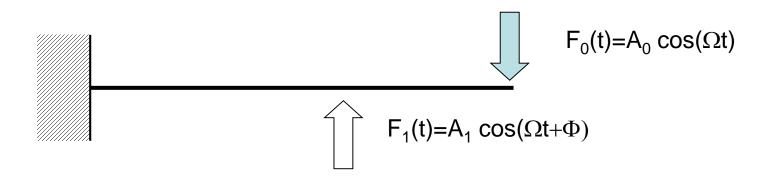
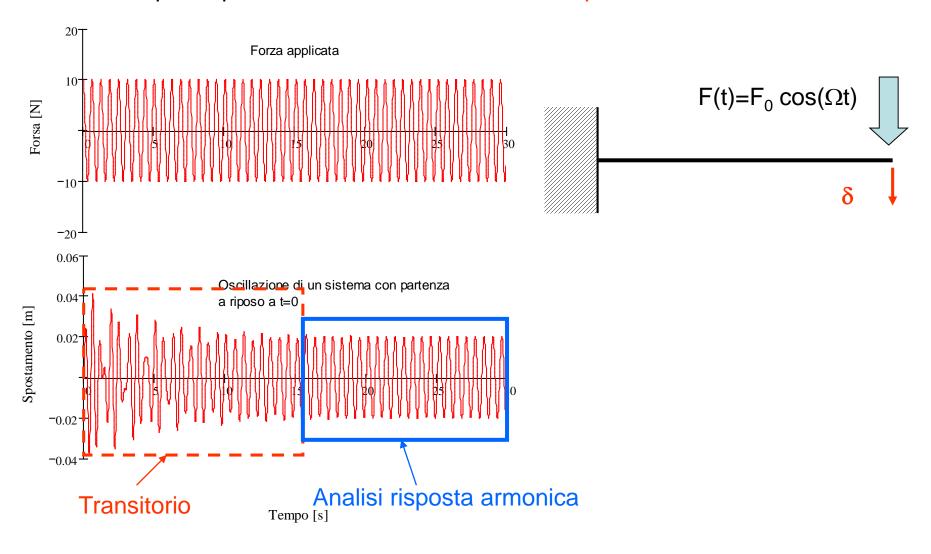
SCOPO: Valutare la risposta del sistema in presenza di una forzante esterna di tipo sinusoidale ed ampiezza costante nel tempo.



Su di una struttura, la "forzante" è in generale costituita da una o più forze esterne, aventi tutte la stessa pulsazione, ma ampiezza e fase distinte.

Se si applica la forzante a partire dall'istante t=0, con la struttura inizialmente a riposo, la risposta mostra un transitorio iniziale, che si esaurisce dopo un certo tempo, dopodiché la struttura oscilla con ampiezza costante.

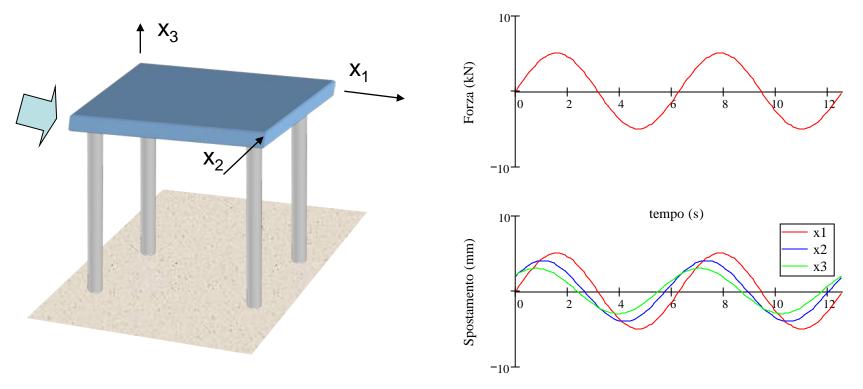


Ipotesi: comportamento lineare della struttura ([M], [C] e [K] costanti)



I vari g.d.l. della struttura vibrano con una legge del moto avente:

- andamento nel tempo di tipo sinusoidale
- pulsazione uguale a quella della forzante
- ampiezza e fase variabili da punto a punto



$$[M] \{ \dot{U} \} + [C] \{ \dot{U} \} + [K] \{ U \} = \{ F(t) \}$$

$$\left\{ F(t) \right\} = \left\{ \begin{aligned} f_{1 \max} \cdot \cos(\Omega t + \psi_1) \\ f_{2 \max} \cdot \cos(\Omega t + \psi_2) \\ - \\ - \\ f_{j \max} \cdot \cos(\Omega t + \psi_j) \\ - \\ - \\ - \end{aligned} \right\} = \left\{ \begin{aligned} f_{1 \max} \cdot e^{i\psi_1} \cdot e^{i\Omega t} \\ f_{2 \max} \cdot e^{i\psi_2} \cdot e^{i\Omega t} \\ - \\ f_{j \max} \cdot e^{i\psi_j} \cdot e^{i\Omega t} \\ - \\ - \\ - \end{aligned} \right\} = \left\{ \begin{aligned} f_{1 \max} \cdot e^{i\psi_j} \cdot e^{i\Omega t} \\ - \\ - \\ - \end{aligned} \right\}$$

