

COMUNE DI BIANCAVILLA Provincia di Catania



SIN
BIANCAVILLA
DM-468/2001



OGGETTO: INTERVENTI DI BONIFICA/MESSA IN SICUREZZA PERMANENTE E RIPRISTINO AMBIENTALE DELL'AREA DI CAVA DI "MONTE CALVARIO" PER LA FRUIBILITA' A PARCO. - C.U.P.: C84G15000000001

PROGETTO DEFINITIVO	ELABORATO	C-2.2	SCALA
	TITOLO ELABORATO	INTERVENTO PROGETTUALE "GEOSITO DI TIPO MINERALOGICO" D.A. N.105/Gab del 15/04/2015. D.Lgs 50/16 ART. 23 COMMA 8 - (DPR 207/10 art.33,lett.b – art. 36 lett.b) STRUTTURA IN ACCIAIO: VALIDAZIONE DEI CALCOLI	

IL PROGETTISTA – RESPONSABILE DELLA V[^] P.O. – AREA TECNICA
(Ing. Placido MANCARI)

IL R.U.P.
(Geom. Antonino Ricceri)

IL COLLABORATORE
(Geom. Placido Gentile)

SPAZIO PER VISTI



SICON S.R.L.

SERVIZI INTEGRATI PER L'INGEGNERIA CIVILE



Società certificata ai sensi della norma UNI ISO 9001 : 2015

VERIFICA DELLA PROGETTAZIONE ESECUTIVA

ESITO ☒ Positivo ☐ Negativo

ALLEGATO n. _____ - ELABORATO "C-2.2" al

Rapporto di Verifica conclusivo del _____

IL PROGETTISTA
Ing. Placido Mancari

IL SOGGETTO VERIFICATORE
SICON s.r.l.
Prof. Ing. Gianni Rizzari

VISTO:
IL RESPONSABILE UNICO DEL PROCEDIMENTO
Geom. Antonino Ricceri

IL SINDACO – Antonio Bonanno

DATA	MARZO 2018	
REV.	DATA	MOTIVO DELLA REVISIONE
1	01/03/2018	RIFERIMENTO DOCUMENTO UNITARIO: Approvato con decreto del Ministero dell'Ambiente e della Tutela del Territorio e del Mare Prot. N. 316/STA del 06/06/2017. ELABORATO REVISIONATO CON LE PRESCRIZIONI DI CUI AL DECRETO Prot. N. 316/STA
2	02/08/2018	RAPPORTO DI VERIFICA INTERMEDIO N. 1
3	01/10/2018	RAPPORTO DI VERIFICA INTERMEDIO N. 2

INDICE:

- *ORIGINE E CARATTERISTICHE DEI CODICI DI CALCOLO*.....
- *AFFIDABILITA' DEI CODICI UTILIZZATOI*
- *VALIDAZIONE DEL CALCOLO*

ORIGINE E CARATTERISTICHE DEI CODICI DI CALCOLO

Per fornire queste indicazioni vengono riportati titolo, autore, produttore, distributore, estremi della licenza.

Autori:	dott. ing. Dario PICA prof. ing. Paolo BISEGNA dott. arch. Gerry D'Anza dott. ing. Donato Sista
Produzione e distribuzione	SOFT.LAB srl via Borgo II - 82030 PONTE (BN) tel. ++39 (824) 874392 fax ++39 (824) 874431 internet: http://www.soft.lab.it e.mail: info@soft.lab.it
Sigla:	IperSpaceMax 3.1.0
Licenza n.	Concesso in licenza a COSTANZO ROSARIO codice utente C05416

Il modello di calcolo assunto è di tipo spaziale e l'analisi condotta è una Analisi Elastica Lineare, esso è fondamentalmente definito dalla posizione dei nodi collegati da elementi di tipo Beam o elementi di tipo shell a comportamento sia flessionale che membranale, l'elemento finito shell utilizzato è anche in grado di esprimere una rigidezza rotazionale in direzione ortogonale al piano dello shell.

L'analisi sismica utilizzata è l'analisi modale con Combinazione Quadratica Completa degli effetti del sisma. Il modello è stato analizzato sia per le combinazioni dei carichi verticali sia per le combinazioni di carico verticale e sisma. Un particolare chiarimento richiede la definizione delle masse nell'analisi sismica. Pur avendo considerato il modello con impalcati rigidi non si rende necessario calcolare il modello con la metodologia del MASTER-SLAVE, in quanto gli impalcati rigidi sono stati modellati con elementi di tipo shell a comportamento membranale in corrispondenza dei campi di solaio. Per ottenere tale modellazione il programma inserisce in automatico elementi di tipo shell a comportamento membranale in corrispondenza del campo di solaio intercluso tra una maglia di travi, la loro rigidezza membranale è sufficientemente alta da rendere il campo di solaio rigido nel proprio piano, ma tale da non mal condizionare la matrice di rigidezza della struttura. Qualora una maglia di travi non è collegata da solaio lo shell non viene inserito rendendo tale campo libero di deformarsi con il solo vincolo dato dalle travi della. La loro rigidezza flessionale è trascurabile rispetto a quella degli elementi che contornano il campo, per cui lo shell impone un vincolo orizzontale solo nel piano dell'impalcato tra i nodi collegati, quindi non è necessario definire preventivamente definire il centro di massa e momento d'inerzia delle masse, questo perché le masse sono trasferite direttamente nei nodi del modello (modello Lumped Mass) dal codice di calcolo, il metodo per calcolare le masse nei nodi può essere quello per aree di influenza, ma questa richiederebbe l'intervento diretto dell'operatore; il codice di calcolo utilizza una metodologia leggermente più raffinata per tener conto del fatto che su un elemento il carico portato non è uniforme, quindi il codice di calcolo considera i carichi presenti sull'asta che sono stati indicati come quelli che contribuiscono alla formazione della massa (tipicamente $G + \sqrt{2} \cdot Q$) e calcola le reazioni di incastro perfetto verticali, tali reazioni divise per l'accelerazione di gravità g danno il contributo dell'elemento alla massa del nodo, sommando i contributi di tutti gli elementi che convergono nel nodo si ottiene la massa complessiva nel nodo; per gli elementi shell invece si utilizza il metodo delle aree di influenza ossia in ognuno dei 3 oppure 4 nodi che definiscono lo shell si assegna $\frac{1}{3}$ oppure $\frac{1}{4}$ del peso dello shell e $\frac{1}{3}$ oppure $\frac{1}{4}$ dell'eventuale carico variabile ridotto, sommando su tutti gli shell che convergono nel nodo si ottiene la massa da assegnare al nodo.

