Competências Transferíveis 2 Sessão 03

Robertt Valente (robertt@ua.pt)

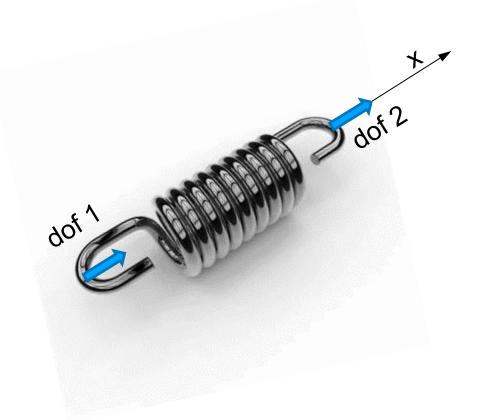
Objetivos para hoje

Alguns conceitos relacionados com "resistência dos materiais"

Exemplo de algoritmo MEF

Influência de diferentes escolhas para o tipo de elementos a usar





Hipóteses do modelo

- o que nos interessa analisar pode ser representado por um modelo unidimensional? (simplificação)
- o material da estrutura é solicitado (condições de funcionamento) dentro do seu regime elástico? (rigidez)
- decisão: para uma primeira análise, elemento finito do tipo "barra" (1D), um grau de liberdade por nó
- qualidade da discretização?
- matriz de rigidez do elemento finito do tipo barra?

discretização



```
%% exemplo: elemento de barra Bar2dof
```

```
%% parâmetros de geometria e material
```

L = 2; %Comprimento da barra (m)

 $A = 0.10*0.10; % Àrea da secção da barra (m^2)$

E = 210e9; %Módulo de elasticidade do material da barra

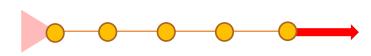


```
%% inicialização de variáveis do modelo MEF
Nelem = 20; % número de elementos
Nnode = nelem+1; % número de nós;
Ndof = nnode; número de graus de liberdade
```

Lel = L/nelem; %comprimento de cada elemento de barra

condições de fronteira/contorno + carregamentos



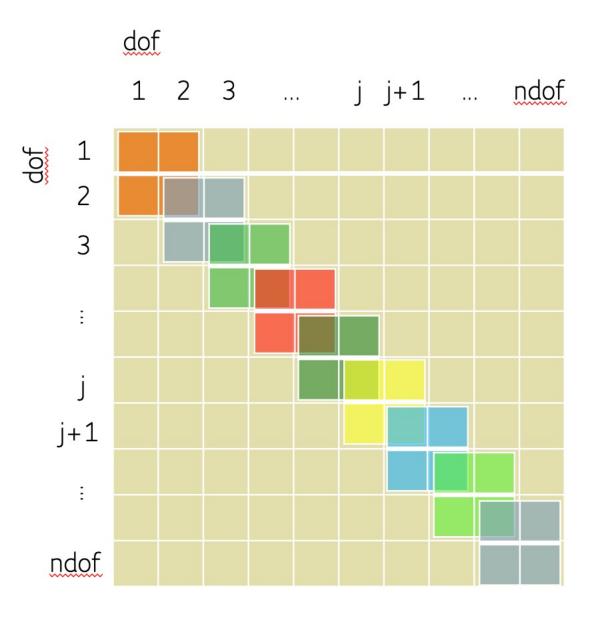


```
%% condições de fronteira e carregamentos
F = zeros(ndof,1); %inicialização do vetor de carregamento

fixed_dofs = [1];
free_dofs = setxor(1:nnode,fixed_dofs);

force_nodes = [ndof]; %Aplicação do carregamento no último nó/dof
force_val = [1000]; %valor do carregamento
F(force nodes) = force val;
```

matriz de rigidez para a malha



```
1 2 j j+1 ndof
```

```
%% matriz de rigidez para um elemento de barra (2dof)

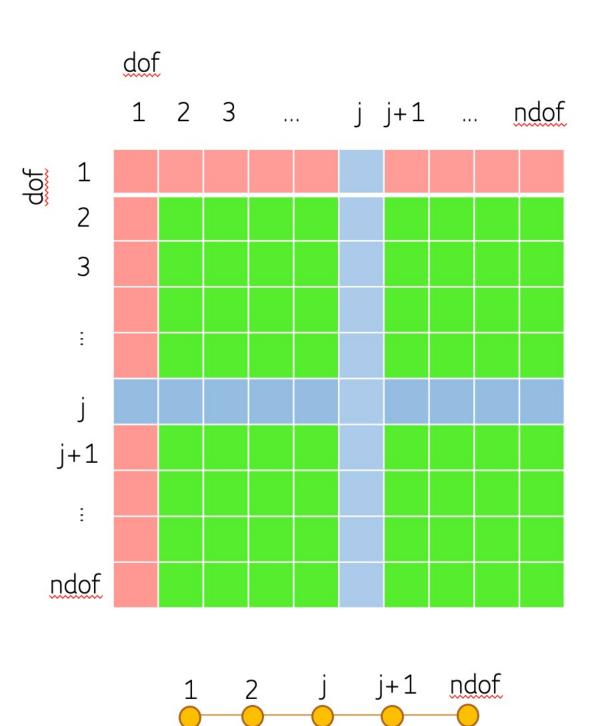
Kel = A*E/Lel*[1 -1; -1 1];

%% geração da matriz de rigidez (montagem da matriz)

K = zeros(ndof,ndof); %inicialização da matriz de rigidez

for ielem = 1:nelem
    range = [ielem ielem+1];
    K(range,range) = K(range,range)+Kel;
end
```

condições de fronteira, carregamentos, e resolução do sistema de equações (cálculo dos deslocamentos)



