Università degli studi di Bergamo

Scuola di Ingegneria (Dalmine)

CCS Ingegneria Edile

L-23 Ingegneria delle Tecnologie per l'Edilizia

Scienza delle Costruzioni

(ICAR/08 - SdC ; 9 CFU)

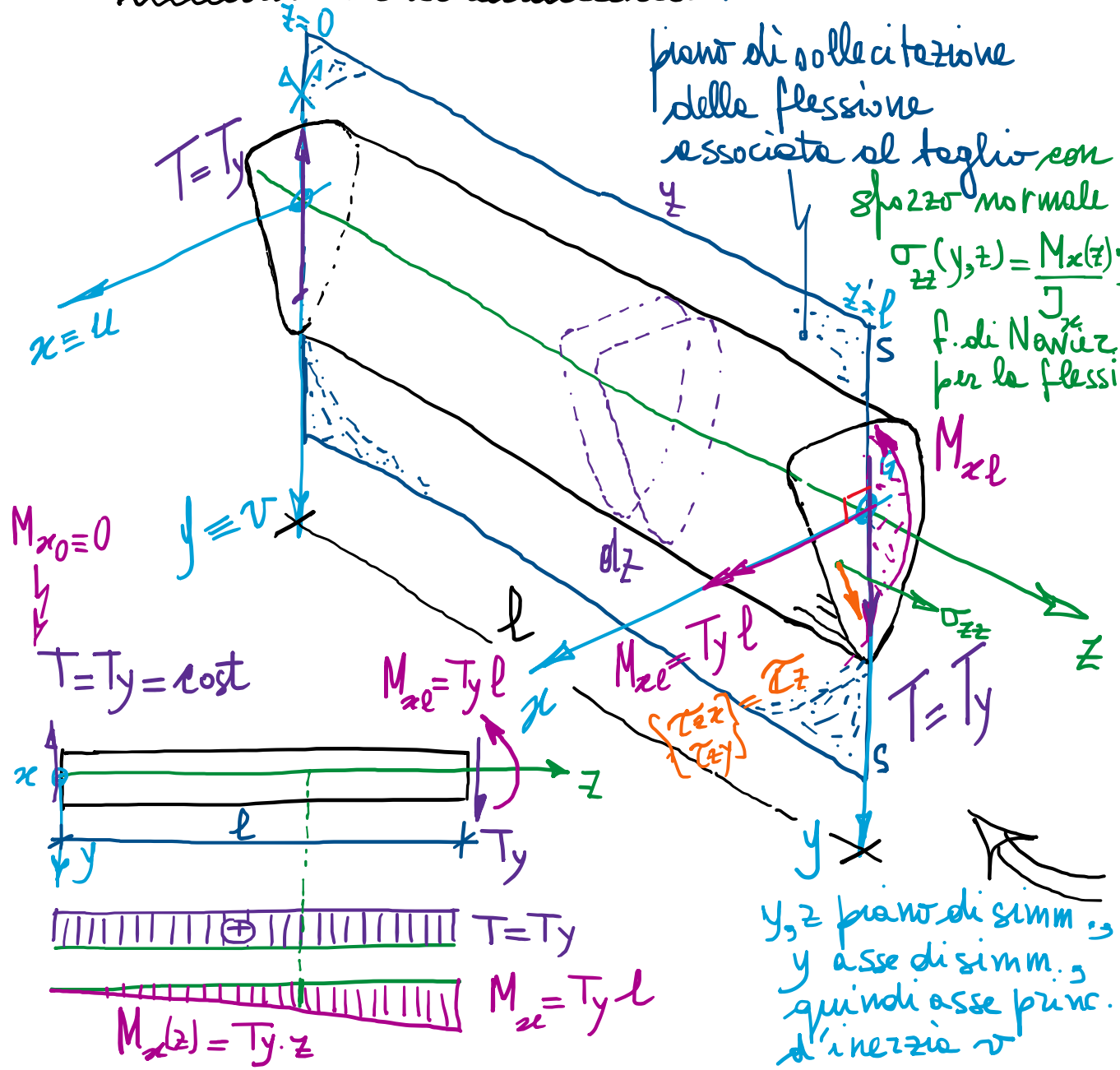
A.A. 2020/2021

prof. Egidio RIZZI

egidio.rizzi@unibg.it

LEZIONE 22

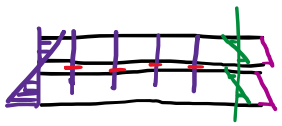
3) Azione tagliante o taglio (flessione composta)



