

Università degli studi di Bergamo

Scuola di Ingegneria (Dolmine)

CCS Ingegneria Edile

LM-24 Ingegneria delle Costruzioni Edili

Dinamica, Instabilità e Anelasticità delle Strutture

( ICAR/08 - SdC ; 6 CFU )

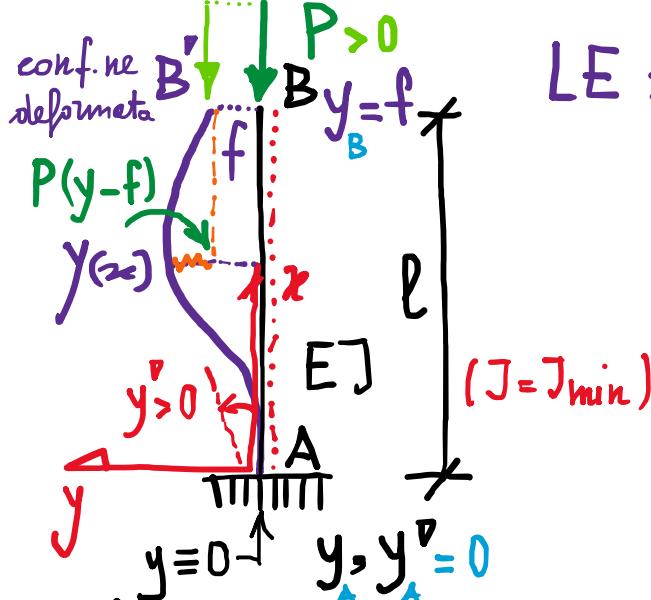
A.A. 2022/2023

prof. Egidio RIZZI

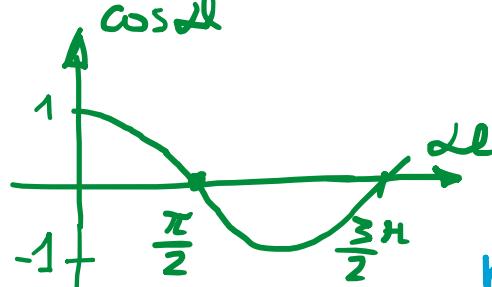
[egidio.rizzi@unibg.it](mailto:egidio.rizzi@unibg.it)

LEZIONE 21

# Altre condizioni di vincolo (generalizzazione dell'asta di Euler)



condiz. di singolarità: slet  $D = \alpha l \cos \alpha l = 0$



$$h=1 \quad P_{cr}^E = \frac{1}{4} \pi^2 \frac{E}{l^2} = \frac{1}{4} P_{W,AE}^E$$

$$(\alpha l)^2 = h^2 \frac{\pi^2}{4} \Rightarrow P_{cr,h} = h^2 \frac{\pi^2}{4} \frac{E}{l^2}$$

$$= \pi^2 \frac{E}{l_{0,h}^2}; \quad l_{0,h} = \frac{2}{h} l \text{ lungR. di libera inflessione}$$

LE:  $\int_0^l y''(x) dx = + M(x) \quad (\text{nella configuraaz. deformat.})$   
 $\int_0^l > 0$   
 $= - P(y(x) - f) = - Py + Pf$

$$y''(x) + \frac{P}{EJ} y(x) = \frac{P}{EJ} f \quad \alpha^2 > 0 \quad \alpha^2 = \frac{P}{EJ}$$

$$P = \alpha^2 l^2 \frac{EJ}{l^2} = (\alpha l)^2 \frac{EJ}{l^2}$$

Soluzioni non banali  
 $y \neq 0$  sse:

$$\alpha l \cos \alpha l = 0 \quad \not\equiv 0 \quad \alpha l = n \frac{\pi}{2} \quad n = 1, 3, 5, \dots$$

dispari

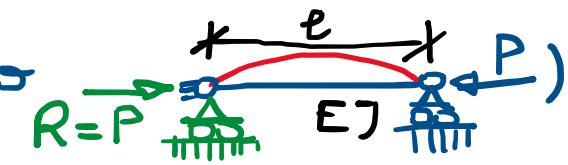
Scrittura e impostazione delle c.e.:

$$\begin{cases} y(0) = 0 \Rightarrow B + f = 0 \Rightarrow B = -f \\ y'(0) = 0 \Rightarrow \alpha l \cdot A = 0 \\ y(l) = f \Rightarrow \sin \alpha l \cdot A + \cos \alpha l \cdot B + f = f \end{cases}$$