AFFIDABILITA' DEI CODICI UTILIZZATI

Il produttore o distributore del software riporta una descrizione delle basi teoriche e degli algoritmi impiegati, l'individuazione dei campi di impiego, nonché dei casi prova interamente risolti e commentati per meglio comprendere il funzionamento del software in questione.

Modellazione

La struttura è costituita da diversi elementi distinti, in base alla loro funzione, in

- ✓ Fondazione in c.a. costituita da: graticcio di travi, platea
- ✓ Travi in c.a.
- ✓ Pilastri in c.a.

Il livelli di sicurezza scelti dal Committente e dal Progettista in funzione del tipo e dell'uso della struttura, nonché in funzione delle conseguenze del danno, con riguardo a persone, beni, e possibile turbativa sociale, compreso il costo delle opere necessarie per la riduzione del rischio di danno o di collasso, hanno indirizzato al progetto di una struttura con i seguenti requisiti:

- ✓ sicurezza nei confronti degli Stati Limite Ultimi (SLU)
- ✓ sicurezza nei confronti degli Stati Limite di Esercizio (SLE)
- ✓ sicurezza nei confronti di deformazioni permanenti inaccettabili: Stato Limite di Danno (SLD).

La struttura è stata schematizzata con un modello spaziale agli elementi finiti che tengono conto dell'effettivo stato deformativo e di sollecitazione, secondo l'effettiva realizzazione. I vincoli esterni della struttura sono stati caratterizzati, a seconda degli elementi in fondazione se presenti, con: travi winkler, plinti diretti, plinti su pali, platee; ovvero con vincoli perfetti di incastro, appoggio, carrello, ecc. I vincoli interni sono stati schematizzati secondo le sollecitazioni mutuamente scambiate tra gli elementi strutturali, inserendo, ove opportuno, il rilascio di alcune caratteristiche della sollecitazione per schematizzare il comportamento di vincoli interni non iperstatici (cerniere, carrelli, ecc.). Il modello agli elementi finiti è stato calcolato tenendo conto dell'interazione tra strutture in fondazione e strutture in elevazione, consentendo un'accurata distribuzione delle azioni statiche e sismiche; il calcolo viene eseguito considerando il comportamento elastico lineare della struttura. I solai sono schematizzati come aree di carico, sulle quali vengono definiti i carichi permanenti (QP Solai), carichi fissi (QFissi Solai) e variabili (QV solai); tali carichi vengono assegnati alle aste in modo automatico in relazione all'influenza delle diverse aree di carico. Le masse corrispondenti ai carichi variabili sui solai nelle combinazioni sismiche vengono trattate in maniera automatica mediante un coefficiente moltiplicativo definito insieme alla tipologia del solaio.

Il modello utilizzato è stato valutato alla luce dei diversi scenari di carico a cui viene sottoposta la struttura durante la sua costruzione e la sua vita, atto a garantire la sicurezza e la durabilità della stessa. Per la tipologia strutturale affrontata non è stato necessario definire scenari di contingenza, quindi non è stata schematizzata la struttura durante le fasi costruttive, e si ritiene che non ci siano variazioni del modello di calcolo e degli schemi di vincolo, durante la vita dell'opera. Per il dettaglio degli scenari di calcolo si faccia riferimento alla "Relazione di Calcolo"

Il progetto e la verifica degli elementi strutturali è stato effettuato seguendo la teoria degli Stati limite. I parametri relativi alle verifiche effettuate sono riportati nella Relazione di Calcolo.

Il solutore agli elementi finiti impiegato nell'analisi è SpaceSolver, per il calcolo di strutture piane e spaziali schematizzabili da un insieme di elementi finiti tipo

- ✓ BEAM,
- ✓ PLATE-SHELL,
- ✓ WINK,
- ✓ BOUNDARY,

interagenti tra loro attraverso i nodi, con la possibilità di tenere in conto tutti i possibili disassamenti, mediante l'introduzione di concetti rigidi e traslazioni degli elementi bidimensionali. Il solutore lavora in campo elastico lineare, si basa sulle routines di Matlab ed è stato sviluppato in collaborazione con l'Università di Roma – Tor Vergata. Il solutore offre la possibilità di risolvere anche travi su suolo alla Winkler con molle spalmate sull'intera suola, anziché sul solo asse, plinti diretti e su pali, pali singoli, platee, piastre sottili e spesse con controllo delle rotazioni attorno all'asse normale alla piastra (drilling). Inoltre, per gli elementi BEAM considera il centro di taglio e non il baricentro.

