

# COMUNE DI BARLETTA PROV. DI BARLETTA ANDRIA TRANI

Tav. 5/Str.

## RELAZIONE DI ACCETTABILITA' DEI RISULTATI

### RELAZIONE DI CALCOLO A.11

**OGGETTO:** LAVORI DI RECUPERO E ADEGUAMENTO DELL'EX MERCATO  
ITTICO DI VIA C.COLOMBO A SEDE DELLA CAPITANERIA DI  
PORTO DI BARLETTA.

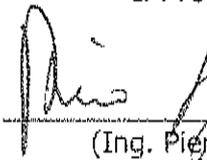
PIANO AMMEZZATO IN ACCIAIO

PROGETTO ESECUTIVO

**COMMITTENTE:** SETTORE MANUTENZIONI-COMUNE DI BARLETTA

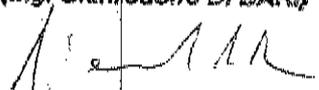
Data, Settembre 2014

Il Progettista

  
(Ing. Piero SCIALPI)

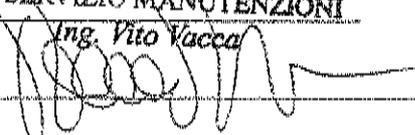
ORDINE INGEGNERI PROVINCIA TARANTO	
Dot. Ing. SCIALPI Piero	Sezione A
	Settore Civile Ambientale

IL COMMITTENTE  
IL DIRIGENTE DEL SETTORE MANUTENZIONI  
(Ing. Gianrodolfo DI BARI)



Il Direttore dei Lavori

IL FUNZIONARIO  
P.O. SERVIZIO MANUTENZIONI  
Ing. Vito Vacca



Studio Ing. Piero Scialpi  
Via Salvemini 43 - Palagiano (TA)  
389-4734207 - scialpipiero\_1978@libero.it

## INDICE

<u>BASI TEORICHE E ALGORITMI IMPIEGATI</u> .....	<u>3</u>
<u>1</u> <u>PREMESSA</u> .....	<u>3</u>
<u>2</u> <u>SOLUTORE MICROSAP TESIS®</u> .....	<u>4</u>
2.1 CARATTERISTICHE DEL SOLUTORE MICROSAP .....	4
2.2 LA LIBRERIA DEGLI ELEMENTI FINITI .....	5
2.2.1 Beam.....	5
2.2.2 Plate/Shell (Lastre Piane) .....	6
2.3 PROPRIETÀ DEI MATERIALI .....	6
2.4 NODI E GRADI DI LIBERTÀ.....	6
2.5 RELAZIONI MASTER-SLAVE .....	7
2.6 MODULO BEAM20 LINEARE .....	8
2.7 MODULO BEAM22 NON LINEARE.....	15
2.8 MODULO SHELL LINEARE .....	19
2.9 MODULO SHELL NON LINEARE .....	21
<u>3</u> <u>CONDIZIONI DI CARICO</u> .....	<u>29</u>
<u>4</u> <u>TIPI DI ANALISI</u> .....	<u>29</u>
4.1 Analisi Statica .....	29
4.2 Analisi Modale.....	32
4.3 Analisi Statica Non Lineare.....	35
<u>5</u> <u>PROGETTO E VERIFICA DEGLI ELEMENTI STRUTTURALI</u> .....	<u>43</u>
<u>CASI PROVA</u> .....	<u>44</u>
<u>1</u> - Test di Validazione n.1 .....	<u>44</u>
<u>2</u> - Test di Validazione n.2 .....	<u>47</u>
<u>3</u> - Test di Validazione n.3 .....	<u>49</u>
<u>4</u> - Test di Validazione n.4 .....	<u>52</u>
<u>5</u> - Test di Validazione n.5 .....	<u>54</u>
<u>6</u> - Test di Validazione n.6 .....	<u>57</u>
<u>7</u> - Test di Validazione n.7 .....	<u>58</u>
<u>8</u> - Test di Validazione n.8 .....	<u>60</u>
<u>9</u> - Test di Validazione n.9 .....	<u>64</u>
<u>10</u> - Test di Validazione n.10 .....	<u>67</u>
<u>11</u> - Test di Validazione n.11 (Analisi Statica Non Lineare).....	<u>70</u>
Esempio n.1.....	70
Esempio n.2.....	73
Esempio n.3.....	74
<u>12</u> - Test di Validazione n.12 (muratura rinforzata con betoncino armato) .....	<u>75</u>

---

# BASI TEORICHE E ALGORITMI IMPIEGATI

---

## 1 PREMESSA

Il presente documento ha lo scopo di chiarire le modalità con cui vengono effettuati i calcoli eseguiti dal programma di calcolo EdiLus e di verificare l'affidabilità dei risultati.

Occorre precisare comunque che in un calcolo ingegneristico, oltre l'affidabilità del codice di calcolo utilizzato, possono intervenire in maniera decisiva le scelte compiute dal progettista.

Il documento si compone di una sintetica trattazione teorica sulla modellazione strutturale effettuata e sul calcolo che viene eseguito; essa è affiancata ad una serie di esempi applicativi semplici e riproducibili, in cui vengono confrontati i risultati ottenuti da EdiLus con quelli derivanti da trattazioni teoriche o da altri solutori di riconosciuta affidabilità.

EdiLus consente di modellare la struttura, di effettuare la progettazione e le verifiche di tutti gli elementi strutturali e di generare gli elaborati grafici esecutivi.

È una procedura integrata dotata di tutte le funzionalità necessarie per consentire il calcolo completo di una struttura mediante il metodo degli elementi finiti (*FEM*).

La modellazione della struttura è realizzata tramite elementi *Beam* (travi e pilastri) e *Shell* (platee, pareti, setti, solette, travi parete), anche su suolo elastico alla Winkler.

L'input della struttura avviene per oggetti (travi, pilastri, solai, solette, pareti, etc.) in un ambiente grafico integrato; il modello di calcolo agli elementi finiti, che può essere visualizzato in qualsiasi momento in un'apposita finestra, viene generato dinamicamente dal software sulla base delle impostazioni effettuate dal progettista.

Apposite funzioni consentono la creazione e la manutenzione di archivi contenenti Sezioni, Materiali e Carichi; tali archivi sono di tipo generale e nel rispetto delle diverse prescrizioni normative possono essere comunque integrati e/o modificati dall'utente.

L'utente non può modificare il codice ma soltanto eseguire delle scelte come quelle riportate di seguito:

- definire i vincoli di estremità per ciascuna asta (vincoli interni) e gli eventuali vincoli nei nodi (vincoli esterni);
- modificare i parametri necessari alla definizione dell'azione sismica;
- definire condizioni di carico;
- definire gli impalcati come infinitamente rigidi nel proprio piano ai fini dell'analisi sismica (tutto o in parte) o meno.

## 2 SOLUTORE MICROSAP TESYS ®

Nel presente capitolo vengono descritti i concetti teorici su cui si fonda il solutore MicroSap Tesys® adottato da EdiLus. La descrizione è relativa alla soluzione delle incognite strutturali e alle sollecitazioni di calcolo agenti sulle varie parti della struttura.

L'analisi numerica della struttura viene condotta con l'utilizzo del metodo degli elementi finiti (FEM).

Il metodo degli elementi finiti consiste nel simulare il modello continuo della struttura con un modello discreto equivalente. La funzione di spostamento è approssimata da un polinomio algebrico, definito in regioni, in grado di interpolare il valore di spostamento definito in punti discreti (i nodi).

Gli elementi finiti utilizzati ai fini della corretta modellazione della struttura saranno di seguito descritti.

Il modello di calcolo può essere analizzato nell'ipotesi di impalcato rigido, in funzione della reale presenza di solai continui atti a irrigidire tutto l'impalcato, o nell'ipotesi di solai rigidi nel caso si fosse in presenza di impalcati non orizzontali (coperture), non regolari (con rientranze, sporgenze e/o fori di elevate dimensioni), sfalsati, ecc.

Tali ipotesi vengono realizzate attraverso l'introduzione di adeguate relazioni cinematiche tra i gradi di libertà dei nodi costituenti l'impalcato o i campi di solai e i gradi di libertà del nodo "master" posizionato nel centro di massa dell'impalcato o dei campi di solai.

### 2.1 CARATTERISTICHE DEL SOLUTORE MICROSAP

Il solutore Microsap è costituito da un'unità principale (MICROSAP) e da una serie di moduli, indipendenti tra loro, che sono eseguiti sotto il controllo dell'unità principale a seconda delle caratteristiche del problema da risolvere. Ad esempio, differenti moduli di programma sono eseguiti se il problema è di tipo dinamico anziché statico, o se fa uso di elementi piastra (SHELL) piuttosto che di elementi trave (BEAM) o, viceversa se usa entrambi gli elementi.

Attualmente il flusso del programma Microsap può svolgersi secondo lo schema seguente:

- a) Modulo INPUT. E' sempre eseguito come primo modulo. In esso sono elaborati i dati relativi alla geometria della struttura e alle condizioni di vincolo.
- b) Modulo elementi: BOUND, TRUSS, BEAMX, PLANE, SOLID, SHELL. Sono sempre eseguiti dopo INPUT. Generalmente solo alcuni di essi sono utilizzati nella risoluzione di un problema. Se la struttura contiene elementi Boundary sarà richiamato BOUND. Se sono presenti elementi Truss, sarà richiamato TRUSS. Se la struttura contiene elementi Beam, sarà usato BEAMX. Per gli elementi Q4, Q6, QM5 sarà invece richiamato PLANE. Una struttura (o parte di essa), schematizzata con elementi solidi esaedrici o prismatici richiederà l'esecuzione del modulo SOLID. Gli elementi di lastra piana e curva sono elaborati nel modulo SHELL. L'ordine con cui essi sono eseguiti segue quello scelto dall'operatore nella assegnazione dei dati. I moduli elementi costruiscono le matrici di rigidezza, di massa e le matrici sforzi-spostamenti di tutti gli elementi del modello.
- c) Modulo SOLVE. E' eseguito sempre dopo i moduli elementi. Esso assembla la matrice di rigidezza globale, i carichi nodali e la matrice di massa. Risolve quindi il sistema globale di equazioni e trova gli spostamenti nodali.
- d) Modulo EIGEN. E' eseguito dopo SOLVE, solo se è richiesta l'analisi dinamica. Nel caso di analisi modale trova frequenze proprie e modi di vibrare. Se è richiesta l'analisi spettrale, esso produce, per ogni modo, il vettore spostamenti nodali in regime dinamico. Da essi il successivo modulo STRES potrà poi calcolare le forze nodali equivalenti, gli sforzi ed effettuarne la composizione. EIGEN può essere ripetuto dall'operatore variando alcuni dati di input senza ripetere l'intera procedura. Nell'analisi della Risposta Armonica EIGEN non è usato.
- e) Modulo STRES. E' sempre eseguito come ultimo modulo e segue SOLVE o EIGEN. Esso consente la generazione e l'esame dei risultati finali del calcolo: spostamenti nodali, forme modali, sforzi negli elementi. Può essere ripetuto dall'operatore, variando alcuni parametri, come ad esempio l'unità di output sulla quale rappresentare i risultati.

## 2.2 LA LIBRERIA DEGLI ELEMENTI FINITI

I vari oggetti che compongono la struttura vengono schematizzati nel solutore di EdiLus come elementi. Tali elementi vengono automaticamente associati dal programma agli oggetti inseriti in fase di input. La libreria attualmente disponibile comprende quei tipi di elementi che garantiscono le migliori prestazioni in rapporto all'impegno richiesto all'utente nella preparazione dei dati. La loro efficienza è provata dalla numerosa bibliografia esistente e dal loro ampio impiego nei più noti programmi di analisi strutturale. Nello stesso modello strutturale possono coesistere più gruppi di elementi affini, o di differente tipologia.

Il programma provvede in automatico alla conversione degli oggetti introdotti in fase di input in elementi di calcolo. Al lancio del calcolo viene generata in automatica la mesh agli elementi finiti relativa alla struttura.

### 2.2.1 Beam

E' un elemento tridimensionale a due nodi e sezione prismatica. Può trasmettere azione assiale, momento torcente, taglio e momento flettente biassiali per un totale di 12 gradi di libertà. E' consentita la presenza di vincoli interni e il legame master-slave con altri nodi della struttura.

E' possibile, oltre all'usuale vincolo di continuità, svincolare qualunque spostamento o rotazione agli estremi. La definizione master-slave consente invece la schematizzazione di una gran varietà di situazioni strutturali particolari.

Ha un vasto impiego in differenti tipi di strutture e, principalmente, nell'analisi di telai piani e spaziali, strutture a geometria generica basata su membrature trave/pilastro, travi continue, e così via.

E' possibile definire un qualunque numero di caratteristiche geometriche delle sezioni e dei materiali e qualunque tipo di carico concentrato o ripartito. Per sezioni o carichi particolari e più ricorrenti nella pratica, l'input dei dati è notevolmente semplificato. Molto versatile e spedita si presenta inoltre l'introduzione di carichi di gravità o, più in generale, di componenti di accelerazione in più direzioni e secondo fattori moltiplicativi.

L'analisi dinamica può essere condotta assegnando la densità dei materiali, la massa per unità di lunghezza, o attribuendo masse nodali concentrate.

La trave può essere definita su suolo elastico alla Winkler agente in due direzioni ortogonali contemporaneamente. I carichi possono essere assegnati senza alcuna limitazione entro l'asta, senza ricorso a nodi intermedi. La trave su suolo elastico può ricevere tutti i carichi di libreria, con le stesse modalità impiegate per le travi senza suolo elastico (forze e momenti concentrati, carichi ripartiti con legge lineare e parzialmente estesi sull'asta, salti termici e gradienti termici, precompressione).

#### Libreria di carichi di elemento

Ogni set di carico sull'asta può essere composto con un qualunque numero e tipo di carico scelti tra i seguenti:

- ◆ Interferenza assiale.
- ◆ Precarico assiale.
- ◆ Salto termico assiale.
- ◆ Gradiente termico lungo due direzioni trasversali.
- ◆ Forza concentrata assiale.
- ◆ Momento torcente concentrato.
- ◆ Momento torcente parzialmente ripartito con legge lineare.
- ◆ Carico assiale parzialmente ripartito con legge lineare.
- ◆ Forza concentrata perpendicolare all'asta e definibile secondo due direzioni principali ortogonali.
- ◆ Carico perpendicolare all'asta, parzialmente ripartito con legge lineare e orientato secondo due direzioni principali ortogonali.
- ◆ Momento flettente concentrato agente lungo due direzioni principali ortogonali.
- ◆ Precompressione con cavi a tratti rettilinei e parabolici disposti su due piani ortogonali e con estremità comunque posizionate lungo l'asta ed entro la sezione.

- ♦ Calcolo delle azioni interne e degli spostamenti fino ad un massimo di 11 sezioni lungo l'asta (estremità + 9 stazioni interne). La posizione delle sezioni interne può essere definita in modo automatico (equispaziate) oppure assegnata esplicitamente, eventualmente per ogni singola asta

## 2.2.2 Plate/Shell (Lastre Piane)

L'elemento Plate/Shell è definito di forma triangolare.

E' possibile definire un qualunque numero di materiali a comportamento isotropo, con caratteristiche meccaniche eventualmente dipendenti dalla temperatura. Sono assegnabili carichi termici (mediante l'assegnazione delle temperature nodali), pressioni costanti o idrostatiche sulle facce, accelerazioni, gradiente termico lungo lo spessore. E' possibile la definizione dell'elemento su suolo elastico.

L'analisi dinamica può essere eseguita attribuendo la densità dei materiali o masse concentrate ai nodi. In uscita sono date le forze e i momenti riferiti al centroide dell'elemento e al suo sistema locale. Sono inoltre calcolati gli sforzi totali, gli sforzi principali e la sigma di von Mises sulla faccia superiore e inferiore.

## 2.3 PROPRIETÀ DEI MATERIALI

Il materiale utilizzato nel calcolo ha un comportamento isotropo ed omogeneo con un legame costitutivo elastico-lineare. I parametri atti a definire le sue caratteristiche meccaniche sono il modulo di elasticità longitudinale E ed il coefficiente di Poisson. Le altre caratteristiche del materiale sono costituite dal peso specifico e dal coefficiente di dilatazione termico. Il modulo elastico tangenziale G è calcolabile con la seguente formula, nota dalla teoria dell'elasticità:

$$G = \frac{E}{2(1 + \nu)}$$

Il modulo elastico longitudinale E è sempre positivo ed il coefficiente di Poisson  $\nu$  deve soddisfare la seguente limitazione:

$$0 \leq \nu < 0.5.$$

## 2.4 NODI E GRADI DI LIBERTÀ

I nodi nell'analisi FEM hanno una notevole importanza in quanto rappresentano i punti in cui vengono definite le funzioni interpolanti degli spostamenti (funzioni di forma). Dopo la risoluzione del sistema di equazione lineare che governa l'equilibrio della struttura è possibile conoscere gli spostamenti di tutti i nodi della struttura, che rappresentano le uniche incognite del problema.

I nodi vengono creati in automatico dal programma che provvede ad inserirli nelle discontinuità strutturali, nell'intersezione degli elementi strutturali ed internamenti ad oggetti bidimensionali (platee, solette, pareti) dopo la creazione della mesh.

Le componenti di spostamento e rotazione dei nodi nello spazio rappresentano i gradi di libertà del nodo. Ogni nodo ha dunque sei gradi di libertà (tre traslazioni e tre rotazioni rispetto al sistema di riferimento globale).

Gli eventuali vincoli applicati ai nodi sopprimono i gradi di libertà i quali vengono ignorati come incognite ed utilizzati ai fini del calcolo delle reazioni vincolari. Le reazioni vincolari vengono esplicitate in direzione dei gradi di libertà bloccati.

Lo spostamento di un nodo può anche essere limitato mediante l'applicazione di molle che rappresentano delle rigidità aggiuntive applicate ai nodi.

Sui nodi possono applicarsi anche delle forze o dei momenti concentrati.

## 2.5 RELAZIONI MASTER-SLAVE

Ogni modellazione di una struttura può essere eseguita imponendo delle relazioni cinematiche tra gli spostamenti dei nodi chiamati slave e gli spostamenti di un nodo "rappresentativo" denominato master. Nel caso di impalcato rigido la relazione cinematica che lega i nodi slave dell'impalcato a quello master è rappresentato dal campo di spostamenti di un corpo rigido.

La presente nota chiarisce alcuni aspetti relativi all'uso del legame master/slave.

- 1) Un nodo master può appartenere a qualunque tipo di elemento.
- 2) Un nodo slave può appartenere ad elementi beam e shell.
- 3) Un nodo master può ricevere i contributi di rigidità e massa da nodi slave.
- 4) Un nodo master può quindi anche non essere connesso ad alcun elemento. In tal caso i gradi di libertà non accoppiati a slave devono essere soppressi
- 5) Le forze concentrate su nodi slave sono ricondotte al nodo master, eventualmente aggiungendo gli opportuni momenti di trasporto.
- 6) Le masse concentrate su nodi slave sono ricondotte al nodo master, eventualmente aggiungendo gli opportuni momenti di inerzia polari  $m_i(x_m-x_s)^2$ ,  $m_i(y_m-y_s)^2$ ,  $m_i(z_m-z_s)^2$  (tutti quelli interessati dall'accoppiamento rigido).
- 7) Il Microsap utilizza la definizione della matrice di massa 'a masse concentrate'; le matrici di massa degli elementi sono diagonali con soli termini traslanti. La matrice di massa globale è diagonale e può ricevere sia componenti di traslazione e rotazione tramite la linea dati 'carichi concentrati' del modulo SOLVE.
- 8) Le relazioni di equilibrio dell'impalcato rigido definito, ad esempio, su un piano parallelo a xy sono:

$$\begin{Bmatrix} R_x \\ R_y \\ M_z \end{Bmatrix} = M \begin{bmatrix} 1 & 0 & y_0 \\ 0 & 1 & -x_0 \\ y_0 & -x_0 & r_0^2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \ddot{u}_x \\ \ddot{u}_y \\ \ddot{u}_{zz} \end{Bmatrix}$$

dove  $R_x$ ,  $R_y$ ,  $M_z$ ,  $\ddot{u}_x$ ,  $\ddot{u}_y$  e  $\ddot{u}_{zz}$  sono le componenti dei vettori forza e accelerazione del nodo master,  $x_0, y_0$  sono le coordinate del baricentro della massa  $M$  dell'impalcato rispetto al nodo master e  $r_0$  è il raggio d'inerzia polare rispetto al master. Si deduce quindi che, nel caso di presenza di impalcati rigidi (e solo in questo caso), è possibile riprodurre l'esatta relazione di equilibrio solo se  $x_0=0$  e  $y_0=0$ , cioè solo posizionando il nodo master in corrispondenza del baricentro delle masse dell'impalcato rigido.

- 9) Nel caso di analisi dinamica di edifici multipiano ad impalcati rigidi sarà definito, per ogni impalcato, un nodo master nel baricentro delle masse dell'impalcato.

## 2.6 MODULO BEAM20 LINEARE

L'elemento è definito attraverso i due nodi di estremità I e J (fig. 2.1). Per l'input dei dati e per l'interpretazione dell'output dei risultati relativi all'elemento beam è necessario definire un sistema di coordinate locali  $x_e$ - $y_e$ - $z_e$  basato sui nodi. L'asse  $x_e$  è individuato dal vettore orientato dal nodo I al nodo J. L'asse  $y_e$  è individuato assegnando un terzo nodo K, giacente sul piano  $x_e$ - $y_e$  in qualunque posizione (tranne che sull'asse  $x_e$ ). L'asse  $y_e$  è la perpendicolare ad  $x_e$  passante per il nodo K. Infine, la terna locale è completata dall'asse  $z_e$ , perpendicolare al piano  $x_e$ - $y_e$ . È definito inoltre un sistema baricentrico, con l'asse 1 passante per i baricentri delle sezioni trasversali (l'elemento può avere sezione variabile lungo l'asse) e gli assi 2 e 3 sul piano della sezione, coincidenti quando possibile con gli assi principali d'inerzia. Inizialmente, e nel caso in cui non siano definite estremità rigide, i sistemi  $x_e$ - $y_e$ - $z_e$  e 1-2-3 sono coincidenti ( $1 \equiv x_e$ ;  $2 \equiv y_e$ ;  $3 \equiv z_e$ ).

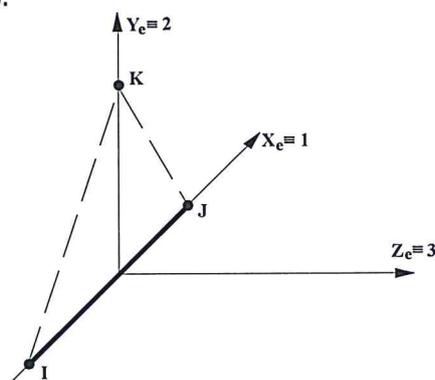


FIG. 2.1 - Sistemi di riferimento locali e orientazione dell'elemento

Nel caso più generale tuttavia l'elemento vero e proprio può essere spostato in posizione eccentrica rispetto agli assi  $x_e$ - $y_e$ - $z_e$ , con la definizione di due tratti rigidi di estremità. In altre parole, gli assi baricentrici 1-2-3 dell'elemento possono essere traslati e ruotati rispetto al sistema locale nodale  $x_e$ - $y_e$ - $z_e$ . I vettori  $D_I = I'-I$  e  $D_J = J'-J$  rappresentano i due tratti infinitamente rigidi. Il tratto  $I'J'$  è la parte flessibile dell'asta (v. fig. 2.2). Questa è la parte dell'elemento di reale interesse, poichè solo essa può ricevere i carichi di elemento, componenti di accelerazione o condizione di suolo elastico e solo entro questo tratto è possibile avere l'output delle azioni di estremità e delle azioni interne. Sui nodi I e J di connessione possono comunque essere definiti i normali carichi nodali o eventuali spostamenti imposti o soppressi.

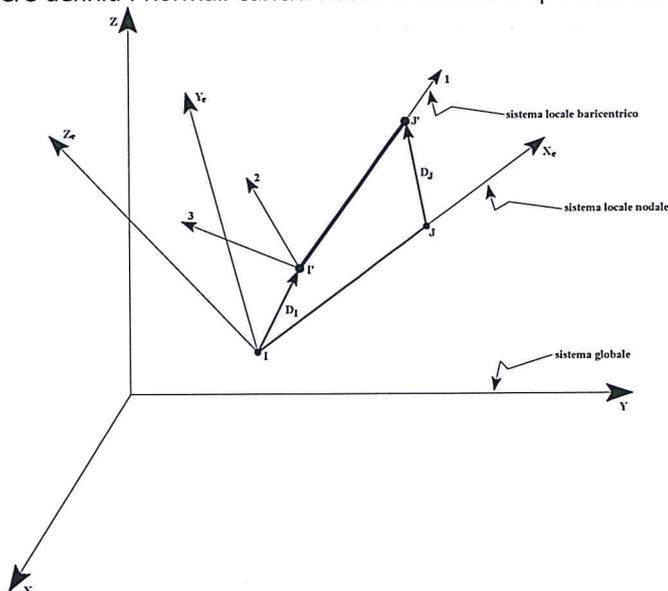


FIG. 2.2 - Elemento beam con offset rigidi.

Tutte le proprietà delle sezioni, i carichi e le caratteristiche della sollecitazione sono riferite agli assi locali dell'elemento.

I dati relativi alla sezione sono:

- Tipo sezione
- Area della sezione trasversale ( $A$ )
- Area deformabile a taglio lungo l'asse locale 2
- Area deformabile a taglio lungo l'asse locale 3
- Momento d'inerzia attorno all'asse locale 3 ( $I_3$ )
- Momento d'inerzia attorno all'asse locale 2 ( $I_2$ )
- Momento d'inerzia torsionale ( $J$ )

Per l'input dei dati delle sezioni dell'elemento beam è definito il sistema di coordinate locale baricentrico 1-2-3. L'asse locale 1 è l'asse baricentrico. Gli assi locali 2 e 3 giacciono su un piano perpendicolare all'asse 1 formando una terna ortogonale destra. Sono riferiti alla terna locale baricentrica: le proprietà geometriche, i carichi sull'elemento, le reazioni agli estremi e le azioni interne o le altre quantità calcolate nei punti interni NI dell'elemento (incognite del problema - v. fig. 2.3).

In fig. 2.4 sono rappresentate le sezioni di libreria. Il calcolo delle proprietà geometriche  $J$ ,  $I_3$ ,  $I_2$  è effettuato considerando gli assi locali 2 e 3 orientati come in fig. 2.3. Il programma può eseguire anche il calcolo con gli assi ruotati di 90 gradi (sono scambiati i momenti d'inerzia  $I_2$  e  $I_3$ ).

Si deve notare che utilizzando le sezioni di libreria, sono calcolate tutte le proprietà geometriche. Se la sezione reale differisce da quelle di libreria, o se l'operatore non desidera l'assegnazione di tutte le proprietà, deve introdurre l'area e i momenti d'inerzia considerando la sezione di tipo generica.

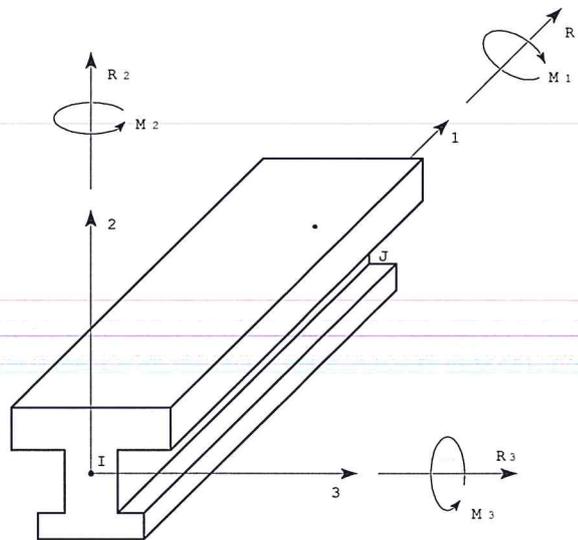


FIG. 2.3 - Orientazione della sezione, dei carichi di elemento e delle azioni interne

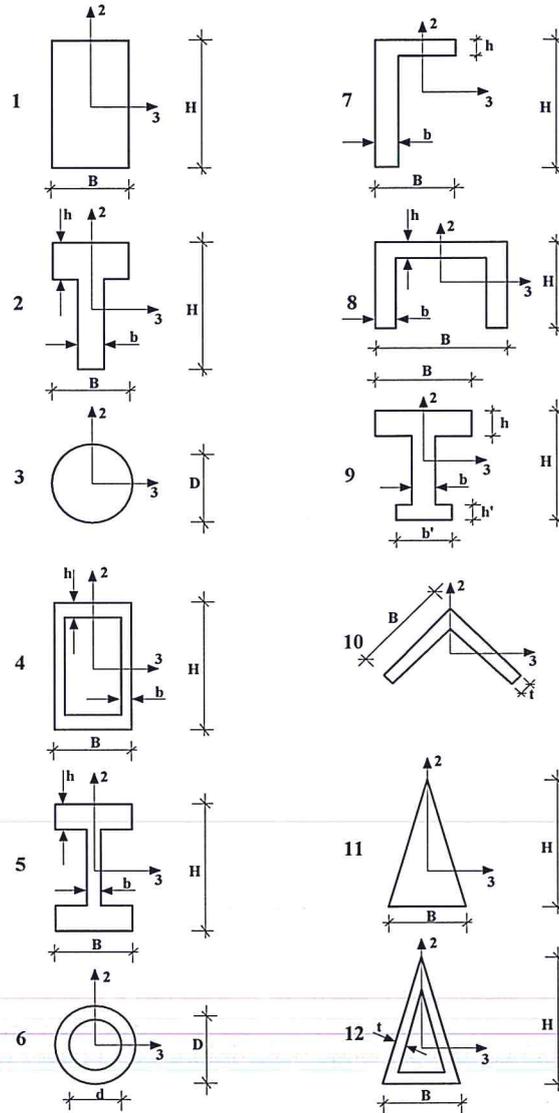


FIG. 2.4 - Sezioni di libreria.

Nel Microsap il suolo elastico può essere introdotto contemporaneamente in due direzioni locali ed è possibile assegnare su queste due direzioni, valori differenti del modulo elastico di fondazione. La trave su suolo elastico può inoltre essere caricata con qualunque tipo di carico ripartito o concentrato e composizione di carichi. La trave su suolo elastico si comporta come una trave comune per le direzioni lungo le quali non è definito un suolo elastico.

Il modulo elastico del terreno  $\beta_2$  è definito come  $\beta_2 = Kt_2 \cdot B^*$ , essendo  $Kt_2$  la costante elastica del terreno (dimensioni:  $[F][L]^{-3}$ ) e  $B^*$  la larghezza della suola di fondazione a contatto col terreno in direzione 2. Analogamente, il modulo in direzione 3 è  $\beta_3 = Kt_3 \cdot H^*$ , essendo  $H^*$  la larghezza della suola laterale di fondazione a contatto col terreno in direzione 3. Se  $\beta_2 = 0$  non è applicato il suolo elastico alla Winkler in direzione 2. Analogamente per la direzione 3.

Il suolo elastico rappresenta un vincolo bilaterale a tutti gli effetti. Il terreno reagisce cioè sia per compressione che, eventualmente, per trazione. La trave su suolo elastico deve essere considerata esattamente come un'asta su un letto di molle vincolate al terreno. Un'unica asta (v. fig. 2.5), giacente lungo l'asse globale X e semplicemente appoggiata su suolo elastico definito lungo l'asse Z, non presenta moti rigidi lungo Z né rotazioni attorno a Y. Se la trave è caricata solo sul piano XZ, essa risulta sufficientemente vincolata se è soppressa la traslazione lungo X sul nodo I, la traslazione lungo Y e le rotazioni attorno a X e Z sui nodi I e J.

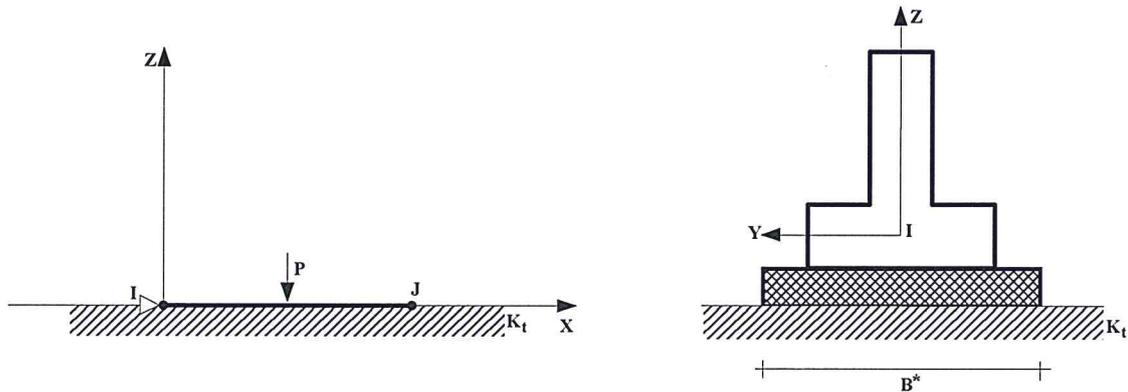


FIG. 2.5 - Trave su suolo elastico

La definizione matematica di trave su suolo elastico comporta l'uso di espressioni con funzioni iperboliche ed esponenziali che per valori di lunghezza di trave maggiori di un certo limite conducono a risultati errati. Posto:

$$\alpha_i = \sqrt[4]{\frac{\beta_i}{4EI_i}}$$

con  $\alpha$ ,  $\beta$  e  $I$  definiti per la direzione locale 2 o 3, gli errori di arrotondamento sono trascurabili se  $\alpha \cdot L \leq 20$ . Nei casi pratici ciò accade raramente. Quando il suolo elastico ha rigidità elevata rispetto a quella della trave, può rendersi necessaria la suddivisione in più elementi. Fortunatamente la perdita di precisione avviene bruscamente al superamento del limite suddetto. Per  $20 < \alpha \cdot L < 25$  l'errore è gradualmente crescente e visibile. Per  $\alpha \cdot L > 25$  i risultati sono inaccettabili, cioè la soluzione è manifestamente errata. Il programma esegue il controllo su  $\alpha \cdot L$  nelle due direzioni in cui è applicato il suolo elastico e nel caso di superamento del limite  $\alpha \cdot L = 20$  è rappresentato un messaggio che fornisce il numero di elementi minimo in cui la trave deve essere divisa.

