

*Facoltà di Ingegneria Civile e Industriale  
Ambiente e Territorio, Sicurezza*

# Scienza delle Costruzioni

Paolo Casini

Dipartimento di Ingegneria Strutturale e Geotecnica  
Università di Roma *La Sapienza*

E-mail: [p.casini@uniroma1.it](mailto:p.casini@uniroma1.it)  
pagina web: [www.pcasini.it/disg/sdc](http://www.pcasini.it/disg/sdc)

**Testo di riferimento:**  
Paolo Casini, Marcello Vasta. *Scienza delle Costruzioni*,  
CittàStudi DeAgostini, 4° Edizione, 2020



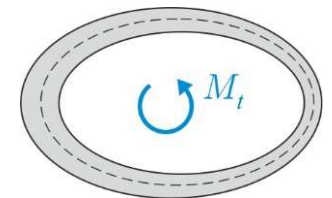
**SAPIENZA**  
UNIVERSITÀ DI ROMA



# Lezione

## 5. Torsione uniforme

- Posizione del problema
- Sezioni a simmetria polare
- Sezioni di forma qualsiasi, analogia idrodinamica
- Sezioni rettangolari sottili, sezioni rettificabili
- Sezioni sottili aperte
- **Sezioni sottili chiuse:**
  - Teoria approssimata di Bredt
  - Formule di Bredt
- Esercizi (sito: E20, testo: §20.10-20.12)



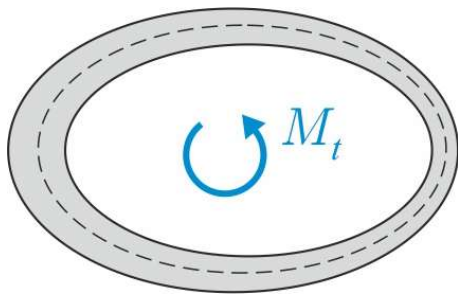


## 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

### Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

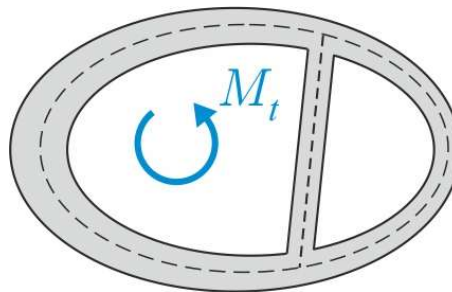
*Applicabilità: Sezioni chiuse di piccolo spessore (sezioni sottili  $s \ll a$ )*

- La linea media  $\gamma$  descrive una o più curve chiuse (*cicli*)
- Il *grado di connessione*  $c$  è definito come:  $c = k + 1$ , dove  $k$  è il numero *minimo* di tagli, da effettuare sulla linea media, per rendere aperta la sezione



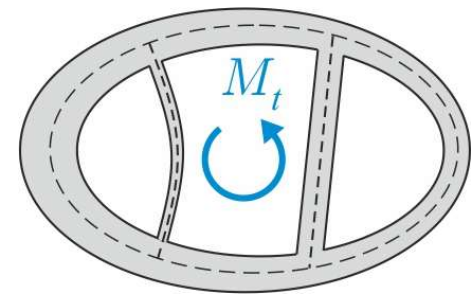
$$c = 2$$

*Sezione biconnessa*



$$c = 3$$

*Sezione triconnessa*



$$c = 4$$

*Sezione 4-connessa*

$$\text{Numero di cicli} = c - 1$$

## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

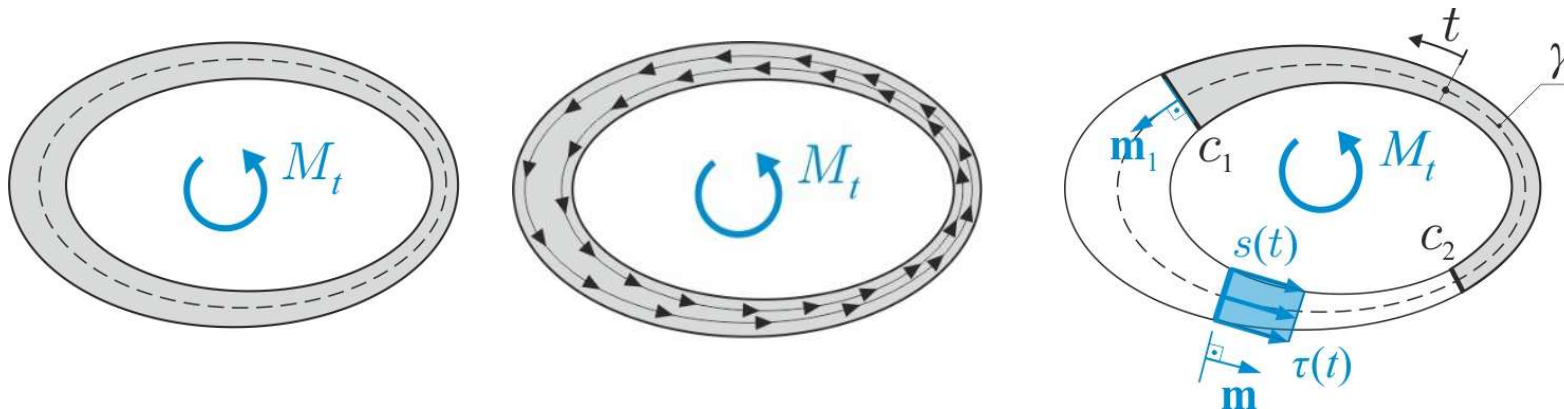
*Ipotesi (analogia idrodinamica)*

**Ipotesi 1:** il vettore delle tensioni tangenziali  $\tau$  è parallelo alla linea media  $\gamma$  e quindi perpendicolare alla corda