$$\{F(t)\} = \{f_{\max} \cdot e^{i\psi}\} e^{i\Omega t} = \{f_{\max}(\cos(\psi) + i \cdot \sin(\psi))\} e^{i\Omega t}$$

$$\begin{aligned} \left\{ U(t) \right\} &= \left\{ u_{\max} \cdot e^{i\varphi} \right\} e^{i\Omega t} = \left\{ u_{\max} \left(\cos(\varphi) + i \cdot \sin(\varphi) \right) \right\} e^{i\Omega t} \\ \left\{ \dot{U}(t) \right\} &= i\Omega \left\{ u_{\max} \cdot e^{i\varphi} \right\} e^{i\Omega t} \\ \left\{ \ddot{U}(t) \right\} &= -\Omega^2 \left\{ u_{\max} \cdot e^{i\varphi} \right\} e^{i\Omega t} \end{aligned} \qquad \begin{aligned} \left\{ F(t) \right\} &= \left\{ f_{\max} \cdot e^{i\psi} \right\} e^{i\Omega t} \\ \left[M \right] \left\{ \ddot{U} \right\} + \left[C \right] \left\{ \dot{U} \right\} + \left[K \right] \left\{ U \right\} = \left\{ F(t) \right\} \end{aligned} \\ &- \Omega^2 \left[M \right] \left\{ u_{\max} e^{i\varphi} \right\} e^{i\Omega t} + i\Omega \left[C \right] \left\{ u_{\max} e^{i\varphi} \right\} e^{i\varphi t} + \left[K \right] \left\{ u_{\max} e^{i\varphi} \right\} e^{i\varphi t} = \left\{ f_{\max} e^{i\psi} \right\} e^{i\Omega t} \end{aligned}$$

$$\left(\left(\left[K \right] - \Omega^2 \left[M \right] \right) + i\Omega \left[C \right] \left\{ u_{\max} e^{i\varphi} \right\} = \left\{ f_{\max} e^{i\psi} \right\} \end{aligned}$$

Principali tecniche di soluzione:

- Metodo diretto
- Metodo di sovrapposizione modale

Soluzione: metodo diretto (MD)

$$(([K] - \Omega^{2}[M]) + i\Omega[C]) \{u_{\max}e^{i\varphi}\} = \{f_{\max}e^{i\psi}\}$$

$$[K_{c}] \{u_{\max}e^{i\varphi}\} = \{f_{\max}e^{i\psi}\}$$

$$\{u_{\max}e^{i\varphi}\} = [K_{c}]^{-1}\{f_{\max}e^{i\psi}\}$$

Soluzione: metodo di sovrapposizione modale (MSM)

Si pone:

$${U(t)} = \sum_{j=1}^{n_{MP}} {Y^{(j)}} q_j(t)$$

In presenza di «Classical Damping» (Es. smorzamento proporzionale) la matrice [C], come le matrici [M] e [K], viene diagonalizzata dalla matrice modale del sistema non smorzato, per cui il sistema:

$$[M] \{ \dot{U} \} + [C] \{ \dot{U} \} + [K] \{ U \} = \{ F(t) \}$$

si riduce ad «N» equazioni disaccoppiate, del tipo:

$$\ddot{q}_k + 2\xi_k \omega_k \dot{q}_k + \omega_k^2 q_k = \{\Phi\}_k^T \{F(t)\} = f_k$$

$$\ddot{q}_k + 2\xi_k \omega_k \dot{q}_k + \omega_k^2 q_k = f_k$$

$$f_k = (f_{k,\text{max}} e^{i\psi_k}) e^{i\Omega t} = f_{kc} e^{i\Omega t}$$

$$q_k = Q_{kc} e^{i\Omega t}$$

$$\dot{q}_k = i\Omega Q_{kc} e^{i\Omega t}$$

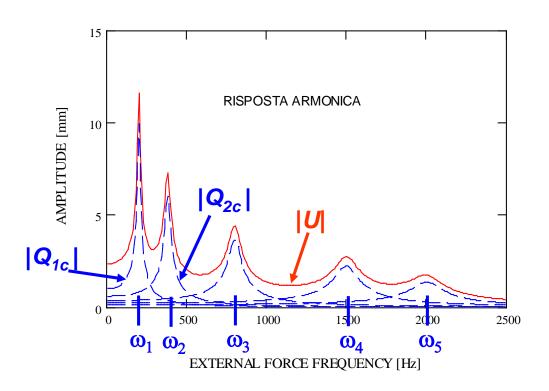
$$\ddot{q}_k = -\Omega^2 Q_{kc} e^{i\Omega t}$$

$$-\Omega^2 Q_{kc} e^{i\Omega t} + 2\xi_k \omega_k i\Omega Q_{kc} e^{i\Omega t} + \omega_k^2 Q_{kc} e^{i\Omega t} = f_{kc} e^{i\Omega t}$$

