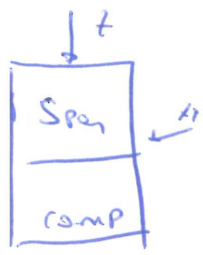


# Esercizio 1

①

Calcolo modulo elastico di osso sano



$$E_o^z = \frac{f_s \cdot E_c}{f_s f_c + f_c f_s} = 1,56 \text{ GPa}$$

$$E_o^{xy} = f_s f_s + f_c f_c = 8,55 \text{ GPa}$$

Visto che ho solo la stelo del femore che quindi sarà infisso in diafisi + epifisi

$$V_{\text{femore impiantato}} = V_{\text{diafisi}} + V_{\text{epifisi}} = \pi r^2 h + \frac{2}{3} \pi r^3 = \text{~~62,8 + 16,75 = 79,55 cm}^3~~$$

$$r_{\text{fem}} = 2 \text{ cm}$$

$$= 62,8 + 16,75 = 64,75 \text{ cm}^3$$

$$h_{\text{fem}} = 50 \text{ cm}$$

$$V_{\text{stelo}} = \pi r^2 h = 62,8 \text{ cm}^3$$

$$f_{\text{stelo}} = \frac{V_{\text{stelo}}}{V_{\text{femore impiantato}}} = 9,74 \%$$

Con stelo il modello diventa



$$E_{os_{res}}^z = E_o^z (1 - f_{\text{stelo}})^5 = 0,93 \text{ GPa}$$

$$E_{os_{res}}^{xy} = E_o^{xy} (1 - f_{\text{stelo}})^5 = 5,12 \text{ GPa}$$

$$f_{os_{res}} = 1 - f_{st} = 0,9026$$

$$E_T^z = \frac{E_p E_{os_{res}}^z}{f_p E_{os_{res}}^z + f_{os} E_p} = \boxed{1,03 \text{ GPa}}$$

$$E_T^{xy} = E_p f_p + E_{os_{res}}^{xy} f_{os} = \boxed{25,08 \text{ GPa}}$$

Il comportamento meccanico non è simile a quello di un cerchio e si mobilizza.

- b) Sezione circolare solida (\*)
- Sezione circolare cava (\*\*)
- Sezione quadrata di lato 1 cm (\*\*\*)

$$(*) \quad I = \frac{\pi r^4}{4} = 0,75 \text{ cm}^4 = 0,785 \cdot 10^{-8} \text{ m}^4$$

$$(**) \quad I = \frac{\pi}{4} (R_{est}^4 - R_{int}^4) = 0,463 \text{ cm}^4 = 0,463 \cdot 10^{-8}$$

$$(***) \quad I = \frac{\pi}{12} l^4 = 0,26 \text{ cm}^4 = 0,26 \cdot 10^{-8}$$

Quanto a si ha un bending dovuto alla forza  $P_z$

$$\sigma_{ben} = \frac{M \cdot c}{I} = \frac{R_z \cdot R}{I}$$

Calcolo le forze in monopolarità

(3)

$$R_z = -P - \Pi_{\text{wind}} = -P(1 - k_{\text{wind}})$$

$$R_{xy} = -\Pi_{\text{wind}} = -k P_{\text{wind}}$$

$$\Pi = kP \quad k = 10$$

$$R_z \approx 1270 \text{ N}$$

$$R_{xy} \approx 7728 \text{ N}$$

$$(*) \quad \sigma_{\text{bending}} = \frac{R_z z^2}{J^x} = 1,61 \text{ GPa}$$

$$(**) \quad \sigma_{\text{bending}} = \frac{R_z z^2}{J^{xx}} = 2,74 \text{ GPa}$$

$$(***) \quad \sigma_{\text{bending}} = \frac{R_z z^2}{J^{xxx}} = 4,88 \text{ GPa}$$

Valori oltre le  
rotture ausiliarie.