Sistema delle condizioni al contorno

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ \alpha l & 0 & 0 \\ \sin \alpha l & \cos \alpha l & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A \\ B \\ f \end{bmatrix} = 0$$

$\times (X=0$   
soluz.  
"bonale")



$$P_{cr}^E = \pi^2 \frac{EJ}{l^2} \approx 10 P^2$$

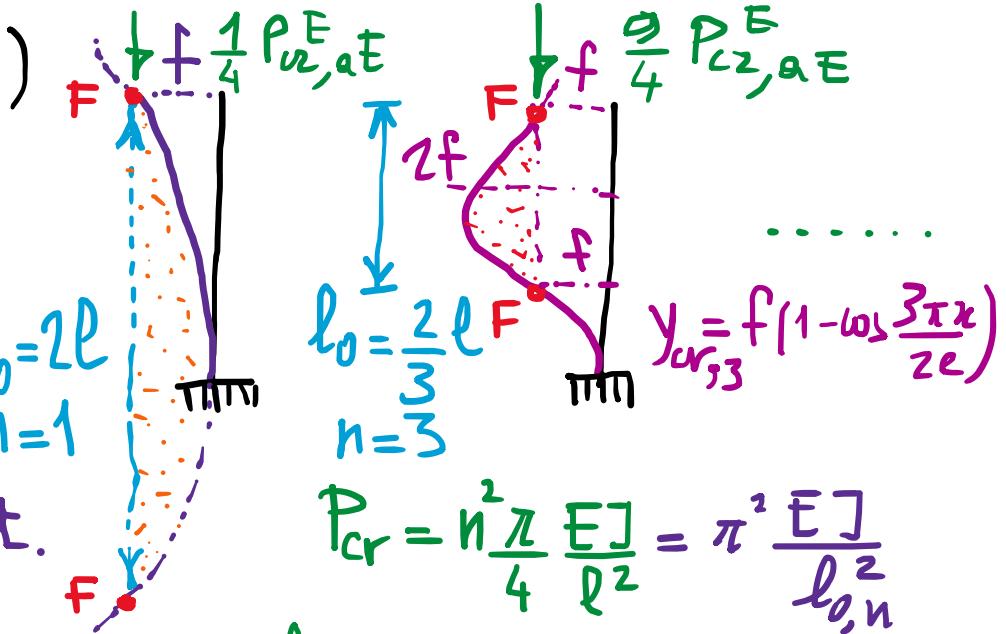
formule di Euler  
integraz. gen. omog. integraz. part.

- Soluzione e deformate critiche ( $\mu \propto l = n \frac{\pi}{2}$ )
 
$$\begin{cases} B = -f \\ A = 0 \end{cases} \Rightarrow y(x) = f \left( 1 - \cos \frac{n\pi}{2} \frac{x}{l} \right)$$

arbitr.

$$l_{0,n} = \frac{2}{n} l \quad y_{cr,n} = f \left( 1 - \cos \frac{n\pi x}{2l} \right) \quad l_0 = 2l \quad n=1$$

$\rightarrow$  note le lunghezze di libere inflessione  
nelle deformate critiche è noto il cerchio crit.



- Altre condizioni di vincolo:  $P_{cr}^E = \pi^2 E J / l^2 \Rightarrow l_0 = \sqrt{c} l$
- coeff. di vincolo  $c = \left(\frac{l}{l_0}\right)^2$
- $c = \frac{1}{4}$

