

**Sussidi didattici per il corso di
COSTRUZIONI EDILI**

Prof. Ing. Francesco Zanghì

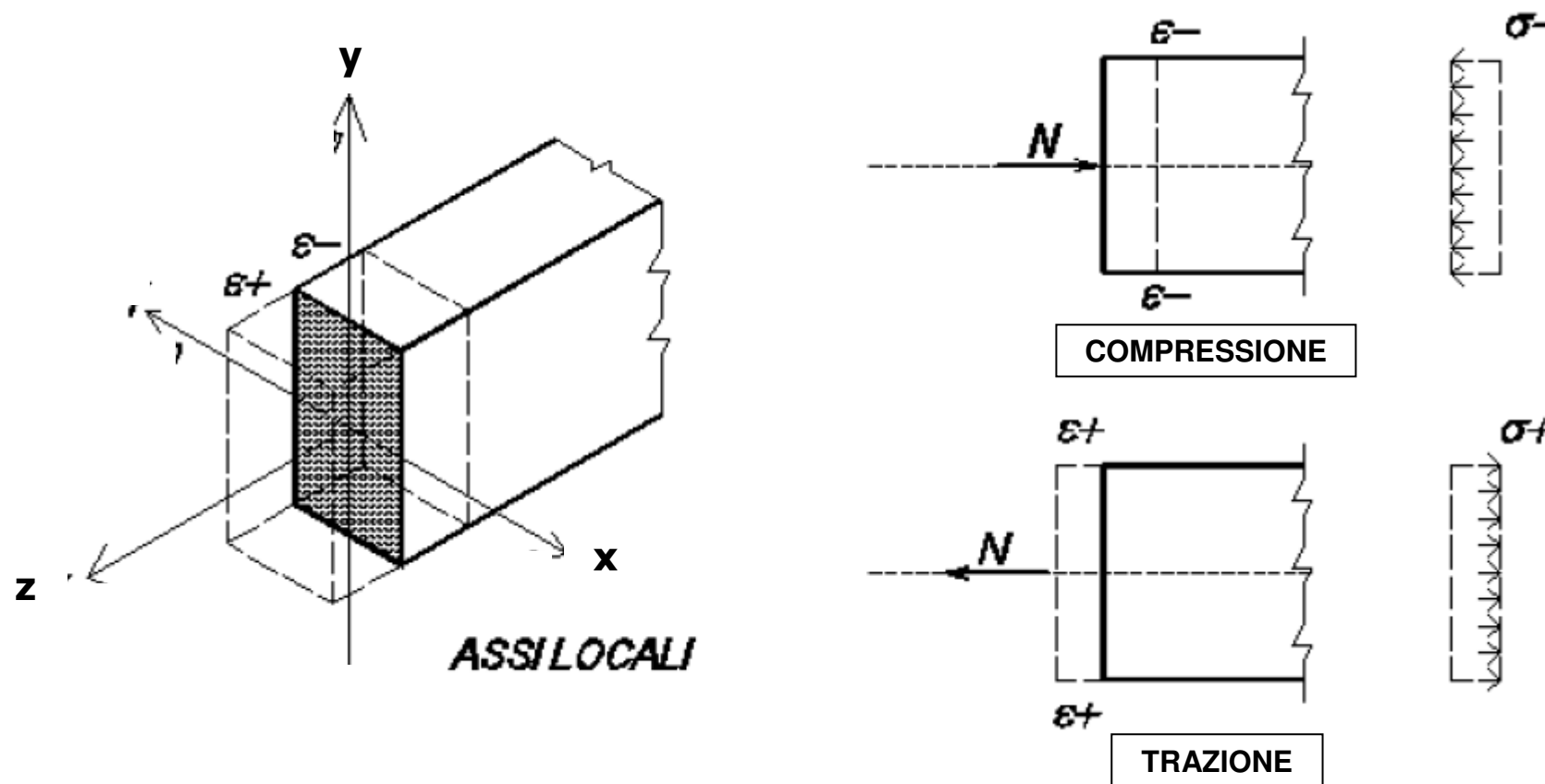
SOLLECITAZIONI SEMPLICI

AGGIORNAMENTO 04/10/2011

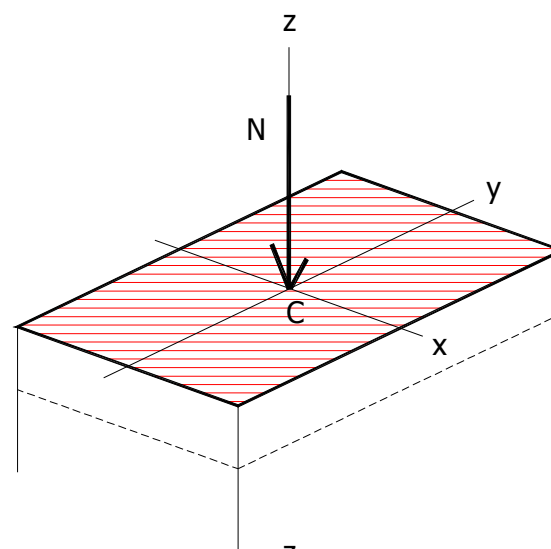
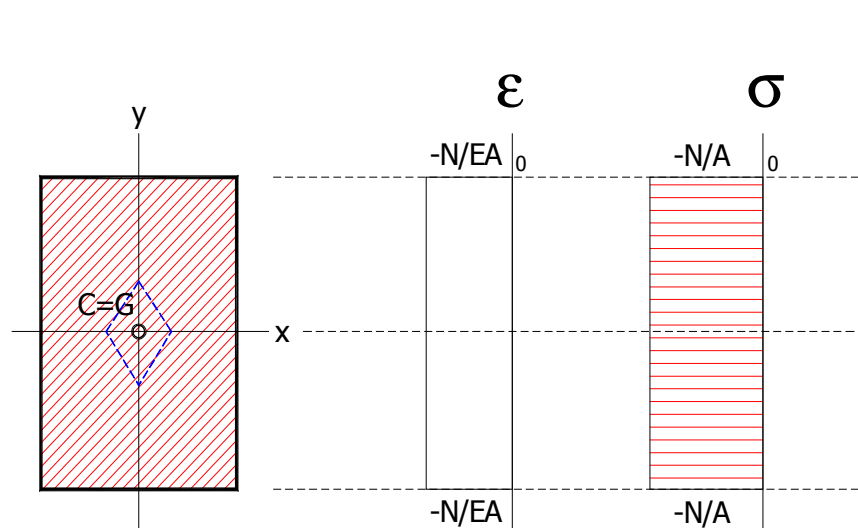
SFORZO NORMALE CENTRATO

Lo sforzo normale si definisce centrato quando una forza, o un sistema di forze, agisce lungo l'asse baricentrico longitudinale dell'elemento strutturale. Può essere di due tipi:

- **TRAZIONE** (allungamento)
- **COMPRESSIONE** (accorciamento)



