

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. 2021/2022

prof. Egidio RIZZI

egidio.rizzi@unibg.it

LEZIONE 26

Teoremi fondamentali dell'Analisi Limite (Calcolo a rotture dei telai)

Volti a definire delle strategie di calcolo delle caratteristiche di collasso (metodi "diretti")

DEFINIZIONI:

- Sistema di quantità statiche: carichi esterni, permanenti o σ_{statico} , permanenti o $M_L = M_L^- + M_L^+$ accidentali (affetti da moltiplicatore solo i carichi Γ) e A.I. ($M(\infty)$): momento flettente $q = \sqrt{q_0}$, $q_0 = \frac{M_L}{D^2}$, $M(\infty)$
- staticamente • $M(\infty)$ in equilibrio coi carichi esterni (Γ^-); $M_L = M_L^+$
- plasticamente • $M_L^-(\infty) \leq M(\infty) \leq M_L^+(\infty)$ (conformità plastiche). \Rightarrow Classe di quantità statiche all'interno delle quali si ricercano le carett. statiche e collasso:
- Sistema di quantità cinetiche: spostamenti e rotazioni ($y(\infty)$) associabili a moltiplicatore cinematico λ , secondo bilancio energetico (de PLV), come se si trattasse delle condizioni di collasso incipiente: $s = \lambda L \Rightarrow M_{\text{coll}}(\infty) \in (\lambda, M(\infty))$
- cineticamente • spost. $y(\infty)$ e rotaz. φ_i : compatibili coi vincoli e tali da produrre lavoro esterno positivo ($\Delta_e > 0$);
- plasticamente • rotazioni plastiche $\varphi_i^+ \geq 0$ ove $M = M_L^+$ e $\varphi_i^- \leq 0$ ove $M_L = M_L^-$ ammissibili (tali da fornire dissipat. plastico $D \geq 0$ nelle C.P.). \Rightarrow Classe di quantità cinematiche dove si marciano quelle a collasso: $s = \lambda_L \Rightarrow y_L(\infty) \in (\lambda_L^+, y(\infty), \varphi_i)$

- Moltiplicatore cinemati⁺ λ^+ associato (al meccanismo ammissibile):

Determinato come se fosse il meccanismo di collasso via PLV:

$$d_L = \underbrace{\sum_i \lambda^+ P_{i0} y_i + \int_i \lambda^+ g_{i0}(x) y_i(x) dx}_{\lambda^+ L_{eo} \text{ carichi accidentali}} + \underbrace{\int_i g_i(x) y_i(x) dx}_{\text{Leg. perenni (gravit.)}} = d_{ip} = D = \sum_i M_{L_i}^+ \varphi_i^+ + M_{L_i}^- \varphi_i^- > 0$$

Leg. perenni (gravit.) (g non tali da fratture collasso)

$$\Rightarrow \lambda^+ = \frac{D - \text{Leg.}}{L_{eo}} > 0$$

$L_{eo} > 0$ lavoro esterno dei carichi base

- Teorema statico ("lower-bound" o "soft" Th.):

All'interno delle classi dei moltiplicatori statici λ^- staticamente ammissibili, il molt. di collasso λ_L è il mese dei λ^- :

$$\lambda_L = \text{mese}\{\lambda^-\}.$$

- Teorema cinetico ("upper-bound" Th.):

All'interno delle classi dei moltiplicatori cinem. ammissibili, il molt. di collasso λ_L è il min. dei λ^+ :

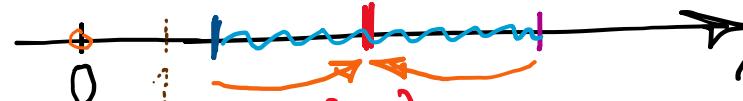
$$\lambda_L = \min\{\lambda^+\}.$$

delimitazione

bilaterale del moltiplicatore limite

"forchette"

$$\lambda^- \leq \lambda_L \leq \lambda^+$$



delimitaz. sup.
stima per difetto
delimitaz. inf.
stima per eccesso +

- Teorema misto:

Per coincidente tra moltiplicatore statico λ^- e moltiplic. cin. λ^+ , allora $\lambda^- = \lambda_L = \lambda^+$, e λ_L risulta individuato.