$l_0 = 2l$

$c = 1$

$l_0 = l$

$c = \frac{l}{12} \approx 0.7l/l$

$l_0 = l$

iso  $\leftrightarrow$   $l_0 = l$

$c = 2$

$(\Delta_{total} = \Delta l)$

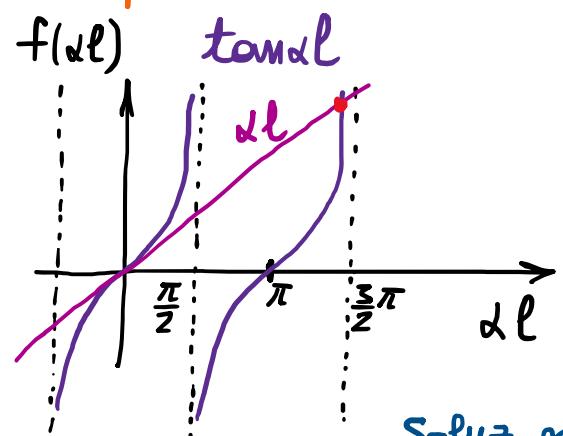
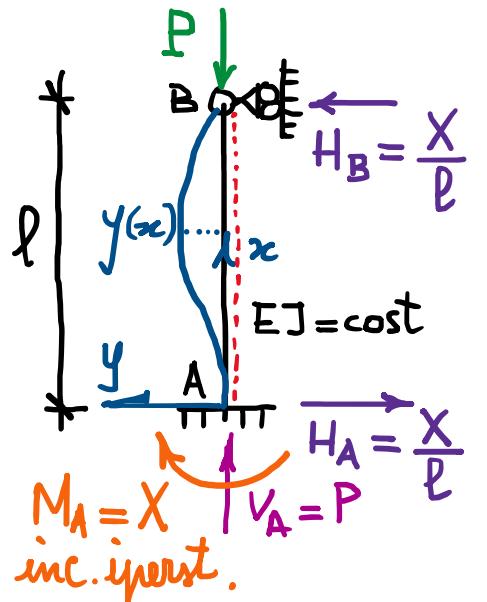
$l_0 = l$

$c = 4$

$l_0 = \frac{l}{2}$

$y, y'$

## - Soluzione asta iperstatica incastro-carrello



| $\alpha l$ | $\tan \alpha l + \pi$ |
|------------|-----------------------|
| 4          | 4.467                 |
| 4.492      |                       |
| 4.493      |                       |
| 4.493      | 4.493 = $1.431\pi^2$  |

Soluz. numerica (iterativa) ricorsiva

$$\alpha l = 4.493 = 1.431\pi^2 \quad \text{lungh. di libera infless.}$$

$$P_{cr}^E = 2.046 \pi^2 \frac{EJ}{l^2} \approx \pi^2 \frac{EJ}{(l/\sqrt{2})^2}$$

- Eq. ne differenziale delle LE (con equil. nelle conf. ne deformate):

$$EIy''(x) = M(x) = -Py(x) + \frac{X}{l}(l-x)$$

$$EIy'' + Py = \frac{X}{l}(l-x)$$

$$y'' + \frac{1}{\alpha^2} y = \frac{1}{\alpha^2 l^2} \frac{X}{EJ} X \left(1 - \frac{x}{l}\right) = \frac{\alpha^2}{\alpha^2 l^2} \bar{X} \left(1 - \frac{x}{l}\right)$$

$$\alpha^2 l^2 = \frac{P}{EJ} l^2 \Rightarrow P = (\alpha l)^2 \frac{EJ}{l^2} \quad \bar{X} = \frac{X l^2}{EJ}$$

- Integrale generale:

$$y(x) = A \sin \alpha x + B \cos \alpha x + \frac{1}{\alpha^2 l^2} \bar{X} \left(1 - \frac{x}{l}\right)$$

int. gen. omof. associate int. particolare

Soluz. non banali ( $X \neq 0$ ) sse  $\det D = 0$ :

$$\det D = -1 \frac{\sin \alpha l}{\alpha^2 l^2} + \frac{1}{\alpha^2 l^2} \alpha l \cos \alpha l = 0 \Rightarrow \boxed{\tan \alpha l = \alpha l}$$

eq. ne transcendentale

Soluz. (ove  $\det D = 0$ )

$$\bar{X} = -\alpha^2 l^2 B \quad \left(\frac{X}{\alpha^2 l^2} = -B\right)$$

$$A = \frac{\bar{X}}{\alpha^3 l^3} = -\frac{B}{\alpha^3 l^3} \quad \left(\frac{A}{B} = -\frac{1}{\alpha^3 l^3}\right)$$