$$(\omega_k^2 - \Omega^2 + 2i\xi_k\omega_k\Omega)Q_{kc} = f_{kc}$$

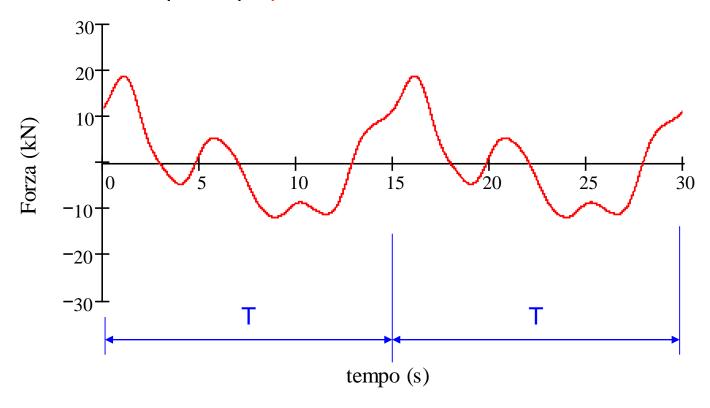
$$Q_{kc} = \frac{f_{kc}}{\left(\omega_k^2 - \Omega^2\right) + 2i\xi_k\omega_k\Omega}$$

$$\begin{aligned} Q_{kc} &= \frac{f_{kc}}{\left(\omega_k^2 - \Omega^2\right) + 2i\xi_k \omega_k \Omega} = \\ &= \frac{\frac{f_{kc}}{\omega_k^2}}{\sqrt{\left(1 - \frac{\Omega^2}{\omega_k^2}\right)^2 + \left(2\xi_k \frac{\Omega}{\omega_k}\right)^2}} \end{aligned}$$



$$\{U(t)\} = \sum_{k=1}^{n_{MP}} \{Y^{(k)}\}Q_{kc}e^{i\Omega t} = \left(\sum_{k=1}^{n_{MP}} \{Y^{(k)}\}Q_{kc}\right)e^{i\Omega t}$$

Forzanti: le forzanti esterne agenti sulla struttura hanno generalmente un andamento nel tempo di tipo periodico, ma non armonico.

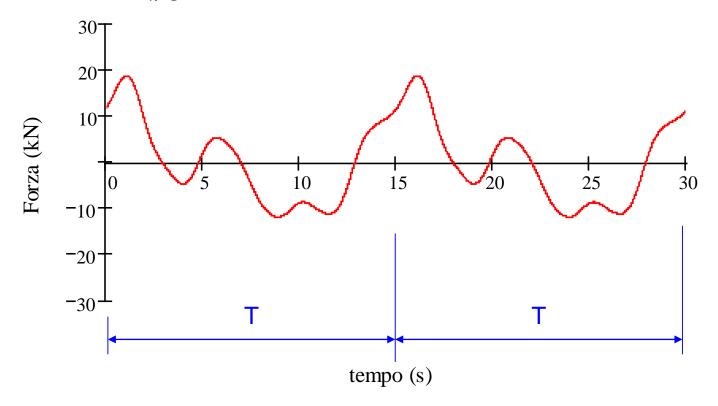


Per determinare il loro effetto sulla struttura è quindi necessario:

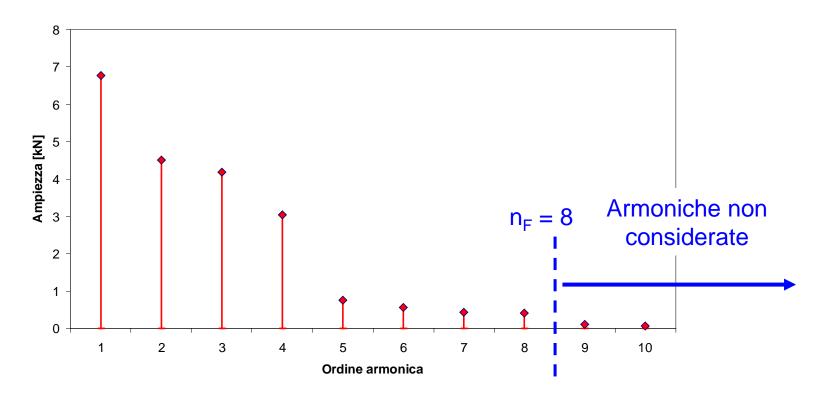
- scomporre la forzante in una somma di funzioni armoniche (serie di Fourier)
- ottenere la risposta complessiva tramite la sovrapposizione degli effetti

$$\Omega_0 = \frac{2\pi}{T}$$

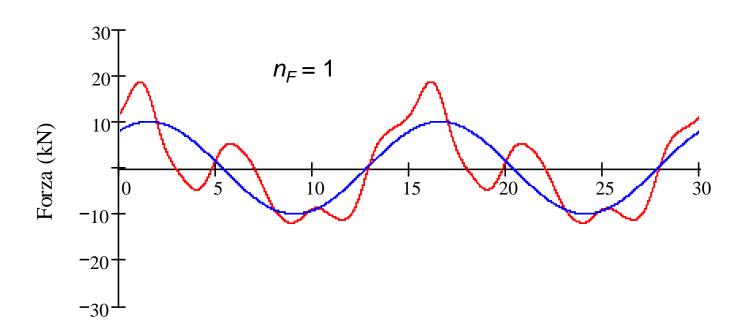
$$F(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{\infty} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h) \cong A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$



