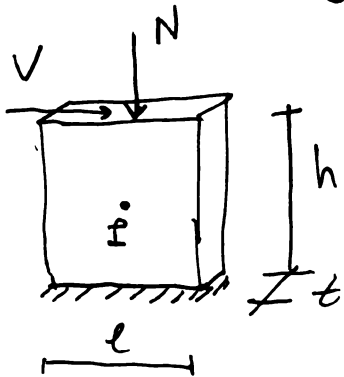


① Circolare 617/2009

§ C.8.7.1.5, formule (F.7.1.1)

①

$$V_t = l \cdot t \cdot \frac{1.5 \tau_{od}}{b} \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{1.5 \tau_{od}}} = l \cdot t \cdot \frac{f_{td}}{b} \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{f_{td}}}$$



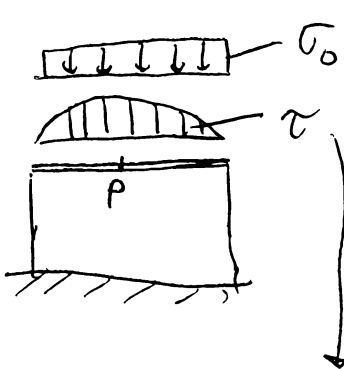
$$1 \leq b \leq 1.5$$

f_t = resistenza a trazione per flessione diagonale

τ_{od} = corrispondente resistenza a taglio di riferimento [in assenza di sforzo normale]

$$\sigma_0 = N/A \leftarrow A = l \cdot t$$

• stato di tensione al centro del pannello



\Rightarrow in realtà ci sarebbe meno flessione anche con N centrato (c'è il momento $V \cdot \frac{h}{2}$), ma nel punto centrale, almeno se l'eccentricità è minore di $\frac{l}{6}$ (sezione un po' tazzata), la tensione è proprio σ_0

la distribuzione delle τ non è proprio nota, ma si suppone che il valore (massimo) al centro sia proporzionale alla tensione tangenziale media $\bar{\tau} = \frac{V}{A} \rightarrow l \cdot t$

$$\text{ovvero } \tau_P = \tau_{max} = b \cdot \bar{\tau}$$

b si considera compreso fra 1 (pannelli tozzi) e 1.5 (pannelli snelli), onde si suppone che la distribuzione delle tensioni tangenziali possa variare da un profilo costante

$\tau(x) = \bar{\tau}$ (per rapporti $h/e \leq 1$) o un profilo parabolico con $\tau(l/2) = 1.5 \bar{\tau}$ (per rapporti $\frac{h}{e} \geq 1.5 \rightarrow$ vedi teoria delle travi (Jourawsky))

[resistenza a taglio per trazione]

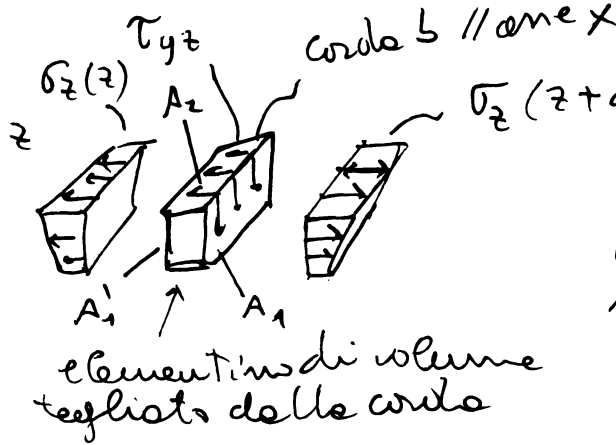
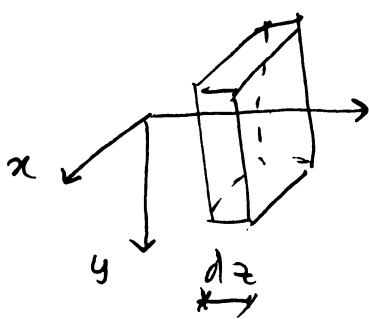
Padova, 28/5/2014

(2)

JOURAWSKY - Trattezione approssimata del taglio

→ ^{in pratica} vale per il solido di De Saint Venant (trave, facce laterali non concate)

