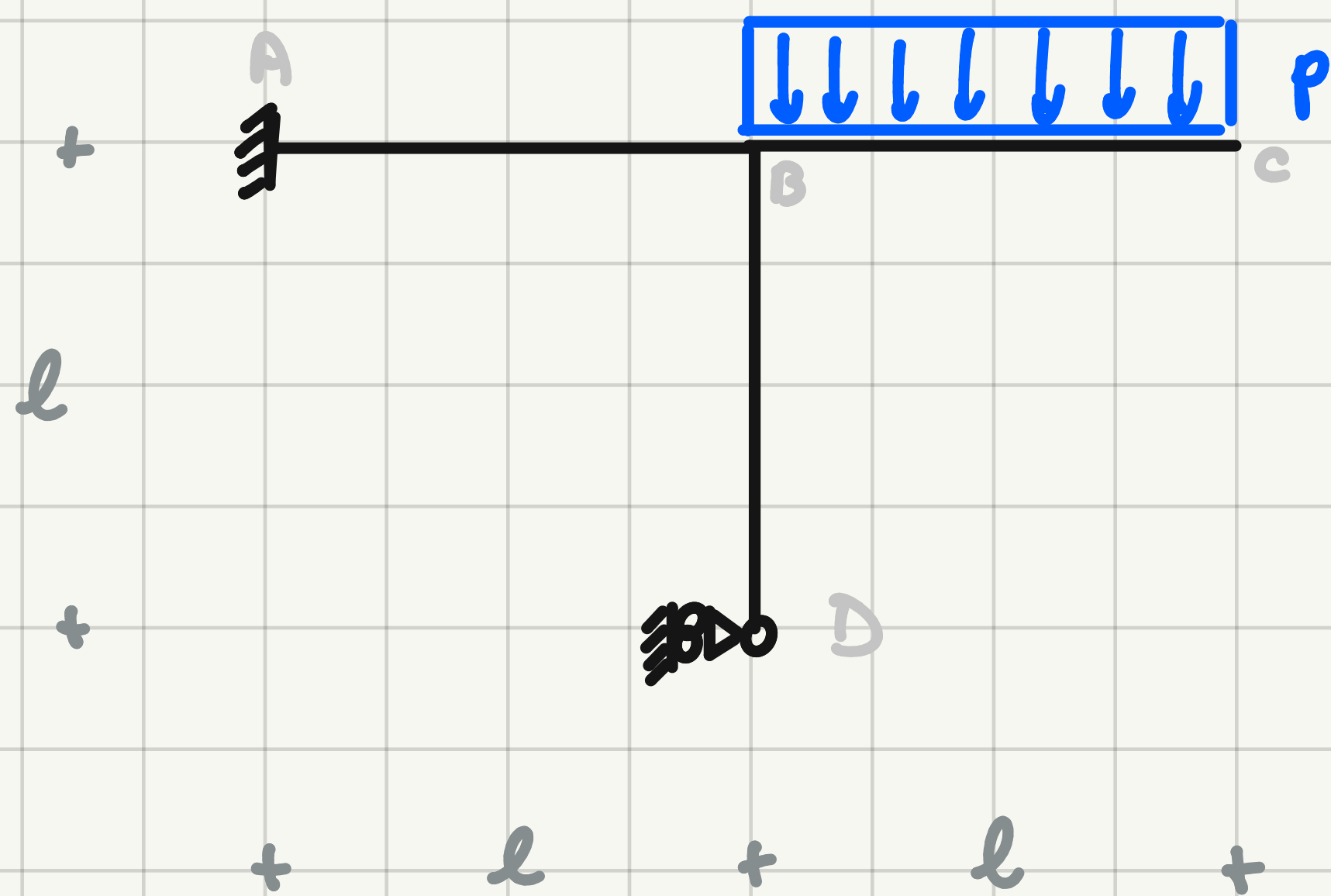


ESERCITAZIONE 7

METODO DELLE FORZE.



H_p

- $BA \rightarrow +\infty$
- $\gamma \rightarrow 0 \quad GA_B \rightarrow +\infty$
- $EI = \text{cost.}$

Per primo cosa facciamo un'analisi preliminare della struttura che stiamo analizzando, in particolare osserviamo che se vediamo il corpo come un corpo rigido, possiamo ricordare la relazione:

$$m - m = l - i$$

dove

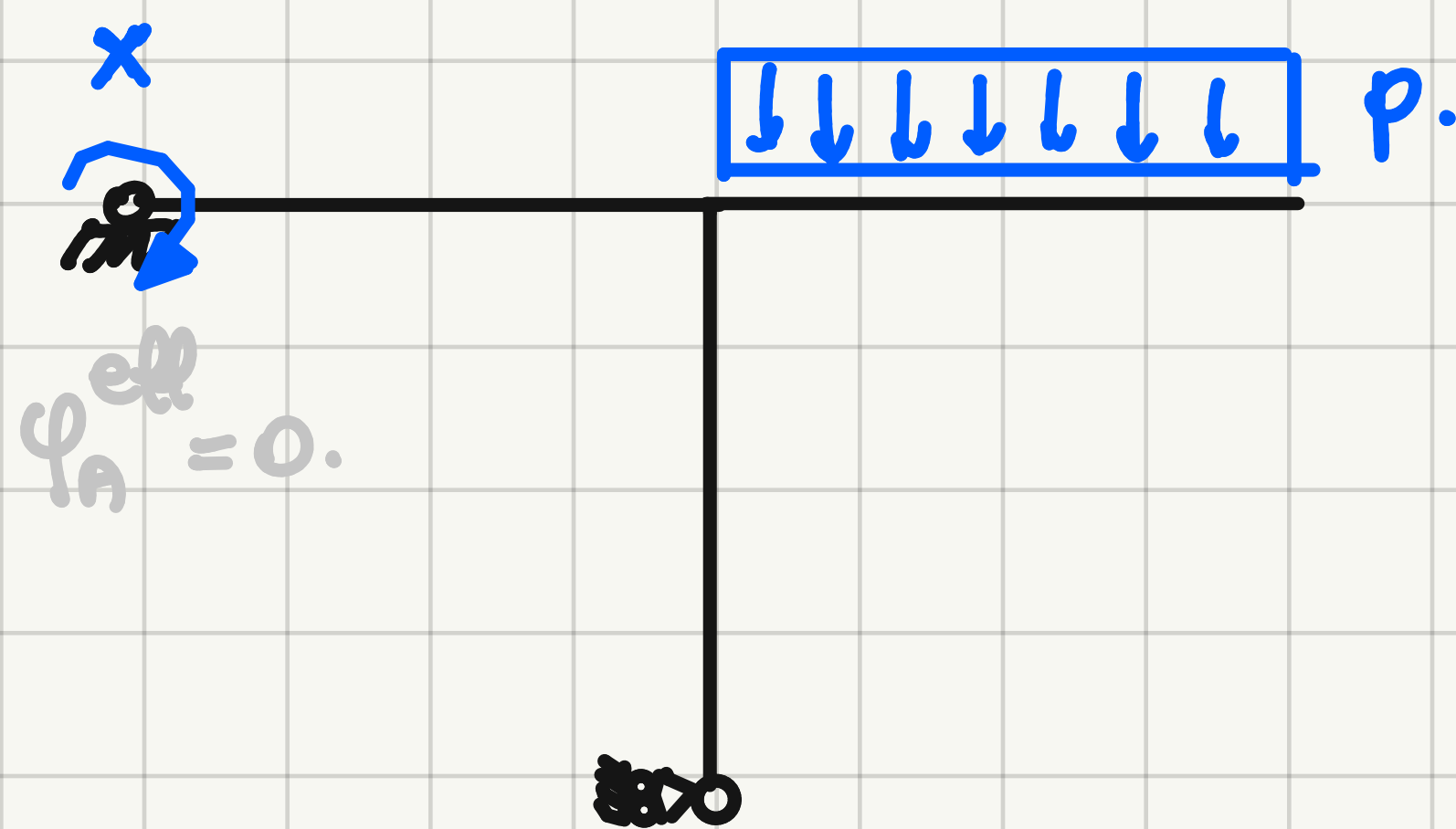
$$m = 3$$

$$m = 4$$

mentre per quanto riguarda la labilità, la struttura non ammette cinemolismi. Pertanto la struttura presenta grado di iperstaticità pari a

$$i = 1.$$

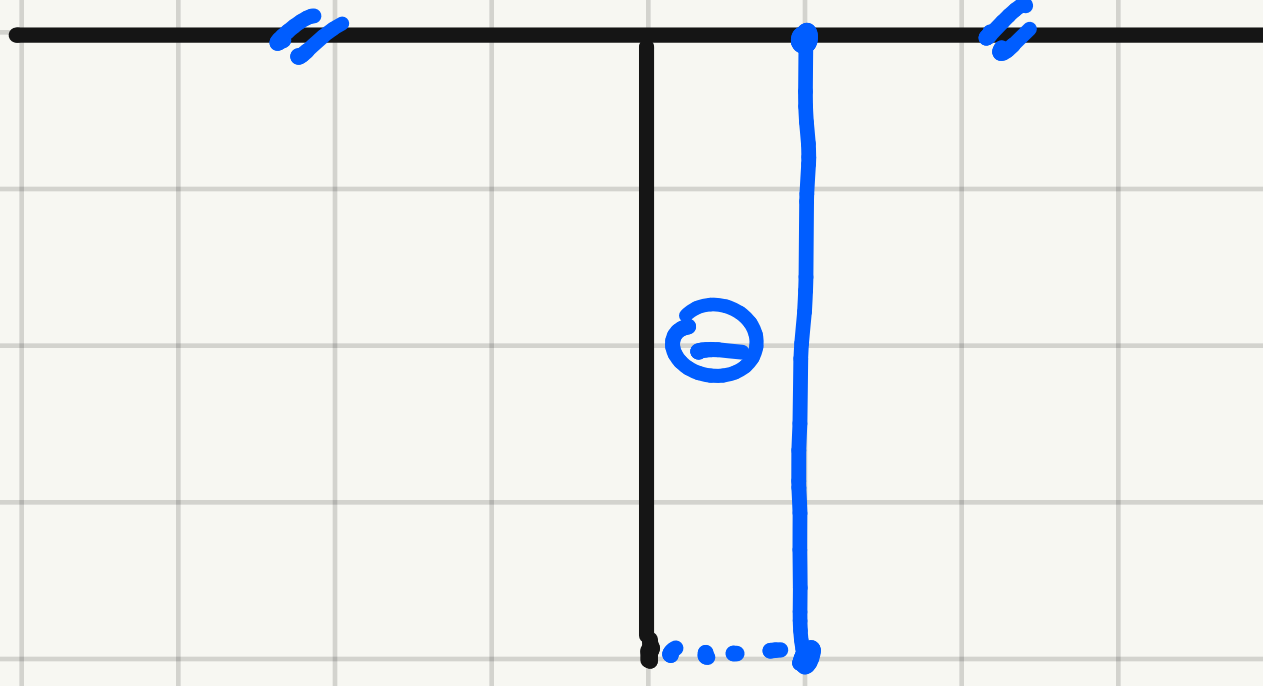
Adattando il metodo delle forze definiamo il sistema effettivo in questa maniera:



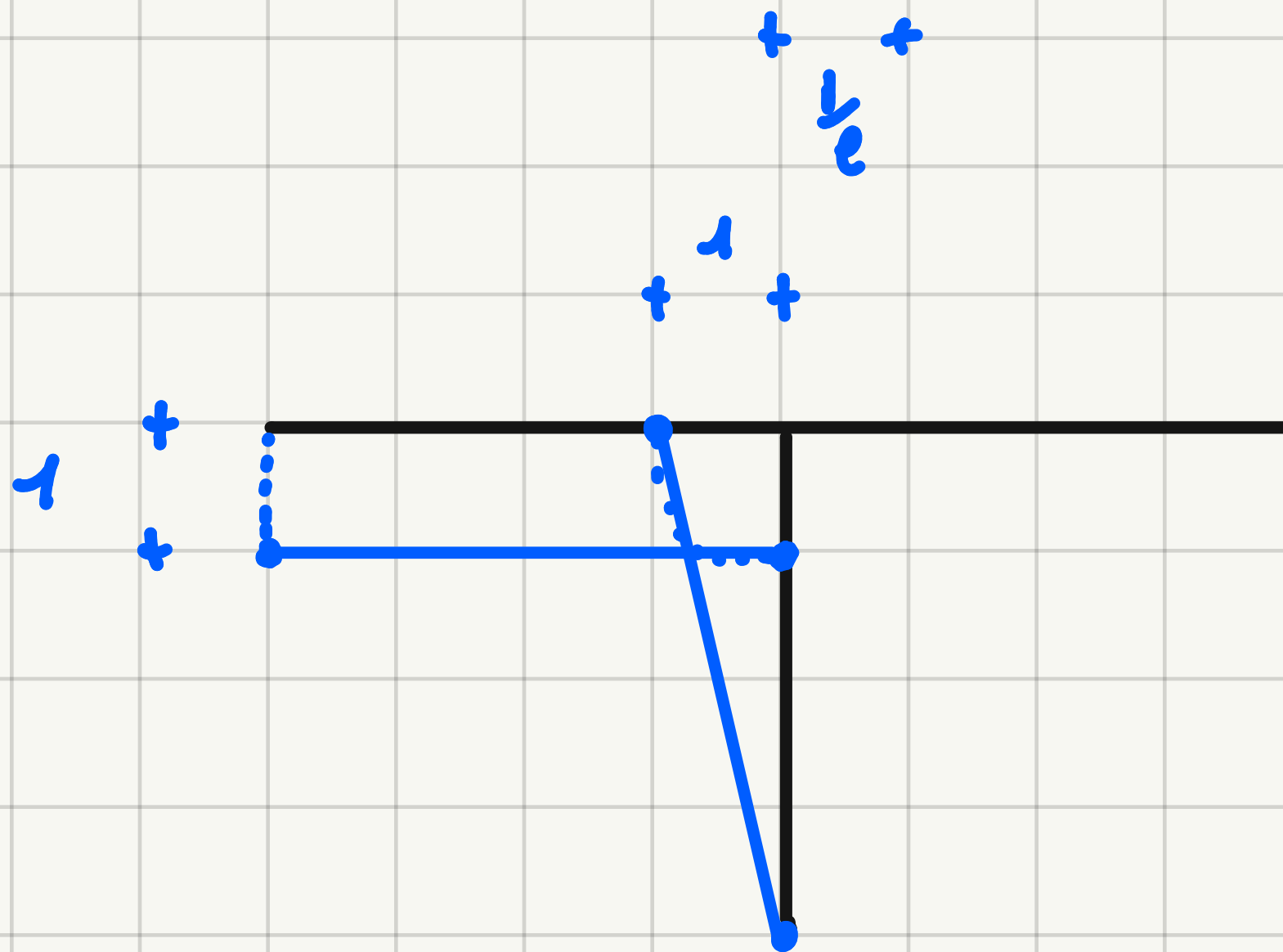
sistema effettivo

nel quale andiamo a sopprimere un vincolo (lo scelto non è univoco) e introduciamo un'incognita iperstatica applicata ad un'equazione di compatibilità cinematica che serve per ripristinare la congruenza.