L'affidabilità del solutore è stata testata su una serie di esempi campioni calcolati con altri procedimenti o con formule note, di cui si rende disponibile la documentazione.

AFFIDABILITA' DEI CODICI UTILIZZATI

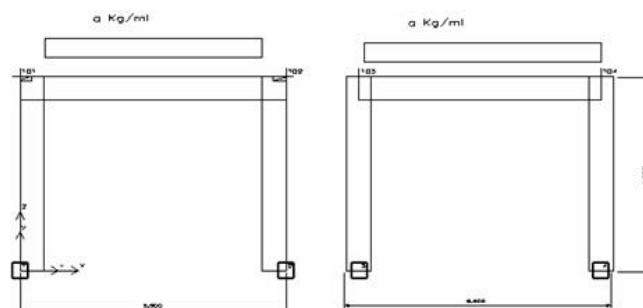
Il programma è dotato di una serie di filtri di auto diagnostica che segnalano i seguenti eventi:

- ✓ labilità della struttura
- ✓ assenza di masse
- ✓ nodi collegati ad aste nulle
- ✓ mancanza di terreno sugli elementi in fondazione
- ✓ controllo sull'assegnazione dei nodi all'impalcato
- ✓ correttezza degli spettri di progetto
- ✓ fattori di partecipazione modali
- ✓ assegnazione dei criteri di progetto agli elementi
- ✓ numerazione degli elementi strutturali
- ✓ congruenza delle connessioni tra elementi shell
- ✓ congruenza delle aree di carico
- ✓ definizione delle caratteristiche d'inerzia delle sezioni
- ✓ presenza del magrone sotto la travi tipo wink
- ✓ elementi non verificati per semi progetto allo SLU, con inserimento automatico delle armature secondo i criteri di progetto.
- ✓ elementi non verificati allo SLU per armature già inserite nell'elemento strutturale
- ✓ elementi non verificati allo SLE per armature già inserite nell'elemento strutturale

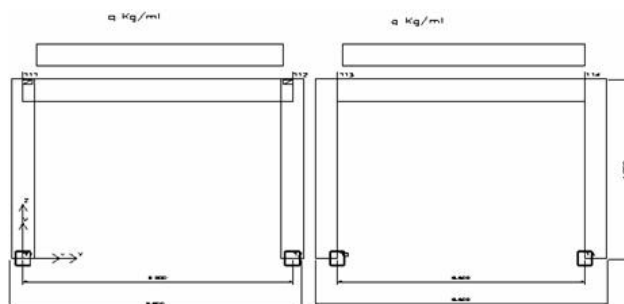
CASI PROVA

L'**affidabilità dei codici utilizzati** è stata testata attraverso la risoluzione di alcuni casi prova, che il Produttore fornisce all'Utente, e vengono di seguito documentati.

CASO PROVA 1 - Influenza della posizione dei nodi rispetto agli assi delle aste



I due portali sono due strutture identiche, ma il primo ha la luce teorica (da nodo a nodo) del traverso di lunghezza maggiore ($5.50 > 5.00$) e i risultati di calcolo sono diversi; se però si introducono nel traverso del primo telaio dei conci rigidi pari a 25 cm, cioè mezzo pilastro, allora la luce flessibile dei due telai coincide praticamente e i risultati sono perfettamente coincidenti.

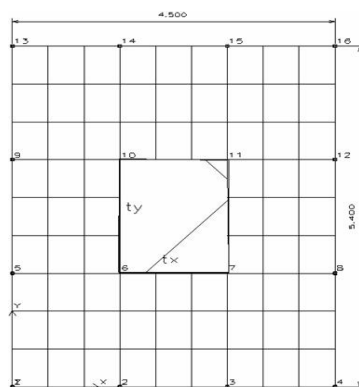


Anche in questo esempio i portali sono due strutture identiche, però il traverso del primo è più lungo e quindi i risultati saranno gli stessi se vengono introdotti sul traverso del primo portale dei conci rigidi pari a metà pilastro.

In entrambi gli esempi (anziché introdurre i conci rigidi) si potevano avere gli stessi risultati modificando il filo fisso del traverso del primo portale rispettivamente 8585 per l'esempio I e 8684 per l'esempio II.

Concludendo qualunque sia la posizione dei nodi rispetto agli assi delle travi e dei pilastri, le sollecitazioni (vengono prese sugli assi delle aste) sono sempre le stesse se la geometria 3D è la stessa e si scelgono oculatamente i fili fissi o si introducono i conci rigidi. Al riguardo si ribadisce che lo schema di calcolo è quello 3D e NON lo schema unifilare. Infine si fa notare che l'equilibrio nel nodo (ad esempio N° 101) non sussiste in quanto le sollecitazioni nel traverso vengono prese sull'asse dello stesso, mentre le sollecitazioni del pilastro vengono prese nel nodo e quindi in punti diversi. Per l'equilibrio quindi non bisogna prendere in considerazione solo i momenti, ma anche gli effetti delle altre sollecitazioni sul nodo rigido.

CASO PROVA 2 - Piastra rettangolare



Siano L_x ed L_y i lati della piastra ($L_y \geq L_x$) e t_x t_y i corrispondenti lati del rettangolo caricato, si ha:

p carico uniforme;

$P = p \cdot t_x \cdot t_y$ carico totale;

$M_{xm} = a_{xm} \cdot P$ momento al centro, agente parallelamente al lato L_x (cioè nella sezione di mezzeria parallela al lato L_y);

$M_{ym} = a_{ym} \cdot P$ momento al centro, agente parallelamente al lato L_y (cioè nella sezione di mezzeria parallela al lato L_x).