Versione semplificata per sezioni rettangolari



ipotesi semplificate
e.e. max:
 $A_1 = A_1', A_2 = b \cdot dz$

(le sezioni non variano, non si considerano τ sulle facce esterne)

elementi di volume tagliati dalle corde

Equilibrio alla traslazione in direzione z

$$\int_{A_1} \sigma_z(z+dz) dA - \int_{A_1'} \sigma_z(z) dA - \int_{A_2} \tau_{yz}(x,z) dA = 0$$

Sviluppo in serie di Taylor (e.e. min. ordine)

perché le corde e' parallele all'asse x (y=cost)
volendo si potrebbe generalizzare a corde inclinate

$$\sigma_z(z+dz) = \sigma_z(z) + \frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} \cdot dz$$

$$\int_{A_1} \left(\sigma_z(z) + \frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} dz - \sigma_z(z) \right) dA - \int_{A_2} \tau_{yz}(x,z) dA = 0$$

$$\int_{A_1} \frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} dz dA - \int_{A_2} \tau_{yz}(x,z) dA = 0 \quad \int dA = b \cdot dz = A_2$$

cost non dipende da dA, si può portare fuori

si può considerare un valore medio integrale $\bar{\tau}_{yz}$

$$dz \cdot \int_{A_1} \frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} dA - \bar{\tau}_{yz} b dz = 0$$

dz è arbitrario, quindi non nullo, e si può semplificare

$$\bar{\tau}_{yz} = \frac{1}{b} \int_{A_1} \frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} dA$$

Formula di Navier (semplificata, solo un momento Π_x) (3)

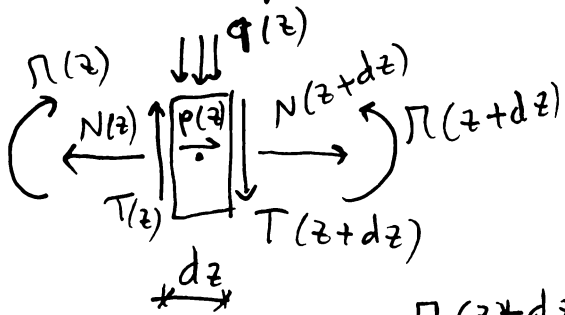
$$\sigma_z(y) = \frac{N}{A} + \frac{\Pi_x}{J_x} \cdot y \left(- \frac{\Pi_y}{J_y} x \right)$$

derivandola rispetto a z (con N costante) si ottiene:

$$\frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} = 0 + \frac{\partial \Pi_x(z)}{\partial z} \cdot \frac{y}{J_x} \rightarrow \text{considerato costante ed unire di } z \text{ (la sezione non varia)}$$

Equazioni indefinite di equilibrio della trave

Caso semplice: travi piane ed axe rettilinee



Eq. rotazione attorno al baricentro

N non dà contributo, neanche p e q

$$M(z+dz) - M(z) + T(z+dz) \frac{dz}{2} - T(z) \frac{dz}{2} = 0$$

$$M(z+dz) = M(z) + \frac{dM}{dz} dz \quad T(z+dz) = T(z) + \frac{dT}{dz} dz$$

$$\cancel{M(z)} + \frac{dM}{dz} \cdot dz - \cancel{M(z)} - T(z) \frac{dz}{2} - \frac{dT}{dz} \frac{dz^2}{2} - T(z) \frac{dz}{2} = 0$$

$$\frac{dM(z)}{dz} = T(z)$$

trascurabile dz arbitrario si semplifica

quindi si ottiene $\frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} = \frac{\partial \Pi_x(z)}{\partial z} \cdot \frac{y}{J_x} = \frac{T_y(z)}{J_x} \cdot y$

tenendo e $\bar{\tau}_{yz} = \frac{1}{b} \int_{A_1} \frac{\partial \sigma_z(z)}{\partial z} \cdot dA$

$$\bar{\tau}_{yz} = \frac{1}{b} \int_{A_1} \frac{T_y(z)}{J_x} \cdot y \cdot dA = \frac{T_y}{J_x \cdot b} \int_{A_1} y \cdot dA$$

