

Università degli studi di Bergamo

Scuola di Ingegneria (Dolmine)

CCS Ingegneria Edile

L-23 Ingegneria delle Tecnologie per l'Edilizia

Scienza delle Costruzioni

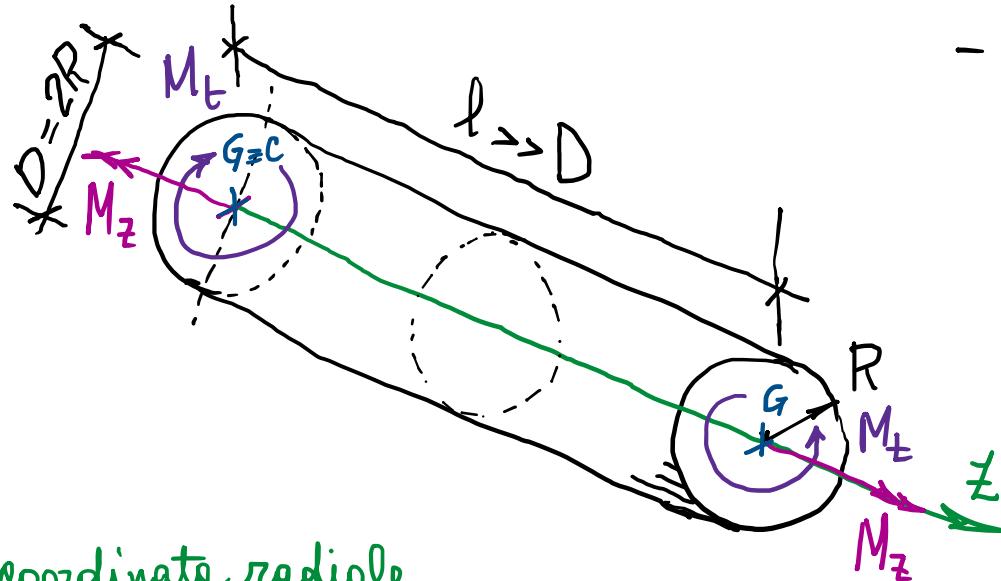
~~~~~  
(ICAR/08 - SdC; 9 CFU)

prof. Egidio RIZZI

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

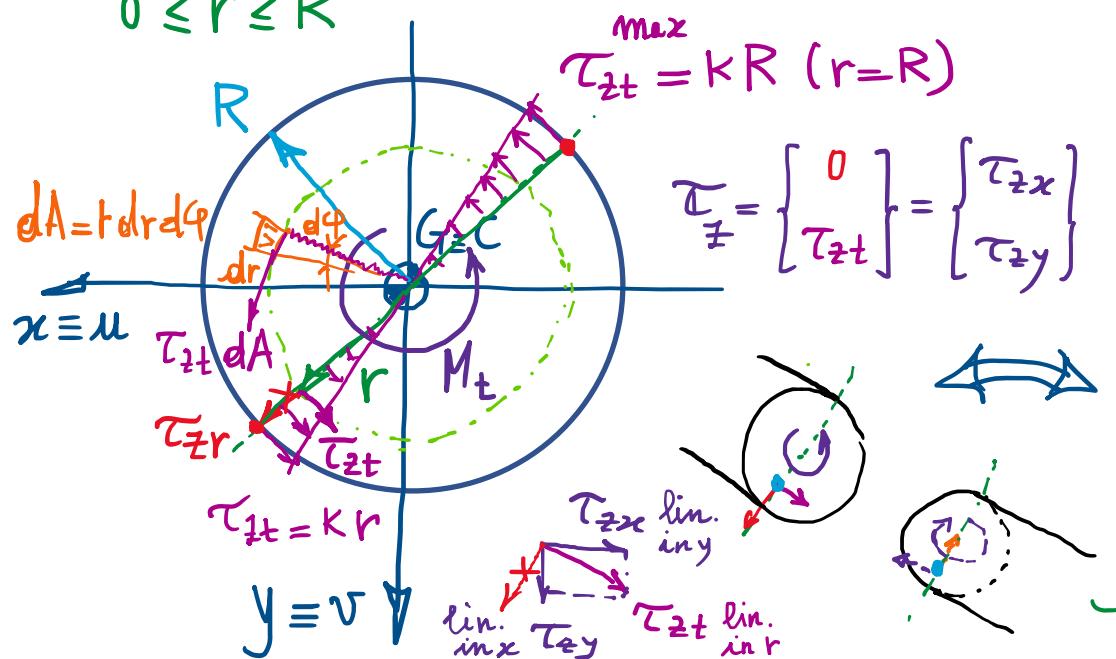
LEZIONE 24

#### 4) Azione torcente o torsione (circolare)



coordinate radiale

$$0 \leq r \leq R$$



- Si consideri un prisma di DSV di sezione circolare, di raggio  $R$  (diametro  $D = 2R$ , area  $A = \pi R^2 = \frac{\pi D^2}{4}$ ) soggetto a momento torcente costante  $M_t = M_z$ .
