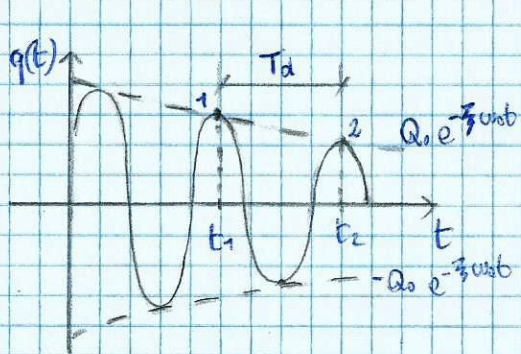


Decadimento logaritmico

Il decadimento logaritmico δ è la grandezza che compare negli Eurocodici al posto dello smorzamento ξ . La dissipazione è puramente viscosa!



$$\omega_d = \omega_0 \sqrt{1 - \xi^2}$$

Rapporto tra i punti 1 e 2:

$$\frac{q_1}{q_2} = \frac{q_0 \cdot e^{-\xi \omega_0 t_1} \cos(\omega_d t_1 + \phi)}{q_0 \cdot e^{-\xi \omega_0 t_2} \cos(\omega_d t_2 + \phi)}$$

Essendo $t_2 = t_1 + 2\pi$ i due coseni si

ma uguali e si semplificano. Quindi:

$$\frac{q_1}{q_2} = e^{-\xi \omega_0 (t_2 - t_1)} = e^{-\xi \omega_0 T_d} \Leftrightarrow \ln\left(\frac{q_1}{q_2}\right) = \xi \omega_0 T_d$$

Ma $T_d = \frac{1}{f_d} = \frac{2\pi}{\omega_d} = \frac{2\pi}{\omega_0 \sqrt{1 - \xi^2}}$. Pertanto, detto $\delta := \ln\left(\frac{q_1}{q_2}\right)$:

$$\delta = \frac{2\pi \xi}{\sqrt{1 - \xi^2}} \Rightarrow \delta \sqrt{1 - \xi^2} = 2\pi \xi \Rightarrow \delta^2 (1 - \xi^2) = 4\pi^2 \xi^2$$

$$\Rightarrow 4\pi^2 \xi^2 + \delta^2 \xi^2 = \delta^2 \Rightarrow \xi^2 (4\pi^2 + \delta^2) = \delta^2 \Rightarrow \xi = \frac{\delta}{\sqrt{4\pi^2 + \delta^2}}$$

Una formula semplificata, ma ugualmente adottata, si ottiene se $\xi \ll 1$:

$$\delta \approx 2\pi \xi \quad \xi \approx \frac{\delta}{2\pi}$$

Considerando i valori dell'Eurocodice:

- edifici in CA: $\xi_{CA} \approx \frac{0,10}{2\pi} \approx 0,016 \approx 1,5\%$;
- edifici in acciaio: $\xi_{acc} \approx 0,008 \approx 1\%$

In base a due esempi: si possono trovare anche valori maggiori. Per gli stati limite ultimi è possibile arrivare anche a ξ pari al 5% (ad esempio per edifici in CA soggetti a sisma). Finora si era parlato solo di stati limite di esercizio.

Essendo ξ incerto per sua natura (dipende da molteplici fattori) è possibile eseguire una prova sulle strutture costruite per ottenere valori più attendibili. È detta prova full-scale. Per le strutture flessibili leggere si applicano vibrazioni libere, negli altri casi si sfruttano quelle ambientali. Per le misurazioni di accelerazioni e spostamenti si usano gli accelerometri e i laser che inviano i dati ad una scheda di acquisizione collegata ad un PC.

Nella realtà, in generale, lo smorzamento non è perfettamente viscoso. Per questo i punti ottenuti durante le misurazioni generano una curva oscillante i cui picchi non sono disposti esattamente lungo la curva esponenziale $Q_0 e^{-\frac{2\alpha\zeta}{\omega_n} t}$ (e analogamente lungo $-Q_0 e^{-\frac{2\alpha\zeta}{\omega_n} t}$). Per i sistemi reali si introduce allora lo smorzamento viscoso equivalente. Lo considero una serie di j punti:

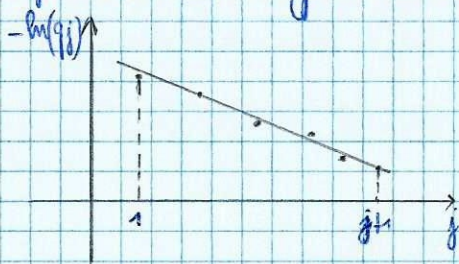
$$\begin{aligned}
 & q_1, \dots, q_j \\
 & t_1, \dots, t_{1+j} T_d \\
 & j=1, 2, \dots
 \end{aligned}
 \Rightarrow \frac{q_1}{q_{j+1}} = \frac{q_1}{q_2} \cdot \frac{q_2}{q_3} \cdot \dots \cdot \frac{q_j}{q_{j+1}} = e^{\frac{2\alpha\zeta}{1-\zeta^2} j}$$

$$\Rightarrow \delta := \ln\left(\frac{q_1}{q_2}\right) = \frac{2\alpha\zeta}{1-\zeta^2} = \frac{1}{j} \cdot \ln\left(\frac{q_1}{q_{j+1}}\right)$$

δ , il decadimento logaritmico introdotto nella definizione di $\ln\left(\frac{q_1}{q_2}\right)$, può essere quindi interpretato come pendenza della retta seguente ($j=1, 2, \dots$)

$$\delta = \frac{1}{j} \ln\left(\frac{q_1}{q_{j+1}}\right) \Rightarrow \delta j = \ln(q_1) - \ln(q_{j+1}) \Rightarrow \ln(q_{j+1}) = -\delta j + \ln(q_1)$$

sul piano semilogaritmico:



Si determina la retta meglio approssimante (ad esempio con i minimi quadrati) per ottenere il miglior smorzamento viscoso equivalente.

In altre parole al sistema reale viene associata la ζ del sistema ideale che è ad esso più prossimo.

Lo smorzamento è una quantità incerta (stima diversa a seconda della tecnica usata): $\zeta(\delta)$ dipende infatti, in generale, dall'ampiezza dell'oscillazione.