È possibile definire le estremità rigide di un'asta attraverso i due vettori  $DI$  e  $DJ$ , spiccati dai nodi  $I$  e  $J$  verso le estremità del tratto flessibile  $I'J'$  dell'asta. L'elemento è definito dai due nodi estremi  $I$  e  $J$  a cui sono connessi due tratti infinitamente rigidi comunque orientati. Nel caso più generale il tratto flessibile dell'asta, che può essere più corto o più lungo della distanza tra i nodi  $I$  e  $J$ , subisce una rototraslazione. Il programma interviene modificando la matrice di rigidità, la matrice di massa e il vettore dei carichi. Sia i carichi di elemento, sia la condizione di suolo elastico, sia tutti i risultati di elemento (azioni di estremità, azioni interne, spostamenti interni) sono riferiti sempre al tratto flessibile e al sistema locale baricentrico 1-2-3 rototraslato sul tratto flessibile. Non è possibile introdurre alcun tipo di carico sulle estremità rigide.

Caso Generale. A seguito dell'applicazione delle estremità rigide  $DI$  e  $DJ$  il sistema locale baricentrico 1-2-3, inizialmente coincidente col sistema locale nodale  $x_e-y_e-z_e$  subisce una rototraslazione e la parte flessibile dell'asta subisce generalmente un accorciamento o un allungamento rispetto alla lunghezza iniziale  $L$ . Nella fig. 2.6 è mostrata la geometria degli offset rigidi e l'operazione di rototraslazione. Per convenienza sono definiti:

$$\Delta 1 = D_{1J} - D_{1I}$$

$$\Delta 2 = D_{2J} - D_{2I}$$

$$\Delta 3 = D_{3J} - D_{3I}$$

ciò equivale a porre uguale a zero l'offset al nodo  $I$  e ad assegnare gli offset differenziali  $\Delta 1$   $\Delta 2$   $\Delta 3$  al nodo  $J$ . Le differenze  $\Delta 1$ ,  $\Delta 2$ ,  $\Delta 3$  tra le componenti di offset dovrebbero essere inferiori alla lunghezza dell'elemento.

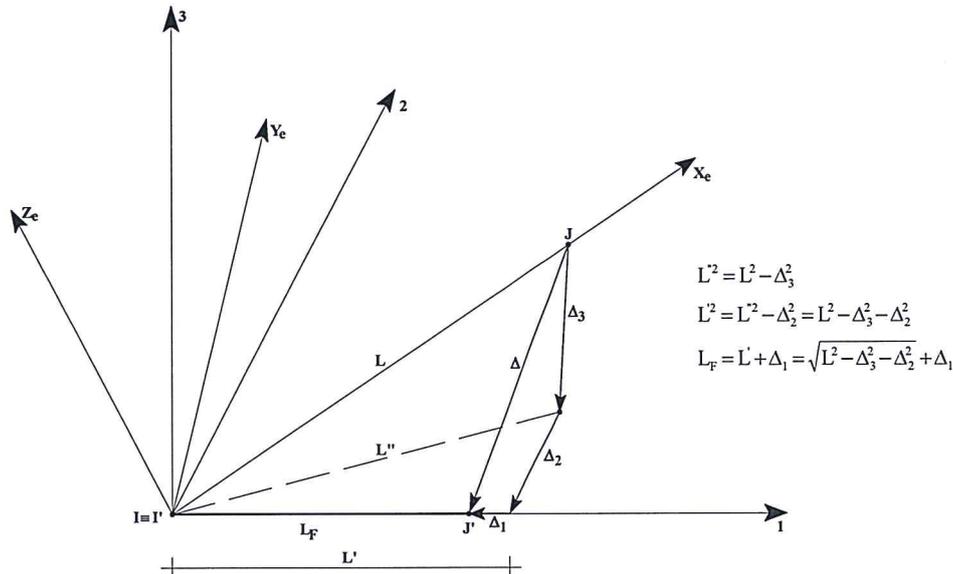


FIG. 2.6 - Geometria degli offset rigidi di estremità.

### Casi Particolari

Spesso le estremità rigide sono utilizzate nel caso semplice di solo scostamento assiale, che produce un accorciamento del tratto flessibile dell'asta sia rispetto al nodo I che rispetto al nodo J. In tal caso il sistema locale 1-2-3 rimane parallelo al sistema  $x_e - y_e - z_e$ . Le figg. 2.7a e 2.7b mostrano due semplici esempi d'uso di estremità rigide.

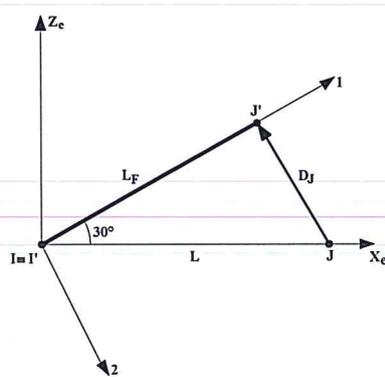


FIG. 2.7a

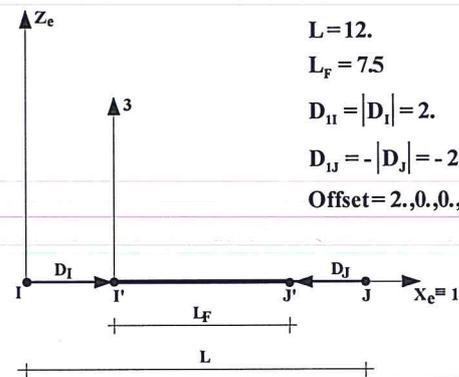


FIG. 2.7b

Sulla linea d'asse dell'elemento beam possono agire contemporaneamente i seguenti carichi:

- Forze lineari applicati sia nel riferimento locale che globale;
- Forze concentrate applicati sia nel riferimento locale che globale;
- Momenti lineari agenti lungo l'asse baricentrico dell'asta;
- Momenti concentrati applicati sia nel riferimento locale che globale;
- Variazioni termiche uniformi applicate nel riferimento locale.

Il peso dell'asta (relativo alla accelerazione di 1g) viene calcolato in automatico dal programma. Esso è considerato ripartito sulla parte flessibile dell'asta ed è applicato lungo X,Y,Z mediante proiezione, secondo i fattori moltiplicativi dati. Il carico di gravità si aggiunge quindi automaticamente agli altri carichi eventualmente presenti sull'asta. Il programma effettua automaticamente la trasformazione del carico sul sistema locale 1-2-3.

Il salto termico  $\Delta t$  è maggiore di zero se produce un allungamento dell'asta. I gradienti termici  $\delta t_2$  e  $\delta t_3$  sono definiti come:

$$\delta t_2 = \frac{T_{top2} - T_{bot2}}{h} \quad \delta t_3 = \frac{T_{top3} - T_{bot3}}{b}$$

$T_{top2}$  e  $T_{top3}$  sono le temperature dell'elemento sulle facce superiori lungo gli assi 2 e 3.  $T_{bot2}$  e  $T_{bot3}$  sono le temperature sulle facce inferiori sui semiasse negativi 2 e 3;  $h$  e  $b$  sono gli spessori medi (la trave può infatti essere a sezione variabile lungo l'asse) della sezione lungo gli assi 2 e 3. Gradienti termici  $\delta t_2$  e  $\delta t_3$  positivi producono su una trave appoggiata agli estremi una concavità rivolta verso il semiasse negativo 2 o 3 (v. fig. 2.8).

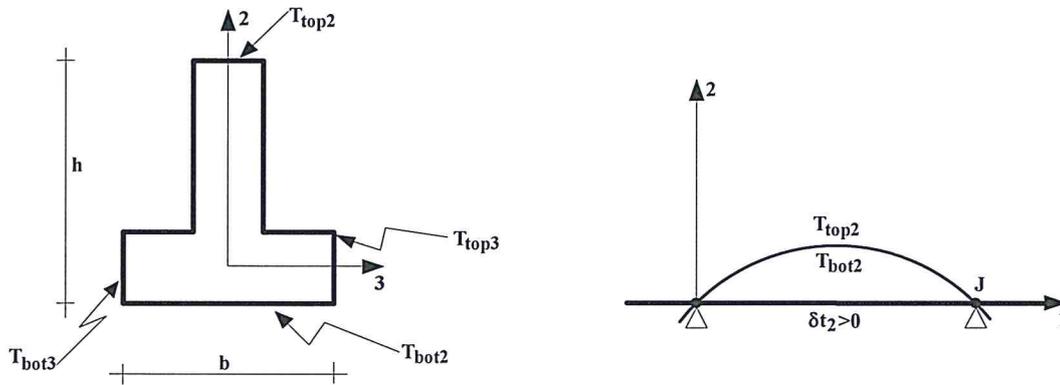


FIG. 2.8 - Gradiente termico.

I carichi concentrati sono introdotti specificando solo due parametri: il valore del carico e la sua posizione lungo l'asta ( $a$ ). Il parametro  $a$  è il rapporto tra la distanza del carico dal primo estremo e la lunghezza dell'asta. Se  $a=0$ , il carico è sull'estremo sinistro; se  $a=1$ , è sull'estremo destro; Se  $a=0.5$  è in mezzeria. Se il valore del carico è negativo esso è orientato in senso opposto all'asse locale cui si riferisce (fig. 2.9).

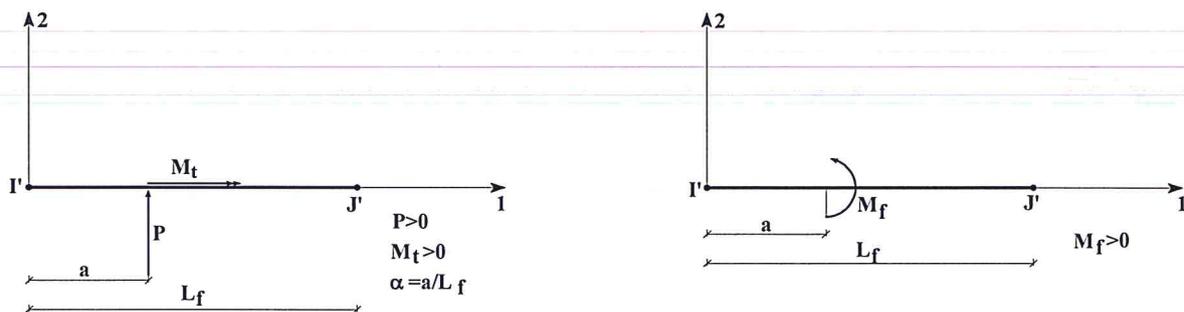


FIG. 2.9 - Carichi concentrati.

Per i carichi lineari è possibile indicare i valori iniziale ( $q_A$ ,  $m_{tA}$ ) e finale ( $q_B$ ,  $m_{tB}$ ) dei carichi ed i punti di inizio e fine carico ( $\alpha_A$  e  $\alpha_B$ ). Nel caso particolare in cui il carico sia esteso a tutta la lunghezza dell'asta, è necessario solamente definire i valori  $q_A$  e  $q_B$  e nel caso di carico uniformemente ripartito su tutta l'asta è sufficiente assegnare solo  $q_A$ . Tuttavia per assegnare un carico triangolare agente su tutta l'asta con valore nullo all'estremo destro è necessario assegnare a  $q_B$  un valore molto piccolo ma diverso da zero, oppure porre  $\alpha_B = 1$  (fig. 2.10).

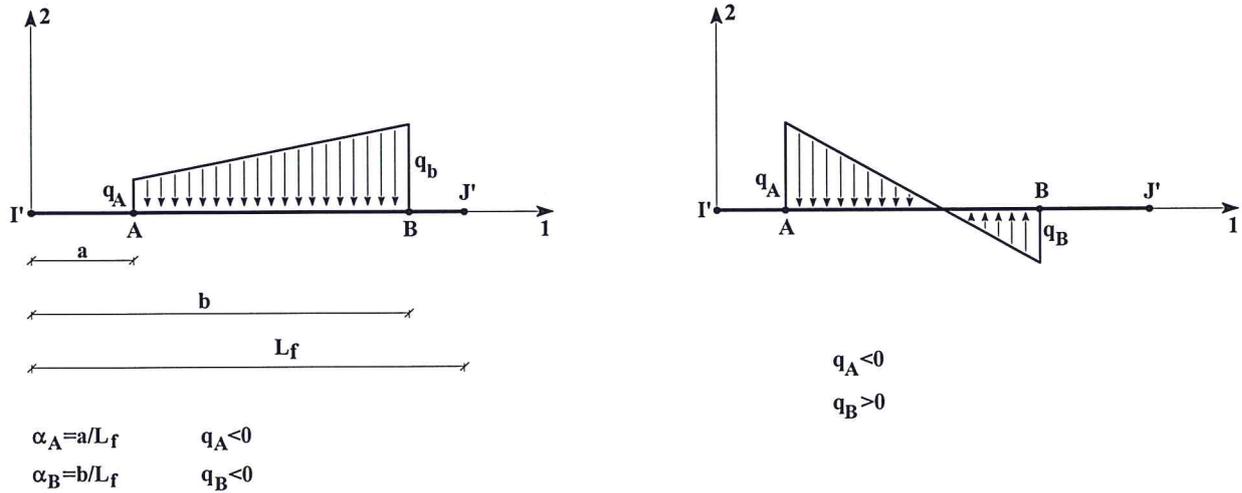


FIG. 2.10 - Carichi ripartiti.

Si noti che se l'asta è dotata di estremità rigide, tutti i tipi di carico sono sempre riferiti alla sola parte flessibile e le posizioni  $\alpha$ ,  $\alpha_A$ ,  $\alpha_B$  sono relative all'estremità sinistra del tratto flessibile.

In output, per l'elemento beam sono fornite le caratteristiche di sollecitazione interna ( $F_1$ ,  $F_2$ ,  $F_3$ ,  $M_1$ ,  $M_2$ ,  $M_3$ ).

Oltre alle sollecitazioni sono anche calcolati i relativi spostamenti dei punti interni (traslazioni  $u_1$ ,  $u_2$ ,  $u_3$  e rotazioni  $\alpha_1$ ,  $\alpha_2$ ,  $\alpha_3$ ).

Per le travi di fondazione è calcolata anche la pressione  $p_t$  sul suolo elastico, definita come forza per unità di lunghezza. Da essa è possibile ricavare immediatamente la pressione sul terreno  $\sigma_{t2} = p_{t2}/B^* \circ \sigma_{t3} = p_{t3}/H^*$ , essendo  $B^*$  e  $H^*$  le larghezze delle soles di fondazione in direzione 2 e 3.

## 2.7 MODULO BEAM22 NON LINEARE

L'elemento non lineare Beam22 è, come l'elemento lineare Beam20, un elemento composto. I componenti principali sono evidenziati nella figura seguente.

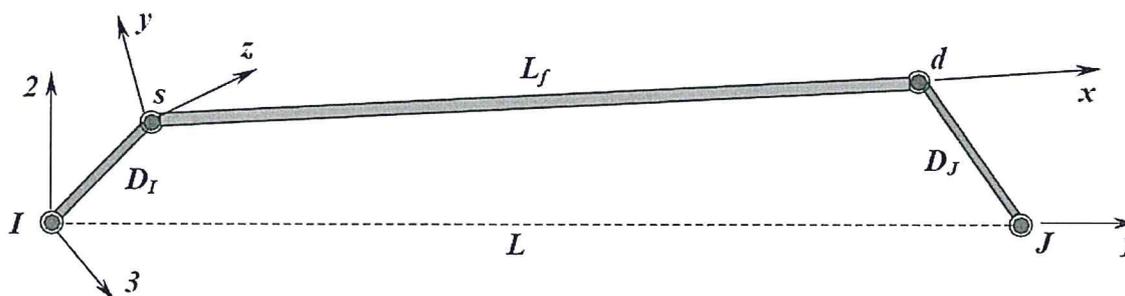


FIG. 2.11 – Componenti dell'elemento Beam22.

L'elemento è connesso alla struttura di cui fa parte attraverso i nodi I e J di estremità. La lunghezza totale dell'elemento  $L$  è semplicemente la distanza tra i nodi I e J e l'asse principale 1 dell'elemento è il vettore che va da I a J. L'elemento è inizialmente orientato sul sistema locale  $1,2,3$  in vari modi, ad esempio definendo un nodo K sul piano 1-2. Alle estremità dell'elemento possono quindi essere aggiunti uno o due tratti infinitamente rigidi (in blu), definiti attraverso i vettori  $D_I$  e  $D_J$  con direzione qualsiasi e verso dai nodi I,J agli estremi  $s,d$  del tratto flessibile centrale (in verde) di lunghezza  $L_f$ . Si viene quindi a definire un secondo sistema locale  $x,y,z$ , con origine sull'estremo sinistro  $s$  del tratto flessibile. E' in effetti rispetto a  $x,y,z$  che è ottenuta la matrice di rigidezza dell'elemento e il vettore forze. Attraverso opportune trasformazioni, essi sono quindi trasportati sul sistema  $1,2,3$  e successivamente al sistema globale  $X,Y,Z$  della struttura. Durante il passo di calcolo degli sforzi è necessario ripetere queste operazioni in senso inverso: ottenuti gli spostamenti nodali, questi sono convertiti al sistema  $1,2,3$  e infine al sistema  $x,y,z$ . In corrispondenza dei nodi I,J è possibile inoltre definire dei rilasci di una o più componenti di forza o momento (circolo in rosso). Questa ulteriore trasformazione è eseguita sul sistema  $1,2,3$  prima dell'assemblaggio dell'elemento sulla struttura. In questo caso un rilascio comporta l'annullamento della forza che l'elemento altrimenti trasmetterebbe al nodo e il disaccoppiamento della componente di spostamento che altrimenti coinciderebbe con quella del nodo. La presenza di rilasci di estremità impone una netta distinzione tra quelli che sono i gradi di libertà delle estremità dell'elemento e i gradi di libertà posseduti invece dal nodo. Fin qui le caratteristiche dell'elemento Beam22 coincidono con quelle dell'elemento lineare Beam20.

L'elemento Beam22 è strutturato nello stesso modo dell'elemento Beam20; ad esso non può essere applicato il suolo elastico o elasto-plastico. Se la trave è su suolo elastico è necessario impiegare l'elemento elastico Beam20. Se si desidera invece applicare il suolo con caratteristiche elasto-plastiche, questo può essere simulato in modo concentrato applicando ai nodi dell'elemento Beam22 elementi Bound71. Le proprietà estese (centro di taglio, fattori di taglio) in Beam22 sono assegnate come proprietà delle sezioni. L'elemento può essere pensato come suddiviso in tre zone: le estremità, i connettori di estremità e il tratto flessibile centrale.

Le principali differenze con l'elemento Beam20 si riscontrano sul tratto flessibile. Nell'elemento Beam20 il tratto flessibile è rettilineo e costituito da un unico segmento di caratteristiche costanti per geometria e materiale. In particolare, il materiale è a comportamento lineare elastico e la sezione è di tipo prismatico con dimensioni costanti lungo l'asse  $x$  e composta di un unico materiale. Nell'elemento Beam22 la rigidezza del tratto flessibile è ottenuta attraverso l'integrazione numerica lungo l'asse  $x$  e quindi le sezioni possono avere caratteristiche variabili per geometria e materiale. Le proprietà di rigidezza di ciascuna sezione possono inoltre essere anch'esse ottenute attraverso l'integrazione sul piano  $yz$  della sezione trasversale, e ogni sezione può quindi essere costituita da diversi materiali a comportamento differente.

Nella figura seguente è rappresentato il tratto flessibile dell'elemento, di lunghezza  $L_f$ .

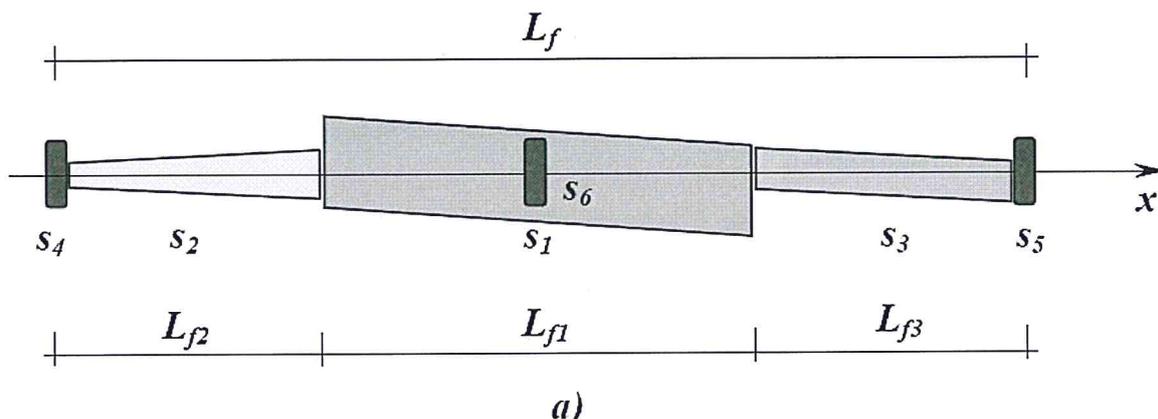


FIG. 2.11 – Tratto flessibile dell'elemento Beam22.

Nel caso più generale esso può essere composto da 6 segmenti:  $s_1, s_2, s_3, s_4, s_5, s_6$ . Tutti i segmenti sono riferiti allo stesso sistema locale  $xyz$ . Uno o più segmenti possono mancare. Ciascun segmento è identificato generalmente dalle sue sezioni di estremità e dalla sua lunghezza. Esiste un caso particolare in cui il segmento possiede una sola sezione e non occupa spazio nel modello. Questo segmento particolare è identificato col nome di *Connettore*. Nell'elemento Beam22 i segmenti  $s_4, s_5$  e  $s_6$  sono sempre dei connettori e le loro sezioni possono occupare qualunque posizione tra  $x = 0$  e  $x = L_f$ . Le proprietà dei connettori  $s_4, s_5$  e  $s_6$  sono assegnate nelle linee F. Il tratto flessibile vero e proprio dell'asta è invece costituito dal segmento principale  $s_1$  e dai segmenti laterali  $s_2$  e  $s_3$ . I segmenti  $s_2$  e  $s_3$  possono anch'essi degenerare a connettori elastoplastici e la loro sezione può essere ubicata in un punto qualunque.

La matrice di flessibilità del tratto flessibile si ottiene semplicemente sommando le matrici di flessibilità dei diversi segmenti. La matrice di flessibilità di un segmento si ottiene integrando le flessibilità della sezione lungo  $x$ . Data la generalità con cui possono essere definite le sezioni e il comportamento non lineare dei materiali, l'integrazione deve essere condotta per via numerica, attraverso il calcolo della flessibilità di sezioni ubicate in punti discreti  $x_i$  e con passo di integrazione finito  $\Delta x_i$ , generalmente variabile. Il programma utilizza lo schema di integrazione di *Gauss-Lobatto*, che si dimostra particolarmente conveniente per questo tipo di applicazione. E' possibile definire fino a 20 punti di integrazione. Nella fig. c) è mostrato il caso con 9 punti di integrazione, in cui sono compresi sia gli estremi, sia la sezione di mezzeria. Le caratteristiche geometriche delle sezioni intermedie alle ascisse  $x_i$  (sezioni di controllo) sono ottenute interpolando quelle assegnate agli estremi.

La forma con cui sono disponibili i dati relativi alle caratteristiche del materiale e della sezione non permette il calcolo diretto della matrice di flessibilità della sezione. E' invece costruita la matrice di rigidità della sezione, che è poi invertita. La rigidità della sezione può essere ottenuta in modi differenti, a seconda del dettaglio con cui si vogliono condurre le analisi e dei dati di ingresso a disposizione. Tipicamente esistono tre possibilità.

- La sezione (o meglio, le sezioni di estremità) è scelta tra quelle di libreria. In questo caso le caratteristiche di inerzia sono calcolate dal programma, considerando variabili le dimensioni caratteristiche della sezione (ad esempio, larghezza e altezza per la sezione rettangolare) ma con l'ipotesi che essa sia costituita da materiale omogeneo e quindi anche a comportamento lineare.
- La sezione non è geometricamente definita, ma sono invece assegnate direttamente le sue proprietà globali di inerzia (area, momenti di inerzia) oppure i diagrammi, eventualmente non lineari delle azioni interne sull'intera sezione in funzione della corrispondente deformazione del piano della sezione. I diagrammi non lineari possono essere assegnati anche per una sola componente forza/deformazione, utilizzando per le altre componenti le proprietà di inerzia lineari.
- La sezione è discretizzata a fibre, cioè è suddivisa in un numero anche notevole di aree componenti (fibre). A ciascuna fibra può essere assegnato un differente materiale con comportamento non lineare. La rigidità della sezione è ottenuta per integrazione diretta degli sforzi su ciascuna fibra.

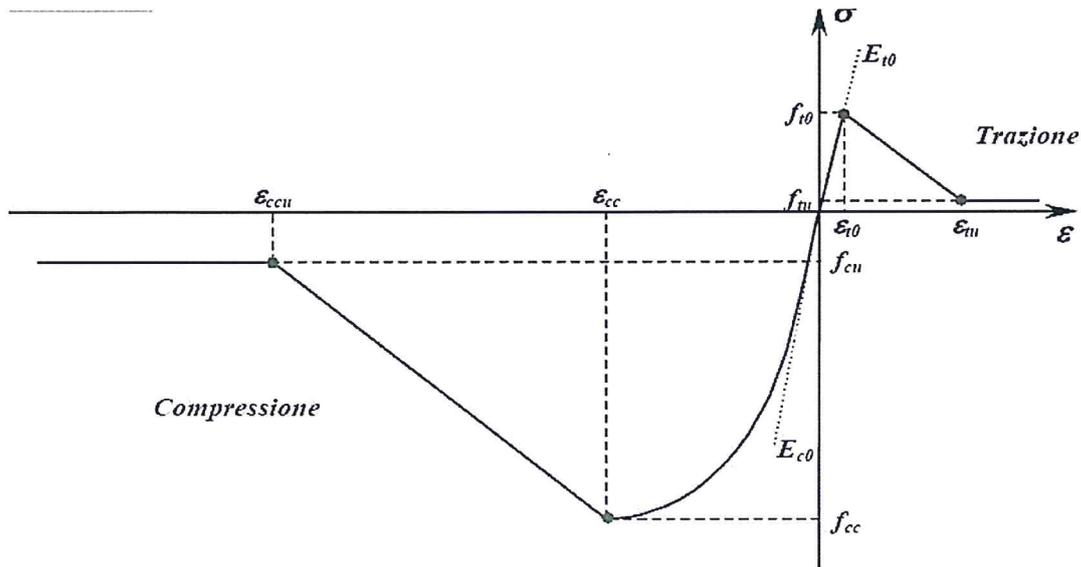
Questo è il caso più generale, ma anche più oneroso per quanto riguarda i tempi di calcolo.

L'approccio utilizzato consente di schematizzare l'elemento e la struttura in vari modi. La scelta del tipo di modello dipende dalla precisione desiderata, dall'impegno che si intende porre nella preparazione dei dati di ingresso e dalle risorse di calcolo disponibili. Si riassumono di seguito le tipologie e le caratteristiche delle possibili schematizzazioni.

- Modello a fibre a plasticità diffusa. E' la schematizzazione più rigorosa ma anche la più onerosa per il tempo di calcolo richiesto. La definizione del comportamento dei materiali è piuttosto semplice in quanto sono richieste direttamente i diagrammi sforzo-deformazione dei materiali costituenti. La sezione deve però essere suddivisa in fibre (meshata nel suo piano). Se la sezione è omogenea (ad es. acciaio) questo compito potrebbe risultare particolarmente semplice. Buoni risultati si ottengono anche con suddivisioni piuttosto rade. Ovviamente il tempo di calcolo dipende dal numero di fibre per sezione e dal numero di sezioni (punti di integrazione) lungo l'elemento. Questo modello permette di riprodurre esattamente l'interazione tra le componenti di azione normale e momento biassiale.
- Modello a plasticità concentrata con cerniere elastoplastiche a fibre. Nell'analisi pushover il carico non lineare preponderante è rappresentato da forze nodali laterali. Di conseguenza si può ritenere approssimativamente che le zone plastiche si concentrino agli estremi dell'elemento. Tutto l'elemento può essere quindi schematizzato in modo lineare, definendo le sezioni in modo globale (prismatiche scelte tra quelle di libreria o generiche). A questo elemento sono infine aggiunti due connettori agli estremi, schematizzati a fibre. Il vantaggio rispetto al metodo precedente consiste nella riduzione del numero di sezioni a fibre da calcolare. Le sezioni a fibre di interfaccia mantengono la capacità di rappresentare fedelmente la presso-flessione.
- Modello a cerniere plastiche distribuite. Vi sono delle somiglianze con i due modelli precedenti. Questa è una schematizzazione a plasticità diffusa. Come nel primo modello, le sezioni sono integrate per l'intera lunghezza, ma sono definite con caratteristiche globali. In altre parole, sono assegnati i diagrammi momento-curvatura e azione normale-deformazione dell'intera sezione. Il calcolo è rapido, dovendo far riferimento ad intere sezioni e sono colte le variazioni dello stato elasto-plastico lungo tutto l'elemento. Il principale svantaggio consiste nel fatto che le azioni interne sono considerate tra loro indipendenti. Inoltre la assegnazione dei diagrammi non lineari presuppone il calcolo dei momenti plastici delle sezioni da effettuarsi all'esterno del solutore.
- Modello a cerniere plastiche concentrate. E' come il secondo modello, ma le sezioni a comportamento plastico sono definite con caratteristiche globali, come nello schema visto in precedenza. I diagrammi non lineari possono essere del tipo momento-curvatura o momento-rotazione. E' possibile definire il comportamento non lineare anche per le altre componenti. Indipendentemente dalla schematizzazione scelta per rappresentare il comportamento della parte principale dell'elemento è anche possibile inserire delle zone a comportamento elasto-plastico locale dovuto a dettagli costruttivi, come nelle connessioni semi-rigide delle membrature in acciaio.

Per quanto riguarda la definizione delle caratteristiche non lineari del materiale CA si sono adottate le seguenti strategie:

- per l'acciaio sono richiesti il valore della sigma di snervamento  $\sigma_y$  e il valore del modulo tangente  $E_t$  del tratto post-snervamento e ciò per definire un diagramma del tipo Curva bilineare simmetrica uniassiale deformazioni-sforzi ( $\epsilon-\sigma$ ).
- per il CA è implementata una Curva analitica uniassiale deformazioni-sforzi ( $\epsilon-\sigma$ ), come visibile in figura.

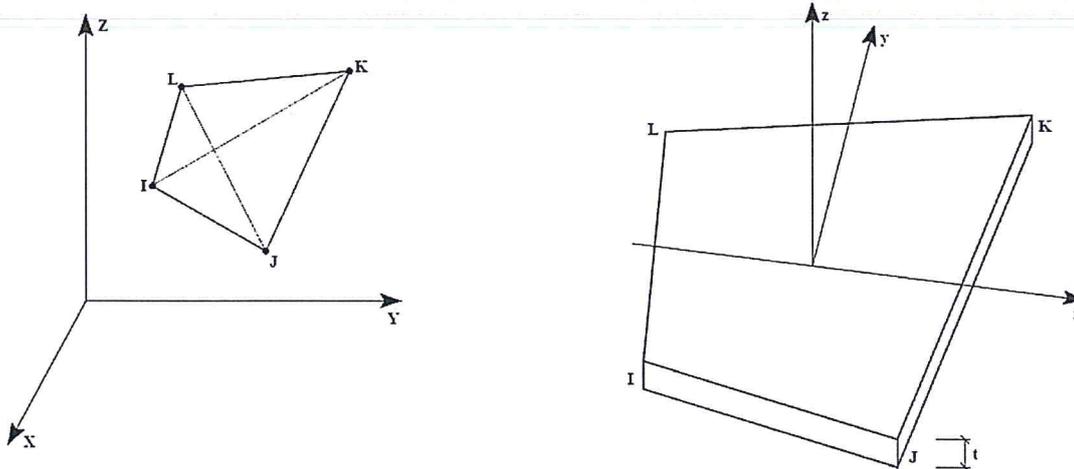


- Tramite i seguenti parametri si può intervenire sulla forma dei vari tratti della curva:
  - $p1 = E_{c0}$  (0.0) modulo elastico iniziale a compressione;
  - $p2 = f_{cc}$  resistenza a compressione;
  - $p3 = \epsilon_{cc}$  (0.002) deformazione di rottura (in corrispondenza di  $f_{cc}$ );
  - $p4 = f_{cu}/f_{cc}$  (0.0) resistenza ultima residua (in rapporto a  $f_{cc}$ );
  - $p5 = \epsilon_{ccu}/\epsilon_{cc}$  (1.75) deformazione ultima (in rapporto a  $\epsilon_{cc}$ );
  - $p6 = \epsilon_{cc0}/\epsilon_{cc}$  ( $\infty$ ) deformazione a rottura (in rapporto a  $\epsilon_{cc}$ );
  - $p7 = E_{t0}$  (E) modulo elastico iniziale a trazione;
  - $p8 = f_{t0}$  (0.0) resistenza a trazione ( $\epsilon_{t0} = f_{t0}/E_{t0}$ );
  - $p9 = f_{tu}/f_{t0}$  (0.0) resistenza ultima residua (in rapporto a  $f_{t0}$ );
  - $p10 = \epsilon_{tu}/\epsilon_{t0}$  (10.0) deformazione ultima (in rapporto a  $\epsilon_{t0}$ ).

