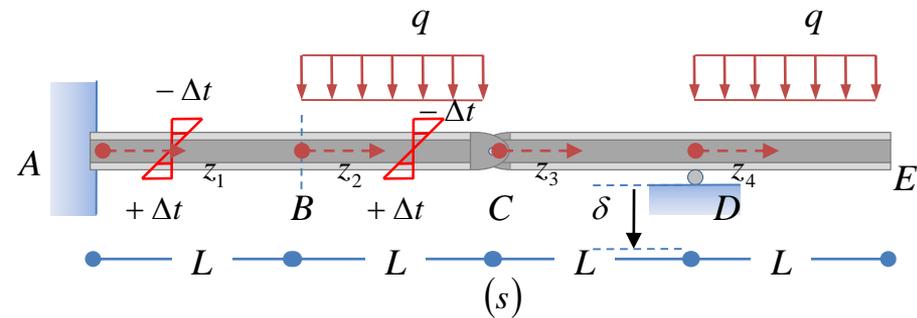
Esempio



2. si individuano i nodi (estremi di tratti omogenei o punti di discontinuità) dei sistemi *reale* e *fittizio*; per l'esempio in oggetto essi sono le sezioni A , B , C , D ed E indicate in figura;
3. si suddividono entrambi i sistemi strutturali in tratti delimitati da tutti i nodi determinati al punto precedente;



Esempio



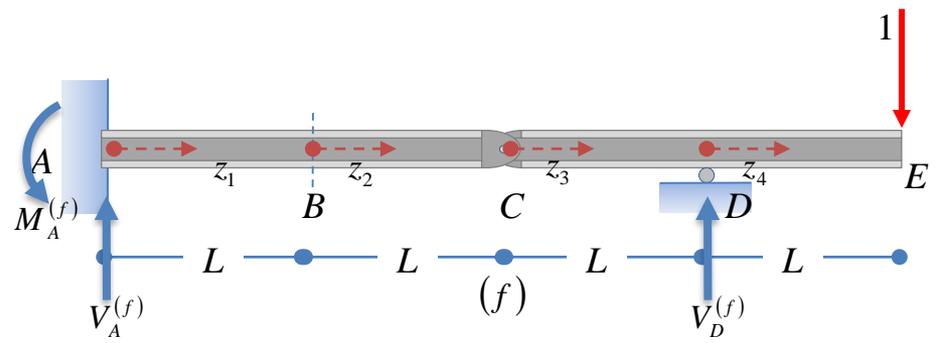
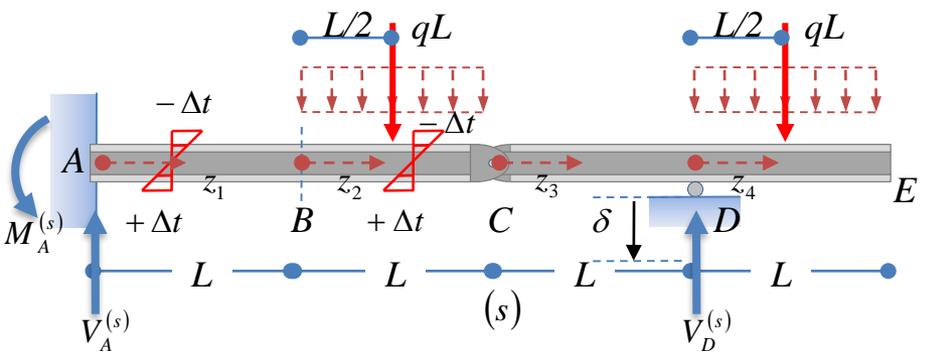
4. si introducono i sistemi di riferimento rispetto ai quali scrivere le funzioni e si calcolano le leggi della curvatura nel sistema spostamento e del momento flettente nel sistema forze.

I sistemi di riferimento rispetto ai quali verranno scritte le funzioni della curvatura e del momento flettente sono quelli indicati in figura.

Il calcolo delle reazioni vincolari e delle funzioni della curvatura nel sistema reale e del momento flettente nel sistema fittizio è effettuato nelle prossime slide.