- Condizioni al contorno (c.c.)

$$\begin{cases} y(0) = 0 \\ y'(0) = 0 \\ y(l) = 0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{ogni soli} \\ \text{congruenza} \end{array}$$

- Impostazione delle c.c.

$$\begin{cases} y(0) = 0 & B + \frac{1}{\alpha^2 l^2} \bar{X} = 0 \\ y'(0) = 0 & \alpha A - \frac{1}{\alpha^2 l^2} \bar{X} = 0 \\ y(l) = 0 & A \sin \alpha l + B \cos \alpha l = 0 \end{cases} \cdot l$$

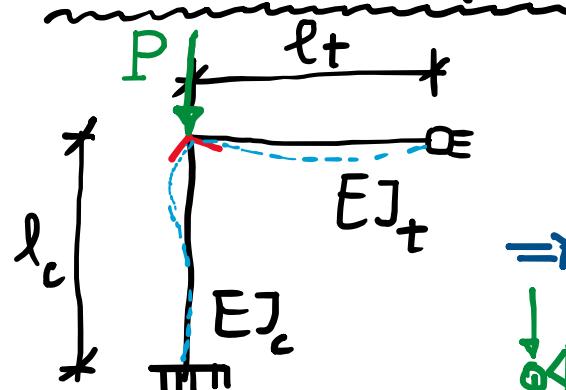
$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1/\alpha^2 l^2 \\ \alpha l & 0 & -1/\alpha^2 l^2 \\ \sin \alpha l & \cos \alpha l & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A \\ B \\ \bar{X} \end{bmatrix} = 0$$

$\boxed{D}$

Sistema delle c.c.  $\boxed{B \text{ arbitr.}}$

$$\text{Deformata critica: } y_{cr}(x) = B \left[ -\frac{1}{\alpha^2 l^2} \sin \alpha l \frac{x}{l} + \cos \alpha l \frac{x}{l} - \left(1 - \frac{x}{l}\right) \right] \text{ con } \alpha l = 1.431\pi$$

- Teleri e modi fissi (solo rotazioni)

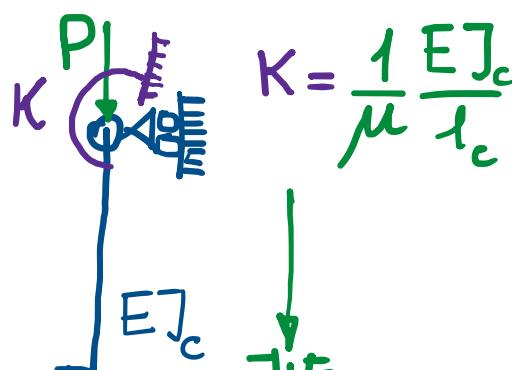


$$l=2$$

$$\leq c \leq$$

$$l=4$$

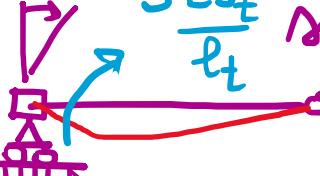
$$K=0, \mu \rightarrow \infty$$



$$K \rightarrow \infty, \mu=0$$

$$K = \frac{1}{\mu} \frac{EJ_c}{l_c}$$

$\nu=1$  effetto flessionale delle trave  
sulle colonne



$$\frac{1}{\mu} \dots \text{coeff. di riduzione}$$

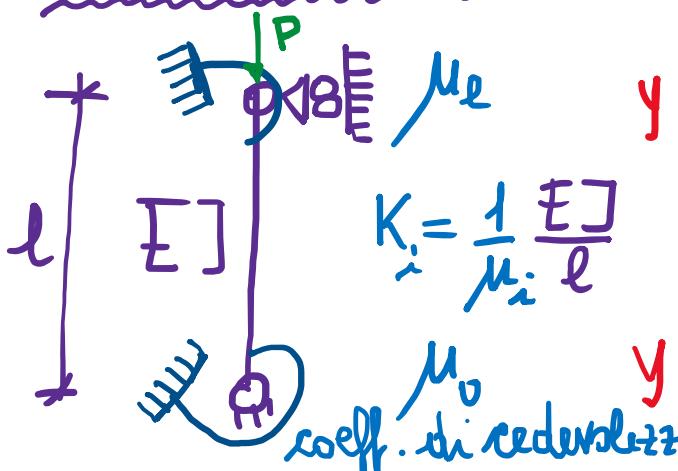
$$K = \frac{M}{\nu} = 3 \frac{EJ_t}{l_t} \cdot \frac{EJ_c}{l_c} \cdot \frac{l_c}{EJ_c} = \frac{1}{3} \frac{EJ_c}{EJ_t} \frac{l_t}{l_c} \frac{EJ_c}{l_c}$$