## 2.8 MODULO SHELL LINEARE

Shell60 è un elemento shell ad alte prestazioni composto da una parte membranale e da una flessionale i cui effetti possono essere accoppiati tra loro per contemplare i casi di piastre in composito a grosso spessore con i diversi strati comunque orientati. L'elemento membranale è dotato di una vera rigidità alla rotazione normale (grado di libertà *drilling*), che consente una più fedele schematizzazione di strutture a guscio non completamente giacenti su un piano e una naturale connessione con elementi beam. Gli elementi implementati sono triangolari o quadrangolari, a tre e quattro nodi rispettivamente. Gli elementi quadrangolari sono ottenuti assemblando in modo automatico più elementi triangolari. Gli elementi triangolari sono di tipo HPE (High Performance Elements) ad alte prestazioni. Hanno una formulazione particolare che li rende paragonabili ai più classici elementi isoparametrici a 6 nodi con deformazione lineare. Contrariamente all'elemento quadrangolare, l'elemento triangolare può essere utilizzato efficacemente per schematizzare l'intera struttura a guscio sebbene la forma composta quadrangolare sia comunque generalmente superiore. L'utilizzo di soli elementi triangolari ha però indubbi vantaggi. L'elemento triangolare consente una più rapida esecuzione, che permette l'uso di suddivisioni più fitte. La suddivisione di qualunque superficie risulta inoltre più semplice ed accurata. L'elemento Shell60 possiede una formulazione che lo rende piuttosto insensibile alla distorsione. Questa caratteristica è particolarmente utile nell'impiego con pre-processor che generano la mesh in modo automatico. In ogni caso, la risposta dell'elemento è tanto più accurata quanto più la sua forma è prossima al triangolo equilatero. L'elemento è definito su un sistema locale xyz, con asse z perpendicolare al suo piano. Ad esso occorre far riferimento per la corretta orientazione dei materiali ortotropi, della geometria della sezione e dei carichi di elemento. Inoltre i risultati sono anch'essi riferiti al sistema locale. I sistemi locali non sono legati all'orientazione e numerazione dei lati dell'elemento ma possono essere assegnati esplicitamente come caratteristica della sezione. I tempi di calcolo degli elementi sono contenuti, grazie al fatto che le matrici di rigidità sono esplicitamente integrate.

L'elemento quadrangolare è definito assegnando la sequenza dei nodi I, J, K, L (v. fig. 1 e fig. 2). L'orientazione dell'asse locale z è determinata dal verso di percorrenza antiorario dei nodi. L'asse locale x è invece assegnato esplicitamente come caratteristica geometrica (v. linee C). L'elemento triangolare è numerato assegnando il nodo L uguale al nodo K (I, J, K, K) oppure lasciando L = 0. L'elemento quadrangolare è ottenuto per sovrapposizione di quattro triangoli.



La formulazione dell'elemento HPE (*High Performance Element*) Shell60 è basata sulla composizione di un elemento triangolare membranale AnDeS con grado di libertà *drilling* e sull'elemento DKT (Discrete Kirchhoff Triangle). Il grado di libertà di rotazione (*drilling dof*) è aggiunto descrivendo attraverso di esso la deformazione di ciascun lato. Molti programmi utilizzano la formulazione *Allman Rotation*, ma il comportamento degrada, con aumento di rigidità all'aumentare della distorsione (*locking*). Gli elementi HPE nella formulazione AnDeS non transitano neppure attraverso le funzioni di forma degli spostamenti nodali ma piuttosto attraverso la definizione della deformazione del centroide e della variazione che questa subisce nel passaggio ai nodi (*deviatoric strain*). La stessa matrice di rigidità è la somma di una

matrice base (*basic stiffness*) e di una matrice di ordine superiore (*high-order stiffness*). Per maggiori informazioni si veda il Report seguente: *CU-CAS-03-02 - C.A. Felippa – A Study of Optimal Membrane Triangles with Drilling Freedom – Colorado University, Center for Aerospace Structures – February 2003*. Per default, tutti gli elementi del gruppo sono costruiti sovrapponendo l'elemento membranale (KTYPM=0) e l'elemento flessionale nella formulazione thin shell (KTYPB=0). Tuttavia, assegnando KTYPM=-1 oppure KTYPB=-1 esiste la possibilità di disattivare una delle due componenti. Non è possibile disattivarle entrambe.

La parte flessionale dell'elemento Shell60 è anch'essa ottenuta con l'approccio AnDeS, ed utilizza per default il noto DKT (*Discrete Kirchhoff Triangle*). Se KTYPB è posto uguale a zero il taglio fuori piano è trascurato. Altrimenti, se KTYPB è posto uguale a 1, è utilizzato l'elemento DKMT (*Discrete Kirchhoff-Mindlin Triangle*), formulato secondo la teoria di Reissner-Mindlin. Gli elementi quadrilateri sono identificati con la sigla DKQ e DKMQ.

Se i campi n. 3, 4, 5 sono nulli il programma assume comunque per essi il valore minimo uguale a 1 per default. Entro il gruppo elementi deve essere assegnato almeno un materiale definito per almeno un valore di temperatura (deve sempre essere assegnata almeno una serie di linee B). Deve inoltre essere definita almeno una sezione (deve essere assegnata almeno una linea C). I materiali e le sezioni possono essere assegnati in qualunque numero, indipendentemente da quelli effettivamente utilizzati dagli elementi del gruppo.

Gli elementi del gruppo possono essere basati su fondazione elastica. In questo caso è necessario inserire le linee D che ne definiscono le proprietà. Se il campo n. 6 è nullo le linee D non devono essere incluse. I set di fondazione elastica possono essere assegnati in qualunque numero, indipendentemente da quelli effettivamente utilizzati dagli elementi del gruppo.

Gli elementi del gruppo possono ricevere carichi interni di vario tipo. In questo caso è necessario inserire le linee E, che ne definiscono le proprietà e le linee F che li assegnano agli elementi. Se il campo n. 7 è nullo le linee E e F non devono essere incluse. I set di carico possono essere assegnati in qualunque numero, indipendentemente da quelli effettivamente utilizzati dagli elementi del gruppo.

L'elemento Shell60 è considerato a grosso spessore. Il programma compone infatti la matrice di rigidezza con le submatrici principali membranale e flessionale e la submatrice di accoppiamento. L'elemento è inoltre sempre considerato generalmente stratificato, anche quando la sua sezione è omogenea. Anche nell'analisi lineare, la presenza di materiali diversi provoca accoppiamento tra le azioni su piano e fuori piano. Forze agenti sul piano dell'elemento possono quindi generare inflessioni fuori piano e viceversa. Se inoltre il materiale ha comportamento non lineare questi effetti esistono anche se la sezione è inizialmente omogenea.

Gli elementi sono sempre considerati stratificati. Con le linee C che seguiranno è possibile definire vari tipi di sezione. Se il comportamento è lineare e la sezione è omogenea è sufficiente definire un solo strato.

I risultati di sforzo, deformazione e stato del materiale sono sempre calcolati in corrispondenza dei punti di integrazione, ubicati sul punto medio di ciascun lato dei triangoli componenti. Inoltre su ognuna di queste posizioni è necessario eseguire l'integrazione su più punti nello spessore. I punti di integrazione nello spessore di ciascuno strato sono sempre due, ubicati sulla faccia inferiore e superiore. In output è possibile richiedere tutti i risultati entro lo spessore o una parte di essi. Per quanto riguarda l'ubicazione sulla superficie, essi possono essere letti direttamente in corrispondenza delle mezzerie di ciascun lato dell'elemento o viceversa essere estrapolati ai nodi, e sono quindi sempre in numero di 4. Per il triangolo semplice la posizione 4 coincide con la posizione 3 (mezzeria del terzo lato oppure posizione del terzo nodo). Per il quadrilatero i punti di integrazione sono tre per ciascun triangolo componente e il risultato sui 4 punti di mezzeria dei lati è ottenuto eseguendo la media dei valori calcolati sulla stessa posizione.

E' possibile definire un massimo di 98 strati nello spessore. Per ogni strato è necessario conservare lo stato di sforzo e deformazione durante un calcolo. I tempi di calcolo e la quantità di spazio su disco e in memoria dipendono in misura rilevante dal numero di strati.

## 2.9 MODULO SHELL NON LINEARE

L'elemento Shell62 è più propriamente una libreria di diversi elementi shell non lineari ad alte prestazioni di tipo membranale e flessionale i cui effetti possono essere soppressi, disaccoppiati o accoppiati tra loro per contemplare i casi di piastre in composito a grosso spessore con i diversi strati comunque orientati. L'elemento shell può essere ottenuto combinando in modo differente un elemento di tipo membranale con uno di tipo flessionale. Come casi particolari, la componente flessionale o membranale può essere soppressa. Se le componenti membranale e flessionale sono entrambe attivate, esse sono anche sempre accoppiate tra loro. L'elemento membranale è dotato di una vera rigidità alla rotazione normale (grado di libertà *drilling*), che consente una più fedele schematizzazione di strutture a guscio non completamente giacenti su un piano e una naturale connessione con elementi beam. Gli elementi implementati nell'attuale release sono triangolari o quadrangolari, a tre e quattro nodi rispettivamente. Gli elementi quadrangolari sono ottenuti assemblando in modo automatico più elementi triangolari. Gli elementi triangolari sono di tipo HPE (High Performance Elements) ad alte prestazioni. Hanno una formulazione particolare che li rende paragonabili ai più classici elementi isoparametrici a 6 nodi con deformazione lineare. Contrariamente all'elemento quadrangolare, l'elemento triangolare può essere utilizzato efficacemente per schematizzare l'intera struttura a guscio, sebbene la forma composta quadrangolare sia comunque generalmente superiore. L'utilizzo di soli elementi triangolari ha però indubbi vantaggi. L'elemento triangolare consente una più rapida esecuzione, che permette l'uso di suddivisioni più fitte. La suddivisione di qualunque superficie risulta inoltre più semplice ed accurata. La libreria di elementi Shell62 possiede inoltre delle famiglie di elementi piuttosto insensibili alla distorsione. Questa caratteristica li rende particolarmente idonei all'impiego con pre-processor che generano la mesh in modo automatico. In ogni caso, la risposta dell'elemento è tanto più accurata quanto più la sua forma è prossima al triangolo equilatero. L'elemento è definito su un sistema locale xyz, con asse z perpendicolare al suo piano. Ad esso occorre far riferimento per la corretta orientazione dei materiali ortotropi, della geometria della sezione e dei carichi di elemento. Inoltre i risultati sono anch'essi riferiti al sistema locale. I sistemi locali non sono legati all'orientazione e numerazione dei lati dell'elemento ma possono essere assegnati esplicitamente come caratteristica della sezione. I tempi di calcolo degli elementi sono limitati, grazie al fatto che le matrici di rigidità sono esplicitamente integrate.

Il gruppo Shell62 può comprendere elementi triangolari e quadrangolari. L'elemento quadrangolare è definito assegnando la sequenza dei nodi I, J, K, L (v. fig. 1 e fig. 2). L'orientazione dell'asse locale z è determinata dal verso di percorrenza antiorario dei nodi. L'asse locale x è invece assegnato esplicitamente come caratteristica geometrica (v. linee C). L'elemento triangolare è numerato assegnando il nodo L uguale al nodo K (I, J, K, K) oppure lasciando L = 0. Tra la libreria Shell62 non esiste attualmente un elemento quadrangolare puro, ma esso è ottenuto assemblando in vario modo più elementi triangolari. Sono disponibili le seguenti opzioni:

- KCOMP = 0. (Default). L'elemento è quadrangolare puro (non ancora disponibile – è attivato il caso KCOMP=4). Da preferire.
- KCOMP = 1. L'elemento è composto da due triangoli affiancati sulla diagonale I-K.
- KCOMP = 2. L'elemento è composto da due triangoli affiancati sulla diagonale J-L.
  
- KCOMP = 3. L'elemento è composto da due triangoli affiancati sulla diagonale minore.
- KCOMP = 4. L'elemento è la sovrapposizione di quattro triangoli ottenuti come nei casi KCOMP = 1 e KCOMP = 2. La costruzione dell'elemento comporta circa il doppio del tempo, ma i risultati sono più accurati, poiché gli altri tipi di composizione risentono leggermente della differente orientazione dei triangoli.

Ai campi n. 8, e n. 9 ITYPM e ITYPB indicano rispettivamente il tipo di elemento membranale e flessionale da utilizzare. La libreria Shell62 utilizza una particolare definizione parametrica per gli elementi sia membranali che flessionali, per cui è teoricamente possibile la creazione di infiniti diversi tipi di entrambi e di infinite combinazioni. I parametri sono in numero di 11 per il membranale e di 37 per il flessionale e costituiscono una sorta di DNA dell'elemento. In generale l'attribuzione casuale dei parametri produce elementi con caratteristiche indesiderabili. Per ottenere elementi ad alte prestazioni è necessario imporre il rispetto di condizioni particolari tra i parametri. La "scoperta" di un nuovo elemento è quindi un processo oneroso che esula assolutamente dagli scopi richiesti dall'utente comune, seppur esperto. Questa è la ragione per cui, nella presente release, non è contemplata la assegnazione diretta dei

parametri. Particolari relazioni tra i parametri danno origine a *famiglie* differenti di elementi, dotati di specifiche proprietà. Ad esempio, alcune famiglie sono particolarmente insensibili alla distorsione, altre permettono di ottenere elementi che al tendere a zero dello spessore tendono alla soluzione dell'elemento beam (*morphing*). ITYPM e ITYPB permettono di riprodurre diversi elementi appartenenti a queste famiglie e già noti e "scoperti" da vari autori e utilizzati in vari programmi ad elementi finiti. Alcuni di essi hanno caratteristiche particolarmente notevoli e sono di solito identificati come *High Performance Membrane Elements* e *High Performance Plate Bending Elements*, altri hanno ormai solo un interesse "storico" e sono poco utilizzati. Assegnando ITYPM=0 e ITYPB=0 sono attivati quei tipi di elementi *High-Performance* che, dai test effettuati, sembrano possedere le migliori proprietà generali. Non è detto però che essi siano i migliori in assoluto per ogni applicazione. Ad esempio, se il pre-processor che genera la mesh produce sempre elementi regolari, magari di forma rettangolare, può essere più conveniente l'utilizzo di un determinato tipo o viceversa, un tipo di elemento non perfetto nella forma rettangolare può essere insensibile però alla distorsione. Entro ogni tipo di elemento di libreria e per entrambe le forme membranale e flessionale è inoltre concessa all'utente la variazione di uno dei parametri che sovrintende alla generazione della matrice di rigidità. Una volta scelto l'elemento ottimale per una determinata applicazione, è possibile quindi calibrare e tarare (di solito in intervalli molto stretti e con estrema cautela) il livello di precisione dei risultati (v. campi 12-15). Il programma consente di escludere totalmente la componente membranale o flessionale. Si tenga presente che la parte membranale dell'elemento reagisce alle componenti di forza/momento sul piano e trasmette le sole componenti di spostamento locale  $U_x$ ,  $U_y$ ,  $\theta_z$  mentre la parte flessionale reagisce alle componenti di forza/momento fuori piano e trasmette le sole componenti di spostamento  $U_z$ ,  $\theta_x$ ,  $\theta_y$ . E' possibile combinare in qualunque modo i tipi di elemento membranale e flessionale scelti tra quelli disponibili.

Gli elementi di tipo membranale attivabili attraverso il campo n. 8 sono listati nella tabella seguente. La prima colonna i colori rosso (Ottimo), arancione (Medio) e giallo (Mediocre) forniscono una classifica delle prestazioni. Si noti che assegnando ITYPM=-1 l'elemento shell finale coincide con un elemento esclusivamente flessionale. Tutti i tipi di elemento, tranne il n. 2 e il n. 10, trasmettono la rotazione  $\theta_z$ . Il tipo n. 2 e n. 10 è il triangolo a sforzo e deformazione costante già implementato nel modulo SHELL delle release precedenti alla 9.3. I tipi 1,3,4 possono tutti classificarsi come HPE (*High Performance Elements*) e sono ottenuti con differenti formulazioni di cui la AnDeS è quella più sofisticata e recente. Il grado di libertà di rotazione (*drilling dof*) è aggiunto descrivendo attraverso di esso, con differenti modalità, la deformazione di ciascun lato. Ad esempio, inserendo un nodo intermedio i cui gradi di libertà sono condensati e giungendo ad una matrice di trasformazione che permette il passaggio dall'elemento a 6 nodi a quello a 3 nodi (*retrofitting*). Oppure con opportune funzioni di forma quadratiche comprendenti le rotazioni, come nella formulazione di Allman (tipi 5,6,7). Molti programmi utilizzano la formulazione *Allman Rotation*, ma il comportamento degrada, con aumento di rigidità all'aumentare della distorsione (*locking*). Questo difetto può essere mitigato agendo sul tipo di integrazione numerica. I tipi 5,6,7 differiscono infatti per lo schema di integrazione di volume adottato nel calcolo della matrice di rigidità. Infine, gli elementi HPE nella formulazione AnDeS non transitano neppure attraverso le funzioni di forma degli spostamenti nodali ma piuttosto attraverso la definizione della deformazione del centroide e della variazione che questa subisce nel passaggio ai nodi (*deviatoric strain*). La stessa matrice di rigidità è la somma di una matrice base (*basic stiffness*) e di una matrice di ordine superiore (*high-order stiffness*). Tutti i tipi di elementi membranali della lista sono in effetti ottenuti dall'ANDES template, assegnando opportune sequenze ai parametri. Tuttavia il n.1 è quello costruito per fornire risposte ottimali ai patch test che verificano le proprietà di riprodurre la flessione pura, la insensibilità alla distorsione, ecc. Per maggiori informazioni si veda il Report seguente: *CU-CAS-03-02 - C.A. Felippa - A Study of Optimal Membrane Triangles with Drilling Freedom - Colorado University, Center for Aerospace Structures - February 2003*.

Sigla	ITYPM	$\beta_0$	Descrizione
-	-1	-	L'elemento non possiede la componente membranale
Default	0	(1/2)	Default – E' applicato il tipo 1
Opt	1	(1/2)	Ottimizzato ANDES – Esplicito
CST	2	-	Constant Strain – Costruzione Esplicito
EFF	3	4/9	Extended Free Formulation - Esplicito
FF	4	4/9	Free Formulation - Esplicito
ALL-3I	5	4/9	Allman Rotation – Interior 3-Point Rule - Template
ALL-3M	6	4/9	Allman Rotation – 3-MidPoint Rule - Template
ALL-LS	7	4/9	Allman Rotation – Linear Strain Fitting - Template
LST-Ret	8	1/2	LST-6/12C Retrofitting - Template
Opt	9	(1/2)	Come tipo 1, ma con il Template
CST	10	-	Come tipo 2, ma con il Template

Gli elementi di tipo flessionale attivabili attraverso il campo n. 9 sono listati nella tabella seguente. Si noti che assegnando ITYPB=-1 l'elemento shell finale coincide con un elemento esclusivamente membranale. Gli elementi 0-21 sono ottenuti dallo stesso template, che utilizza l'approccio AnDeS, assegnando opportune sequenze ai 37 parametri. Sono inclusi una gran varietà di elementi presenti in letteratura e largamente usati in diversi programmi FEM, tra cui il noto DKT (*Discrete Kirchhoff Triangle*), utilizzato per default. Al contrario di quanto avviene per l'elemento membranale dove la scelta ricade senza alcun dubbio sull'elemento OPT, per l'elemento flessionale la scelta ottimale è più sfumata e dipende anche dal tipo di applicazione. Ovviamente, utilizzando mesh sempre più fitte e regolari, tutti gli elementi convergono al risultato esatto. In prima colonna i colori rosso (Ottimo), arancione (Medio) e giallo (Mediocre) forniscono una classifica delle prestazioni, per spessori compresi tra 1/10 e 1/20 della dimensione tipica L della piastra. Tutti i tipi, fino al n. 21 sono comunque elementi di *thin-shell*, a piccolo spessore, in cui è trascurata la deformazione a taglio. Rimanendo nell'ambito della teoria *thin-shell*, quando lo spessore è piuttosto elevato, l'elemento DKT è quello che sembra fornire le migliori prestazioni. Quando gli spessori sono più piccoli ( $<1/20 L$ ) le prestazioni possono essere diverse da quelle evidenziate. In tal caso, essendo rispettata a pieno la teoria thin-shell, gli elementi 12-21 possono essere classificati come HPE (*High Performance Elements*). Gli elementi n. 20, n. 21 e n. 4 sembrano fornire i migliori risultati in generale, per mesh comunque distorte, e tipo di carico e vincolo generici. Tuttavia, almeno su test con elementi regolari, il n. 19 è risultato quello che più fedelmente riproduce il risultato "medio" dell'elemento beam equivalente. Non bisogna fare l'errore di voler riprodurre a tutti i costi con un elemento piano il risultato di una beam a due nodi. Si ricordi che nel primo caso i vincoli e i carichi sono introdotti attraverso i nodi d'angolo. Nella beam i carichi e i vincoli sono ricondotti ai nodi che rappresentano macroscopicamente un'intera sezione. L'elemento n. 19 è costruito con parametri rigorosamente calcolati per ottenere un determinato scopo in modo ottimale (il morphing verso la beam). I test eseguiti indicano inoltre altri elementi particolarmente interessanti, non necessariamente HPE, come i tipi n. 1, 3, 4, 12, 13, 15, 16, 17, 18. Per maggiori informazioni si veda il Report seguente: *CUCAS-00-14 - C.A. Felippa – Recent Advances in Finite Element Templates – Colorado University, Center for Aerospace Structures – June 2000.*

Sigla	ITYPB	$\alpha$	Descrizione e Proprietà
-	-1	-	L'elemento non possiede la componente flessionale
Default	0	1	Default – E' applicato il tipo 8
ALR	1	0	KPT – Assumed Linear Rotation – Militello, Felippa - ARI
AQR0	2	0	KPT – Assumed Quadratic Rotation – Mil., Fel. - ARIENO
AQRBE	3	1/√2	KPT – Variante del Tipo 2 – ARIENO+BE
AQR1	4	1	KPT – Variante del Tipo 2 - ARIENO
AVG	5	0	KPT – Average Curvature – Militello, Felippa- ENO
BCIZ0	6	0	Bazeley-Cheung-Irons, Zienkiewicz – BCIZ bonificato
BCIZ1	7	1	Variante del Tipo 6 – No ARI, No ENO
DKT	8	1	Discrete Kirchhoff Triangle – Batoz - ARIENO
FF0	9	0	Free Formulation – Bergan, Felippa - ENO
FF1	10	1	Variante del Tipo 9 - ENO
HCT	11	1	Hsieh-Clough-Tocher – No ARI, No ENO
BTE13	12	1/3	Nuovo – Famiglia BTE – Felippa - ARIENO+BTE
DBE00	13	0	Nuovo – Famiglia DBE – Felippa - ARIENO+DBE
DBE13	14	1/3	Nuovo - Variante del Tipo 13 – ARIENO+DBE
DBE12	15	1/2	Nuovo - Variante del Tipo 13 – ARIENO+DBE
DBEN00	16	0	Nuovo – Famiglia DBEN – Felippa - ARI+DBE, No ENO
DBEN13	17	1/3	Nuovo – Variante Tipo 16 – ARI+DBE, No ENO
DBEN12	18	1/2	Nuovo – Variante Tipo 16 – ARI+DBE, No ENO
DBTE13	19	1/3	Nuovo – Famiglia DBTE – Felippa – ARIENO+DBTE
HCTS	20	1	Nuovo – Derivato da Tipo 11 – Felippa – ARI, No ENO
MDIT1	21	1	Nuovo – Famiglia MDI – Felippa – ARIENO+MDI
DKMT	22	-	Variante a medio spessore del Tipo 8, con taglio fuori piano

L'elemento DKMT n. 22 (Discrete Kirchhoff-Mindlin Triangle) non fa parte del template, ma è invece formulato in modo esplicito attraverso la modifica dell'elemento DKT secondo la teoria di Reissner-Mindlin. E' adatto per piastre moderatamente spesse e include la deformazione per taglio fuori piano. Sebbene esso sia costruito in modo da adattare automaticamente la propria rigidità ai casi di piccolo spessore, è tuttavia consigliabile l'uso degli elementi specifici *thin-shell* per lastre sottili. La deformazione a taglio fuori piano dell'elemento DKMT è sempre lineare.

Se i campi n. 3, 4, 5 sono nulli il programma assume comunque per essi il valore minimo uguale a 1 per default. Entro il gruppo elementi deve essere assegnato almeno un materiale definito per almeno un valore di temperatura (deve sempre essere assegnata almeno una serie di linee B). Deve inoltre essere definita almeno una sezione (deve essere assegnata almeno una linea C). I materiali e le sezioni possono essere assegnati in qualunque numero, indipendentemente da quelli effettivamente utilizzati dagli elementi del gruppo.

Gli elementi del gruppo possono essere basati su fondazione elastica. In questo caso è necessario inserire le linee D che ne definiscono le proprietà. Se il campo n. 6 è nullo le linee D non devono essere incluse. I set di fondazione elastica possono essere assegnati in qualunque numero, indipendentemente da quelli effettivamente utilizzati dagli elementi del gruppo.

Gli elementi del gruppo possono ricevere carichi interni di vario tipo. In questo caso è necessario inserire le linee E, che ne definiscono le proprietà e le linee F che li assegnano agli elementi. Se il campo n. 7 è nullo le linee E e F non devono essere incluse. I set di carico possono essere assegnati in qualunque numero, indipendentemente da quelli effettivamente utilizzati dagli elementi del gruppo.

Se sono contemporaneamente attivate le componenti membranale e flessionale, il programma genera sempre la submatrice di rigidità di accoppiamento. L'elemento è sempre considerato generalmente stratificato, anche quando la sua sezione è omogenea. Anche nell'analisi lineare, la presenza di materiali diversi provoca accoppiamento tra le azioni su piano e fuori piano. Forze agenti sul piano dell'elemento possono quindi generare inflessioni fuori piano e viceversa. Se inoltre il materiale ha comportamento non lineare questi effetti esistono anche se la sezione è inizialmente omogenea.

Gli elementi sono sempre considerati stratificati. Con le linee C che seguiranno è possibile definire vari tipi di sezione. La sezione di default è omogenea, costituita cioè da un unico materiale, ma anch'essa deve essere suddivisa in diversi strati per tener conto del loro differente comportamento quando il materiale entra in campo non lineare. Se il comportamento è lineare e la sezione è omogenea è necessario definire un solo strato per il calcolo preciso delle caratteristiche del materiale. In caso contrario, poiché la variazione di sforzo entro lo strato è lineare, non sarà possibile simulare una risposta non lineare. Maggiore è il numero di strati e maggiore sarà l'accuratezza del risultato. Se la sezione è costituita da

molti strati a piccolo spessore è sufficiente l'approssimazione lineare entro lo spessore dello strato. In caso contrario, se lo spessore dello strato è rilevante, sarà necessario suddividerlo in più strati.

Nell'analisi non lineare i risultati intermedi di sforzo, deformazione e stato del materiale sono sempre calcolati, ad ogni iterazione, in corrispondenza dei punti di integrazione, ubicati sul punto medio di ciascun lato dei triangoli componenti. Inoltre su ognuna di queste posizioni è necessario eseguire l'integrazione su più punti nello spessore. I punti di integrazione nello spessore di ciascuno strato sono sempre due, ubicati sulla faccia inferiore e superiore. In output, per le soluzioni convergenti, è possibile richiedere tutti i risultati entro lo spessore o una parte di essi. Per quanto riguarda l'ubicazione sulla superficie, essi possono essere letti direttamente in corrispondenza delle mezzerie di ciascun lato dell'elemento o viceversa essere estrapolati ai nodi, e sono quindi sempre in numero di 4. Per il triangolo semplice la posizione 4 coincide con la posizione 3 (mezzeria del terzo lato oppure posizione del terzo nodo). Per il quadrilatero i punti di integrazione sono tre per ciascun triangolo componente e il risultato sui 4 punti di mezzeria dei lati è ottenuto eseguendo la media dei valori calcolati sulla stessa posizione.

E' possibile definire un massimo di 98 strati nello spessore. Per ogni strato è necessario conservare lo stato di sforzo e deformazione durante un calcolo non lineare. I tempi di calcolo e la quantità di spazio su disco e in memoria dipendono in misura rilevante dal numero di strati impiegati.

BET0 consente di modificare uno dei parametri del tipo elemento membranale prescelto ed in particolare il coefficiente  $\beta_0$  legato alla componente high-order ( $K_h$ ) della matrice di rigidità nella formulazione AnDeS. La matrice  $K$  è infatti ottenuta come  $K=K_b(\alpha)+K_h(\beta_i)$ , in cui  $\alpha$  e  $\beta_i$  ( $i = 0, 9$ ) sono gli 11 parametri del template, dipendenti dal tipo di elemento prescelto e pre-cablati all'interno del programma.  $\beta_0$  è comunque un parametro particolare, essendo un semplice moltiplicatore di  $K_h$ , e quindi la relazione precedente è in effetti  $K=K_b(\alpha)+\beta_0 \times K_h(\beta_i)$  con ( $i = 1, 9$ ). Il valore tipico è  $\beta_0=4/9$  oppure  $\beta_0=1/2$ , ma il range dei valori ammissibili è compreso tra 0.01 e 0.50. Tuttavia il valore ottimale per l'elemento OPT Andes dipende dal coefficiente di Poisson  $\nu$  ed è  $\beta_0=0.01$  per i materiali incomprimibili con  $\nu$  prossimo a 0.5 mentre viceversa è  $\beta_0=0.5$  se  $\nu=0$ . Inoltre, se il materiale è ortotropo il valore ottimale per  $\beta_0$  è una funzione complicata dei coefficienti della matrice elastica. Se BET0=0 il programma calcola il valore ottimale a seconda delle proprietà del materiale.

ALP è un coefficiente simile a BET0, per l'elemento flessionale. Anche in questo caso esso è uno dei parametri del template che costruisce la matrice di rigidità  $K$  ed in particolare coincide col parametro  $\alpha$  legato alla componente basic  $K_b$ . La matrice  $K$  è ottenuta anche in questo caso come  $K=K_b(\alpha)+K_h(\beta_i)$ , in cui  $\alpha$  e  $\beta_i$  ( $i = 1, 36$ ) sono i 37 parametri del template. Il parametro  $\alpha$  può variare tra  $\alpha=0$  e  $\alpha=1$  e ogni famiglia del template possiede un proprio valore ottimale  $\alpha$ . Nel caso in cui ALP=0 il programma utilizzerà il valore tipico. Tuttavia, poiché una famiglia di elementi può esistere e rispondere in modo ottimale entro un range di valori  $\alpha$ , l'utente ha la possibilità di intervenire per tarare finemente l'elemento alla specifica applicazione modificando il valore del parametro ma restando comunque in prossimità del valore tipico.

Il calcolo numerico degli integrali di volume è effettuato in posizioni prestabilite della superficie e dello spessore. I punti di integrazione nella superficie non coincidono con le posizioni dei nodi. E' ovvio che il comportamento sia in campo lineare che soprattutto in quello non lineare è legato allo stato su questi punti. Mentre la rigidità complessiva dell'elemento e gli spostamenti risultano ben riprodotti, l'estrapolazione dei risultati di sforzo ai nodi introduce quindi delle approssimazioni che in campo non lineare coinvolgono anche la situazione locale del materiale. Nelle zone di forte non linearità è quindi sempre necessario infittire adeguatamente la mesh ed utilizzare i risultati calcolati in corrispondenza dei punti di integrazione, ovvero delle mezzerie dei lati. Le mezzerie dei lati sono infatti ubicate in corrispondenza della posizione di uno o più punti di integrazione.

OUTMNT al campo n. 13 seleziona il gruppo di risultati e la posizione di calcolo delle quantità di output da monitorare, conservate nel file .MNT per una serie di elementi scelti con la linea C8 del modulo SOLVE. Il calcolo con materiale non lineare o con sezioni multistrato può generare una notevole quantità di risultati intermedi. Tuttavia solo 12 quantità per elemento possono trovar posto nel file .MNT. I risultati possono essere calcolati ai nodi o nelle mezzerie dei lati. Il codice OUTMNT è un intero composto da nove cifre, simbolicamente rappresentabile come xxxxyyyz, secondo le regole elencate nella nota "Output Risultati di Elemento" della linea G.

IOPMAT è un flag che seleziona il modo con cui il programma calcola la matrice elastica tangente dei materiali non lineari nel tratto instabile a pendenza negativa. Questo parametro è provvisoriamente assegnato in questa linea dati e si applica quindi al solo elemento Shell62. Nelle future release esso potrebbe essere spostato a livello di struttura. Come noto, durante il calcolo non lineare la matrice di rigidità dell'intera struttura può essere aggiornata ad ogni iterazione, solo all'inizio del substep, o in altre occasioni, a seconda del valore del parametro KALGO della linea C2 di SOLVE. Questo è possibile in

quanto l'algoritmo di soluzione è di tipo incrementale-iterativo e non è necessario che la matrice di rigidezza coincida con la matrice tangente, a patto che sia effettuato un ciclo iterativo sufficiente a garantire le condizioni di equilibrio. I parametri di convergenza e le ampiezze di substep sono quindi maggiormente determinanti se la rigidezza è ricalcolata solo saltuariamente.

Il calcolo di una nuova matrice di rigidezza non significa necessariamente che essa sia il risultato dell'assemblaggio di matrici di rigidezza rigorosamente "tangenti" di tutti gli elementi. Ogni elemento può ricalcolare tale matrice in modo piuttosto arbitrario, anche perché il calcolo della vera matrice tangente potrebbe essere difficoltoso o avere conseguenze sgradevoli o difficoltà di convergenza. Di norma la costruzione della matrice tangente è preferibile in quanto la velocità di convergenza è elevata e la soluzione convergente finale del substep supera nettamente il criterio imposto.

Difficoltà possono aversi nel caso in cui la matrice di rigidezza si modifica a causa del comportamento non lineare del materiale nei tratti instabili, quando si supera il picco di resistenza e le curve  $\sigma$ - $\epsilon$  presentano un modulo tangente negativo. Questa situazione non è fisicamente possibile in campo statico, ma una sua soluzione approssimata può permettere di capire l'evoluzione o la tendenza del comportamento della struttura durante il collasso. Si possono tuttavia presentare situazioni in cui la soluzione diventa problematica a causa, ad esempio, della comparsa di ramificazioni nel percorso della curva carico-spostamento o instabilità numeriche. Vecchio (1989) e altri hanno proposto l'uso di matrici secanti o comunque la modifica dei moduli tangenti e l'utilizzo di moduli nulli nel tratto instabile.

Il Microsap adotta queste tecniche, ma la matrice costitutiva secante si traduce in una bassa velocità di convergenza che ne consiglia l'uso solo dopo il picco. Invece, fino al picco è impiegata la matrice tangente. Per default (IOPMAT=0 o IOPMAT=1) il programma calcolerà le matrici elastiche con i moduli tangenti, anche se questi sono negativi, eventualmente semplificando la matrice in matrice diagonale. Se tuttavia IOPMAT=2 il programma non consentirà la presenza di moduli negativi o nulli, ma li trasformerà in valori leggermente positivi ( $1 \times 10^{-6}$ ). Questo non significa che il materiale è disattivato quando raggiunge il picco di resistenza in quanto sforzi e deformazioni continuano ad essere calcolati secondo il legame costitutivo  $\sigma$ - $\epsilon$  assegnato, anche nel tratto instabile. Con IOPMAT=2 sarà però possibile esaminare il comportamento della struttura solo fino al collasso, ma non oltre.