Esempio – calcolo delle reazioni vincolari (equazione ausiliaria)

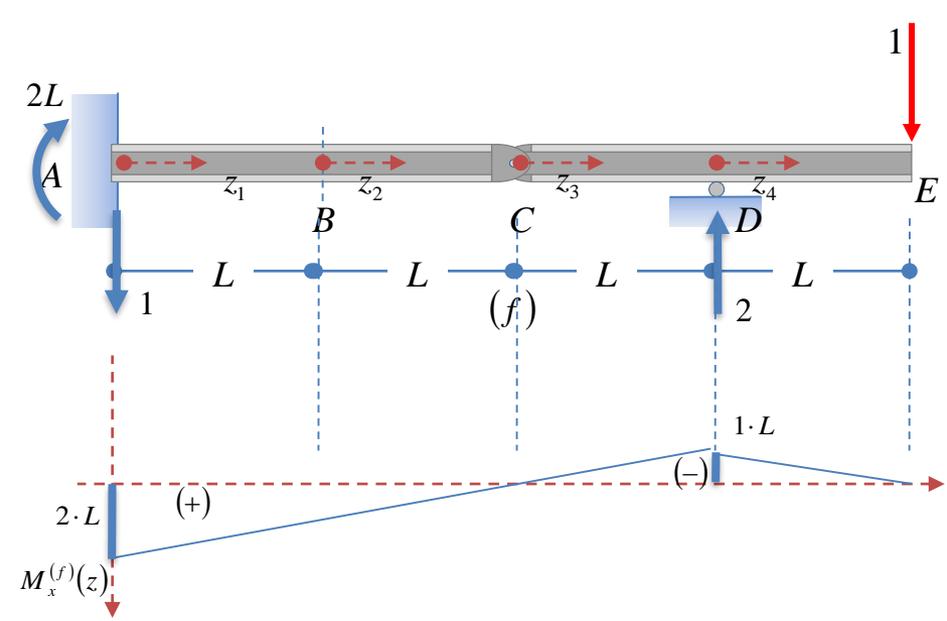
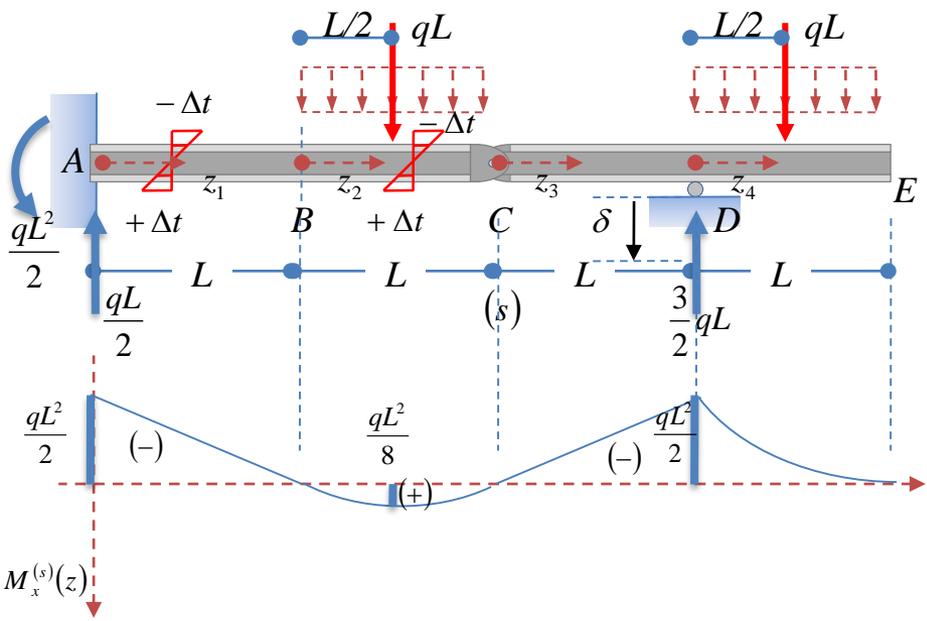


$$\begin{cases} V_A^{(s)} + V_D^{(s)} - 2qL = 0 \\ \sum M_{(A)} = 0 \rightarrow V_D^{(s)} 3L + M_A^{(s)} - qL \frac{3}{2}L - qL \frac{7}{2}L = 0 \\ \sum M_{(C)}^{(CE)} = 0 \rightarrow V_D^{(s)} L - qL \frac{3}{2}L = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} V_A^{(s)} = \frac{qL}{2} \\ V_D^{(s)} = \frac{3}{2}qL \\ M_A^{(s)} = \frac{qL^2}{2} \end{cases}$$