Andamento tipico delle ampiezze delle diverse armoniche eccitatrici con il relativo ordine *h*

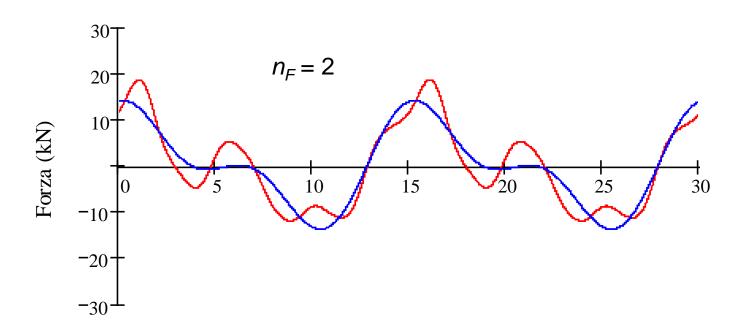


<u>Oss:</u> al di sopra di un certo numero d'ordine l'ampiezza A_h diviene usualmente trascurabile.



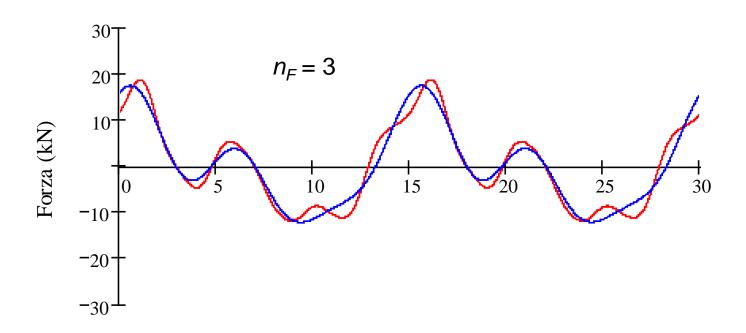
tempo (s)

$$F'(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$



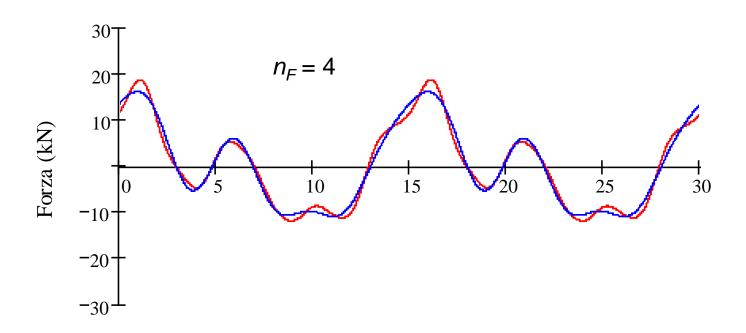
tempo (s)

$$F'(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$



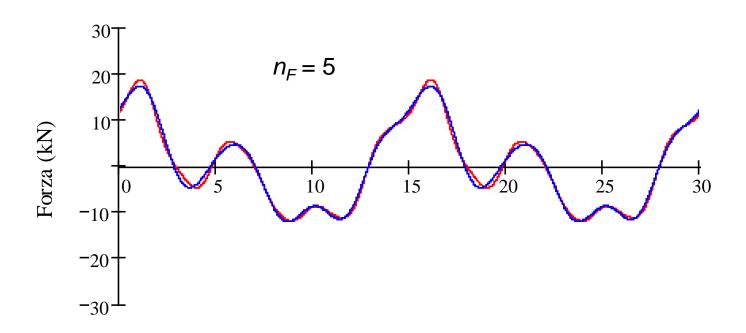
tempo (s)

$$F'(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$



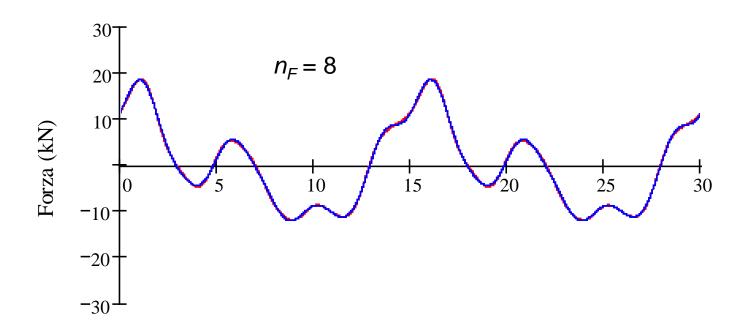
tempo (s)