Per quanto riguarda i materiali implementati, essi sono riassunti nella seguente tabella:

MATTYP	MATPAR(1)	MATPAR(2)	MATPAR(3)	MATPAR(4)	Tipo Materiale
0	-	-	-	-	Lineare elastico simmetrico ortotropo
1	<i>n.punti diagramma <math>\epsilon</math>-<math>\sigma</math></i>	-	-	-	Non lineare elastico ortotropo simmetrico von Mises
9	-	-	-	-	Non lineare simmetrico unidirezionale (Armatura)
10	<i>n.punti diagramma <math>\epsilon</math>-<math>\sigma</math></i>	Sottotipo 0,1,2	-	-	Non lineare ipoelastico non simmetrico Muratura e calcestruzzo generico
11	-	Tipo curva $\sigma$ - $\epsilon$ compressione	Tipo curva $\sigma$ - $\epsilon$ trazione	Tipo dominio di resistenza	Non lineare ipoelastico analitico calcestruzzo e similari

- MATTYP=0. Il materiale è di tipo lineare elastico ortotropo.
- MATTYP=1. Il materiale è a comportamento non lineare elastico: non esistono deformazioni plastiche residue allo scarico. Nel caso in cui il materiale sia scaricato (inversione da  $\epsilon$  crescenti a  $\epsilon$  decrescenti) la curva  $\epsilon$ - $\sigma$  è percorsa al contrario. La grandezza indice della resistenza è la  $\epsilon_{EQV} = \epsilon_{VM}$  (Epsilon equivalente=Epsilon di von Mises) che è una quantità senza segno. Si suppone che la  $\epsilon_{EQV}$  calcolata per lo stato di sforzo composto (generalmente triassiale) produca uno stato di sforzo equivalente a quello del provino caricato per trazione su un solo asse. Il materiale può essere ortotropo, con caratteristiche elastiche differenti lungo gli assi N-S. La matrice elastica non lineare per un qualunque stato di sforzo è ottenuta dalla matrice elastica iniziale (quella calcolata con i parametri della linea B3) moltiplicata per un coefficiente che è inversamente proporzionale al rapporto  $E_{eqv}/E_n$  tra i moduli elastici del diagramma  $\epsilon$ - $\sigma$  e del modulo elastico iniziale in direzione N. In altre parole, il materiale si ammorbidisce o si irrigidisce uniformemente in tutte le direzioni.
- MATTYP=9. Il materiale ha comportamento non lineare, simmetrico per stati di compressione e trazione. Esso reagisce solo lungo la direzione  $\beta$ , e non esistono contrazioni trasversali e scorrimenti

di taglio. La curva  $\varepsilon\text{-}\sigma$  è una bilineare col primo tratto elastico fino a snervamento e secondo tratto incrudente con modulo tangente  $E_t$  eventualmente nullo. Questo tipo di materiale può essere definito solo entro sezioni multistrato. E' tipicamente utilizzato per schematizzare strati di armatura. E' possibile definire più armature con diverse direzioni, eventualmente alla stessa quota (baricentrica).

- MATTYP=10. Il materiale di tipo 10 può essere usato per simulare il comportamento della muratura o del calcestruzzo attraverso la assegnazione di un diagramma uniassiale tabulare  $\sigma\text{-}\varepsilon$  che può distinguere gli stati di compressione da quelli di trazione. Esistono differenti teorie per la modellazione di questi tipi di materiale, tra le quali ad esempio:
  - Modelli non lineari ipoelastici;
  - Modelli plastici;
  - Teorie endocroniche;
  - Microplane, ecc.

Le teorie basate su modelli plastici (utilizzando ad esempio i criteri di Mohr-Coulomb, Drucker-Prager, ecc.) consentono di impiegare lo stesso schema di calcolo comune a molti altri tipi di materiali, modificando solo il criterio di resistenza. La difficoltà consiste nell'associare i risultati sperimentali di resistenza con una reale superficie di snervamento, data la natura fragile dei materiali. Le teorie endocroniche, microplane, continuum damage, ecc. riescono a riprodurre piuttosto fedelmente il reale comportamento, ma risultano eccessivamente complesse e onerose.

I modelli non lineari ipoelastici possono riprodurre in maniera soddisfacente il comportamento del calcestruzzo, della muratura e di materiali similari e sono relativamente semplici e veloci per poter essere implementati in un programma FEM non lineare. Essi risultano i più utilizzati e ne esistono diverse varianti che possono simulare diversi aspetti, come eventuali cicli di carico-scarico, la formazione di piani di frattura, il cedimento per compressione, la presenza di armatura e la differente resistenza per l'effetto di confinamento, aderenza dell'armatura, ecc.

Il materiale è definito ipoplastico se ha la proprietà di comportarsi in modo lineare elastico entro l'intervallo infinitesimo  $d\varepsilon\text{-}d\sigma$  o comunque sufficientemente piccolo. Nel calcolo non lineare le deformazioni nella struttura devono essere introdotte per step iterativi sufficientemente ridotti da percorrere fedelmente la curva  $\varepsilon\text{-}\sigma$  assegnata. Un'altra assunzione fondamentale è il concetto di deformazione uniassiale introdotto da Darwin e Pecknold col quale lo stato di sforzo-deformazione triassiale è disaccoppiato in tre distinte relazioni uniassiali. In pratica, noto lo sforzo in una direzione principale, la deformazione equivalente uniassiale nella stessa direzione è la stessa sia nello stato triassiale che uniassiale.

Il materiale è considerato inizialmente isotropo ed il suo comportamento ortotropo è indotto dal differente grado di deformazione nelle diverse direzioni. Risulta ovvio riferire quindi, ad ogni iterazione, le caratteristiche del materiale agli assi principali in cui le deformazioni o sforzi per taglio sono nulle. In generale le direzioni principali delle deformazioni non coincidono con quelle degli sforzi, ma con una opportuna legge di variazione dei moduli elastici questa caratteristica può essere soddisfatta. In questo caso l'angolo di orientazione  $\beta$  è calcolato e aggiornato automaticamente dal programma durante il calcolo.

Se si ipotizza che il materiale in un determinato punto sia arrivato alla sua resistenza ultima per trazione, la direzione principale 1 coinciderà con la perpendicolare al piano di frattura in quel punto. Da questo istante, il modulo elastico in direzione 1 sarà nullo. In generale, anche prima della rottura la direzione 1 è quella che possiede il valore massimo algebrico di deformazione (o sforzo) principale. A causa della redistribuzione degli sforzi o della variazione di carico esterno l'orientazione del materiale varia continuamente e così anche i valori dei moduli elastici seguiranno le variazioni indotte dalla curva  $\varepsilon\text{-}\sigma$  assegnata.

All'insorgenza della frattura in un punto, gli assi di ortotropia dovrebbero rimanere congelati in queste direzioni per le iterazioni successive. Questo è in effetti il modello con piano di frattura fisso. Esiste un altro modello in cui il piano di frattura è considerato continuamente rotante. Nella realtà altri piani di frattura possono apparire dopo quello iniziale, anche perché fisicamente esiste nella realtà una elevata propensione al propagarsi delle fratture dopo il primo cedimento. Il modello a frattura rotante sembra rispondere meglio al reale comportamento. Esistono anche modelli che tengono conto di più piani di frattura. Il Microsap adotta il modello ipoelastico a frattura rotante.

La curva  $\varepsilon\text{-}\sigma$  per il calcestruzzo è di norma costruita analiticamente, suddividendola tra tratto in compressione e in trazione. I tratti iniziali elastici in compressione e trazione dovrebbero avere la stessa pendenza, coincidente con il modulo elastico iniziale definito nella linea B3. Oltre il limite elastico, il

materiale non perviene generalmente a rottura improvvisa, ma il comportamento può presentare differenti stadi. Ad esempio, il cedimento in compressione può presentare un comportamento più o meno duttile a seconda dell'effetto di confinamento prodotto dalla presenza di staffatura.

Nel caso generale la presenza nella struttura di sforzi non nulli anche nelle altre direzioni provoca una modifica delle curve di resistenza uniassiali. Esistono diversi criteri e norme che codificano l'involuppo delle curve di resistenza per il calcestruzzo. Nelle future release sono previsti diversi modelli per il calcestruzzo, in cui le curve analitiche  $\epsilon$ - $\sigma$  potranno essere tracciate utilizzando differenti combinazioni per le diverse fasi dello stato di cedimento per trazione/compressione e potranno essere applicati differenti criteri di resistenza per stati di sforzo su più assi.

Il materiale tipo 10 è analogo agli altri previsti per il calcestruzzo (tipo 11), con modello ipoelastico a frattura rotante, ma con l'unica differenza costituita dal fatto che la curva  $\epsilon$ - $\sigma$  è assegnata per punti come per il materiale tipo 1 e rimane invariata qualunque siano gli sforzi nelle altre direzioni. Questo modello può quindi rappresentare il comportamento della muratura o delle piastre in cui il carico ha una direzione prevalente. Il dominio di resistenza coincide in pratica con quello di Rankine e per stati biassiali di compressione-compressione produce risultati conservativi, mentre gli stati di compressione-trazione per livelli elevati di compressione possono essere in leggero difetto, se non si adotta una resistenza a trazione sufficientemente cautelativa.

Esistono tre differenti modalità di calcolo della matrice ipoelastica del materiale 10, che danno origine a tre sottotipi (0,1,2) caratterizzati da un grado di semplificazione crescente che consente anche risparmi di tempo di calcolo. Il sottotipo è assegnato con MATPAR(2). Il calcolo più rigoroso (consigliato) è effettuato per default (MATPAR(2)=0). Ad ogni iterazione è calcolato l'incremento di deformazione uniassiale equivalente a partire dalle deformazioni principali e la deformazione totale è ottenuta integrando la deformazione incrementale lungo il percorso di carico. Per ciascuno stato della shell, le deformazioni uniassiali vengono accumulate ad ogni iterazione in modo indipendente dalla deformazione della sezione e dipendono dalle caratteristiche della curva del materiale. Il risultato è un calcolo più rigoroso, ma a spese di una minore velocità di convergenza, che può essere anche 2 volte inferiore a quella del sottotipo 2. Il valore di picco del Fattore di Carico risulta in genere leggermente inferiore a quello che si ottiene con i sottotipi 1 e 2. Nei sottotipi 1 e 2 è effettuata l'ipotesi che le deformazioni uniassiali equivalenti coincidano con i valori correnti delle deformazioni principali. Nei sottotipi 0,1 lo stato di sforzo è calcolato direttamente per rotazione degli sforzi principali ottenuti dalle curve  $\epsilon$ - $\alpha$ . Viceversa, nel sottotipo 2 lo stato di sforzo è calcolato per rotazione della matrice elastica secante ottenuta dalle curve  $\epsilon$ - $\sigma$ . Il calcolo è più rapido ma il valore di picco del fattore di carico risulta leggermente sovrastimato.

- MATTYP=11. Il comportamento di questo materiale è come quello di tipo 10 (con sottotipo 0), ma se ne differenzia per le due caratteristiche seguenti:

- La curva  $\epsilon$ - $\sigma$  è definita in modo parametrico ed è costruita con funzioni analitiche generalmente continue e non attraverso un diagramma di punti a tratti lineari. MATPAR(1) non è usato e la curva è assegnata attraverso una serie di parametri specificati nella seguente linea B4. I parametri sono sufficientemente generali da poter essere utilizzati per la definizione di materiali diversi dal calcestruzzo o dalla muratura. E' possibile selezionare diversi tipi di curve, sia per la compressione (MATPAR(2)) che per la trazione (MATPAR(3)). Inoltre per ciascuna di esse è possibile distinguere il tratto **I** di salita iniziale fino al picco di rottura ed il tratto discendente **II** di post-rottura (softening): per questo MATPAR(1) e MATPAR(2) sono dei codici composti da due cifre. La prima cifra a sinistra seleziona il tratto **I** e la seconda cifra il tratto **II**.
- Al legame costitutivo  $\epsilon$ - $\sigma$  può essere associato un dominio di resistenza biassiale, con cui il programma può modificare automaticamente i livelli di picco (rottura) in una direzione principale a seconda dello stato di sforzo nell'altra direzione principale. Il dominio di resistenza è selezionato con MATPAR(4) (MATPAR(4)=0, 1, 2).

### 3 CONDIZIONI DI CARICO

EdiLus provvede in automatico a creare le condizioni di carico da applicare alla struttura.  
In particolare:

- Carichi permanenti;
- Carichi verticali (variabili);
- Carico da neve;
- Carichi termici;
- Carichi sismici.

Nei carichi permanenti vengono computati il peso proprio della struttura e gli elementi non strutturali (solai, balconi, tamponature) con relativi sovraccarichi di tipo permanente. Nei carichi verticali vengono computati tutti i carichi variabili relativamente alle reali superfici d'influenza dei diversi elementi non strutturali su quelli strutturali.

I carichi termici vengono generati in automatico dal programma una volta definito per i vari elementi finiti il gradiente termico.

Anche i carichi sismici sono generati in automatico dal programma.

Il carico sismico verticale viene generato localmente per i vari elementi una volta settato per essi le seguenti tipologie:

- Membratura orizzontale con luce maggiore di 20 m.
- Struttura di tipo spingente.
- Struttura a sbalzo.
- Membratura non ricadente nelle precedenti tipologie.

EdiLus determina automaticamente gli effetti dell'eccentricità accidentale, quando previsti in funzione della Normativa e del tipo di analisi sismica.

E' presente un'estesa libreria di condizioni di carico predefinite, risulta possibile creare nuove condizioni di carico in modo da modellare qualsiasi tipo di azione esterna di cui il progettista abbia necessità.

### 4 TIPI DI ANALISI

EdiLus, consente l'esecuzione dei seguenti tipi di analisi:

- Analisi Statica Lineare.
- Analisi Lineare Dinamica Modale.
- Analisi Statica Non Lineare.

#### 4.1 Analisi Statica

L'analisi statica è condotta nell'ipotesi di linearità geometrica e di materiale. Per ogni elemento della struttura sussistono le relazioni:

$$[K]_e \{u\}_e = \{F\}_e \quad 1)$$

$$[S]_e \{u\}_e - \{\sigma_o\}_e = \{\sigma\}_e \quad 2)$$

dove:

- $[K]_e$  = matrice di rigidezza dell'elemento
- $\{u\}_e$  = vettore spostamenti e rotazioni nodali dell'elemento
- $\{F\}_e$  = vettore delle forze generalizzate nodali dell'elemento
- $[S]_e$  = matrice sforzi-spostamenti dell'elemento
- $\{\sigma\}_e$  = vettore degli sforzi generalizzati dell'elemento
- $\{\sigma_o\}_e$  = vettore degli sforzi da campo termico

La prima relazione è quella che origina il sistema globale di equazioni risolto nel modulo SOLVE, con le incognite costituite dagli spostamenti dei nodi.

La seconda relazione è quella che permette il calcolo degli sforzi nel modulo STRES, una volta noti gli spostamenti nodali.

$[K]_e$ ,  $[S]_e$ ,  $\{F\}_e$  e  $\{\sigma_o\}_e$  sono costruite nei moduli elementi (BOUND, TRUSS, BEAMX, PLANE, SOLID, SHELL) in base alle coordinate dei nodi assegnate nel modulo INPUT, alla numerazione degli elementi, alle caratteristiche dei materiali e ai carichi di elemento.

Attraverso funzioni di interpolazione, generalmente diverse per i diversi tipi di elemento (funzioni di forma) è possibile descrivere il comportamento elastico in ogni punto solamente attraverso quantità definite in punti discreti, generalmente i nodi degli elementi, ma non necessariamente solo questi. La bontà della soluzione dipende da diversi fattori come:

- Le caratteristiche delle funzioni di forma anche al variare delle coordinate dei nodi dell'elemento.
- Il metodo di integrazione adottato.
- La perdita di precisione dell'algorithmo in generale, dovuto alla forma dell'elemento (singolarità per gli angoli, rapporto tra le lunghezze dei lati, non complanarità dei nodi).
- Le dimensioni assolute dell'elemento in rapporto al gradiente di sforzo locale.
- La vicinanza o meno per l'intera struttura a condizioni di singolarità (presenza di moti rigidi, alti gradienti di rigidezza).
- Lo scostamento dalle ipotesi iniziali di linearità con variazioni differenziali nella matrice di rigidezza e nel vettore dei carichi che non possono più ritenersi costanti (plasticizzazione del materiale, grandi spostamenti con variazione nella geometria dell'elemento e della reale situazione di carico).

Le dimensioni della matrice di rigidezza  $[K]_e$  e del vettore  $\{F\}_e$  dipendono dal numero totale di gradi di libertà dell'elemento, cioè dal numero di nodi e dal numero di gradi di libertà per nodo. Le dimensioni di  $[S]_e$  dipendono anche dal numero di componenti di sforzo richieste.

Per gli elementi di tipo 2 (Beam) le dimensioni di  $[K]_e$  e  $[S]_e$  aumentano a seconda dei gradi di libertà di tipo master/slave utilizzati. Per gli elementi tipo 2, 3, 4, 5, 6 le dimensioni di  $[S]_e$  dipendono dal numero di locazioni nell'elemento in cui è richiesto il calcolo degli sforzi. Il vettore delle forze nodali di elemento  $\{F\}_e$  è il contributo di vari termini, spesso dipendenti dal tipo di elemento. Nel Microsap contribuiscono alla formazione di  $\{F\}_e$  i carichi elencati nella tabella seguente.

Tipo Elemento	Carichi di Elemento
1	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Accelerazione lungo X,Y,Z</li> <li>• Carico termico</li> </ul>
2	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Accelerazione lungo X,Y,Z</li> <li>• Qualunque altro carico sull'elemento ottenuto con la composizione dei diversi carichi base</li> </ul>
3	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Accelerazione lungo X,Y,Z</li> <li>• Pressione sul piano</li> <li>• Carico termico</li> </ul>
4	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Forza centrifuga</li> <li>• Accelerazione sul piano Y,Z</li> <li>• Pressione</li> <li>• Carico termico</li> </ul>
5	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Pressioni sulle facce</li> <li>• Carico termico</li> <li>• Accelerazione lungo X,Y,Z</li> <li>• Forza centrifuga</li> </ul>
6	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Accelerazione lungo X,Y,Z</li> <li>• Forza centrifuga</li> <li>• Pressione normale al piano</li> <li>• Carico dovuto a campo termico sul piano e a gradiente termico lungo lo spessore</li> </ul>
7	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Spostamento e rotazione imposti</li> </ul>

Oltre ai termini sopra elencati entro  $\{F\}_e$  devono intendersi inglobate le reazioni mutue tra gli elementi, che però non sono di fatto considerate poiché svaniscono al momento dell'assemblaggio degli elementi della struttura, e le forze concentrate ai nodi che però nel Microsap non sono assegnate a livello di elemento ma direttamente a livello di struttura, dopo l'assemblaggio. Entro il programma inoltre  $\{F\}_e$  e

$\{\sigma\}$  e sono in realtà delle matrici a 8 colonne, una per ogni caso di carico di elemento A, B, C, D, ..., H. Nel modulo SOLVE le matrici di rigidezza e dei carichi dei vari elementi sono assemblate assieme: con questa operazione sono così imposte le condizioni di congruenza ed equilibrio ai nodi ed è finalmente ottenuto il sistema lineare di equazioni:

$$[K]\{u\} = \{F\} \quad 3)$$

dove:

[K] = matrice di rigidezza della struttura  
 {u} = vettore spostamenti e rotazioni nodali della struttura  
 {F} = vettore forze nodali della struttura

In questa fase {F} riceve il contributo delle forze concentrate ai nodi, che erano state trascurate a livello di elemento. Entro il programma in effetti {u} e {F} sono delle matrici, con tante colonne quante sono le condizioni di carico sulla struttura.

La risoluzione del sistema globale è suddivisa in due fasi distinte:

a) Fattorizzazione della matrice dei coefficienti [K] nella forma:

$$[K] = [L][D][L]^T \quad 4)$$

in cui il fattore [L] è triangolare inferiore e [D] è diagonale.

La matrice [K] è simmetrica e a banda, per cui può essere memorizzata solo la semibanda. Anche [L] conserva questa caratteristica. Entro il programma, la stessa area può essere utilizzata per la memorizzazione di [K], per il fattore [L] in formazione e per [D] che è ospitato sulla diagonale di [L]. La semibanda di [K] o di [L][D] occupa un buffer che è vettorizzato entro il programma, per ragioni di spazio e velocità di calcolo. Se inoltre le dimensioni della matrice superano quelle del buffer il sistema è suddiviso in blocchi.

La fattorizzazione di [K] permette di scrivere il sistema originario come:

$$[L]\{x\} = \{F\} \quad 5)$$

con:

$$\{x\} = [D]\{y\} \quad 6)$$

e:

$$\{y\} = [L]^T \{u\} \quad 7)$$

conduce alla risoluzione di tre sistemi banali in quanto il primo, che consente il calcolo di {x}, può essere affrontato contemporaneamente alla formazione di [L] ed è una semplice sostituzione poiché [L] è triangolare. Gli altri due sistemi sono risolti nella fase successiva di "sostituzione all'indietro". Anche il vettore {x} in formazione può essere ospitato nello stesso buffer che contiene i termini noti {F}.

Sostanzialmente il calcolo di [L] o più esattamente, quello di  $[L]^T$  consiste nel rendere nulli i coefficienti sottostanti la diagonale principale e in tal senso l'algoritmo non è altro che il metodo di eliminazione di Gauss. Anche operativamente la fase di fattorizzazione consiste nella graduale modifica della matrice [K] che diventa [D][L]<sup>T</sup> e di {F} che diventa {x}.

b) Sostituzione all'indietro con:

$$\{x\} = [D][L]^T \{u\} \quad 8)$$

Il calcolo di {u} è ottenuto a partire dall'ultima equazione. L'ultima incognita  $u_n$  è ottenuta

semplicemente da  $x_n/d_{nn}$  e le altre per progressiva sostituzione nelle equazioni che precedono, delle incognite già trovate e dividendo per  $d_{ij}$ . Entro il programma, il vettore  $\{u\}$  in formazione occupa lo stesso buffer di  $\{x\}$ .

La fase di fattorizzazione di  $[K]$  costituisce una tappa obbligata anche durante un'analisi modale e l'analisi sismica presuppone l'esecuzione dell'estrazione modale. Tuttavia in un'analisi modale  $\{F\}$  è tutto nullo. Non esiste quindi alcuna ragione per non effettuare l'analisi statica contemporaneamente ad un'analisi modale o sismica con spettro di risposta. In tal caso, se sono assegnate delle condizioni di carico, in questa fase il programma risolve anche il sistema statico: l'unica operazione, altrimenti non necessaria, che il programma effettua è il calcolo di  $\{x\}$  e la fase b) di sostituzione all'indietro, entrambe di veloce esecuzione.

## 4.2 Analisi Modale

L'estrazione dei modi di vibrare del sistema non smorzato e non forzato, rappresentato dall'equazione di equilibrio:

$$M\ddot{u} + Ku = 0 \quad 9)$$

in cui:

$M\ddot{u}$  sono le forze d'inerzia e  $Ku$  sono le forze elastiche, ottenuta risolvendo il problema ad autovalori:

$$K\Phi = M\Phi\Omega^2 \quad 10)$$

dove:

$\Phi$  = matrice degli auto vettori.

$\Omega^2$  = matrice diagonale degli auto valori.

Nelle ipotesi suddette la forma della soluzione della 9) è infatti:

$$u = U \cdot \sin(\omega t) \quad 9a)$$

dove:

$U$  = vettore delle ampiezze di spostamento.

$\omega$  = pulsazione propria del sistema, da determinarsi con la soluzione della 10).

Generalmente parlando, se nel sistema sono assenti moti rigidi,  $K$  ed  $M$  sono entrambe definite positive, sono dello stesso ordine e hanno la stessa larghezza di banda.

Considerando invece le masse concentrate ai nodi degli elementi, la matrice di massa globale è diagonale. Questa è la schematizzazione adottata nel Microsap. Le matrici di massa di ogni elemento sono costruite nei moduli elementi e possono essere nulle se la densità del materiale è posta uguale a zero. Se l'elemento possiede anche gradi di libertà di rotazione, questi non hanno nessuna massa associata. Per queste due ragioni la matrice globale  $M$  può presentare termini diagonali nulli, ma ciò è consentito dall'algoritmo impiegato nella soluzione del sistema modale.

Esiste un altro modo per inserire masse nel sistema ed è quello di introdurle esplicitamente sui nodi con lo stesso sistema con cui sono assegnati i carichi concentrati. In questo modo è possibile definire sia masse traslanti lungo le tre direzioni globali X,Y,Z, sia componenti rotazionali attorno a questi assi. In ogni caso le masse concentrate ai nodi si aggiungono a quelle eventualmente derivanti dall'assemblaggio delle matrici di massa di elemento. La schematizzazione a masse concentrate con matrice diagonale e semidefinita positiva è una procedura piuttosto comune e giustificata dal fatto che il comportamento dinamico della struttura è più sensibile alle approssimazioni sulle rigidità di quanto non lo sia per le caratteristiche inerziali.

Il metodo di soluzione del problema di autovalori adottati nel Microsap sono quelli noti come "Subspace Iteration" e "Block-Lanczos". La loro scelta trae origine dal fatto che essi sono convenientemente applicabile per sistemi di grandi dimensioni e ben si adattano alla risoluzione a blocchi necessaria su un personal computer. E' inoltre preservata la disposizione a banda delle matrici e la fase di fattorizzazione è eseguita una sola volta.

Generalmente in un problema strutturale dinamico i modi di vibrare possono essere ottenuti come sovrapposizione di pochi modi propri ed il contributo degli altri è trascurabile. Inoltre, nei casi comuni, l'input dinamico attraverserà i campi di frequenza propria più bassi, ma difficilmente interesserà le frequenze più elevate che inoltre sono anche quelle più smorzate. Se si indica con  $p$  il numero di autovettori richiesti, la soluzione può essere ottenuta per iterazione simultanea di  $q$  vettori, con  $q \geq p$ , per una più rapida convergenza.

Indicando in sottoscritto le dimensioni delle matrici, la 10) può anche essere riscritta come:

$$K_{nn} \cdot \Phi_{nq} = M_{nn} \cdot \Phi_{nq} \cdot \Omega_{qq}^2 \quad 11)$$

Sia ora  $G_{nq}$  una matrice di trasformazione che consenta di porre in relazione ogni autovettore a  $n$  dimensioni con uno a gradi di libertà ridotti a  $q$ :

$$\Phi_{nq} = G_{nq} \cdot \Phi_{qq} \quad 12)$$

Sostituendo la 12) nella 11) e premoltiplicando per  $G_{nq}^T$  si ha:

$$G_{nq}^T \cdot K_{nn} \cdot G_{nq} \cdot \Phi_{qq} = G_{nq}^T \cdot M_{nn} \cdot G_{nq} \cdot \Phi_{qq} \cdot \Omega_{qq}^2 \quad 13)$$

ovvero:

$$K_{qq} \cdot \Phi_{qq} = M_{qq} \cdot \Phi_{qq} \cdot \Omega_{qq}^2 \quad 14)$$

con:

$$K_{qq} = G_{nq}^T \cdot K_{nn} \cdot G_{nq} \quad 15)$$

e:

$$M_{qq} = G_{nq}^T \cdot M_{nn} \cdot G_{nq} \quad 16)$$

La trasformazione  $G_{nq}$  conduce quindi dal sistema originario di ordine  $n$  a quello "proiezione" nel sottospazio di ordine  $q$ . La trasformazione  $G_{nq}$  può essere scelta in modo che  $K_{qq}$  sia diagonale. Per le 15) e 16) e per il principio di ortogonalità tra gli autovettori,  $G_{nq}$  viene a coincidere proprio con la matrice  $\Phi_{nq}$  degli autovettori e  $\Phi_{qq}$  è una matrice identità.

Ovviamente  $G_{nq}$  non è nota inizialmente e deve essere scelta in modo appropriato, garantendo almeno che i  $q$  vettori siano linearmente indipendenti. In tal modo può essere innescata una procedura iterativa e se  $\Phi_{nq}$  è ancora solo un'approssimazione ai reali autovettori, una nuova  $G_{nq}$  può essere ottenuta risolvendo il sistema 11) che può essere riscritto come:

$$K_{nn} \cdot G_{nq} = M_{nn} \cdot \Phi_{nq} \cdot \Omega_{qq}^2 \quad 17)$$

Nel Microsap l'intera sequenza si articola nei seguenti step:

- Composizione dei vettori iniziali  $G_{nq}$  secondo una procedura automatica basata sull'esame dei coefficienti di  $K_{nn}$  e  $M_{nn}$  ed eventualmente ai numeri di equazioni base dichiarati dall'utente.
- Calcolo di  $K_{qq}$  e  $M_{qq}$  iniziali con le 15) e le 16).
- Risoluzione del sistema proiezione 14) e calcolo di tutti i suoi autovettori  $\Phi_{qq}$  e autovalori associati  $\Omega_{qq}^2$ . La diagonalizzazione di  $K_{qq}$  e  $M_{qq}$  è affrontata col metodo di Jacobi eseguendo fino ad un massimo di 20 iterazioni, se necessario. L'andamento della diagonalizzazione può essere mostrato su video, se richiesto.

d) Calcolo di  $\Phi_{nq}$  con la 12): se è raggiunta la precisione richiesta o il numero massimo di iterazioni assegnato, la procedura ha termine. Di ogni autovettore è noto solamente il rapporto tra le componenti per cui  $\alpha \Phi$ , con  $\alpha$  un qualunque numero reale, rappresenta la stessa forma modale. Nel Microsap gli autovettori sono normalizzati rispetto alla componente maggiore in valore assoluto.

e) Calcolo di  $X_{nq} = M_{nn} \cdot \Phi_{nq} \cdot \Omega_{qq}^2$

f) Risoluzione del sistema 17) utilizzando la matrice  $K_{nn}$  fattorizzata:

$$(L_{nn}^T \cdot D_{nn} \cdot L_{nn})G_{nq} = Y_{nq}$$

g) Col nuovo valore  $G_{nq}$  sono trovate, con la 15) e 16):

$$K_{qq} = G_{nq}^T \cdot Y_{nq}$$

$$M_{qq} = G_{nq}^T \cdot M_{nn} \cdot G_{nq}$$

h) Ritorno al punto c) per un'altra iterazione.

La risoluzione del sistema 14) deve essere effettuata in memoria centrale così, generalmente la massima dimensione  $q$  è determinata dallo spazio disponibile per allocare  $K_{qq}$ ,  $M_{qq}$ ,  $\Phi_{qq}$  e  $\Omega_{qq}^2$ . Poiché  $K_{qq}$  e  $M_{qq}$  sono simmetriche, di esse è registrata solo la parte superiore, compresa la diagonale ed inoltre  $\Omega_{qq}^2$  è diagonale. Nel Microsap un'area di 8190 locazioni è riservata per contenere  $\Phi_{qq}$  e  $\Omega_{qq}^2$ , mentre un'altra area delle stesse dimensioni contiene  $K_{qq}$  e  $M_{qq}$ . Deve perciò essere:

$$q^2 + q \leq 8190$$

cioè la dimensione del sottospazio  $n$  non può essere maggiore di 90.

Entro i vari step le stesse aree di memoria sono condivise da altre quantità. Nel passo f), ad esempio essa sarà riservata per contenere i blocchi della matrice, fattorizzata entro SOLVE, che transitano in memoria durante la soluzione del sistema.

Quando  $q = n$  il sistema proiezione risolto al punto c) coincide con quello completo: in questo caso particolare la procedura termina sempre al punto d) alla prima iterazione e si riduce al metodo di Jacobi applicato per trovare tutte le frequenze proprie del sistema. L'analisi modale può eventualmente essere condotta su un corpo libero, dotato cioè di moti rigidi. Tale situazione può essere simulata sopprimendo la singolarità con una serie di supporti elastici (elementi Boundary) dotati di piccola rigidità.

### 4.3 Analisi Statica Non Lineare

Esistono diversi tipi di non linearità che possono essere considerate nei calcoli strutturali. Ad esempio:

- Non linearità di materiale assegnata attraverso curve sforzo-deformazione. Le curve possono essere anche diverse per trazione e compressione o mancanti (materiale resistente solo a trazione e/o a compressione).
- Non linearità nel comportamento dell'elemento. Ad esempio un elemento monodimensionale potrebbe assumere tre stati: reagente a sola trazione, non reagente, reagente a sola compressione.
- Grandi spostamenti, piccole rotazioni e piccole deformazioni (Updated Lagrangian).
- Stress-stiffening (non linearità geometrica).

In EdiLus si prende in considerazione la non linearità di materiale.

La risoluzione di un sistema strutturale in analisi lineare è relativamente semplice: caricando con una forza esterna  $F$  assiale un'asta, di sezione  $A$  e lunghezza  $L$ , costituita da materiale per cui valga sempre la relazione  $\sigma = E \cdot \varepsilon$  ( $E$  = modulo elastico normale costante ed  $\varepsilon$  = deformazione unitaria), la soluzione è immediata.

Infatti, detta  $R$  ( $= E \cdot A / L$ ) la rigidità assiale dell'asta, si utilizza la seguente equazione:

$$R \cdot \delta = F \quad 1)$$

da cui lo spostamento dell'asta  $\delta = F/R$ .

Ad es. per:  $F = 100000$ ,  $E = 1000$ ,  $A = 1000$  e  $L = 10$ , si ottiene:

$$\delta = \frac{100000 \cdot 10}{1000 \cdot 1000} = 1 \quad \Rightarrow \quad \text{da cui si ricava} \quad \Rightarrow \quad \varepsilon = \frac{\delta}{L} = \frac{1}{10} = 0.1.$$

Se quindi si entra nel diagramma (lineare)  $\sigma - \varepsilon$  con  $\varepsilon = 0.1$ , si ottiene, per l'appunto:

$$\sigma = E \cdot \varepsilon = 1000 \cdot 0.1 = 100.$$

Naturalmente si sarebbe giunti al medesimo risultato applicando direttamente

$$\sigma = F / A .$$

Ciò è però vero solo in casi semplici come quello illustrato, mentre in realtà è sempre necessario passare per la formulazione che prevede la costruzione della matrice di rigidità.