Lungo xy ho tensione

$$\tau = \frac{T \cdot z}{J}$$

$$(*) \quad J^x = \frac{\pi z^4}{4} = 1,57 \cdot 10^{-8} \text{ m}^4$$

$$(**) \quad J^{xx} = \frac{\pi}{2} (R_{\text{est}}^4 - R_{\text{int}}^4) = 9,93 \cdot 10^{-8} \text{ m}^4$$

$$(***) \quad J^{xxx} = \frac{\pi}{6} l^4 = 0,57 \cdot 10^{-8} \text{ m}^4$$

di solo lo bene di forse

(4)

$$\bar{T} = \frac{R_{xy} \cdot 2^2}{J}$$

$$(*) = \bar{T}^v = 4,9 \text{ Gr} = \frac{R_{xy} \cdot 2^2}{J^v}$$

$$(**) = \bar{T}^{**} = 8,3 \text{ Gr} = \frac{R_{xy} \cdot 2^2}{J^{**}}$$

$$(***) = \bar{T}^{***} = 14,76 \text{ Gr} = \frac{R_{xy} \cdot 2^2}{J^{***}}$$

oltre i costi  
di rotture di  
acciaio solo

-) Col cemento essere carboniucleo

Esercizio 2

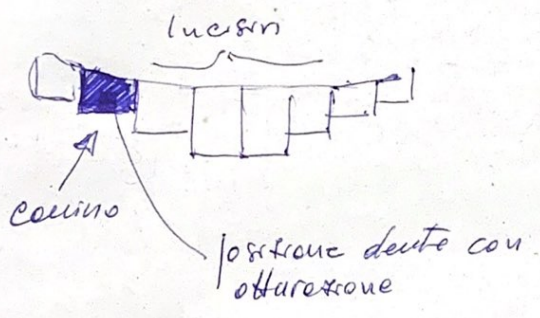
Volere appuntare e b.

Modello agli elementi finiti per  
 la stima del profilo di temperatura  
 all'interno della corona dentaria  
 durante il raffreddamento di una  
 obturazione cilindrica in un cono  
 superiore  $sx$ , che si trova a  $52.5^{\circ}C$   
 al termine della polimerizzazione

→ ANALISI TERMICA TRANSIENTE

Equazioni del trasporto di calore  
 per via diffusiva

ANALISI DELLA GEOMETRIA



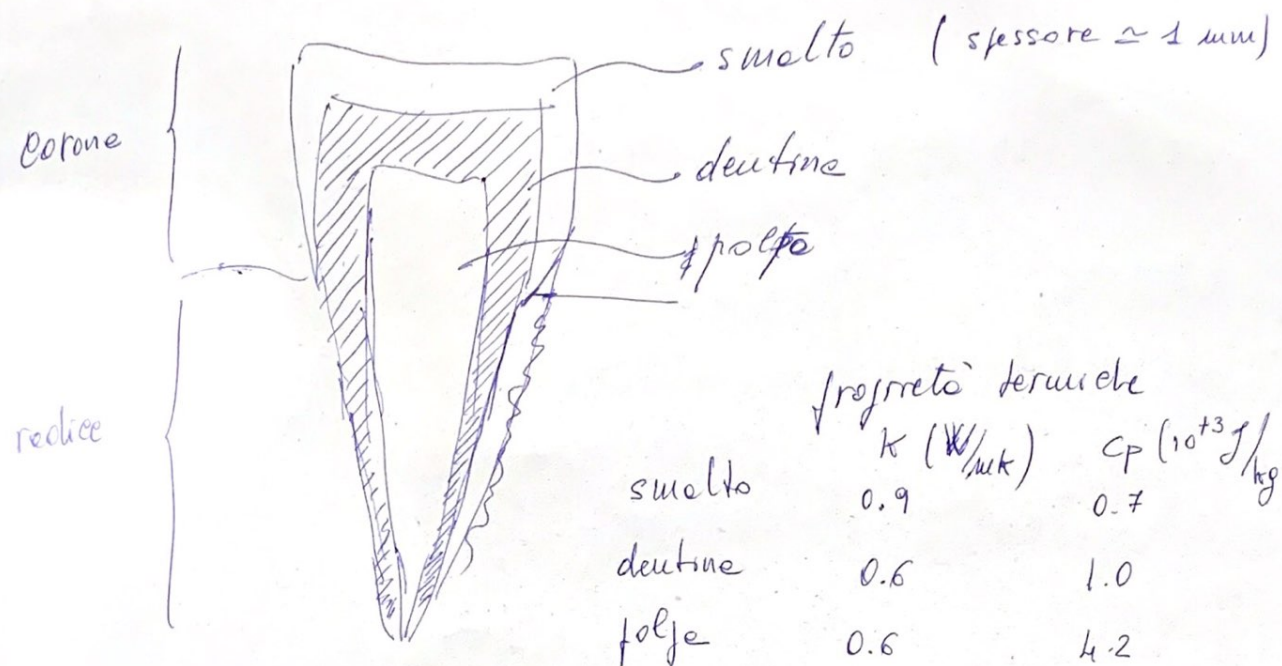
n.b. il dente si  
 trova generalmente  
 a contatto per ~~se~~  
 con i denti adiacenti  
 sia con l'aria

