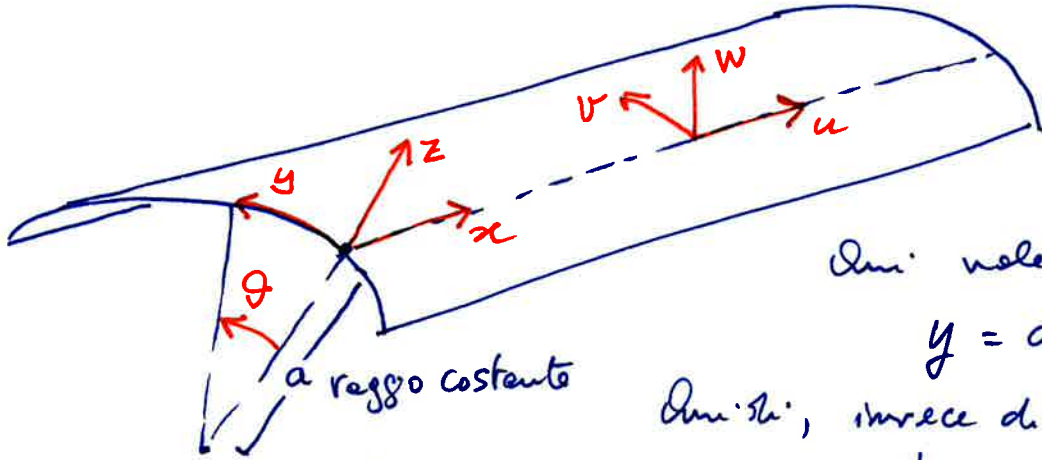


3

13.12.23

### APPLICAZIONE DELLA TEORIA MEMBRANALE A GUSCI CILINDRICI

Per una guscio cilindrico conviene usare un sistema di coordinate cilindriche:



Ami vale che  $y = a\theta$

Ami si, invece di curvatura

$k_y, p_y$  e  $v$ , usano  $k_\theta, p_\theta$  e  $v_\theta$  e

l'impietere  $N_{y\theta}$  e  $N_{xy}$  con  $N_\theta$  e  $N_{x\theta}$ . Infine, un elemento infinitesimo di guscio ha dimensioni  $dx$  e  $dy = a d\theta$ .

Le rette generatrici in direzione  $x$  ha curvatura  $k_x = 0$  e, di conseguenza, raggio di curvatura  $r_x \rightarrow \infty$ . Le curvatura  $x$  verso  $\theta$  invece è

$$k_\theta = -\frac{1}{a}$$

In questo caso gli assi coordinati sono pressoché scarsi le curvatura principali e quindi il twist  $k_{x\theta} = 0$ .

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} u \\ v_\theta \\ w \end{pmatrix}; \quad \vec{e} = \begin{pmatrix} E_x \\ E_\theta \\ \gamma_{x\theta} \end{pmatrix}; \quad \vec{p} = \begin{pmatrix} P_x \\ P_\theta \\ P_z \end{pmatrix}; \quad \vec{S} = \begin{pmatrix} N_x \\ N_\theta \\ N_{x\theta} \end{pmatrix}$$

Per il sistema di riferimento vedere all'incirca

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x}$$

← nota le curvature  
 $k_x = 0$

$$\varepsilon_\theta = \frac{1}{a} \frac{\partial v_\theta}{\partial \theta} + \frac{1}{a} w$$

$$\gamma_{x\theta} = \frac{1}{a} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v_\theta}{\partial x}$$

### LEGAME COSTITUTIVO

$$N_x = \frac{Et}{1-\nu^2} (\varepsilon_x + \nu \varepsilon_\theta)$$

$$N_\theta = \frac{Et}{1-\nu^2} (\varepsilon_\theta + \nu \varepsilon_x)$$

$$N_{x\theta} = \frac{Et}{2(1+\nu)} \gamma_{x\theta}$$

### EQUILIBRIO

$$\frac{\partial N_x}{\partial x} + \frac{1}{a} \frac{\partial N_{x\theta}}{\partial \theta} + p_x = 0$$

$$\frac{1}{a} \frac{\partial N_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial N_{x\theta}}{\partial x} + p_\theta = 0$$

$$-\frac{1}{a} N_\theta + p_z = 0 \quad \Rightarrow \quad k_\theta N_\theta + p_z = 0$$