Se il materiale non ha un comportamento lineare non è possibile un calcolo diretto ma occorre effettuare un calcolo iterativo.

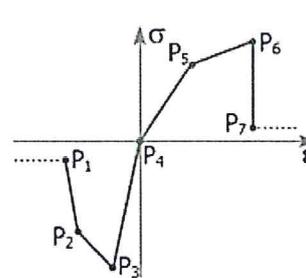
In EdiLus il comportamento di un materiale viene descritto dal diagramma, che ne rappresenta il cosiddetto legame costitutivo.

Nel caso più generale valgono le seguenti considerazioni:

a) I punti ( $\sigma - \varepsilon$ ) del diagramma vanno assegnati in ordine crescente di deformazione, quindi:

$$\varepsilon_1 \leq \varepsilon_2 \leq \varepsilon_3 \leq \dots$$

Se la deformazione è rappresentata sull'asse delle ascisse, il diagramma viene tracciato sul primo quadrante ( $\varepsilon \geq 0$  e  $\sigma \geq 0$ ) e sul terzo quadrante ( $\varepsilon \leq 0$  e  $\sigma \leq 0$ ).



b) Deformazioni positive originano sforzi positivi (trazione). Viceversa, deformazioni negative originano sforzi negativi (compressione). Un punto del diagramma coincide con l'origine, ovvero:

$$\varepsilon = 0 \text{ e } \sigma = 0.$$

- c) Sono gestiti correttamente i casi di materiali non resistenti a trazione (assenza di punti nel 1° quadrante) o non resistenti a compressione (assenza di punti nel 3° quadrante).
- d) Il diagramma ( $\sigma - \varepsilon$ ) è ottenuto congiungendo con tratti rettilinei i punti assegnati. Durante il calcolo non lineare, per trovare il valore di  $\sigma$  corrispondente al valore di  $\varepsilon$  corrente, si interpola linearmente tra i due punti che racchiudono  $\varepsilon$ . Se  $\varepsilon$  cade esternamente agli estremi, il valore di  $\sigma$  è uguale al valore dell'estremo, cioè il diagramma continua con pendenza nulla oltre gli estremi.
- e) Il valore della pendenza  $E_t = d\sigma/d\varepsilon$ , letto in corrispondenza del valore corrente di deformazione  $\varepsilon$ , è il Modulo Tangente del materiale che viene utilizzato per calcolare la matrice di rigidità tangente. Il modulo tangente può essere negativo (nell'analisi non lineare non è richiesto che la matrice di rigidità della struttura sia definita positiva a patto di utilizzare un opportuno metodo di soluzione che contempli questa evenienza).

Ipotizziamo un materiale col seguente comportamento:

- 1) per  $\varepsilon \leq 0.05$  è linearmente elastico con legge  $\sigma = 1000 \cdot \varepsilon$ .
- 2) per  $\varepsilon > 0.05$  è linearmente elastico, ma con legge  $\sigma = 500 \cdot \varepsilon$ .

Nel caso precedentemente esaminato risulta evidente che il procedimento prima seguito non sia più valido, in quanto la rigidità ( $E \cdot A/L$ ) non è più un valore univoco, ma dipende dalle deformazioni del materiale che, a loro volta dipendono dall'entità della forza esterna. Il sistema dovrà allora risolversi iterativamente con una procedura del genere:

- 1) Si applica inizialmente solo una parte della forza esterna, ad esempio il 20%. Sia 20.000 N la forza applicata.
- 2) Si risolve il sistema (1), utilizzando il valore iniziale di  $E (= 1000)$ .
- 3) Si calcola:

$$\delta = \frac{20000 \cdot 10}{1000 \cdot 1000} = 0.2.$$

- 4) Si controlla che, con lo spostamento trovato, le forze che nascono nell'asta (beam) siano pari a 20000 N:

$$5) \quad \varepsilon = \delta/L = 0.2/10 = 0.02, \text{ da cui } \Rightarrow \sigma = 1000 \cdot 0.02 = 20.$$

pertanto, la forza interna  $F_i$  esplicata dal beam è pari a

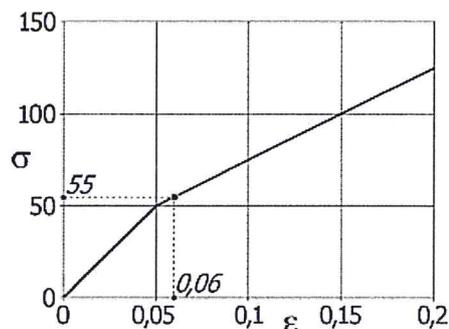
$$F_i = \sigma \cdot A = 20 \cdot 1000 = 20000.$$

Quindi, per una forza esterna pari a 20000 N, effettivamente l'asta è in grado di esplicare una reazione interna pari a 20000. In questo caso si dice che la soluzione è convergente.

- 6) Si incrementa la forza esterna a 40000 N e si riefettuano i punti 2) 3) e 4). È facile verificare che, allo spostamento  $\delta = 0.4$ , corrisponde una  $\sigma = 40$  e, quindi, la forza interna  $F_i = 40000$ . Il sistema è ancora equilibrato, quindi la soluzione è convergente.
- 7) Si incrementa la forza esterna a 60000 N. La soluzione di primo tentativo è  $\delta = 0.6 \Rightarrow \varepsilon = 0.06$ . Poiché  $\varepsilon > 0.05$ , non si può semplicemente calcolare  $\sigma = \varepsilon \cdot E$ , ma occorrerà leggerla sul diagramma ( $\sigma - \varepsilon$ ) del materiale in corrispondenza del punto  $\varepsilon = 0.06 \Rightarrow \sigma = 55$ . Moltiplicando il valore di tale  $\sigma$  per l'area  $A$ , si risale alla nuova forza interna che sarà pari a  $F_i = 55 \cdot 1000 = 55000$  N. Valore sensibilmente diverso da 60000N.
- 8) Ciò non significa che l'asta non è in grado di resistere a 60.000 N, ma che il tentativo effettuato (con  $E = 1000$ ) non è convergente.

Si sceglie quindi un valore più basso di E a partire proprio dalla soluzione ottenuta con le forze interne; se infatti le forze interne sono pari a 55000 N, la  $\sigma$  è pari a  $55000/1000 = 55$ .

Dividendo 55 per la  $\varepsilon$  ottenuta nel precedente tentativo (0,06) si ottiene un nuovo valore del modulo elastico  $E = 916.67$ .



- 9) Con questo valore si reiterano i calcoli fino a raggiungere (se esiste) la soluzione con il grado di precisione desiderato; si riportano i calcoli effettuati nella tabella seguente:

$F_e$	$E_i$	A	L	R	$\delta$	$\varepsilon$	$F_i$	$E_f$
20.000 N	1000.00	1000.00	10.00	100000.00	0.20	0.0200	20000.00	1000.00
40.000 N	1000.00	1000.00	10.00	100000.00	0.40	0.0400	40000.00	1000.00
60.000 N	1000.00	1000.00	10.00	100000.00	0.60	0.0600	55000.00	916.67
60.000 N	916.67	1000.00	10.00	91666.67	0.65	0.0655	57727.27	881.94
60.000 N	881.94	1000.00	10.00	88194.44	0.68	0.0680	59015.75	867.48
60.000 N	867.48	1000.00	10.00	86747.69	0.69	0.0692	59583.06	861.45
60.000 N	861.45	1000.00	10.00	86144.87	0.70	0.0697	59825.06	858.94
60.000 N	858.94	1000.00	10.00	85893.70	0.70	0.0699	59926.89	857.89
60.000 N	857.89	1000.00	10.00	85789.04	0.70	0.0699	59969.50	857.45
60.000 N	857.45	1000.00	10.00	85745.43	0.70	0.0700	59987.29	857.27
60.000 N	857.27	1000.00	10.00	85727.26	0.70	0.0700	59994.70	857.20
60.000 N	857.20	1000.00	10.00	85719.69	0.70	0.0700	59997.79	857.17

In essa sono riportati:

$F_e$  = Forza Esterna applicata.

$E_i$  = Modulo Elastico di tentativo per la costruzione dell'equazione (1).

A = Area dell'elemento Beam.

L = Lunghezza dell'elemento Beam.

R = Rigidezza dell'elemento Beam nella generica Iterazione.

$\delta$  = Spostamento trovato in corrispondenza di  $F_e$ , pari a  $F_e / (E \cdot A / L)$ .

$\varepsilon$  = deformazione corrispondente a  $d$ , pari a  $\delta/L$ .

$F_i$  = Forza esplicita dall'elemento Beam per effetto della deformazione  $\varepsilon$ ; in corrispondenza di  $\varepsilon$  si legge, sul diagramma ( $\sigma - \varepsilon$ ), il valore di  $\sigma$ , quindi si moltiplica tale valore per A.

Si vede come man mano vi sia una convergenza tra  $F_e$  e  $F_i$ ; quando la differenza tra i due valori è trascurabile, si può ritenere che la soluzione per quel valore di  $F_e$  sia stata trovata e, quindi, si può passare ad un successivo incremento di carico (portando  $F_e$  a 80000 N).

- 10) Si effettuano tutte le calcolazioni incrementando  $F_e$  fino a 100000 N; i risultati vengono riportati nella tabella seguente:

$F_e$	$E_i$	A	L	R	$\delta$	$\varepsilon$	$F_i$	$E_f$
80.000 N	857.17	1000.00	10.00	85716.54	0.93	0.0933	71665.44	767.86
80.000 N	767.86	1000.00	10.00	76786.42	1.04	0.1042	77092.55	739.96
80.000 N	739.96	1000.00	10.00	73995.76	1.08	0.1081	79057.15	731.24
80.000 N	731.24	1000.00	10.00	73123.67	1.09	0.1094	79701.85	728.51
80.000 N	728.51	1000.00	10.00	72851.15	1.10	0.1098	79906.48	727.66
80.000 N	727.66	1000.00	10.00	72765.98	1.10	0.1099	79970.74	727.39
80.000 N	727.39	1000.00	10.00	72739.37	1.10	0.1100	79990.85	727.31
80.000 N	727.31	1000.00	10.00	72731.05	1.10	0.1100	79997.14	727.28
100.000 N	727.28	1000.00	10.00	72728.45	1.37	0.1375	93748.88	681.82
100.000 N	681.82	1000.00	10.00	68182.11	1.47	0.1467	98333.02	670.46
100.000 N	670.46	1000.00	10.00	67045.53	1.49	0.1492	99576.19	667.61
100.000 N	667.61	1000.00	10.00	66761.38	1.50	0.1498	99893.60	666.90
100.000 N	666.90	1000.00	10.00	66690.35	1.50	0.1499	99973.37	666.73
100.000 N	666.73	1000.00	10.00	66672.59	1.50	0.1500	99993.34	666.68
100.000 N	666.68	1000.00	10.00	66668.15	1.50	0.1500	99998.34	666.67

Si noti come il primo tentativo per 80000 N sia stato effettuato con i valori trovati alla fine dello Step in cui  $F_e = 60000$  N. Si noti inoltre che la soluzione trovata comporta un allungamento dell'asta pari a 1.5 volte quella ottenuta per l'analogia asta a comportamento elastico lineare. Ciò evidenzia chiaramente come un materiale le cui caratteristiche degradino all'aumentare della deformazione, abbia bisogno di maggiori spostamenti per contrastare le sollecitazioni esterne.

Non è detto che sia sempre possibile trovare una soluzione equilibrata.

Nell'esempio illustrato ciò è dovuto all'aver ipotizzato un comportamento indefinitamente plastico e incoerente;

"indefinitamente" in quanto non è stato posto limite alle deformazioni che il materiale può sopportare (per  $\varepsilon = 10 \Rightarrow \sigma = 5000$ );

"incoerente" in quanto si è ipotizzato che, al termine della fase elastica, la tensione continui ad aumentare all'aumentare delle deformazioni, sia pure con pendenza dimezzata.

Il materiale potrebbe avere, come per i comuni materiali da costruzione, una deformazione oltre la quale la resistenza non cresce più, o addirittura decresce, o si annulla del tutto.

Se si ipotizza il seguente comportamento:

- 1) per  $\varepsilon \leq 0.05$  è linearmente elastico con legge  $\sigma = 1000 \cdot \varepsilon$ ;
- 2) per  $0.05 < \varepsilon \leq 0.1$  è linearmente elastico, ma con legge  $\sigma = 500 \cdot \varepsilon$ ;
- 3) per  $\varepsilon > 0.1$  la tensione è nulla.

Nella successiva tabella si riportano i risultati del calcolo per questo comportamento del materiale:

$F_e$	$E_i$	A	L	R	$\delta$	$\varepsilon$	$F_i$	$E_f$
20.000 N	1000.00	1000.00	10.00	100000.00	0.2000	0.0200	20000.00	1000.00
40.000 N	1000.00	1000.00	10.00	100000.00	0.4000	0.0400	40000.00	1000.00
60.000 N	1000.00	1000.00	10.00	100000.00	0.6000	0.0600	55000.00	916.67
60.000 N	916.67	1000.00	10.00	91666.67	0.6545	0.0655	57727.27	881.94
60.000 N	881.94	1000.00	10.00	88194.44	0.6803	0.0680	59015.75	867.48
60.000 N	867.48	1000.00	10.00	86747.69	0.6917	0.0692	59583.06	861.45
60.000 N	861.45	1000.00	10.00	86144.87	0.6965	0.0697	59825.06	858.94
60.000 N	858.94	1000.00	10.00	85893.70	0.6985	0.0699	59926.89	857.89
60.000 N	857.89	1000.00	10.00	85789.04	0.6994	0.0699	59969.50	857.45
60.000 N	857.45	1000.00	10.00	85745.43	0.6997	0.0700	59987.29	857.27
60.000 N	857.27	1000.00	10.00	85727.26	0.6999	0.0700	59994.70	857.20
80.000 N	857.20	1000.00	10.00	85719.69	0.9333	0.0933	71663.72	767.87
80.000 N	767.87	1000.00	10.00	76787.40	1.0418	0.1000	75000.00	750.00
80.000 N	750.00	1000.00	10.00	75000.00	1.0667	0.1000	75000.00	750.00
70.000 N	750.00	1000.00	10.00	75000.00	0.9333	0.0933	71666.67	767.86
70.000 N	767.86	1000.00	10.00	76785.71	0.9116	0.0912	70581.40	774.23
70.000 N	774.23	1000.00	10.00	77423.47	0.9041	0.0904	70205.93	776.51
70.000 N	776.51	1000.00	10.00	77651.24	0.9015	0.0901	70073.33	777.33
70.000 N	777.33	1000.00	10.00	77732.59	0.9005	0.0901	70026.16	777.62
70.000 N	777.62	1000.00	10.00	77761.64	0.9002	0.0900	70009.34	777.72
77.000 N	777.72	1000.00	10.00	77772.01	0.9901	0.0990	74503.67	752.51
77.000 N	752.51	1000.00	10.00	75250.65	1.0232	0.1000	75000.00	750.00
77.000 N	750.00	1000.00	10.00	75000.00	1.0267	0.1000	75000.00	750.00
73.500 N	750.00	1000.00	10.00	75000.00	0.9800	0.0980	74000.00	755.10
73.500 N	755.10	1000.00	10.00	75510.20	0.9734	0.0973	73668.92	756.84
73.500 N	756.84	1000.00	10.00	75683.74	0.9711	0.0971	73557.32	757.43
73.500 N	757.43	1000.00	10.00	75742.77	0.9704	0.0970	73519.48	757.63

Si pone l'attenzione su quanto segue:

- 1) In corrispondenza di  $F_e = 80000$  non si riesce a trovare  $F_e = F_i$ ; al momento è ipotizzabile che 80000 N sia un valore che eccede le capacità dell'asta.
- 2) È comunque indispensabile effettuare qualche altro tentativo per vedere se la struttura sia comunque in grado di resistere ad un valore maggiore di 60000 N. Ipotizzando 70000 N si nota che si riesce a trovare l'equilibrio fra forze esterne ed interne (la struttura resiste a tale sollecitazione).
- 3) Incrementando a 77000 N il calcolo non converge (il valore eccede la capacità dell'asta).
- 4) Si incrementa a 73500 N e si nota che  $F_e = F_i$ , ossia l'equilibrio fra forze esterne ed interne viene raggiunto. Quindi si può affermare che l'asta resiste almeno a 73500 N.
- 5) In questo semplice esempio iterando i calcoli è facile vedere come il valore ultimo di  $F_e$  che l'asta è in grado di "sopportare" è pari a 75000 N.

In questo esempio sono presenti tutti gli elementi per poter ora comprendere le modalità di risoluzione di un sistema non lineare.

Per riepilogare e agganciarci ai parametri presenti in EdiLus si introduce la seguente terminologia:

## Step di Carico

Uno **step** di carico è una configurazione di carico per la quale è assolutamente richiesta la soluzione (nell'esempio 100000 N). Nell'analisi lineare i diversi step di carico sono anche chiamati "condizioni di carico della struttura" e partono tutti dalla configurazione scarica. Nell'analisi non lineare, nei diversi step di carico, i carichi si cumulano. E' quindi importante la sequenza con cui i carichi vengono introdotti nei diversi step.

Ad esempio, nell'analisi statica di un edificio in muratura il primo step può essere costituito dai soli carichi accidentali e peso proprio, che dovrebbe rimanere in campo lineare. Il secondo step potrebbe essere costituito da un sistema di carichi nodali laterali assegnati nella configurazione di massimo.

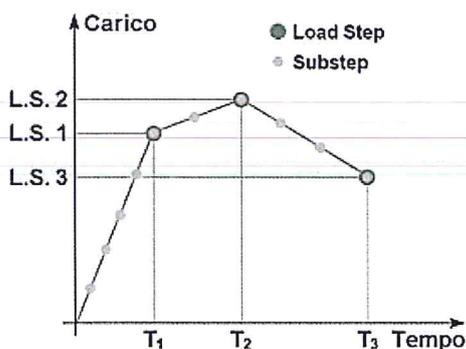
## Substep

I **substep** sono punti intermedi entro lo step corrente nei quali è ottenuta la soluzione (nel nostro esempio partiamo da 20000 N). Queste soluzioni intermedie sono calcolate introducendo il nuovo carico gradualmente in modo tale da ottenere un risultato accurato a fine step.

Le soluzioni ottenute nei substep sono equilibrate e valide a tutti gli effetti; è solo sufficiente conoscere a quale livello di carico  $\lambda$  esse corrispondono. Valgono le relazioni:

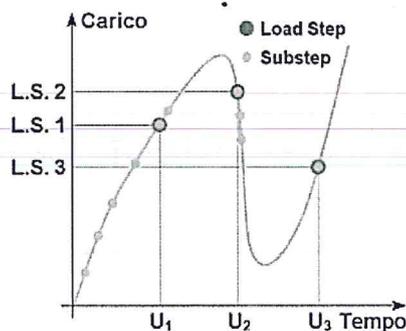
$$F(t) = F(T_{i-1}) + \lambda[F(T_i) - F(T_{i-1})] \quad \lambda = \frac{F(t) - F(T_{i-1})}{F(T_i) - F(T_{i-1})} = \frac{t - T_{i-1}}{T_i - T_{i-1}}$$

in cui  $F(t)$  è il valore del carico in corrispondenza della fine del substep.  $F(T_{i-1})$  è il livello di carico assegnato allo step precedente e  $F(T_i)$  è il livello di carico assegnato allo step corrente.  $\lambda$  è il fattore di incremento di carico nello step corrente ed è sempre posto = 0 all'inizio ed = 1 alla fine dello step. In EdiLus l'ultimo step può essere estrapolato per valori  $\lambda > 1$ .



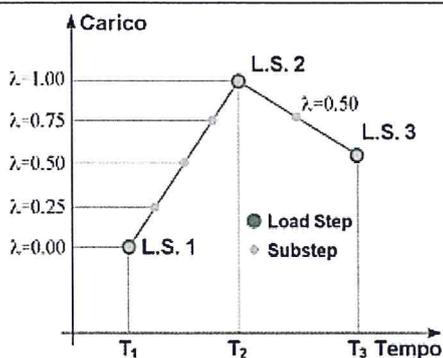
Load Step e Substep

FIGURA 1



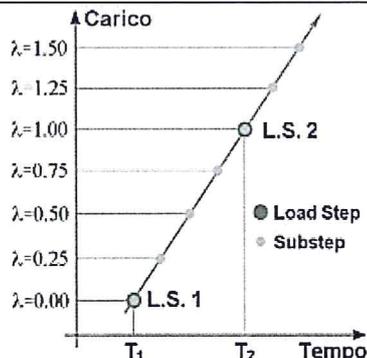
Corrispondenti Soluzioni nella Curva Carichi-Spostamenti

FIGURA 2



Substep e Fattori di Carico

FIGURA 3



Continuazione Ultimo Load Step per  $\lambda > 1$

FIGURA 4

Nella figura 1 è rappresentata la curva di carico con 3 load step (cerchi rossi). Il primo step è suddiviso in 5 substep (cerchi verdi), il secondo in 2 substep e il terzo in 3 substep, per un totale di 10 soluzioni convergenti (equilibrate), che rappresentano altrettanti punti della curva Carichi-Spostamenti (seconda figura).

La curva presenta un punto limite di instabilità e un minimo; all'aumentare dello spostamento e, a seconda dei parametri di soluzione forniti (ampiezza substep, criteri di convergenza, ecc.) per gli stessi livelli di carico, possono essere trovate le soluzioni sul secondo o sul terzo ramo.

Se il carico del load step n. 3 fosse maggiore di quello del load step n. 2, le soluzioni verrebbero trovate sul terzo ramo.

Le figure 3 e 4 mostrano la relazione di proporzionalità tra substep e fattori di carico. Il fattore di carico è nullo all'inizio di ogni nuovo step e unitario alla fine di ogni step, quando l'introduzione del nuovo livello di carico è completata. Nella figura 4, tuttavia, il carico dello step è esteso oltre il valore assegnato, per fattori di carico maggiori di 1.

## Tolleranza

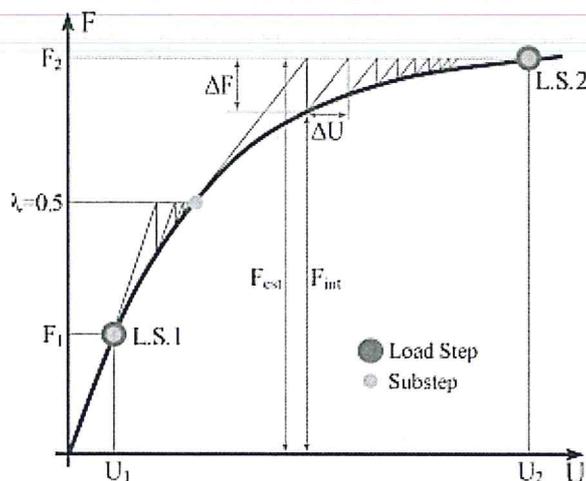
La tolleranza è la differenza tra  $F_e$  e  $F_i$  che si è disposti ad accettare affinché una soluzione venga ritenuta convergente.

## Iterazioni di Equilibrio

Le iterazioni di equilibrio sono anch'esse soluzioni intermedie calcolate in corrispondenza del livello di carico finale del substep [quindi per lo stesso livello di carico  $F(t)$ ], fino ad ottenere la soluzione convergente del substep.

Questo ciclo correttivo si rende necessario poiché le soluzioni sono comunque lineari e il cammino seguito si discosterebbe progressivamente dalla reale curva caratteristica forze-spostamenti non lineare della struttura, anche utilizzando passi molto piccoli tra i substep ed aggiornando continuamente la matrice di rigidità.

Ad ogni iterazione è quindi calcolata la differenza  $\Delta F$  tra forze esterne assegnate e forze interne indotte negli elementi. Tale differenza è quindi applicata nell'iterazione successiva e ridistribuita finché essa non raggiunge un valore trascurabile. La presenza del ciclo iterativo di equilibrio fa sì che la convergenza possa essere raggiunta utilizzando una rigidità anche diversa da quella che la struttura effettivamente possiede nel punto di calcolo (v. figura).



Esempio di Soluzione Iterativa del Load Step n.2 con Modified Newton-Raphson e Due Substep ( $D_{Lamb} = 0.5$ )

EdiLus, essendo una procedura automatica, possiede una serie di parametri su cui intervenire per migliorare la convergenza, come ad es., solo per citarne alcuni:

**$D_{Lamb}$  (incremento nominale del fattore di carico tra i substep)** con cui è possibile fissare il valore iniziale di un SubStep.

**$D_{Lmin}$  (Minimo incremento di fattore di carico)**, con cui si fissa un valore minimo al disotto del quale non si vuole scendere per l'ampiezza del SubStep.

**EpsF (Tolleranza Forze x Convergenza)** e **EpsM (Tolleranza Momenti x Convergenza)**, rappresentano le tolleranze affinché un SubStep venga considerato convergente.

Ma ve ne sono molti altri.

Si tenga infine presente che il solutore di EdiLus, il MicroSap Tsys, risolve le strutture in murature in regime non lineare discretizzandole con elementi shell, pertanto, come tutti i solutori agli elementi finiti, è sensibile alla dimensione media della mesh utilizzata per gli elementi shell.

## 5 PROGETTO E VERIFICA DEGLI ELEMENTI STRUTTURALI

Al termine del calcolo delle sollecitazioni, EdiLus procede in automatico al progetto e alla verifica delle armature degli elementi strutturali.

Il dimensionamento delle membrature allo SLU avviene col seguente procedimento:

1. si costruiscono le combinazioni in base al D.M. 14.01.2008, ottenendo un insieme di sollecitazioni;
2. si combinano tali sollecitazioni con quelle dovute alla azione del sisma (in base al D.M. 14.01.2008);
3. per sollecitazioni semplici (flessione retta, taglio, torsione) si individuano i valori minimo e massimo con cui progettare o verificare l'elemento considerato; per sollecitazioni composte (pressoflessione retta/deviata) vengono eseguite le verifiche per tutte le possibili combinazioni e solo a seguito di ciò si individua quella che ha originato il minimo coefficiente di sicurezza.

Illustriamo in dettaglio il procedimento seguito per i pilastri, che sono sollecitati sempre in regime di pressoflessione deviata, e per le travi per le quali non è possibile semiprogettare a pressoflessione retta:

per tutte le terne  $M_x$ ,  $M_y$ ,  $N$ , individuate secondo la modalità precedentemente illustrata, si calcola il coefficiente di sicurezza con un procedimento iterativo in base all'armatura adottata; se per almeno una di queste terne esso è inferiore all'unità, si incrementa l'armatura variando il diametro delle barre utilizzate e/o il numero delle stesse in maniera iterativa fino a quando il coefficiente di sicurezza risulta maggiore o al più uguale all'unità per tutte le terne considerate.

Nei tabulati di calcolo, per brevità, non potendo riportare una così grossa mole di dati, si riporta la terna  $M_x$ ,  $M_y$ ,  $N$  che ha dato luogo al minimo coefficiente di sicurezza. Ma è possibile esportare in un file formato ".CSV" (formato che può essere aperto e gestito con Microsoft Excel), tutte le sei caratteristiche delle sollecitazioni per ogni combinazione di carico, per ciascuna sezione di ogni singolo elemento. In questo modo si possono visualizzare tutte le terne  $M_x$ ,  $M_y$ ,  $N$  (presso flessione deviata) o le coppie  $M$ ,  $N$  (presso flessione retta) con relativo coefficiente di sicurezza.

Una volta semiprogettate le armature allo SLU, si procede alla verifica delle sezioni allo Stato Limite di Esercizio con le sollecitazioni derivanti dalle combinazioni rare, frequenti e quasi permanenti; se necessario, le armature vengono integrate per far rientrare le tensioni e la eventuale fessurazione entro i massimi valori previsti dalla norma.

---

# CASI PROVA

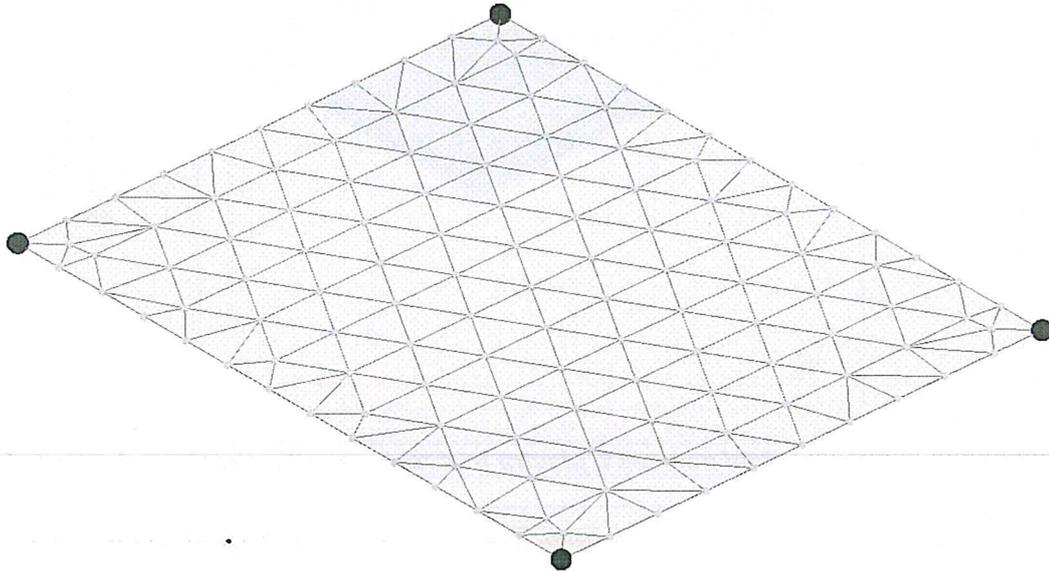
---

## 1 - Test di Validazione n.1

Titolo: **Lastra rettangolare in cemento armato – calcolo spostamenti e tensioni.**

Riferimento: **Odone Belluzzi – "Scienza delle Costruzioni Vol. 3".**

Il file di EdiLus-CA è **Soletta\_1202\_159.EDL.**



**Modello agli elementi finiti della soletta**

### DATI:

Dimensioni lastra 6,00 x 4,80 m, spessore 20cm, appoggiata ai bordi  
Materiale: c.a. con  $E = 20000 \text{ N/mm}^2$  e coefficiente di Poisson  $\nu = 0,1$

I risultati teorici forniscono i seguenti valori:

Spostamento al centro = 0,189 cm

Tensione normale in direzione x =  $\frac{6 \cdot 1098,5}{100 \cdot 20^2} = 0,164775 \text{ Kg/cm}^2 = 1,64775 \text{ N/mm}^2$

Tensione normale in direzione y =  $\frac{6 \cdot 717}{100 \cdot 20^2} = 0,10755 \text{ Kg/cm}^2 = 1,0755 \text{ N/mm}^2$

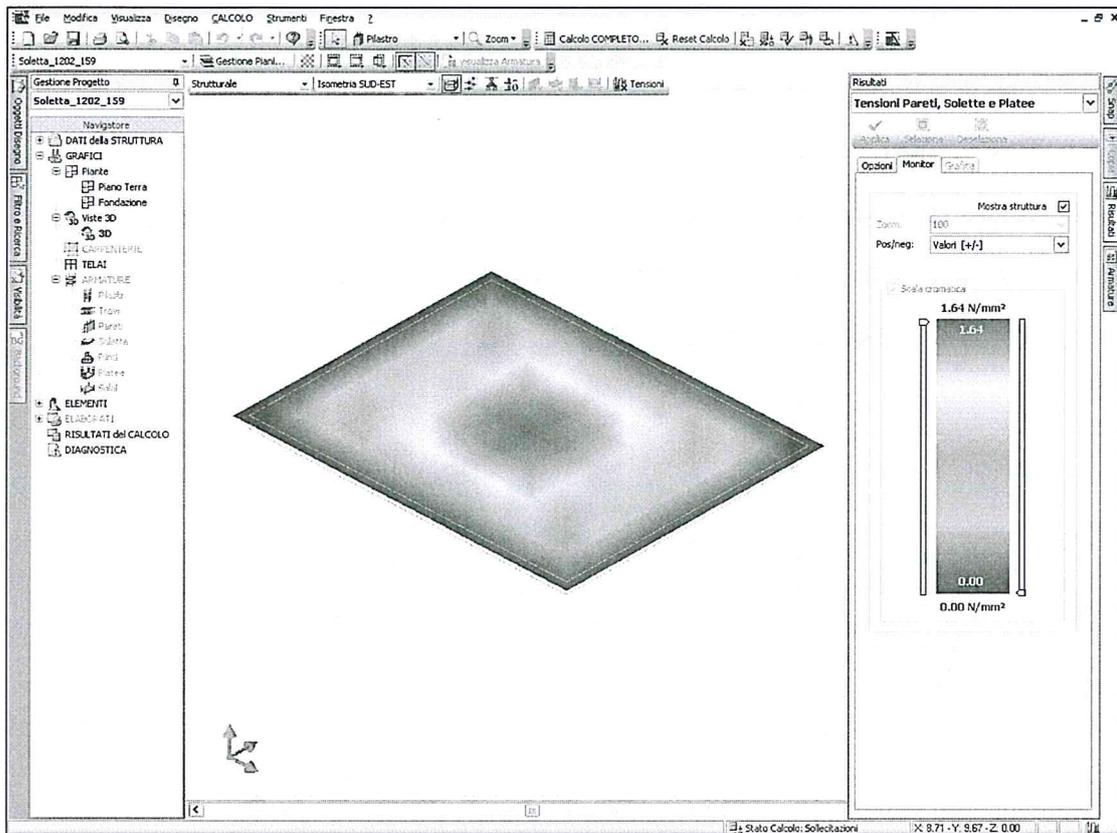
Nell'esempio eseguito con EdiLus-CA **Soletta\_1202\_159.EDL** si leggono i seguenti valori:

Spostamento al centro = 0,1853 cm

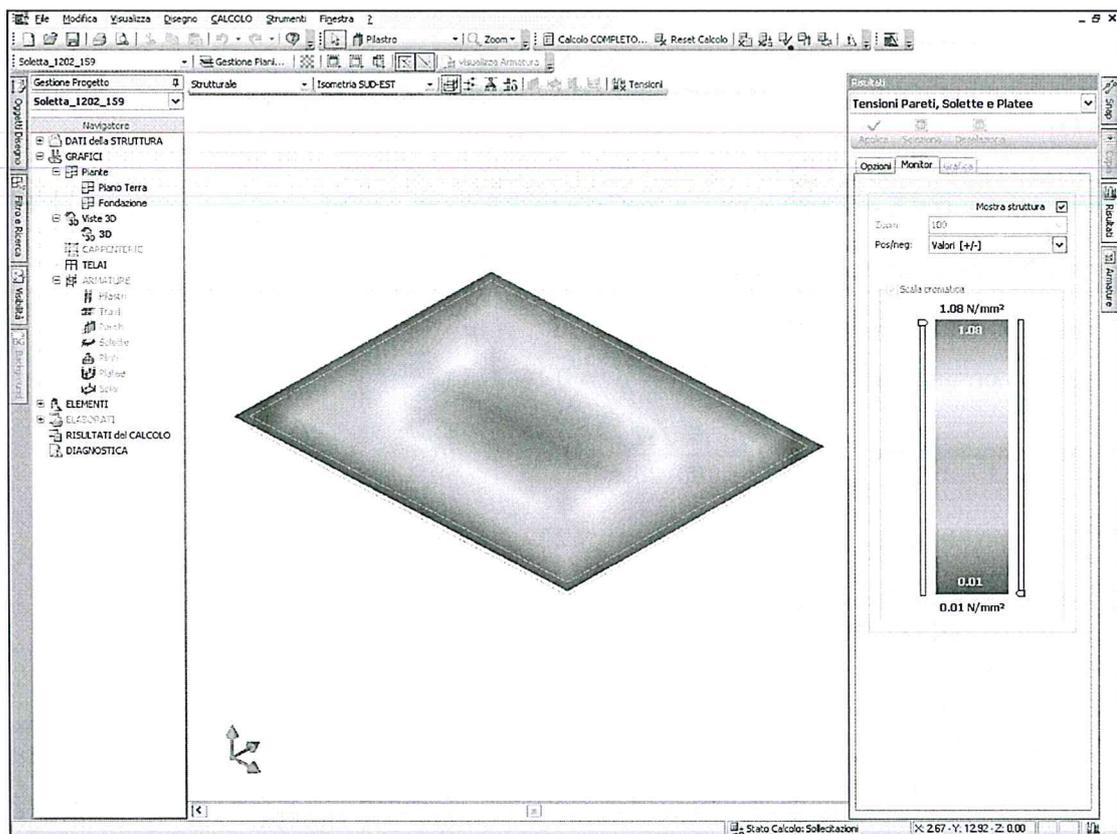
Tensione normale in direzione x = 1,64 N/mm<sup>2</sup> (piastra per carichi accidentali)

Tensione normale in direzione y = 1,08 N/mm<sup>2</sup> (piastra per carichi accidentali)

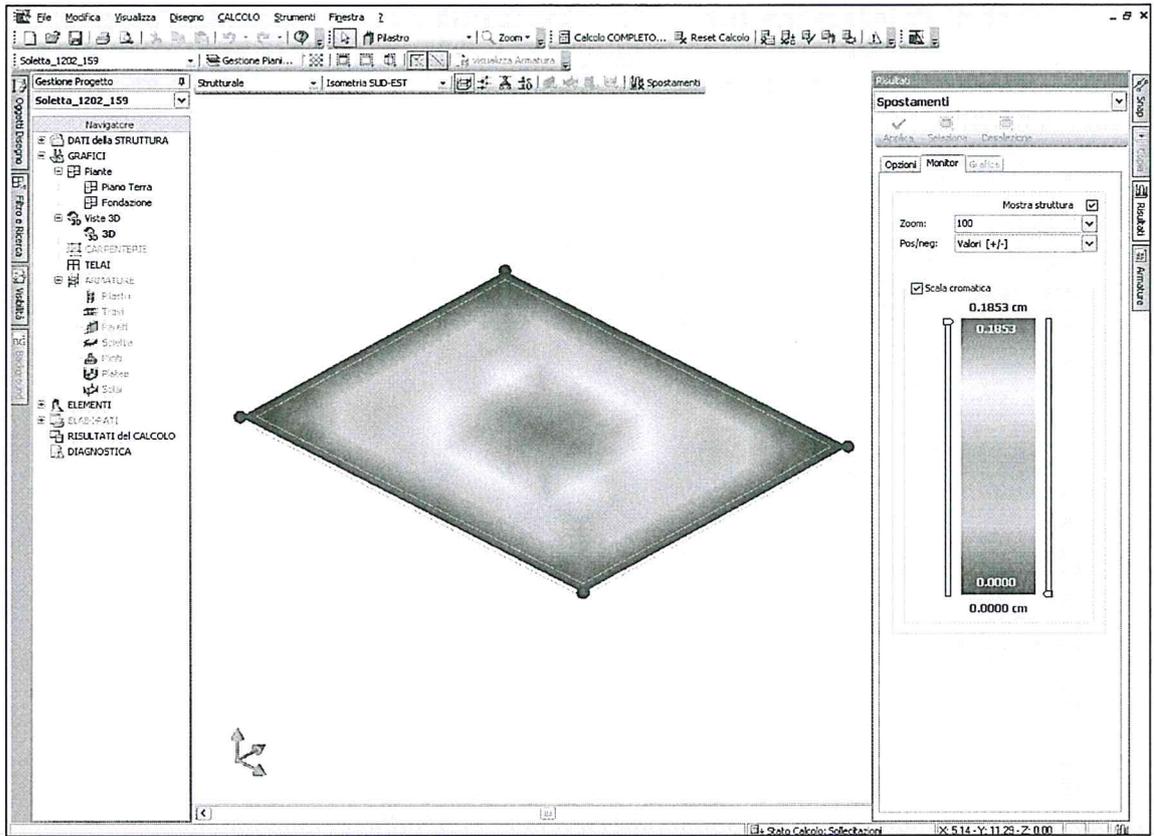
	<b>Soluzione Teorica</b>	<b>EdiLus-CA</b>
Spostamento al centro	0,189	0,1853
Tensione normale in direzione x	1,64775	1,64
Tensione normale in direzione y	1,0755	1,08



**Diagramma delle tensioni normali a piastra in direzione x (in direzione dell'asse locale 2)**



**Diagramma delle tensioni normali a piastra in direzione y (in direzione dell'asse locale 1)**

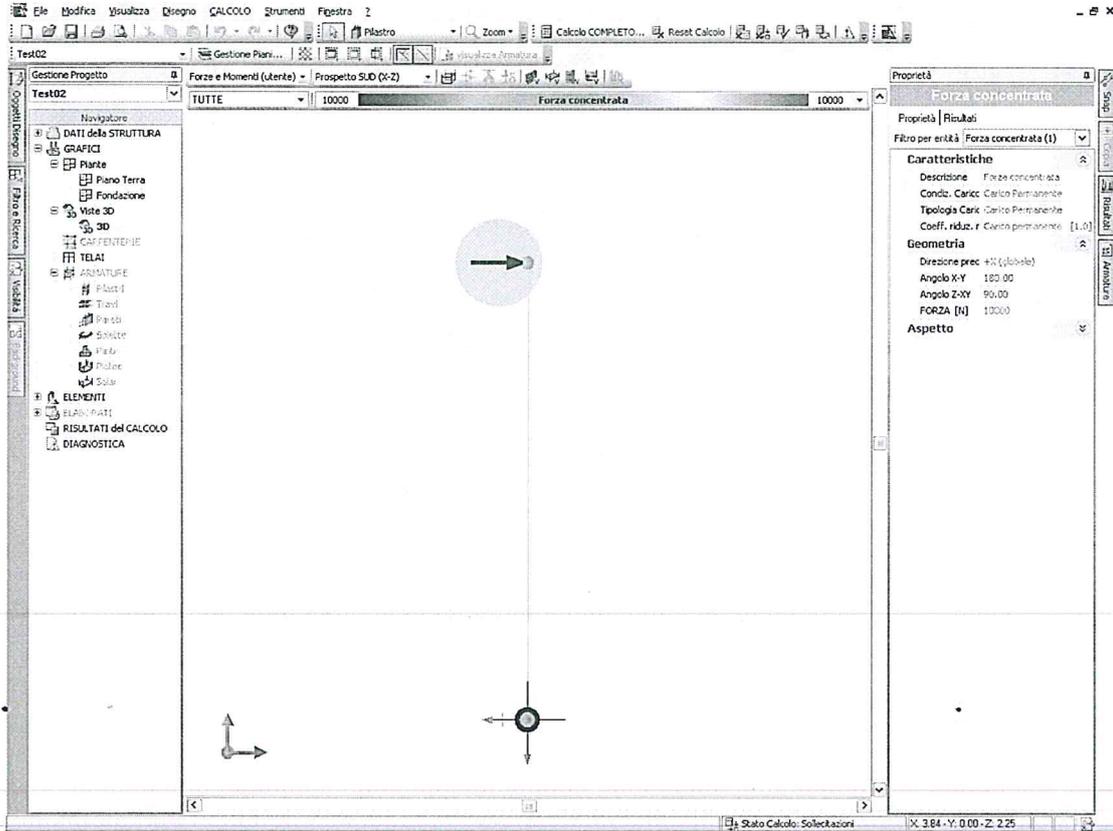


**Diagramma degli spostamenti**

## 2 - Test di Validazione n.2

Titolo: ***Pilastro incastrato al piede con una forza orizzontale applicata in testa P diretta secondo +X.***

File di EdiLus-CA: **TEST02.EDL.**



**Modello agli elementi finiti del pilastro con relativo schema di carico**

### DATI:

Forza Applicata:  $P=10000\text{ N}$   
 Sezione pilastro: quadrata  $0,30 \times 0,30\text{ m}$   
 $J=6,75e^8\text{ mm}^4$   
 Altezza pilastro  $h=3,00\text{ m}$   
 Materiale: c.a. default con  $E = 28500\text{ N/mm}^2$

Lo spostamento teorico in testa vale

$$f = \frac{P \cdot h^3}{3EJ} = \frac{10000 \cdot 3000^3}{3 \cdot 28500 \cdot 6,75e8} = 0,4678\text{ mm}$$

che è lo stesso valore che si legge in EdiLus in corrispondenza del nodo di testa.

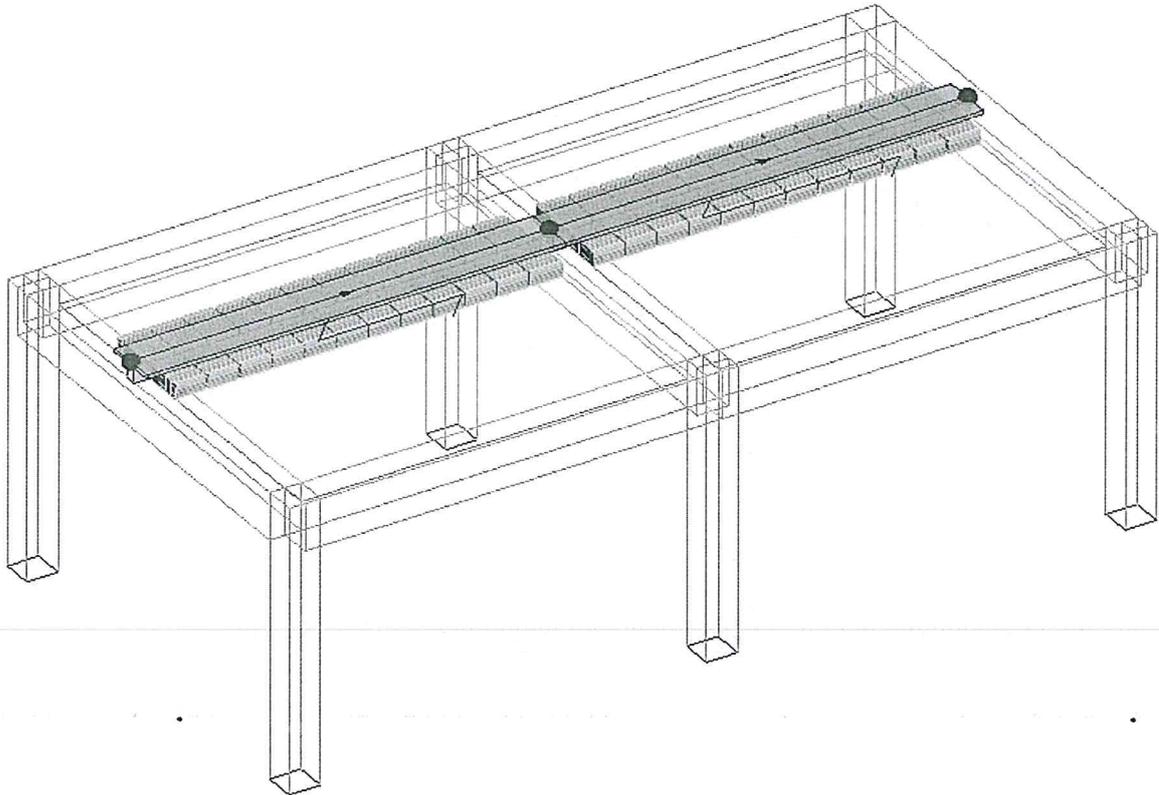
	<i>Soluzione Teorica</i>	<i>EdiLus-CA</i>
Spostamento	0,4678	0,4678



### 3 - Test di Validazione n.3

Titolo: *Schema di trave a due campate a luci eguali di 4,00 m con carico costante  $q$  e sezione costante su tre appoggi semplici.*

File di EdiLus-CA: **TEST03.EDL.**



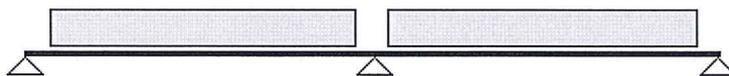
**Modello 3D dello schema di calcolo del solaio**

#### Premessa

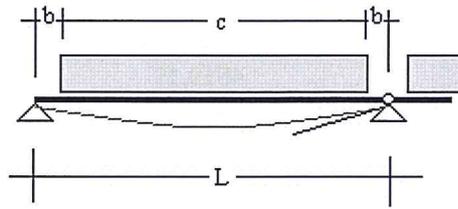
Il carico  $q = 2480 \text{ N/m} = 2,48 \text{ N/mm}$

Il calcolo viene condotto senza l'introduzione dei bracci rigidi.

Poiché sulle zone di appoggio delle travi, di larghezza 0,3 m, la distesa di carico non viene considerata lo schema trattato effettivamente è il seguente:



Lo schema è simmetrico, per cui la rotazione della sezione centrale è nulla. Se si ipotizza una cerniera sull'appoggio si ha una rotazione della sezione centrale, per cui occorre applicare un momento  $M$  per ripristinare la situazione iniziale.

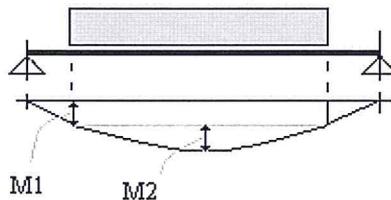


Calcoliamo innanzitutto la rotazione servendoci dei corollari di Mohr.

$$\begin{aligned} b &= 0,15 \text{ m} \\ c &= 3,70 \text{ m} \\ L &= 4,00 \text{ m} \end{aligned}$$

La reazione di appoggio vale:  $R = \frac{c \cdot q}{2} = \frac{3,7 \cdot 2480}{2} = 4588 \text{ N}$

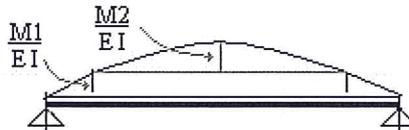
Il diagramma dei momenti è il seguente



$$M1 = R \cdot b = 4588 \cdot 0.150 = 688,2 \text{ Nm}$$

$$M2 = \frac{q \cdot c^2}{8} = \frac{2480 \cdot 3,7^2}{8} = 4243,9 \text{ Nm}$$

Si carica lo schema ausiliario (che è ancora una trave su due appoggi) col diagramma dei momenti diviso per EI.



La rotazione di un estremo vale quindi quanto la reazione vincolare di questo schema di carico.

$$\varphi = \frac{M1 \cdot b}{2EI} + \frac{M1 \cdot c}{2EI} + \frac{2 M2 \cdot c}{3 \cdot 2EI} = \frac{51,615 + 1273,17 + 5234,14}{EI} = \frac{6558,928}{EI}$$

La rotazione provocata da un momento Ma applicato in un estremo di una trave appoggiata vale:

$$\varphi = \frac{Ma \cdot L}{3EI}$$

eguagliando le due espressioni si ricava il momento che riporta a zero la rotazione dell'estremo. Esso è il momento (incognito) sull'appoggio centrale dello schema a due campate.

$$Ma = \frac{\varphi \cdot 3EI}{L} = \frac{3 \cdot 6558,928}{4} = 4919,19 \text{ Nm}$$

Sulla relazione di calcolo di EdiLus, (sollecitazioni di calcolo solai, M3), si legge invece 4910 Nm.

	<b>Soluzione Teorica</b>	<b>EdiLus-CA</b>
Momento	4919,19	4910

The screenshot shows the Edilus-CA software interface. The main window displays a 3D wireframe model of a slab structure supported by columns. On the right side, a 'Proprietà' (Properties) panel is open, showing the 'Solai (sezione di calcolo)' (Slabs - calculation section) settings. The 'Filtro per entità' (Entity filter) is set to 'Solai (sezione di calcolo)'. The 'Tipologia' (Type) is 'Sollecitazioni' (Stress) and the 'Dettaglio' (Detail) is 'CC: Carico Permanente' (CC: Permanent Load). Below this, the 'Sollecitazioni per condizioni di carico non sismiche' (Stress for non-seismic loading conditions) are listed. The 'Sezione di calcolo Solai: 1.1' (Slab calculation section: 1.1) is selected, with 'Livello: 01' (Level: 01) and 'CC 01 (Carico Permanente)' (CC 01 (Permanent Load)). The table below shows the results for two spans: 'Campata 1-2' (Span 1-2) and 'Campata 2-3' (Span 2-3). The table includes columns for 'Estremo Iniziale' (Initial Extremity) and 'Estremo Finale' (Final Extremity), and rows for 'M3' (Vectorial Moment), 'N' (Force in direction 1), and 'T2' (Force in direction 2). A 'LEGENDA' (Legend) is provided at the bottom of the panel, defining the symbols: M3 for vectorial moment, N for force in direction 1, and T2 for force in direction 2.

Campata 1-2		Campata 2-3	
Solaio 001 [2-1-4-5]		Solaio 002 [3-2-5-6]	
M3	0	4 910	0
N	-	-	-
T2	3 360	-5 815	-
Campata 1-2		Campata 2-3	
Solaio 001 [2-1-4-5]		Solaio 002 [3-2-5-6]	
M3	4 910	0	0
N	-	-	-
T2	5 815	-3 360	-

**LEGENDA**  
M3 Momento vettoriale 3 [Nm].  
N Forza in direzione 1 [N].  
T2 Forza in direzione 2 [N].

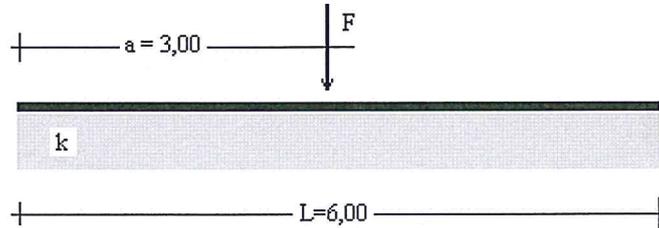
**Rappresentazione tabellare dei risultati del calcolo**

#### 4 - Test di Validazione n.4

Titolo: *Trave su suolo alla winkler con forza concentrata in mezzeria. Calcolo dello spostamento di un nodo di estremità.*

Riferimento: **Roark's Formulas for Stress and Strain pag. 214.**

Il file di EdiLus-CA è : **Test04.EDL.**



#### DATI:

Trave su suolo alla Winkler  
 Lunghezza 6,00 m  
 Sezione  $b \times h = 0,30 \times 0,50$  m  
 $I = 3,125 \text{ e}^{-3} \text{ m}^4$   
 Magrone  $b_0 \times h_0 = 0,60 \times 0,15$  m  
 Forza concentrata  
 $F = 300000$  N  
 Materiale: c.a.  
 $E = 2,85 \text{ e}^{+10} \text{ N/m}^2$   
 Terreno  
 Costantè di sottofondo  $k = 200 \text{ N/cm}^3 = 2 \text{ e}^{+8} \text{ N/m}^3$

L'abbassamento è dato da:

$$y_a = \frac{F}{(2 \cdot EI \cdot \beta^3)} \frac{(C_4 \cdot C_{a1} - C_3 \cdot C_{a2})}{C_{11}}$$

dove:

$$EI = 89062500 \text{ Nm}^2$$

$$\beta = \sqrt[4]{\frac{b_0 \cdot k}{4EI}} = 0,76182740833$$

$$C_4 = \cosh(\beta \cdot L) \cdot \sin(\beta \cdot L) - \sinh(\beta \cdot L) \cdot \cos(\beta \cdot L) = -41,03139$$

$$C_{a1} = \cosh(\beta \cdot (L - a)) \cdot \cos(\beta \cdot (L - a)) = -3,254667$$

$$C_3 = \sinh(\beta \cdot L) \cdot \sin(\beta \cdot L) = -47,831107$$

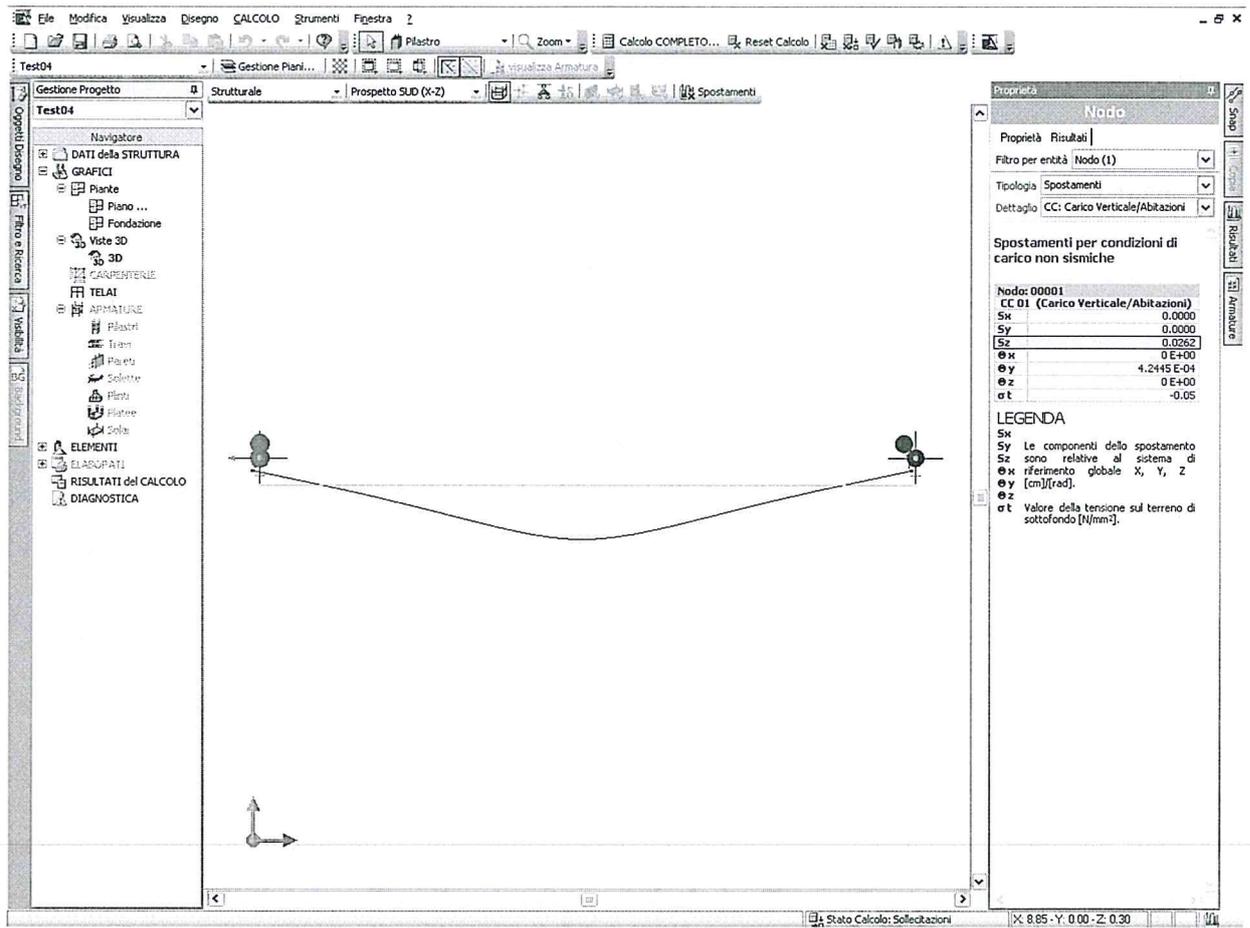
$$C_{11} = \sinh^2(\beta \cdot L) - \sin^2(\beta \cdot L) = 2333,210212$$

$$C_{a2} = \cosh(\beta \cdot (L - a)) \cdot \sin(\beta \cdot (L - a)) + \sinh(\beta \cdot (L - a)) \cdot \cos(\beta \cdot (L - a)) = 0,56287$$

Lo spostamento dell'estremo risulta verso l'alto e pari a:  $y_a = 2,6197 \text{ e}^{-4} \text{ m} = 0,026197 \text{ cm}$

Lo spostamento nodale che è possibile leggere in EdiLus è pari a 0,0262 cm, ossia  $2,62 \text{ e}^{-4} \text{ m}$ .

	<i>Soluzione Teorica</i>	<i>EdiLus-CA</i>
Spostamento	0,026197	0,0262



**Rappresentazione tabellare dei risultati del calcolo**



\*\*\* FREQUENCIES FROM BLOCK LANCZOS ITERATION \*\*\*

MODE	FREQUENCY (HERTZ)
1	2.730273612128
2	3.584101820024
3	3.668195901526
4	8.419373545466
5	11.62798779752
6	11.74499640508
7	13.89719396614
8	20.12027229545
9	21.24451009038
10	24.58455201262
11	31.29878374042
12	31.46140799755
13	31.86118578143
14	32.03375104263
15	40.19896269913

\*\*\*\*\* PARTICIPATION FACTOR CALCULATION \*\*\*\*\* X DIRECTION

CUMULATIVE MODE FRACTION	FREQUENCY	PERIOD	PARTIC. FACTOR	RATIO	EFFECTIVE MASS	MASS
1	2.73027	0.36626	447.83	1.000000	200552.	0.879675
2	3.58410	0.27901	-0.47086E-13	0.000000	0.221713E-26	0.879675
3	3.66820	0.27261	-0.11611E-12	0.000000	0.134817E-25	0.879675
4	8.41937	0.11877	149.97	0.334886	22491.7	0.978329
5	11.6280	0.85999E-01	0.44686E-12	0.000000	0.199687E-24	0.978329
6	11.7450	0.85143E-01	0.83124E-12	0.000000	0.690956E-24	0.978329
7	13.8972	0.71957E-01	-70.285	0.156945	4939.96	0.999997
8	20.1203	0.49701E-01	0.10040E-11	0.000000	0.100803E-23	0.999997
9	21.2445	0.47071E-01	-0.36008E-12	0.000000	0.129656E-24	0.999997
10	24.5846	0.40676E-01	-0.18030E-11	0.000000	0.325082E-23	0.999997
11	31.2988	0.31950E-01	0.67136E-12	0.000000	0.450719E-24	0.999997
12	31.4614	0.31785E-01	0.12567E-12	0.000000	0.157922E-25	0.999997
13	31.8612	0.31386E-01	-0.77225	0.001724	0.596373	1.00000
14	32.0338	0.31217E-01	0.16520E-11	0.000000	0.272921E-23	1.00000
15	40.1990	0.24876E-01	-0.80675E-12	0.000000	0.650840E-24	1.00000
SUM OF EFFECTIVE MASSES=					227984.	

\*\*\*\*\* PARTICIPATION FACTOR CALCULATION \*\*\*\*\* Y DIRECTION

CUMULATIVE MODE FRACTION	FREQUENCY	PERIOD	PARTIC. FACTOR	RATIO	EFFECTIVE MASS	MASS
1	2.73027	0.36626	0.18627E-13	0.000000	0.346978E-27	
0.152195E-32						
2	3.58410	0.27901	442.62	1.000000	195910.	0.859318
3	3.66820	0.27261	0.10139E-10	0.000000	0.102793E-21	0.859318
4	8.41937	0.11877	-0.67290E-12	0.000000	0.452800E-24	0.859318
5	11.6280	0.85999E-01	0.15448E-10	0.000000	0.238645E-21	0.859318
6	11.7450	0.85143E-01	159.91	0.361291	25572.3	0.971486
7	13.8972	0.71957E-01	-0.73785E-12	0.000000	0.544423E-24	0.971486
8	20.1203	0.49701E-01	0.25428E-11	0.000000	0.646570E-23	0.971486
9	21.2445	0.47071E-01	80.615	0.182132	6498.70	0.999991
10	24.5846	0.40676E-01	-0.51413E-12	0.000000	0.264334E-24	0.999991
11	31.2988	0.31950E-01	-1.4236	0.003216	2.02666	1.00000
12	31.4614	0.31785E-01	-0.75249E-13	0.000000	0.566245E-26	1.00000
13	31.8612	0.31386E-01	0.37417E-12	0.000000	0.140004E-24	1.00000
14	32.0338	0.31217E-01	0.46405E-12	0.000000	0.215338E-24	1.00000
15	40.1990	0.24876E-01	-0.12329E-11	0.000000	0.152009E-23	1.00000
SUM OF EFFECTIVE MASSES=					227983.	

\*\*\*\*\* PARTICIPATION FACTOR CALCULATION \*\*\*\*\* Z DIRECTION

CUMULATIVE MODE FRACTION	FREQUENCY	PERIOD	PARTIC. FACTOR	RATIO	EFFECTIVE MASS	MASS	
1	2.73027	0.36626	-0.38858E-15	0.000000	0.150993E-30		
0.923551E-36	2	3.58410	0.27901	0.14155E-14	0.000000	0.200374E-29	
0.131795E-34	3	3.66820	0.27261	0.62450E-15	0.000000	0.390001E-30	
0.155649E-34	4	8.41937	0.11877	0.11102E-14	0.000000	0.123260E-29	
0.231041E-34	5	11.6280	0.85999E-01	0.18541E-13	0.000000	0.343758E-27	
0.212571E-32	6	11.7450	0.85143E-01	0.72164E-14	0.000000	0.520771E-28	
0.244424E-32	7	13.8972	0.71957E-01	0.13170E-12	0.000000	0.173449E-25	
0.108535E-30	8	20.1203	0.49701E-01	-0.36859E-13	0.000000	0.135862E-26	
0.116845E-30	9	21.2445	0.47071E-01	0.68884E-12	0.000000	0.474498E-24	
0.301912E-29	10	24.5846	0.40676E-01	243.55	1.000000	59317.5	0.362817
	11	31.2988	0.31950E-01	0.70067E-10	0.000000	0.490936E-20	0.362817
	12	31.4614	0.31785E-01	229.65	0.942937	52741.0	0.685408
	13	31.8612	0.31386E-01	0.74166E-10	0.000000	0.550053E-20	0.685408
	14	32.0338	0.31217E-01	226.79	0.931173	51433.2	1.00000
	15	40.1990	0.24876E-01	0.25790E-09	0.000000	0.665135E-19	1.00000
SUM OF EFFECTIVE MASSES =					163492.		

## 6 - Test di Validazione n.6

Titolo: **Semiprogetto a flessione retta di una sezione rettangolare.**

Riferimento: **"Costruzioni in calcestruzzo armato normale e precompresso"** del prof. **Ciro Faella**, esercizio 3.7, pag. 78.

Il file di EdiLus è : **SemiProgetto\_SezRettangolare.EDL.**

### DATI

Trave a mensola

Lunghezza  $L = 5,00$  m

Momento applicato all'estremità  $M = 46534$  Nm

Momento prodotto dal peso proprio della trave di 39062 Nm

Il momento applicato è tale da far coincidere il momento di progetto calcolato da EdiLus tramite i coefficienti parziali ( $\gamma_G$ ) con quello dell'esercizio 3.7 (1198350 daNcm).

The screenshot shows the EdiLus software interface. The main window displays a 3D model of a cantilever beam with a circular cross-section highlighted. The right-hand panel shows the 'Proprietà Risultati' (Properties Results) for the selected element, detailing characteristics like description, conditions, and geometry. Below this, a table provides verification data for the section, including reinforcement area (As) and safety coefficient (CS).

Verifica I	
% LLI	0
Ns	0
Mps	1198350
Ni	0
Mdi	0
As	8,54
Ai	0,26
CSs	1,00
CSi	

**Modello agli elementi finiti della trave a mensola e verifica tabellare della sezione d'incastro della trave**

Al termine del calcolo automatico è stata impostata, nella sezione d'incastro, l'armatura ricavata nell'esercizio pari a  $4 \phi 16 + 1 \phi 8 = 8,54$  cm<sup>2</sup> circa uguale ai 8,52 cm<sup>2</sup> dell'esercizio, mentre inferiormente sono stati imposti  $2 \phi 4$ , pari a 0,24 cm<sup>2</sup> contro 0,1993 cm<sup>2</sup> dell'esercizio. Con tali dati il coefficiente di sicurezza è pari a 1,00.

	Soluzione Teorica	EdiLus-CA
Armatura superiore	8,54	8,52
Armatura inferiore	0,24	0,1993

## 7 - Test di Validazione n.7

Titolo: *Semiprogetto a pressoflessione deviata di un pilastro e caricato alla estremità libera.*

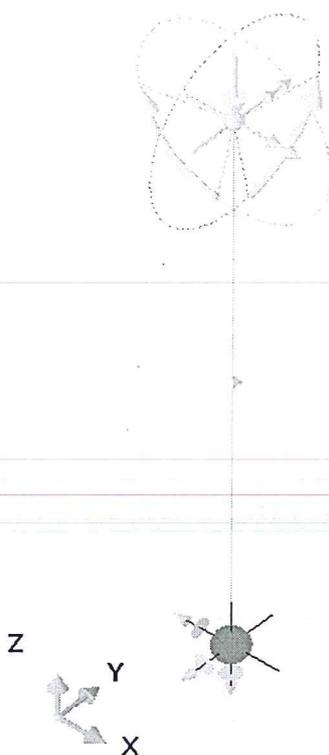
Riferimento: "Costruzioni in calcestruzzo armato normale e precompresso" del prof. **Ciro Faella**, esercizio 4.2, pag. 107.