⇒ per semplificare la trattazione  
 si ipotizza che ci sia spazio tra  
 i denti (cioè i denti non sono a  
 contatto) e che quindi il  
 dente sia circondato da aria

⇒ ipotesi  
 semplificativa



# Riepilogo sulle strutture di un dente



proprietà termiche

	$k$ (W/mK)	$C_p$ ( $10^3$ J/kgK)	$\rho$ ( $kg/m^3$ )
smalto	0.9	0.7	2900
dentina	0.6	1.0	2100
polpa	0.6	4.2	1000

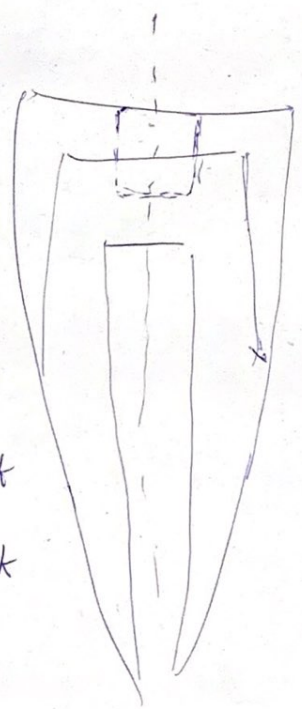
nel caso di obturazione (cilindrica e simmetrica)

PMMA

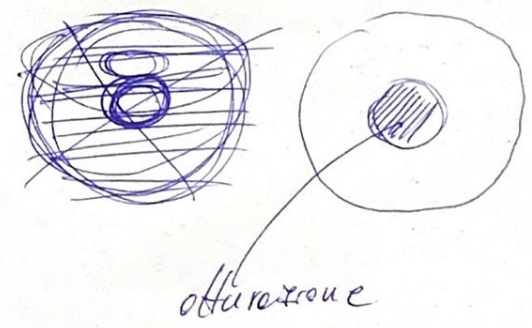
$\rho = 1200 \text{ kg/m}^3$

$C_p = 1.4 \text{ kJ/kgK}$

$k = 0.19 \text{ W/mK}$

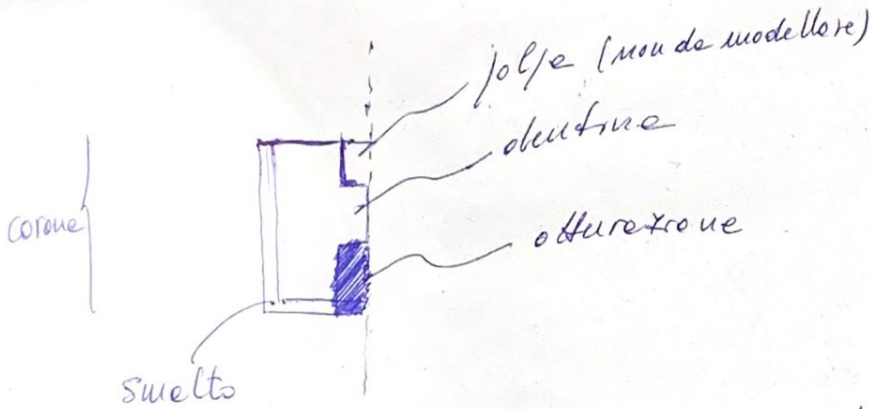


→ vista dell'alto



n.b. l'obturazione è  
e coulotta con l'erro

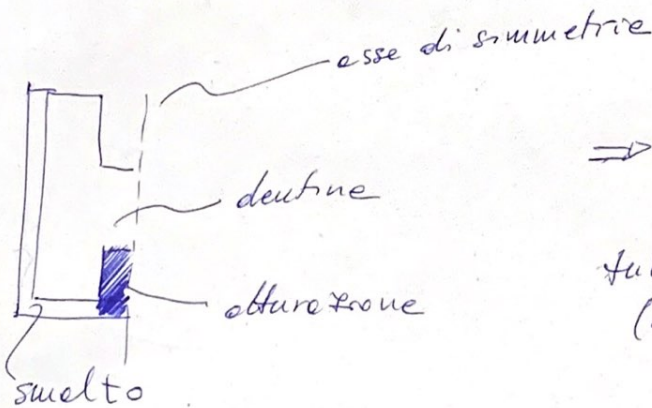
Volubendo la struttura del dente, e utilizzando  
 l'ipotesi semplificativa che non c'è contatto  
 tra denti e dente, il modello è  
 assialsimmetrico perché la geometria è assialsimmetrica  
e le condizioni al contorno ed iniziali sono ~~simmetriche~~  
 assialsimmetriche