quindi $\bar{\tau}_{yz} = \frac{T_y S^*}{J_x \cdot b}$

questo termine è il momento statico dell'area tagliata della corda, detto S^*

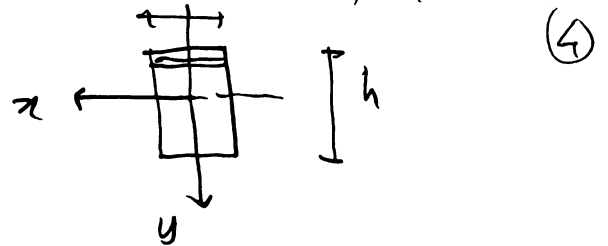
L'approssimazione di Jourawsky consiste nel considerare le

tensione $\bar{\tau}_{yz}$ (che è la media lungo la corda) come uniforme sulle corde ^{della formula}

[resistenza a Taylor per trazione]

b Polvere, 28/5/2014

Nel caso di sezioni rettangolari:



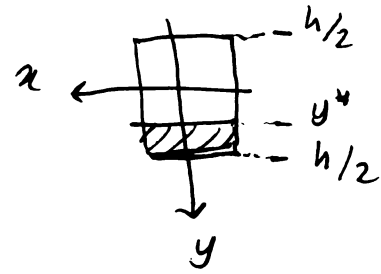
$$J_{xx} = \int_A y^2 \cdot dA = \int_{-h/2}^{h/2} y^2 \cdot \underbrace{b \cdot dy}_{dA}$$

$$= b \left[\frac{y^3}{3} \right]_{-h/2}^{h/2} = b \left(\frac{h^3}{3 \cdot 8} - \left(-\frac{h^3}{3 \cdot 8} \right) \right) = \frac{1}{12} b h^3$$

$$S^* = \int_A y dA = \int_{-h/2}^{h/2} y \cdot b \cdot dy$$

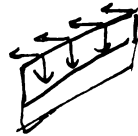
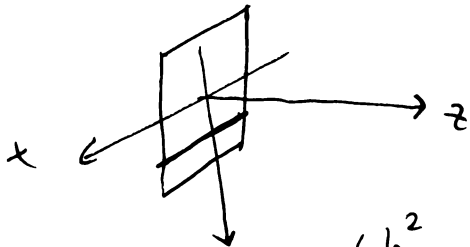
$$= b \int_{-h/2}^{h/2} y dy = b \left[\frac{y^2}{2} \right]_{-h/2}^{h/2}$$

$$= \frac{b}{2} \left(\frac{h^2}{4} - y^{*2} \right) \rightarrow \text{max per } y^* = 0 \rightarrow S^*(0) = \frac{1}{8} b h^2$$



• Variazione di $|\tau_{yz}| = |\tau_{zy}|$ lungo y:

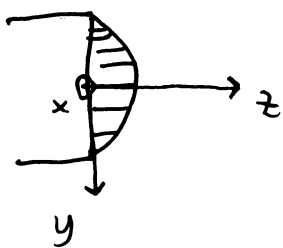
supponiamo una distribuzione uniforme lungo la corda // x



$$\tau(y) = \frac{T_y \cdot S^*}{J_x \cdot b}$$

$$\tau(y^*) = T_y \cdot \frac{\frac{1}{2} b \left(\frac{h^2}{4} - y^{*2} \right)}{\frac{1}{12} b h^3 \cdot b} = 6 \frac{T_y}{b \cdot h} \left(\frac{1}{4} - \frac{y^{*2}}{h^2} \right) = \frac{3}{2} \frac{T_y}{bh} \left(1 - \frac{4y^{*2}}{h^2} \right)$$

$\tau(y)$ è quindi una parabola con valore nullo a $\pm \frac{h}{2}$ e valore massimo (vertice in $y=0$) pari a $\frac{3}{2} \frac{T_y}{bh} = 1.5 \bar{\tau}_y$



