

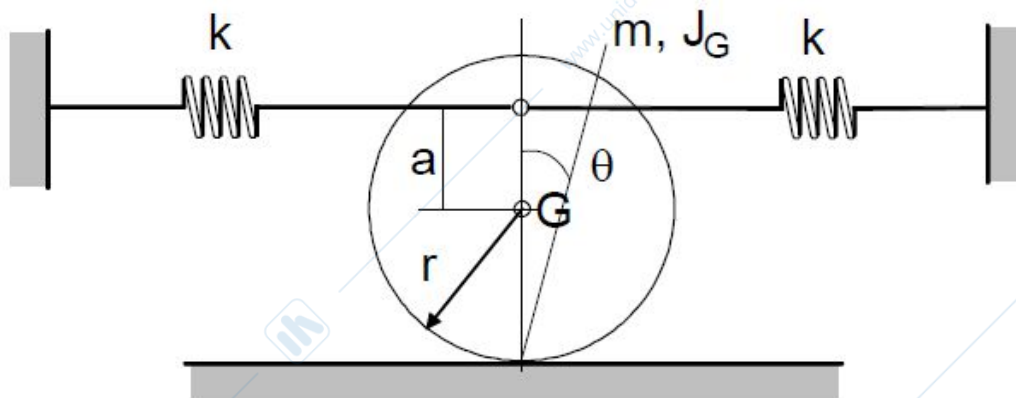
Metodo energetico di Rayleigh

Es. 1

Applicando il metodo energetico di Rayleigh trovare la frequenza naturale di oscillazione del sistema rappresentato in figura, costituito da un cilindro omogeneo di raggio r , massa m e momento di inerzia baricentrico J_G , vincolato a telaio da due molle di rigidezza k , nell'ipotesi che il cilindro rotoli sul piano senza strisciare.

Dati:

- m massa del cilindro
- r raggio del cilindro
- k rigidezza delle molle



a distanza tra il baricentro del disco e il punto di attacco delle molle

Risoluzione:

Per trovare la prima frequenza naturale del sistema si utilizza il metodo dell'energia di Rayleigh, in cui il quadrato della pulsazione viene calcolato come:

$$\omega^2 = \frac{V_{max}}{\bar{T}}$$

Si procede al calcolo delle due energie: per quanto riguarda l'energia potenziale, si considera quella sviluppata dalle due molle poste in parallelo tra di loro

$$V = \frac{1}{2} \cdot 2k \cdot [\theta \cdot (a + r)]^2$$

Esprimendo la funzione d'angolo come $\theta = \theta_0 \cdot \sin(\omega t + \alpha)$, si ottiene:

$$V = \frac{1}{2} \cdot 2k \cdot (a + r)^2 \cdot \sin^2(\omega t + \alpha) \cdot \theta_0$$

Tuttavia nel coefficiente di Rayleigh compare il valore massimo dell'energia potenziale, che si ottiene ponendo il seno pari a 1 ed eliminando la dipendenza dal tempo:

Corso di dinamica dei sistemi meccanici

$$V_{max} = k \cdot (a + r)^2 \cdot \theta_0$$

Per l'energia cinetica si considera il moto di rotazione dell'intero cilindro attorno al suo baricentro e il moto del baricentro stesso:

$$T = \frac{1}{2} \cdot J_G \cdot (\dot{\theta})^2 + \frac{1}{2} \cdot m \cdot (r\dot{\theta})^2$$

Sostituendo l'espressione di θ e ricordando che per un cilindro omogeneo vale $J_G = \frac{1}{2}mr^2$:

$$T = \frac{3}{4} \cdot m \cdot r^2 \cdot \omega^2 \cdot \theta_0 \cdot \cos^2(\omega t + \alpha)$$

Calcolando il massimo:

$$T_{max} = \frac{3}{4} \cdot m \cdot r^2 \cdot \omega^2 \cdot \theta_0 = \tilde{T} \cdot \omega^2$$

L'espressione delle pulsazioni risulta quindi:

$$\omega^2 = \frac{V_{max}}{\tilde{T}}$$

Ma, avendo preso i valori massimi sia dell'energia potenziale che dell'energia cinetica, possiamo scrivere:

$$\omega^2 = \frac{V_{max}}{\tilde{T}} = \frac{4k \cdot (a + r)^2}{3mr^2}$$

Da cui la pulsazione naturale risulta:

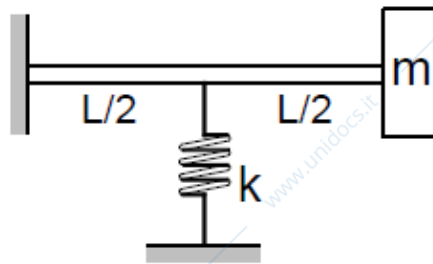
$$\omega_n = \sqrt{\frac{4k \cdot (a + r)^2}{3mr^2}}$$

Corso di dinamica dei sistemi meccanici

Es. 2

Utilizzare il metodo di Rayleigh per calcolare la prima frequenza propria del sistema rappresentato in figura.

La trave ha modulo elastico E , momento di inerzia di sezione I , sezione S , densità ρ ed alla sua estremità si trova una massa concentrata m . Nella sua mezzeria la trave è collegata a telaio mediante una molla di rigidezza k . Si suggerisce di impiegare la funzione di tentativo $\varphi(x) = \left[3 \left(\frac{x}{L} \right)^2 - \left(\frac{x}{L} \right)^3 \right]$.



Risoluzione:

Lo spostamento verticale è espresso dalla funzione $v(x, t) = \varphi(x) \cdot f(t) = \left[3 \left(\frac{x}{L} \right)^2 - \left(\frac{x}{L} \right)^3 \right] \cdot \sin \omega t$, dipendente sia dallo spazio che dal tempo.

Si calcola la prima frequenza propria attraverso il metodo di Rayleigh; il calcolo dell'energia potenziale porta a:

$$\begin{aligned} V &= \frac{1}{2} \int_0^L EI \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} \right)^2 dx + \frac{1}{2} k [v(x, t)]^2_{x=L/2} = \\ &= \frac{1}{2} \int_0^L EI \left(\frac{d^2 \varphi}{dx^2} \right)^2 \sin^2(\omega t) dx + \frac{1}{2} k \cdot \sin^2(\omega t) \cdot [\varphi(x)]^2_{x=L/2} = \\ &= \frac{1}{2} \left(EI \frac{12}{L^3} + k \frac{25}{64} \right) \cdot \sin^2(\omega t) \end{aligned}$$

Si considera l'energia potenziale massima ponendo $\sin^2(\omega t) = 1$:

$$V_{max} = \frac{1}{2} \left(EI \frac{12}{L^3} + k \frac{25}{64} \right)$$

L'energia cinetica tiene conto dello spostamento della massa concentrata all'estremità della trave e della flessione della trave stessa, studiata come corpo continuo:

Corso di dinamica dei sistemi meccanici

$$\begin{aligned}
 T &= \frac{1}{2} \int_0^L \rho S \left(\frac{\partial v}{\partial t} \right)^2 dx + \frac{1}{2} m \left[\frac{\partial v}{\partial t} \right]_{x=L}^2 \\
 &= \frac{1}{2} \int_0^L \rho S \omega^2 \cos^2(\omega t) \left[3 \left(\frac{x}{L} \right)^2 - \left(\frac{x}{L} \right)^3 \right]^2 dx + \frac{1}{2} m 4 \omega^2 \cos^2(\omega t) \\
 &= \frac{1}{2} \omega^2 \cos^2(\omega t) \left[\rho S \frac{33}{35} L + 4m \right]
 \end{aligned}$$

Come fatto per l'energia potenziale, si considera il valore massimo di energia cinetica:

$$T_{max} = \frac{1}{2} \omega^2 \left[\rho S \frac{33}{35} L + 4m \right] = \tilde{T} \omega^2$$

Si può quindi esprimere il coefficiente di Rayleigh come

$$\omega^2 = \frac{EI \frac{12}{L^3} + k \frac{25}{64}}{\rho S \frac{33}{35} L + 4m}$$

Estraendo la radice quadrata del coefficiente si ottiene la prima pulsazione propria, che risulta pari a:

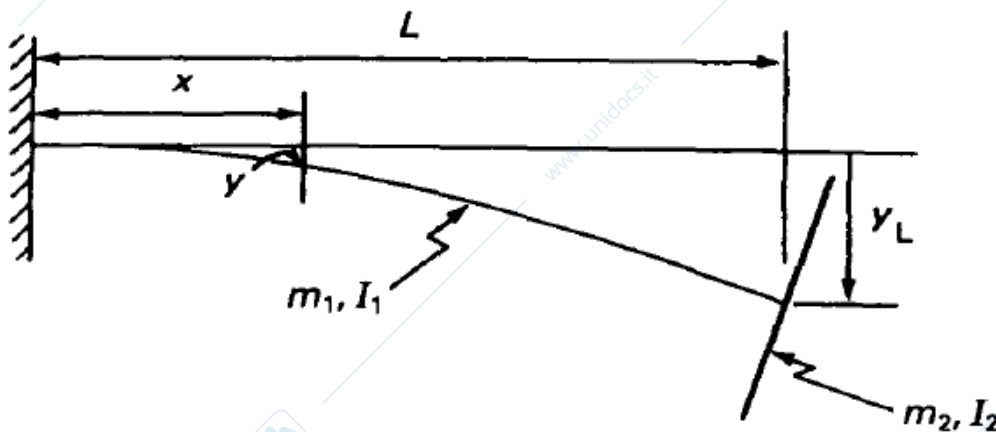
$$\omega_1 = \sqrt{\frac{EI \frac{12}{L^3} + k \frac{25}{64}}{\rho S \frac{33}{35} L + 4m}}$$

Corso di dinamica dei sistemi meccanici

Es. 3

Un albero rigido in acciaio, di 25 mm di diametro e lungo 0.45 m, è incastrato rigidamente ad un'estremità mentre all'altra è montato ad un volano di acciaio. Il volano può essere studiato come un anello di diametro esterno pari a 0.6 m e sezione quadrata di lato 20 mm, con bracci rigidi di massa trascurabile giacenti nel piano medio dell'anello.

Calcolare le frequenze delle vibrazioni flessionali libere utilizzando il metodo dell'energia di Rayleigh; si assuma come funzione di tentativo $y = y_L \left(1 - \cos\left(\frac{\pi x}{2L}\right)\right)$.



Risoluzione:

Il moto del sistema è descritto da una funzione dipendente sia dallo spazio che dal tempo (dove la funzione di tentativo y è dipendente dal solo spazio):

$$v(x, t) = y(x) \cdot \sin(\omega t + \alpha) = y_L \left(1 - \cos\left(\frac{\pi x}{2L}\right)\right) \cdot \sin(\omega t + \alpha)$$

Si sceglie di calcolare le pulsazioni del sistema attraverso il quoziente di Rayleigh, la cui espressione è:

$$\omega^2 = \frac{V_{max}}{\tilde{T}}$$

Occorre quindi calcolare l'energia potenziale e l'energia cinetica del sistema.

Per quanto riguarda l'energia potenziale, la sua espressione è:

$$V = \frac{1}{2} \int_0^L EI_1 \left(\frac{\partial^2 v(x, t)}{\partial x^2}\right)^2 dx$$

Svolgendo la derivata seconda della funzione v rispetto alla variabile dello spazio x , si ottiene

$$V = \frac{1}{2} \int_0^L EI_1 \left(\frac{d^2 y}{dx^2}\right)^2 dx \cdot (\sin(\omega t + \alpha))^2$$

Corso di dinamica dei sistemi meccanici

Tuttavia nel quoziente di Rayleigh compare il valore massimo dell'energia potenziale, che si ottiene eliminando la dipendenza dal tempo e quindi ponendo il seno pari a 1:

$$V_{max} = \frac{1}{2} \int_0^L EI_1 \left(\frac{d^2 y}{dx^2} \right)^2 dx$$

Per l'energia cinetica bisogna tenere conto di due diversi contributi, quello della barra e quello del volano, che rappresentano rispettivamente un sistema continuo e uno discreto: per quanto riguarda il volano, bisogna considerare sia l'energia dovuta allo spostamento del baricentro (disposto in $x=L$) che quella dovuta alla rotazione:

$$T = T_{barra} + T_{volano}$$

$$T = \frac{1}{2} \int_0^L \frac{m_1}{L} \left(\frac{\partial v(x,t)}{\partial t} \right)^2 dx + \frac{1}{2} m_2 \left(\frac{\partial v(L,t)}{\partial t} \right)^2 + \frac{1}{2} I_2 \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial v}{\partial x} \right)_L \right)^2$$

