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. 2020/2021

prof. Egidio RIZZI
egidio.rizzi@unibg.it

LEZIONE 12

Modi principali di vibrare e oscillazioni libere (di sistemi dinamici MDOF)

- Eq.ni del moto ("eq. dinamico" o eq.ni di Lagrange): [n eq.ni accoppiate] n: n° di gdl
  es. $\mathbb{K}$ non diagonale

$$\underset{n\times n}{\mathbb{M}}\,\ddot{q} + \underset{n\times n}{\mathbb{K}}\,\underset{n\times 1}{q(t)} = \underbrace{Q = 0}_{n\times 1} \qquad \left[\begin{matrix} q_0 \\ \dot{q}_0 \end{matrix}\right. \text{c.i.}$$

$q(t)$: coordinate lagrangiane (gdl "fisici" del sistema dinamico)

- Soluzioni in termini di moto armonico;

$$q = \phi_i \sin(\omega_i t + \varphi_i) = \phi_i \cos(\omega_i t - \varphi_i) = \phi_i (A_i \sin\omega_i t + B_i \cos\omega_i t)$$

ω_i: pulsazione
ϕ_i: vettore di ampiezze

$$\dot{q} = \omega \phi \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\ddot{q} = -\omega^2 \underbrace{\phi \sin(\omega t + \varphi)}_{q(t)} = -\omega^2 q(t)$$

$\mathbb{A}x = \lambda \mathbb{B}x$ < λ autovalore, x autovettore

Problema agli autovalori (generalizzato)

- Sostituendo nelle eq.ni del moto:

$$(\mathbb{K} - \omega^2 \mathbb{M})\,\phi\, \cancel{\sin(\omega t + \varphi)} \overset{\forall t}{=} 0 \Rightarrow (\mathbb{K} - \omega^2 \mathbb{M})\,\phi = 0 \;; \quad \boxed{\mathbb{K}\phi_i = \omega_i^2 \mathbb{M}\phi_i}$$

ω_i^2 autovalore
ϕ_i autovettore

- soluzioni non banali sse: $\phi \neq 0$

$$0 = \det(\mathbb{K} - \omega^2 \mathbb{M}) = \underbrace{a_n(\omega^2)^n + a_{n-1}(\omega^2)^{n-1} + \ldots + a_2\omega^2 + a_1}_{\text{polinomio caratteristico associato a } \mathbb{K} \text{ e } \mathbb{M} \text{ grado } n} = 0$$

eq.ne caratteristica

- n soluz. ω_i^2: $\omega_1^2 \leq \omega_2^2 \leq \ldots \leq \omega_i^2 \leq \ldots \leq \omega_n^2$ $\xrightarrow{\quad} \omega\uparrow$

1° modo; n° modo (ultimo modo)

ω_i pulsazione propria o naturale del sistema; periodo proprio $T_i = \dfrac{2\pi}{\omega_i} = \dfrac{1}{f_i}$

$T_1 \geq T_2 \geq \ldots \geq T_i \geq \ldots \geq T_n$ $\longrightarrow T\downarrow$

Proprietà delle autosoluzioni:

- ω_i^2 reali e positivi $\Rightarrow \omega_i = \sqrt{\omega_i^2} > 0$ reali (in genere distinti) per sistemi strutturali reali

  $\mathbb{K}, \mathbb{M}$ (reali) e definite positive, simmetriche

- a due autovalori distinti corrisp. due autovettori mutuamente perpendicolari rispetto alle matrici $\mathbb{M}$ e $\mathbb{K}$:

$$\sum_i \phi_{ri} \cdot \phi_{si} = \phi_r^T \, \mathbb{I} \, \phi_s = 0 \qquad \mathbb{I}: \text{matrice identità } n \times n$$

$$\omega_r: \; \phi_s^T \left(\mathbb{K} \phi_r = \omega_r^2 \mathbb{M} \phi_r \right)$$

$$\neq$$

$$\omega_s: \; \phi_r^T \left(\mathbb{K} \phi_s = \omega_s^2 \mathbb{M} \phi_s \right) \quad -$$

$$\phi_s^T \mathbb{K} \phi_r - \phi_r^T \mathbb{K} \phi_s = \omega_r^2 \phi_s^T \mathbb{M} \phi_r - \omega_s^2 \phi_r^T \mathbb{M} \phi_s$$

$$0 = \phi_r^T \mathbb{K}^{(T)} \phi_s - \text{"} = \omega_r^2 \phi_r^T \mathbb{M}^{(T)} \phi_s - \text{"} = \underbrace{(\omega_r^2 - \omega_s^2)}_{\neq 0 \text{ per hp}} \boxed{\phi_r^T \mathbb{M} \phi_s = 0}$$

