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. 2019/2020

prof. Egidio RIZZI
egidio.rizzi@unibg.it

LEZIONE 23

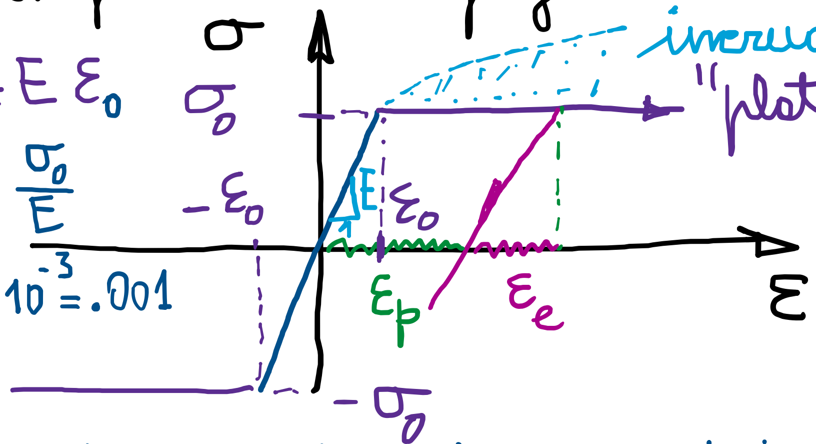
Flessione elastoplastica delle travi

Scopi:

- Descrivere il salto di scala, da materiale a struttura, per cogliere il comportam. dell'elemento strutturale anche oltre l'uscita dal campo elastico (di quotidiano funzionamento, per condizioni di esercizio regolari), per non-linearità di materiale (comportamento elastoplastico).
- "Analisi Limite" dei sistemi di travi (Calcolo a Rottura dei telai) utile a determinare le possibili condizioni di collasso strutturale (plastico), sia nelle caratteristiche statiche (livello dei carichi ⇒ carico di collasso, o moltiplicatore di), che cinematiche (meccanismo di collasso).
- Individuare la relazione tra comportamento locale (elastoplastico) del punto materiale della trave e comportamento globale dell'intero elemento strutturale.

Lo facciamo nell'ambito dell'ipotesi di comportamento perfettamente elasto-plastico del materiale (no incrudimento) [da un lato conservativo, dall'altro sotto l'ipotesi di garantire una elevata (illimitata) duttilità del materiale].

- Comportamento perfettamente elastoplastico del materiale



$\sigma_0 = E\,\varepsilon_0$

$\varepsilon_0 = \dfrac{\sigma_0}{E} \simeq 10^{-3} = .001$

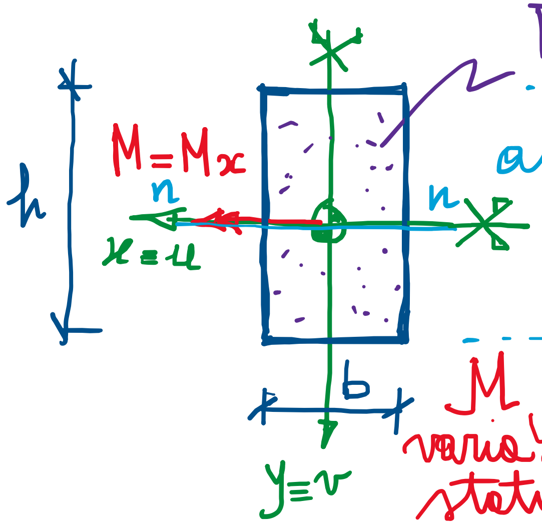
incrudimento (limite di snervamento variabile)

"plateau" a sforzo costante (flow stress), con sviluppo di deformazioni plastiche illimitate.

