

6-0 6-1

I criteri di resistenza (o teorie della rottura) definiscono un legame tra lo **stato tensionale** e la sua **pericolosità**.

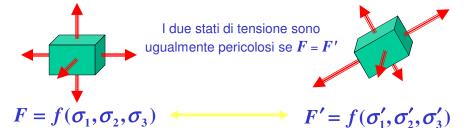
Ogni stato tensionale può essere rappresentato da una **funzione scalare** delle tensioni principali che può essere confrontata con un **valore critico del materiale**.

Al valore di tale funzione scalare viene dato il nome di **tensione equivalente** (o ideale).

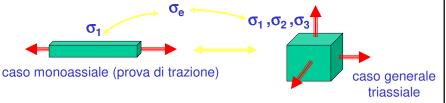
Al valore critico del materiale viene dato il nome di **tensione limite**.

Il rapporto tra la tensione limite del materiale e la tensione equivalente è il **coefficiente di sicurezza** della struttura.

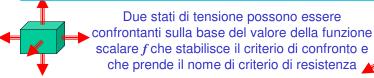
Concetto di tensione equivalente



Particolarmente significativo è il confronto con lo stato di tensione che si verifica nella prova del materiale



Deduzione della tensione equivalente dai criteri di resistenza





$$F = f(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3)$$
 $F' = f(\sigma'_1, \sigma'_2, \sigma'_3)$

In particolare se f è applicato allo stato di tensione assiale che si ha nella prova di trazione, si può scrivere che:

$$F'' = f(\sigma_1'', 0, 0) = f_{ass}(\sigma_1'')$$



Per cui si ha lo stesso grado di pericolosità tra i primo e il terzo caso quando:

$$F'' = F \implies f_{ass}(\sigma_1'') = f(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3)$$

da cui segue che il valore della tensione monoassiale (σ_e) che genera uno stato di tensione equivalente a quello definito da σ_1 , σ_2 e σ_3 può essere ricavata come:

$$\sigma_e = \sigma_1'' = f_{ass}^{-1} [f(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3)]$$

I criteri di resistenza possono essere divisi in tre gruppi, sulla base del loro principio ispiratore:

Criteri direttamente basati sullo stato di tensione

- → Massima tensione normale (Rankine-Lamé-Navier)
- → Massima tensione tangenziale (Tresca-Guest)
- → Curva della resistenza intrinseca (Coulomb-Mohr)
- → Massima tensione tangenziale ottaedrica (Rôs Eichinger)

Criteri basati sullo stato di deformazione

→ Massima deformazione normale (Poncelet-<u>de St. Venant</u>-Grashof)

Criteri basati sulla energia di deformazione

- → Massima energia di deformazione (Beltrami-Huber-Haig)
- → Massima energia di distorsione (Huber-von Mises-Hencky)

I criteri di resistenza possono essere divisi in due gruppi, sulla base del loro campo di applicazione:

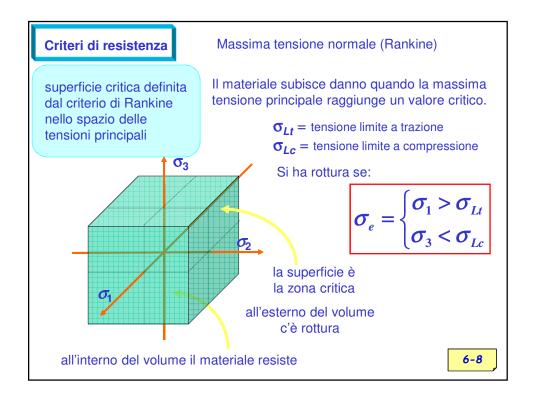
Criteri utilizzati per i materiali duttili

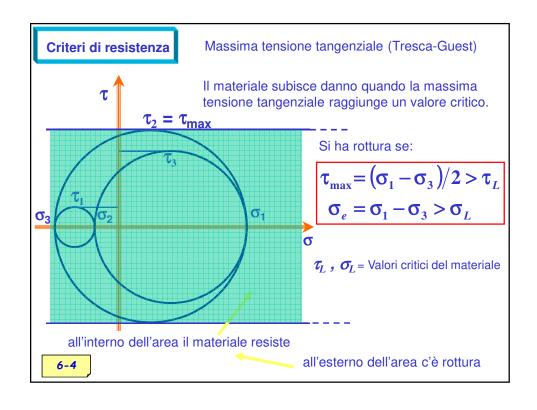
- → Massima tensione tangenziale (<u>Tresca</u>-Guest)
- → Massima energia di distorsione (Huber-von Mises-Hencky)
- → Curva della resistenza intrinseca (Coulomb-Mohr)
- → Massima energia di deformazione (Beltrami-Huber-Haig)
- → Massima tensione tangenziale ottaedrica (Rôs Eichinger)