- In analogia coi casi di DSV precedentemente visti, in particolare col caso della flessione retta, si procede con approssimazione seminverso agli sforzi, ipotizzando, in base a considerazioni di simmetria (polare rispetto a  $G=C$ ), il seguente campo di sforzo:

$$(\sigma_{ij} \equiv 0; \tau_{zr} \equiv 0); \quad \tau_{zt} = K r$$

cost

$\tau_{zr}$  uguale e di segno opposto  $\rightarrow$  nulla

lineare a farfalle lungo qualsiasi diametro (con valore nullo in  $G=C$ )

- Si verifica che tutte le eq. ri governanti il pb. elastico lineare risultino soddisfatte. ✓
- Resta da impostare le condizioni di equivalenza statica tra il campo ipotizzato delle  $\tau_{zt} = Kr$  e il momento torcente  $M_t$  che le ha generate:

$$\int_A \underbrace{\tau_{zt} dA}_{A \text{ Kr}} \cdot r = M_t$$

$$K \int_A r^2 dA = M_t \Rightarrow$$

$J_G$  momento d'inerzia  
polare rispetto a G=C

$$\begin{aligned} [L]^4 J_G &= \int_0^{2\pi} \int_0^R r^2 r dr d\phi = \int_0^{2\pi} \frac{r^4}{4} \Big|_0^R d\phi \\ r^2 &= x^2 + y^2 \\ J_G &= J_x + J_y = 2J_r \\ J_r &= \frac{J_G}{2} = \frac{\pi R^4}{4} = \frac{\pi D^4}{64} \\ \Rightarrow &\text{flessione (retta)} \end{aligned}$$

$$K = \frac{M_t}{J_G}$$

$$\tau_{zt} = Kr = \frac{M_t}{J_G} r = \frac{2M_t}{\pi R^4} r$$

Analogia con  
flessione rette

$$\sigma_{zz} = Ky = \frac{M_x}{J_x} y \quad \uparrow \quad \sigma^{\max} = \frac{M_x}{W_x} = \frac{4M_x}{\pi R^3} \quad \text{modulo di resist. e fless.} = \frac{4R^3}{4} = \frac{W_L}{Z}$$

$$\tau = \tau_{zt}^{\max} = \tau_{zt}(r=R) = \frac{M_t}{J_G} R$$

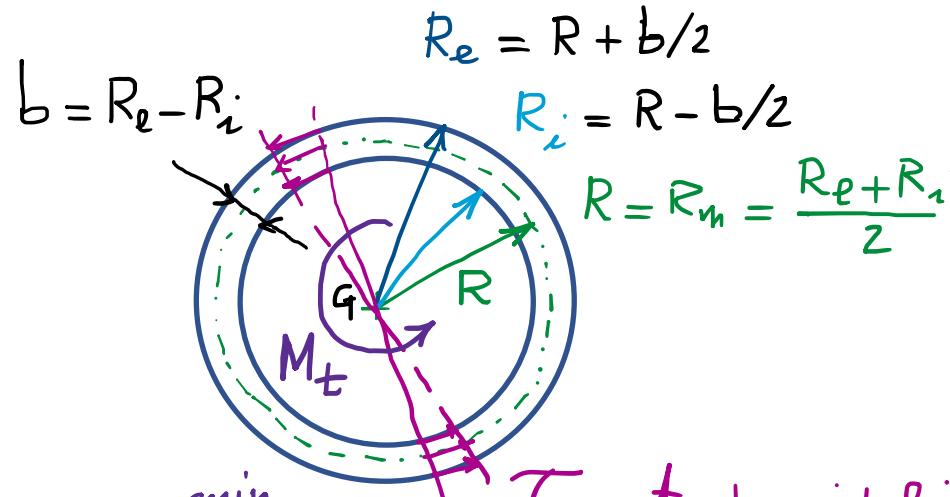
Modulo di resistenza  
e torsione

$$\begin{aligned} W_t &= \frac{J_G}{R} = \frac{\pi R^4}{2R} = \frac{\pi R^3}{2} [L]^3 \\ (\text{parametro per cui dividere } M_t &\text{ per trovare le } \tau^{\max}) \end{aligned}$$

$$= \frac{M_t}{J_G/R} = \frac{M_t}{W_t}$$

$$= \frac{2M_t}{\pi R^3} = \tau^{\max}$$

- Sezione circolare cava



$$\begin{aligned} r = R_i &: \tau^{\min} \\ r = R_m &: \tau^m \\ r = R_e &: \tau^{\max} \end{aligned}$$

$\tau_{zt}$  trapezoidali  
nullo spessore  
 $R_i \leq r \leq R_e$

$\rightarrow$  Calcolo  
torsione nei  
profili rettili  
chiusi

Bredt

$\tau \approx \frac{M_t}{2\pi R^2 b} \left[ 1 + \frac{1}{4} \left( \frac{b}{R} \right)^2 \right]$

$b \sim \frac{1}{10} R$

perete sottile

$\tau \approx \frac{M_t}{2\pi R^2 b}$

$\Omega$  area racchiusa all'interno della linea media

$$\tau_{zt} = \frac{M_t}{J_G} r$$

$$\begin{aligned} J_G &= \frac{\pi}{2} (R_e^4 - R_i^4) \\ &= \frac{\pi}{2} (R_e^2 + R_i^2)(R_e^2 - R_i^2) \\ &= \frac{\pi}{2} \left( \left( R + \frac{b}{2} \right)^2 + \left( R - \frac{b}{2} \right)^2 \right) \left( \left( R + \frac{b}{2} \right)^2 - \left( R - \frac{b}{2} \right)^2 \right) \\ &= \frac{\pi}{2} \left( R^2 + \frac{b^2}{4} + Rb + R^2 + \frac{b^2}{4} - Rb \right). \\ &\quad \left( R^2 + \frac{b^2}{4} + Rb - R^2 - \frac{b^2}{4} + Rb \right) \\ &= \frac{\pi}{2} 2 \left( R^2 + \frac{b^2}{4} \right) 2Rb = 2\pi Rb \left( R^2 + \frac{b^2}{4} \right) \\ &= 2\pi R^3 b \left[ 1 + \frac{1}{4} \left( \frac{b}{R} \right)^2 \right] = J_G \end{aligned}$$

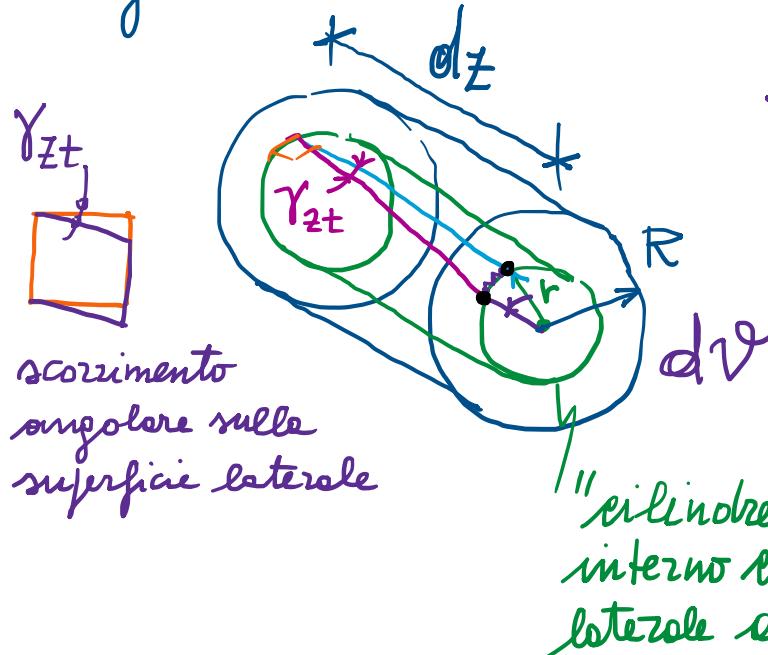
- Campo di deformazione:

$$\sum_{ij} = 0 \text{ tranne } \gamma_{zt} = \frac{\tau_{zt}}{G} = \frac{M_t}{G J_G} r$$

$$G: \text{modulo di elasticità tangenziale o}$$

" " " taglio  $G = \frac{E}{2(1+\nu)}$

- Deformazione del concio di prisma di lunghezza  $dz$ :



rotazione rigida nel piano delle sezioni, di entità  $d\vartheta$  su base  $dz$  (rotaz. relativa tra sez. e distanza  $dz$ )

$$\tan \gamma_{zt} dz = r d\vartheta$$

$$\frac{M_t}{G J_G} dz \stackrel{tr}{=} r d\vartheta \Rightarrow$$

$$d\vartheta = \frac{M_t dz}{G J_G}$$

rigidità torsionale

$$d\phi \stackrel{\uparrow \downarrow}{=} \frac{M_t dz}{E J_n}$$

rigidità flessionale

- Generalizzazione per sezioni di forma generica:  $\rightarrow$  ColSdC

$$d\vartheta = \frac{M_t}{G J_t} dz = \eta \frac{M_t}{G J_G} dz$$

$$J_t = \frac{J_G}{\eta} \leq J_G$$

$J_t$ : momento d'inerzia;  $\eta = \frac{J_G}{J_t} \geq 1$  fattore di torsione  
(proprietà geom. sez. trasv.)