**Ipotesi 2:** il vettore delle tensioni tangenziali  $\tau$  è orientato in modo da percorrere la linea media nel verso del momento torcente

**Ipotesi 3:** il vettore delle tensioni tangenziali  $\tau$  è costante lungo la corda, il suo modulo dipende quindi dalla sola ascissa locale  $t$ :

$$\tau = \tau(t)\mathbf{m}$$



$$\text{mis } \gamma := a$$

$$0 \leq t \leq a$$

## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

### Formule di Bredt

#### 1. Formula '0'.

Flusso delle tensioni tangenziali  $q$  [ $FL^{-1}$ ] costante lungo la linea media

$$q = \tau(t)s(t) = \text{cost.}_t \qquad \tau(t) = \frac{q}{s(t)}$$

#### 2. Formula di Bredt

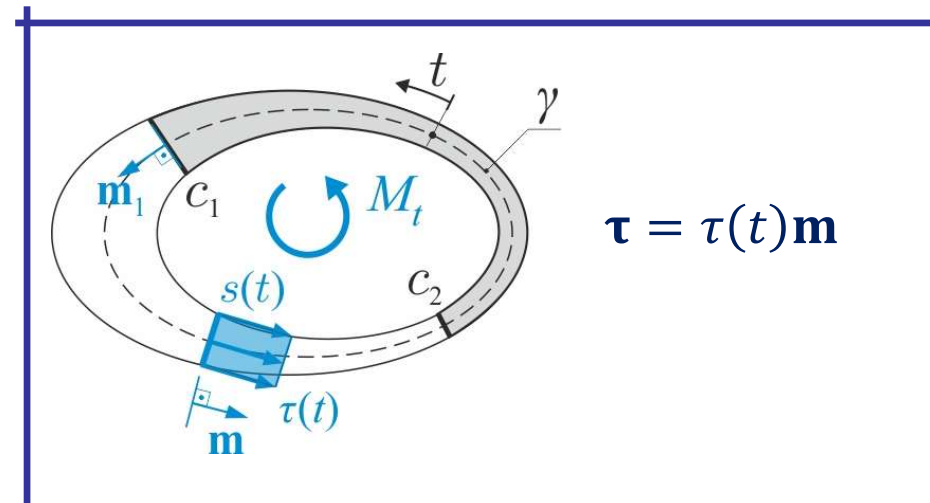
$$q = \tau(t)s(t) = \frac{M_t}{2\Omega}$$

$$\tau(t) = \frac{M_t}{2\Omega s(t)}$$

#### 3. Seconda formula di Bredt

$$I_t = \frac{4\Omega^2}{\oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}}$$

$$\Theta = \frac{M_t}{GI_t}$$



$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m}$$

## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

*Dimostrazione  $q = \text{cost.}_t$*

Equazioni indefinite di equilibrio:

$$\boxed{\text{div } \boldsymbol{\tau} = 0, P \in \mathcal{A}} \quad \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n} = 0, P \in \Gamma$$

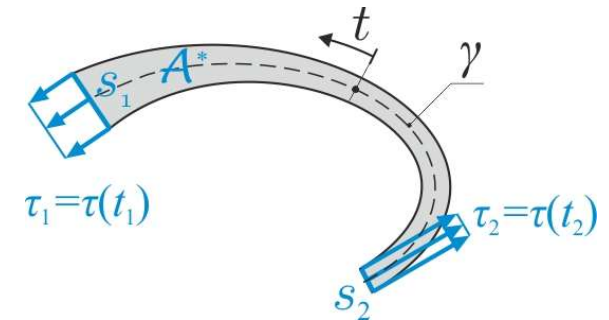
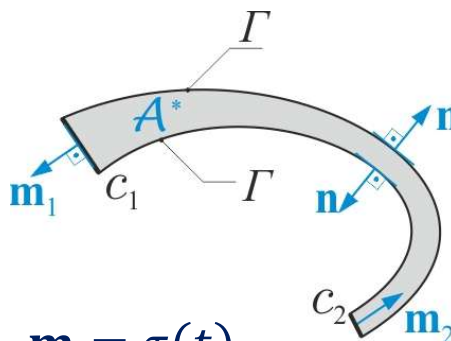
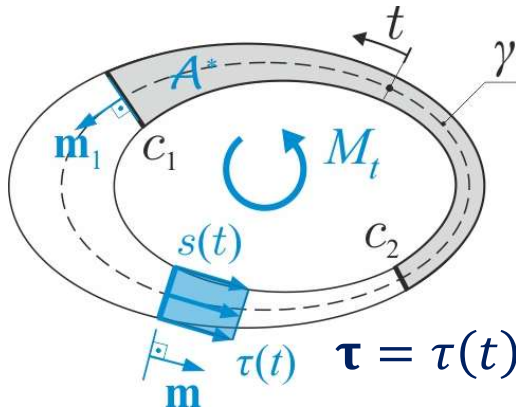
Frontiera  $\mathcal{A}^*$  e normali uscenti  $\mathbf{n}^*$

$$\begin{array}{cccc} \partial \mathcal{A}^* & = & c_1 \cup \Gamma & \cup c_2 \\ \downarrow & & \downarrow & \downarrow \\ \mathbf{n}^* & & \mathbf{m}_1 & \mathbf{n} \quad -\mathbf{m}_2 \end{array}$$

*Teorema della divergenza*

$$\int_{\mathcal{A}^*} \text{div } \boldsymbol{\tau} dA = 0 \quad \Longrightarrow \quad \oint_{\partial \mathcal{A}^*} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n}^* dl = 0 \quad \Longrightarrow$$

$$\int_{c_1} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m}_1 dl + \int_{\Gamma} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n} dl + \int_{c_2} \boldsymbol{\tau} \cdot (-\mathbf{m}_2) dl = 0$$