Nel caso in esame essendo:

$L_x = 4.5$ [m]; $L_y = 5.4$ [m]; $t_x = 1.5$ [m]; $t_y = 1.8$ [m]; $p = 5000$ [dN/mq]; si ha:

$P = 13500$ [dN]

e per $n = 0$ sarà: $a_{xm} = 0.1377$; $a_{ym} = 0.1050$ e pertanto si ha:

$M_{xm} = 1860$ [dNm]; $M_{ym} = 1418$ [dNm].

Se consideriamo la piastra discretizzata come in figura (9 x 9) con IperSpace si hanno i seguenti valori:

$M_{xx} = 1731$ [dNm]; $M_{yy} = 1314$ [dNm] con un errore $< 8\%$

Se la discretizzazione è di 15 x 15 elementi i valori sono:

$M_{xx} = 1810$ [dNm]; $M_{yy} = 1382$ [dNm] con un errore $< 3\%$

Se la discretizzazione è di 21 x 21 elementi i valori sono:

$M_{xx} = 1832 \text{ [dNm]}$; $M_{yy} = 1400 \text{ [dNm]}$ con un errore $< 1.5 \%$.

CASO PROVA 3 - Mensola inflessa

Prendiamo in considerazione la mensola di acciaio ($E = 20.000 \text{ kN/cm}^2$ e $\nu = 0.25$) delle dimensioni $48 \times 4 \times 1 \text{ cm}$, sollecitata all'estremità da un taglio di 40 kN , riportata a pag. 121 del testo di C.A. BREBBIA e J.J. CONNOR.

Il limite superiore dello spostamento all'estremo caricato, ottenuto con la Teoria delle travi è :
cm 0.53374.

Nella tabella che segue vengono riportati i valori dello spostamento per vari tipi di elementi finiti e varie discretizzazioni.

Risultati estratti dal Testo di Trebbia e Connor

Tipo di elemento	Numero elementi	Freccia di estremità	Errore %
Elemento triangolare a deformazione costante	160	0.45834	14.59
	576	0.51282	3.92
Elemento triangolare a deformazione lineare	160	0.53259	0.22
	576	0.53353	0.04
Elemento triangolare a deformazione quadratica	68	0.53059	0.17
	214	0.53259	0.22
Elemento rettangolare di primo ordine	160	0.51679	3.18
Elemento rettangolare del terzo ordine	52	0.52807	1.25

Risultati del solutore di IperSpace

Tipo di elemento	Numero elementi	Freccia di estremità	Errore %
Elemento rettangolare	16	0.5198	2.60
"	36	0.5298	0.74
"	64	0.5311	0.49
"	100	0.5322	0.29
"	144	0.5328	0.18

L'elemento piastra consente, con una discretizzazione molto piccola ($12 \times 3 = 36$ elementi), di avere un errore inferiore all'1%. Per ottenere risultati simili occorre eseguire non solo discretizzazioni più spinte, ma scegliere anche elementi a deformazione quadratica o di ordine superiore. L'impiego di tale elemento risulta particolarmente indicato per seguire le prescrizioni delle Norme Tecniche (D.M. 2005), che impongono la sostituzione ai pilastri snelli delle pareti. La risoluzione di questo problema di modellazione consente di evitare errori grossolani sulla stima di sforzi e deformazioni degli elementi bidimensionali.

CASO PROVA 4 - Analisi Dinamica

Si consideri la struttura a telaio riportata nelle successive figure, costituita da un materiale con modulo elastico $E=250.000 \text{ dN/m}^2$, nella quale le dimensioni delle sezioni trasversali dei pilastri sono:

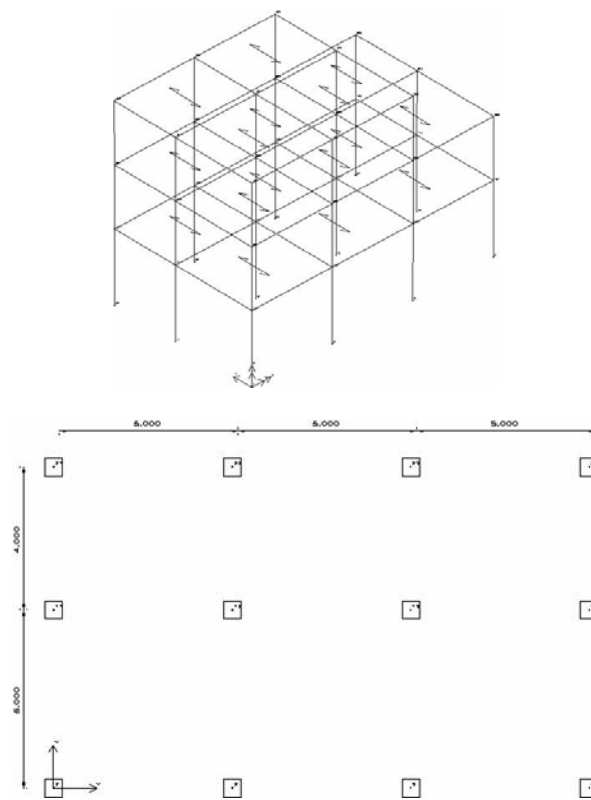
50x50 al primo piano

40x40 al secondo piano

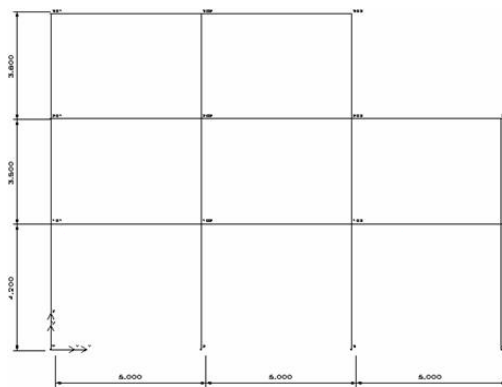
35x35 al terzo piano

e le dimensioni delle sezioni trasversali delle travi sono tutte 25×60 .