$$F'(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$



tempo (s)

$$F'(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$



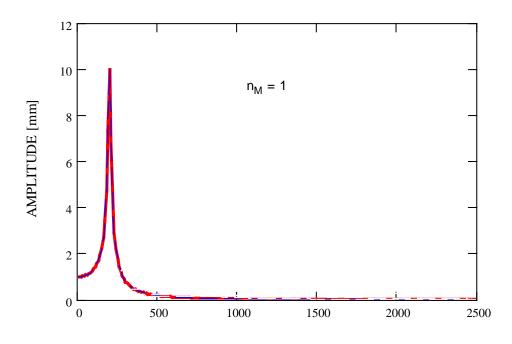
tempo (s)

$$F'(t) = A_0 + \sum_{h=1}^{n_F} A_h \cdot \cos(h\Omega_0 t + \lambda_h)$$

Non è possibile, né conveniente utilizzare tutti i modi propri:

$$\{U(t)\} = \sum_{j=1}^{n_{MP}} \{\Phi\}_j Y_j(t) \cong \sum_{j=1}^{n_M} \{\Phi\}_j Y_j(t) \qquad n_M < n_{MP}$$

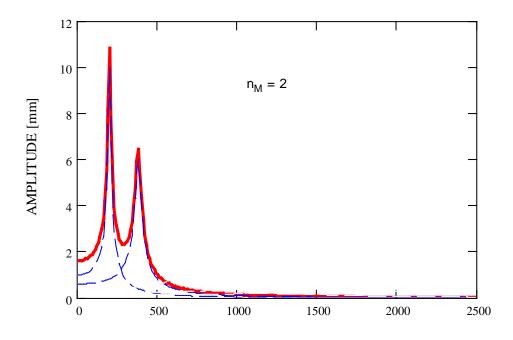
Effetto della scelta di n_M : il sistema si comporta come un filtro passa basso, che "taglia" la risposta alle pulsazioni della forzante maggiori di ω_{n_M}



Non è possibile, né conveniente utilizzare tutti i modi propri:

$$\{U(t)\} = \sum_{j=1}^{n_{MP}} \{\Phi\}_j Y_j(t) \cong \sum_{j=1}^{n_M} \{\Phi\}_j Y_j(t) \qquad n_M < n_{MP}$$

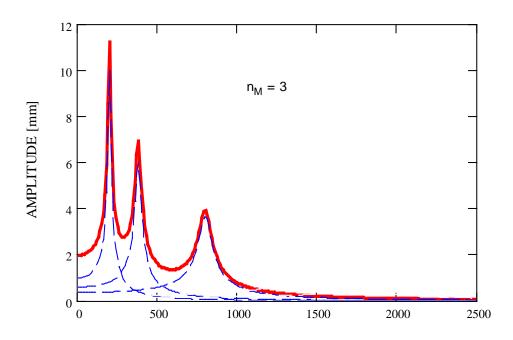
Effetto della scelta di n_M : il sistema si comporta come un filtro passa basso, che "taglia" la risposta alle pulsazioni della forzante maggiori di ω_{n_M}



Non è possibile, né conveniente utilizzare tutti i modi propri:

$$\{U(t)\} = \sum_{j=1}^{n_{MP}} \{\Phi\}_j Y_j(t) \cong \sum_{j=1}^{n_M} \{\Phi\}_j Y_j(t) \qquad n_M < n_{MP}$$

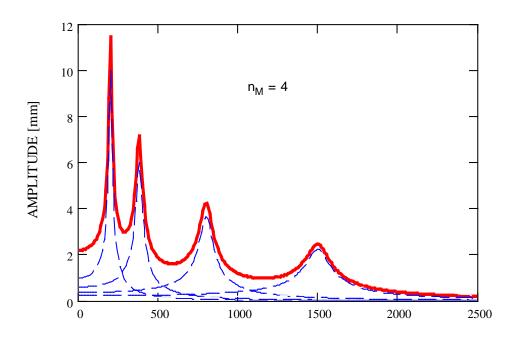
Effetto della scelta di n_M : il sistema si comporta come un filtro passa basso, che "taglia" la risposta alle pulsazioni della forzante maggiori di ω_{n_M}



Non è possibile, né conveniente utilizzare tutti i modi propri:

$$\{U(t)\} = \sum_{j=1}^{n_{MP}} \{\Phi\}_j Y_j(t) \cong \sum_{j=1}^{n_M} \{\Phi\}_j Y_j(t) \qquad n_M < n_{MP}$$

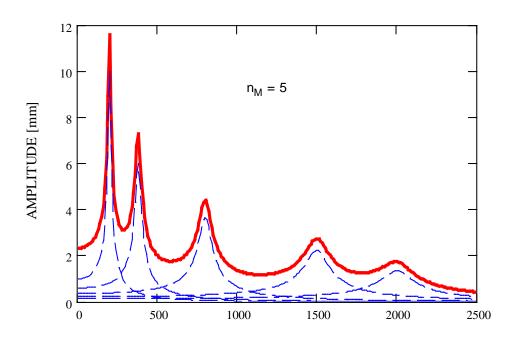
Effetto della scelta di n_M : il sistema si comporta come un filtro passa basso, che "taglia" la risposta alle pulsazioni della forzante maggiori di ω_{n_M}