$$\begin{cases} V_A^{(f)} + V_D^{(f)} - 1 = 0 \\ \sum M_{(A)} = 0 \rightarrow V_D^{(f)} 3L + M_A^{(f)} - 1 \cdot 4L = 0 \\ \sum M_{(C)}^{(CE)} = 0 \rightarrow V_D^{(f)} L - 1 \cdot 2L = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} V_A^{(f)} = -1 \\ V_D^{(f)} = 2 \\ M_A^{(f)} = -2L \end{cases}$$

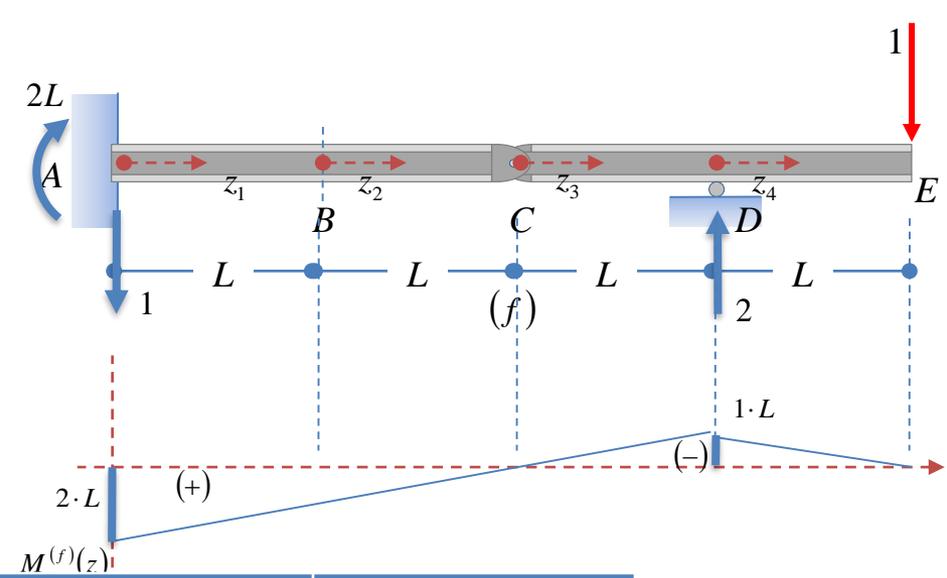
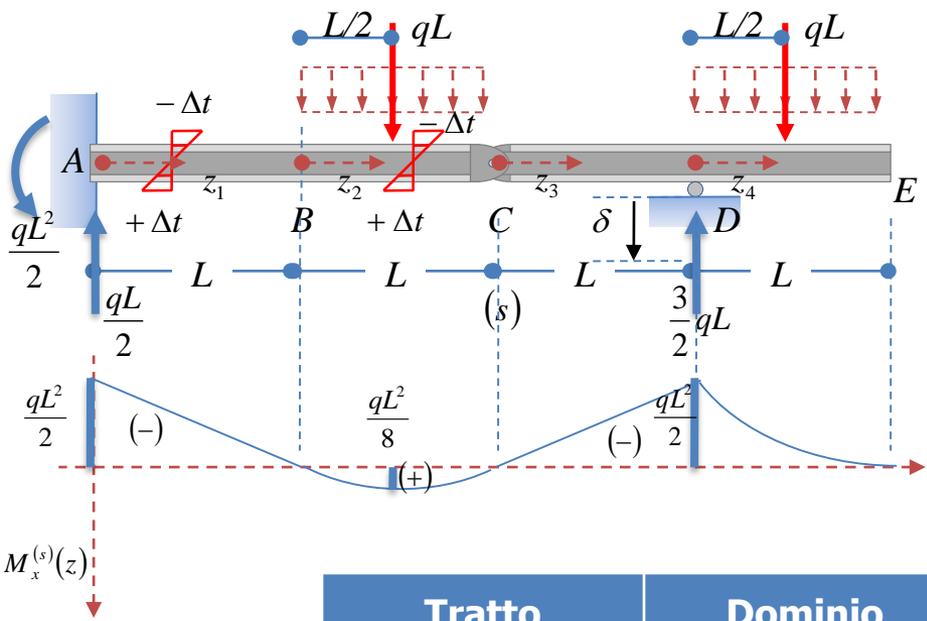