$$\text{Es. } \mu_0 \rightarrow 0, \mu_e = \mu \quad \mu = 1/3$$

$$c_N = 2 \frac{0.4 + \mu}{0.2 + \mu}; \frac{EJ_t}{l_t} = \frac{EJ_c}{l_c}$$

$$= \frac{11}{4} = 2.75$$

- Formule di Newmark:



$$P_{cr} \approx c_N \pi^2 \frac{EJ}{l^2} \quad (\text{valori approx., irr. < 4\%})$$

$$c_N = \frac{(0.4 + \mu_0)(0.4 + \mu_e)}{(0.2 + \mu_0)(0.2 + \mu_e)}$$

$$\begin{aligned} -\mu_i \rightarrow 0 & \quad c_N = 4 \quad (\text{valori esatti in casi particolari}) \\ -\mu_i \rightarrow \infty & \quad c_N = 1 \end{aligned}$$

Verifica di stabilità (vs. verifica di resistenza:  $N = P$ ;  $\sigma = \frac{N}{A} = \frac{P}{A} < \sigma_0$ )

$$\sigma = \frac{P}{A} < \frac{P_{cr}^E}{A} = \sigma_{cr}^E \Rightarrow \sigma_{cr}^E = \pi^2 \frac{E J}{l_0^2} \frac{1}{A r^2}$$

$r_{min} = \sqrt{\frac{J_{min}}{A}}$  oppure Raggio girevole d'inerzia

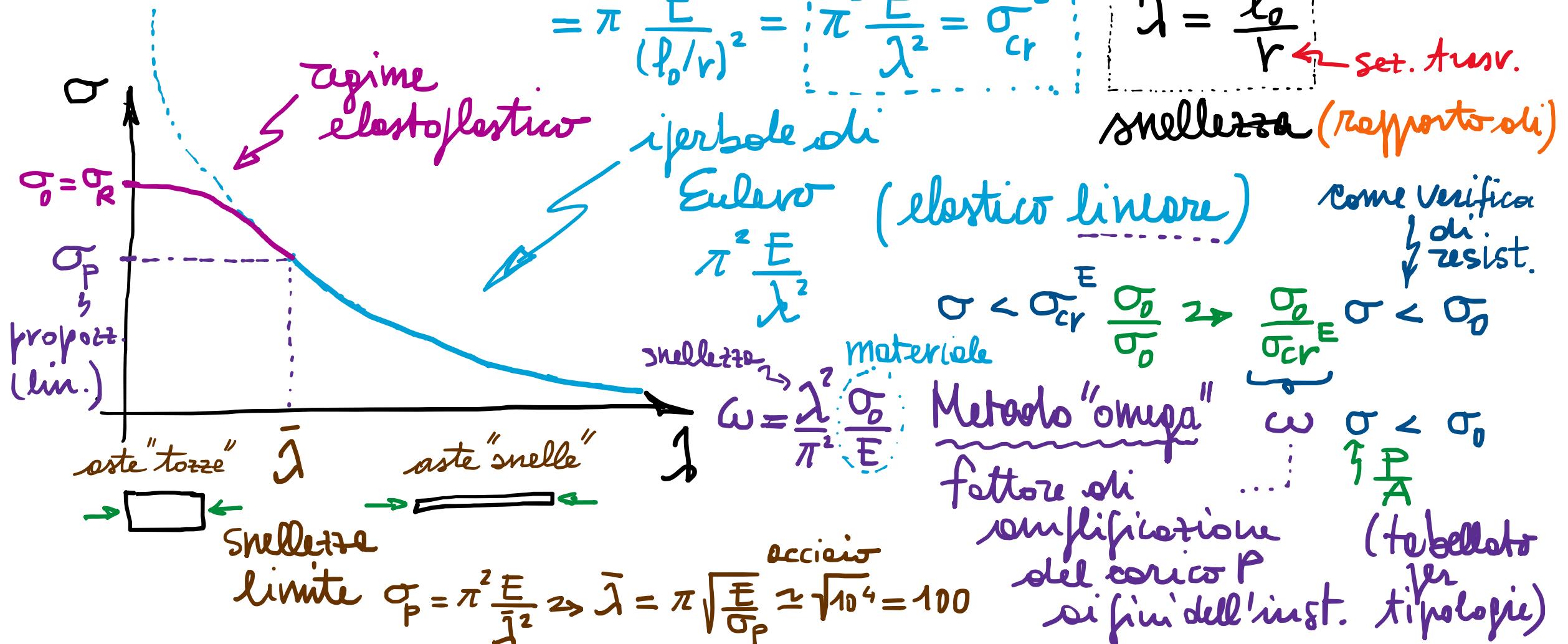
l lunghezza e c.e.