# 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

*Dimostrazione  $q = \text{cost.}_t$*

Equazioni indefinite di equilibrio:

$$\text{div } \boldsymbol{\tau} = 0, P \in \mathcal{A}$$

$$\boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n} = 0, P \in \Gamma$$

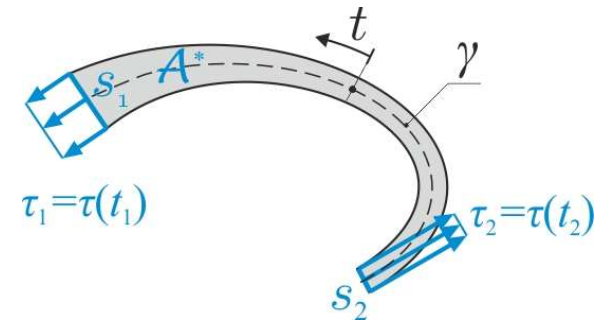
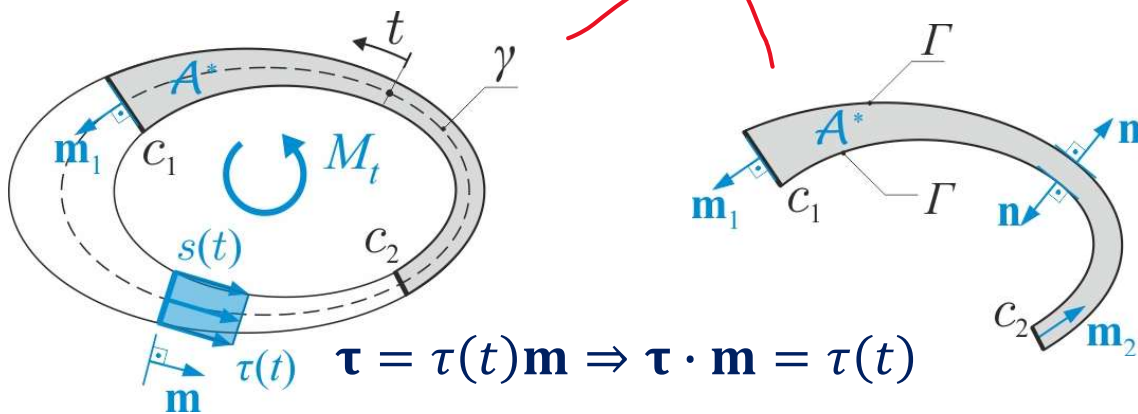
Frontiera  $\mathcal{A}^*$  e normali uscenti  $\mathbf{n}^*$

$$\begin{array}{cccc} \partial \mathcal{A}^* & = & c_1 \cup \Gamma & \cup c_2 \\ \downarrow & & \downarrow & \downarrow \\ \mathbf{n}^* & & \mathbf{m}_1 & \mathbf{n} \\ & & & \downarrow \\ & & & -\mathbf{m}_2 \end{array}$$

*Teorema della divergenza*

$$\int_{\mathcal{A}^*} \text{div } \boldsymbol{\tau} dA = 0 \implies \oint_{\partial \mathcal{A}^*} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n}^* dl = 0 \implies$$

$$\int_{c_1} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m}_1 dl + \int_{\Gamma} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n} dl + \int_{c_2} \boldsymbol{\tau} \cdot (-\mathbf{m}_2) dl = 0$$



## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

Dimostrazione  $q = \text{cost}_t$

Equazioni indefinite di equilibrio:

$$\text{div } \boldsymbol{\tau} = 0, P \in \mathcal{A} \quad \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{n} = 0, P \in \Gamma$$

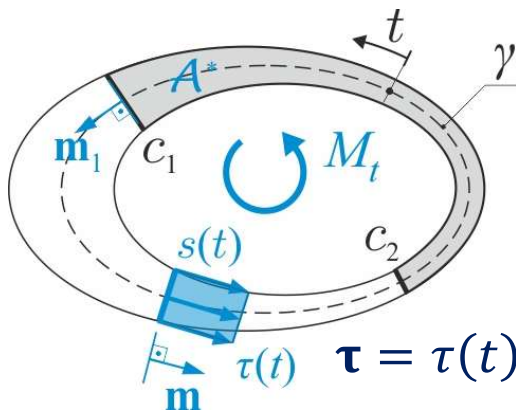
Frontiera  $\mathcal{A}^*$  e normali uscenti  $\mathbf{n}^*$

$$\begin{array}{cccc} \partial \mathcal{A}^* & = & c_1 \cup \Gamma & \cup c_2 \\ \downarrow & & \downarrow & \downarrow \\ \mathbf{n}^* & & \mathbf{m}_1 & \mathbf{n} \quad \downarrow \\ & & & -\mathbf{m}_2 \end{array}$$