Esempio – diagrammi del momento flettente





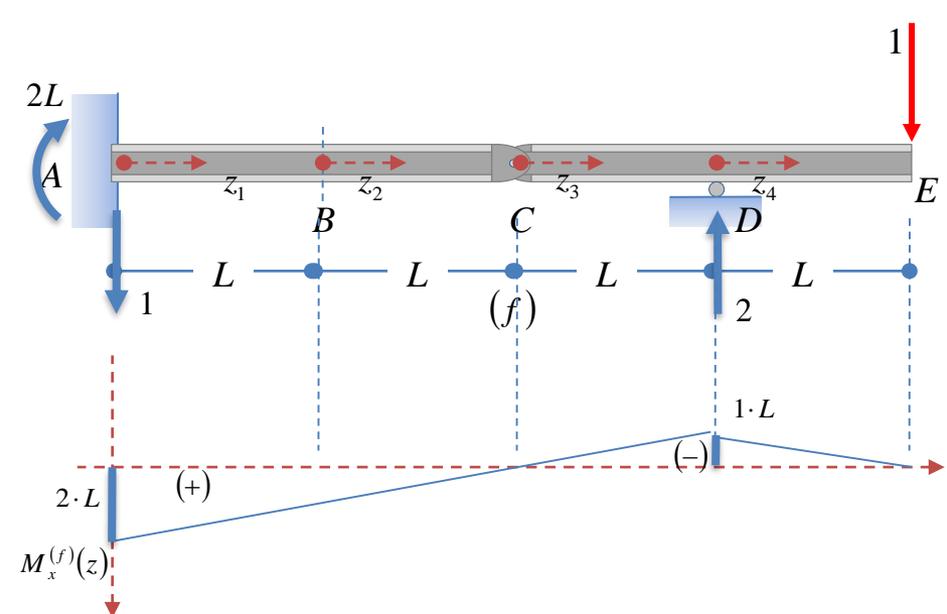
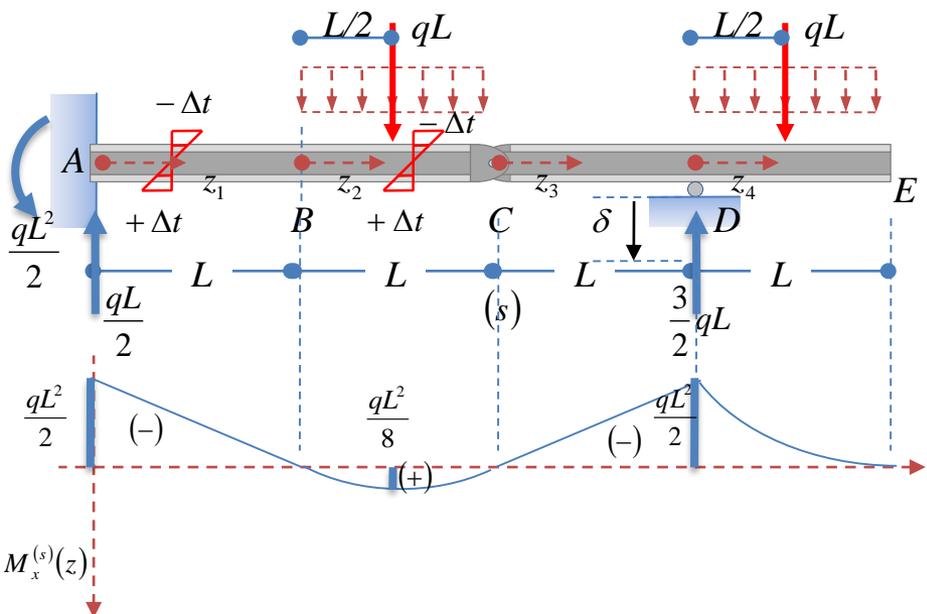
Esempio – leggi del momento (fittizio) e della curvatura (reale)