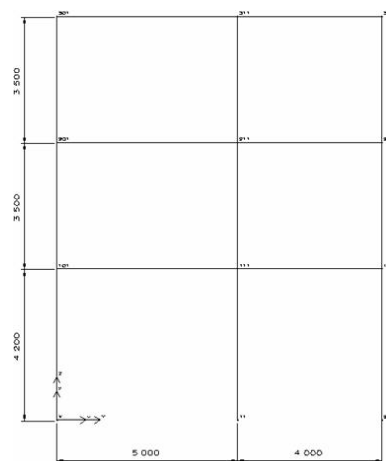
I carichi gravitazionali sono tutti nulli a meno di un carico uniformemente distribuito, dato attraverso le aree di carico costituite dai solai, sulla struttura è di 850 dN/m^2 .



Pianta



Telaio 1



Telaio 4

Nell'ipotesi di telai shear-type, cioè con traversi infinitamente rigidi, il calcolo eseguito a mano dai *proff. Carlo Greco e Roberto Ramasco* dell' Università di Napoli (esempio riportato nella pubblicazione *PROGETTAZIONE E PARTICOLARI ESECUTIVI IN ZONA SISMICA* – ed. ANCE), fornisce, per $S=12$, i seguenti risultati:

	Modo	Periodo in sec.	Spostamenti dir y dei nodi del telaio 4 in mm	
1		0.3227	piano primo	1.204
2		0.3160	piano secondo	2.667
3		0.2175	piano terzo	4.332
4		0.1466		
5		0.1450		

I momenti nei pilastri del telaio 4, dovuti solo al primo modo di vibrare, (uguali al piede ed in testa di ogni pilastro, essendo i traversi infinitamente rigidi) sono:

$M_1=5309$ dNm; $M_2=3840$ dNm; $M_3=2622$ dNm.

Risultati di IperSpace:

a) traversi deformabili, cioè travi di sezione effettiva (25x60)

Modo	Periodo in sec	Spostamenti in mm dei nodi del pilastro N° 1	
1	0.431	piano primo	2.157
2	0.416	piano secondo	5.000
3	0.326	piano terzo	7.300
4	0.173		
5	0.170		

I momenti nel pilastro N° 1 (telaio N° 4), dovuti al primo modo (non più uguali in testa e piede come nel modello shear-type) sono :

$M_1 \max=6633$ dNm; $M_2 \max=3210$ dNm; $M_3 \max=2045$ dNm.

Dai risultati si evince che ci sono le seguenti variazioni:

- 25 % circa sul periodo del primo modo di vibrare;
- 40 % sullo spostamento del terzo piano;
- 20 % sul momento d'incastro al piede del piano primo.

b) traversi rigidi (travi di sezione 200x200 e modulo 21000000 dN/mq)

Modo	Periodo in sec.	Spostamenti in mm dei nodi del pilastro N° 1	
1	0.326	piano primo	1.244
2	0.317	piano secondo	2.728
3	0.251	piano terzo	4.203
4	0.151		
5	0.148		

I momenti nel pilastro N° 1, dovuti al primo modo (uguali in testa e piede) sono:

$M_1=5509$ dNm; $M_2=3878$ dNm; $M_3=2258$ dNm.

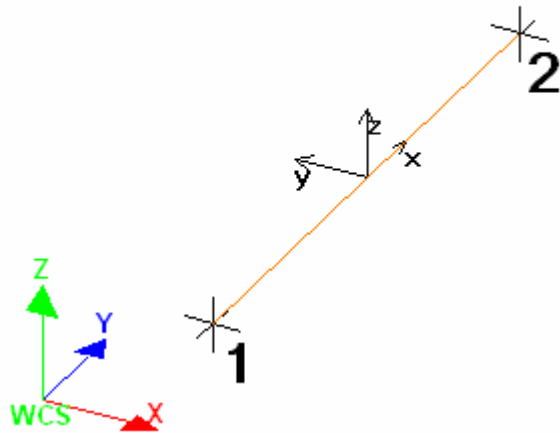
In questo caso le variazioni sono contenute entro il 3 %. E' da presupporre che esse siano dovute essenzialmente al differente tipo di arrotondamento praticato tra il calcolo manuale ed il calcolo numerico, nonchè al fatto che il calcolo eseguito da IperSpace è di tipo spaziale.

Si può concludere che il test su IperSpace è nettamente positivo. Inoltre la e che la qualità della soluzione il modello shear-type fornisce risultati tanto più piuttosto grossolani quanto più ci si allontana dall'ipotesi di traversi infinitamente rigidi.

PRESENTAZIONE DEI RISULTATI

I disegni dello schema statico adottato sono riportati nel fascicolo allegato alla presente relazione

E' stato impiegato il Sistema Internazionale per le unità di misura, con riferimento al daN per le forze.