Dimostrazione (Attraverso PLV: $\lambda_L = f_i$)

quantità statiche a collasso

th. statico:

$$\sum_i P_{io} y_i = \sum_i M_{Li}^+ \varphi_i^+ + M_{Li}^- \varphi_i^- \geq 0$$

Equazione che consente di calcolare λ_L
dato il meccanismo di collasso

"lower bound" -

$$\sum_i P_{io} y_i = \sum_i M_i^+ \varphi_i^+ + M_i^- \varphi_i^-$$

quantità cinematiche a collasso

quantità statiche s. sym. (λ^-)

$$(\lambda_L - \lambda^-) \sum_i P_{io} y_i = \sum_i (\underbrace{M_{Li}^+ - M_i}_{{\lambda_{lo}} > 0}) \varphi_i^+ + (\underbrace{M_{Li}^- - M_i}_{{\lambda_{hi}} < 0}) \varphi_i^- \geq 0$$

$M_{Li}^- \leq M_i \leq M_{Li}^+$
 $\lambda^- \leq \lambda_L$
 λ^- è un λ
 $\lambda^- = \max \{\lambda\}$

th. cinematico:

"upper bound"

$$\sum_i P_{io} y_i = \sum_i M_{Li}^+ \varphi_i^+ + M_{Li}^- \varphi_i^-$$

quantità statiche rel.
al cinem. amm. (λ^+)

Equazione che consente di calcol. λ^+
dato il meccanismo cinem. ammiss.

quantità cinematiche mecc. ammiss.

$$\sum_i P_{io} y_i = \sum_i M_i^+ \varphi_i^+ + M_i^- \varphi_i^-$$

quantità statiche a collasso

$$(\lambda^+ - \lambda_L) \sum_i P_{io} y_i = \sum_i (\underbrace{M_{Li}^+ - M_i}_{{\lambda_{lo}} > 0}) \varphi_i^+ + (\underbrace{M_{Li}^- - M_i}_{{\lambda_{hi}} < 0}) \varphi_i^- \geq 0$$

$\lambda_L \leq \lambda^+$
 $\lambda^+ \geq \lambda_L = \min \{\lambda\}$

Corollari:

- Le caratteristiche di collasso (λ_L , $M_{coll}(x)$, $Y_{coll}(x)$) non dipendono delle proprietà elastiche (in quanto esse non intervengono nelle equazioni viste, oltre ad individuare stime delle caratteristiche a collasso stesse).
↳ tip. di comportamento rigido-plastico (non per risposte evolutive).
- le presenze di coazioni, cedimenti vincolari, stati tensio-deformativi (es. spolti residui) ~~provvisti~~ (all'imposizione di carichi accidentali, amplificati da λ) non influenzano la determinazione del moltiplicatore λ_L (in quanto non entrano nelle scritture delle eq. in viste).

Strumenti operativi (metodi "olietti")

- Metodi di calcolo a collasso "manuali" che consentono la determinazione delle caratteristiche a collasso per esempi specifici (travi, telai).
- Metodi di calcolo "automatico" (implementazione) nell'ambito delle Programmazione Matematica (risoluz. di pb. di max. o di min.). Esempio: metodo del simplex.

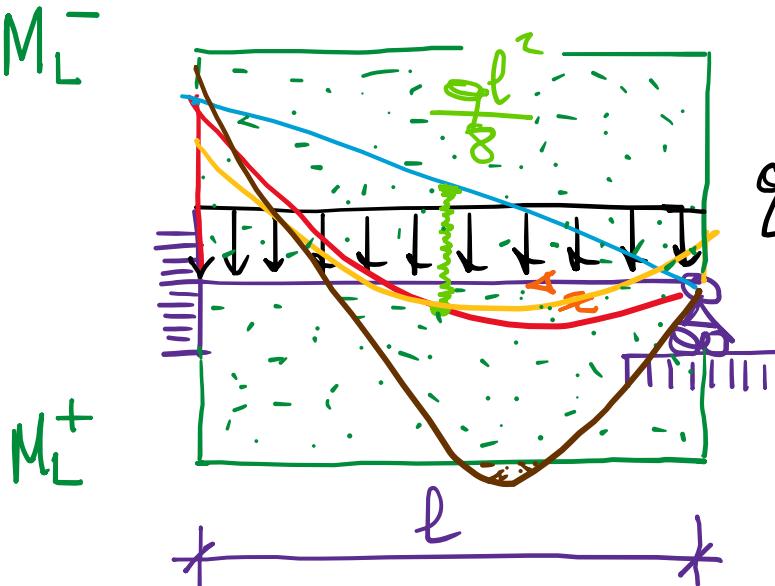
Concetti fondamentali :