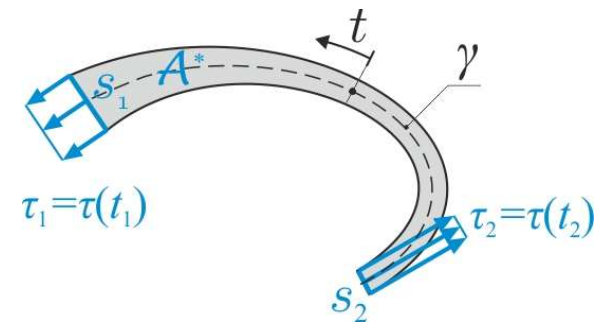
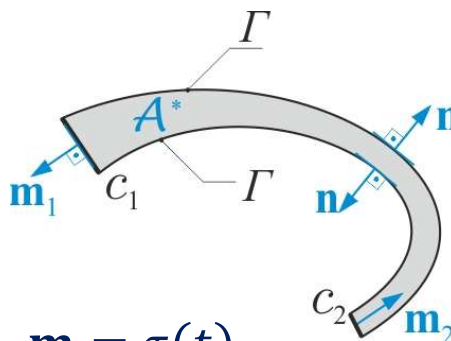
$$\int_{c_1} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m}_1 dl + \int_{c_2} \boldsymbol{\tau} \cdot (-\mathbf{m}_2) dl = 0 \implies \int_{c_1} \tau(t_1) dl - \int_{c_2} \tau(t_2) dl = 0 \implies$$

$$\tau_1 \int_{c_1} dl - \tau_2 \int_{c_2} dl = 0 \implies \tau_1 s_1 - \tau_2 s_2 = 0 \implies \tau_1 s_1 = \tau_2 s_2$$

$$\implies \tau(t) s(t) = \text{cost}_t$$



$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t) \mathbf{m} \implies \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$



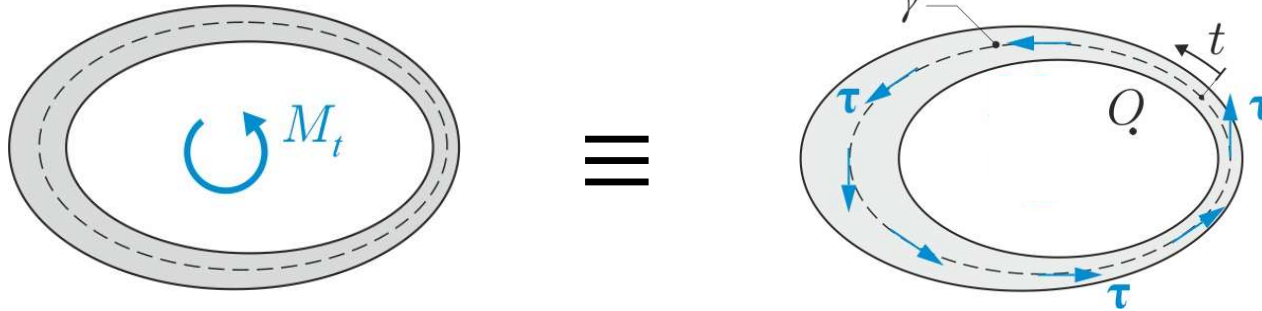
## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

### Dimostrazione della Formula di Bredt

Equivalenza statica fra momento torcente assegnato ( $M_t$ ) e tensioni tangenziali ( $\tau$ )

$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m} \Rightarrow \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$

$$M_t = \int_{\mathcal{A}} (\tau_{zy}x - \tau_{zx}y) dA$$

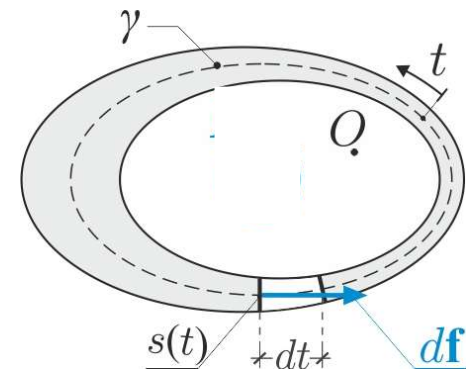


$$dA = s(t)dt$$

$$d\mathbf{f} = \boldsymbol{\tau}(t)dA = \boldsymbol{\tau}(t)s(t)dt$$

$$|d\mathbf{f}| = |\boldsymbol{\tau}(t)|dA = \tau(t)s(t)dt = qdt$$

*Il momento 9*



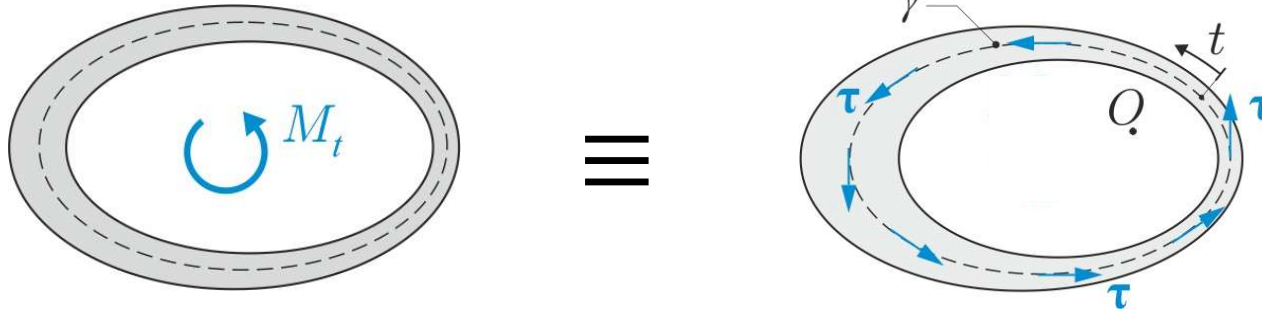
## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

### Dimostrazione della Formula di Bredt

Equivalenza statica fra momento torcente assegnato ( $M_t$ ) e tensioni tangenziali ( $\tau$ )

