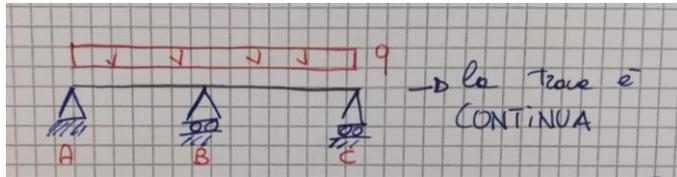


Metodo delle forze:

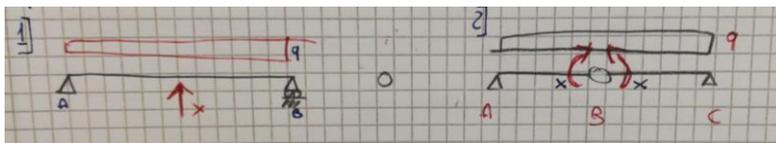
Il metodo delle forze è uno dei possibili metodi per risolvere le strutture iperstatiche semplici. Può essere schematizzato attraverso dei passaggi:

- 1) Individuo una struttura iperstatica valutando i gradi di vincolo e i gradi di libertà;



La trave presa in esame è continua ed è una volta iperstatica poiché ha 3 gradi di libertà e 4 di vincolo. In A poggia su una cerniera e in B e C su due carrelli.

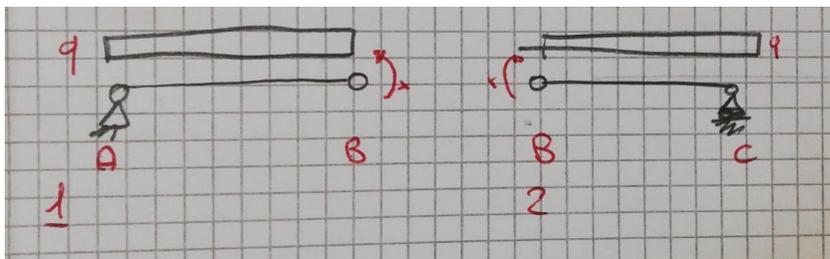
- 2) A questo punto individuo i possibili schemi isostatici di riferimento e le reazioni vincolari che mi determinano la mia incognita X. Gli schemi possono essere:



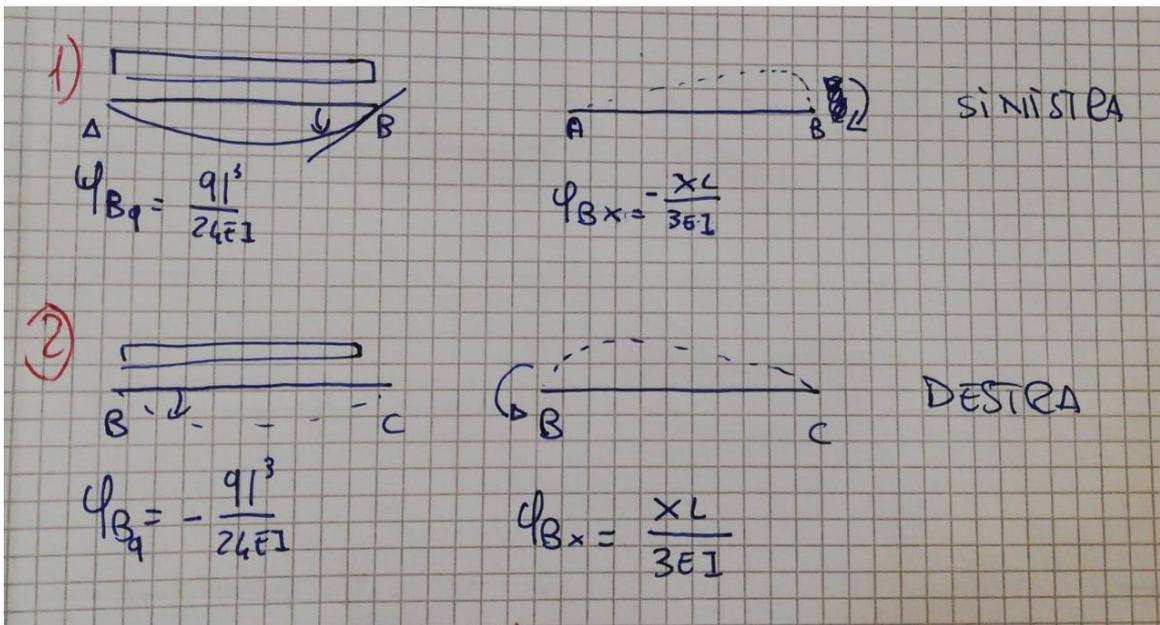
Nel primo caso abbiamo uno schema semplice composto da una trave appoggiata dove la reazione iperstatica è la reazione vincolare dell'appoggio centrale. Nel secondo schema ho una reazione vincolare interna. Qui ho due travi entrambe incernierate e appoggiate. La particolarità di questa incognita sta nel fatto che è una parte del vincolo di continuità e questa reazione vincolare coincide con il momento flettente in B.