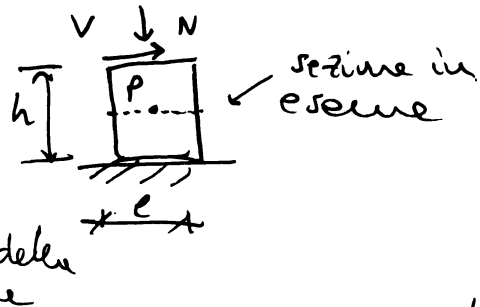
se $\bar{\tau}_y = \frac{T_y}{A} \rightarrow b \cdot h \Rightarrow \boxed{\tau_{max} = 1.5 \bar{\tau}_y}$

1.5 è infatti il valore di b suggerito per pannelli snelli (che quindi si possono comportarsi più similmente a una trave)

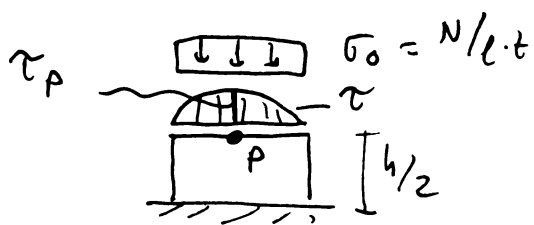
1.5 è proprio il valore indicato da Turnšek e Čačović per muri con $h/e \geq 1.5$ (muri snelli)
 [diamo che vale bene anche per $h/d > 0.67$ (i.e. $\frac{2}{3}$),
 e patto che l'eccentricità sia minore di $l/6$]

Ricapitolando: si considera lo stato di tensione al centro del pannello murario (punto P)

Si ipotizza una distribuzione uniforme di tensioni normali $\sigma_0 = \frac{N}{l \cdot t}$



Si ipotizza una distribuzione di tensioni tangenziali: τ che vari da uniforme (pannelli tozzi, $h/e \leq 1$) a parabolica (pannelli murari snelli, con $h/e \geq 1.5$). Quest'ultima deriva dalle teorie del taglio per sez. rettangolari (Jourawsky)



Al centro del pannello si considera quindi agente σ_0 e τ_p

τ_p è proporzionale allo $\bar{\tau}$ medio dato da $V/l \cdot t$: $\tau_p = b \cdot \bar{\tau}$

Il fattore di proporzionalità b varia quindi fra 1 e 1.5, secondo le ipotesi enunciate

$$\Rightarrow \bar{\tau} \leq \tau_p \leq 1.5 \bar{\tau}$$

τ_p è la tensione tangenziale massima, che si ha al centro del pannello

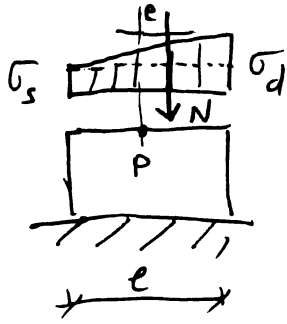
A rigore, le tensioni normali non sarebbe uniformemente distribuite nella sezione centrale del pannello, poiché c'è un momento pari a $V \cdot h/2$ che sposta la risultante delle compressioni, però, se l'eccentricità e è minore di $l/6$ (ovie N contenuto nel nocciolo centrale), allora la tensione normale in P è comunque σ_0 [sezione non perforata]

[resistenza a taglio per trazione]

Pedone, 28/5/2014

⑥

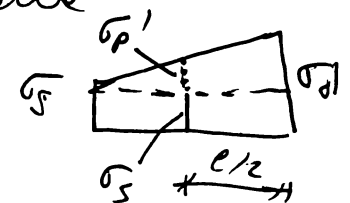
infatti, se la sezione non è parzializzata (ovie $e \leq l/6$)
 la distribuzione di σ è trapezoidale, al più triangolare



Per l'equilibrio: $N = \frac{\sigma_s + \sigma_d}{2} \cdot e \cdot t$

$$\frac{N}{e \cdot t} = \sigma_0 = \frac{\sigma_s + \sigma_d}{2}$$

In P, la tensione sarà data dalla somma di σ_s (al più nulla) e σ_p'