$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m} \Rightarrow \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$

$$M_t = \int_{\mathcal{A}} (\tau_{zy}x - \tau_{zx}y) dA$$



Braccio forza interna  $d\mathbf{f}$  rispetto a  $O$ :  $r(t)$

Momento forza interna  $d\mathbf{f}$  rispetto a  $O$ :  $dM_t$

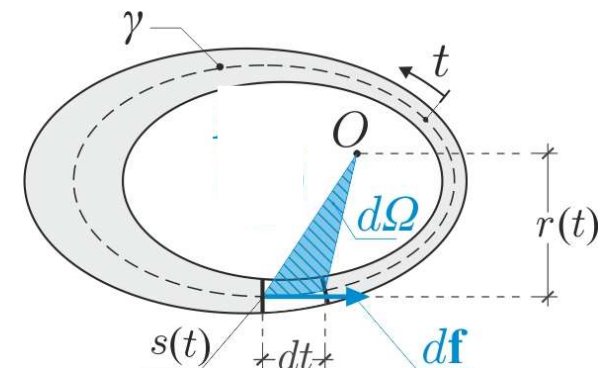
$$dM_t = |d\mathbf{f}|r(t) = q r(t)dt$$

$$d\Omega = \frac{1}{2} r(t)dt$$

$$r(t)dt = 2d\Omega$$

$$dM_t = q 2d\Omega$$

Polo generico  $O$



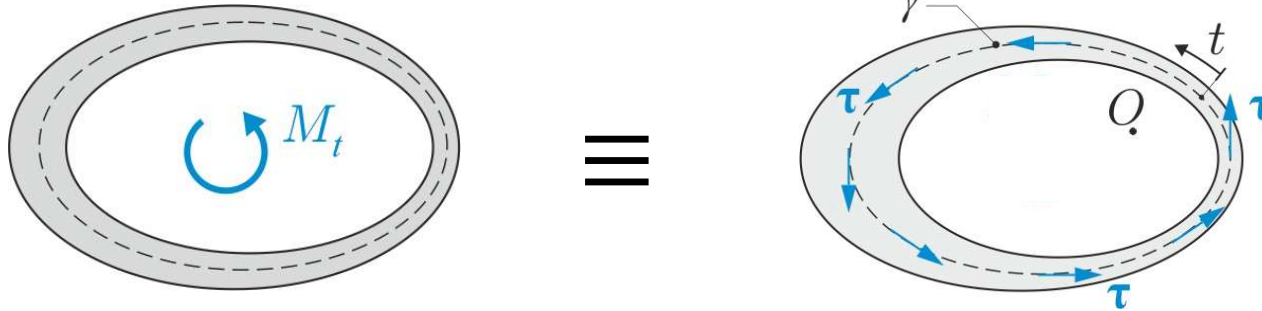
## Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

### Dimostrazione della Formula di Bredt

Equivalenza statica fra momento torcente assegnato ( $M_t$ ) e tensioni tangenziali ( $\tau$ )

$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m} \Rightarrow \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$

$$M_t = \int_{\mathcal{A}} (\tau_{zy}x - \tau_{zx}y) dA$$

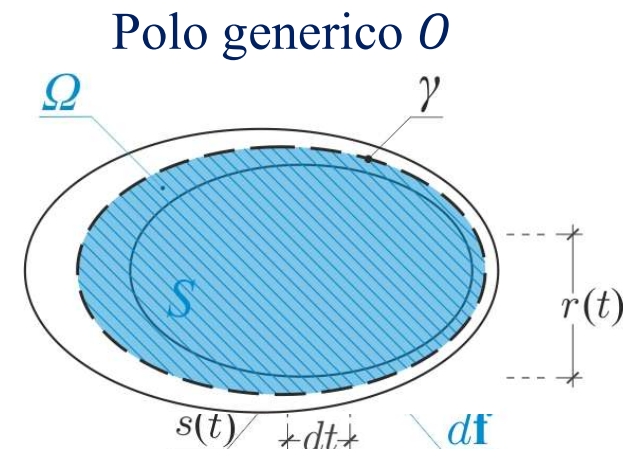


Equivalenza

$$M_t = \sum dM_t = \int dM_t = \int 2q d\Omega = 2q \int d\Omega = 2q\Omega$$

$$q = \tau(t)s(t) = \frac{M_t}{2\Omega}$$

$$\tau(t) = \frac{M_t}{2\Omega s(t)}$$





# 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

## Formule di Bredt

### 1. Formula '0'.

Flusso delle tensioni tangenziali  $q$  [ $FL^{-1}$ ] costante lungo la linea media

$$q = \tau(t)s(t) = \text{cost.}_t \qquad \tau(t) = \frac{q}{s(t)}$$

### 2. Formula di Bredt

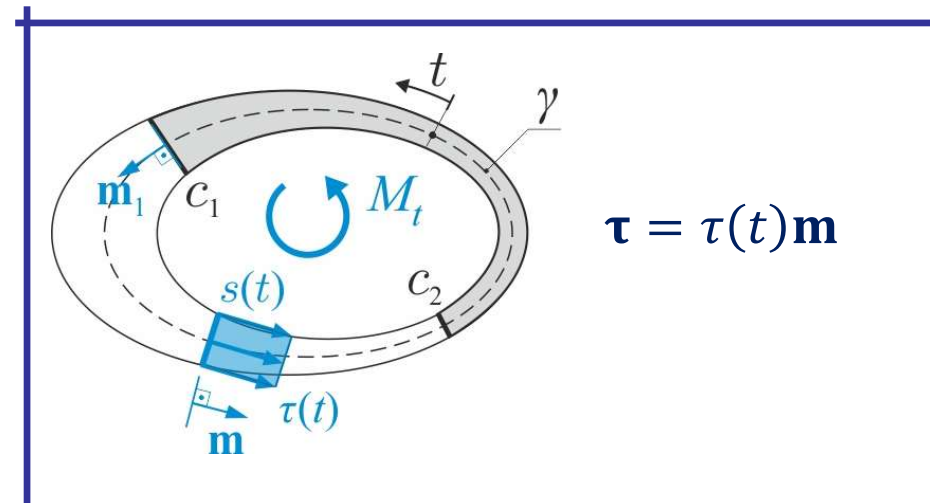
$$q = \tau(t)s(t) = \frac{M_t}{2\Omega}$$

