

## Esercitazione 8

### CIRCONFERENZA DI HOHR

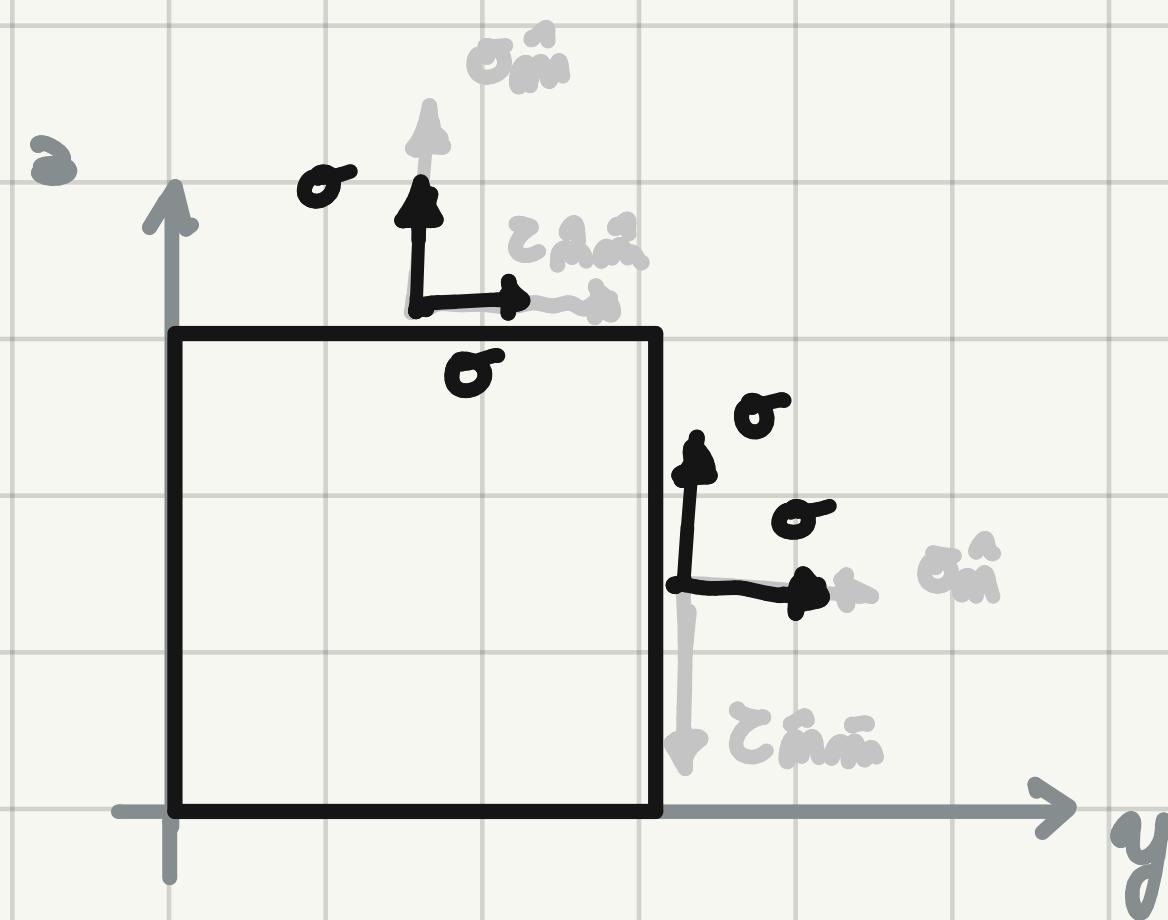
Noto lo stato tensionale descritto dal tensore dello sforzo:

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

il nostro obiettivo è andare a determinare le tensioni e direzioni principali attraverso la costruzione di Hohr.

Possiamo osservare che tale tensore ha  $\det(\underline{\sigma}) = 0 = I_3$ ; tale condizione è necessaria e sufficiente per dichiarare che si tratta di uno stato tensionale puro, ovvero il vettore delle tensioni è contenuto nel piano  $\hat{y}\hat{z}$ .