Criteri utilizzati per i materiali fragili

- → Massima tensione normale (Rankine-Lamé-Navier)
- → Curva della resistenza intrinseca (Coulomb-Mohr)
- → Massima deformazione normale (Poncelet-de St. Venant-Grashof)

6-3





Massima tensione tangenziale (Tresca-Guest)

Nel caso generale di stato di tensione triassiale il valore della tensione tangenziale massima vale:

$$\tau_{max} = \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2}$$

Quando la sollecitazione è monoassiale e solo σ_1 è diversa da zero si avrà:

$$\tau_{a \max}(\sigma_1) = \tau_{\max}(\sigma_1,0,0) = \frac{\sigma_1}{2}$$

Si può, quindi, ricavare l'espressione della tensione equivalente dalla relazione:

$$\boldsymbol{\sigma}_{e} = \boldsymbol{\sigma}_{1} = \boldsymbol{\tau}_{a \max}^{-1} \left[\boldsymbol{\tau}_{\max} \left(\boldsymbol{\sigma}_{1}, \boldsymbol{\sigma}_{2}, \boldsymbol{\sigma}_{3} \right) \right]$$

Criteri di resistenza

Massima tensione tangenziale (Tresca-Guest)

Ne segue che:

$$\sigma_e = \tau_{a \max}^{-1} \left[\tau_{\max} \left(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3 \right) \right] = 2 \left(\frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2} \right) =$$

$$= \sigma_1 - \sigma_3$$

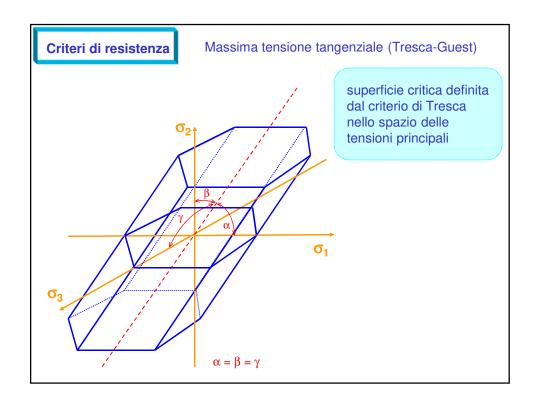
Si avrà perciò rottura quando:

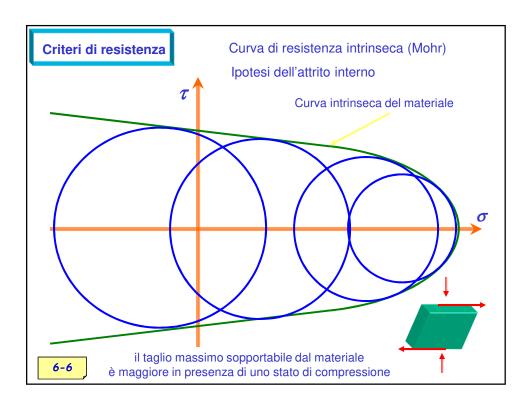
$$\sigma_e = \sigma_1 - \sigma_3 > \sigma_L$$

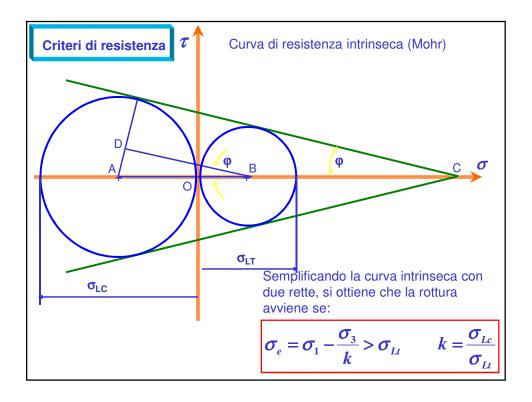
Casi particolari:

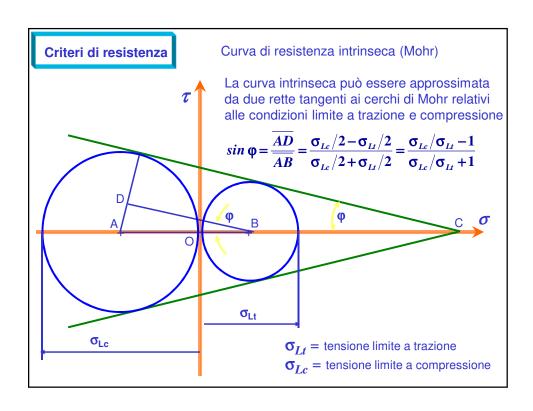
torsione pura: torsione + trazione:

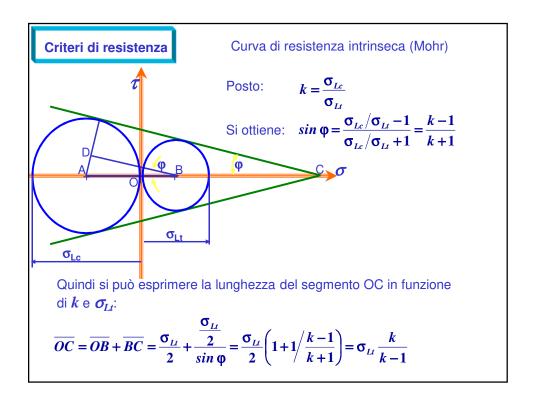
$$\sigma_e = 2\tau_{xy} \qquad \qquad \sigma_e = \sqrt{\sigma_x^2 + 4\tau_{xy}^2}$$

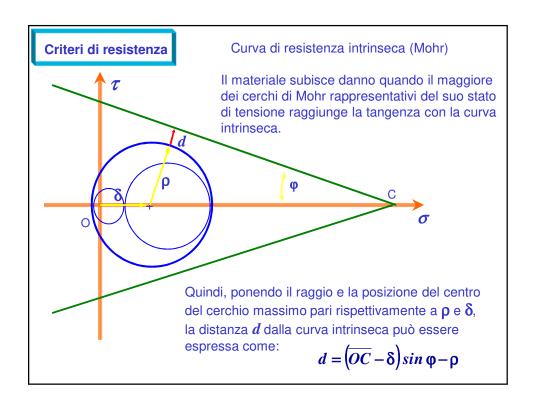












Curva di resistenza intrinseca (Mohr)

Ricordando le espressioni di OC, $\sin \phi$, $\rho \in \delta$,

$$\overline{OC} = \sigma_{LL} \frac{k}{k-1}$$
, $\sin \varphi = \frac{k-1}{k+1}$, $\rho = \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{2}$, $\delta = \frac{\sigma_1 + \sigma_3}{2}$

l'espressione di \emph{d} per uno stato di tensione triassiale diventa:

$$d = \left(\overline{OC} - \delta\right) \sin \varphi - \rho = \left(\sigma_{LL} \frac{k}{k-1} - \frac{\sigma_{1} + \sigma_{3}}{2}\right) \frac{k-1}{k+1} - \frac{\sigma_{1} - \sigma_{3}}{2} =$$

$$= \frac{1}{k+1} \left[k(\sigma_{LL} - \sigma_{1}) + \sigma_{3}\right]$$

Per una stato di tensione monoassiale, l'espressione precedente diventa:

$$d_a(\sigma_1) = d(\sigma_1, 0, 0) = \frac{k}{k+1}(\sigma_L - \sigma_1)$$

Si può, quindi, ricavare il valore della tensione equivalente dalla relazione:

$$\sigma_e = \sigma_1 = d_a^{-1} [d(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3)]$$

Criteri di resistenza

Curva di resistenza intrinseca (Mohr)

Ne segue che:

$$\sigma_{e} = \sigma_{1} = d_{a}^{-1} \left[d(\sigma_{1}, \sigma_{2}, \sigma_{3}) \right] = \sigma_{Li} - \frac{k+1}{k} \left\{ \frac{1}{k+1} \left[k(\sigma_{Li} - \sigma_{1}) + \sigma_{3} \right] \right\} =$$

$$= \sigma_{1} - \frac{\sigma_{3}}{k}$$

Si avrà perciò rottura quando:

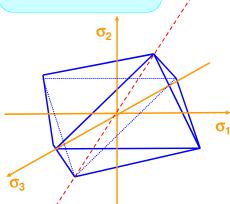
$$\sigma_e = \sigma_1 - \frac{\sigma_3}{k} > \sigma_L$$

Casi particolari:

$$\sigma_e = \frac{k+1}{k} \tau_{xy} \qquad \sigma_e = \frac{k-1}{2k} \sigma_x + \frac{k+1}{2k} \sqrt{\sigma_x^2 + 4\tau_{xy}^2}$$

Massima deformazione normale (de St. Venant) Il materiale subisce danno quando la massima deformazione principale raggiunge un valore critico.

superficie critica definita dal criterio di St. Venant nello spazio delle tensioni principali



Nel caso triassiale si ha:

$$\varepsilon_{I} = \frac{1}{\mathbb{E}} [\sigma_{I} - \nu(\sigma_{2} + \sigma_{3})] > \varepsilon_{L}$$

$$\varepsilon_{3} = \frac{1}{E} [\sigma_{3} - \nu (\sigma_{I} + \sigma_{y})] < -\varepsilon_{L}$$

Nel caso monoassiale si ha:

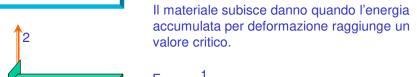
$$\varepsilon_{l} = \frac{\sigma_{l}}{E} > \varepsilon_{L}$$

Dal confronto si ottiene che si ha rottura se:

$$\begin{vmatrix} \sigma_e = \sigma_1 - v(\sigma_2 + \sigma_3) \\ \sigma_e = |\sigma_3 - v(\sigma_1 + \sigma_2)| \end{vmatrix} > \sigma_L$$

Criteri di resistenza

Massima energia di deformazione (Beltrami)



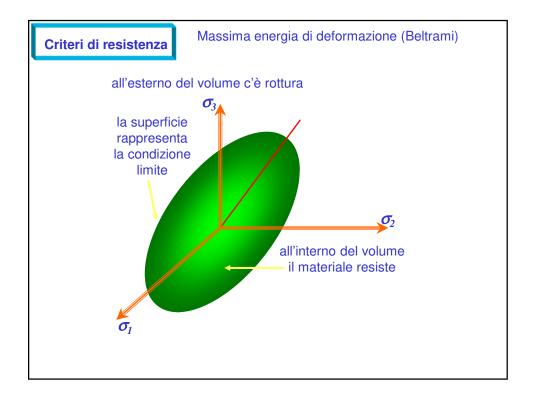
Nel caso triassiale si ha:

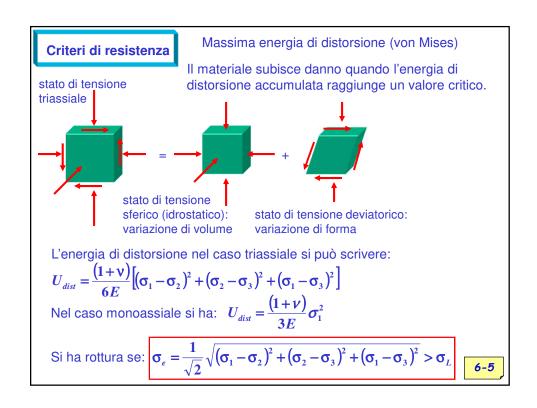
$$U_{s} = \frac{1}{2E} \left[\sigma_{I}^{2} + \sigma_{2}^{2} + \sigma_{3}^{2} - 2 \mathcal{V} (\sigma_{I} \sigma_{2} + \sigma_{2} \sigma_{3} + \sigma_{3} \sigma_{I}) \right]$$

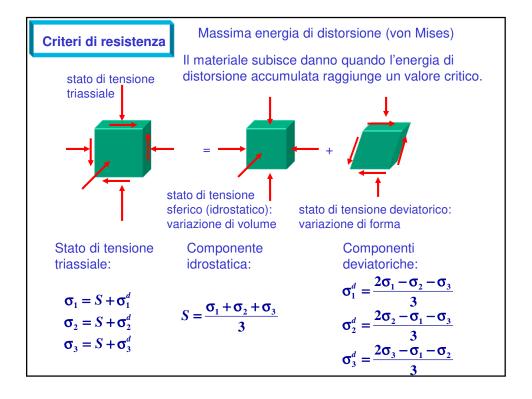
Nel caso monoassiale si ha: $U_s = \frac{1}{2F} \sigma_I^2$