$$\tau(t) = \frac{M_t}{2\Omega s(t)}$$

### 3. Seconda formula di Bredt

$$I_t = \frac{4\Omega^2}{\oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}}$$

$$\Theta = \frac{M_t}{GI_t}$$





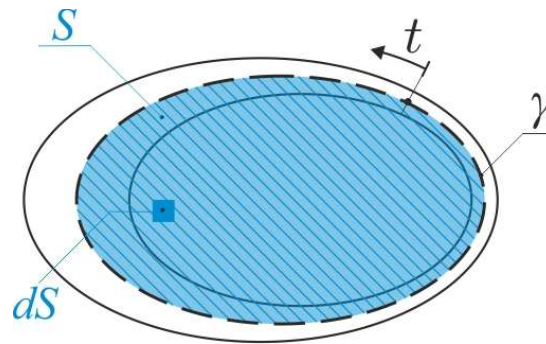
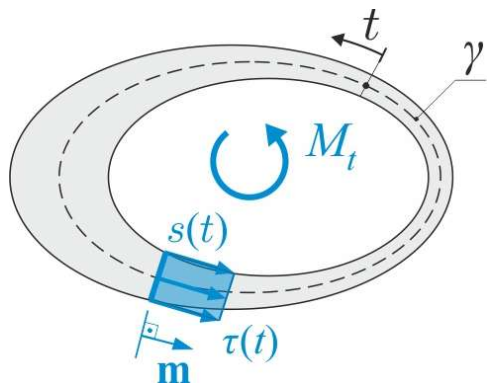
# 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

## Dimostrazione della Seconda Formula di Bredt

$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m} \Rightarrow \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$

$$\boxed{\text{rot } \boldsymbol{\tau} = 2G\theta\mathbf{k}} \implies \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} = 2G\theta$$



Estensione del dominio di definizione di  $\text{rot } \boldsymbol{\tau}$  su  $S$

$$\int_S \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} dA = \int_S 2G\theta dA = 2G\theta \int_S dA = 2G\theta\Omega \implies \int_S \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} dA = 2G\theta\Omega$$

*Teorema di Stokes*

$$\int_S \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} dA = \oint_{\gamma} \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} dt = \oint_{\gamma} \tau(t) dt = \oint_{\gamma} \tau(t) s(t) \frac{dt}{s(t)} = \oint_{\gamma} q \frac{dt}{s(t)} = q \oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}$$

$$\implies \int_S \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} dA = q \oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}$$



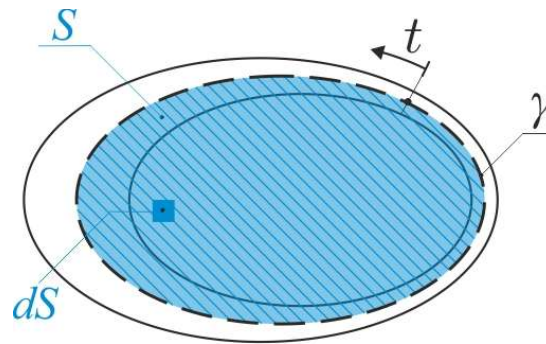
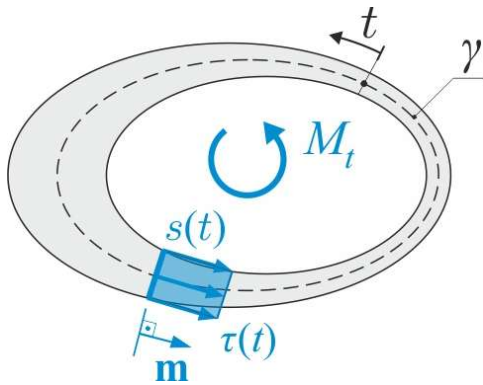
# 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

## Dimostrazione della Seconda Formula di Bredt

$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m} \Rightarrow \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$

$$\boxed{\text{rot } \boldsymbol{\tau} = 2G\theta\mathbf{k}} \implies \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} = 2G\theta$$



Estensione del dominio di definizione di  $\text{rot } \boldsymbol{\tau}$  su  $S$

$$\int_S \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} dA = 2G\theta\Omega$$

$$\int_S \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} dA = q \oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}$$

$$\implies q \oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)} = 2G\theta\Omega$$

$$q = \frac{M_t}{2\Omega}$$

(formula Bredt)

$$\implies \frac{M_t}{2\Omega} \oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)} = 2G\theta\Omega$$



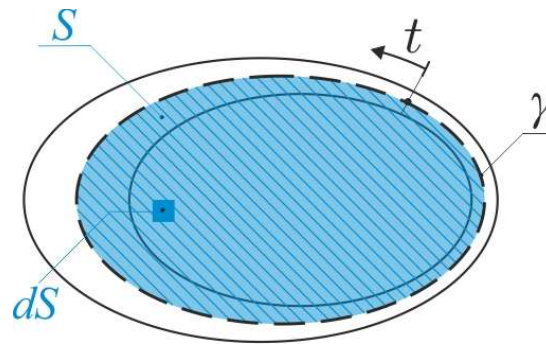
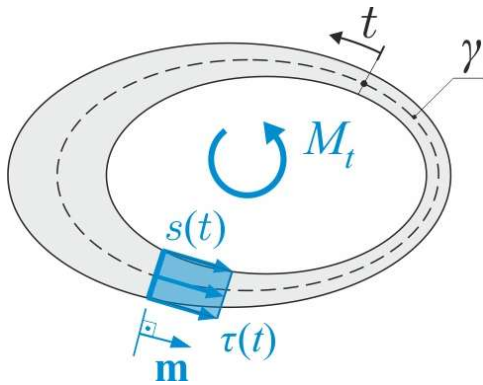
# 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