### SOLUZIONE GENERALE

Il sistema delle equazioni d'equilibrio è staticamente determinato e, inoltre, le  $N_\theta$  in funzione di  $p_z$  e  $p_\theta$  del cerchio  $p_\theta$ :

$$N_\theta = a p_z$$

Per ottenere  $N_x$  e  $N_{x\theta}$ , bisogna integrare le equazioni d'equilibrio.

$$N_{x\theta} = - \int \left( \tau_{\theta} + \frac{1}{a} \frac{\partial N_{\theta}}{\partial \theta} \right) dx$$

$$N_x = - \int \left( \tau_x + \frac{1}{a} \frac{\partial N_{x\theta}}{\partial \theta} \right) dx$$

*summi*

Integrando si ottengono due costanti di integrazione da dove esse calcolate attraverso le condizioni al contorno.

Una volta che le forze risultanti  $N_x$ ,  $N_{\theta}$  e  $N_{x\theta}$  sono state ottenute, si può usare il legame costitutivo mediante relazioni inverse per trovare le deformazioni

$$\epsilon_x = \frac{1}{Et} (N_x - \nu N_{\theta})$$

$$\epsilon_{\theta} = \frac{1}{Et} (N_{\theta} - \nu N_x)$$

$$\gamma_{x\theta} = \frac{2(1+\nu)}{Et} N_{x\theta}$$

E integrando queste ultime si ottengono gli spostamenti:

$$u = \int \epsilon_x dx$$

$$v_{\theta} = \int \left( \gamma_{x\theta} - \frac{1}{a} \frac{\partial u}{\partial \theta} \right) dx$$

$$w = a \left( \epsilon_{\theta} - \frac{1}{a} \frac{\partial v_{\theta}}{\partial \theta} \right)$$

Infatti:

$$\epsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \Rightarrow u = \int \epsilon_x dx$$

$$\epsilon_{\theta} = \frac{1}{a} \frac{\partial v_{\theta}}{\partial \theta} + \frac{1}{a} w \Rightarrow w = a \left( \epsilon_{\theta} - \frac{1}{a} \frac{\partial v_{\theta}}{\partial \theta} \right)$$

$$\gamma_{x\theta} = \frac{1}{a} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v_{\theta}}{\partial x} \Rightarrow \frac{\partial v_{\theta}}{\partial x} = \gamma_{x\theta} - \frac{1}{a} \frac{\partial u}{\partial \theta} \Rightarrow \dots$$

Per alcuni casi è possibile introdurre le costezioni al contorno e determinare le costanti di integrazione pure di fare qualsiasi scelta rispetto al cerchio esterno. In tutti questi casi si ha che

$$(*) \quad p_x = 0 \quad \text{e} \quad p_\theta \text{ e } p_z \text{ indipendenti da } x.$$

Per esempio se un certo cerchio evolve in maniera significativa il profilo del fusolo, allora le teorie membranae non può essere più usate ed è necessario introdurre una teoria flessionale.

Per il caso di elica detto (\*) le soluzioni generali si somigliano come

$$N_\theta = a p_z$$

$$N_{x\theta} = - \int \left( p_\theta + \frac{1}{a} \frac{\partial N_\theta}{\partial \theta} \right) dx$$

$$= - \left( p_\theta + \frac{\partial p_z}{\partial \theta} \right) x + f_1(\theta)$$

$$N_x = - \int \left( p_x + \frac{1}{a} \frac{\partial N_{x\theta}}{\partial \theta} \right) dx$$

$$= + \frac{1}{2a} \left( \frac{d p_\theta}{d \theta} + \frac{d^2 p_z}{d \theta^2} \right) x^2 - \frac{1}{a} \frac{d f_1(\theta)}{d \theta} x + f_2(\theta)$$

Esplicitando le componenti del cono,

$$p_x = 0$$

$$p_\theta = \hat{p}_\theta \sin \theta$$

$$p_z = \hat{p}_z \cos \theta$$

Allora si ottiene che anche le funzioni  $f_1(\theta)$  e  $f_2(\theta)$  sono esse stesse in senso costante.