Il file di EdiLus-CA è: **Pilastro\_PFD.EDL**.

Pilastro singolo incastrato alla base e soggetto in sommità alle seguenti forze e momenti concentrati:

$$\begin{aligned} N &= 214285 \text{ N} \\ M_x &= 85714 \text{ Nm} \\ M_y &= 64286 \text{ Nm} \end{aligned}$$

in modo da avere le sollecitazioni di verifica riportate nell'esempio.



**Modello agli elementi finiti del pilastro a mensola con relativo schema di carico**

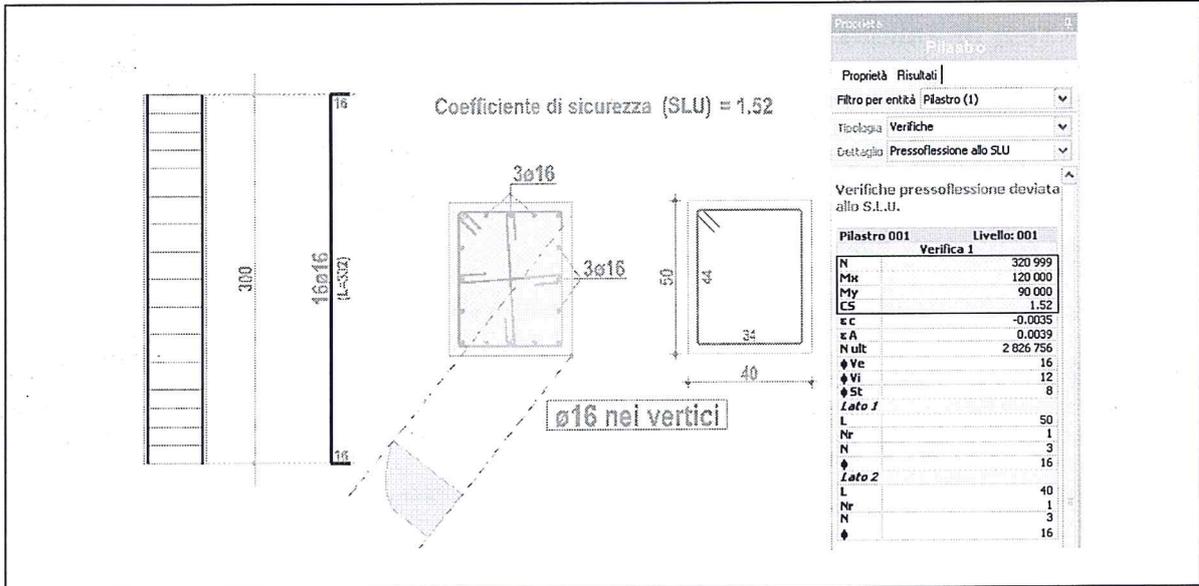
Nel riferimento vengono forniti, con i 16  $\phi 16$ , i seguenti valori esatti dei momenti ultimi:

$$\begin{aligned} M_{ux} &= 182000 \text{ Nm} \\ M_{uy} &= 136800 \text{ Nm} \end{aligned}$$

In buon accordo con i valori calcolati da EdiLus:

$$\begin{aligned} M_{ux} &= M_{xd} \cdot C_s = 120000 \cdot 1,52 = 182400 \text{ Nm} \\ M_{uy} &= M_{yd} \cdot C_s = 90000 \cdot 1,52 = 136800 \text{ Nm} \end{aligned}$$

	<b>Soluzione teorica</b>	<b>EdiLus-CA</b>
$M_{ux}$	182000	182400
$M_{uy}$	136800	136800



**Verifica grafica e tabellare della sezione del pilastro**

La leggera differenza può essere facilmente spiegata dalla natura iterativa del processo di soluzione e da piccole differenze nel computo del copriferro, che nell'esercizio citato non è direttamente esplicitato, ma è presumibilmente pari al 5% delle dimensioni della sezione e che in EdiLus è stato impostato a 2,7 cm.

## 8 - Test di Validazione n.8

Titolo: **Verifiche di Edifici in Muratura.**

Il file di EdiLus è: **Verifica\_MU.EDL.**

Il test viene effettuato su una parete muraria di dimensioni (t/L/h) 0,50 x 5,00 x 5,00 [m], quindi avente un'area della sezione  $A = 2,5 \text{ m}^2$  e di materiale muratura a conci di pietra tenera le cui caratteristiche sono:

The image shows two overlapping windows from a software application. The top window is titled 'Test\_Valid\_PFPN - ELEMENTI: Gestione Materiali' and contains a 'Materiali: Muratura' dialog box. This dialog has three tabs: 'Caratteristiche Lineari', 'Caratteristiche non Lineari', and 'Grafica'. The 'Caratteristiche Lineari' tab is active, showing 'Caratteristiche Generiche' with the following fields:

Descrizione	Muratura a conci di pietra tenera
Sigla caratteristica del materiale	M.C.P.T.
Peso specifico	[N/m <sup>3</sup> ] 16'000
Coefficiente di dilatazione termica	[1/°C] 0,00001
Modulo elastico normale	[N/mm <sup>2</sup> ] 1'100
Modulo di Poisson	0,30

Below this are 'Altre Caratteristiche' with the following fields:

Fmk Resistenza caratteristica a compressione	[N/mm <sup>2</sup> ] 2,50
$\gamma_m$ Coefficiente di sicurezza allo SLU	3,00
rdFmk Percentuale di riduzione di RcFmk	[%] 85
Fctd Resistenza caratteristica a trazione	[N/mm <sup>2</sup> ] 0,10
Fcfm Resistenza caract. a compressione orizzontale	[N/mm <sup>2</sup> ] 2,50
$\tau_{rd}$ Resist. carat. a taglio senza compressione	[N/mm <sup>2</sup> ] 0,100
$\mu$ Coefficiente di attrito	0,40

The bottom dialog box is titled 'CALCOLO: Coefficiente di sicurezza allo SLU' and contains the following fields:

Categoria Muratura (p.11.10.1 D.M. 14/01/2008)	2
Classe di esecuzione	Classe 2
Caratteristiche della Malta	a prestazione garantita
Coefficiente di sicurezza allo SLU $\gamma_m$	3,00

Buttons for 'OK' and 'Cancel' are visible at the bottom of the calculation dialog.

Si noti il coefficiente di sicurezza  $\gamma_m$  che è stato assunto pari a 2,5 (Muratura di II categoria e classe di esecuzione 2), quindi le resistenze di progetto valgono:

$$f_d = f_k / (\gamma_m \cdot \gamma_{rd}) = 2,5 / (2,5 \times 1,2) = 0,833 \text{ N/mm}^2 = 833 \text{ 333 N/m}^2$$

$$f_{vko} = \tau_{rd} / (\gamma_m \cdot \gamma_{rd}) = 0,1 / (2,5 \times 1,2) = 0,0333 \text{ N/mm}^2 = 33 \text{ 333 N/m}^2$$

### 1) Verifica a pressoflessione nel piano.

Si suppongono i seguenti valori delle sollecitazioni di progetto:

$$N_d = 125804 \text{ N}$$

$$M_d = 20910 \text{ N}$$

Il momento resistente di progetto  $M_{rd}$  vale: [p. 7.8.2]

$$M_{rd} = \frac{t \cdot I^2 \cdot N_d}{2A} \left( 1 - \frac{N_d}{0,85 \cdot A \cdot f_d} \right) = 292 \text{ 166 N}$$

in cui A è l'area della sezione.

Per cui il coefficiente di sicurezza vale:  $C_s = M_{rd}/M_d = 292166/20910 = 13,97$

I risultati della stessa verifica con EdiLus-MU forniscono:

Proprietà Risultati	
Filtro per entità	Maschio (1) ▾
Tipologia	Verifiche ▾
Dettaglio	Pressoflessione nel piano ▾
<b>Verifiche a Pressoflessione nel piano</b>	
<b>Maschio 1</b>	
Lunghezza:	5,00
Altezza:	3,00
Spessore Medio:	0,50
<b>Sezione al piede / a 5x</b>	
<b>CS</b>	VNR
<b>Ns</b>	0
<b>Ms</b>	0
<b>Mr</b>	0
<b>Sezione in mezzeria</b>	
<b>CS</b>	13,97
<b>Ns</b>	125.804
<b>Ms</b>	20.910
<b>Mr</b>	292.166
<b>Sezione in testa / a Dx</b>	
<b>CS</b>	VNR
<b>Ns</b>	0
<b>Ms</b>	0
<b>Mr</b>	0
<b>LEGENDA</b>	
<b>CS</b>	Coefficiente di sicurezza: [NS] = Non Significativo - Per valori di CS maggiori o uguali a 100. [VNR] = Verifica non richiesta.
<b>Ns</b>	Sforzo Normale sollecitante [N·m]
<b>Ms</b>	Momento sollecitante [N·m]
<b>Mr</b>	Momento resistente [N·m]
<b>Nr</b>	Sforzo Normale resistente [N·m]

## 2) Verifica a pressoflessione fuori piano.

Si consideri ora lo stesso muro sottoposto a flessione fuori piano.  
L'eccentricità da imperfezioni vale:  $EccImp = h/200 = 0,025$  m

Il muro è vincolato in testa da un solaio, perciò si ipotizza lo schema dell'articolazione (cerniera – cerniera) per cui il coefficiente  $\rho$  vale 1. L'altezza effettiva vale:  $h_o = \rho \times h = 5,00$   
La snellezza del muro vale quindi:  $\lambda = h_o/t = 5,00/0,50 = 10$

Di regola si conduce il calcolo in tre sezioni orizzontali del muro: piede/centro/testa;  
nel nostro esempio si considera la sezione di piede. In essa le sollecitazioni siano:

$$N_s = 353361 \text{ N}$$
$$M_s = 9789 \text{ N}$$

L'eccentricità totale vale:

$$EccTot = EccImp + M_s/N_s = 0,025 + 9789/353361 = 0,0527$$

Il coefficiente di eccentricità vale:

$$m = 6 EccTot/t = 0,632$$

Dalla Tab. 4.5.III si ricava, per interpolazione, il coefficiente di parzializzazione  $\Phi = 0,5677$

Il valore dello Sforzo Normale Resistente di progetto per Momenti Fuori Piano vale quindi:

$$N_{rd} = \Phi f_d A = 0,5677 \times 833333 \times 0,50 \times 5,00 = 1\,182\,708 \text{ N}$$

Il coefficiente di sicurezza vale pertanto:

$$C_s = N_{rd}/N_s = 1\,182\,708/353\,361 = 3,347$$

I risultati della stessa verifica con EdiLus-MU mostrano:

Maschio	
Proprietà	Risultati
Filtro per entità	Maschio (1)
Tipologia	Verifiche
Dettaglio	Pressoflessione fuori piano
<b>Verifiche a pressoflessione fuori dal piano</b>	
<b>Maschio 1</b>	
Lunghezza:	5,00
Altezza:	5,00
Spessore Medio:	0,50
<b>Sezione al piede / a Sx</b>	
<b>CS</b>	3,35
<b>Ns</b>	353.361
<b>Ms</b>	9.789
<b>Nr</b>	1.182.546
<b>Fi</b>	0,57

### 3) Verifica a taglio nel piano.

Lo stesso muro degli esempi precedenti è sottoposto ad un'azione di taglio nel piano nella sezione di mezzeria. Le sollecitazioni valgono:

$$N_s = 160800 \text{ N}$$

$$M_s = 136800 \text{ N (momento nel piano)}$$

$$T_s = 63597 \text{ N}$$

Si calcolano:

- Il valore medio della tensione di compressione:  
 $\sigma_o = N_s/A = 160800/2,5 = 64\,320 \text{ N/m}^2$
- Il valore della Tensione di Progetto al Taglio in funzione di  $\sigma_o$ :  
 $F_{vd} = f_{vko} + 0,4 \sigma_o / (\gamma_m \gamma_{rd}) = 33333 + 0,4 \times 64\,320 / (2,5 \times 1,2) = 41909 \text{ N/m}^2$
- L'eccentricità rispetto al baricentro:  $e_b = M_s/N_s = 136800/160800 = 0,851$
- Il coefficiente di parzializzazione:  $\beta = 3/2 - 3 e_b/L = 1,5 - 3 \times 0,851/5,0 = 0,9894$

La resistenza a taglio vale quindi:  $F_{vrd} = \beta \times A \times F_{vd} = 0,9894 \times 2,50 \times 41909 = 103\,662 \text{ N}$

Con un coefficiente di sicurezza

$$C_s = N_{rd}/N_s = 103\,662/63\,597 = 1,63$$

Maschio	
Proprietà	Risultati
Filtro per entità	Maschio (1)
Tipologia	Verifiche
Dettaglio	Taglio nel piano
Verifiche a Taglio nel piano	
Maschio 1	
Lunghezza:	5,00
Altezza:	5,00
Spessore Medio:	0,50
Sezione al piede / a Sx	
CS	VNR
Ts	0
Tr	0
TrU	0,00
Beta	0,00
Sezione in mezzeria	
CS	1,63
Ts	63.597
Tr	103.903
TrU	0,04
Beta	0,99
Sezione in testa / a Dx	
CS	VNR
Ts	0
Tr	0
TrU	0,00
Beta	0,00

## 9 - Test di Validazione n.9

Titolo: **Verifica Pilastro Acciaio.**

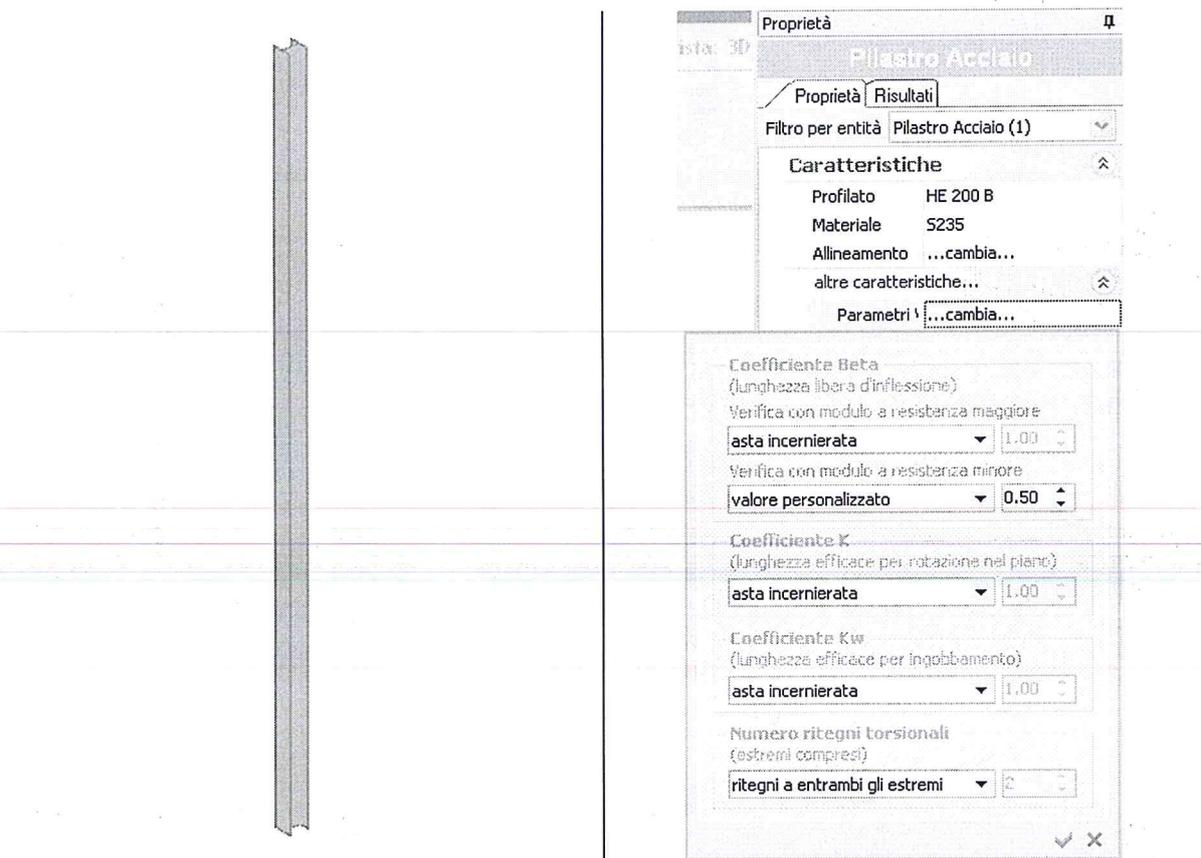
Riferimento: **"Edifici in Acciaio – Materiale, calcolo e progetto secondo l'EC EN-1993-1-1" di C. Bernuzzi e F. M. Mazzolani ed. HOEPLI, esempio a pag. 57.**

Il file di EdiLus-AC è: **Validazione\_AC\_01.EDL.**

In riferimento ad un'asta semplicemente compressa, si confrontano alcuni dei risultati di EdiLus-AC con quelli riportati nell'esempio preso come riferimento.

Trattasi di asta verticale (pilastro) di lunghezza  $L = 7500$  mm avente sezione HEB 200, incernierata secondo l'asse forte ( $\beta = 1$ ), mentre ha un ritegno intermedio secondo l'asse debole ( $\beta = 0,5$ ).

Si curerà l'inserimento di tali valori nelle proprietà del pilastro come mostrato di seguito:



**Modello agli elementi finiti e definizione dei parametri di verifica**

Poiché i pilastri vengono calcolati in EdiLus-AC sempre a Pressoflessione deviata, non tutti i valori riportati nell'inspector dei risultati sono confrontabili, tuttavia molti dei dati salienti vengono evidenziati ed è possibile fare un paragone.

Nella figura seguente si nota la coincidenza tra i valori calcolati e quelli riportati nell'esempio citato. Ad es. i fattori di riduzione nei due piani, nell'esempio sono rispettivamente pari a:

$$\chi_y = 0,6387 \quad \chi_z = 0,6693 \quad (\text{contro } 0,639 \text{ e } 0,669).$$

I carichi critici nei due piani sono:

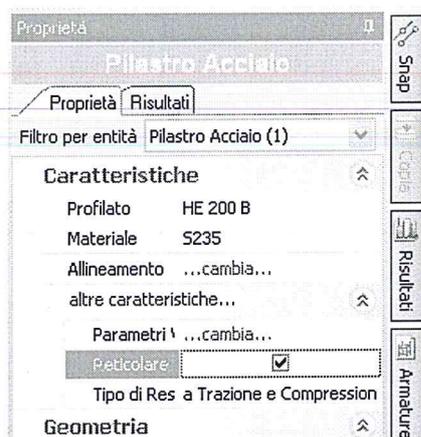
$$N_{cr,y} = 2098,78 \text{ kN} \quad N_{cr,z} = 2952,1 \text{ kN} \quad (\text{contro } 2098,8 \text{ kN} - \text{viene riportato solo il valore minore}).$$

Pilastro 1		Piano Terra
Verifica1		
LLi		3,75
LLi <sub>l,r</sub>		3,75
λ	0,23	0,43
α	0,34	0,49
φ	1,062	0,955
z	0,639	0,669
β	1,00	0,50
K	1	1
z Trs	0,990	0,914
NCritico		2,0988E+06
CS		N5
N		3.002
Mx		0
My		0

Non possono essere confrontati i valori  $\alpha$  relativi alla snellezza adimensionale poiché quelli riportati sono stati calcolati in caso di flessione pari a:

$$\sqrt{\frac{W \cdot f_{yk}}{M_{crit}}}$$

Ulteriori dati possono ottenersi se si imposta il flag "Reticolare", nel qual caso la verifica all'instabilità viene effettuata per asta semplicemente compressa.



I risultati in questo caso consentono di controllare, tra le altre cose, il valore della resistenza all'instabilità per compressione.

Pilastro Acciaio	
Proprietà	Risultati
Filtro per entità	Pilastro Acciaio (1)
Tipologia	Verifiche di Instabilità
Dettaglio	Compressione
<b>Verifiche instabilità a compressione</b>	
<b>Pilastro 1</b>	<b>Piano Terra</b>
	<b>Verifica1</b>
LLi	7,50
$\lambda$	88,00
$\alpha$	0,34
$\phi$	1,062
$\chi$	0,639
CS	VNR
Nd	3.002
NbRd	1.116.024
NCritico	2,09878E+06
PianoVrfc	Piano XX

Il valore riportato nell'esempio citato è  
 $N_{b,Rd} = 1164,4 \text{ kN}$  (contro il valore calcolato = 1 116 024N )

## 10 - Test di Validazione n.10

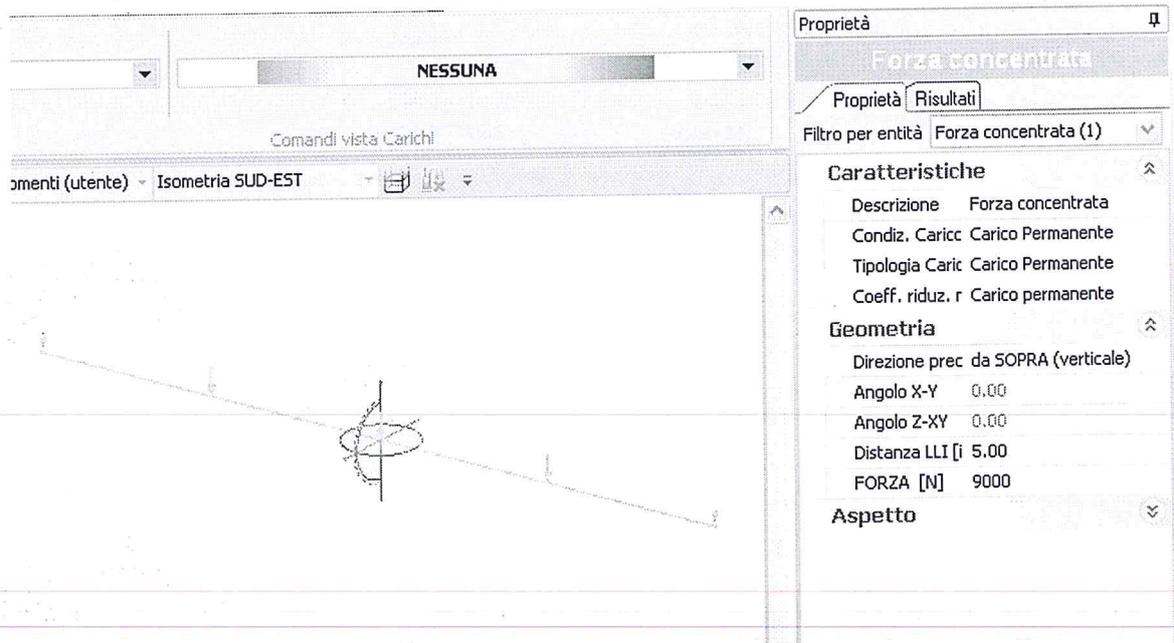
Titolo: **Verifica Trave Acciaio.**

Riferimento: **"Edifici in Acciaio – Materiale, calcolo e progetto secondo l'EC EN-1993-1-1" di C. Bernuzzi e F. M. Mazzolani ed. HOEPLI, esempio 3.4.5.2 a pag. 78.**

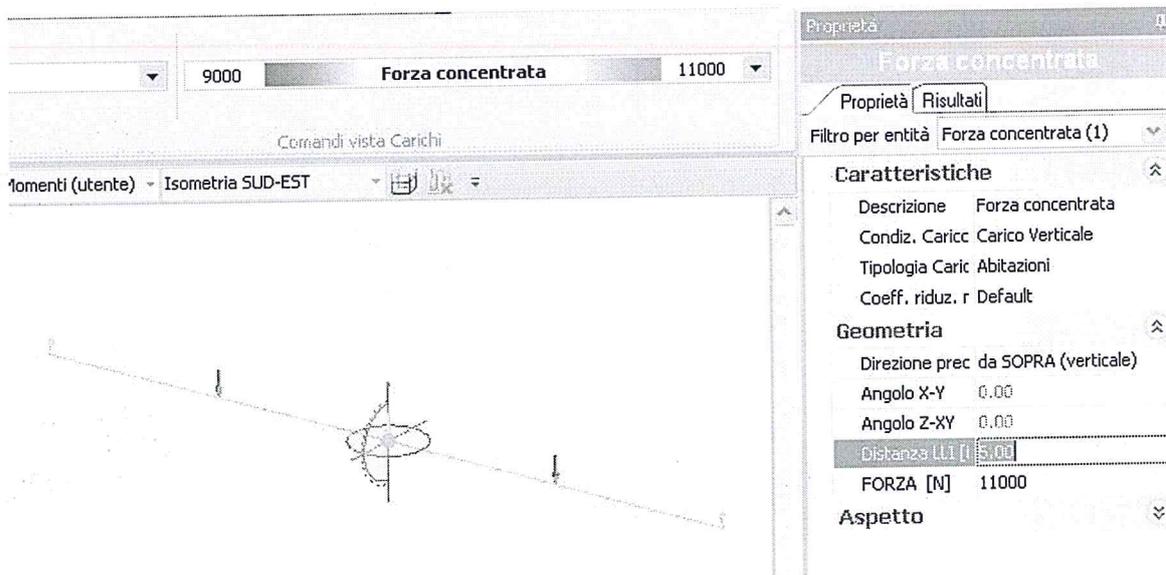
Il file di EdiLus-AC è: **Validazione\_AC\_02.EDL.**

In riferimento all'esempio del testo citato, inseriamo una trave di luce pari a 10,00 m e caricata da 3 + 3 forze equidistanziate (2,50m ciascuna - vedi figure):

- 3 forze hanno un valore di 9000 N e sono definite come Condizione di Carico Permanente (figura 1);
- 3 forze hanno un valore di 11000 N e sono definite come Condizione di Carico Verticale (figura 2).



**Figura 1. Forze da 9000N, definite come Carico Permanente**



**Figura 2. Forze da 11000N, definite come Carico Verticale/Variabile**

La normativa con cui viene eseguito il calcolo sono le NTC del DM. 14/01/2008, per cui il coefficiente di combinazione dei carichi permanenti impiegato è 1,3 al posto di 1,4 che è stato invece impiegato nell'esempio citato.

Le massime sollecitazioni di progetto al taglio  $V_{Ed}$  (all'appoggio) ed al momento  $M_{Ed}$  (in mezzeria) valgono pertanto (il peso proprio del profilato IPE 330 è di 491 N/m):

$$V_{Ed} = 1,3 \times 491 \times 10 / 2 + 3 / 2 \times (1,3 \times 9000 + 1,5 \times 11000) = 45491 \text{ N (contro i 45497 N e 45486 N calcolati).}$$

$$M_{Ed} = 1,3 \times 491 \times 10^2 / 8 + (1,3 \times 9000 + 1,5 \times 11000) \times 10 / 2 = 148978 \text{ Nm (contro i 148946 Nm calcolati).}$$

Le resistenze plastiche al taglio ed al momento riportate nel testo sono:

$$V_{pl,Rd} = 465,9 \text{ kN (contro 465918 N calcolati).}$$

The screenshot shows the ACCA software interface with a 3D model of a steel beam and a results table for shear resistance checks. The table is titled "Verifiche a Taglio retto allo SLU" and contains two verification results, Verifica1 and Verifica2.

Trave 1b-2b		Piano Terra
<b>Verifica1</b>		
%LLi		0%
CS		10,24
Av		3.081
$\tau_{Ed}$		0,0
$V_{Ed}$		45.497
$V_{cRd}$		465.918
<b>Verifica2</b>		
%LLi		25%
CS		29,68
Av		3.081
$\tau_{Ed}$		0,0
$V_{Ed}$		15.700
$V_{cRd}$		465.918

$$M_{c,Rd} = 210,6 \text{ kNm (contro 210650 Nm calcolati)}$$

The screenshot shows the ACCA software interface with a 3D model of a steel beam and a results table for moment resistance checks. The table is titled "Verifica3" and contains various parameters and values.

<b>Verifica3</b>	
Tipo	PLS
%LLi	50%
$V_{cRd}$	465.918
$\rho$	0,00
Av	3.081
$T_w$	7,5
$M_{cRd}$	210.650
CS	1,41
$N_{plRd}$	1.639.786
N	0
$M_x$	148.946
$M_y$	0

N.B. la seguente verifica all'instabilità non può essere considerata per il test, per i seguenti motivi:

1. il coefficiente  $\Psi$  viene calcolato per una porzione di trave tra un carico e l'altro, mentre EdiLus considera tutta la luce;
2. inoltre il metodo seguito si discosta da quello implementato, che è aderente al procedimento di cui alla Circolare NTC § C 4.2.4.1.3.2 valido per sezioni ad I o H doppiamente simmetriche.

## 11 - Test di Validazione n.11 (Analisi Statica Non Lineare)

### Esempio n.1

Il file di EdiLus-MU è: **Validazione\_NL\_5m.EDL**.

Si svolge il calcolo per un pannello murario avente le seguenti caratteristiche:

Lunghezza = 5,50 m.

Spessore = 0,30 m.

Altezza = 3,00 m.

Materiale = "muratura in conci di pietra tenera" avente le seguenti caratteristiche (quello di default):

Figura 1

Per la mesh si adotta un passo di 20x20 cm, come si nota nelle proprietà della successiva figura 2 (**Passo HPSHELL** -> Bordi e Interno):

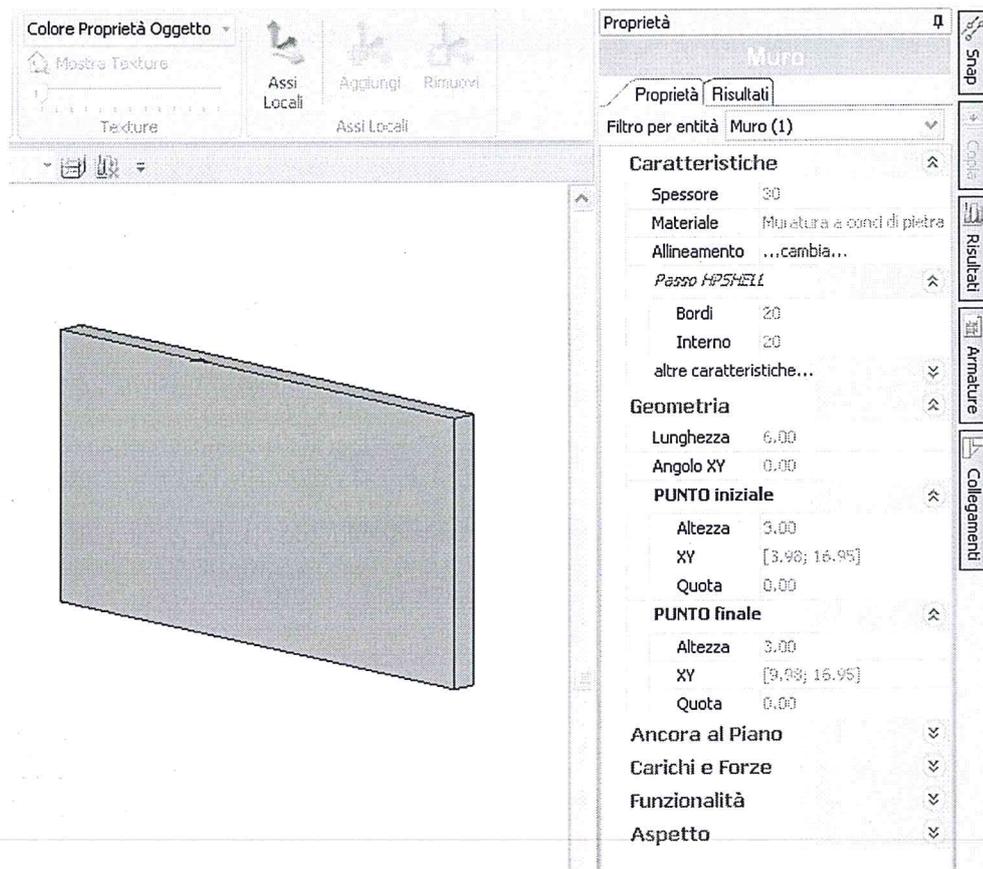


Figura 2

A calcolo svolto, nella **direzione +X** (coincidente col piano principale del muro), il risultato è quello illustrato nella successiva figura 3.

Dalla curva di capacità del sistema reale (*MDOF - Multiple Degrees Of Freedom*) si ricava il massimo sforzo resistente alle azioni orizzontali, pari a **177647 N** (v. figura).

Un riscontro, sia pure approssimato, può farsi con la ben nota formulazione di **Turnsek - Cacovic** che è alla base di tutti i cosiddetti "metodi POR", presente nell'appendice delle "Istruzioni per l'applicazione della Normativa tecnica per la riparazione ed il rafforzamento degli edifici danneggiati dal sisma di cui alla L. 219/81".

In base a tale formulazione il valore del taglio ultimo  $T_u$  viene determinato con:

$$T_u = A \cdot T_k \cdot \sqrt{1 + \frac{\sigma_0}{1,5 \cdot T_k}}$$

in cui:

$A$  = area della sezione normale del pannello =  $0,3 \times 5,5 = 1,65 \text{ m}^2$ .