T



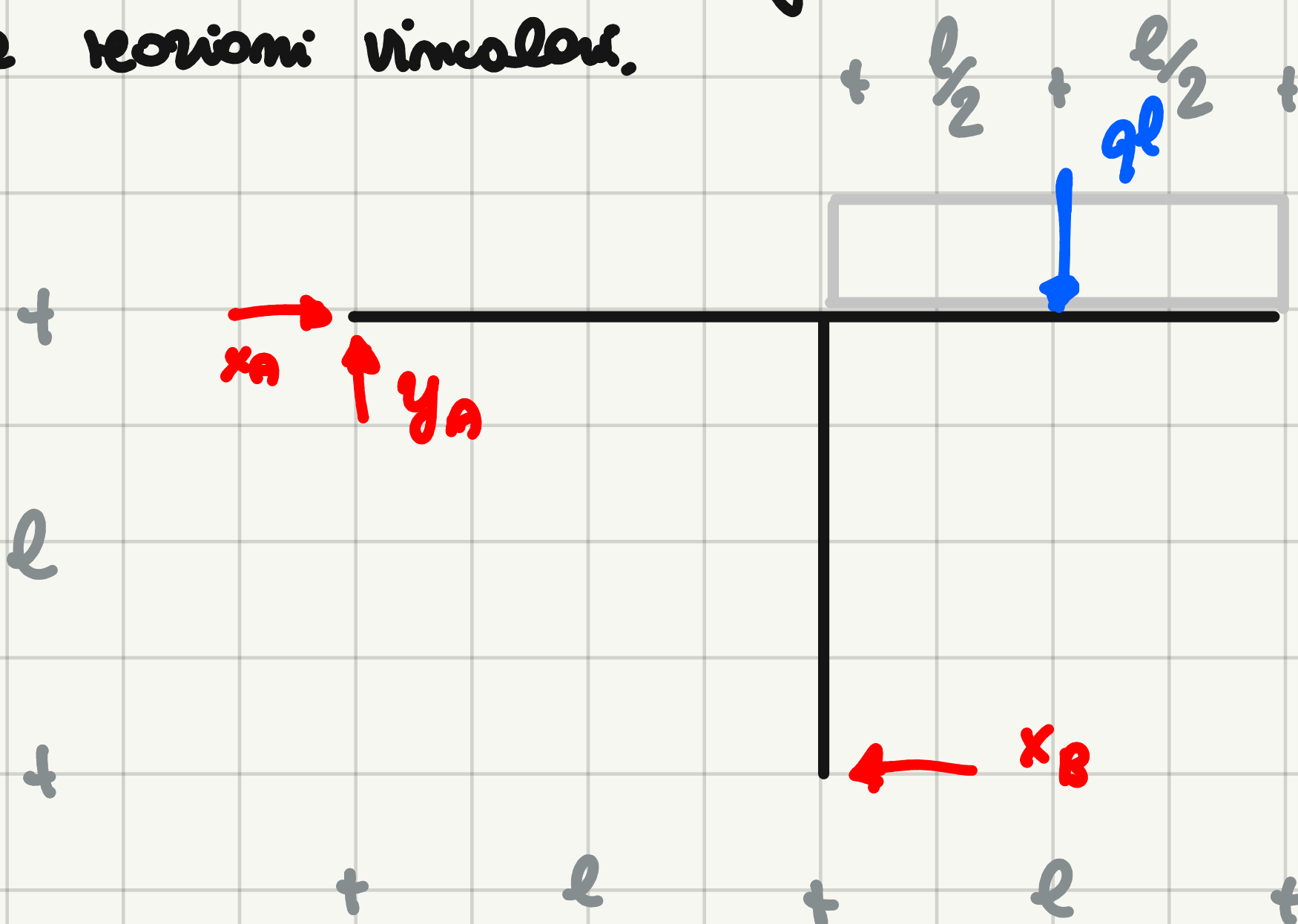
M



e gli andamenti delle caratteristiche sono descritti dalle seguenti espressioni analitiche.

| | AB | BC | BD. |
|---|---------------|----|---------------------|
| N | $\frac{1}{e}$ | 0 | 0 |
| T | 0 | 0 | $-\frac{1}{e}$ |
| M | 1 | 0 | $-\frac{1}{e}z + 1$ |

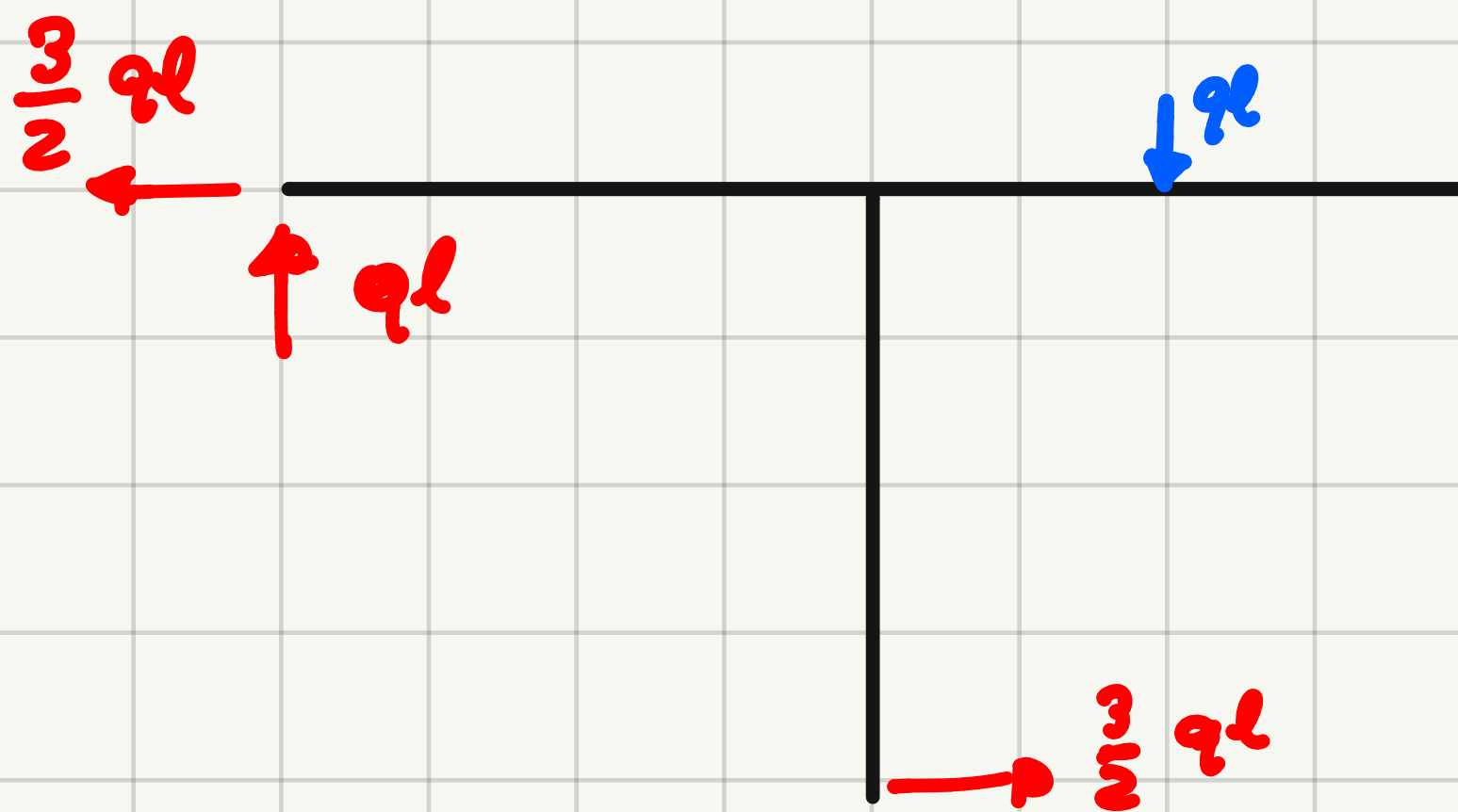
Adesso procediamo con la risoluzione del sistema "0", per primo cosa andiamo a trovare il diagramma di struttura libera. e andiamo a calcolare le reazioni vincolari.