Intero prisma:

$$\Delta\vartheta = \frac{M_t L}{G J_G}$$

rotaz. relativa  
tra le  
base del prisma

- Programma indicativo del corso di SdC

- 1. Statica dei corpi rigidi (AC, calcolo di RV, AI: N, T, M; solut. di strutt. isostatiche)
- ▼ 2. Statica e kinetica dei continui (sforzo  $\sigma$ ; deformazione  $E$ )
- ▼ 3. Legame costitutivo (comport. meccanico del materiale, legame  $\sigma \leftrightarrow E$ , parametri elasticci  $\nu, E, G, K$ ; verifica di resistenza (elastica))
- 4. Analisi dei sistemi di travi deformabili (PLV, LE  $\Rightarrow$  risolvere strutt. iperstatiche)
- ▼ 5. Problema di de Saint Venant (Azione assiale, tagliente, flettente, torcente; verifica di sezioni di travi)
  - Mecanica delle Strutture
  - ▼ Mecanica dei Solidi

(due parti interagenti, proposte in parallelo)

# Conclusioni sul Corso di SdC (da Indice delle Lezioni)

## [ARCHIVIO LEZIONI ONLINE SdC Edili - Indice dettagliato delle lezioni](#)

### Meccanica delle Strutture

- [Lezione 01. Introduzione al corso/Analisi Cinematica: vincoli e gradi di vincolo](#)
- [Lezione 02. Computo gdv/classificazione e approcci/schemi isostatici fondamentali del corpo rigido](#)
- [Lezione 03. Schemi isostatici fondamentali dei sistemi articolati di corpi rigidi/sequenza di montaggio \(schemi elementari\)](#)
- [Lezione 04. Analisi Statica: calcolo delle Reazioni Vincolari \(corpo rigido\)](#)
- [Lezione 05. Calcolo delle Reazioni Vincolari dei sistemi articolati](#)
- [Lezione 06. Azioni Interne e loro rappresentazione \(diagrammi N, T, M\)](#)
- [Lezione 07. Equazioni indefinite di equilibrio delle travi \(rettilinee\)/andamenti tipici/considerazioni sulle AI nei sistemi articolati](#)
- [Lezione 08. Meccanica dei Solidi: Introduzione ai concetti di sforzo, deformazione e legame costitutivo](#)
- [Lezione 09. Analisi dei sistemi di travi deformabili. Metodo della Linea Elastica \(LE\)](#)
- [Lezione 10. Risoluzione di strutture iperstatiche mediante LE](#)
- [Lezione 11. Principio dei Lavori Virtuali \(PLV\). Calcolo di componenti di spostamento e risoluzione di strutture iperstatiche mediante PLV](#)

### Meccanica dei Solidi

- [Lezione 12. Meccanica dei Solidi. Statica dei continui. Sforzo di Cauchy](#)
- [Lezione 13. Tensioni principali; problema agli autovalori; proprieta' e classificazione. Equazioni indefinite di equilibrio dei continui](#)
- [Lezione 14. Cerchio di Mohr: derivazione analitica e rappresentazione grafica. Cerchi e Arbelo di Mohr](#)
- [Lezione 15. Cinematica dei continui: tensore di deformazione; deformazioni principali; deformazione volumetrica](#)
- [Lezione 16. Problema elastico lineare: bilancio equazioni/incognite. Legame costitutivo elastico \(lineare, isotropo\)](#)
- [Lezione 17. Risposte volumetrica e deviatorica. Verifica di resistenza; criterio di Galileo-Rankine-Navier](#)
- [Lezione 18. Criteri di resistenza di de Saint Venant-Grashof; Beltrami; Huber-Hencky-von Mises; Guest-Tresca](#)
- [Lezione 19. Problema di de Saint Venant: ipotesi e definizioni. Richiami sulla geometria delle aree](#)
- [Lezione 20. Casi di de Saint Venant: azione assiale; flessione \(retta\)](#)
- [Lezione 21. Sollecitazioni composte: flessione deviata; tenso-flessione](#)
- [Lezione 22. Caso di DSV del taglio \(flessione composta\): trattazione approssimata di Jourawsky](#)
- [Lezione 23. Deformazione a taglio; fattore di taglio; sezione rettangolare; sezioni composte. Formule di verifica per stati di sforzo alla dSV](#)
- [Lezione 24. Torsione circolare. Conclusioni sul corso](#)