Consideriamo un cubetto infinitesimo elementare:



Consideriamo due generici angoli:

$$\vartheta = 0 \quad \text{e} \quad \vartheta = \frac{\pi}{2}.$$

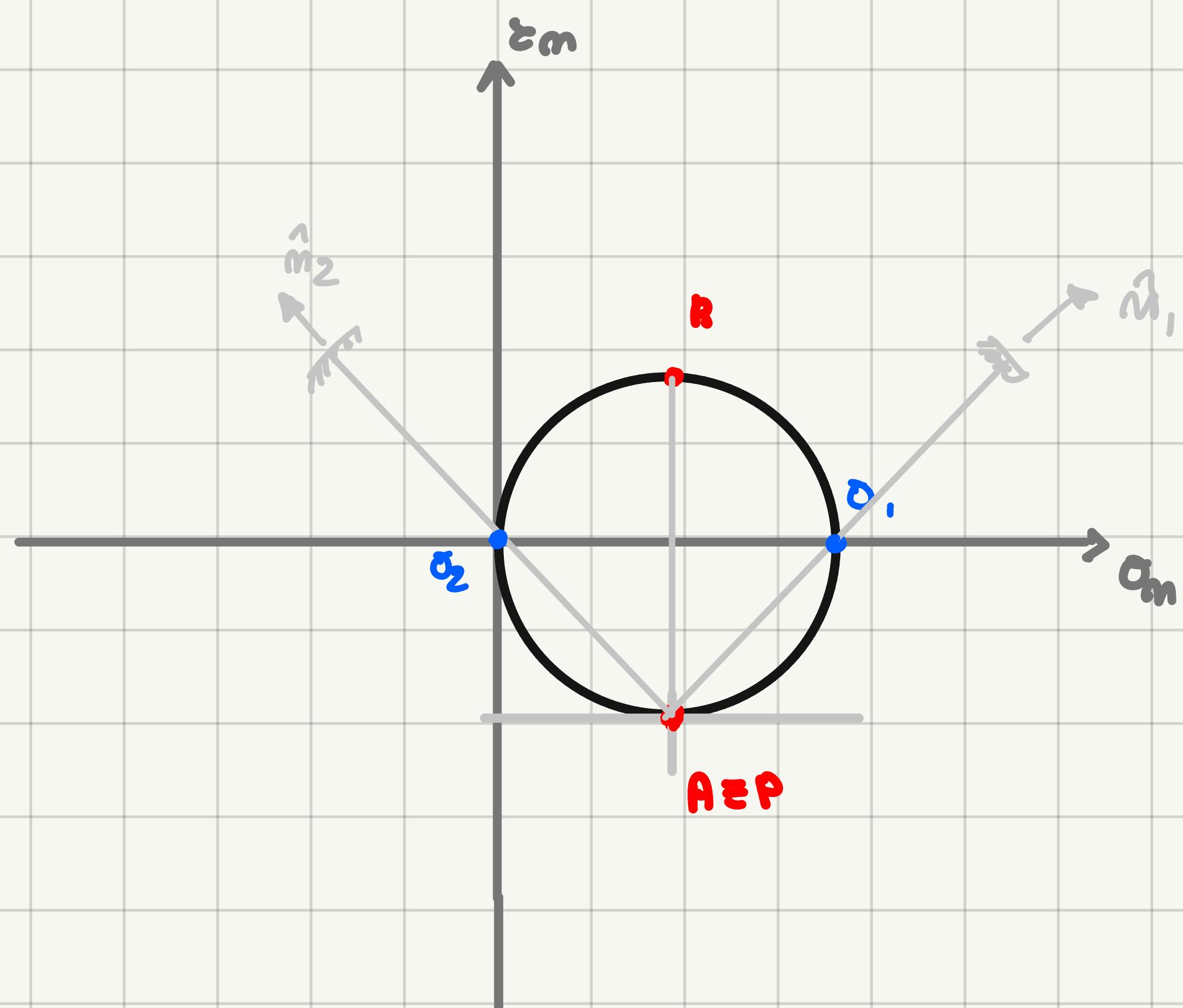
per  $\vartheta=0$  individuiamo il seguente stato tensionale.