(limite elastico fisso)

- Sezione doppiamente simmetrica rettangolare (flessione retta)

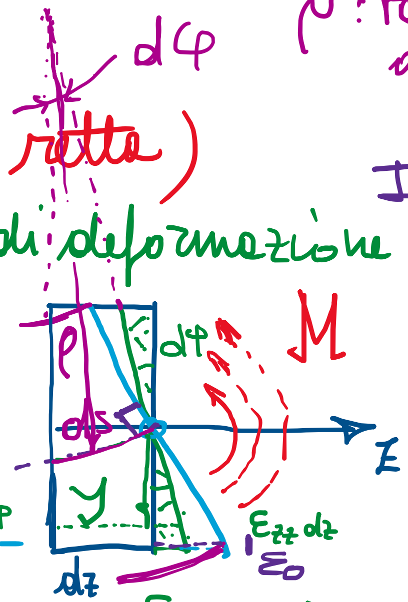
$E, \sigma_0 \; \left(\varepsilon_0 = \dfrac{\sigma_0}{E}\right)$ cost.



asse neutro (in campo elastoplastico)

campo di deformazione

ρ : raggio di curvatura asse inflesso



(B-E-N)

Ipotesi di conservazione delle sezioni piane (e ⊥ all'asse inflesso)

$ds = \rho\, d\varphi$

M ⟷ curvatura $\chi(z) = \dfrac{1}{\rho} = \dfrac{d\varphi}{ds} \simeq \dfrac{d\varphi}{dz}$

variabile statica

dell'asse inflesso (variabile cinematica)

$\varepsilon_{zz} = \dfrac{d\varphi}{dz}\, y = \chi\, y$ lineari sulla sez. (y)

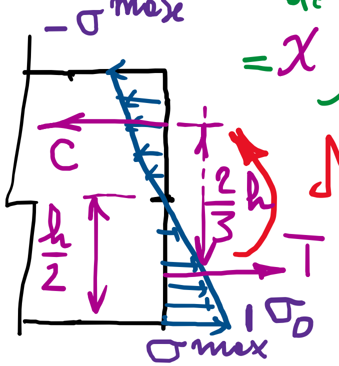
$\varepsilon^{max} = \chi\, \dfrac{h}{2}$

Campo elastico lineare $\varepsilon^{max} \leq \varepsilon_0$

legame costitutivo (Hooke)

$\Rightarrow \sigma_{zz} = E\,\varepsilon_{zz} = E\,\chi\, y$ lineare sulla sezione

$\sigma_{zz}(y)$



$T = C = \dfrac{1}{2}\,\dfrac{h}{2}\,\sigma^{max}\, b$

$M = T\,\dfrac{2}{3}\,h$ equiv. statica

$= \dfrac{bh}{\cancel{4}_{12}}\,\sigma^{max}\,\dfrac{\cancel{2}}{3}\,h = \underbrace{\dfrac{bh^2}{6}}_{W_e}\,\sigma^{max}$

- Quindi, in maniera diretta:

$$M = W_e\,\sigma^{max} \Rightarrow \sigma^{max} = \frac{M}{W_e} \qquad W_e = \frac{bh^2}{6}$$ modulo di resistenza (a flessione) elastico

- Altrettanto, per equivalenza statica (tra M e σ_{zz} che ne deriva):

$$M_x = \int_A \sigma_{zz}\, dA\, y = \int_A \sigma_{zz}\, y\, dA = \int_A E\chi y\, y\, dA = E\chi \underbrace{\int_A y^2\, dA}_{J_x} \qquad J_x = \frac{1}{12} b h^3$$

momento d'inerzia della sezione trasv. rispetto all'asse x (asse n-n)

Legge di B-E-N: (comp. costitut. della sez. trasv. della trave in campo elastico)

$$M_x = \underbrace{EJ}\,\chi_x \Leftrightarrow \chi_x = \frac{M_x}{\underbrace{EJ}}$$

rigidezza flessionale (elastica)

- Formula di Navier: (sforzi lineari sulla sez.)