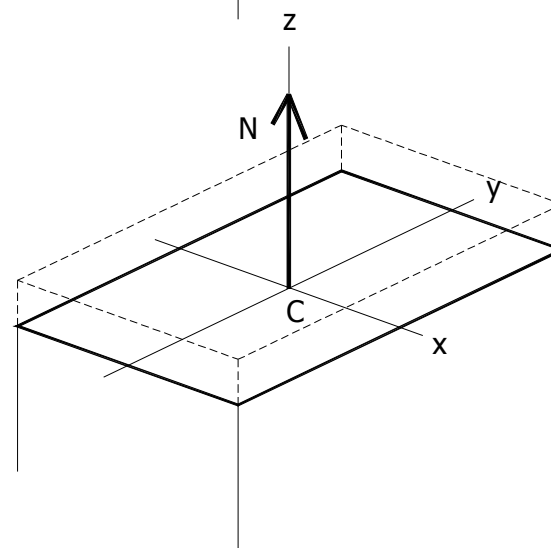
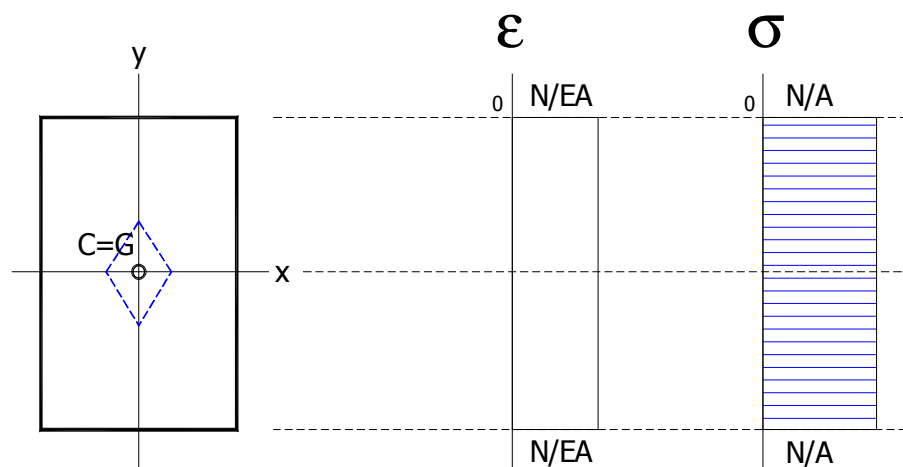
La sollecitazione produce diagrammi di tensione e deformazione entrambi **uniformi**.



$N < 0$

$$\sigma = -\frac{N}{A}$$

$$\varepsilon = -\frac{N}{EA}$$



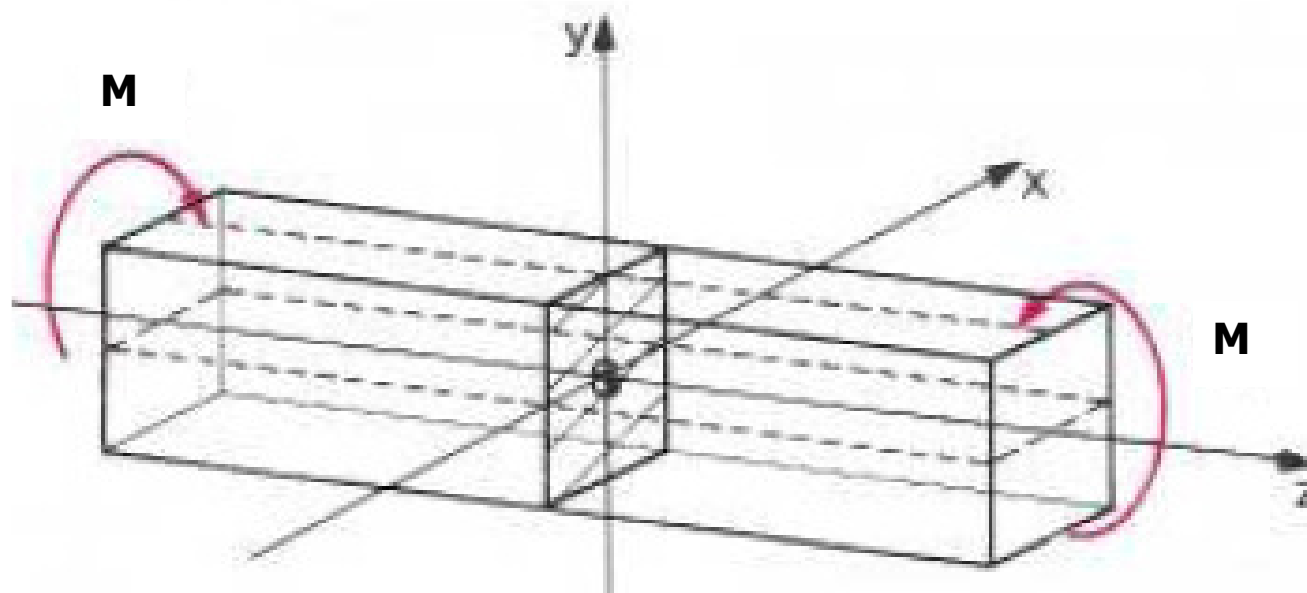
$N > 0$

$$\sigma = \frac{N}{A}$$

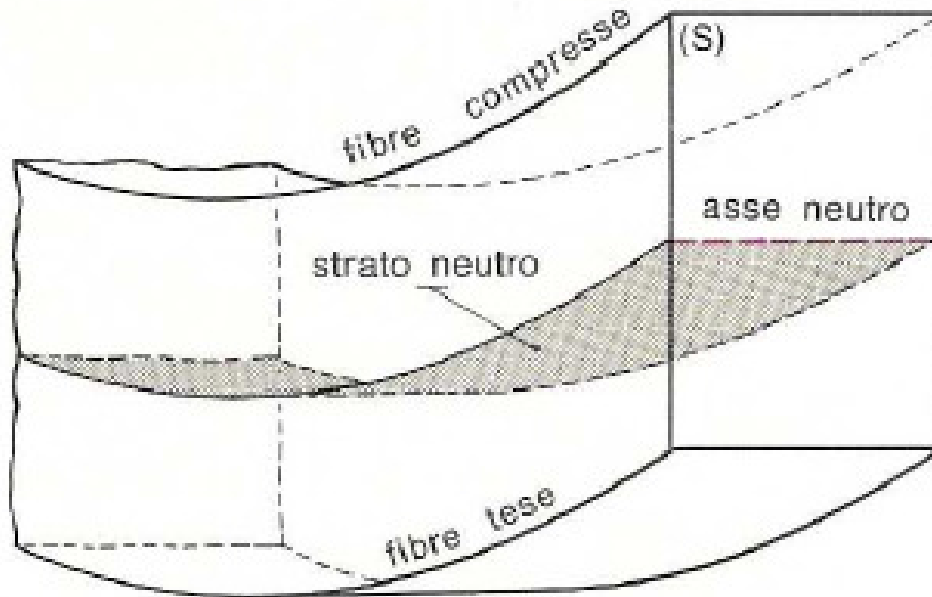
$$\varepsilon = \frac{N}{EA}$$

FLESSIONE RETTA

Un elemento strutturale è soggetto a **flessione retta** quando il sistema di forze esterne si riduce ad una coppia di momento **M** che agisce su un **piano di sollecitazione**, contenente l'asse longitudinale della trave. La traccia del piano di sollecitazione sul piano della sezione è anche asse principale di inerzia per la sezione stessa.