$$\vartheta = 0 \quad A : \quad \left\{ \begin{array}{l} \sigma_{yy} = \sigma \\ \sigma_{zz} = -\sigma \end{array} \right.$$

$$\vartheta = \frac{\pi}{2} \quad R : \quad \left\{ \begin{array}{l} \sigma_{xx} = \sigma \\ \sigma_{yy} = \sigma \end{array} \right.$$

Considero a questo punto il piano di Mohr e troppo la circonferenza di Mohr procedendo come segue :

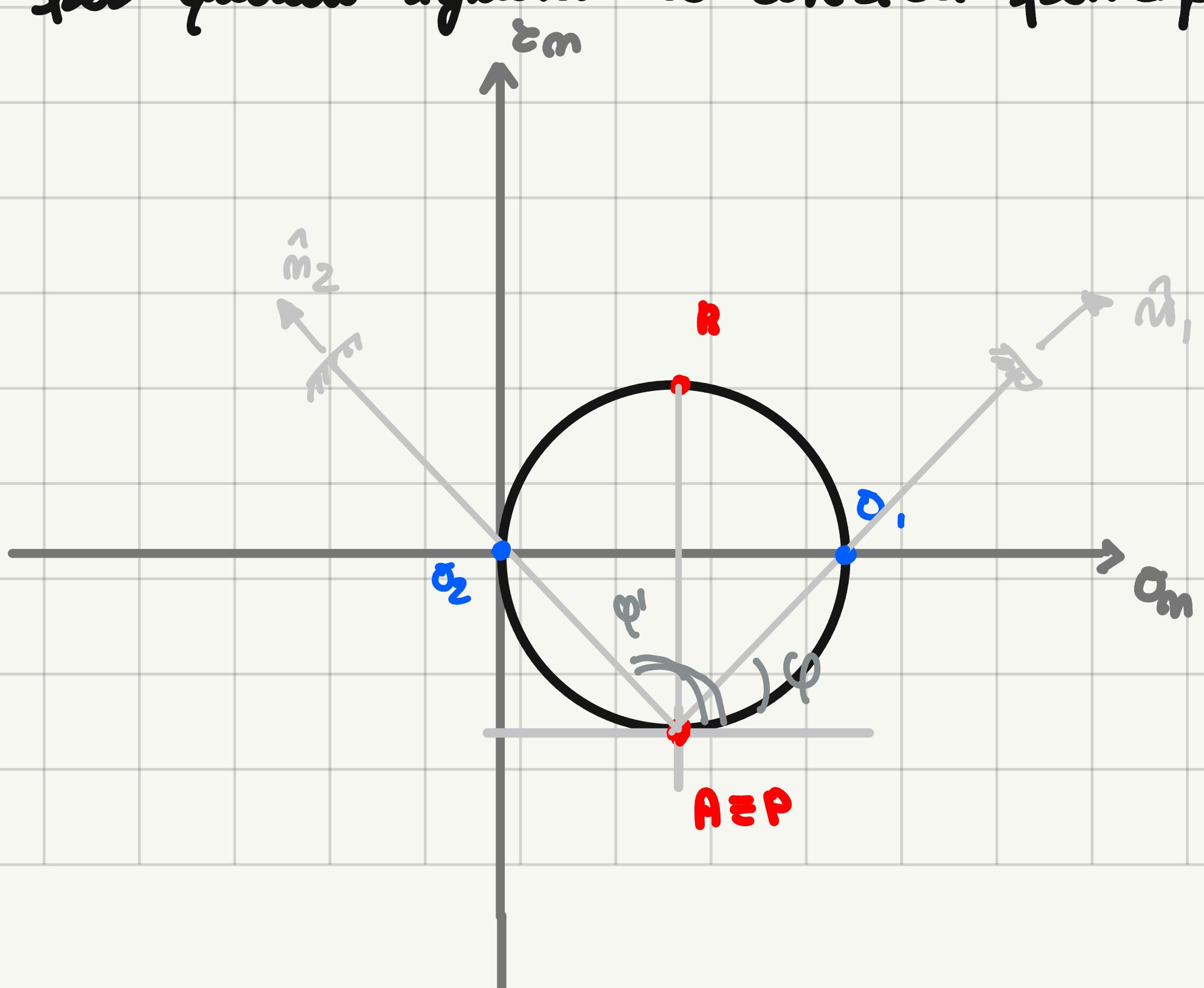
1. Rappresento A e B sul piano di Mohr.
2. Trocio lo retto passante per A, B, essendo comunque opposti, passa perfettamente.
3. Trocio le rette normali e individuo il polo di rappresentazione di Mohr
4. Trocio la circonferenza di Mohr, passante per i tre punti