- 3) Scelgo lo schema isostatico equivalente. Prendo il secondo quindi con le due travi spezzate dalla cerniera.
- 4) A questo punto posso studiare separatamente gli effetti delle forze che agiscono su ognuno dei due corpi. Quindi avremo:
 - il tratto AB su cui insiste il carico distribuito q e il momento esplicitato dall'incognita X in B.
 - il tratto BC su cui insiste il carico distribuito q e il momento esplicitato dall'incognita X sempre in B.

Quindi:



5) Studio separatamente gli effetti che queste forze hanno sulle due travi:



Studiando i diagrammi delle deformate riconosco dei valori notevoli relativi alla rotazione della trave a seconda delle forze:

destra:

$$\rightarrow \Phi_{Bs}: qL^3/24EI$$

$$\rightarrow \Phi_{Bs}: -xL/3EI$$

Sinistra:

$$\rightarrow \Phi_{Bd}: -qL^3/24EI$$

$$\rightarrow \Phi_{Bd}: xL/3EI$$

6) A questo punto attraverso l'equazione di compatibilità cinematica posso determinare l'incognita x:

$$\Delta\varphi_B = \varphi_{Bs} - \varphi_{Bd}$$

$$\varphi_{Bs} = \frac{qL^3}{24EI} - \frac{xL}{3EI}$$

$$\varphi_{Bd} = -\frac{qL^3}{24EI} + \frac{xL}{3EI}$$

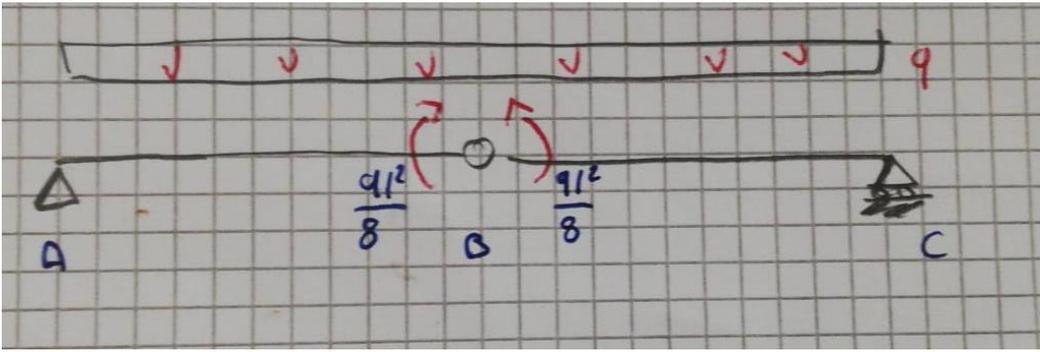
$$\Delta\varphi_B = \frac{qL^3}{24EI} - \frac{xL}{3EI} - \left(-\frac{qL^3}{24EI} + \frac{xL}{3EI}\right) = 0$$

$$= \frac{qL^3}{12EI} - \frac{2xL}{3EI} \rightarrow \frac{qL^2}{12} - \frac{2}{3}x = 0 \rightarrow qL^2 - 8x = 0$$