(proprietà chiave è la simmetria delle matrici strutturali $\mathbb{M}$ e $\mathbb{K}$)

$$\boxed{\phi_r^T K \phi_s = 0}$$

- quindi, presi due autovettori ϕ_r, ϕ_s:

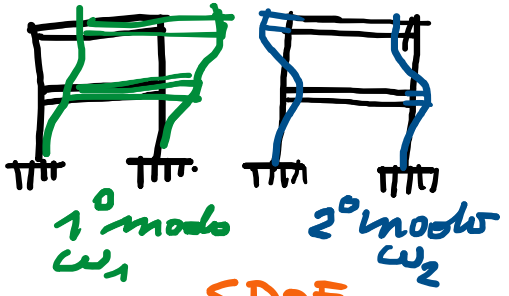
$$\phi_r^T \mathbb{M} \phi_s = \delta_{rs} M_r \begin{cases} r = s \;\; (\delta_{rs} = 1) & M_r = \phi_r^T \mathbb{M} \phi_r > 0 \\ r \neq s \;\; (\delta_{rs} = 0) & 0 \end{cases}$$

delta di Kronecker; M_r: massa modale

$$\phi_r^T \mathbb{K} \phi_s = \delta_{rs} K_r \begin{cases} r = s & K_r = \phi_r^T \mathbb{K} \phi_r > 0 \\ r \neq s & 0 \end{cases}$$

K_r: rigidezza modale

- Pertanto: ϕ_i autovettori $\Rightarrow$ forme modali



$$\phi_i^T \left(K \phi_i = \omega_i^2 M \phi_i \right) \Rightarrow \underbrace{\phi_i^T K \phi_i}_{K_i} = \omega_i^2 \underbrace{\phi_i^T M \phi_i}_{M_i}$$

MDOF

$$\tilde{\omega}_i^2 = \frac{\frac{1}{2}\tilde{\phi}_i^T K \tilde{\phi}_i}{\frac{1}{2}\tilde{\phi}_i^T M \tilde{\phi}_i} = \frac{\mathcal{E}_i^*}{T_i^*} = \frac{K_i}{M_i} \Rightarrow \omega_i = \sqrt{\frac{K_i}{M_i}} \longleftrightarrow \omega_1 = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

SDOF

Rapporto di Rayleigh (in dinamica)

$\dfrac{\text{En. elastica}}{\text{En. cinetica}}$ modo i

stime degli autovettori $\tilde{\phi}_i$ (buona stima della pulsazione propria)

- Autovettori: $(K - \omega_i^2 M)\phi_i = 0 \Rightarrow \phi_i$, noti gli ω_i^2

- Forma standard: $(A x = \lambda I x)$

• $\underbrace{K^{-1} M}_{G} \phi_i = \dfrac{1}{\omega_i^2} \phi_i$ $\Leftarrow$ forma generalizzata $K \phi_i = \omega_i^2 M \phi_i$

$G = H^{-1}$; $H = G^{-1}$ (def. pos. ma non simm.)

• $\underbrace{M^{-1} K}_{H} \phi_i = \omega_i^2 \phi_i$

(comunque autovalori reali, poiché matrici sorgenti simmetriche)

- Normalizzazione degli autovettori $\phi_i \Rightarrow \alpha\,\phi_i$ è autov. (definito a meno di costante arbitraria)

- $1 = \|\phi_i\| = \sqrt{\phi_i^T \, I \, \phi_i} = \sqrt{\sum_k \phi_{ik}^2} = 1$, $\phi_i \Rightarrow \dfrac{\phi_i}{\|\phi_i\|}$ versore $\qquad \dfrac{\alpha\,\phi_{iz}}{\alpha\,\phi_{is}}$ invariante

- $1 = M_i = \phi_i^T M \phi_i$ massa modale unitaria
- $1 = K_i = \phi_i^T K \phi_i$ rigidezza " "
- sistemi dinamici tipici $\phi_{ik} = 1$ < es. K ultimo piano $K = n$ (telai shear-type); primo " $K = 1$