Il sistema di riferimento globale rispetto al quale è stata riferita l'intera struttura è una terna di assi cartesiani sinistrorsa OXYZ (X,Y, e Z sono disposti e orientati rispettivamente secondo il pollice, l'indice ed il medio della mano destra, una volta posizionati questi ultimi a 90° tra loro).

La terna di riferimento locale per un'asta è pure una terna sinistrorsa O'xyz che ha l'asse x orientato dal nodo iniziale I dell'asta verso il nodo finale J e gli assi y e z diretti secondo gli assi geometrici della sezione con l'asse y orizzontale e orientato in modo da portarsi a coincidere con l'asse x a mezzo di una rotazione oraria di 90° e l'asse z di conseguenza.

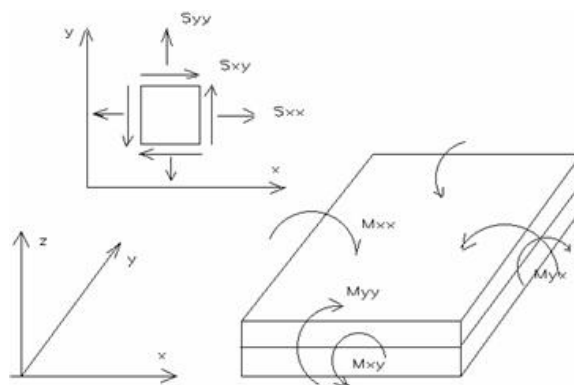
Per un'asta comunque disposta nello spazio la sua terna locale è orientata in modo tale da portarsi a coincidere con la terna globale a mezzo di rotazioni orarie degli assi locali inferiori a 180°.

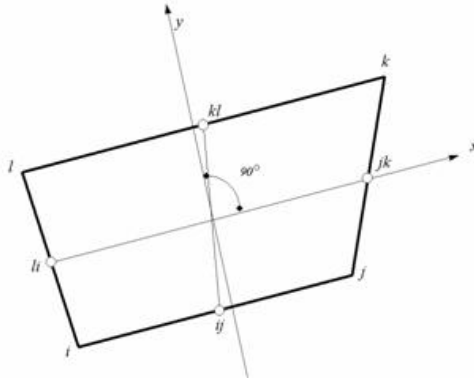
- ✓ Le forze, sia sulle aste che sulle pareti o lastre, sono positive se opposte agli assi locali;
- ✓ Le forze nodali sono positive se opposte agli assi globali;
- ✓ Le coppie sono positive se sinistrorse.

Le caratteristiche di sollecitazione sono positive se sulla faccia di normale positiva sono rappresentate da vettori equiversi agli assi di riferimento locali; in particolare il vettore momento positivo rappresenta una coppia che ruota come le dita della mano destra che si chiudono quando il pollice è equi verso all'asse locale.

- ✓ Le traslazioni sono positive se concorde con gli assi globali;
- ✓ Le rotazioni sono positive se sinistrorse.

Il sistema di riferimento locale per gli elementi bidimensionali è quello riportato in figura





La terna locale per l'elemento shell è costituita dall'asse x locale che va dal nodo li al nodo jk, l'asse y è diretto secondo il piano dell'elemento e orientato verso il nodo l e l'asse z di conseguenza in modo da formare la solita terna sinistrorsa. L'asse z locale rappresenta la normale positiva all'elemento. Le sollecitazioni dell'elemento sono:

a) sforzi membranali.

$$S_{xx} = s_x$$

$$S_{yy} = s_y$$

$$S_{xy} = t_{xy}$$

b) sforzi flessionali:

M_{xx} momento flettente che genera s_x , cioè intorno ad y.

M_{yy} momento flettente che genera s_y , cioè intorno ad x

M_{xy} momento torcente che genera t_{xy} .

Le sollecitazioni principali dell'elemento sono:

$$M_{1,2} = \frac{M_{xx} + M_{yy}}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{M_{xx} - M_{yy}}{2}\right)^2 + M_{xy}^2}$$

$$S_{1,2} = \frac{S_{xx} + S_{yy}}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{S_{xx} - S_{yy}}{2}\right)^2 + S_{xy}^2}$$

$$\tan 2\theta = \frac{M_{xy}}{M_{xx} - M_{yy}}$$

dove θ è l'angolo formato dagli assi principali di M_1 e M_2 con quelli di riferimento e

$$\tan 2\psi = \frac{S_{xy}}{S_{xx} - S_{yy}}$$

dove ψ è l'angolo formato dagli assi principali di S_1 e S_2 con quelli di riferimento

L'elemento shell usato come piastra dà i momenti flettenti e non i tagli in direzione ortogonale all'elemento che possono ottenersi come derivazione dei momenti flettenti;

$$T_{zx} = M_{xx,x} + M_{xy,y}$$

$$T_{zy} = M_{xy,y} + M_{yy,y}$$

quando invece viene usato come lastra ci restituisce una 's' costante ed una 't' costante non adatti a rappresentare momenti flettenti, ma solo sforzi normali e tagli nel piano della lastra.

I tabulati di calcolo contengono due sezioni principali: la descrizione del modello di calcolo e la presentazione dei risultati.