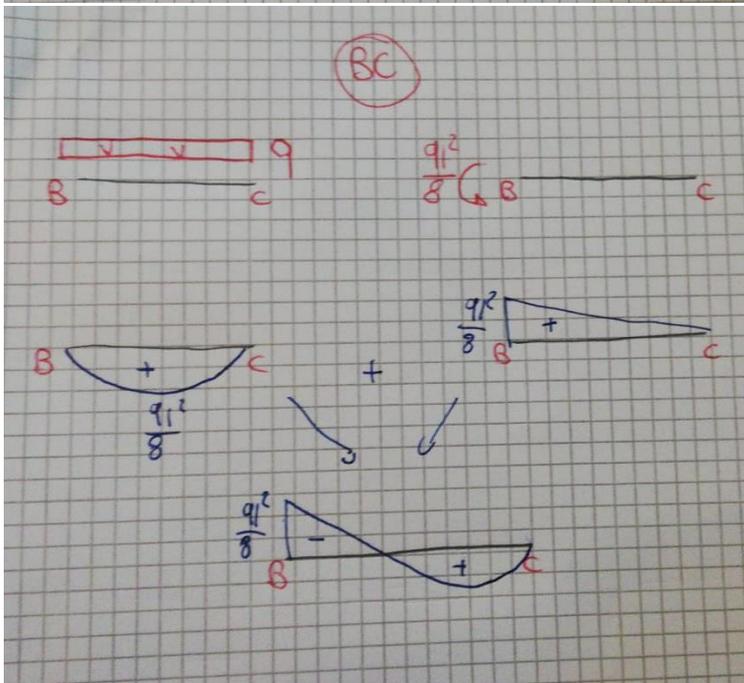
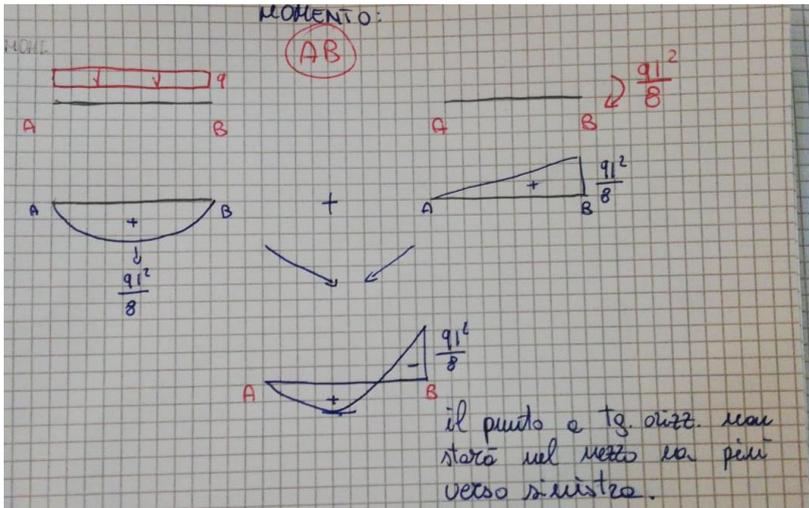
$$x = \frac{qL^2}{8}$$