- Notazione matriciale

$$\underset{n\times n}{\Phi} = [\,\phi_1 \,\vdots\, \phi_2 \,\vdots\, \cdots \,\vdots\, \underset{n\times 1}{\phi_i} \,\vdots\, \cdots \,\vdots\, \phi_n\,]$$ matrice degli autovettori (per colonne)

$\Phi_{ki} = \phi_{ik}$ comp. K di autov. ϕ_i

$$\underset{n\times n}{\Omega^2} = \mathrm{diag}[\omega_i^2] = \begin{bmatrix} \omega_1^2 & & & & \\ & \omega_2^2 & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & \omega_i^2 & \\ & & & & \ddots \\ & & & & & \omega_n^2 \end{bmatrix}$$

matrice degli autovalori

(è matrice diagonale)

$$- \mathbb{K}\phi_i = \omega_i^2 \mathbb{M}\phi_i = \mathbb{M}\phi_i\,\omega_i^2 \Rightarrow \Phi^T\left(\boxed{\mathbb{K}\Phi = \mathbb{M}\Phi\,\Omega^2}\right)$$

n modi unitamente rappresentati (tramite Φ e Ω^2)

riscrittura del pb. agli autovalori generalizzato originario, per tutti i modi $i = 1, n$, tramite matrici degli autovettori Φ e degli autovalori Ω^2

$i = 1, 2, \dots, n$ numero del modo

$$\underbrace{\Phi^T \mathbb{K}\, \Phi}_{} = \underbrace{\Phi^T \mathbb{M}\, \Phi}_{}\, \Omega^2$$

matrici modali: $\mathcal{K} = \mathrm{diag}[K_i]$ di rigidezza, $\mathcal{M} = \mathrm{diag}[M_i]$ di massa

$$\Omega^2 = \mathcal{M}^{-1}\mathcal{K} = \mathrm{diag}\left[\omega_i^2 = \frac{K_i}{M_i}\right]$$

trasformazione di coordinate

- Coordinate principali (significato matematico)

$$q = \sum_i \phi_i\, p_i = \Phi\, p \qquad (p = \Phi^{-1} q)$$

comb. lineare (comp. di q nella base degli autovett.)

Anche $p = (\underbrace{\Phi^T \mathbb{M} \Phi}_{\mathcal{M}})^{-1} \Phi^T \mathbb{M}\, q \rightarrow p_i = \dfrac{\phi_i^T \mathbb{M}\, q}{\underbrace{\phi_i^T \mathbb{M}\, \phi_i}_{M_i}}$

Φ invertibile se autovalori distinti (autovettori lin. indip.)

- Disaccoppiamento delle eq.ni del moto

$$\mathbb{M}\ddot{q} + \mathbb{K} q = Q \Rightarrow \Phi^T\left(\mathbb{M}\Phi\,\ddot{p} + \mathbb{K}\Phi\, p = Q\right)$$

n eq.ni disaccopp.

$$\underbrace{\mathcal{M}}_{\mathrm{diag}[M_i]}\,\ddot{p} + \underbrace{\mathcal{K}}_{\mathrm{diag}[K_i]}\, p = \Phi^T Q = P \longleftrightarrow M_i\,\ddot{p}_i + K_i\, p_i(t) = \phi_i^T Q = P_i(t)$$

$\forall$ modo i

condizioni iniziali

- Oscillazioni libere q_0 ; $\dot{q}_0$ (composizione di n moti armonici)

$$\mathbb{M}\ddot{q} + \mathbb{K}q = 0 \Rightarrow q(t) = \sum_i \phi_i (A_i \sin\omega_i t + B_i \cos\omega_i t)$$

$$q(0) = \sum_i \phi_i B_i = \underbrace{\Phi \mathbb{B}}_{\{B_i\}} \Rightarrow \mathbb{B} = \Phi^{-1} q_0$$

$$\Phi^T \mathbb{M} q_0 = \underbrace{\Phi^T \mathbb{M} \Phi}_{\mathcal{M}} \mathbb{B} \rightarrow \boxed{\mathbb{B} = \mathcal{M}^{-1} \Phi^T \mathbb{M} q_0}$$

$$B_i = \frac{\phi_i^T \mathbb{M} q_0}{\underbrace{\phi_i^T \mathbb{M} \phi_i}_{M_i}}$$