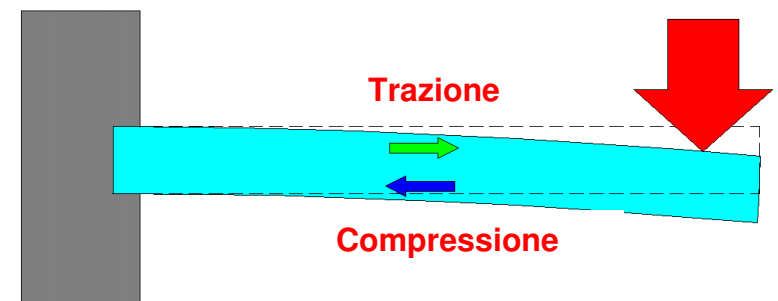
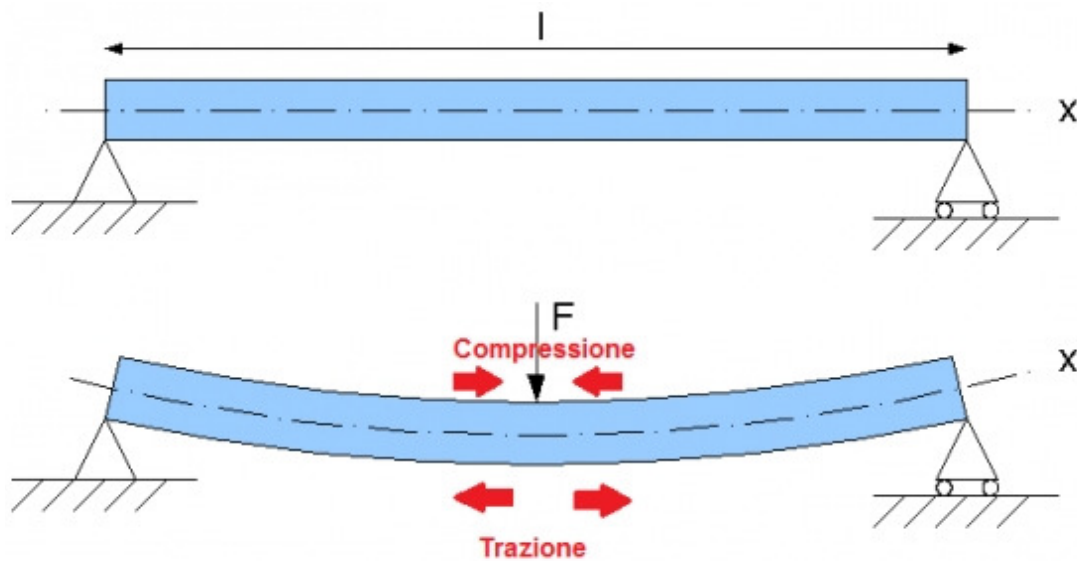
La deformazione subita dall'elemento è un incurvamento secondo un arco di circonferenza. Le fibre superiori all'asse longitudinale subiranno un **accorciamento** mentre le fibre inferiori subiranno un **allungamento** (o viceversa in base al segno del momento flettente).

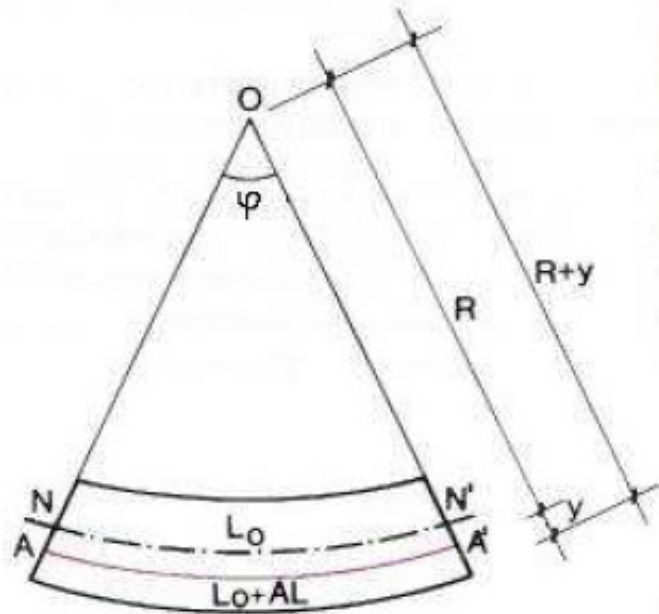


Le fibre appartenenti allo strato comprendente l'asse longitudinale non subiranno né allungamento né accorciamento (*strato neutro*).

L'intersezione tra lo strato neutro ed una qualsiasi sezione della trave viene definito **asse neutro**.

Durante la deformazione, la sezione RUOTA attorno all'asse neutro.





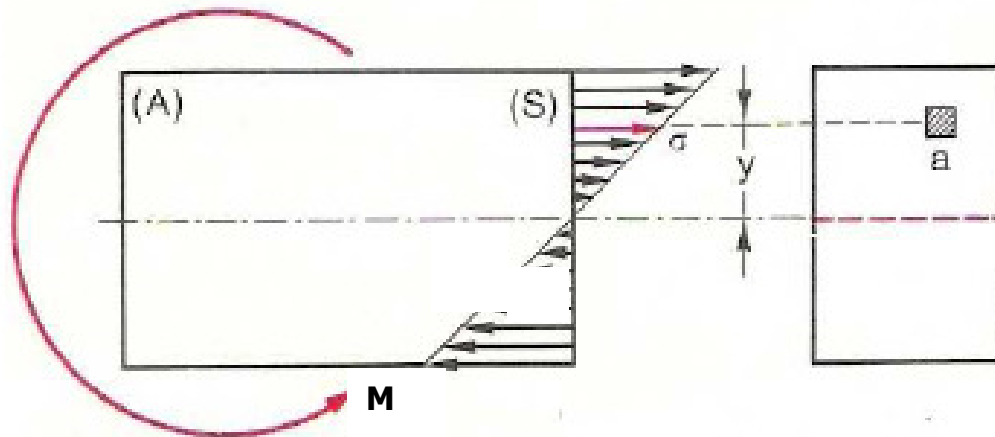
$$\frac{L_0 + \Delta L}{L_0} = \frac{R + y}{R} \Rightarrow 1 + \frac{\Delta L}{L_0} = 1 + \frac{y}{R} \Rightarrow \frac{\Delta L}{L_0} = \frac{y}{R} \quad (1)$$

Il rapporto $1/R$ si chiama **curvatura**.

Poiché $\epsilon = \frac{\Delta L}{L_0}$ si ricava $\sigma = E\epsilon = \frac{E y}{R}$

Le tensioni e le deformazioni avranno *andamento lineare* lungo l'asse verticale della sezione.

Esaminiamo l'equilibrio alla rotazione di una generica sezione S.



Il momento flettente esterno deve essere equilibrato dal momento interno generato dalle singole forze elementari $\sigma \cdot a$ ciascuna moltiplicata per il relativo braccio y .

$$\sum \sigma a y = \frac{E}{R} \sum a y^2 = \frac{E J_n}{R} = M$$

Poiché, dalla (1) $R = y/\epsilon$ si ricava:

$$\epsilon = \frac{M y}{E J_n} \text{ pertanto: } \sigma = \frac{M y}{J_n} \quad (2)$$

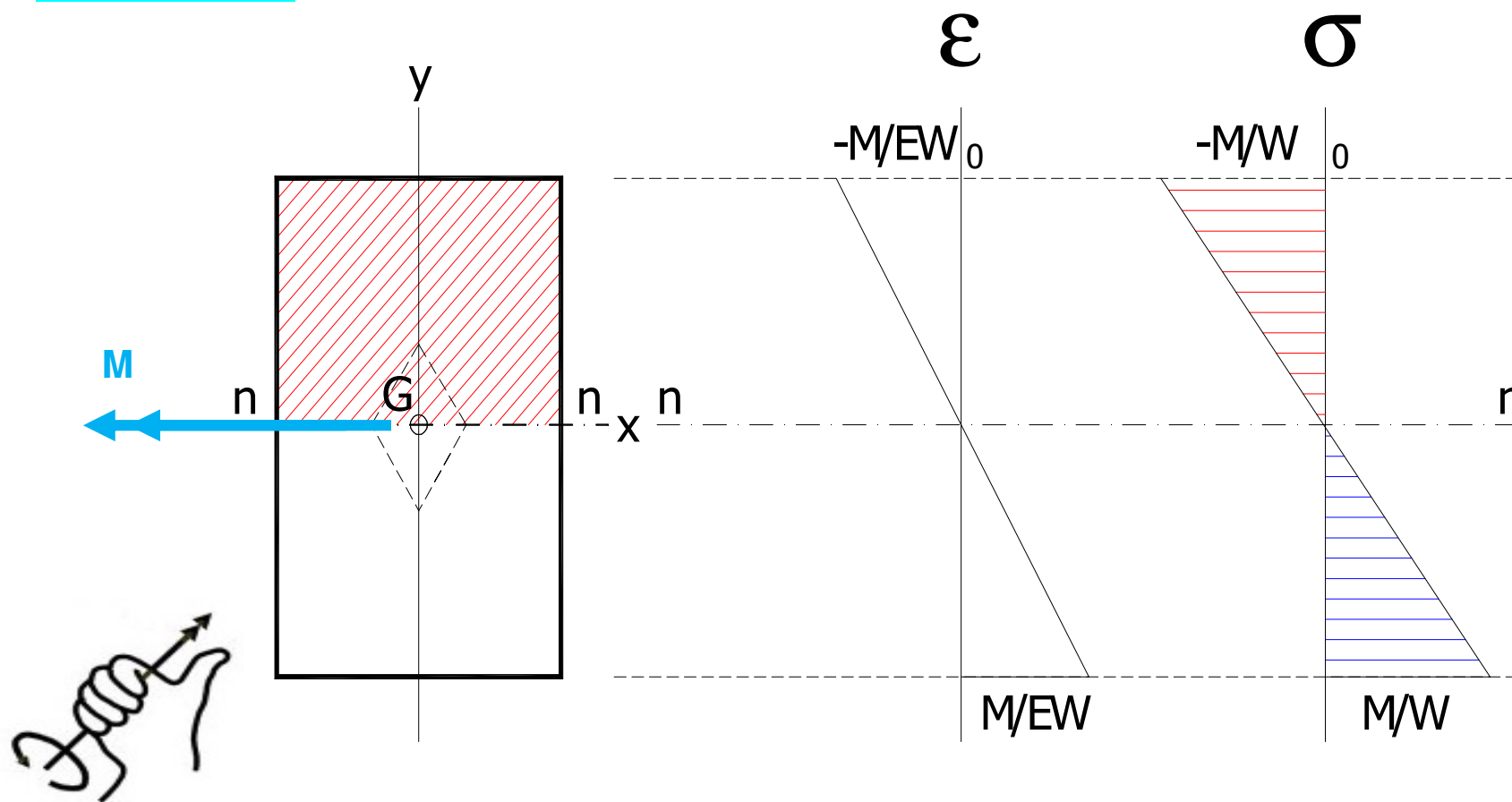
FORMULA DI NAVIER



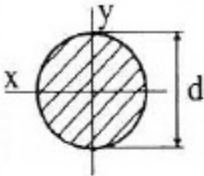
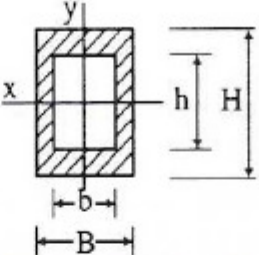
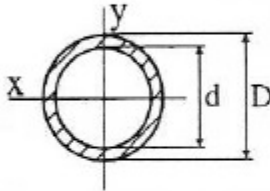
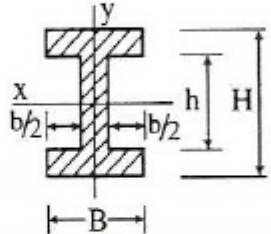
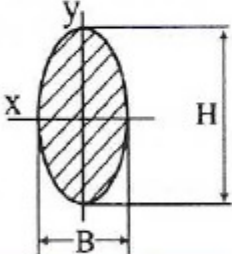
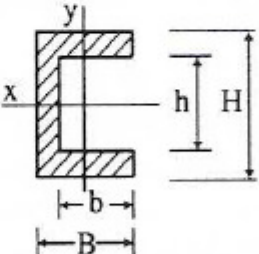
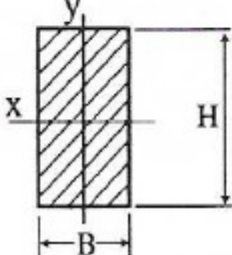
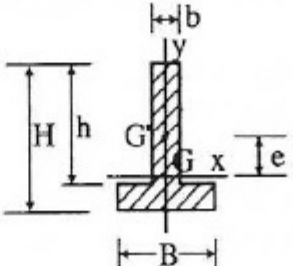
I valori di massima trazione e massima compressione si hanno in corrispondenza delle fibre estreme della sezione, poste ad una distanza y_{\max} dall'asse neutro.

$$W = \frac{J_n}{y_{\max}}$$

MODULO DI RESISTENZA per flessione della sezione.

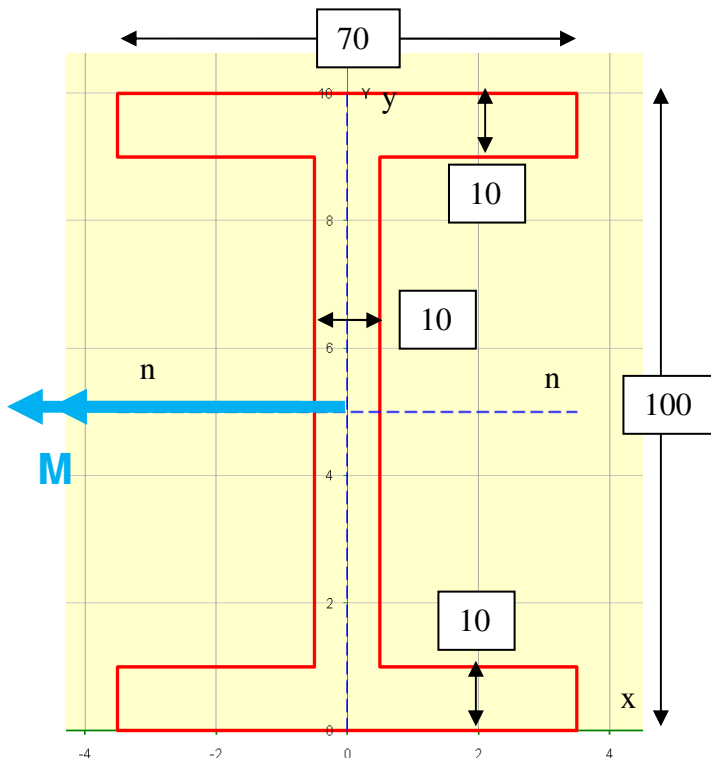


Tab. 1 – Moduli di resistenza a flessione W_f per alcuni tipi di sezioni

	$W_x = W_y = \frac{\pi}{32} d^3 \approx 0,1 \cdot d^3$		$W_x = \frac{BH^3 - bh^3}{6H}$
	$W_x = W_y = \frac{\pi}{32} \frac{D^4 - d^4}{D} =$ $= \frac{\pi}{32} D^3 (1 - c^4)$ $c = \frac{d}{D}$		$W_x = \frac{BH^3 - bh^3}{6H}$
	$W_x = \frac{\pi}{32} B \cdot H^3$ $W_y = \frac{\pi}{32} H \cdot B^3$		$W_x = \frac{BH^3 - bh^3}{6H}$
	$W_x = \frac{B \cdot H^2}{6}$ $W_y = \frac{H \cdot B^2}{6}$ $\text{con } B = H = L: W = \frac{L^3}{6}$		$W_x = \frac{I_x}{e + \frac{h}{2}}$ $W_y = \frac{HB^3 + hb^3}{6B}$

ESEMPIO N°1

E' assegnata la seguente sezione a doppio T sottoposta all'azione di un momento flettente esterno $M=100000 \text{ Nmm}$. Calcolare la tensione massima a cui la sezione è sottoposta.



Calcoliamo il momento di inerzia baricentrico orizzontale della sezione come differenza tra il momento di inerzia del rettangolo 70x100 e i momenti di inerzia dei rettangoli interni 30x80.

$$J_n = \frac{70 \cdot 100^3}{12} - 2 \left(\frac{30 \cdot 80^3}{12} \right) = 5833333 - 2(1280000) = 3273333 \text{ mm}^4$$

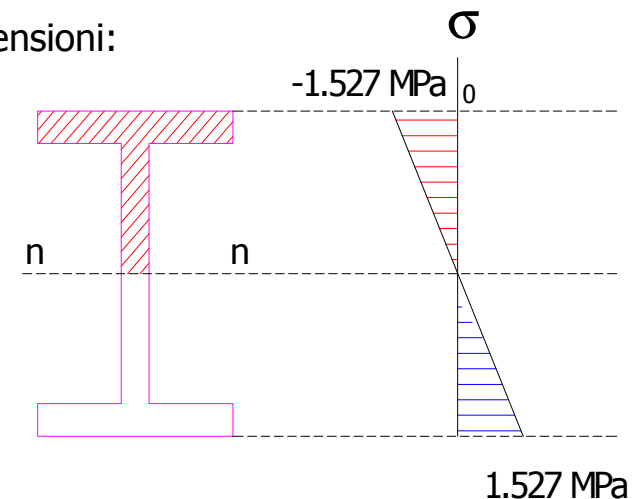
Calcoliamo il modulo di resistenza a flessione della sezione:

$$W = \frac{J_n}{y_{\max}} = \frac{3273333}{50} = 65467 \text{ mm}^3$$

Calcoliamo la tensione massima:

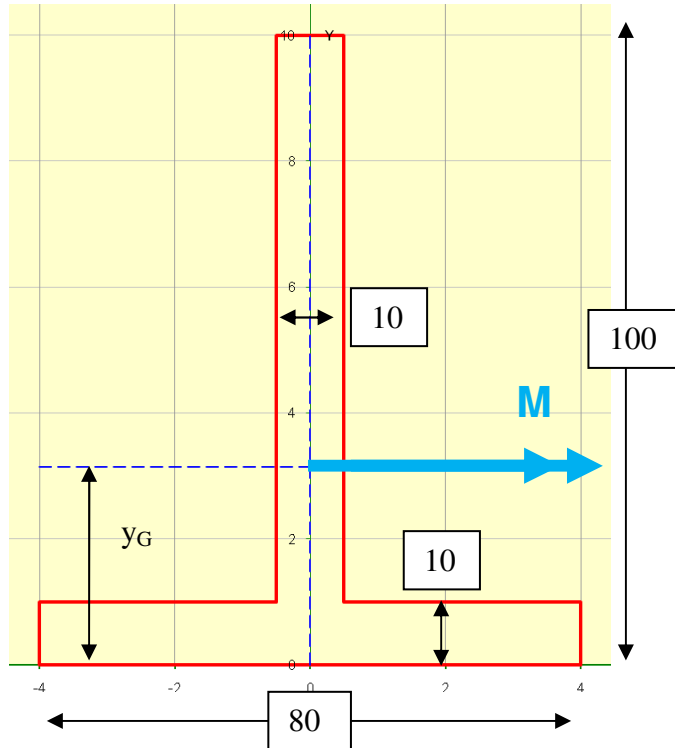
$$\sigma = \frac{M}{W} = \frac{100000}{65467} = 1.527 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2} = 1.527 \text{ MPa}$$

Tracciamo il diagramma delle tensioni:



ESEMPIO N°2

E' assegnata la seguente sezione a T rovescia sottoposta all'azione di un momento flettente esterno $M = -200000 \text{ Nmm}$. Calcolare la tensione massima a cui la sezione è sottoposta.



Suddividiamo la figura nei rettangoli elementari 80x10 e 10x90. Calcoliamo l'ordinata del baricentro e quindi la posizione dell'asse neutro:

$$y_G = \frac{S_x}{A_{tot}} = \frac{(80 \cdot 10 \cdot 5) + (10 \cdot 90 \cdot 55)}{(80 \cdot 10) + (10 \cdot 90)} = \frac{53500}{1700} = 31.47 \text{ mm}$$

Calcoliamo il momento d'inerzia baricentrico della sezione:

$$J_n = \left(\frac{10 \cdot 90^3}{12} + 900 \cdot 23.53^2 \right) + \left(\frac{80 \cdot 10^3}{12} + 800 \cdot 26.47^2 \right) = 1672990 \text{ mm}^4$$

Calcoliamo i moduli di resistenza delle fibre estreme della sezione:

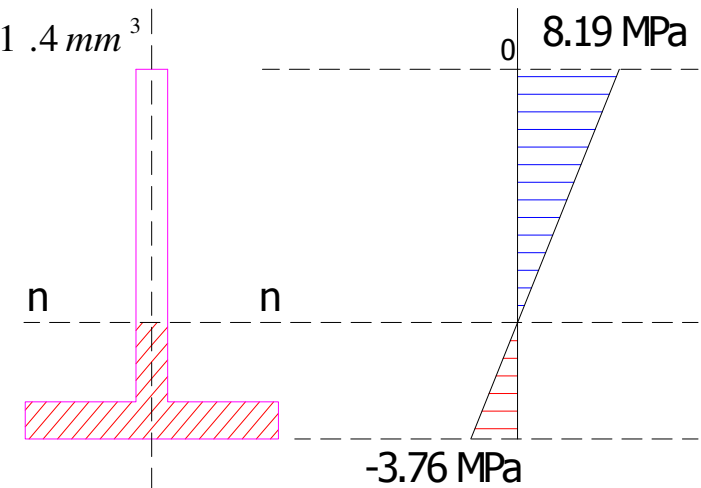
$$W^s_x = \frac{J_n}{(h - y_G)} = \frac{1672990}{68.53} = 24412.5 \text{ mm}^3$$

$$W^i_x = \frac{J_n}{y_G} = \frac{1672990}{31.47} = 53161.4 \text{ mm}^3$$

Calcoliamo la tensione massima e minima:

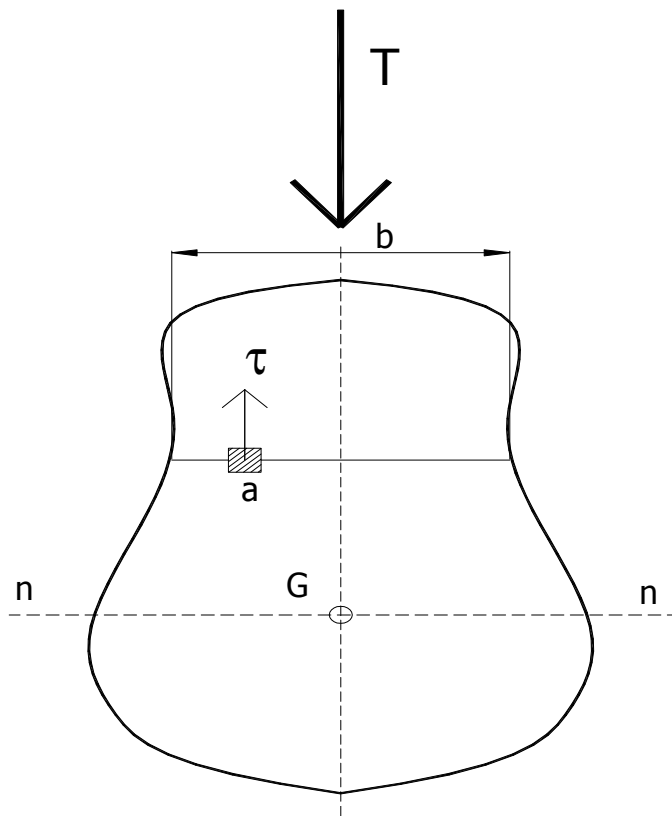
$$\sigma^s = \frac{M}{W^s_x} = \frac{200000}{24412.5} = 8.19 \text{ MPa} \quad (\text{trazione})$$

$$\sigma^i = \frac{M}{W^i_x} = \frac{200000}{53161.4} = 3.76 \text{ MPa} \quad (\text{compressione})$$



TAGLIO

Si ha sollecitazione di taglio quando sulla struttura sono applicate forze con direzione perpendicolare al suo asse, giacenti sul piano della sezione e passanti per il suo baricentro. Le tensioni interne, dovendo opporsi a tale deformazione, giacciono sul piano della sezione, quindi sono delle **tensioni tangenziali τ** .



Per l'equilibrio alla traslazione verticale: $\sum \tau \cdot a = T$

Si dimostra che:

$$\tau = \frac{T \cdot S_n^*}{b \cdot J_n}$$

**FORMULA DI
JOURAWSKI**

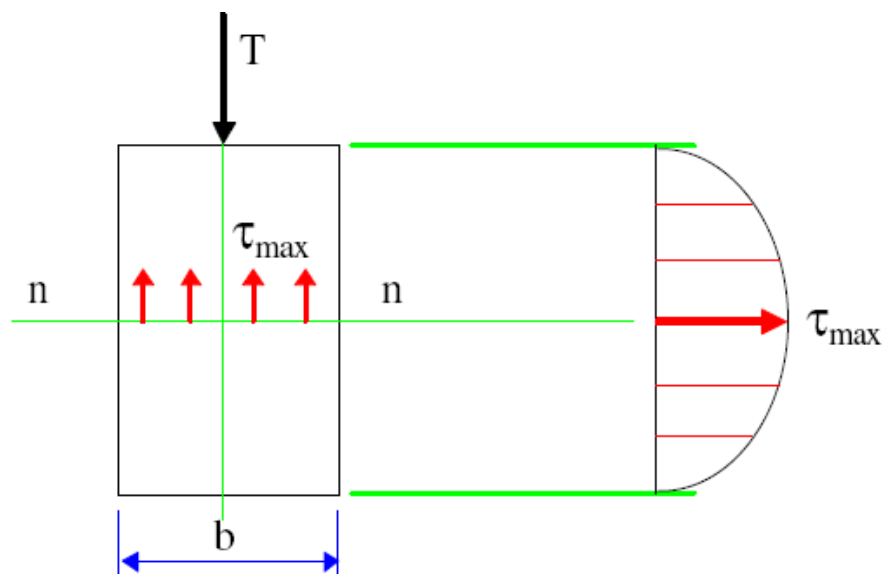


S_n^* = **momento statico** (rispetto all'asse baricentrico) di una delle due parti di sezione individuate dalla dividente parallela all'asse baricentrico nel punto di calcolo

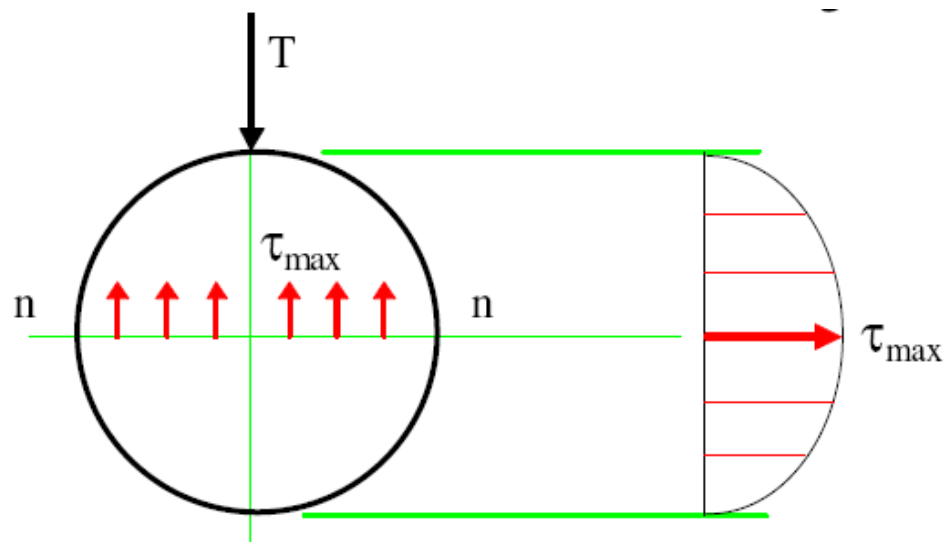
J_n = **momento d'inerzia** della sezione

b = larghezza della sezione in corrispondenza della punto di calcolo

• **CASI PARTICOLARI**



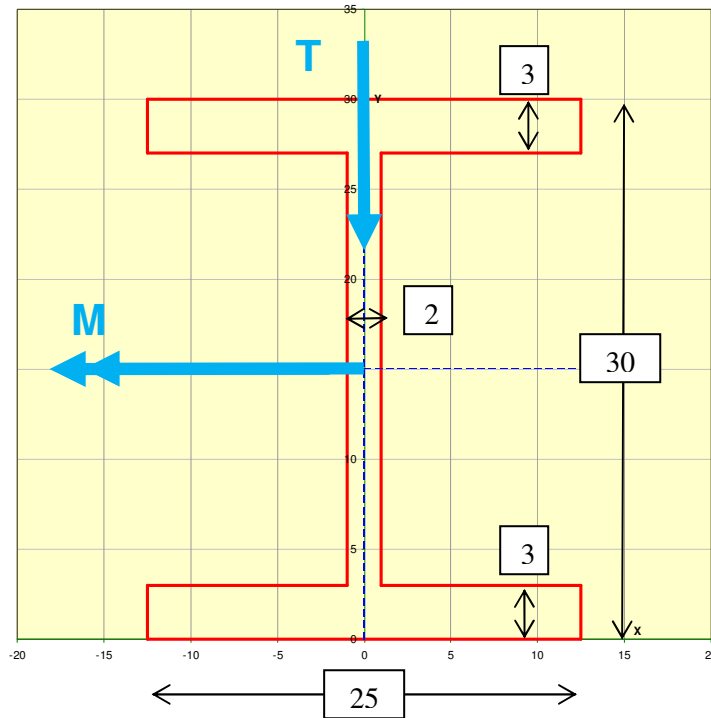
$$\left\{ \begin{aligned} \tau_{max} &= \frac{3T}{2A} \\ \tau_{media} &= \frac{T}{A} \end{aligned} \right.$$



$$\left\{ \begin{aligned} \tau_{max} &= \frac{4T}{3A} \\ \tau_{media} &= \frac{T}{A} \end{aligned} \right.$$

ESEMPIO N°3

E' assegnata la seguente sezione a doppio T sottoposta all'azione di un momento flettente esterno **M=400 kNm** e uno sforzo di taglio verticale **T=90 kN**. Valutare lo stato tensionale della sezione.



Calcoliamo il momento di inerzia baricentrico orizzontale della sezione come differenza tra il momento di inerzia del rettangolo 250x300 e i momenti di inerzia dei rettangoli interni 115x240.

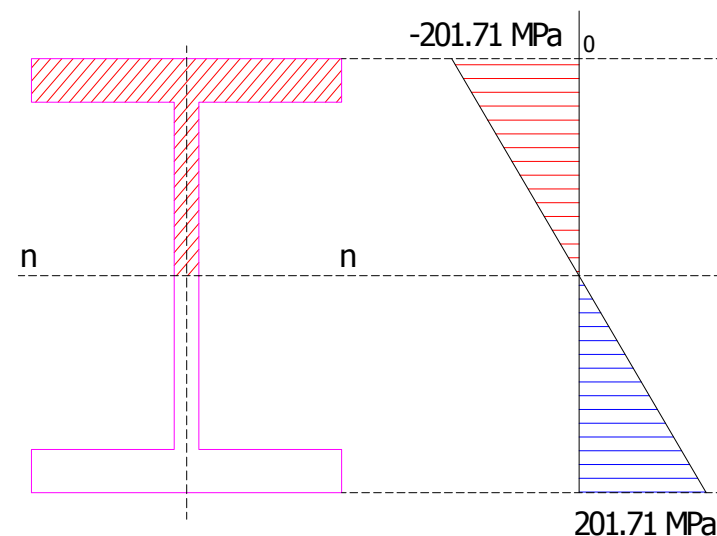
$$J_n = \frac{250 \cdot 300^3}{12} - 2 \left(\frac{115 \cdot 240^3}{12} \right) = 297.5 \cdot 10^6 \text{ mm}^4$$

Calcoliamo il modulo di resistenza a flessione della sezione:

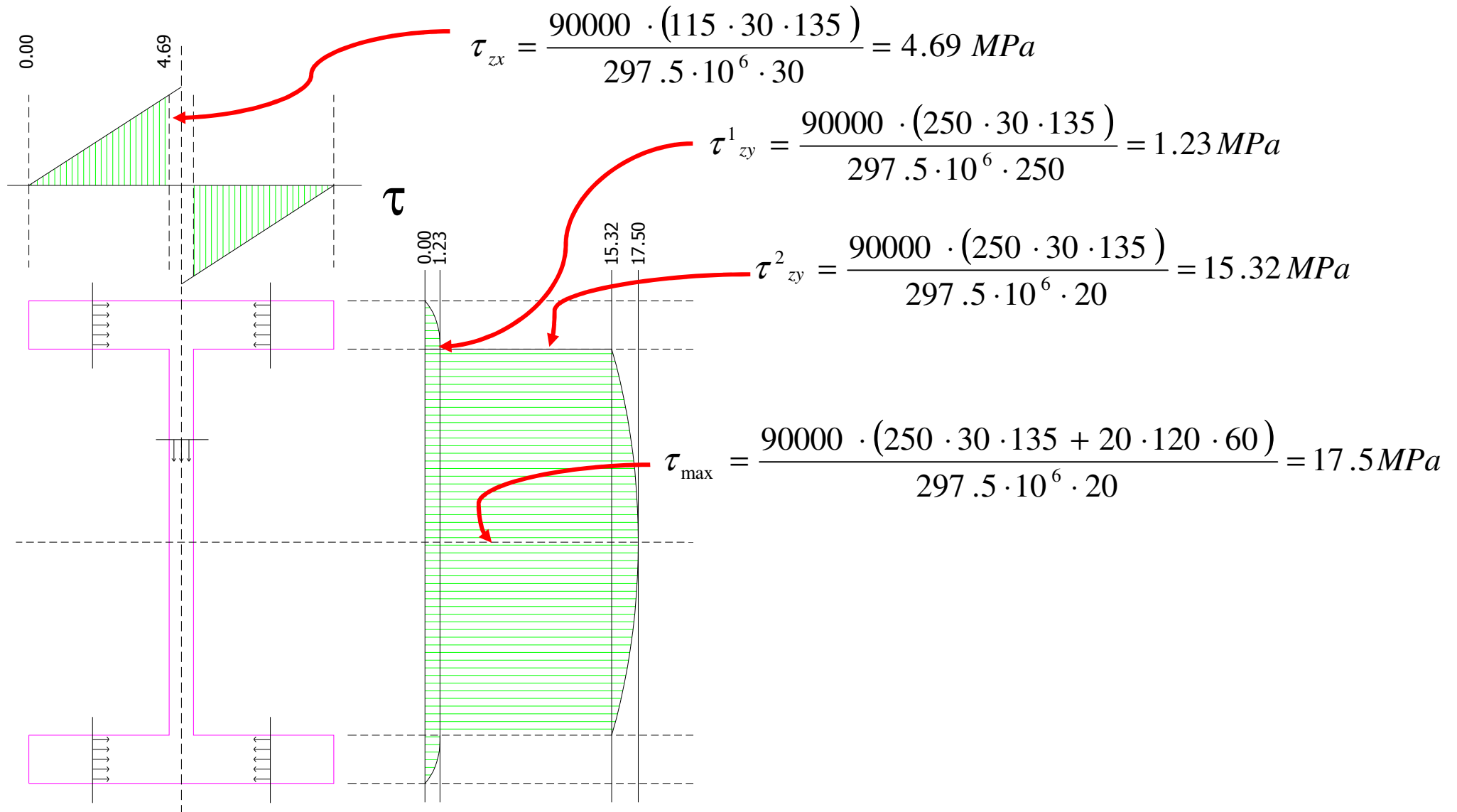
$$W = \frac{J_n}{y_{\max}} = \frac{297.5 \cdot 10^6}{150} = 1.983 \cdot 10^6 \text{ mm}^3$$

