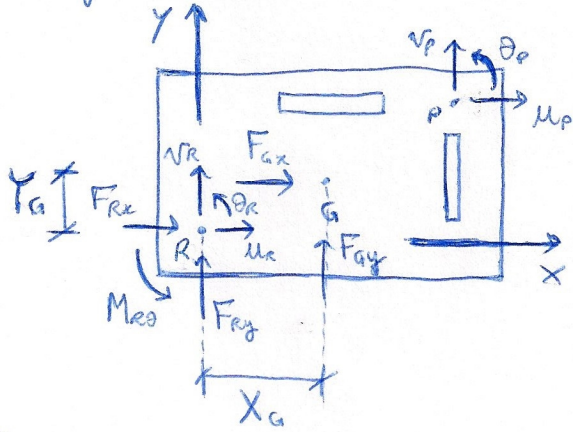


# Distribuzione forze di piano sui controventi

1) Definizione baricentro G e generici punti R e P



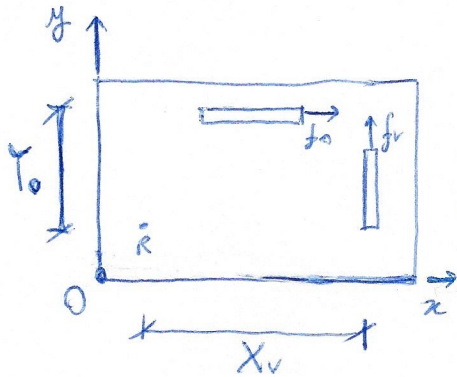
equivalenza sistema di forze

$$\begin{cases} F_{ax} = F_{Rx} \\ F_{ay} = F_{Ry} \\ M_{a0} = -Y_G F_{Rx} + X_G F_{Ry} \end{cases}$$

modo di P rispetto a R

$$\begin{cases} M_P = M_R - Y_P \theta_R \\ v_P = v_R + X_P \theta_R \\ \theta_P = \theta_R \end{cases}$$

2) Espressione di  $F_{ax}$ ,  $F_{ay}$  e  $M_{a0}$  tramite le forze agenti sui controventi:



$$\begin{cases} F_{ax} = \sum f_0 = \sum k_0 u_0 = \sum k_0 (u_R - Y_0 \theta_R) = u_R \sum k_0 - \theta_R \sum Y_0 k_0 \\ F_{ay} = \sum f_v = \sum k_v v_v = \sum k_v (v_R + X_v \theta_R) = v_R \sum k_v + \theta_R \sum X_v k_v \\ M_{a0} = -\sum Y_0 f_0 + \sum X_v f_v = -\sum Y_0 k_0 u_0 + \sum X_v k_v v_v = \\ \quad \text{rispetto a 0} \\ = -\sum Y_0 k_0 (u_R - Y_0 \theta_R) + \sum X_v k_v (v_R + X_v \theta_R) = \\ \quad \text{rispetto a R} \end{cases}$$

3) Tra tutti i possibili R si sceglie il punto C, ovvero il baricentro delle rigidità tale per cui:

$$\begin{cases} -\theta_R \sum Y_0 k_0 = 0 \\ \theta_R \sum X_v k_v = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \sum k_0 (y_0 - y_c) = 0 \\ \sum k_v (x_v - x_c) = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \sum k_0 y_0 - y_c \sum k_0 = 0 \\ \sum k_v x_v - x_c \sum k_v = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_c = \frac{\sum k_0 y_0}{\sum k_0} \\ x_c = \frac{\sum k_v x_v}{\sum k_v} \end{cases}$$

avendo definito  $\bar{K}_0 = \sum k_0$  e  $\bar{K}_v = \sum k_v$ . Seguono quindi, con  $R \equiv C$ :

$$\begin{cases} F_{ax} = u_c \bar{K}_0 \\ F_{ay} = v_c \bar{K}_v \\ M_{a0} = \theta_c \bar{K}_0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} u_c = F_{ax} / \bar{K}_0 \\ v_c = F_{ay} / \bar{K}_v \\ \theta_c = M_{a0} / \bar{K}_0 \end{cases} \quad \text{con } \bar{K}_0 = \sum k_0 Y_0^2 + \sum k_v X_v^2$$

4) Ripartizione delle forze rimaste sui controventi:

$$\begin{cases} f_0 = k_0 u_0 = k_0 (u_c - Y_0 \theta_c) = \frac{k_0}{\bar{K}_0} F_{ax} - \frac{k_0 Y_0}{\bar{K}_0} M_{a0} \\ f_v = k_v v_v = k_v (v_c + X_v \theta_c) = \frac{k_v}{\bar{K}_v} F_{ay} + \frac{k_v X_v}{\bar{K}_0} M_{a0} \end{cases}$$