## Dimostrazione della Seconda Formula di Bredt

$$\boldsymbol{\tau} = \tau(t)\mathbf{m} \Rightarrow \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{m} = \tau(t)$$

$$\boxed{\text{rot } \boldsymbol{\tau} = 2G\Theta\mathbf{k}} \quad \Longrightarrow \quad \text{rot } \boldsymbol{\tau} \cdot \mathbf{k} = 2G\Theta$$



Estensione del dominio di definizione di  $\text{rot } \boldsymbol{\tau}$  su  $S$

$$\frac{M_t}{2\Omega} \oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)} = 2G\Theta\Omega$$



$$M_t = G\Theta \frac{4\Omega^2}{\oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}}$$

$$M_t = G\Theta I_t$$



$$\boxed{I_t = \frac{4\Omega^2}{\oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}}$$



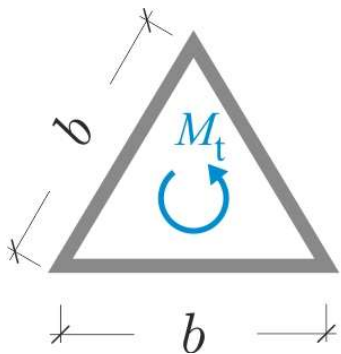
## 5. Torsione uniforme: sezioni sottili chiuse

Sezioni sottili chiuse: Teoria approssimata di Bredt

**Seconda Formula di Bredt in sezioni a spessore costante:  $s(t) = s$**

$$I_{t,CH} = \frac{4\Omega^2}{\oint_{\gamma} \frac{dt}{s(t)}} = \frac{4\Omega^2}{\frac{1}{s} \oint_{\gamma} dt} = \frac{4\Omega^2}{\frac{1}{s} a} = \frac{4\Omega^2 s}{a}$$

*Esempio*



$$\Omega = \frac{\sqrt{3}}{4} b^2$$

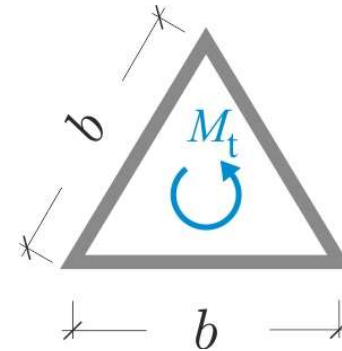
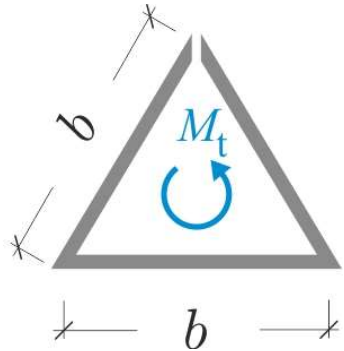
$$a = \oint_{\gamma} dt = 3b$$

$$I_{t,CH} = \frac{4\Omega^2 s}{a} = \frac{1}{4} b^3 s$$

# 5. Torsione uniforme

## Confronto fra sezioni aperte e chiuse

*Considerazioni intuitive*



*Video sezione aperta*



*Video sezione chiusa*

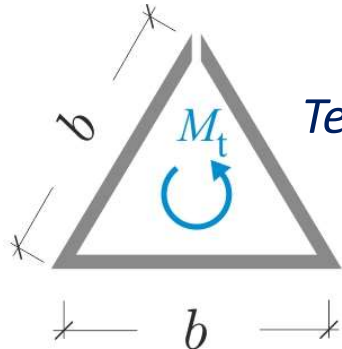
# 5. Torsione uniforme

## Confronto fra sezioni aperte e chiuse

*Inerzie torsionali a confronto*

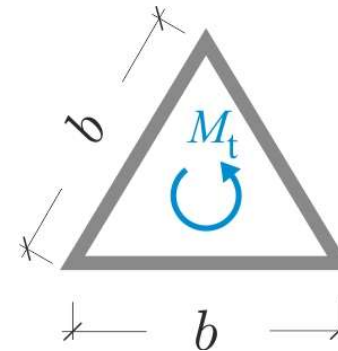
$GI_t$

→ Rigidezza torsionale [ $FL^2$ ]