Tratto	Dominio	$\chi_x^{(s)}$	$M_x^{(f)}$
AB	$0 \leq z_1 \leq L$	$\frac{qL}{2EI_x} (z_1 - L) + \frac{2\alpha \Delta t}{h}$	$2L - z_1$
BC	$0 \leq z_2 \leq L$	$\frac{qz_2}{2EI_x} (L - z_2) + \frac{2\alpha \Delta t}{h}$	$L - z_2$
CD	$0 \leq z_3 \leq L$	$-\frac{qL}{2EI_x} z_3$	$-z_3$
DE	$0 \leq z_4 \leq L$	$-q \frac{(L - z_4)^2}{2EI_x}$	$z_4 - L$



Esempio – equazione dei lavori virtuali



Omettendo i calcoli per brevità si ha:

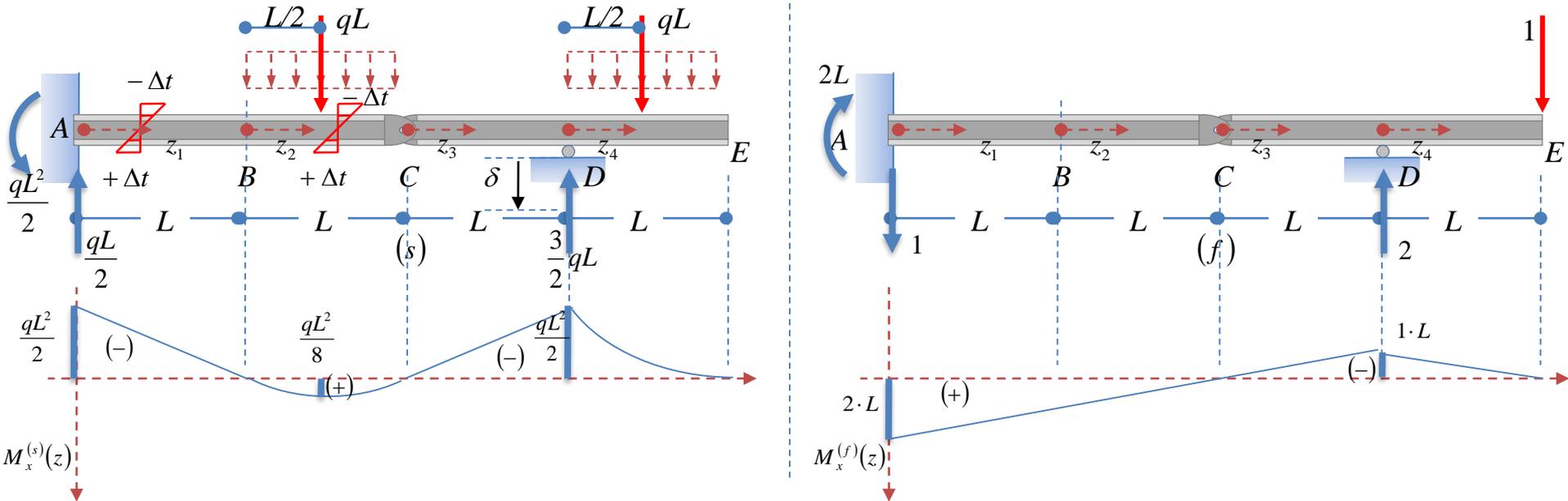
$$L_{vi} = \sum_{i=1}^4 \int_0^L M_x^{(f)}(z_i) \cdot \chi_x^{(s)}(z_i) dz_i = \frac{4\alpha \Delta t}{h} L^2 - \frac{qL^4}{12EI_x}$$

$$L_{ve} = \int_0^L q^{(f)}(z) \cdot v_0^{(s)}(z) dz + \sum_j F_y^{(f)} \cdot v_0^{(s)} + \sum_h \mathcal{M}^{(f)} \cdot \varphi_x^{(s)} = 1 \cdot v_E - V_D^{(f)} \delta = 1 \cdot v_E - 2\delta$$

effetto del cedimento del vincolo D: lavoro della reazione in D nel sistema fittizio per lo spostamento verticale di D nel sistema reale



Esempio – equazione dei lavori virtuali



Eguagliando i lavori virtuali interno ed esterno si ha:

$$L_{ve} = L_{vi} \rightarrow v_E = \frac{4\alpha \Delta t}{h} L^2 - \frac{qL^4}{12EI_x} + 2\delta = 30.9 \text{ mm}$$