La descrizione del modello di calcolo contiene:

- ✓ i dati generali (dimensioni)
- ✓ le coordinate nodali;
- ✓ i vincoli dei nodi e i vincoli interni delle aste, con le eventuali sconnessioni;
- ✓ le caratteristiche sezionali;
- ✓ le caratteristiche dei solai;
- ✓ le caratteristiche delle aste;
- ✓ i carichi sulle aste, sui nodi e sui muri (inclusa la distribuzione delle distorsioni impresse, e delle variazioni e dei gradienti di temperatura);
- ✓ configurazione di sistemi che introducono stati coattivi;
- ✓ le caratteristiche dei materiali;
- ✓ legami costitutivi e criteri di progetto;
- ✓ le condizioni di carico;

La stampa dei risultati contiene:

- ✓ le combinazioni dei carichi;
- ✓ le forze sismiche agenti sulla struttura;
- ✓ gli spostamenti d'impalcato, se l'impalcato è rigido;
- ✓ gli spostamenti nodali;
- ✓ le sollecitazioni sulle membrature per ogni combinazione di carico;
- ✓ la sollecitazione sul terreno sotto travi di fondazione o platee;
- ✓ deformate;
- ✓ diagrammi sollecitazioni;

VALIDAZIONE DEL CALCOLO

Di seguito si riportano alcuni dati significativi del calcolo in base ai quali si ritiene che il codice di calcolo è affidabile ed i risultati accettati dal progettista.

Taglianti di piano

Scenario di calcolo : **Set_NT_SLV_SLD_A2_(STR/GEO)**

I taglianti sono dati per combinazioni di calcolo C-S-Pm con C=Combinazione(1,2,...) S=Sisma(I,II)

Pm=posizione masse(1,2,...). Azioni compressive, riferite al sistema WCS, con origine in (0,0,0), i momenti sono comprensivi dei momenti di trasporto

$$\Theta = F_z \cdot dr / (F_h \cdot H)$$

con:

F_z = forza verticale,

dr = spost medio del piano rispetto al piano inferiore,

F_h = tagliante,

H = altezza del piano

Combinazione 12-I-1 (SISMAX_SLV)

Piano	F _x	F _y	F _z	M _x	M _y	M _z	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-9200	-856	14936	-15078	1303	-888	7188	8725	4065	--
1	14249	-481	-17766	6737	1381	-1512	2637	6047	10161	0.001067
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	8133	239	-6662	10332	-6640	-1136	-2004	3145	13230	0.004446

Piano	F _x Pil/Isol.	F _y Pil/Isol.	F _x Par	F _y Par	F _x Shell	F _y Shell	F _x Tot	F _y Tot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-7080	-4336	0	0	0	0	-9200	-856
1	7080	4336	0	0	0	0	14249	-481
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	6418	2982	0	0	0	0	8133	239

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 12-I-2 (SISMAX_SLV)

Piano	F _x	F _y	F _z	M _x	M _y	M _z	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-9291	-950	15060	-14984	1676	-777	7188	8725	4065	--
1	14172	-442	-17939	7193	492	-1630	2637	6047	10161	0.001052
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	8034	220	-6661	10193	-6454	-1328	-2004	3145	13230	0.004465

Piano	F _x Pil/Isol.	F _y Pil/Isol.	F _x Par	F _y Par	F _x Shell	F _y Shell	F _x Tot	F _y Tot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-7213	-4359	0	0	0	0	-9291	-950
1	7213	4359	0	0	0	0	14172	-442
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	6335	2938	0	0	0	0	8034	220

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 12-I-3 (SISMAX_SLV)

Piano	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-9301	-916	15227	-15150	1592	-612	7188	8725	4065	--
1	14064	-628	-18163	7310	717	-1930	2637	6047	10161	0.001067
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	8006	252	-6658	10104	-6484	-1714	-2004	3145	13230	0.004469

Piano	FxPil/Isol.	FyPil/Isol.	FxPar	FyPar	FxShell	FyShell	FxTot	FyTot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-7212	-4342	0	0	0	0	-9301	-916
1	7212	4342	0	0	0	0	14064	-628
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	6328	2940	0	0	0	0	8006	252

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 12-I-4 (SISMAX_SLV)

Piano	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-9208	-825	15103	-15280	1202	-730	7188	8725	4065	--
1	14149	-652	-17990	6848	1651	-1849	2637	6047	10161	0.001088
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	8109	270	-6661	10248	-6678	-1522	-2004	3145	13230	0.004449

Piano	FxPil/Isol.	FyPil/Isol.	FxPar	FyPar	FxShell	FyShell	FxTot	FyTot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-7077	-4322	0	0	0	0	-9208	-825
1	7077	4322	0	0	0	0	14149	-652
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	6413	2985	0	0	0	0	8109	270

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 13-I-1 (SISMAY_SLV)

Piano	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-1237	-8461	14764	14706	17931	5082	7188	8725	4065	--
1	-2184	13099	-18444	-13245	3728	7940	2637	6047	10161	0.002035
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	-522	8227	-7175	-9034	-5752	1448	-2004	3145	13230	0.003876

Piano	FxPil/Isol.	FyPil/Isol.	FxPar	FyPar	FxShell	FyShell	FxTot	FyTot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-4951	-2313	0	0	0	0	-1237	-8461
1	4951	2313	0	0	0	0	-2184	13099
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	2379	3541	0	0	0	0	-522	8227

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 13-I-2 (SISMAY_SLV)

Piano	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-1377	-8391	14797	13976	17597	4993	7188	8725	4065	--
1	-1906	12972	-18682	-12557	2954	7506	2637	6047	10161	0.002106
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	-552	8189	-7171	-9133	-5627	1397	-2004	3145	13230	0.003876