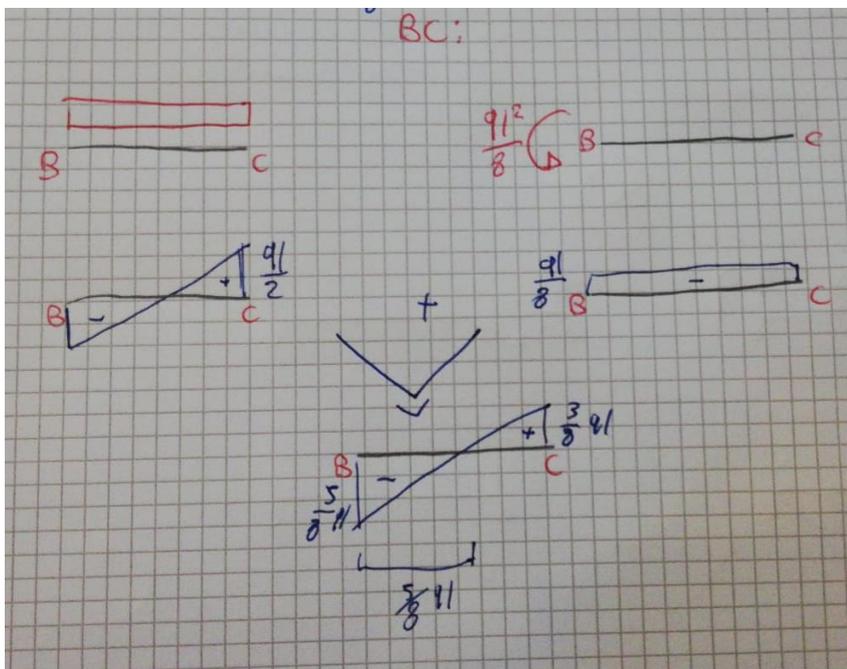
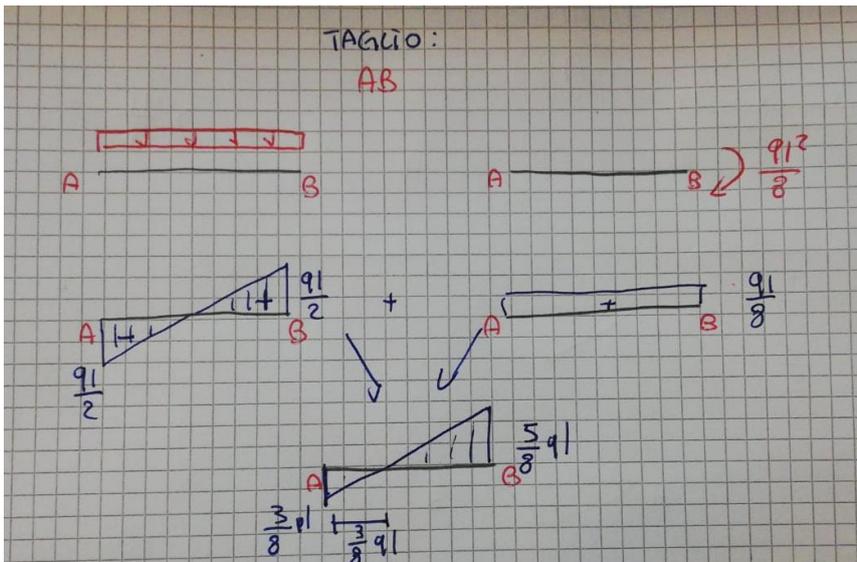
OK

7) Sostituisco il valore della X appena trovato ($x = ql^2/8$):

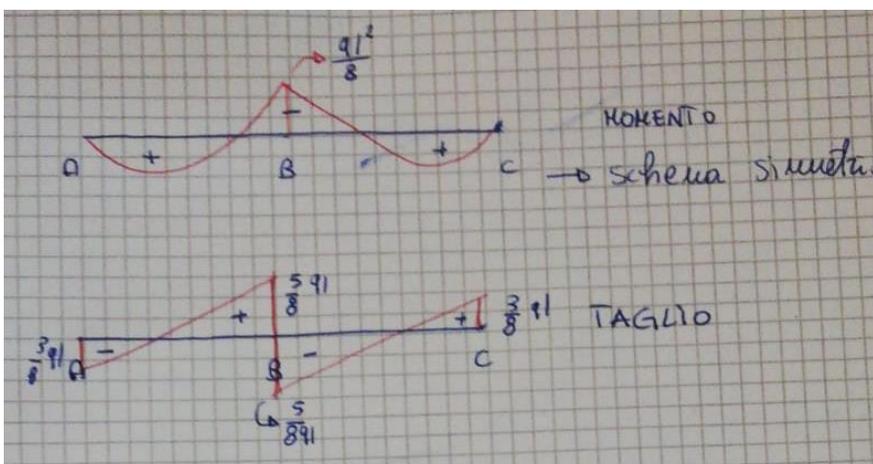


8) Posso trovare i diagrammi del taglio e del momento studiando i due tratti AB e BC separatamente:





9) a questo punto posso definire il diagramma delle sollecitazioni generale:



10) trovo le reazioni vincolari:

