

Università degli studi di Bergamo

Scuola di Ingegneria (Dolmine)

CCS Ingegneria Edile

L-23 Ingegneria delle Tecnologie per l'Edilizia

Scienza delle Costruzioni

~~~~~  
(ICAR/08 - SdC; 9 CFU)

prof. Egidio RIZZI

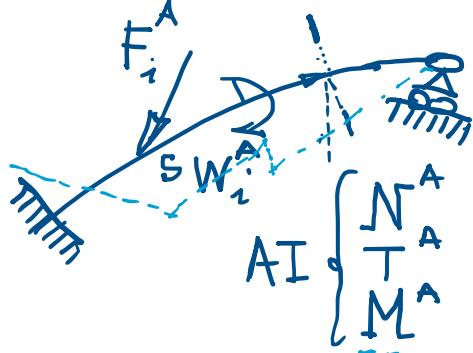
[egidio.rizzi@unibg.it](mailto:egidio.rizzi@unibg.it)

LEZIONE 11

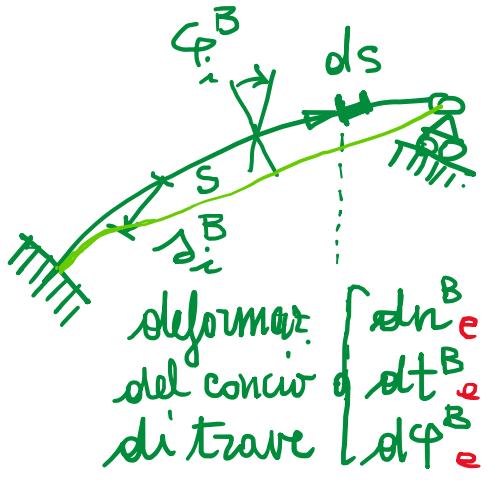
## Principio dei Lavori Virtuali (PLV) [Analisi dei sistemi di travi]

Ai fini dell'enunciato, si pongono le seguenti definizioni:

- (A) Sistema staticamente ammissibile: famiglie di quantità statiche (forze, coppie; Azioni Interne:  $N, T, M$ ) equilibrate



- (B) Sistema cinematicamente ammissibile: famiglie di quantità cinematiche (spostamenti, rotazioni; deformazioni elementari  $\delta_n, \delta_t, \delta\varphi$ ) congruenti o compatibili



legate a corrispondenti  $(EA, GA, E)$   
AI:  $N^B, T^B, M^B$

NB: Sono le classi all'interno delle quali potremo definire ammissibili dei sistemi "virtuali" cioè non necessariamente coincidenti col sistema reale

Enunciato del PLV (CN di equilibrio e di congruenza):

A coppie di sistemi (anche "virtuali")  $\textcircled{A}$  e  $\textcircled{B}$ , rispettivamente staticamente e cinematicamente ammissibili, vale la seguente identità dei Lavori (Virtuali) mutui esterni ed interni:

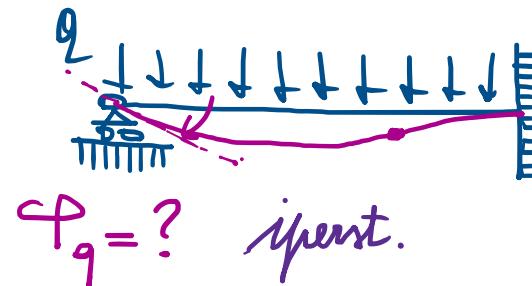
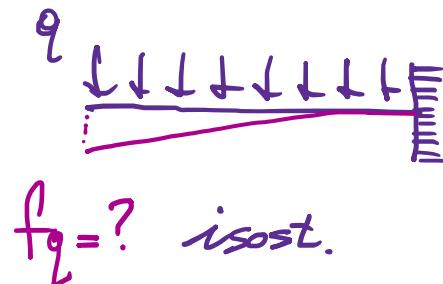
$$\int_{\text{est.}}^{AB} = \sum_i F_i^A \cdot \gamma_i^B + W_i^A \cdot \varphi_i^B = \int_{\text{Strutture}} N^A \cdot d\gamma_e^B + T^A \cdot dt_e^B + M \cdot d\varphi_e^B = \int_{\text{int.}}^{AB}$$

- I sistemi  $\textcircled{A}$  e  $\textcircled{B}$  non sono necessariamente coincidenti col sistema reale ma possono essere "virtuali", cioè del tutto indipendenti e in particolare non legati a delle relazioni di causa-effetto (se pur associabili nel senso dei lavori virtuali).
- Enunciato valido indipendentemente dal comportamento meccanico del materiale (in particolare elastico o anelastico).
- In genere si ritengono trascurabili i contributi assiali e tangenti, a fronte di quelli flessionali (predominanti nei sistemi di travi "snelle"). Per corpi rigidi  $\int_i^{AB} = 0$ , quindi:  $\int_e^{AB} = 0$ .
- Si tratta di un teorema dimostrabile (oltre un assunto, un principio)  $\Rightarrow$  veoli olim. nelle meccanica dei continui (CdSdC).
- Manifestazioni del PLV: PSV<sub>post.</sub> (CS di equilibrio), PFV<sub>oltre</sub> (CS di congruenza)  $\Rightarrow$  CdSdC

Utilizzi del PLV, come metodo di analisi dei sistemi di travi (deformabili):

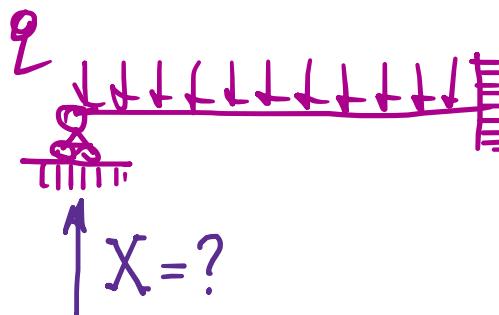
- Determinazione di componenti di spostamento (in particolare elastico) di strutture deformabili:

P  
Forze  
V



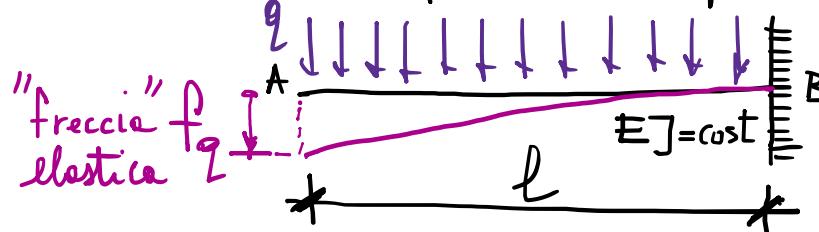
- Risoluzione di strutture staticamente indeterminate, cioè iperstatiche:

P  
Spost.  
V

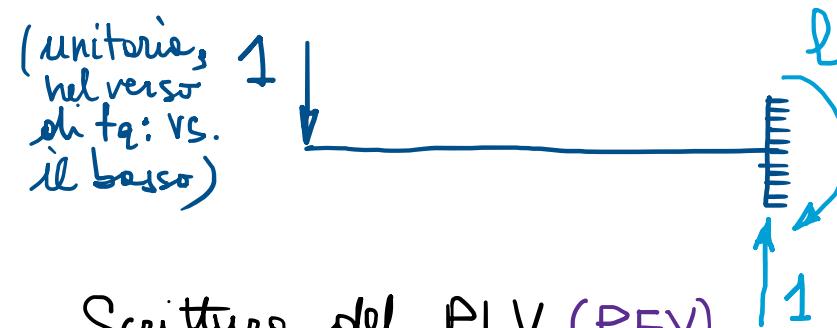