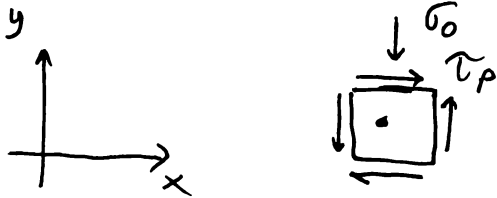
$$\frac{\sigma_p'}{e/2} = \frac{\sigma_d - \sigma_s}{e} \Rightarrow \sigma_p' = \frac{1}{2} (\sigma_d - \sigma_s)$$

quindi $\sigma_p = \sigma_s + \sigma_p' = \sigma_s + \frac{1}{2} \sigma_d - \frac{1}{2} \sigma_s = \frac{1}{2} (\sigma_s + \sigma_d) = \sigma_0$

ovie $\sigma_p = \sigma_0$

NOTA ciò non sembra valere per sezioni parzializzate! Quindi?

• stato di tensione attorno al punto centrale I



direzione y: $\sigma_y = -|\sigma_0| < 0$

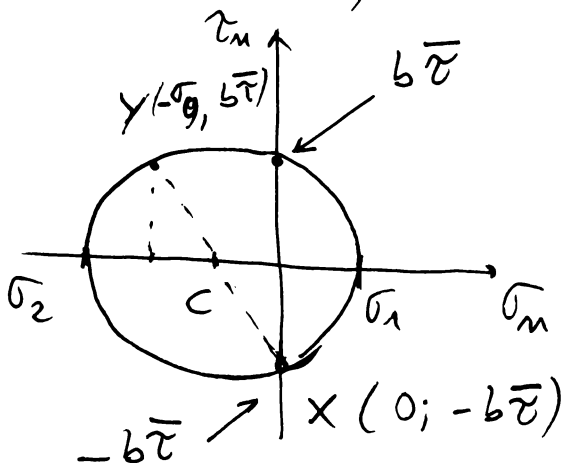
convenzioni di $\tau_{yx} = \tau_{px} = b \cdot \bar{\tau}$
 Mohr: positivo perché tende a far ruotare il volumetto in senso orario

direzione x: $\sigma_x = 0$

NOTA annuniamo

σ_0 come valore positivo (modulo delle tensioni normali)

negativo per la convenzione di Mohr $\tau_{xy} = -\tau_{yx} = -b \cdot \bar{\tau}$



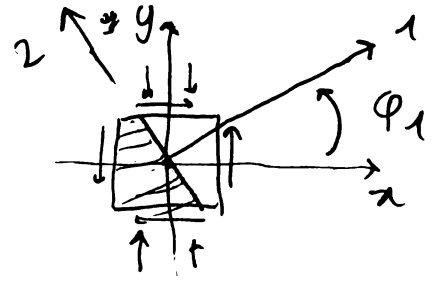
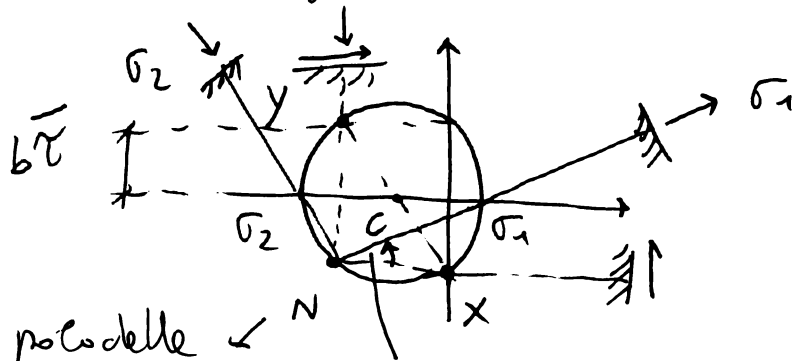
X \rightarrow rappresenta le tensioni sui piani di normale // a x