13.12.23

$$N_\theta = a \hat{p}_z \cos \vartheta$$

$$N_{x\theta} = [(\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x + C_1] \sin \vartheta$$

$$N_x = -\frac{1}{a} \left[ \frac{1}{2} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^2 + C_1 x + C_2 \right] \cos \vartheta$$

da cui

$$\begin{cases} f_1(\theta) = C_1 \sin \vartheta \\ f_2(\theta) = C_2 \cos \vartheta \end{cases}$$

Sulle base di queste  $N_x$ ,  $N_\theta$  e  $N_{x\theta}$ , applicando il legame costitutivo all'incasso e sottraendo le  $E_x$ ,  $E_\theta$  e  $E_{x\theta}$  e, mediante queste ultime, le componenti di spostamento  $u$ ,  $v_\theta$ ,  $w$ .

Vedi Eq. (4.16), (4.17) e (4.18)

$$\left\{ \begin{array}{l} Et u_x = \int n_{xx} dx - \nu \int n_{\theta\theta} dx \\ Et u_\theta = -\frac{1}{a} \int \int \frac{\partial n_{xx}}{\partial \theta} dx dx + \frac{\nu}{a} \int \int \frac{\partial n_{\theta\theta}}{\partial \theta} dx dx + 2(1+\nu) \int n_{x\theta} dx \\ Et u_z = \frac{1}{a} \int \int \frac{\partial^2 n_{xx}}{\partial \theta^2} dx dx - \frac{\nu}{a} \int \int \frac{\partial^2 n_{\theta\theta}}{\partial \theta^2} dx dx - 2(1+\nu) \int \frac{\partial n_{x\theta}}{\partial \theta} dx - \nu a n_{xx} + a n_{\theta\theta} \end{array} \right. \quad (4.16)$$

On the basis of the general solution in Eq. (4.14) for the membrane forces it can be shown that the underlined terms are of the same order with respect to the axial co-ordinate  $x$ . Substitution of the general solution in these expressions for the displacements finally leads to

SE SOSTITUIAMO:

$$\begin{aligned} Et u_x &= -\frac{1}{a} \left[ \frac{1}{6} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^3 + \frac{1}{2} C_1 x^2 + C_2 x + C_3 \right] \cos \theta \\ &\quad - \nu a [\hat{p}_z x + C_1] \cos \theta \\ Et u_\theta &= -\frac{1}{a^2} \left[ \frac{1}{24} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^4 + \frac{1}{6} C_1 x^3 + \frac{1}{2} C_2 x^2 + C_3 x + C_4 \right] \sin \theta \\ &\quad + (2+\nu) \left[ \frac{1}{2} \left( \hat{p}_z - \frac{2(1+\nu)}{(2+\nu)} \hat{p}_\theta \right) x^2 + C_1 x + C_2 \right] \sin \theta \\ Et u_z &= \frac{1}{a^2} \left[ \frac{1}{24} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^4 + \frac{1}{6} C_1 x^3 + \frac{1}{2} C_2 x^2 + C_3 x + C_4 \right] \cos \theta \\ &\quad - 2 \left[ \frac{1}{2} \left( \hat{p}_z - \frac{(2+\nu)}{2} \hat{p}_\theta \right) x^2 + C_1 x + C_2 \right] \cos \theta + a^2 \hat{p}_z \cos \theta \end{aligned} \quad (4.17)$$

These expressions appear to be rather obscure. If Poisson's ratio is chosen equal to zero ( $\nu = 0$ ), these expressions allow more insight.

per  $\nu=0$

$$\begin{aligned} Et u_x &= -\frac{1}{a} \left[ \frac{1}{6} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^3 + \frac{1}{2} C_1 x^2 + C_2 x + C_3 \right] \cos \theta \\ Et u_\theta &= -\frac{1}{a^2} \left[ \frac{1}{24} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^4 + \frac{1}{6} C_1 x^3 + \frac{1}{2} C_2 x^2 + C_3 x + C_4 \right] \sin \theta \\ &\quad + 2 \left[ \frac{1}{2} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^2 + C_1 x + C_2 \right] \sin \theta \\ Et u_z &= \frac{1}{a^2} \left[ \frac{1}{24} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^4 + \frac{1}{6} C_1 x^3 + \frac{1}{2} C_2 x^2 + C_3 x + C_4 \right] \cos \theta \\ &\quad - 2 \left[ \frac{1}{2} (\hat{p}_z - \hat{p}_\theta) x^2 + C_1 x + C_2 \right] \cos \theta + a^2 \hat{p}_z \cos \theta \end{aligned} \quad (4.18)$$

Hereafter we will discuss examples on the basis of these equations.