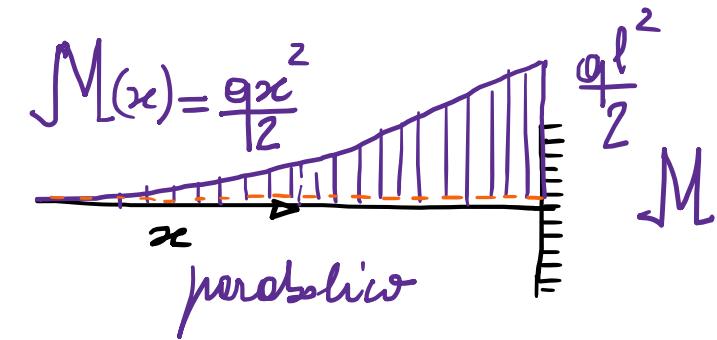


- Calcolo di RV e AI tramite PLV nei sistemi articolati di corpi rigidi ( $\delta_e = 0$ ) [cal SdC]

Calcolo di componenti di spostamento di travi oleformabili:



B) Strutture reali  
( $\rightarrow$  congruente)



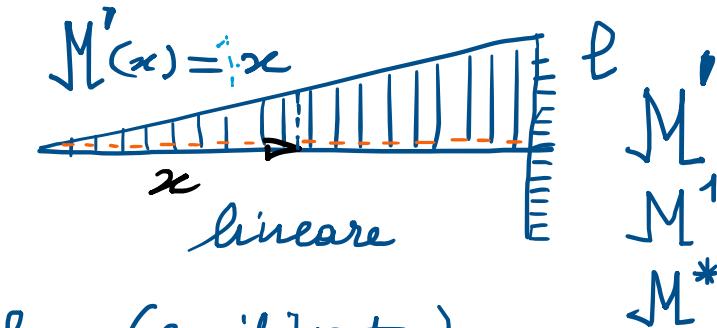
A) Struttura virtuale  
(fittizia, ausiliarie)  
avente solo forza unitaria  
in corrispondenza delle  
componente di spost. da calcolare (equilibrate)

Scrittura del PLV (PFV):

$$F_e = 1 f_q + 1 \cancel{x_B} + l \cancel{\frac{1}{2}x_B^2} = \int_{\text{Str.}} M' d\varphi_e = \int_{\text{Str.}} M' \frac{M dx}{EJ} = F_i$$

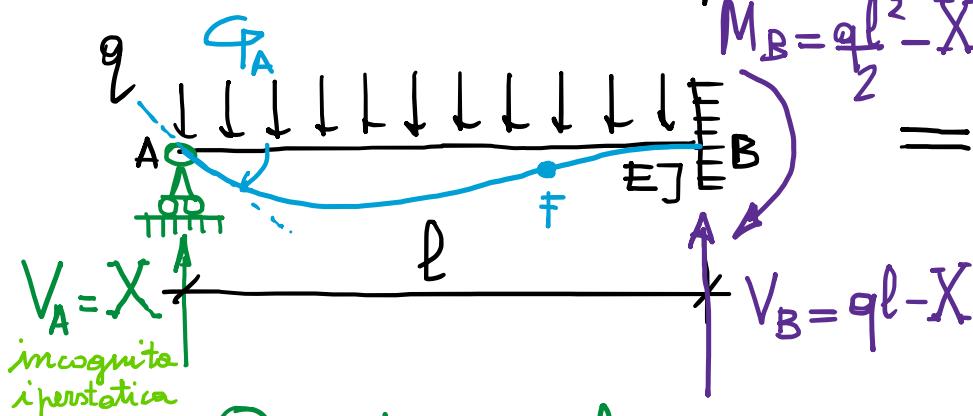
vincoli perfetti  
(non cedevoli)

$$f_q = \int_0^l M'(x) M(x) \frac{dx}{EJ} = \int_0^l x \frac{qx^2}{2} \frac{dx}{EJ} = \frac{1}{2} \frac{q}{EJ} \left. \frac{x^4}{4} \right|_0^l = \frac{1}{8} \frac{q l^4}{EJ} = f_q$$



- Il PLV, come metodo di calcolo, consente di calcolare "chirurgicamente" le sole quantità di specifico interesse.