Non è possibile, né conveniente utilizzare tutti i modi propri:

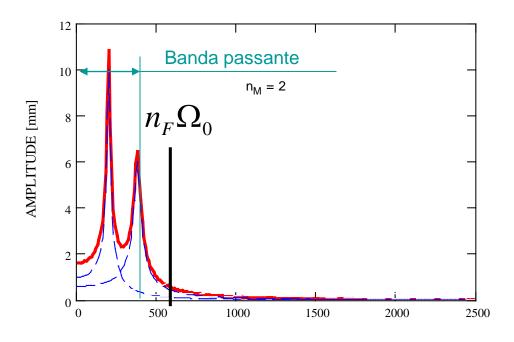
$$\{U(t)\} = \sum_{j=1}^{n_{MP}} \{\Phi\}_j Y_j(t) \cong \sum_{j=1}^{n_M} \{\Phi\}_j Y_j(t) \qquad n_M < n_{MP}$$

Effetto della scelta di n_M : il sistema si comporta come un filtro passa basso, che "taglia" la risposta alle pulsazioni della forzante maggiori di ω_{n_M}



Condizioni da soddisfare:

• la massima armonica contenuta nella forzante deve risultare compresa nella "banda passante" del modello

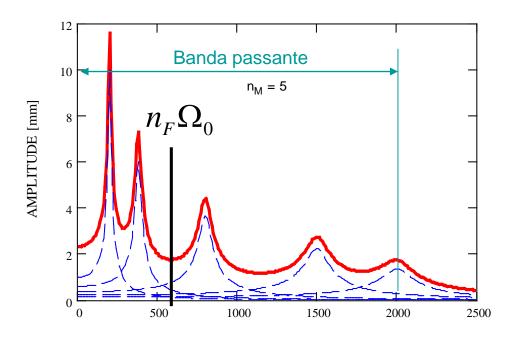


EXTERNAL FORCE FREQUENCY [Hz]

Condizioni da soddisfare:

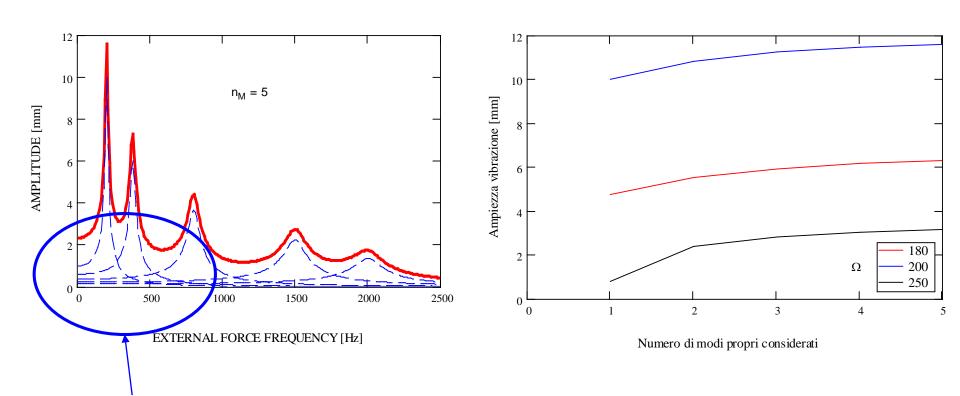
• la massima armonica contenuta nella forzante deve risultare compresa nella "banda passante" del modello

$$\omega_{n_M} > n_F \Omega_0$$



Condizioni da soddisfare:

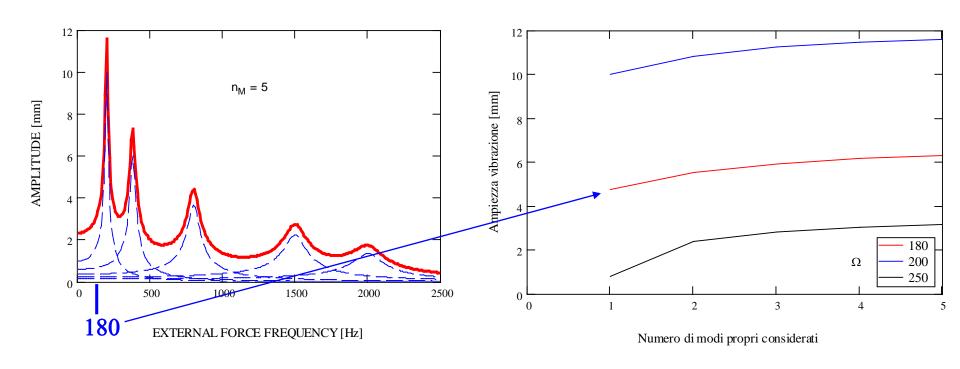
• il numero di modi considerati deve essere sufficiente per la convergenza