- Risultano presenti delle azioni taglianti (uguali e contrarie) sulle basi e un momento flettente, in modo da avere un sistema di forze autoequilibrato, anche alla rotazione → sollecitazione composta.
- In generale, la trattazione del caso di DSV del taglio non si presenta agevole: soluz. analitica possibile per casi particolari, anche mediante sviluppi in serie.
- Soluzioni approssimate risultano possibili e utili a determinare il campo delle tensioni tangenziali a fini ingegneristici, in particolare per casi specifici.
- Ad esempio, nel caso di prisma a sezione compatta avente un asse di simmetria retta e caricata lungo l'asse di simmetria, che pertanto è esse princ. d'inerzia (→ flessione retta), si ottiene stima efficace delle tau da taglio.

- Trattazione approssimata del taglio secondo D. J. Jourawsky (~1856)

Utile a fini ingegneristici e fondata sul ragionamento di equilibrio (alla traslaz.) seguente.



assi inchiodate

$$\sigma_{zz}(z) = \frac{M_x(z)}{J_x}\, y$$

formula di Navier per la flessione (indip. da x)

$\tau_{zy}(x; \text{in } y)$ attese simmetriche rispetto a y (ad es. maggiori verso l'esterno, bordo non protetto)

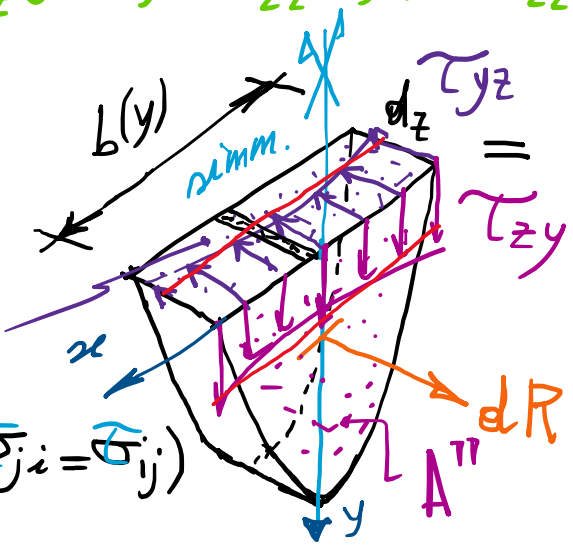
$$M_x(z+dz) = M_x(z) + \underbrace{dM_x}_{T_y\, dz}$$

$$M_x(z) = T_y\, z$$

$$\frac{dM_x}{dz} = M_x'(z) = T_y$$

$$d\sigma_{zz} = \frac{\overbrace{dM_x}^{T_y\, dz}}{J_x}\, y \leftrightarrow dR$$

$$\sigma_{zz}(z+dz) = \sigma_{zz}(z) + d\sigma_{zz}$$



$$\left(\overline{\overline{\sigma}}^T = \overline{\overline{\sigma}};\ \overline{\sigma}_{ji} = \overline{\sigma}_{ij}\right)$$

Equil. alla traslaz. nella direzione z:

Risultante delle τ_{yz} su $\tilde{A}$

=

Risultante dR su A'' dovuto a $d\sigma_{zz}$

Equilibrio alla traslazione (in direzione z):

$$\int_{\tilde{A}} \tau_{yz}(x;y)\, dx\, dz = \int_{A''} \frac{d\sigma_{zz}}{dz}\, dA'' = \int_{A''} \frac{T_y\, dz}{J_x}\, y\, dA'' = \frac{T_y\, dz}{J_x} \underbrace{\int_{A''} y\, dA''}_{S_x''(y)}$$

$\int_{A''} y\, dA''$: momento statico di A'' rispetto a x

$$\bar{\tau}_{yz}(y)\, b(y) = \frac{T_y}{J_x} S_x''(y)$$

$\bar{\tau}_{yz}(y)$: valor medio delle $\tau_{yz}(x;y)$ alla quota y lungo la corda

(definiz. di valor medio su di un intervallo)

$$\bar{\tau}_{yz}(y) = \frac{1}{b(y)} \int_{-\frac{b}{2}(y)}^{+\frac{b}{2}(y)} \tau_{yz}(x;y)\, dx$$