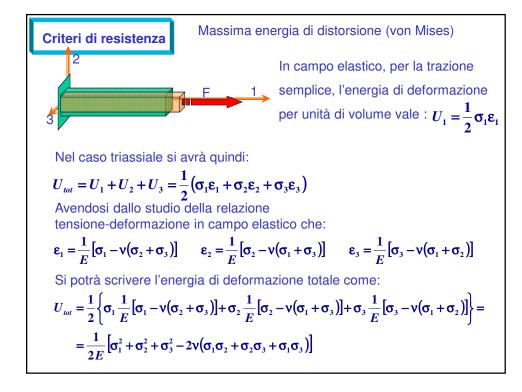
Dal confronto si ottiene che si ha rottura se:

$$\sigma_e = \sqrt{\sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \sigma_3^2 - 2\nu\left(\sigma_1\sigma_2 + \sigma_2\sigma_3 + \sigma_1\sigma_3\right)} > \sigma_L$$









Massima energia di distorsione (von Mises)

Quindi, per uno stato di tensione triassiale l'energia totale di deformazione vale:

$$U_{tot} = \frac{1}{2E} \left[\sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \sigma_3^2 - 2\nu \left(\sigma_1 \sigma_2 + \sigma_2 \sigma_3 + \sigma_1 \sigma_3 \right) \right]$$

La parte dovuta alla componente sferica dello stato di

$$U_{sf} = \frac{1}{2E} \left[S^2 + S^2 + S^2 - 2\nu \left(S^2 + S^2 + S^2 \right) \right] = \frac{3(1 - 2\nu)}{2E} S^2$$

Ricordando l'espressione di S si ottiene:

$$U_{sf} = \frac{3(1-2v)}{2E}S^{2} = \frac{3(1-2v)}{2E} \left(\frac{\sigma_{1} + \sigma_{2} + \sigma_{3}}{3}\right)^{2}$$

Quindi, per differenza si ottiene l'energia di distorsione:

$$\boldsymbol{U}_{dist} = \boldsymbol{U}_{tot} - \boldsymbol{U}_{sf}$$

Criteri di resistenza

Massima energia di distorsione (von Mises)

$$\begin{aligned} U_{dist} &= U_{tot} - U_{sf} = \\ &= \frac{1}{2E} \left[\sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \sigma_3^2 - 2\nu (\sigma_1 \sigma_2 + \sigma_2 \sigma_3 + \sigma_1 \sigma_3) \right] - \frac{3(1 - 2\nu)}{2E} \left(\frac{\sigma_1 + \sigma_2 + \sigma_3}{3} \right)^2 \end{aligned}$$

Che può essere scritta nella forma:

(la stessa espressione poteva essere ricavata introducendo le componenti deviatoriche dello stato di tensione nell'espressione dell'energia di deformazione)

$$U_{dist} = \frac{(1+v)}{6E} \left[(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_1 - \sigma_3)^2 \right]$$

Nel caso in cui solo σ_1 sia diversa da zero si avrà:

$$U_{ass dist}(\sigma_1) = U_{dist}(\sigma_1, 0, 0) = \frac{(1+\nu)}{6E} [(\sigma_1)^2 + (\sigma_1)^2] = \frac{(1+\nu)}{3E} \sigma_1^2$$

Si può, quindi, ricavare l'espressione della tensione equivalente dalla formula:

$$\mathbf{\sigma}_{e} = \mathbf{\sigma}_{1} = U_{ass\ dist}^{-1} \left[U_{dist} \left(\mathbf{\sigma}_{1}, \mathbf{\sigma}_{2}, \mathbf{\sigma}_{3} \right) \right]$$

Massima energia di distorsione (von Mises)

$$\sigma_{e} = \sigma_{1} = U_{ass dist}^{-1} \left[U_{dist} (\sigma_{1}, \sigma_{2}, \sigma_{3}) \right] = \sqrt{\frac{3E}{1+\nu}} \left\{ \frac{1+\nu}{6E} \left[(\sigma_{1} - \sigma_{2})^{2} + (\sigma_{2} - \sigma_{3})^{2} + (\sigma_{1} - \sigma_{3})^{2} \right] \right\} = \frac{1}{\sqrt{2}} \sqrt{(\sigma_{1} - \sigma_{2})^{2} + (\sigma_{2} - \sigma_{3})^{2} + (\sigma_{1} - \sigma_{3})^{2}}$$