I modi propri di alta frequenza mantengono un contributo anche alle basse frequenze

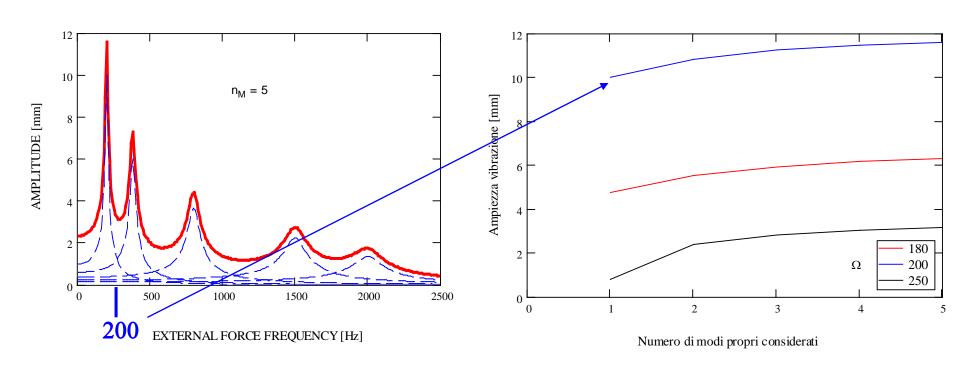
Condizioni da soddisfare:

• il numero di modi considerati deve essere sufficiente per la convergenza



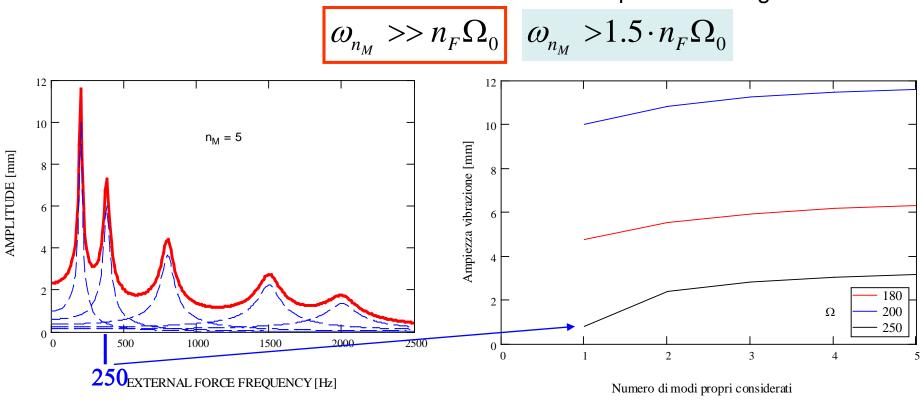
Condizioni da soddisfare:

• il numero di modi considerati deve essere sufficiente per la convergenza



Condizioni da soddisfare:

• il numero di modi considerati deve essere sufficiente per la convergenza



Ulteriore requisito per MD e per MSM:

• il modello FEM deve essere costruito in maniera da rappresentare in maniera sufficientemente accurata tutti i modi che danno un contributo significativo alla risposta del sistema (tutti gli n_{M} modi propri nel caso del MSM)

ANALISI DELLA RISPOSTA ARMONICA – MSM – SMORZAMENTO

$$\xi_k = \frac{\alpha}{\omega_k} + \beta \omega_k + \xi + \xi_k$$

α-damping (ALPHAD o MP, ALPD)

β-damping (BETAD o MP, BETD)

Constant damping ratio (DMPRAT o MP, DMPR (non analisi ridotta))

Modal damping ratio (MDAMP)

ANALISI DELLA RISPOSTA ARMONICA – <u>FULL</u> – SMORZAMENTO

$$[C] = \alpha[M] + \beta[K] + \frac{\xi}{\Omega}[K] + \sum_{k} [C_{k}]$$

 α -damping (ALPHAD o MP, ALPD)

β-damping (BETAD o MP, BETD)

Constant damping ratio (DMPRAT o MP, DMPR (non analisi ridotta))

Element damping matrix (Es.: LINK11, COMBIN14, MATRIX27,...)

COMANDI ANSYS/1 ANALISI ARMONICA – METODO DIRETTO COMPLETO

/SOLU

ANTYPE, HARMIC Definisce il tipo di analisi richiesta

HROPT, *FULL*, Sceglie il tipo di analisi diretto completo

HARFRQ, FREQB, FREQE

Frequenza iniziale e finale per l'analisi

NSUBST, NSBSTP

N° di "step" in cui suddividere l'intervallo di frequenze da analizzare

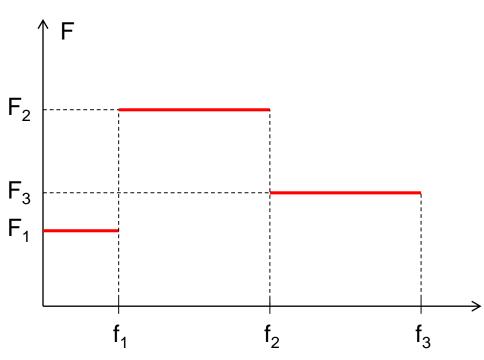
COMANDI ANSYS/1 ANALISI ARMONICA – METODO DIRETTO COMPLETO

Possibile anche suddividere il campo di frequenza in intervalli contigui con variazione del carico imposto tra un intervallo e l'altro. Ogni intervallo viene trattato come un "Load Step" separato.