Imponendo l'equilibrio cinematico

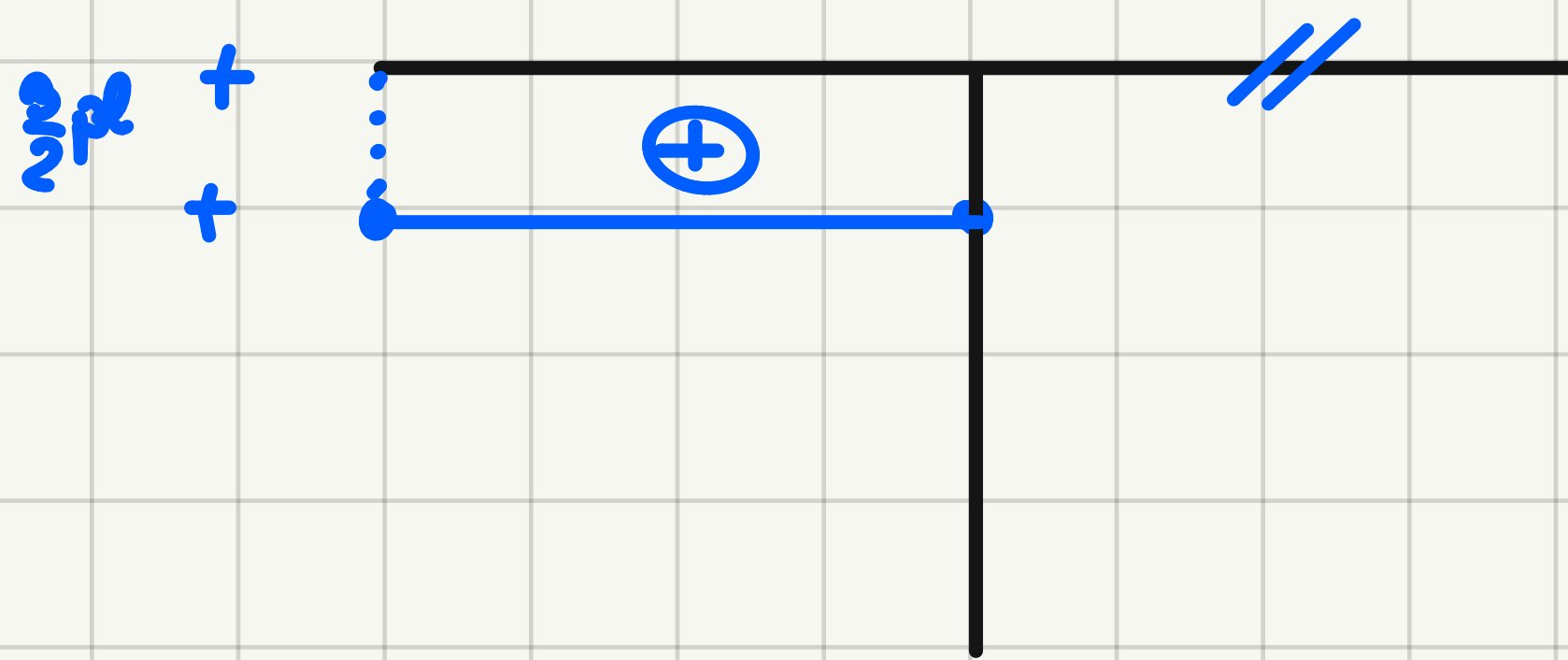
$$\begin{cases}
 x_A = x_B \longrightarrow x_A = -\frac{3}{2}ql. \\
 y_A = ql. \\
 -\frac{3}{2}ql^2 - lx_B = 0. \longrightarrow x_B = -\frac{3}{2}ql.
 \end{cases}$$

ottenendo:

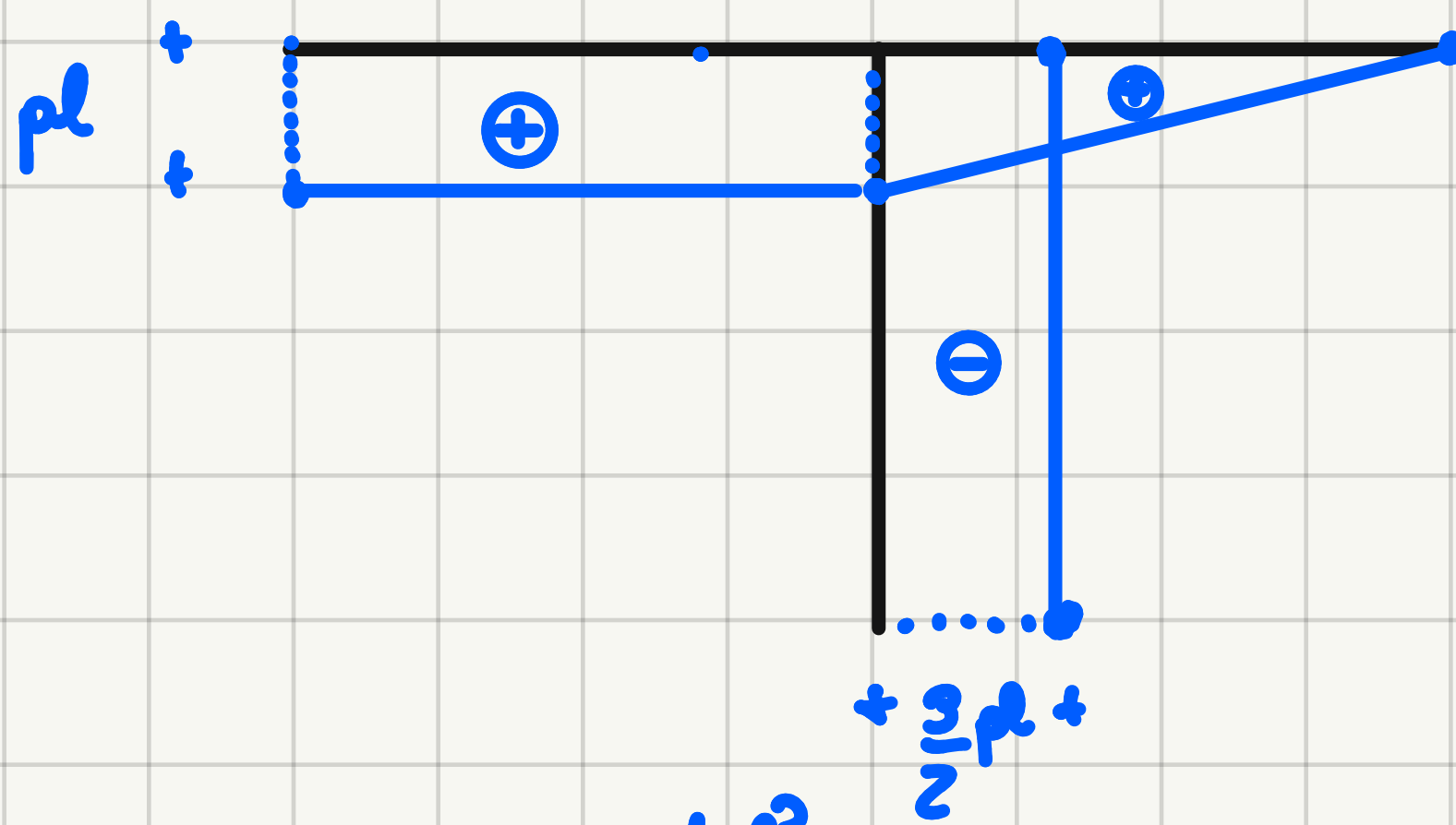


dove i rispettivi diagrammi delle coordinate dello sdraio sono:

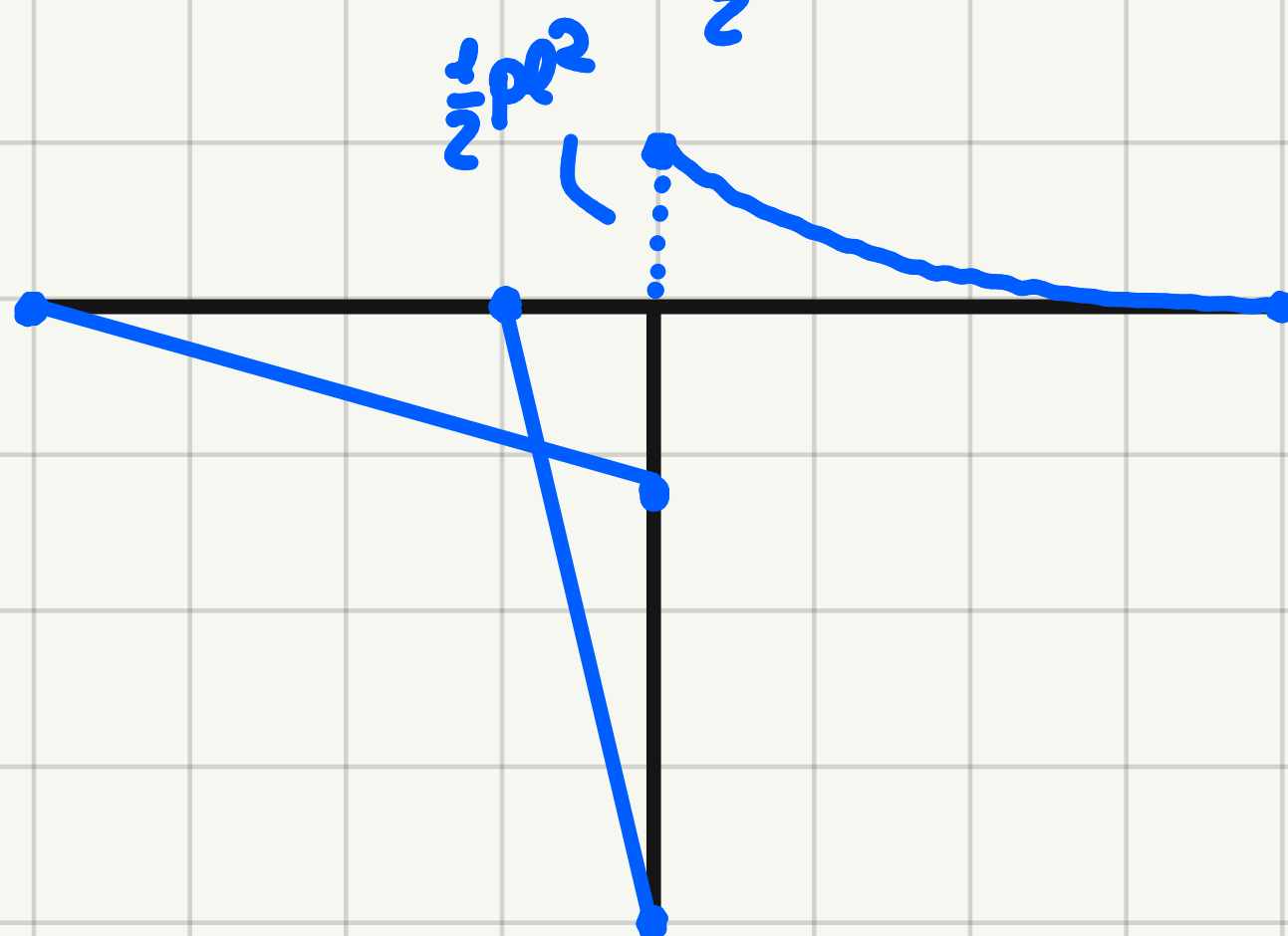
N



T



M



1. I cui risultati li andiamo a collezionare nella seguente tabella:

| | AB | BC | BD |
|---|-----------------|--|------------------------------------|
| N | $\frac{3}{2}pl$ | 0 | 0 |
| T | pl | $-p_3 + pl$ | $-\frac{3}{2}pl$ |
| M | lib. | $-\frac{1}{2}p_3 + pl - \frac{1}{2}pl^2$ | $-\frac{3}{2}pl + \frac{3}{2}pl^2$ |

A questo punto andiamo a sfruttare il **PLV** andiamo a calcolare il valore dell'incognita iperstatica, calcoliamo il lavoro virtuale esterno e successivamente il lavoro virtuale interno:

$$\delta_V^e = 0 \cdot \varphi_A^{eff}$$

$$\begin{aligned} \delta_V^i &= \int_{Strut} N^V \epsilon^e + T^V \gamma^e + M^V \chi^e \\ &= \int_{Strut} M^V \chi^e \end{aligned}$$

due in virtù della validità del principio della sovrapposizione degli effetti.

$$\chi^e = \chi^0 + X \chi^1$$

ottenendo così l'integrale esterno della struttura del tipo:

$$= \int_{Strut} M_1 \frac{M_0}{EI} + X \int_{Strut} \frac{M_1^2}{EI}$$

per tanto andando a specializzare nelle parti di struttura nel quale si può calcolare:

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{EI} \int_0^l plz \, dz + \frac{1}{EI} \int_0^l \left(-\frac{1}{e}z+1\right) \left(-\frac{3}{2}plz + \frac{3}{2}pl^2\right) dz + X \frac{1}{EI} \left[\int_0^l dz + \int_0^l \left(-\frac{1}{e}z+1\right)^2 dz \right] \\
&= \frac{1}{2} \frac{pl^3}{EI} + \frac{1}{EI} \int_0^l \left(\frac{3}{2}pz^2 - \frac{3}{2}plz - \frac{3}{2}plz + \frac{3}{2}pl^2\right) dz + X \frac{1}{EI} \left[l + \int_0^l \left(\frac{z^2}{e^2} + 1 - \frac{2}{e}z\right) dz \right] \\
&= \frac{1}{2} \frac{pl^3}{EI} + \frac{1}{EI} \left[\frac{1}{2} pl^3 - \frac{3}{2} pl^3 + \frac{3}{2} pl^3 \right] + X \frac{1}{EI} \left[l + \frac{1}{3} l + l - l \right] \\
&= \frac{pl^3}{EI} + X \frac{4}{3} \frac{l}{EI}
\end{aligned}$$

Ora dal principio dei lavori virtuali:

$$\mathcal{L}_V^e = \mathcal{L}_V^i$$

$$0 = \frac{pl^3}{EI} + X \frac{4}{3} \frac{l}{EI}$$

otteniamo:

$$X = -\frac{3}{4} \frac{pl^2}{EI}$$

Adoperando il principio della sovrapposizione degli effetti, ritroviamo

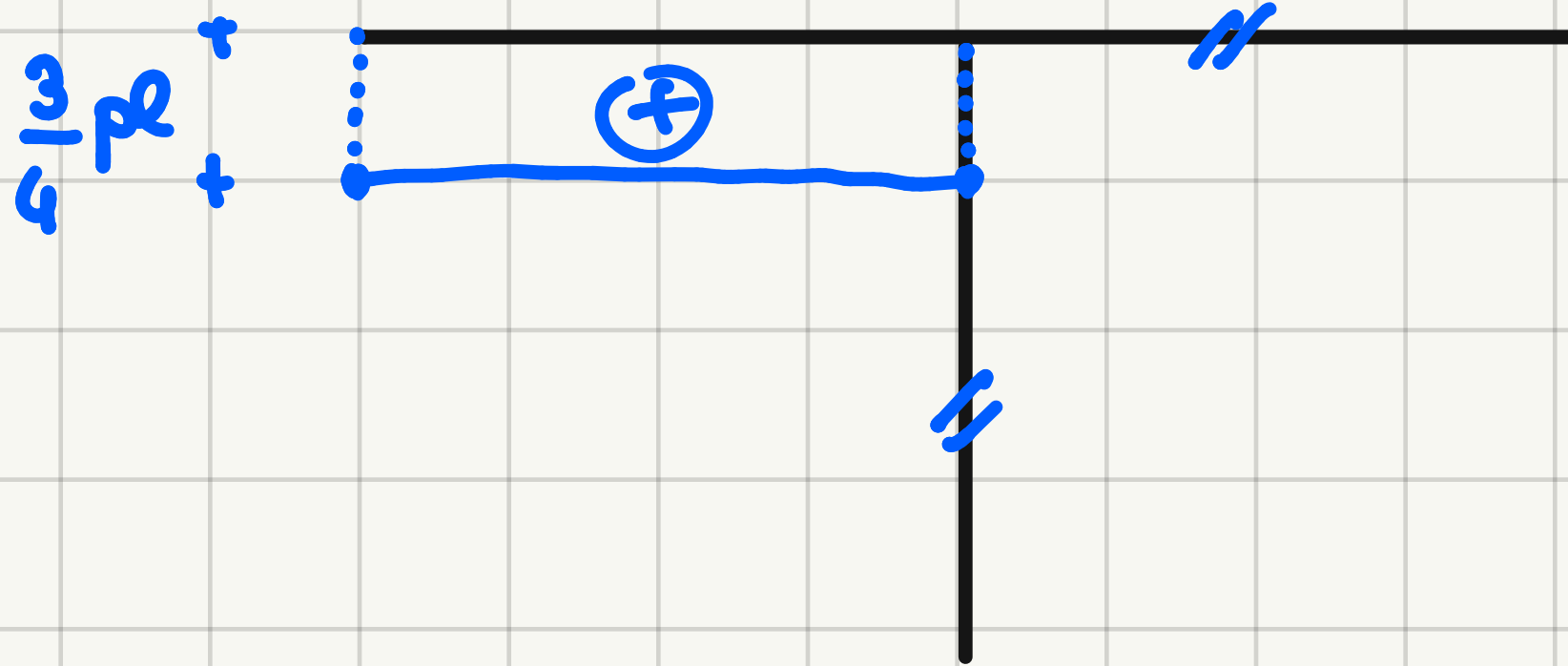
$$N^{eff} = N_0 + X N_1$$

$$T^{eff} = T_0 + X T_1$$

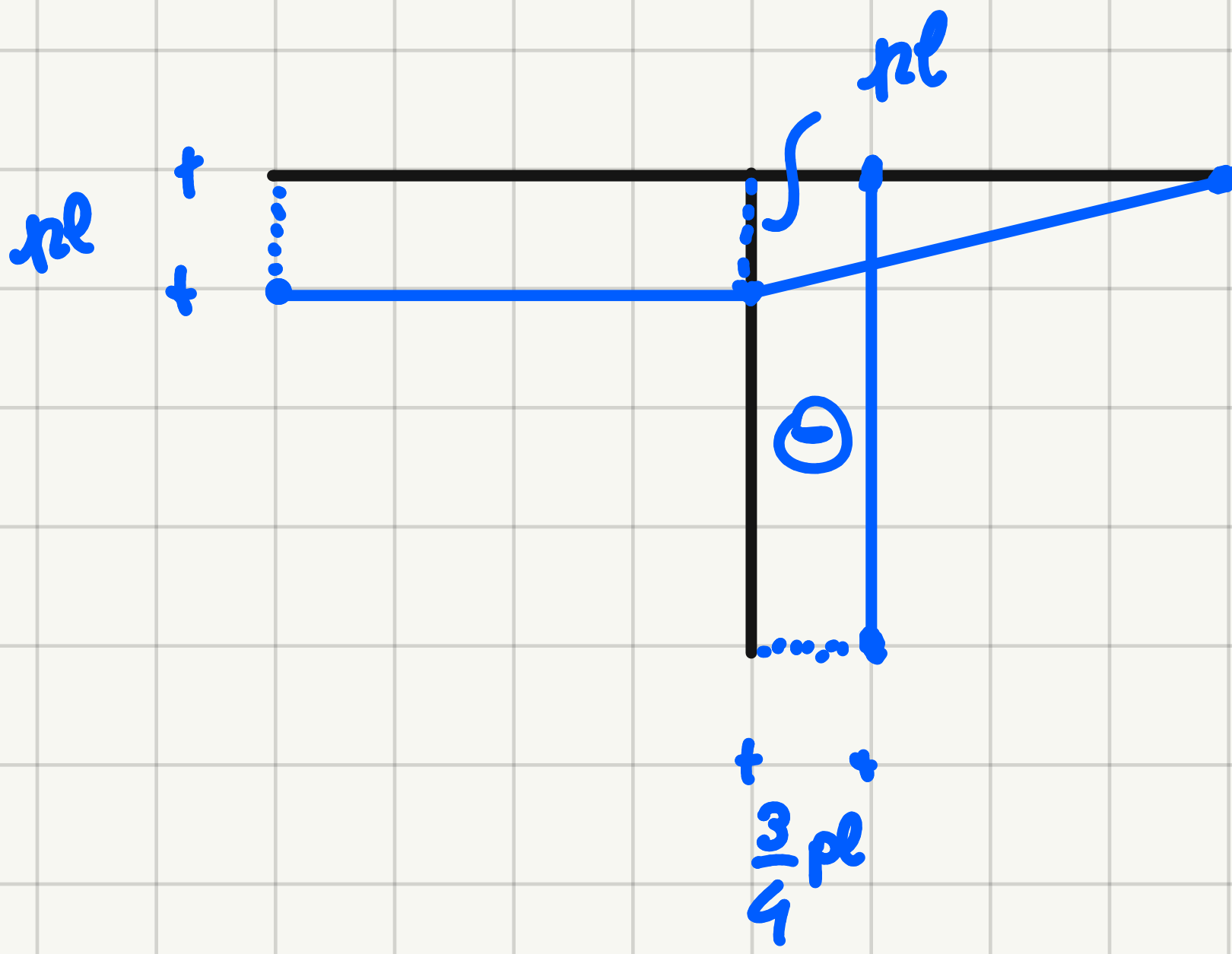
$$M^{eff} = M_0 + X M_1$$

ottenendo così i seguenti risultati.

N^{eff}



T^{eff}



M^{eff}