- Difatto, si è resa necessaria la risoluzione "statica" di un'altra struttura (due strutture isostatiche)

Risoluzione di strutture iperstatiche tramite PLV (PFV):



(B) Sistema reale  
( $\Rightarrow$  congruente)

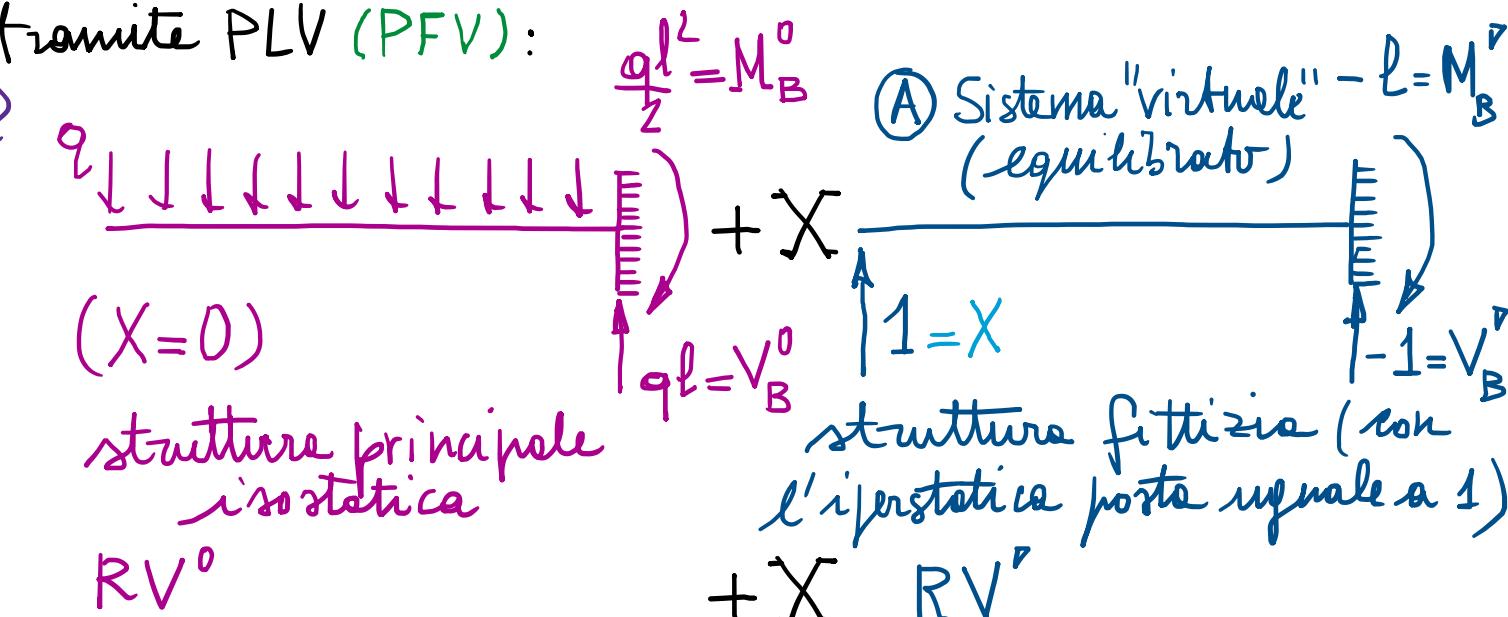
$$RV(X) =$$

Sopposizione  
degli  
effetti

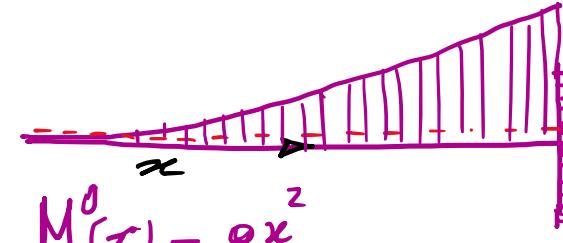
Scrittura del PLV:

$$\int_e^{AB} \Delta e = 1 \cancel{\gamma_A} - 1 \cancel{\gamma_B} - l \cancel{\gamma_B} = \int_{Str} M^P \frac{M^0 + XM^P}{EJ} ds = \int_e^{AB} \Delta e \Rightarrow$$

Condizione di congruenza

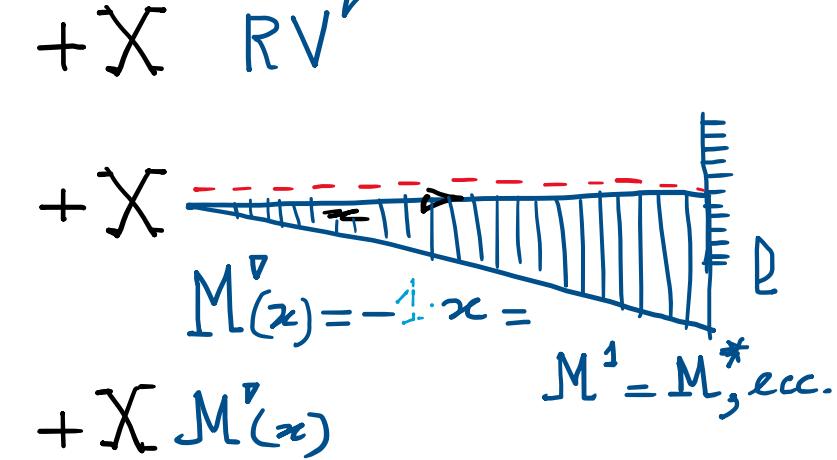


$$RV^0$$



$$M^0(x) = \frac{qx^2}{2}$$

$$M^0(x)$$



$$M^P(x) = -1 \cdot x = M^1 = M^*, \text{ ecc.}$$

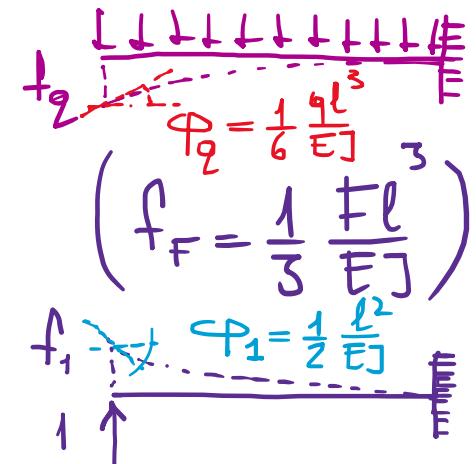
$$M^P(x)$$

$$0 = \int_{Str} M^P M^0 \frac{ds}{EJ} + X \int_{Str} M^P^2 \frac{ds}{EJ}$$

$$X = -\frac{\int_{Str} M^P M^0 \frac{ds}{EJ}}{\int_{Str} M^P^2 \frac{ds}{EJ}}$$

$$\int_0^l M_{(x)}^{\tau} M_{(x)}^0 \frac{dx}{EJ} = \int_0^l (-x) \frac{qx^2}{2} \frac{dx}{EJ} = -\frac{1}{2} \frac{q}{EJ} \frac{x^4}{4} \Big|_0^l = -\frac{1}{8} \frac{q l^4}{EJ} = -\frac{f_q}{2}$$