$$\sigma_{zz} = E\underbrace{\chi y}_{\varepsilon_{zz}} = \cancel{E}\frac{M}{\cancel{E}J}\, y = \frac{M_x}{J_x}\, y \Rightarrow \sigma^{max} = \sigma_{zz}\left(y = \frac{h}{2}\right) = \frac{M_x}{\frac{J_x 2}{h}} = \frac{M_x}{W_{ex}}$$

limite elastico

- Regime elastico: $\varepsilon^{max} = \chi \frac{h}{2} \le \varepsilon_0 = \frac{\sigma_0}{E}$; $\chi \le \chi_e = \chi_0$

$\sigma^{max} \le \sigma_0$ $\qquad \varepsilon^{max} = \varepsilon_0 \Rightarrow \boxed{\chi_e = \frac{2\varepsilon_0}{h}}$

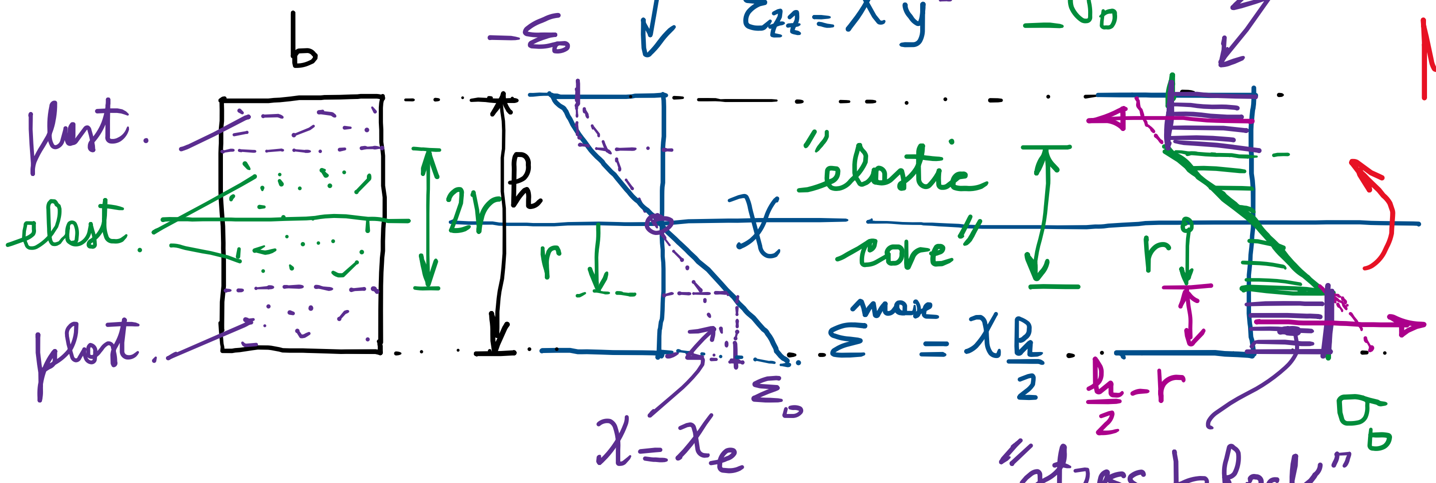
$$W_e = \frac{J_x}{h/2} = \frac{1}{\cancel{12}\,6}\,\frac{b h^{\cancel{3}\,2}}{\cancel{h}/\cancel{2}} = \frac{1}{6} bh^2 \Rightarrow M_e = \sigma_0 W_e$$

Momento limite elastico

- Regime elastoplastico ($\chi \geq \chi_e$) $\Rightarrow$ ($M \geq M_e$)

campo di def. ancora lineare $\varepsilon_{zz} = \chi y$

campo di sforzo non-lineare



"stress block"
sforzo cost. σ_0
(comp. perf. EP)

$$M_x = \int_A \sigma_{zz}\, dA$$

$$= \frac{b(2r)^2}{6}\sigma_0 + \sigma_0 b\left(\frac{h}{2}-r\right)\frac{\cancel{2}}{\cancel{2}}\left(\frac{h}{2}+r\right)$$

$$= \frac{4}{6} b r^2 \sigma_0 + \sigma_0 b\left(\frac{h^2}{4} - r^2\right)$$

$$= \sigma_0 \frac{bh^2}{4} + \left(\frac{2}{3}\sigma_0 b - \frac{3}{3}\sigma_0 b\right) r^2$$

$$= \sigma_0 \frac{bh^2}{4} - \frac{1}{3}\sigma_0 b\, r^2$$

$$= \underbrace{\sigma_0\frac{bh^2}{4}}_{M_L}\left(1 - \frac{1}{3}\frac{\cancel{\sigma_0 b}\,4r^2}{\cancel{\sigma_0 b}\,h^2}\right)$$

$$= M_L\left(1-\frac{1}{3}\left(\frac{r}{h/2}\right)^2\right) \quad \text{non-lin.}$$

$$= M_L\left(1-\frac{1}{3}\left(\frac{\chi_e}{\chi}\right)^2\right) = M(\chi)$$

$y = r \quad \varepsilon_{zz} = \varepsilon_0 = \chi r$

$\varepsilon^{max} = \chi \frac{h}{2}$

A limite elastico:

$\varepsilon_0 = \varepsilon^{max} = \chi_e \frac{h}{2} \quad \Rightarrow \quad 1 = \frac{\chi r}{\chi_e \frac{h}{2}}$

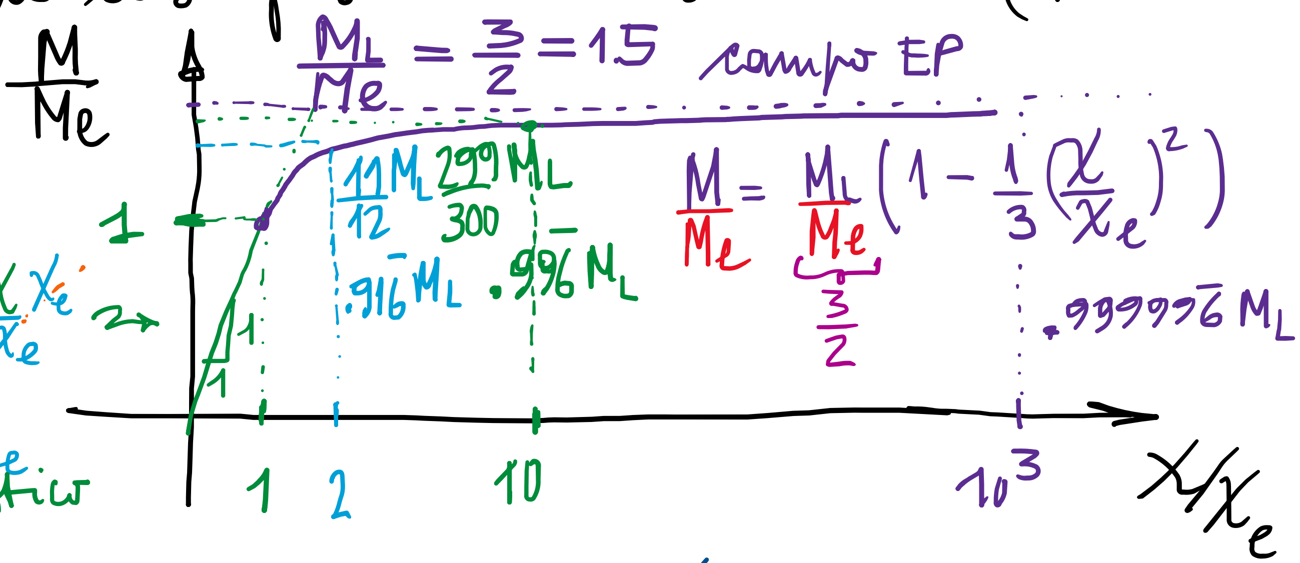
$$\frac{r}{h/2} = \frac{\chi_e}{\chi} = \frac{\varepsilon_0}{\varepsilon^{max}}$$