Formula di Jourawsky sul valor medio delle τ_{zy} lungo la corda:

$$\tau_{zy} \equiv \bar{\tau}_{zy}(y) = \frac{T_y\, S_x''(y)}{J_x\, b(y)}$$

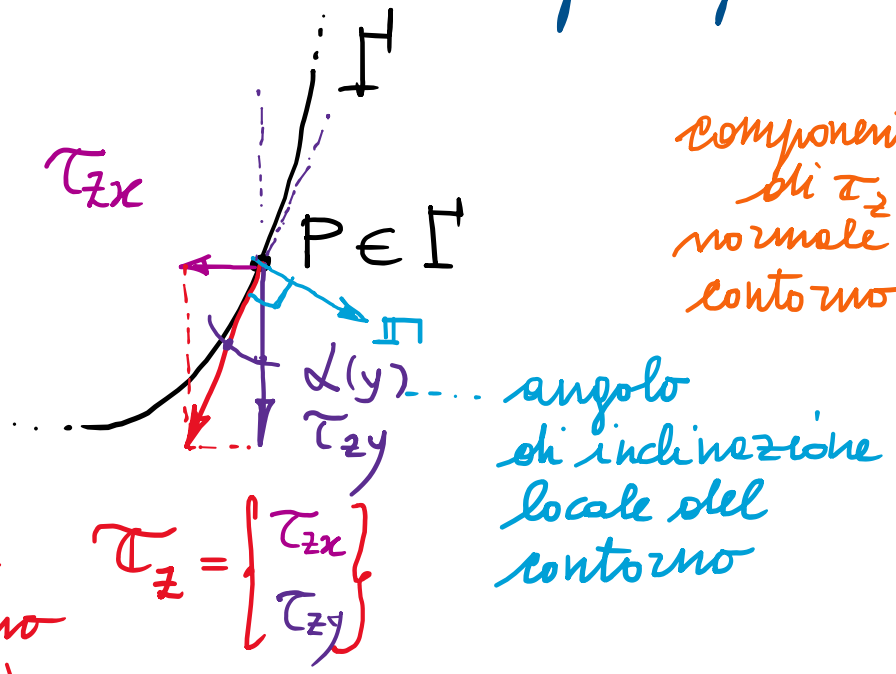
- direttamente proporzionale al taglio applicato T_y
- direttamente proporzionale al momento statico della porzione A'' rispetto all'asse x (asse neutro n-n della flessione retta associata al taglio)
- inversamente proporzionale al momento d'inerzia dell'intera sezione rispetto all'asse x
- inversamente proporzionale alla larghezza della corda alla quota y

Si ipotizza che le $\tau_{zy}(x;y)$ risultino pari al loro valor medio lungo la corda, quindi costanti lungo di esse. ← hyp. ⇒ approssimaz. della soluzione

$$= -\frac{T_y\, S_x'(y)}{J_x\, b(y)}$$

[asse x baricentrico, $G \in x$: $S_x = S_x' + S_x'' = 0 \Rightarrow S_x'' = -S_x'$]

- Inoltre, se il contorno della sezione risulta inclinato rispetto all'asse di simmetria (asse y), devono risultare presenti anche delle τ_{zx}, in modo tale che sui punti del contorno il vettore τ_z risulti tangente al contorno (in quanto la superficie laterale del prisma di DSV è scarica, per ipotesi):