Si avrà perciò rottura quando:

$$\sigma_e = \frac{1}{\sqrt{2}} \sqrt{(\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_1 - \sigma_3)^2} > \sigma_L$$

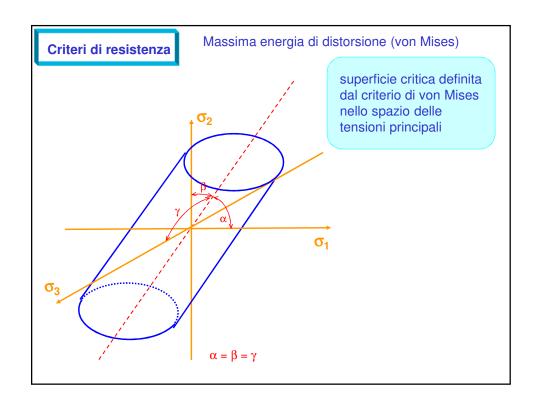
Casi particolari:

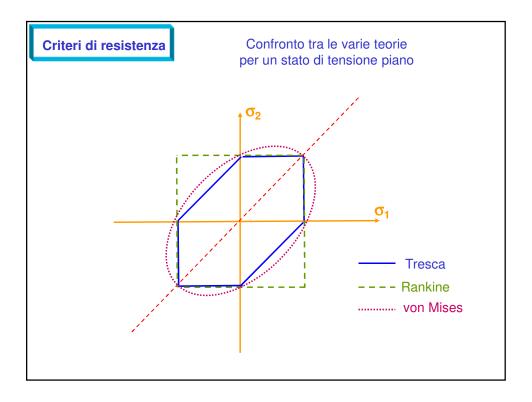
torsione pura:

torsione + trazione:

$$\sigma_e = \sqrt{3} \, \tau_{xy}$$

$$\sigma_e = \sqrt{3} \, \tau_{xy} \qquad \qquad \sigma_e = \sqrt{\sigma_x^2 + 3 \, \tau_{xy}^2}$$





Criteri di resistenza	Confronto tra le varie teorie sulla base del rapporto caratteristico σ_L/ au_L	
→ Massima tensione normale (Rankine-Lamé-Navier)		1
→ Massima tensione tangenziale (Tresca-Guest)		2
→Curva della resistenza intrinseca (Coulomb-Mohr)		1.25÷2
→ Massima deformazione normale (Poncelet-de St. Venant-Grashof)		1.25
→ Massima energia di deformazione (Beltrami-Huber-Haig)		1.61
→ Massima energia di distorsione (Huber-von Mises-Hencky)		1.73
Valori sperimentali di σ_L/τ_L Materiali fragili = 1 ÷ 1.25 Materiali duttili = 1.75 ÷ 1.80		

Criteri di resistenza: riepilogo

Massima tensione normale (Rankine)

$$\sigma_e = \begin{cases} \sigma_1 > \sigma_{Lt} \\ \sigma_3 < \sigma_{Lc} \end{cases}$$

Massima tensione tangenziale (Tresca) $\sigma_e = \sigma_1 - \sigma_3 > \sigma_L$

$$\sigma_e = \sigma_1 - \sigma_3 > \sigma_L$$

Curva di resistenza intrinseca (Mohr)

$$\sigma_e = \sigma_1 - \frac{\sigma_3}{k} > \sigma_{Li}$$
 $k = \frac{\sigma_{Lc}}{\sigma_{Li}}$

Massima def. normale (de St. Venant)

$$\left. \begin{array}{l} \sigma_e = \sigma_1 - \nu \left(\sigma_2 + \sigma_3 \right) \\ \sigma_e = \left| \sigma_3 - \nu \left(\sigma_1 + \sigma_2 \right) \right| \end{array} \right\} > \sigma_L$$

Massima energia di def. (Beltrami)

$$\sigma_e = \sqrt{\sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \sigma_3^2 - 2\nu(\sigma_1\sigma_2 + \sigma_2\sigma_3 + \sigma_1\sigma_3)} > \sigma_L$$

Massima energia di distorsione (von Mises)

$$\sigma_e = \frac{1}{\sqrt{2}} \sqrt{\left(\sigma_1 - \sigma_2\right)^2 + \left(\sigma_2 - \sigma_3\right)^2 + \left(\sigma_1 - \sigma_3\right)^2} > \sigma_L$$