Momento limite

$M_L = \sigma_0 W_p$

modulo plastico $W_p = \frac{bh^2}{4} = Z \ (\chi \to \infty)$

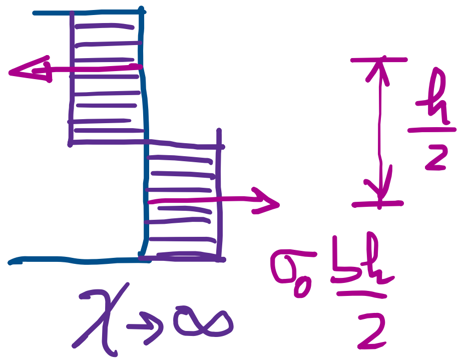
— legame elastoplastico della sez. trasv. ($M = M(\chi)$ non-lineare) con incrudim.



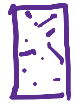
Fattore di forma:

$$\alpha = \frac{M_L}{M_e} = \frac{\cancel{\sigma_0} W_p}{\cancel{\sigma_0} W_e} = \frac{\frac{bh^2}{4}}{\frac{bh^2}{6}} = \frac{3}{2} = 1.5$$

Momento Limite:

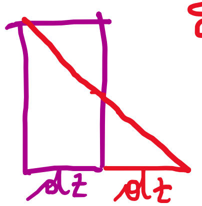


$$M_L = \sigma_0 \frac{bh^2}{4}$$



— M_L : comp. asintotico per $\chi \to \infty$ $(r \to 0)$

— Caso limite : (compenetrazione impossibile)



$$\varepsilon^{max} = 1 \Rightarrow \chi = \frac{2}{h} \Leftarrow \varepsilon^{max} = \chi \frac{h}{2}$$

$$\frac{\chi}{\chi_e} = \frac{1}{\varepsilon_0} \simeq \frac{1}{10^{-3}} = 10^3 = 1000.$$

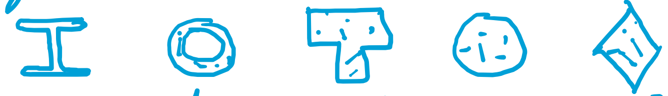
— Caso tipico $\varepsilon^{max} = 1\% = 10^{-2} \Rightarrow \chi = \frac{2}{h}10^{-2}$

(in campo EP)

$$\frac{\chi}{\chi_e} = \frac{10^{-2}}{\varepsilon_0} \simeq 10$$

deformazioni che possono tipicamente manifestarsi in ambito EP.

Generalizz. ad altre sezioni:

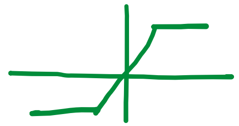


α	1.1-1.2	1.27	1.6-1.8	1.7	2.0

$$\frac{bh^2}{4} = W_p = 2\underbrace{S_x'}_{} = \cancel{2}\,\frac{bh}{2}\,\frac{h}{\cancel{4}\,2}$$

Momento statico parte sez. sotto asse neutro

massimizza il guadagno plastico



SOMMARIO (Lez. 23)

- Flessione elastoplastica (vs. legge costitutiva della sez. trasversale). [di materiale e sezione]
- Hp. di conservazione delle sezioni piane (campo lineare di deformazione).
- Regime elastico (lineare): modulo di resistenza elastico, momento/curvatura e limite elastico.
- Regime elastoplastico: plasticizzazione con "stress block" che si diffonde, per curvature crescenti, dai lembi vs. l'interno; legame M/χ non-lin. con incrudimento; modulo (di resistenza) plastico; momento limite ($\chi \to \infty$).
- Fattore di forma: guadagno plasticità/elasticità.
- Casi pratici: momento limite quasi raggiunto per deformazioni osservabili $\sim 1\%$ in campo elastoplastico.

Next step: comportamento globale della trave inflessa; ipotesi di cerniera plastica; meccanismo di collasso (plastico) della trave.