Per le ~~cond~~ caratteristiche  
 fisiche dei domini  
 vedere la pagina  
 precedente

$k, c_p, \rho$

→ n.b. la jolle non è  
 da modellare in quanto è un tessuto altamente vascolarizzato  
 e per tanto mantenuto a  $37^\circ\text{C}$  dal sangue



⇒ condizioni  
 iniziali

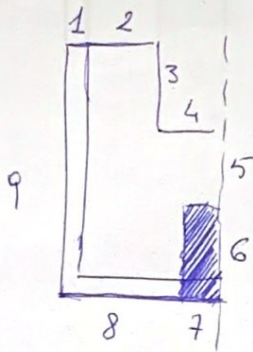
tutti i tessuti  
 (dentina e smalto)  
 sono a  $37^\circ\text{C}$

l'otturazione si trova a  
 $52.5^\circ\text{C}$



# Condizioni al coltore

4



1, 2, 3, 4:

Temperatura =  $37^{\circ}\text{C}$

(per questo motivo potremmo  
permettere di modellare  
solo la corona e  
(trascurare la radice)

5, 6:

assol simmetria

7, 8, 9:

flusso di calore

con  $h = 2 \text{ W/m}^2\text{K}$

$T_{\text{inf}} = 37^{\circ}\text{C}$

altri:

continuità



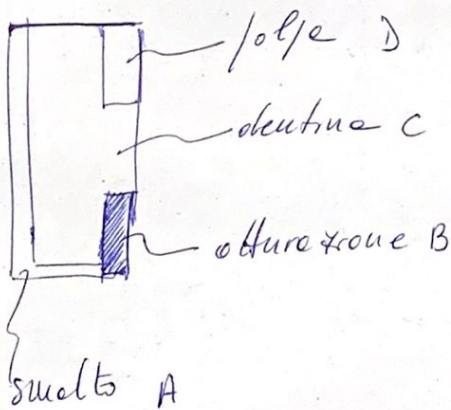
Modello in grado di stimare il campo di spostamenti del dente con l'otturazione

→ ~~con~~ Analisi strutturale statica

→ considerando la ipotesi semplificativa che non ci sia contatto con i denti adiacenti, e valutato il tipo di carico il modello è essenzialmente

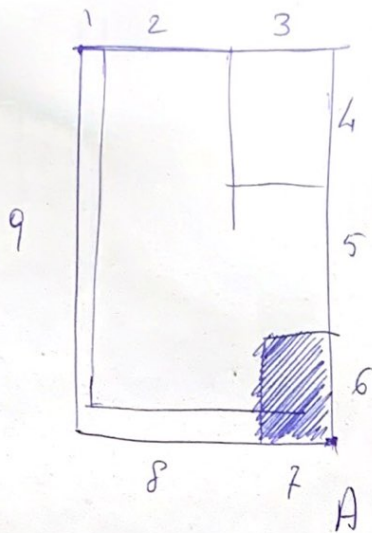
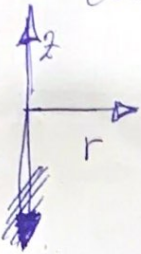
n.b.: il campo di spostamenti include anche una possibile traslazione rigida del dente, \*

→ come ipotesi semplificativa immagineremo che il dente sia solidale all'osso, e che viene ~~per questo può essere~~ considerato come fisso in questo modello (⇒ implica che ci sia un legame predeterminato)



	E (MPa)	$\rho$ (kg/m <sup>3</sup> )	$\nu$
A	$80 \times 10^3$	2900	0.45
B	$3 \times 10^3$	2200	0.4
C	$10 \times 10^3$	2100	0.4
D	$2 \times 10^3$	1000	0.48

Condizioni al contorno e sui punti



1, 2, 3

spostamento nullo

~~assimmetrica~~

4, 5, 6

assimmetrica

altri

nessun vincolo

A : cono puntale in direzione  $\hat{z}$   
 pari a 10 N (stivato)