$$\int_0^l M_{(x)}^{\tau^2} \frac{dx}{EJ} = \int_0^l (-x)^2 \frac{dx}{EJ} = \frac{1}{EJ} \frac{x^3}{3} \Big|_0^l = \frac{1}{3} \frac{l^3}{EJ} = f_1 = \frac{f_F}{F}$$



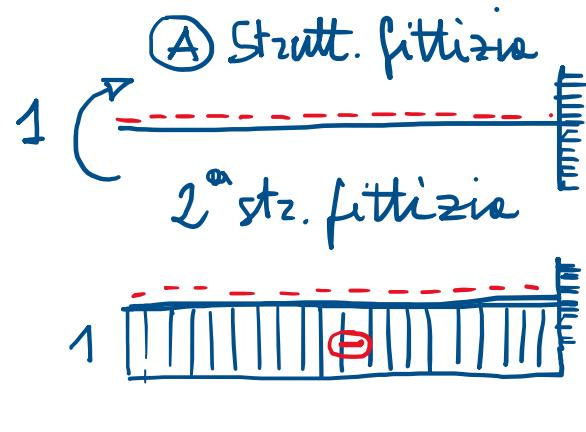
$$X = -\frac{-\frac{1}{8} \frac{q l^4}{EJ}}{\frac{1}{3} \frac{l^3}{EJ}} = \frac{3}{8} q l \quad \Leftrightarrow \quad v_A = -f_q + X f_1 = 0 \Rightarrow X = \frac{-f_q}{f_1}$$

condizione di congruenza

metodo delle "forze"

coeffienti di influenza

- Sostituendo in  $RV(X)$ ,  $M(X, x) \rightarrow RV$  finali,  $M$  finale (islem per  $N$  e  $T$ )
- A valle, calcolo di "spostamento" di interesse, per ulteriori scrivere del PLV:



$$M_{\tau^0} = -1$$

1

③ Sist. reale

$$1 f_A = \int_0^l M_{(x)}^{\tau^0} (M_{(x)}^0 + X M_{(x)}^{\tau}) \frac{dx}{EJ}$$

$$-\frac{1}{6} + \frac{3}{8} \frac{1}{2} = \frac{-8+9}{48}$$

$$f_A = \frac{1}{48} \frac{q l^3}{EJ} = -f_q$$

$$= \int_0^l M_{(x)}^{\tau^0} M_{(x)}^0 \frac{dx}{EJ} + X \int_0^l M_{(x)}^{\tau^0} M_{(x)}^{\tau} \frac{dx}{EJ} + X f_1$$

sovraffosizione degli effetti