Piano	FxPil/Isol.	FyPil/Isol.	FxPar	FyPar	FxShell	FyShell	FxTot	FyTot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-5006	-2382	0	0	0	0	-1377	-8391
1	5006	2382	0	0	0	0	-1906	12972
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	2343	3513	0	0	0	0	-552	8189

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 13-I-3 (SISMAY_SLV)

Piano	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-1406	-8391	14803	13798	17480	5030	7188	8725	4065	--
1	-1836	13006	-18667	-12595	3164	7196	2637	6047	10161	0.002108
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	-572	8207	-7168	-9220	-5607	1210	-2004	3145	13230	0.003872

Piano	FxPil/Isol.	FyPil/Isol.	FxPar	FyPar	FxShell	FyShell	FxTot	FyTot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-5030	-2393	0	0	0	0	-1406	-8391
1	5030	2393	0	0	0	0	-1836	13006
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	2335	3510	0	0	0	0	-572	8207

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Combinazione 13-I-4 (SISMAY_SLV)

Piano	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	X	Y	Z	Θ
	kg	kg	kg	kg*m	kg*m	kg*m	mm	mm	mm	
0	-1267	-8461	14765	14532	17807	5119	7188	8725	4065	--
1	-2053	13162	-18641	-12967	3212	7621	2637	6047	10161	0.002058
2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0.000000
3	-536	8245	-7182	-9118	-5743	1270	-2004	3145	13230	0.003878

Piano	FxPil/Isol.	FyPil/Isol.	FxPar	FyPar	FxShell	FyShell	FxTot	FyTot
	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg	kg
0	-4974	-2323	0	0	0	0	-1267	-8461
1	4974	2323	0	0	0	0	-2053	13162
2	0	0	0	0	0	0	0	0
3	2376	3541	0	0	0	0	-536	8245

Percentuali assorbite in direzione X

Piano	%Pil/Isol. FX	%Par. FX	%Shell. FX
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

Percentuali assorbite in direzione Y

Piano	%Pil/Isol. FY	%Par. FY	%Shell. FY
0	100.00	0.00	0.00
1	100.00	0.00	0.00
2	--	--	--
3	100.00	0.00	0.00

La validazione del calcolo verrà effettuato confrontando i taglianti di piano ottenuti dal software, con quelli che andremo a trovare mediante una procedura manuale di seguito riportata:

Calcolo dell'azione sismica

Il sito della costruzione si all'interno del Comune di Biancavilla a circa 510 metri s.l.m. con le coordinate:

lat. 37,6460° nord

long. 14,8650° ad est di Greenwich

come desunto dalla relazione si possono ricavare i seguenti parametri, che definiscono le forme spettrali, per un periodo di ritorno di 475 anni:

$$a_g=0,2704g \quad F_0=2,518 \quad T_c^*=0,441 \quad S_s=1,20 \quad T_1 \quad S_T=1,00$$

Tramite i parametri di cui sopra, si vanno a determinare i componenti che mi consentono di definire lo spettro elastico (in questo caso essendo il fattore di struttura $q=1$, lo spettro di progetto coincide con quello elastico) ed in particolare:

$$C_c = 1,10 \cdot (T_c^*)^{-0,20} = 1,10 \cdot (0,334)^{-0,20} = 1,29$$

Calcolo dei periodi

$$T_c = C_c \cdot T_c^* = 1,29 \cdot 0,441 = 0,571 \text{ [sec]}$$

$$T_B = \frac{T_c}{3} = \frac{0,571}{3} = 0,190 \text{ [sec]}$$

$$T_D = 4,0 \cdot \frac{a_g}{g} + 1,60 = 4,0 \cdot \frac{0,2704g}{g} + 1,60 = 2,681 \text{ [sec]}$$

A questo punto utilizziamo una **analisi statica lineare** (determinazione delle forze statiche equivalenti alle forze di inerzia indotte dall'azione sismica) e quindi troviamo il periodo del modo principale di vibrare della struttura mediante la relazione:

$$T_1 = C_1 \cdot H^{3/4} = 0,085 \cdot 13,23^{3/4} = 0,589 \text{ [sec]}$$

dove:

H è l'altezza della costruzione in metri

C₁, un fattore che vale 0,085 per strutture costruzioni in acciaio

Il fattore di struttura, essendo una struttura progettata in modo da essere **NON DISSIPATIVA**, sarà **q=1**. Per $T_1=0,589$ [sec], effettuando un'interpolazione ricavata dalla tabella degli spettri elastici, il valore dello spettro di progetto corrispondente risulta essere **S_d(T₁)=0,7496**

pertanto si può calcolare la forza tagliante alla base della struttura, come:

$$F_h = S_d(T_1) \times W \times \lambda/g$$

Calcolo dei periodi

Gli effetti dell'azione sismica sono valutati tenendo conto delle masse associate ai carichi gravitazionali:

$W \approx 17.730$ kg mentre la forza da applicare alla massa sismica è data dalla seguente relazione:

$$F_h = S_d(T_1) \cdot W \cdot \frac{\lambda}{g} = 0,7496g \cdot 17.730 \cdot \frac{1}{g} = 13.280 \text{ [kg]}$$

dove λ in questo caso è pari ad 1,00 (struttura con meno di tre orizzontamenti).

Il valore così ottenuto dal calcolo manuale sopra esposto, si può considerare equipollente al valore massimo del tagliante della struttura ottenuto dal calcolo del software che è pari a 14.149 [kg], e **pertanto si ritiene che i risultati forniti dal software siano accettabili.**

Il Progettista