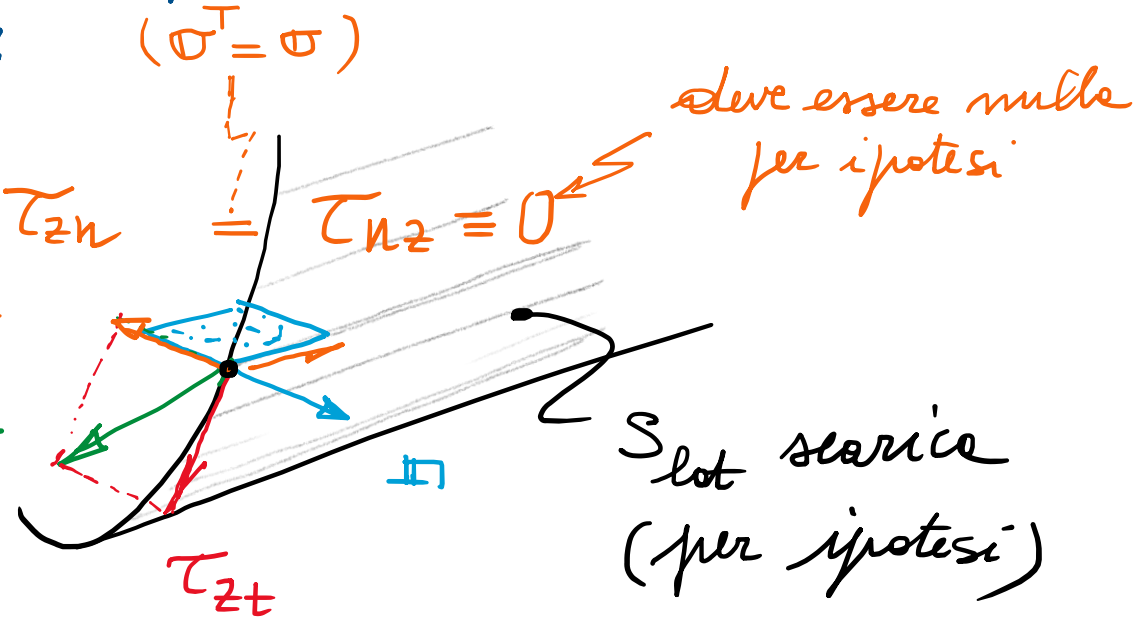
angolo di inclinazione locale del contorno

$$\tau_z = \begin{Bmatrix} \tau_{zx} \\ \tau_{zy} \end{Bmatrix}$$

tangente al contorno ($\perp$ a Π)

In $P \in \Gamma$: $\tau_{zx}(y) = \tau_{zy}(y) \tan\alpha(y)$

$x = \pm \frac{b(y)}{2}$



componente di τ_z normale al contorno

deve essere nulla per ipotesi

componente di τ_z tangente al contorno

$\Rightarrow$ τ_z deve risultare tangente al contorno, cioè $\perp$ a Π (sola componente τ_{zt})

$\tau_z = \|\tau_z\| = \tau_{zt}$

- Ancora, l'andamento delle τ_{zx} lungo la corda, alla quota y, è atteso simmetrico rispetto all'asse y - (per la simmetria della sezione).
- In più, coerentemente con l'ipotesi $\tau_{zy}(y) = cost = \bar{\tau}_{zy}$, secondo Jourawsky, dalla terza eq.ne indefinita di equilibrio, si ottengono τ_{zx} lineari in x:

$$\operatorname{div}\boldsymbol{\sigma} + \cancel{\mathbf{f}} = \mathbf{0} \text{ in } V \iff \sigma_{ij,i} + \cancel{f_j} = 0_j \qquad j = 1,2,3 \;(x,y,z)$$

$\mathbf{0}$ — forze di volume nulle per ipotesi

$$j = z: \quad \tau_{xz,x} + \tau_{yz,y} + \sigma_{zz,z} = 0 \quad \Big) \frac{\partial}{\partial x} =, x$$