- Metodi "diretti" (nell'ambito dell'Analisi Limite, AL, dei sistemi di travi inflessi, alias "Calcolo a Rottura" dei telai) :
volti a determinare in maniera "diretta", cioè senza pretendere necessariamente di voler ricostruire l'intera risposta evolutiva elastoplastica delle strutture ("curva carico/spostamento"), le caratteristiche di collasso plastico, in termini di :

- Q S - Moltiplicatore dei carichi (accidentali) a collasso λ_L ,
U + A con le corrispondenti distribuzioni di Azioni Interne [M(s)].
A + T - meccanismo di collasso corrispondente, con spostamenti $y(x)$
T C e rotazioni (in particolare plastiche, nelle CP, ψ_i^+ e ψ_i^-).
A N M.

- A tale scopo, si mira a predisporre dei metodi di calcolo semplificati, anche "manuali", che con conti abbordabili consentano agevolmente di pervenire alla soluzione delle richieste di cui sopra, perlomeno per tipologie di strutture tipiche e sostanzialmente descrivibili col presente approccio (trevi e sistemi di trevi, telai multipiano).
- Secondo tali esigenze, si formulano dei Teoremi (fondamentali dell'Analisi Limite), utili a costituire inquadramento e base metodologica per formulare tali metodi di calcolo.
- In tale richiesta, risulterà fondamentale definire, in primis, le classi, ritenute ammissibili, di quantità statiche e cinematiche all'interno delle quali ricercare le caratteristiche di collasso, tra tutte quelle possibili.

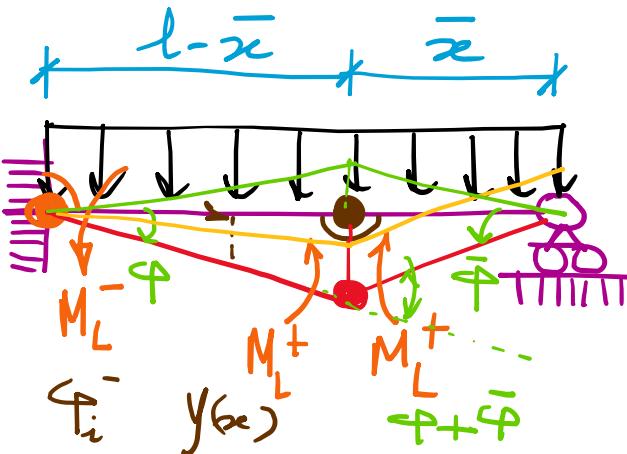
- Esempio (quantità statiche):



$$\frac{M_L}{P^2} \sim q$$

$$M(x) \sim x^2$$

- Esempio (quantità cinematiche):



$$\int_{e_0} > 0$$

$$D > 0$$

SOMMARIO (Lec. 26)

- Teoremi fondamentali dell'Analisi Limite, alle base del Calcolo e Rotta (dei telai), volti alla determinazione (diretta) delle caratteristiche di collasso.
- Definizioni: classi staticamente e cinematicamente ammissibili (entro le quali si ricercano le condizioni di collasso).
- Teorema statico: fornisce una delimitazione inferiore del molt. limite: $\lambda^- \leq \lambda_L$.
- Teorema cinematico: " " " " superiore " " " : $\lambda_L \leq \lambda^+$.
- Teorema misto: se la delimitazione bilaterale si stringe a zero, il molt. di collasso risulta individuato $\Rightarrow \lambda^- = \lambda_L = \lambda^+$.
- Dimostrazione via PLV (indip. da parametri elastici e effetti anelastici progressi).
- Metodi detti (statico/cinematico/misto): sulla base dei Th. visti, divengono strumenti operativi per il calcolo ("manuale" o "automatico") delle caratteristiche di collasso plastico.

Next step: Esempi (travi e telai), con determinazione o stima delle caratteristiche e collasso ($\lambda^- \leq \lambda_L \leq \lambda^+$, momento a collasso, meccanismo plastico).