Analogamente:

$$\dot{q}_0 = \sum_i \phi_i \omega_i A_i = \Phi \Omega \underbrace{\mathbb{A}}_{\{A_i\}}$$

$$\mathbb{A} = (\Phi \Omega)^{-1} \dot{q}_0 = \Omega^{-1} \Phi^{-1} \dot{q}_0$$

$$\Phi^T \mathbb{M} \dot{q}_0 = \underbrace{\Phi^T \mathbb{M} \Phi}_{\mathcal{M}} \Omega \mathbb{A}$$

$$\boxed{\mathbb{A} = (\mathcal{M}\Omega)^{-1} \Phi^T \mathbb{M} \dot{q}_0 = \Omega^{-1} \underbrace{\mathcal{M}^{-1} \Phi^T \mathbb{M}}_{\Phi^{-1}} \dot{q}_0}$$

N.B.: $q_0 = \phi_j \quad \begin{cases} B_j = 1 & i = j \\ B_i = 0 & i \neq j \end{cases}$

Il sistema, rilasciato ($\dot{q}_0 = 0$) dal modo j, vibra solo secondo tale modo (selezione del generico modo di vibrare).

Concetti fondamentali:

- Caratteristiche intrinseche vibrazionali di sistema dinamico ad n gdl $\Rightarrow$ oscillazioni libere (no damping, $\mathbb{C} = \mathbb{0}$) (modi principali di vibrare o di vibrazione):

$$\underset{n\times n}{\mathbb{M}}\,\underset{n\times 1}{\ddot{\mathbf{q}}} + \underset{n\times n}{\mathbb{K}}\,\underset{n\times 1}{\mathbf{q}(t)} = \underset{n\times 1}{\mathbb{0}}$$

n eq.ni del moto scalari, per sistema MDOF con n gdl $q_i(t)$ (coordinate lagrangiane)

- Soluzione nella forma:

$$\mathbf{q}(t) = \boldsymbol{\phi}_i \sin(\omega_i t + \psi_i) = \boldsymbol{\phi}_i \cos(\omega_i t - \varphi_i) = \dots$$

fasi

ω_i: pulsazione (i-esimo $\forall$ modo)

$\boldsymbol{\phi}_i$: vettore di ampiezze, definito a meno di una cost.

$\frac{\phi_{ir}}{\phi_{is}}$ — gdl

$$\ddot{\mathbf{q}}(t) = -\omega_i^2 \underbrace{\boldsymbol{\phi} \sin(\dots\dots)} = -\omega_i^2 \, \mathbf{q}(t)$$

n autoval. ω_i^2 $\Leftarrow$ problema agli autovalori generalizzato, associato alle matrici $\mathbb{K}$ e $\mathbb{M}$

autovet. $\boldsymbol{\phi}_i$

$\mathbb{A}\mathbf{x} = \lambda \mathbb{B}\mathbf{x}$ ($\mathbb{B} = \mathbb{I}$: $\mathbb{A}\mathbf{x} = \lambda \mathbf{x}$ standard)

- Sostituendo

$$(\mathbb{K} - \omega_i^2 \mathbb{M})\boldsymbol{\phi}_i \cancel{\sin(\dots\dots)} \overset{\forall t}{=} \mathbb{0} \Rightarrow (\mathbb{K} - \omega_i^2 \mathbb{M})\boldsymbol{\phi}_i = 0 ; \quad \boxed{\mathbb{K}\boldsymbol{\phi}_i = \omega_i^2 \mathbb{M}\boldsymbol{\phi}_i}_{\,n\times n}$$

SOMMARIO (Lez. 12)

- Modi principali di vibrare < pulsazioni naturali^2 ⟷ autovalori. / forme modali ⟷ autovettori.
- Ortogonalità e normalizzazione degli autovettori.
- Autovalori da rapporto di Rayleigh (in dinamica) ⇒ generaliz. SDOF.
- Scrittura compatta del pb. agli autovalori tramite matrici degli autovettori e degli autovalori.
- Trasformazione in coordinate principali ⇒ disaccoppiamento delle eq.ni del moto (analisi dinamica modale).
- Oscillazioni libere (sovrapposizione di n moti armonici).

Next step: esempio 2DOF; smorzamento; Azioni Interne.