$$\tau_{zx,xx} + \tau_{zy,yx} + \sigma_{zz,zx} = 0$$

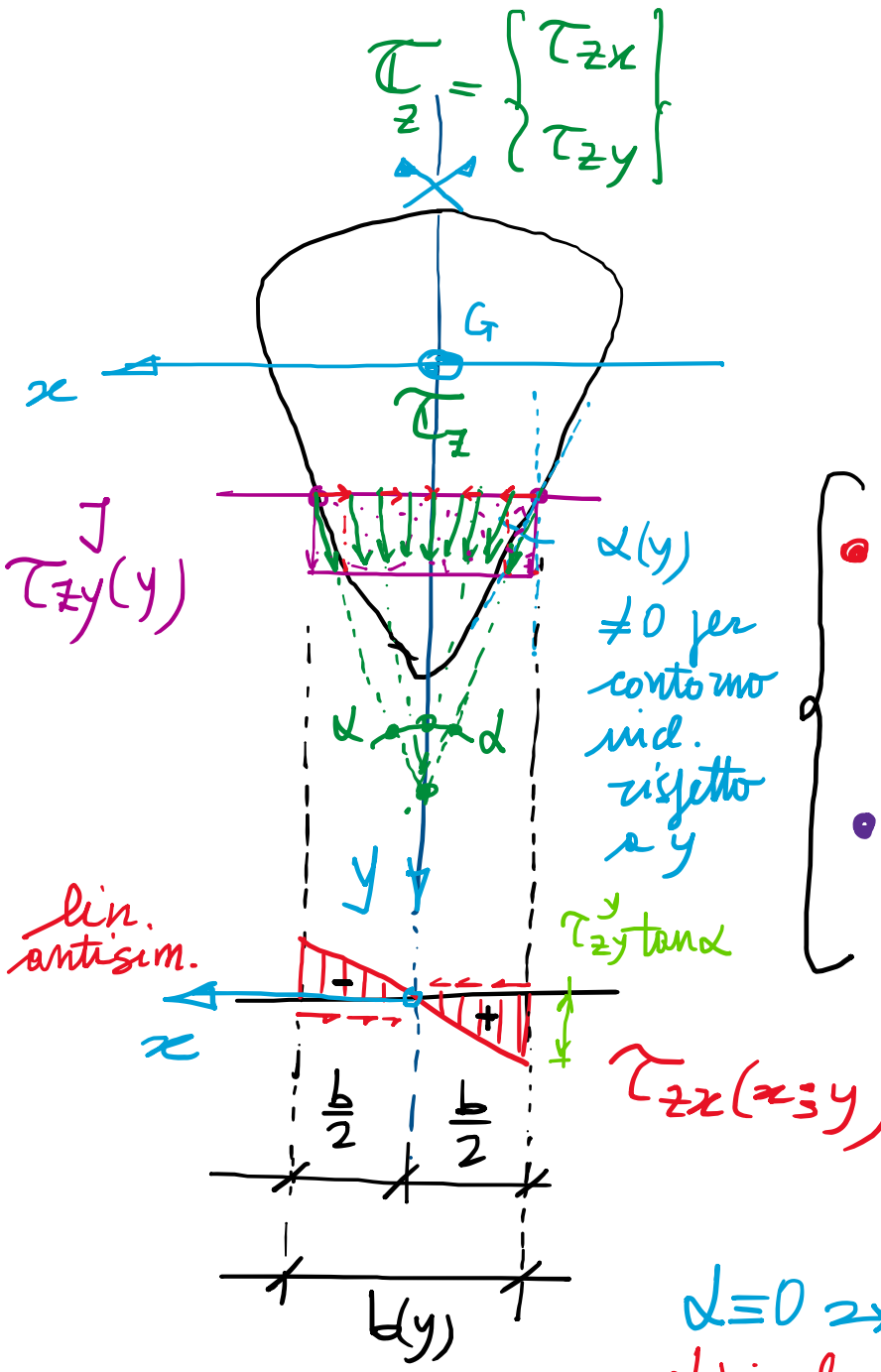
$$0 = \tau_{zx,xx} + \overset{J}{\cancel{\tau_{zy,xy}}}^{0} + \cancel{\sigma_{zz,xz}}^{0} = 0$$

τ_{zx} lineari (e antisimmetriche) in x

Jourawsky: $\tau_{zy} = cost = \bar{\tau}_{zy}$

Th. di Schwarz sulla invertibilità dell'ordine delle derivazioni

Campo delle tensioni tangenziali (sez. simmetrica):



$$\tau_{zx}(x;y) = -\frac{\overset{J}{\tau}_{zy}(y)\,\tan\alpha(y)}{b(y)/2}\cdot x$$

- $$\tau_{zx}(x;y) = -\frac{2\tan\alpha(y)}{b(y)}\,\overset{J}{\tau}_{zy}(y)\cdot x$$
- $$\overset{J}{\tau}_{zy}(y) = \frac{T_y\, S_x^{\nabla\nabla}(y)}{J_x\, b(y)} = \text{cost in } x$$

N.B.: τ_{zy}^{max} ove $\frac{S_x^{\nabla\nabla}}{b}(y)$ è max

$$\underset{(x;y)}{\tau_z} = \|\underline{\tau}_z\| = \sqrt{\tau_{zx}^2 + \overset{J}{\tau}_{zy}^2}$$

$$= \overset{J}{\tau}_{zy}\sqrt{1 + \frac{4\tan^2\alpha(y)}{b^2(y)}\,x^2}$$

$\alpha = 0 \Rightarrow \tau_{zx} = 0$

α piccolo, τ_{zx} piccolo, $\tau_z \simeq \overset{J}{\tau}_{zy}$