

In un continuo di Cauchy il tensore dello sforzo ammette la seguente rappresentazione (adoperando il riferimento usuale adottato nel testo), dove σ è una costante avente le dimensioni di una tensione.

$$T_{11} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma & \sigma \\ 0 & \sigma & \sigma \end{bmatrix}$$

Adoperando la costruzione di Mohr si determinino le tensioni e le direzioni principali della tensione.

Circonferenza di Mohr (5 gennaio)

giovedì 26 dicembre 2019 11:56

Si sceglie una base di versori ortonormali $(\hat{i}, \hat{j}, \hat{k})$ dello spazio e considera un tensore degli sforzi che ha in questa base la seguente rappresentazione matriciale:

$$\underline{\underline{T}} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma & \tau \\ 0 & \tau & \sigma \end{bmatrix} .$$

La direzione \hat{i} è una direzione principale, associata all'autovalore nullo. Infatti:

$$\underline{\underline{T}} \hat{i} = \underline{0} .$$

Il vettore della tensione si mantiene sempre parallelo al piano identificato dai versori \hat{j} e \hat{k} , chiamato piano della tensione. Si è nel caso di stato di tensione piano.

Per costruire la circonferenza di Mohr, si introduce un generico versore \underline{m} ortogonale a \hat{i} ed un versore \underline{n} sempre ortogonale a \hat{i} ma ruotato di $\pi/2$ in senso orario rispetto ad \underline{m} (visto da \hat{i}).

Si indica con σ_{mm} la componente del vettore della tensione agente sul piano di normale \underline{m} nella direzione \underline{m} (tangenziale). Scegliendo opportunamente \underline{m} ed \underline{n} si possono identificare dai punti notevoli del piano di Mohr (avente σ_n in ascissa e σ_{nm} in ordinata) su cui lavorare per tracciare la circonferenza richiesta.

In particolare, scegliendo $\hat{n} = \hat{j}$ ed $\hat{m} = -\hat{k}$, si ottiene, usando la formula di Cauchy:

$$\sigma_{jj} = \hat{j} \cdot \underline{\underline{T}} \hat{j} = \sigma ;$$

$$\sigma_{(j)(-k)} = -\tau .$$

Si identifica così il punto $A(\sigma, -\tau)$.

Analogamente, scegliendo $\hat{n} = \hat{k}$ ed $\hat{m} = \hat{j}$ si ottiene:

$$\sigma_{kk} = \sigma ;$$

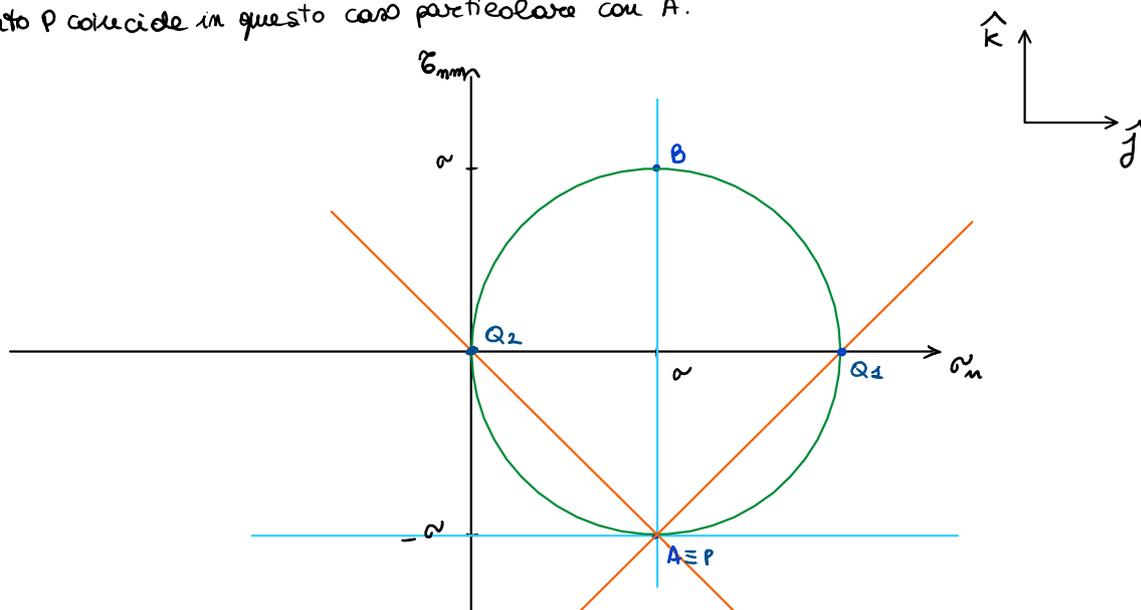
$$\sigma_{(k)(j)} = \tau ;$$

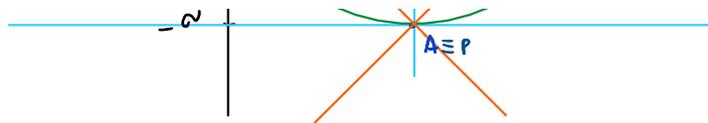
da cui il punto $B(\sigma, \tau)$.

Si rappresentano i due punti sul piano di Mohr, avendo cura di orientare gli assi (σ_n, σ_{nm}) parallelamente agli assi (y, z) . Il punto medio del segmento AB si trova sull'asse delle ascisse.

Dai punti A e B si tracciano le rette parallele alle normali corrispondenti, assi y e z rispettivamente.

La loro intersezione determina P , il polo della rappresentazione di Mohr. Si traccia la circonferenza di Mohr imponendo che questa passi per i punti A, B e P . Il suo centro coincide con il punto medio di AB . Il punto P coincide in questo caso particolare con A .





Il polo della rappresentazione di Mohr gode delle proprietà grafiche per cui qualsiasi retta passante per P incontra il cerchio di Mohr nel punto Q le cui coordinate (σ_n, τ_{nm}) forniscono le tensioni agenti sull'elemento piano del fascio di asse x la cui normale è parallela a PQ. I punti $Q_1(2r, 0)$ e $Q_2(0, 0)$ sono tali da avere ordinata nulla, ossia hanno in ascissa le tensioni principali.

Le direzioni principali sono dunque individuate dalle rette PQ_1 e PQ_2 . Da considerazioni trigonometriche si osserva che sono inclinate rispettivamente di $\pi/4$ e $(\pi/4 + \pi/2)$ rispetto all'orizzontale.

Indicando con σ_1 , σ_2 e σ_3 le tensioni principali lungo, rispettivamente, l'asse x , la retta PQ_1 e la retta PQ_2 (queste ultime scelte con verso tale da formare una terna destra in quest'ordine), dalle precedenti considerazioni si ottiene: $\sigma_1 = 0$, $\sigma_2 = 2r$, $\sigma_3 = 0$. Il tensore degli sforzi, rappresentato nella base principale ha la seguente forma:

$$\underline{\underline{T}}^* = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2r & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} .$$

Adesso che questo elaborato è esclusivamente frutto del mio lavoro, non è stato copiato da altri.

Annalina Genovesi