$$= \pi^2 \frac{E}{(l_0/r)^2} = \pi^2 \frac{E}{\lambda^2} = \sigma_{cr}^E$$

$$\lambda = \frac{l_0}{r}$$

set. truss.

snellezza (rapporto sl.)



$$\sigma < \sigma_{cr}^E \frac{\sigma_0}{\sigma_0} \Rightarrow \frac{\sigma_0}{\sigma_{cr}^E} \sigma < \sigma_0$$

materiale  
Metodo "omega"  
fattore di amplificazione  
del carico  $P$   
si fin dall'inizio per tipologie

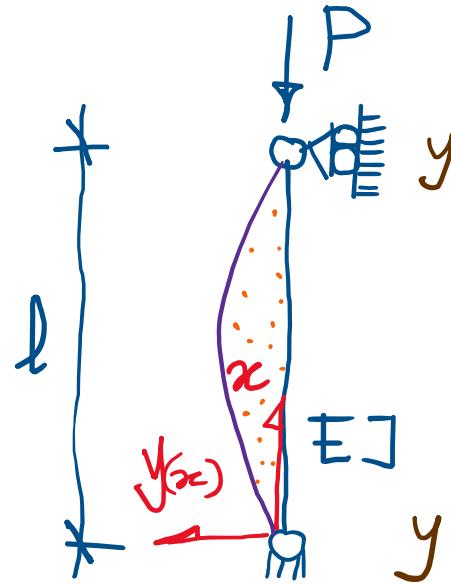
come verifica  
di resist.