Y \rightarrow ... sui piani di normale // y

$$C: x_c = \frac{1}{2} (\sigma_x + \sigma_y) = -\frac{\sigma_0}{2}$$

$$y_c = 0$$

Cerchio di Mohr per lo stato di tensione al centro del pannello

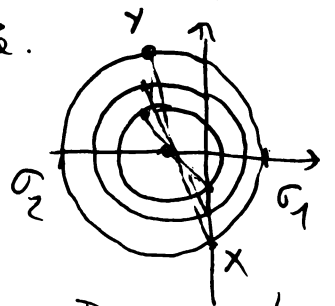


polo delle giaciture ← angolo φ_1 tra la direzione principale 1 e l'asse x

Quello che interessa è il valore di σ_1 , tensione principale di trazione: tenendo fissa σ_0 , che è un dato di progetto, si faccia aumentare il valore delle forze orizzontali V (quindi di $\tau = \frac{V}{lt}$ e, di conseguenza, il valore di $\tau_p = b \cdot \tau$ che è il massimo sforzo tangenziale che si ha, comunque, al centro del pannello)

I corrispondenti archi sono concentrici ($x_c = -\frac{\sigma_0}{2}$ che non varia, $y_c = 0$) con raggio che aumenta (infatti aumenta il valore della tensione tangenziale).

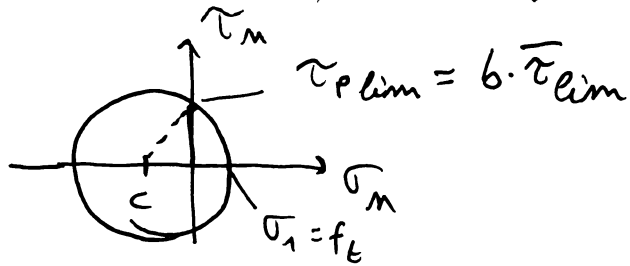
Quindi aumentano σ_2 (tensione principale di compressione) e σ_1 (tens. princ. di trazione).



Assumendo che, in ogni caso, σ_2 si mantenga ben al di sotto della resistenza a compressione della muratura, ne consegue che la condizione limite insorge quando

$\sigma_1 = f_t$, ovv. la tens. princ. di trazione eguaglia la resistenza a trazione della muratura (ovviamente pensate sin dall'inizio come un materiale omogeneo ed un continuo omogeneo ed isotropo, in via semplificativa)

Finché σ_0 , quale tensione tangenziale corrisponde (nel punto P) al raggiungimento di $\sigma_1 = f_t$?



Raggio del cerchio limite:

$$R = \sigma_1 - x_c = \sigma_1 - \left(-\frac{\sigma_0}{2}\right) = \left[\sigma_1 = f_t\right] = f_t + \frac{\sigma_0}{2}$$

Per il teorema di Pitagora, $R^2 = (x_c)^2 + (\tau_{p,lim})^2$

$$= \frac{\sigma_0^2}{4} + \tau_{p,lim}^2$$

quindi $f_t^2 + \frac{\sigma_0^2}{4} + f_t \cdot \sigma_0 = \frac{\sigma_0^2}{4} + \tau_{p,lim}^2$

$\tau_{p,lim}^2 = f_t^2 \left(1 + \frac{\sigma_0}{f_t}\right)$ cioè $\tau_{p,lim} = f_t \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{f_t}}$

Ricordando che $\tau_{p,lim} = b \cdot \tau_{lim}$: $b \tau_{lim} = f_t \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{f_t}}$

quindi $\tau_{lim} = \frac{V_{e,lim}}{l \cdot t} = \frac{f_t}{b} \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{f_t}}$

Se, come da usanze, indichiamo con τ_{od} la resistenza media a taglio in assenza di sforzo normale ($\sigma_0 = 0$),

otteniamo che $\tau_{od} = \frac{f_t}{b} \Rightarrow f_t = b \cdot \tau_{od}$

di conseguenza $\tau_{lim} = \frac{b \cdot \tau_{od}}{b} \cdot \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{b \cdot \tau_{od}}}$ se sostituiamo f_t

In conclusione, la resistenza a taglio calcolata come sopra porta al seguente valore critico di forze di taglio (critico in relazione alla formazione di cuneo):

$$V_a = l \cdot t \cdot \tau_{lim} = l \cdot t \cdot \tau_{od} \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{b \cdot \tau_{od}}} = l \cdot t \cdot \frac{f_t}{b} \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{f_t}}$$

NON È $\frac{1.5 \tau_{od}}{b} \Rightarrow$ la prima parte della formula 8.7.7.1 non è corretta