Calcoliamo la tensione massima: $\sigma = \frac{M}{W} = \frac{400 \cdot 10^6}{1.983 \cdot 10^6} = 201.71 \text{ MPa}$

Tracciamo il diagramma delle tensioni normali:

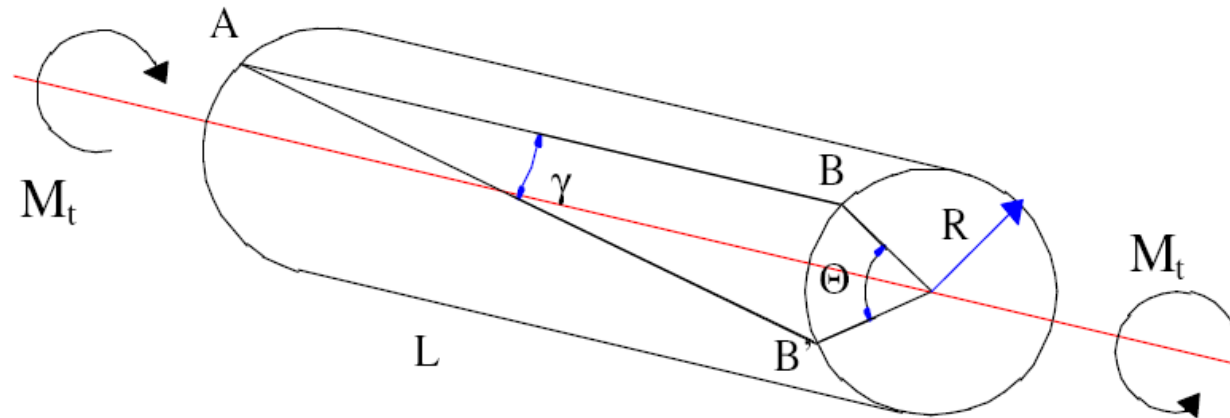


Per il calcolo delle tensioni tangenziali con riferimento alle ali e all'anima della trave applichiamo la formula di Jourawski in corrispondenza dei vari punti di calcolo.



TORSIONE

Un solido è soggetto a torsione quando su di esso sono applicati, alle estremità, momenti uguali e opposti attorno al suo asse longitudinale e quindi giacenti sul piano della sezione.

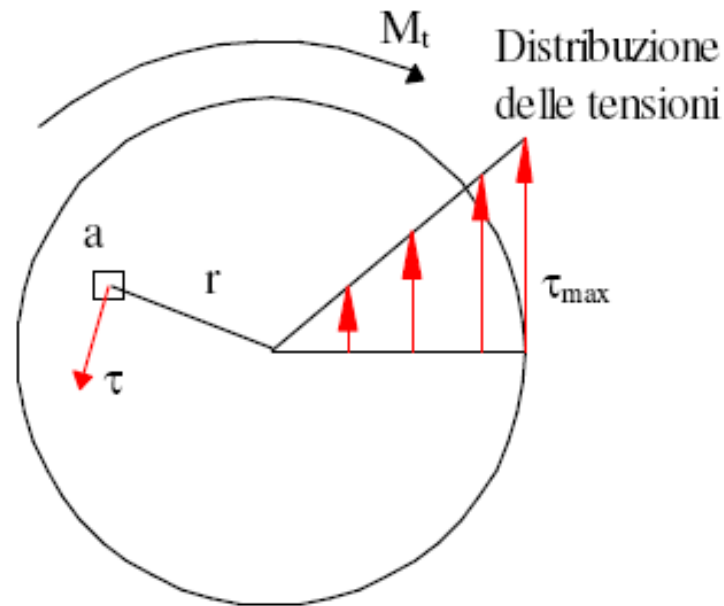


$$\left. \begin{array}{l} \Theta \text{ angolo di torsione} \\ \gamma \text{ angolo di scorrimento} \end{array} \right\} \text{ espressi in radianti}$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{arco } B B' = L \cdot \gamma \\ \text{arco } B B' = R \cdot \Theta \end{array} \right\} \Rightarrow L \cdot \gamma = R \cdot \Theta \Rightarrow \gamma = \frac{R \cdot \Theta}{L}$$

- Le sezioni ruotano una rispetto all'altra attorno all'asse longitudinale **dell'angolo di torsione Θ** mentre ogni fibra si deforma secondo un tratto di elica.
- Dovendo opporsi a deformazioni di scorrimento, le tensioni giacciono sul piano della sezione, quindi sono delle tensioni tangenziali τ e poiché le deformazioni crescono dal centro alla periferia, le tensioni saranno massima lungo il bordo della sezione e nulle sul centro della sezione.

$$\left. \begin{array}{l} \tau = G \cdot \gamma \\ \gamma = \frac{r \cdot \Theta}{L} \end{array} \right\} \Rightarrow \tau = G \cdot \frac{r \cdot \Theta}{L} \quad \sum \tau \cdot a \cdot r = M_t \quad \Rightarrow \quad \tau = \frac{M_t \cdot r}{J_p}$$



Fonti

- Stefano Catasta – Materiale didattico
- Nazzareno Corigliano – Materiali didattico
- Gaetano Carbonaro – Materiale didattico
- Luigi Coppola – Materiale didattico