$$\omega \sigma < \sigma_0$$

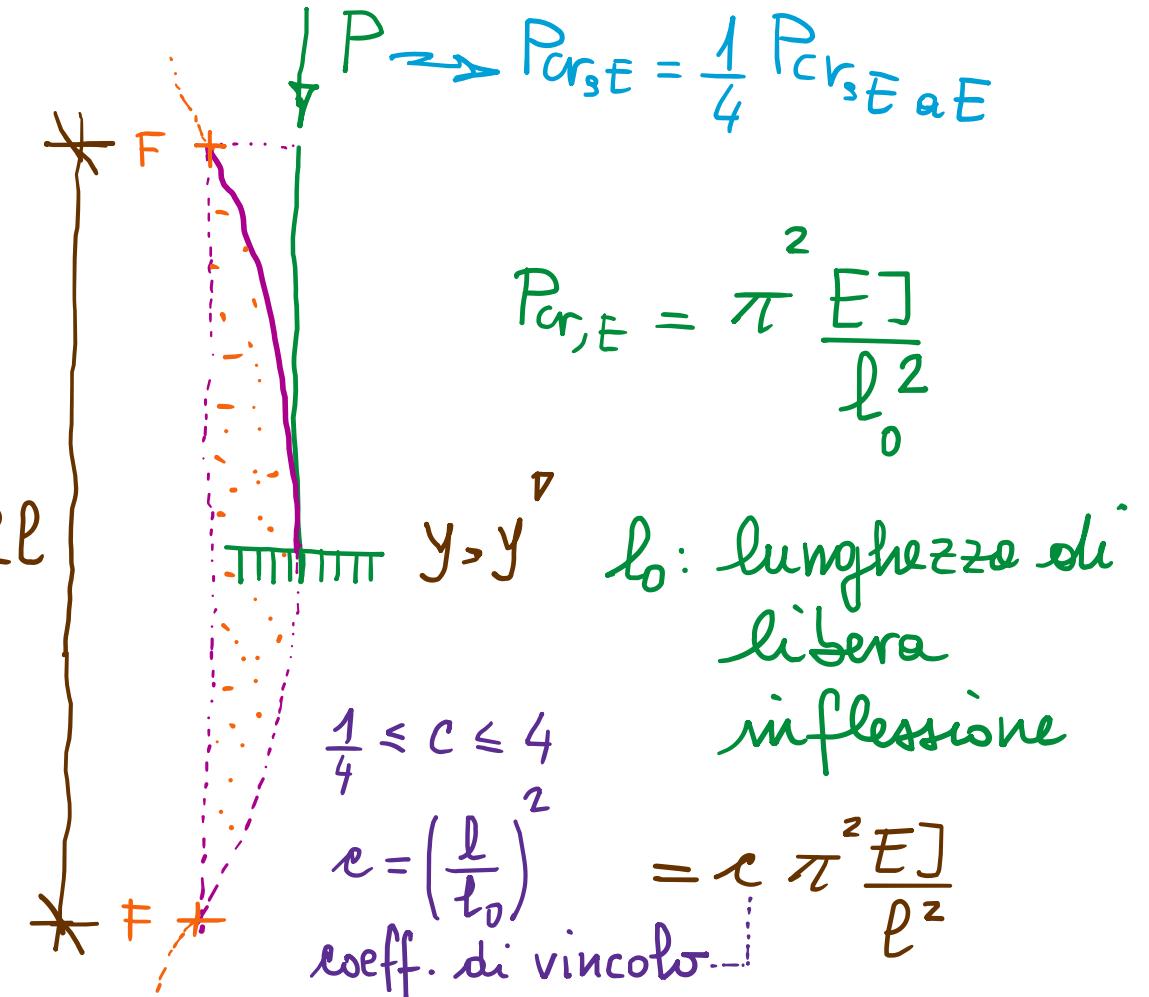
(tabellato  
per  
tipologie)

## Concetti fondamentali :

- Generalizzazione dell'analisi sull'asta di Euler per altre condizioni al contorno (c.c.), cioè di vincolo:



$$P_{cr,E} = \pi^2 \frac{EI}{l^2} \quad \Rightarrow \quad l_0 = 2l$$



- Estensione per telai (a nodi fissi)
- Formula di Newmark (vincoli cedevoli elasticamente  $\Rightarrow$  molle rotazionali)
- Verifica di stabilità (vs. verifica di resistenza)

Aste di Eulero generalizzata

$$\sigma = \frac{P}{A} \leq \sigma_{cr} = \frac{P_{cr}}{A}$$

$$\sigma = \frac{P}{A} \leq \sigma_0$$

$$\sigma \leq \frac{\sigma_{cr}}{\sigma_0} \sigma_0$$

$$\frac{\sigma_0}{\sigma_{cr}} \sigma \leq \sigma_0 \quad (\text{Metodo "omega"}) \Rightarrow \omega \frac{P}{A} \leq \sigma_0$$

$\omega$  coeff. amplificativo di P (ai fini dell'instabilità)

## SOMMARIO (Lec. 21)

- Aste incastrate e generalizzazione ad altre condizioni di vincolo.
- Coefficiente di vincolo, lunghezze di libera inflessione.
- Telei e nodi fissi: effetto flessionale delle travi condensato in molle rotazionali (elementi a seform. elastico concentrato).
- Formule di Newmark per travi appoggiate (errori contenuti).
- Verifica di stabilità (può essere interpretata come verifica di resistenza con carico amplificato di fattore  $\omega \rightarrow$  "Metodo omega").
- Fine Instabilità delle Strutture - (2<sup>a</sup> parte).

Next step: Anelasticità (plasticità) delle Strutture (3<sup>a</sup> parte).  
Comportamento elastoplastico del materiale.