*Teoria rettangoli sottili:*

$$I_{t,AP} = bs^3$$



*Teoria di Bredt:*

$$I_{t,CH} = \frac{1}{4}b^3s$$

$$I_{t,CH} \gg I_{t,AP}$$

### Dati numerici:

$$b = 20 \text{ mm}$$

$$s = 1 \text{ mm}$$

$$G = 0.5 \text{ kN/mm}^2$$

$$\rightarrow I_{t,AP} = 20 \text{ mm}^4$$

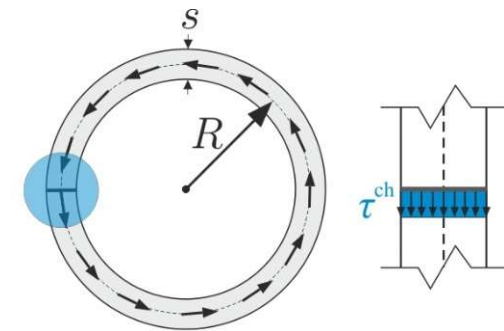
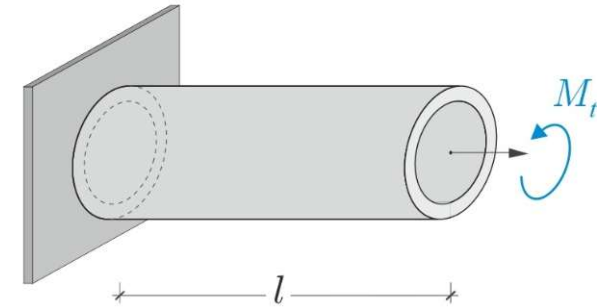
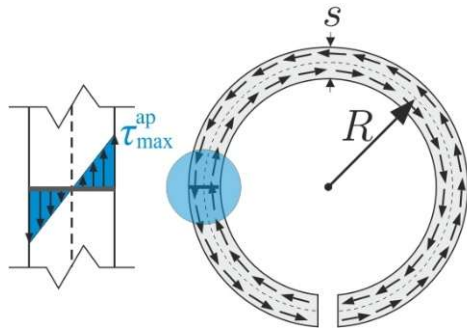
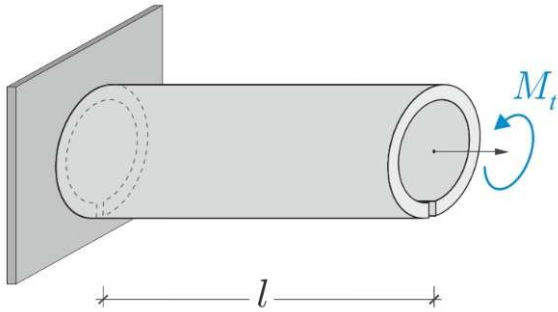
$$I_{t,CH} = 2000 \text{ mm}^4$$

$$\rightarrow GI_{t,AP} = 10 \text{ kN}$$

$$GI_{t,CH} = 1000 \text{ kN}$$

# 5. Torsione uniforme

## Confronto fra sezioni aperte e chiuse



*Teoria rettangoli sottili:*

$$\tau_{max}^{ap} = \frac{3}{2} \frac{M_t}{\pi R s^2} \quad \Theta^{ap} = \frac{3}{2\pi} \frac{M_t}{G R s^3}$$

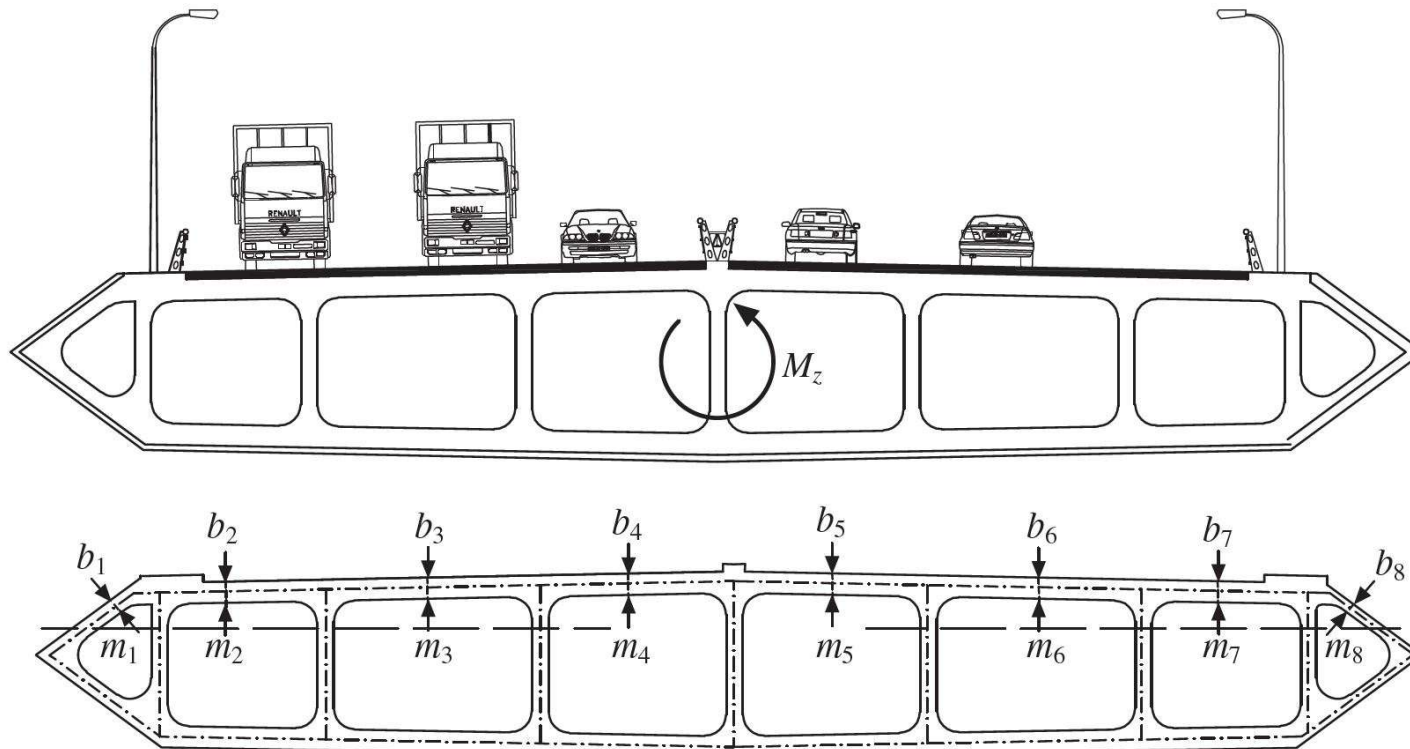
*Teoria di Bredt:*

$$\tau^{ch} = \frac{M_t}{2\pi R^2 s} \quad \Theta^{ch} = \frac{M_t}{2\pi G R^3 s}$$

$$\tau_{max}^{ap} \gg \tau_{max}^{ch}$$

## 5. Torsione uniforme

### Prestazioni ottimali delle sezioni pluriconnesse a torsione



*Figura tratta da [Nunziante et al., 2010]*