Individuando così come tensioni principali :

$$\left\{ \begin{array}{l} \sigma_1 = 20 \\ \sigma_2 = 0 \\ \sigma_3 = 0 \end{array} \right.$$

mentre per quanto riguarda le direzioni principali otteniamo :



Dallo rappresentazione grafico prossimo andare a introdurre gli angoli  $\varphi$  e  $\varphi'$  che andiamo a volutore come segue:

Ricordiamo che il versore normale associato alla prima direzione principale

$$[\hat{m}_1] = \begin{Bmatrix} \alpha_1 \\ \beta_1 \\ \gamma_1 \end{Bmatrix} \Rightarrow [\hat{m}_1] = \begin{Bmatrix} 0 \\ \beta_1 \\ \gamma_1 \end{Bmatrix}.$$

ricordando inoltre la condizione di orthonormalità:

$$\alpha_1^2 + \beta_1^2 + \gamma_1^2 = 1$$

imponiamo:

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha_1 = 0 \\ \alpha_1^2 + \beta_1^2 + \gamma_1^2 = 1 \\ \tan(\varphi) = \frac{\beta_1}{\gamma_1} = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{2}} = 1 \end{array} \right.$$

dallo terzo equazione ottieniamo che:

$$\frac{\beta_1}{\gamma_1} = 1 \Rightarrow \tan^{-1}(1) = \frac{\pi}{4}.$$

pertanto  $\beta_1 = \gamma_1$  combinato da secondo ottieniamo

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha_1 = 0 \\ R_1 = \sqrt{2} \\ \gamma_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \end{array} \right.$$

Per quanto riguarda invece  $\varphi'$ , esso può essere visto come:

$$\varphi' = \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{4} = \frac{3\pi}{4}$$

il cui valore della tangente, corrispondente al rapporto tra

$$\frac{\beta_2}{\gamma_2} = \tan\left(\frac{3\pi}{4}\right) = -\frac{\sqrt{3}}{\sqrt{2}} = -1$$

pertanto ottieniamo:

$$\beta_2 = -\gamma_2$$

duunque imponendo il sistema:

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha_2 = 0 \\ \beta_2^2 + \gamma_2^2 = 1 \\ \frac{\beta_2}{\gamma_2} = -1 \end{array} \right.$$

Dal quale emerge che :

$$[\hat{m}_2] = \begin{Bmatrix} 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{Bmatrix}$$

infine per quanto riguardo  $\hat{m}_2$  esso è ortogonale al piano sul quale sono contenuti  $\hat{m}_1$  e  $\hat{m}_3$ .

Pertanto ottieniamo :

$$\{\hat{m}_3\} = \begin{Bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

pertanto otteniamo le seguenti direzioni principali.

$$\left\{ \begin{array}{l} \hat{m}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \hat{j} + \frac{1}{\sqrt{2}} \hat{k} \\ \hat{m}_2 = -\frac{1}{\sqrt{2}} \hat{j} + \frac{1}{\sqrt{2}} \hat{k} \\ \hat{m}_3 = \hat{i} \end{array} \right.$$