Derivando l'espressione di v rispetto a spazio e tempo si ottiene l'espressione completa dell'energia cinetica:

$$T = \frac{1}{2} \left(\int_0^L \frac{m_1}{L} y^2 dx + m_2 y_L^2 + I_2 \left(\frac{\partial y}{\partial x} \right)_L^2 \right) \cdot \omega^2 \cdot (\cos(\omega t + \alpha))^2$$

Come già fatto per l'energia potenziale, si ottiene l'energia cinetica massima ponendo il coseno unitario ed eliminando la dipendenza dal tempo, ottenendo così:

$$T_{max} = \frac{1}{2} \left(\int_0^L \frac{m_1}{L} y^2 dx + m_2 y_L^2 + I_2 \left(\frac{\partial y}{\partial x} \right)_L^2 \right) \cdot \omega^2 = \tilde{T} \cdot \omega^2$$

Avendo preso i valori massimi delle due energie, ottenuti rispettivamente per $\sin=1$ e $\cos=1$, possiamo scrivere:

$$\omega^2 = \frac{V_{max}}{\tilde{T}} = \frac{\int_0^L EI_1 \left(\frac{d^2 y}{dx^2} \right)^2 dx}{\int_0^L \frac{m_1}{L} y^2 dx + m_2 y_L^2 + I_2 \left(\frac{\partial y}{\partial x} \right)_L^2}$$

Risolvendo l'integrale dell'energia potenziale

$$V_{max} = EI_1 y_L^2 \left(\frac{\pi}{2L} \right)^4 \int_0^L \left(\cos \left(\frac{\pi x}{2L} \right) \right)^2 dx = EI_1 y_L^2 \left(\frac{\pi}{2L} \right)^4 \cdot \frac{L}{2}$$

E dell'energia cinetica

$$\begin{aligned} \tilde{T} &= \int_0^L \frac{m_1}{L} y_L^2 \left[1 - 2 \cos \left(\frac{\pi x}{2L} \right) + \left(\cos \left(\frac{\pi x}{2L} \right) \right)^2 \right] dx + m_2 y_L^2 + I_2 y_L^2 \left(\frac{\pi}{2L} \right)^2 \\ &= \frac{m_1}{L} y_L^2 \left(L - \frac{4L}{\pi} + \frac{L}{2} \right) + m_2 y_L^2 + I_2 y_L^2 \left(\frac{\pi}{2L} \right)^2 \end{aligned}$$

Si ottiene:

Corso di dinamica dei sistemi meccanici

$$\omega^2 = \frac{EI_1 \left(\frac{\pi}{2L}\right)^4 \cdot \frac{L}{2}}{\frac{m_1}{L} \left(L - \frac{4L}{\pi} + \frac{L}{2}\right) + m_2 + I_2 \left(\frac{\pi}{2L}\right)^2}$$

Si sostituiscono i valori numerici delle grandezze, ricordando che la densità dell'acciaio è pari a $\rho = 7850 \text{ kg/m}^3$;

$$E = 207 \times 10^9 \text{ N/m}^2$$

$$L = 0.45 \text{ m}$$

$$I_1 = \frac{\pi}{64} \times 2.5^4 \times 10^{-8} = 1.916 \times 10^{-8} \text{ m}^4$$

$$m_1 = 7850 \times \frac{\pi}{4} \times (0.025)^2 \times 0.45 = 1.732 \text{ kg}$$

$$m_2 = 7850 \times \pi \times (0.02)^2 \times 0.58 = 5.71 \text{ kg}$$

$$I_2 = \frac{1}{2} \times 5.71 \times \left(\frac{0.58}{2}\right)^2 = 0.24 \text{ kg m}^2$$

Si ottiene così il valore del quoziente di Rayleigh

$$\omega^2 = \frac{1.325 \times 10^5}{9.026} = 14.7 \times 10^3 \text{ (rad/s)}^2$$

Da cui è possibile ricavare la pulsazione naturale e la frequenza associata:

$$\omega = 121 \text{ rad/s} \quad f = 19.3 \text{ Hz}$$