HARFRQ, O, f_1 **NSUBST**, NSBSTP **F**, N, F_1 **SOLVE**

HARFRQ, f_1 , f_2 **NSUBST**, NSBSTP**F**, N, F_2 **SOLVE**

HARFRQ, f_2 , f_3 NSUBST, NSBSTPF, N, F_3 SOLVE



Nel POST26 i risultati sono comunque disponibili come un intervallo continuo di frequenza

COMANDI ANSYS/2 ANALISI ARMONICA – METODO DIRETTO COMPLETO



SOLVE FINISH

COMANDI ANSYS/3 ANALISI ARMONICA – METODO DIRETTO COMPLETO

/POST26

NSOL

ESOL

Definizione grandezze da estrarre dal database

RFORCE

etc.

PRCPLX, KEY
PRVAR

- 0 Stampa i risultati nella forma parte reale + parte immaginaria
- 1 Stampa i risultati nella forma ampiezza + fase

PLCPLX, KEY PLVAR

- 0 Ampiezza
- 1 Fase
- 2 Parte reale
- 3 Parte immaginaria

POST26/5

Comandi per la elaborazione delle grandezze definite

ABS <u>IMAGIN</u> <u>SMALL</u>

ADD INT1 SQRT

ATAN LARGE RPSD

<u>CLOG</u> <u>NLOG</u> <u>CVAR</u>

CONJUG PROD RESP

DERIV QUOT

EXP REALVAR

POST26/6

PLVAR, NVAR1, NVAR2, NVAR3, NVAR4, NVAR5, NVAR6, NVAR7...
Consente di rappresentare fino a 10 variabili in funzione del tempo o della variabile definita nel comando XVAR

XVAR, N

Definisce la variabile da utilizzare per l'asse X; per default si usa la variabile 1 (tempo)

/AXLAB, *Axis*, *Lab*Consente di specicare la "label" dei due assi

/XRANGE, *XMIN*, *XMAX*/YRANGE, *XMIN*, *XMAX*Definiscono I valori massimi e minimi per i due assi

/GROPT, Lab, KEY

Consente varie opzioni grafiche (es. Numero di divisioni, assi logaritmici, etc)

COMANDI ANSYS/4 ANALISI ARMONICA – METODO DIRETTO RIDOTTO

/SOLU ANTYPE, HARMIC

Definisce il tipo di analisi richiesta

HROPT, REDUC,

Sceglie il tipo di analisi diretto ridotto

HARFRQ, FREQB, FREQE

NSUBST, *NSBSTP*

HROUT, Reimky, Clust, Mcont

F, NODE, Lab, VALUE, VALUE2, NEND, NINC

SOLVE

FINISH

COMANDI ANSYS/5 ANALISI ARMONICA – METODO DIRETTO RIDOTTO

/SOLU EXPASS, ON Passo di espansione

NUMEXP, NUM, BEGRNG, ENDRNG, ...

Numero di soluzioni da espandere (se ALL espande tutti gli "step" disponibili)

"Range" di frequenza sul quale effettuare l'espansione delle soluzioni

EXPSOL, LSTEP, SBSTEP, TIMFRQ, Elcalc

SOLVE FINISH

COMANDI ANSYS/6 ANALISI ARMONICA – METODO SOVRAPPOSIZIONE MODALE

/SOLU

ANTYPE, MODAL Analisi modale preliminare

MODOPT, Method, NMODE, FREQB, FREQE, ,Nrmkey

SOLVE

FINISH

/SOLU

Analisi armonica con MSM

HROPT, *MSUP*, *MAXMODE*, *MINMODE*

N° d'ordine finale (default e max.: NMODE) ed iniziale (default: 1) dei modi da impiegare

HROUT, Reimky, Clust, Mcont **F**, NODE, Lab, VALUE, VALUE2, NEND, NINC

SOLVE FINISH

COMANDI ANSYS/7 ANALISI ARMONICA – METODO SOVRAPPOSIZIONE MODALE RIDOTTO

/SOLU

ANTYPE, MODAL Analisi modale preliminare ridotta

MODOPT, REDUC, NMODE, FREQB, FREQE, ,Nrmkey

SOLVE

FINISH

/SOLU Analisi armonica con MSM

HROPT, MSUP, MAXMODE, MINMODE

HROUT, Reimky, Clust, Mcont

F, NODE, Lab, VALUE, VALUE2, NEND, NINC

SOLVE

FINISH

/SOLU Passo di espansione

EXPASS, ON

NUMEXP, NUM, BEGRNG, ENDRNG

SOLVE

FINISH