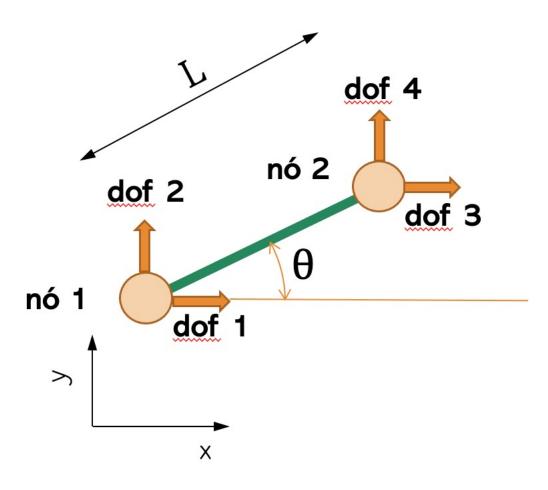
```
%% aplicação das condições de fronteira Kp = K(free\_dofs, free\_dofs); Fp = F(free\_dofs, 1); %% Resolução do sistema de equações U = zeros(ndof, 1); %inicialização do vetor de resultados de deslocamentos Up = Fp \setminus Kp; U(free\_dofs) = Up; [Kp]x\{Up\} = \{Fp\}
```

voltando à nossa estrutura...



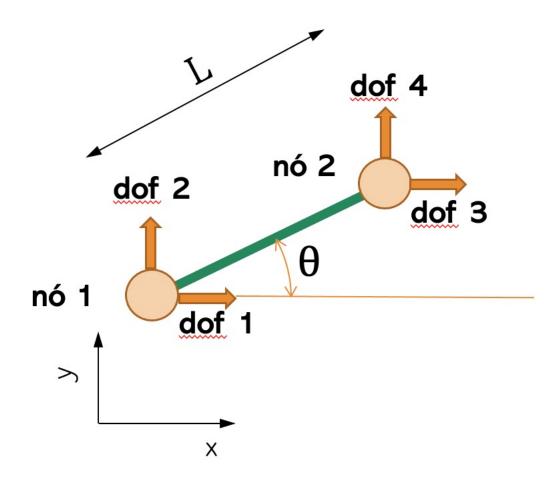
elemento finito de barra 2D (dois graus de liberdade por nó)





elemento finito de barra 2D (dois graus de liberdade por nó)





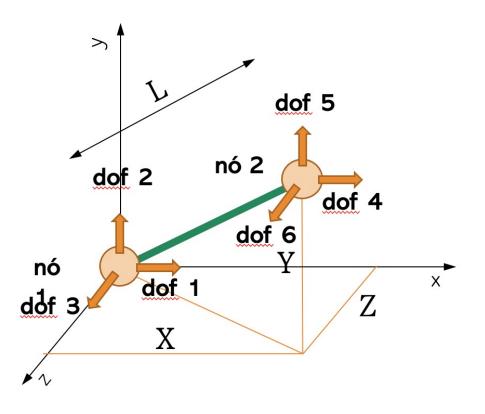
$$[K] = \frac{EA}{L} \begin{bmatrix} c^2 & cs & -c^2 & -cs \\ cs & s^2 & -cs & -s^2 \\ -c^2 & -cs & c^2 & cs \\ -cs & -s^2 & cs & s^2 \end{bmatrix}$$

$$c = \cos(\theta)$$

$$s = sin(\theta)$$

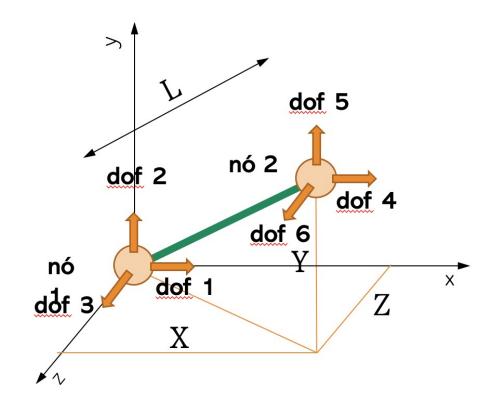
elemento finito de barra 3D (três graus de liberdade por nó)





elemento finito de barra 3D (três graus de liberdade por nó)





$$[K] = \frac{EA}{L} \times$$

$$c_x^2 \quad c_y c_x \quad c_z c_x \quad -c_x^2 \quad -c_y c_x \quad -c_z c_x$$

$$c_x c_y \quad c_y^2 \quad c_z c_y \quad -c_x c_y \quad -c_y^2 \quad -c_z c_y$$

$$c_x c_z \quad c_y c_z \quad c_z^2 \quad -c_x c_z \quad -c_y c_z \quad -c_z^2$$

$$-c_x^2 \quad -c_y c_x \quad -c_z c_x \quad c_x^2 \quad c_y c_x \quad c_z c_x$$

$$-c_x c_y \quad -c_y^2 \quad -c_z c_y \quad c_x c_y \quad c_y^2 \quad c_z c_y$$

$$-c_x c_z \quad -c_y c_z \quad -c_z^2 \quad c_x c_z \quad c_y c_z \quad c_z^2$$

$$c_x = \frac{X}{L}$$
 $c_y = \frac{Y}{L}$ $c_z = \frac{Z}{L}$

Próximas etapas

assemblagem, para elementos finitos genéricos

análise isoparamétrica

tensões (esforços internos) e deformações, em regime elástico

modelo linear elástico: vantagens e limitações

Competências Transferíveis 2 Sessão 03

Robertt Valente (robertt@ua.pt)