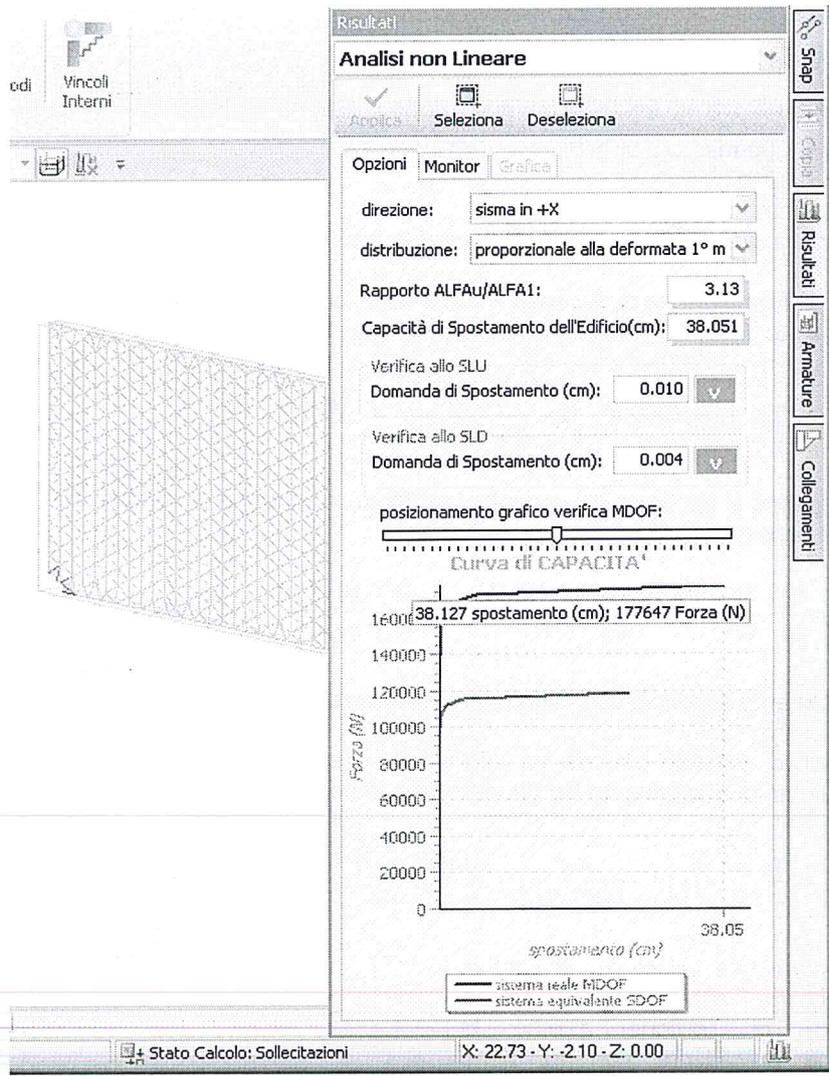
$T_k = \tau_{Rd} = 0,1 \text{ N/mm}^2 = 100000 \text{ N/m}^2$ .

$\sigma_0$  = Tensione di compressione media al centro del pannello =  $16000 \text{ N/m}^2 \times 3\text{m}/2 = 24000 \text{ N/m}^2$ .

per cui

$$T_u = 1,65 \cdot 100000 \cdot \sqrt{1 + \frac{24000}{1,5 \cdot 100000}} = 177710 \text{ N.}$$

Valore paragonabile al valore precedente ottenuto, per altra via.



**Figura 3**

## Esempio n.2

Il file di EdiLus-MU è: **Validazione\_NL\_1m\_X.EDL**.

Si svolge il calcolo per un pannello murario avente le seguenti caratteristiche:

Lunghezza = 1,00 m.

Spessore = 0,30 m.

Altezza = 3,00 m.

Materiale = "muratura in conci di pietra tenera" avente le seguenti caratteristiche (vedi esempio 1).

E' noto che la formulazione di **Turnsek - Cacovic** è valida per elementi abbastanza **TOZZI**.

Per un elemento **SNELLO** (come è il pannello del caso in esame), si avrebbe:

$$T_u = (0,3 \cdot 1,0) \cdot 100000 \cdot \sqrt{1 + \frac{24000}{1,5 \cdot 100000}} = 32310 \text{ N.}$$

Se effettivamente si applicasse in sommità tale forza, la tensione di trazione ad un estremo della sezione di piede del pannello risulterebbe:

$$\sigma = \frac{N}{A} - \frac{M}{W} = \frac{(0,3 \cdot 1,0) \cdot 3,0 \cdot 16000}{(0,3 \cdot 1,0)} - \frac{6 \cdot (32310 \cdot 3,0)}{0,3 \cdot 1,0^2} = -1890000 \text{ N/m}^2;$$

che è decisamente superiore alla massima resistenza caratteristica a trazione (pari a 100000 N/m<sup>2</sup>).

Per tale motivo, volendo operare un raffronto più realistico, la resistenza può essere calcolata come momento ultimo di ribaltamento del pannello, con la nota formulazione:

$$M_u = \frac{\sigma_0 \cdot L^2 \cdot t}{2} \cdot \left(1 - \frac{\sigma_0}{0,85 \cdot f_d}\right) = \frac{(16000 \cdot 3,0) \cdot 1^2 \cdot 0,3}{2} \cdot \left(1 - \frac{48000}{0,85 \cdot 1000000}\right) = 6793 \text{ Nm.}$$

Per confrontare tale valore coi risultati di EdiLus, occorre azzerare la tensione caratteristica di trazione, poiché la formulazione precedente non ne tiene conto.

Il risultato è stavolta 4029 N.

Tenendo conto che tale valore è la risultante di tante forze orizzontali applicate nei nodi della mesh, supponendo una distribuzione triangolare che parta a zero dal basso verso il massimo posto all'estremo superiore del muro, tale risultante è applicata a quota 2 m per cui il momento al piede (Momento Ultimo) varrà:

$$M_u = 4029 \times 2 = 8058 \text{ Nm.}$$

Valore paragonabile al valore precedente ottenuto per altra via.

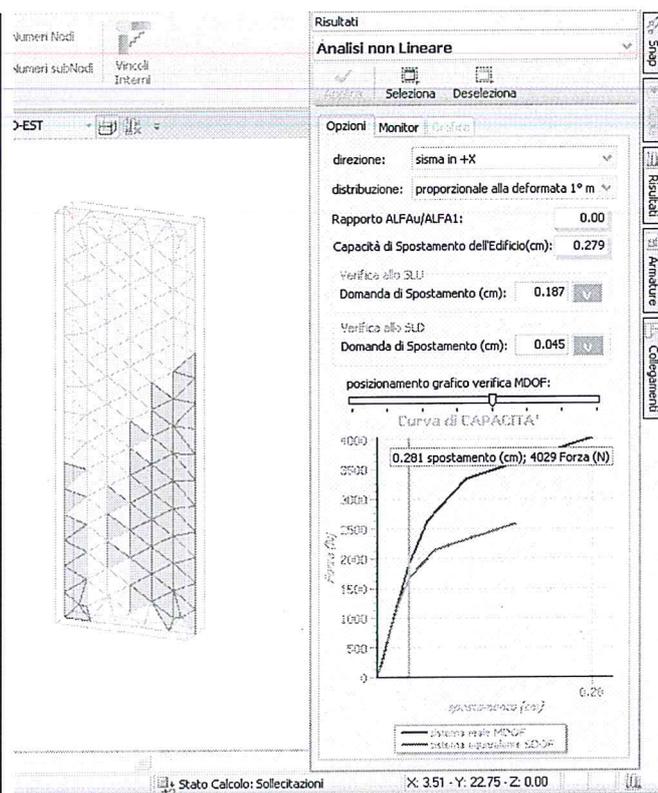


Figura 1

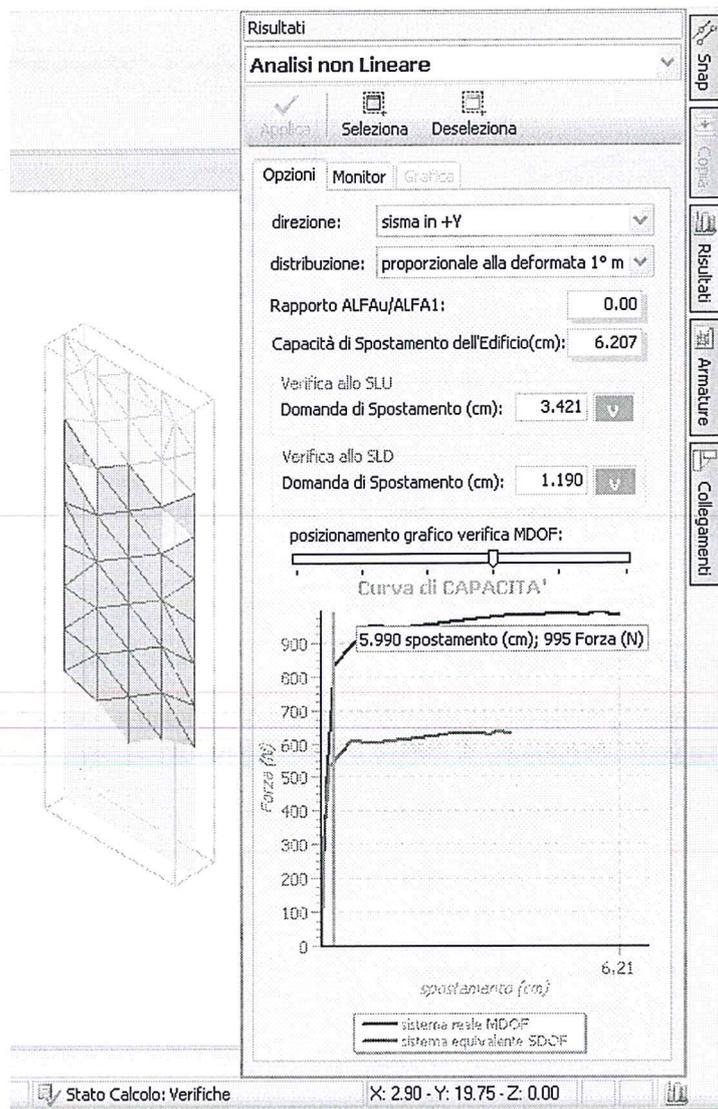
### Esempio n.3

Il file di EdiLus-MU è: **Validazione\_NL\_1m\_Y.EDL**.

Si svolge il calcolo per un pannello murario avente le caratteristiche del pannello dell'esempio 2.

Reiterando lo stesso calcolo in **direzione +Y** (per avere il valore della resistenza fuori piano), si ottiene un risultato = 995 N, e quindi un momento ultimo alla base:

$$M_u = 995 \times 2 = 1990 \text{ Nm.}$$



**Figura 1**

Ancora una volta tale valore è paragonabile a:

$$M_u = \frac{\sigma_0 \cdot L \cdot t^2}{2} \cdot \left(1 - \frac{\sigma_0}{0,85 \cdot f_d}\right) = \frac{(16000 \cdot 3,0) \cdot 1 \cdot 0,3^2}{2} \cdot \left(1 - \frac{48000}{0,85 \cdot 1000000}\right) = 2038 \text{ Nm.}$$

## 12 - Test di Validazione n.12 (muratura rinforzata con betoncino armato)

I file di EdilLus-MU sono: **Validaz\_muro\_betoncino\_NP.EDL** e **Validaz\_muro\_betoncino\_FP.EDL**.

Si espone di seguito il procedimento di calcolo adottato per un pannello murario (figura 1) avente le seguenti caratteristiche:

Lunghezza (L) = 4.00 m.

Spessore (t) = 0.30 m.

Altezza (H) = 3.00 m.

Materiale = "muratura in blocchi di laterizio semipieni" (figura 2).

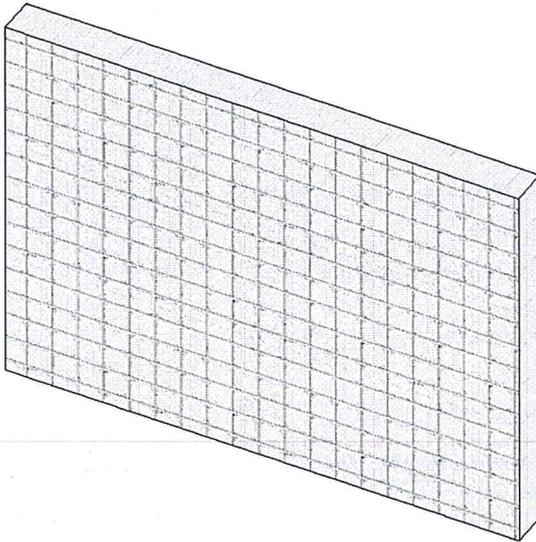


Figura 1: vista - Editor 3D

Caratteristiche Lineari		Caratteristiche non Lineari		Grafica	
<b>Caratteristiche Generiche</b>					
Descrizione	Muratura in blocchi di laterizio semipieni (perc. foratura < 45%)				
Sigla caratteristica del materiale	M.B.L.S.				
Peso specifico	[N/m³]	12.000			
Coefficiente di dilatazione termica	[1/°C]	0.00001			
Modulo elastico normale	[N/mm²]	4.500			
Modulo di Poisson		0.30			
<b>Altre Caratteristiche</b>					
Fmk	Resistenza caratteristica a compressione	[N/mm²]	5.00		
γ m	Coefficiente di sicurezza allo SLU		2.50		
ρ Fmk	Percentuale di riduzione di RcFmk	[%]	85		
Fctd	Resistenza caratteristica a trazione	[N/mm²]	0.35		
Fcdm	Resistenza caract. a compressione orizzontale	[N/mm²]	5.00		
f rd	Resist.carat. a taglio senza compressione	[N/mm²]	0.350		
μ	Coefficiente di attrito		0.40		
λ	Snellezza limite in condizioni sismiche		20		
<b>Tipo di rottura a TAGLIO</b>					
MASCHI	Rottura a TAGLIO per scorrimento				
FASCE	Rottura a TAGLIO per fessure senza diagonale				

Figura 2: caratteristiche Muratura

Rinforzato su entrambe le facce con betoncino di spessore ( $t_{bet}$ ) pari a 5 cm ed armato con maglia  $\phi$  6/20 cm in orizzontale e verticale (default) di Acciaio B450C (figura 3).

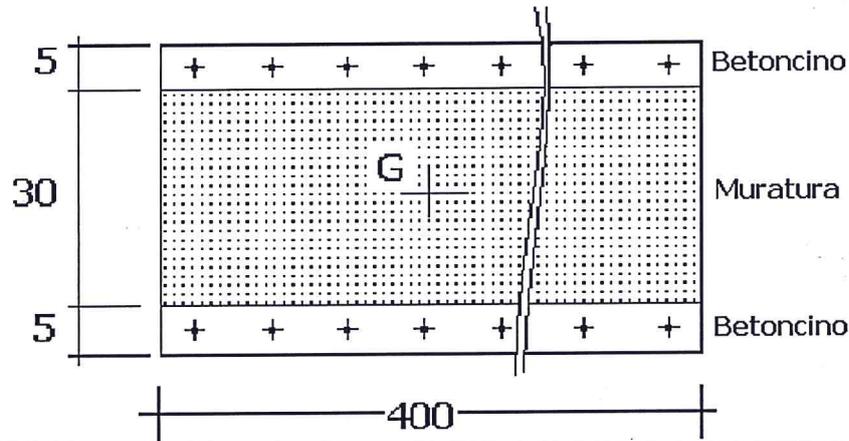
Caratteristiche Lineari		Caratteristiche non Lineari		Grafica	
<b>Caratteristiche Generiche</b>					
Descrizione	Betoncino armato				
Sigla caratteristica del materiale	BtmArm				
Peso specifico	[N/m³]	18.000			
Coefficiente di dilatazione termica	[1/°C]	0.00001			
Modulo elastico normale	[N/mm²]	28.500			
Modulo di Poisson		0.25			
<b>Tondini Acciaio</b>					
	Acciaio B450C				
<b>Altre Caratteristiche</b>					
Rck	Resistenza caratteristica cubica	[N/mm²]	8.00		
γ c	Coefficiente di sicurezza allo SLU		1.50		
Fctd	Resistenza di calcolo a trazione	[N/mm²]	0.49		
Fctm	Resistenza media a trazione per flessione	[N/mm²]	1.27		
f rd	Resistenza tangenziale di calcolo	[N/mm²]	0.143		

Figura 3: caratteristiche Betoncino

Per semplicità di esposizione si sceglie di armare il pannello murario per intero e su entrambe le facce. Tuttavia, EdiLus gestisce correttamente anche i casi in cui le facce non sono armate per intero e/o i rinforzi sono posti in maniera dissimmetrica (diametro/passo armatura e spessore diversi sulle facce del pannello murario).

Ciò comporta che le verifiche (basate sul calcolo del Momento Ultimo) vengono effettuate separatamente (Nel Piano e Fuori Piano) per i Momenti di segno positivo e di segno negativo e comunque riportando il coefficiente di sicurezza minimo riscontrato fra tutte.

In base alle caratteristiche ed alla disposizione dei rinforzi viene creata una sezione a più strati di materiali diversi (*tipicamente betoncino-muratura-betoncino, ma anche betoncino-muratura se manca il rinforzo su una delle due facce*) con l'**ESATTA** disposizione delle armature verticali (figura 4).



**Figura 4: sezione resistente**

Tale sezione può essere sollecitata **NEL PIANO** e **FUORI PIANO**.

Il procedimento di calcolo dei momenti resistenti ultimi (nel piano e fuori piano) è molto simile a quello adottato per sezioni soggette a *pressoflessione retta* costituite dall'unico materiale *calcestruzzo armato*. Opportuni coefficienti di omogeneizzazione portano in conto le differenze dovute ai diversi valori del Modulo Elastico Normale (E) e Tangenziale (G) tra la muratura ed il betoncino.

#### Resistenze di calcolo

<b>Acciaio</b>	<b>Betoncino</b>	<b>Muratura</b>
$F_{yd} = 391.30 \text{ N/mm}^2$	$R_{ck} = 8.00 \text{ N/mm}^2$ $F_{ck} = 0.80 \cdot 8.00 \text{ N/mm}^2 = 6.40 \text{ N/mm}^2$ $F_{cd} = \frac{0.85 \cdot 6.40 \text{ N/mm}^2}{1.5} = 3.63 \text{ N/mm}^2$	$F_{ck} = 5.00 \text{ N/mm}^2$ $F_{cd} = 0.85 \cdot \frac{5.00 \text{ N/mm}^2}{2.5} = 1.70 \text{ N/mm}^2$

#### Peso muro

Il peso del muro sulla sezione di mezzzeria è pari a:

$$P = 12000 \cdot 4.00 \cdot 1.50 \cdot 0.30 + 2 \cdot 25000 \cdot 4.00 \cdot 1.50 \cdot 0.05 = 21600 + 15000 = 36600 \text{ N.}$$

Il momento in mezzzeria vale:

$$M_2 = 2000 \cdot 4.00 \cdot 1.50 = 12000 \text{ Nm.}$$

## VERIFICA FUORI PIANO

Si carica il muro con una forza distribuita orizzontale di **2000 N/m** (Condizioni di Carico -> Carico Permanente) applicata in testa al muro ed ortogonale al piano del muro (figura 6).

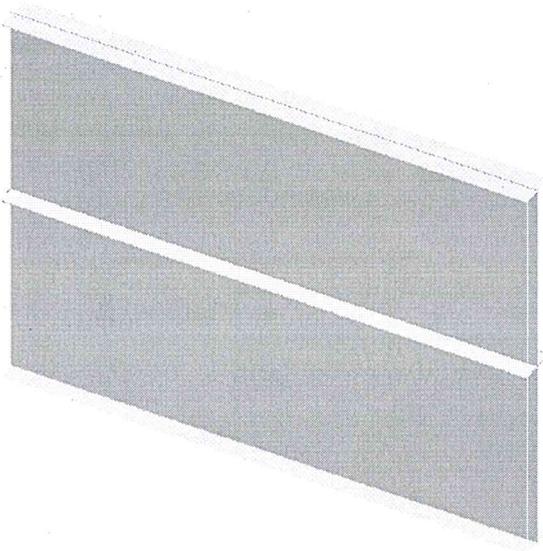


Figura 5: vista - Maschi

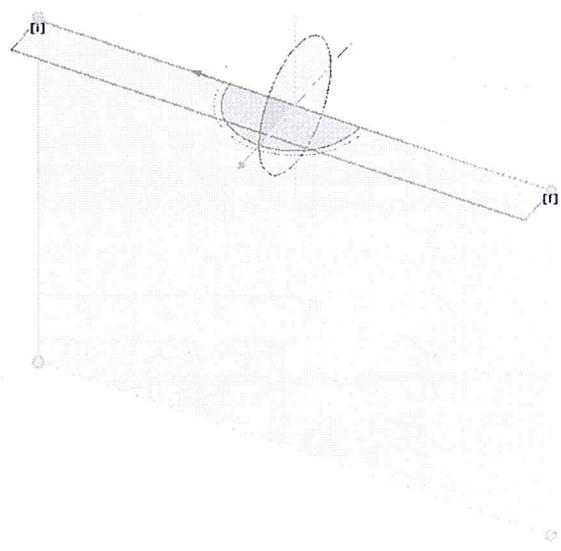


Figura 6: vista - Forze e Momenti (utente)

Per il calcolo/verifica si fa riferimento alla sezione di mezzeria (figura 5), per cui di seguito si riportano i risultati del calcolo in termini di sollecitazioni (caratteristiche) e di verifica (pressoflessione Fuori Piano) ottenuti da EdiLus.

Sezione in mezzeria CC Carico Permanente	
N	-32.392
Mnp	-409
Mfp	11.820
Tnp	3

Risultati EdiLus delle **sollecitazioni caratteristiche** nella sezione di mezzeria

Sezione in mezzeria (Armata)	
CS	5,80
Ns	-42.110
Ms	15.366
Nr	0
Fi	0,00
Mr	89.111

Risultati EdiLus della **verifica a Pressoflessione Fuori Piano** nella sezione di mezzeria

Poiché il momento ultimo ( $M_{ult}$ ) varia al variare dello sforzo normale centrato, per ogni combinazione di carico esso deve essere ricalcolato (tale calcolo dipende dal segno del momento, a seconda del quale un betoncino risulta teso e l'altro compresso).

Il diagramma di compressione viene assunto del tipo "stress-block" e viene portato in conto l'esatta posizione delle armature.

### - 1ª combinazione -> $\gamma_G = 1.3$ (sfavorevoli)

$$N_d = -32392 \cdot 1.3 = -42110 \text{ N} \quad \rightarrow \quad M_d = 89111 \text{ Nm.}$$

$$M_2 = M_d = 11820 \cdot 1.3 = 15366 \text{ Nm} \quad \rightarrow \quad CS = 5.80.$$

N.B.

$N_d$  (sforzo normale di progetto) ed  $M_d$  (momento di progetto) vengono ricavati per integrazione delle tensioni, per cui risentono di un certo grado di approssimazione. Infatti, sarebbe dovuto essere:

- $N_d = 36600 \text{ N} \times 1.3 = 47580 \text{ N} \rightarrow$  mentre ci ritroviamo 42110 N.
- $M_d = 12000 \text{ Nm} \times 1.3 = 15600 \text{ Nm} \rightarrow$  mentre ci ritroviamo 15366 Nm.

- **2ª combinazione** ->  $\gamma_G = 1.0$  (favorevoli)

$$N_d = -32392 \cdot 1.0 = -32392 \text{ N} \quad \rightarrow \quad M_u = 87388 \text{ Nm.}$$

$$M_2 = M_d = 11820 \cdot 1.0 = 11820 \text{ Nm} \quad \rightarrow \quad CS = 7.39.$$

N.B.

Per quanto esposto precedentemente, ci ritroviamo:

- $N_d = 32392 \text{ N}$ , al posto di  $36600 \text{ N}$ .
- $M_d = 11820 \text{ Nm}$ , al posto di  $12000 \text{ Nm}$ .

Pertanto, il valore più gravoso è quello della **1ª combinazione**.

### Calcolo del Momento Ultimo ( $M_{ult,FP}$ ) Fuori Piano

Il valore del Momento Ultimo ( $M_{ult,FP}$ ) Fuori Piano può essere calcolato come per una sezione omogenea in c.a., poiché l'asse neutro non taglia la muratura ma solo il betoncino (figura 7).

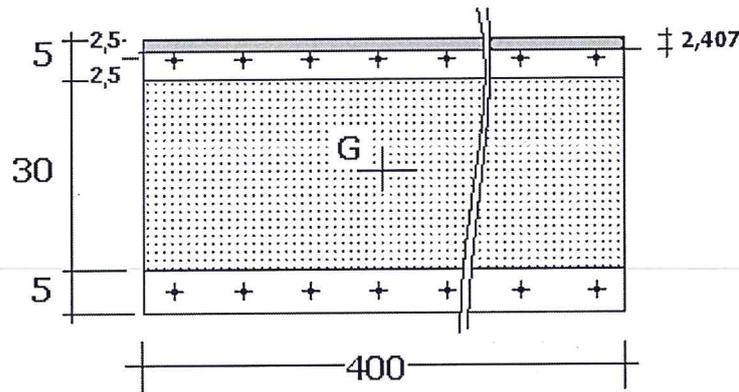


Figura 7: posizione asse neutro "Fuori Piano"

Le armature ai due lembi sono costituite da  $20 \phi 6$  ( $A_f = 565 \text{ mm}^2$ ).

Il baricentro (G) della sezione è nel centro geometrico di essa.

Si adotta il diagramma *stress-block*.

L'asse neutro risulta trovarsi a 24.07 mm dal lembo compresso, quindi entrambe le armature risultano tese ed il contributo della muratura è nullo.

I contributi al momento, calcolati rispetto al baricentro, dell'armatura inferiore, superiore e del betoncino risultano essere:

$$Y_n = 0.02407 \text{ m.}$$

$$\sigma_{d,inf} = F_{yd} = 391300000 \text{ N/m}^2.$$

$$\sigma_{d,sup} = 28284674 \text{ N/m}^2 \text{ (calcolato col principio di conservazione delle sezioni piane).}$$

$$M_{s,inf} = A_f \cdot \sigma_{d,inf} \cdot \left[ Y_{s,inf} - \left( \frac{t + 2 \cdot t_{bet}}{2} \right) \right] = 5.65e^{-4} \cdot 391300000 \cdot \left[ (0.40 - 0.025) - 0.20 \right] = 38724 \text{ Nm.}$$

$$M_{s,sup} = A_f \cdot \sigma_{d,sup} \cdot \left[ Y_{s,sup} - \left( \frac{t + 2 \cdot t_{bet}}{2} \right) \right] = 5.65e^{-4} \cdot 28284674 \cdot (0.025 - 0.20) = -2799 \text{ Nm.}$$

$$M_{ult,MU} = 0 \text{ Nm.}$$

$$M_{ult,bet} = Y_n \cdot L \cdot 0.80 \cdot F_{cd} \cdot \left[ \left( \frac{t + 2 \cdot t_{bet}}{2} \right) - 0.80 \cdot \frac{Y_n}{2} \right] = 0.02407 \cdot 4.00 \cdot 0.80 \cdot 3626000 \cdot \left( 0.20 - 0.80 \cdot \frac{0.02407}{2} \right) = 53186 \text{ Nm.}$$

Quindi:

$$M_{ult,FP} = M_{ult,bet} + M_{s,inf} + M_{s,sup} + M_{ult,MU} = 47098 + 38724 + (-2799) + 0 = \mathbf{89111 \text{ Nm.}}$$

## VERIFICA NEL PIANO

Si carica il muro con una forza distribuita orizzontale di **2000 N/m** (Condizioni di Carico -> Carico Permanente) applicata in testa al muro e contenuta nel piano del muro (figura 9).

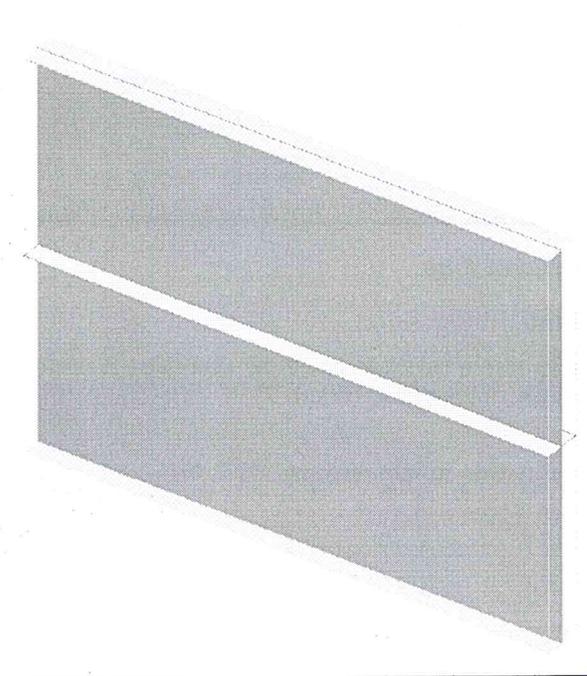


Figura 8: vista - Maschi

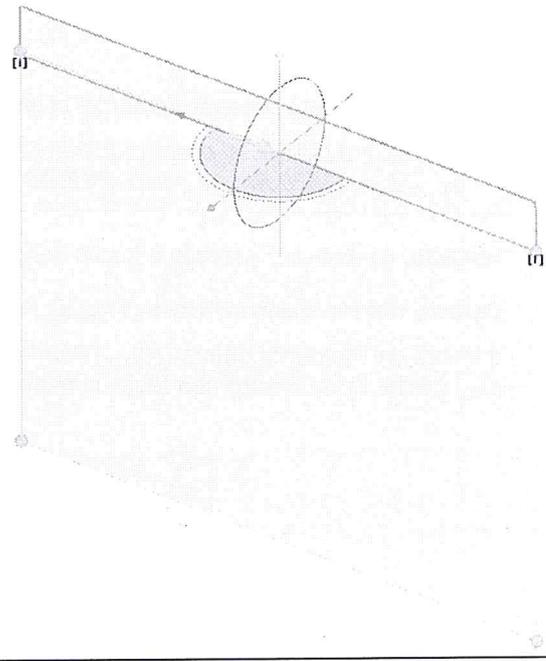


Figura 9: vista - Forze e Momenti (utente)

Per il calcolo/verifica si fa riferimento alla sezione di mezzeria (figura 8), per cui di seguito si riportano i risultati del calcolo in termini di sollecitazioni (caratteristiche) e di verifica (pressoflessione Nel Piano) ottenuti da EdiLus.

Sezione in mezzeria CC Carico Permanente	
N	-32.283
Mnp	-11.771
Mfp	0
Tnp	-7.982

Risultati EdiLus delle **sollecitazioni caratteristiche** nella sezione di mezzeria

Sezione in mezzeria (Armata)	
CS	56,02
Ns	-41,968
Ms	15,302
Mr	857,182

Risultati EdiLus della **verifica a Pressoflessione Nel Piano** nella sezione di mezzeria

Le considerazioni fatte nel caso precedente (Fuori Piano) continuano a valere anche nel presente caso (Nel Piano), con la differenza che, questa volta, viene interessata anche parte della muratura.

- **1ª combinazione ->  $\gamma_G = 1.3$  (sfavorevoli)**

$$N_d = -32283 \cdot 1.3 = -41968 \text{ N} \quad \rightarrow \quad M_{ult} = 857182 \text{ Nm.}$$

$$M_3 = M_d = -11771 \cdot 1.3 = -15302 \text{ Nm} \quad \rightarrow \quad CS = 56.02.$$

- **2ª combinazione ->  $\gamma_G = 1.0$  (favorevoli)**

$$N_d = -32283 \cdot 1.0 = -32283 \text{ N} \quad \rightarrow \quad M_{ult} = 842171 \text{ Nm.}$$

$$M_3 = M_d = -11771 \cdot 1.0 = -11771 \text{ Nm} \quad \rightarrow \quad CS = 71.54.$$

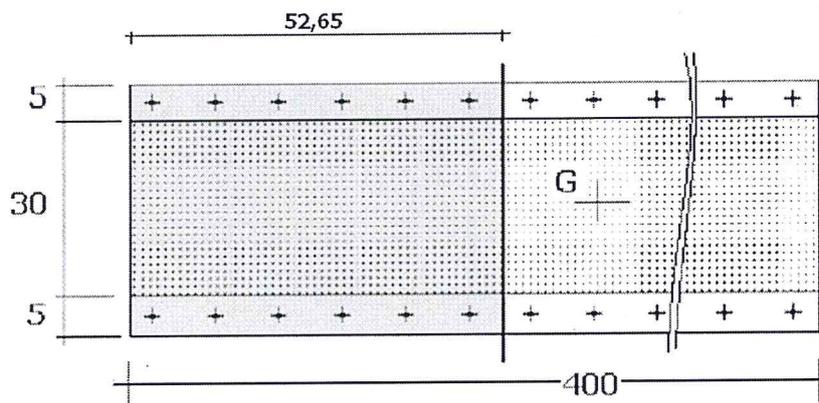
**N.B.**

Per entrambe le combinazioni, anche qui, per  $N_d$  ed  $M_d$ , valgono le stesse considerazioni fatte per l'esempio Fuori Piano.

Pertanto, il valore più gravoso è quello della **1ª combinazione**.

### Calcolo del Momento Ultimo ( $M_{ult,NP}$ ) Nel Piano

Il valore del momento ultimo ( $M_{ult,NP}$ ) Nel Piano deve essere calcolato per una sezione mista, poiché in questo caso l'asse neutro taglia sia la muratura che il betoncino.



**Figura 10: posizione asse neutro "Nel Piano"**

Considerando i tassi di lavoro indicati in precedenza e la posizione effettiva dei tondini risulta che la posizione dell'asse neutro dal lembo compresso, per la **1ª combinazione di carico** ( $N_d = 41968 \text{ N}$ ), vale:

$$X_n = 0.5265 \text{ m.}$$

Al momento ultimo delle armature ( $M_{s,inf} + M_{s,sup} = 75586 + 123818 = 199404 \text{ Nm}$ ), viene aggiunto il contributo del betoncino armato compresso ( $M_{ult,bet}$ ) e della muratura compressa ( $M_{ult,MU}$ ), dove:

$$M_{ult,bet} = 0.80 \cdot X_n \cdot 2 \cdot t_{bet} \cdot F_{cd} \cdot \left( \frac{L}{2} - 0.80 \cdot \frac{X_n}{2} \right) = 0.80 \cdot 0.5265 \cdot (2 \cdot 0.05) \cdot 3626000 \cdot \left( 2.00 - 0.80 \cdot \frac{0.5265}{2} \right) = 273362 \text{ Nm.}$$

$$M_{ult,MU} = 0.80 \cdot X_n \cdot t \cdot F_{cd} \cdot \left( \frac{L}{2} - 0.80 \cdot \frac{X_n}{2} \right) = 0.80 \cdot 0.5265 \cdot 0.30 \cdot 1700000 \cdot \left( 2.00 - 0.80 \cdot \frac{0.5265}{2} \right) = 384416 \text{ Nm.}$$

Quindi:

$$M_{ult,NP} = M_{s,inf} + M_{s,sup} + M_{ult,bet} + M_{ult,MU} = 199404 + 273362 + 384416 = \mathbf{857182 \text{ Nm.}}$$

E.2 R.1 - 28/11/2011

