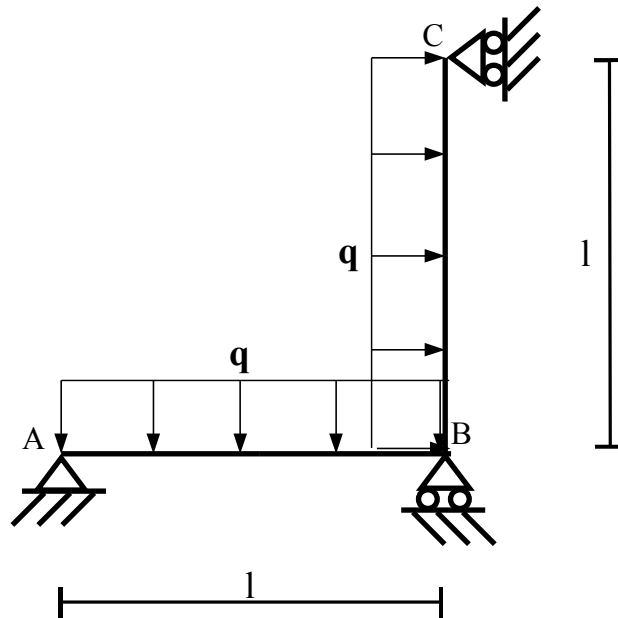


**CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA MECCANICA  
UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI FERRARA  
PROVA SCRITTA DI STATICA  
FERRARA, 03/02/2014**



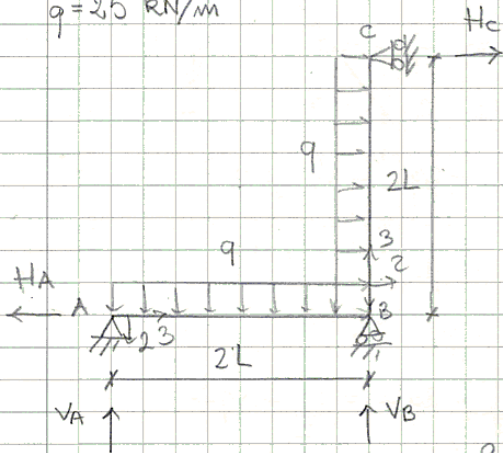
$$l = 3 \text{ m}, q = 25 \text{ kN/m},$$
$$E = 210 \text{ GPa}, \sigma_{AMM} = 240 \text{ MPa}$$
$$\delta = 1 \text{ cm}$$

1. Utilizzando il metodo delle forze risolvere la travatura in presenza del carico  $q$  e disegnare i diagrammi delle caratteristiche della sollecitazione ( $N$ ,  $T$ ,  $M$ ).
2. Progettare la travatura con profilati IPE.
3. Calcolare la rotazione della sezione in  $C$ .
4. Risolvere nuovamente la travatura considerando anche un abbassamento verticale pari a  $\delta$  del vincolo in  $B$  e disegnare i nuovi diagrammi delle caratteristiche della sollecitazione ( $N$ ,  $T$ ,  $M$ ) comprensivi sia del carico  $q$  che del cedimento vincolare.

N.B.  $L = l/2 = 1,5\text{m}$

$q = 2,5\text{ kN/m}$

Equazioni cardinali della Statica:

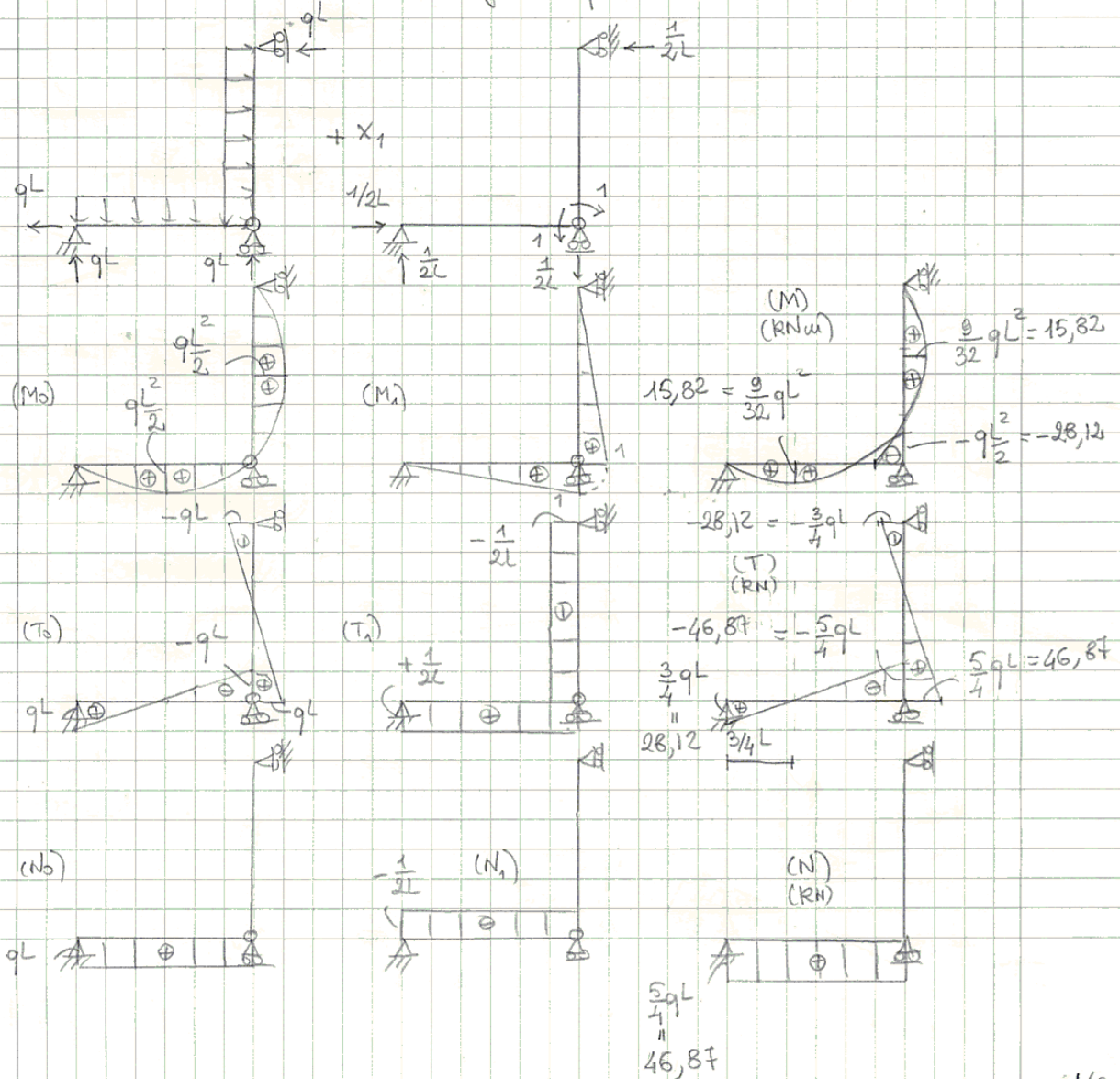


$$\begin{cases} (\rightarrow) & H_A - H_c - 2qL = 0 \\ (\uparrow) & V_A + V_B - 2qL = 0 \\ (\curvearrowright) & V_B \cdot 2L - H_c \cdot 2L - q \cdot 2L^2 - q \cdot 2L^2 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} H_A = H_c + 2qL \\ V_B = H_c + 2qL \\ V_A = 2qL - V_B = 2qL - H_c - 2qL = -H_c \end{cases}$$

La travatura è una volta iperstatica.

Incognita iperstatica  $X_1 = M_B$



$$EI_1 \eta_{10} = 2 \frac{q(2L)^3}{24} = \frac{16}{24} qL^3 = \frac{2}{3} qL^3$$

$$EI_1 \eta_{11} = 2 \frac{1}{3} qL = \frac{2}{3} qL$$

$$X_1 = - \frac{\eta_{10}}{\eta_{11}} = - \frac{\frac{2}{3} qL^3}{\frac{2}{3} qL} = - \frac{qL^2}{2} = -28,12 \text{ kNm}$$

Dimensionamento:

$$W_1 \geq \frac{qL^2/2}{\sigma_{amm}} = \frac{25 \cdot 1,5^2 \cdot 10 \cdot 10^6}{2 \cdot 240 \cdot 10^6} \text{ cm}^3 = 117,18 \text{ cm}^3$$

IPE 180

$$W_1 = 146,3 \text{ cm}^3$$

$$I_1 = 1317 \text{ cm}^4$$

$$A = 23,95 \text{ cm}^2$$

Calcoli per i diagrammi:

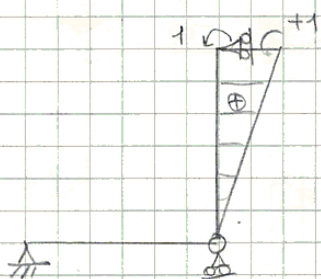
$$0 \cdot qL - \frac{1}{2L} q \frac{L}{2} = \frac{3}{4} qL$$

$$-qL - \frac{1}{2L} q \frac{L}{2} = -\frac{5}{4} qL$$

$$qL + q \frac{L^2}{2} \frac{1}{2L} = \frac{5}{4} qL$$

$$M = \frac{3}{16} qL^2 - \frac{1}{2} \frac{q}{16} qL^2 = \frac{3}{16} qL^2$$

Rotazione in C:



$$\begin{aligned} 1 \cdot \varphi_c &= \frac{1}{EI_1} \int_0^{2L} \left( \frac{x_3}{2L} \right) \left( -\frac{qL^2}{2} + \frac{5}{4} qL x_3 - \frac{q x_3^2}{2} \right) dx_3 \\ &= \frac{1}{8EI_1} \int_0^{2L} \left( -2qL^2 x_3 + 5qL x_3^2 - 2q x_3^3 \right) dx_3 \\ &= \frac{1}{8EI_1} \left[ -\frac{2qL^2}{2} (2L)^2 + \frac{5qL}{3} (2L)^3 - \frac{2q}{4} (2L)^4 \right] \\ &= \frac{qL^3}{8EI_1} \left( -\frac{1}{2} + \frac{10}{3} - \frac{2}{1} \right) = \frac{qL^3}{2EI_1} \left( -\frac{3}{3} + \frac{10}{3} \right) = \frac{qL^3}{6EI_1} = 508 \cdot 10^{-3} \\ &= 0,29^\circ \end{aligned}$$

Condimento vincolare in B:

$$\eta_{10} + \eta_{11} X_1 = \eta_1, \quad \eta_1 = \delta \cdot \frac{1}{2L}$$

$$\begin{aligned} X_1 &= - \frac{\eta_{10}}{\eta_{11}} - \frac{\eta_1}{\eta_{11}} = - \frac{qL^2}{2} + \frac{\delta}{2L} \frac{3EI_1}{4L} = - \frac{qL^2}{2} + \frac{3EI_1 \delta}{8L^2} \\ &= \left( -28,12 + \frac{3 \cdot 1317 \cdot 10^{-10} \cdot 210 \cdot 10^6}{8 \cdot 1,5^2} \right) \text{ kNm} \\ &= \left( -28,12 + 4,61 \right) \text{ kNm} = -23,51 \text{ kNm} \end{aligned}$$

