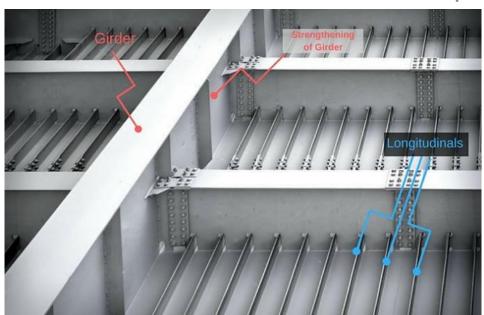
DEPARTAMENTO DE ENGEHARIA NAVAL E OCEÂNICA ESCOLA POLITÉCNICA DA USP

Análise de Vigas : σ_x e τ_{xy}



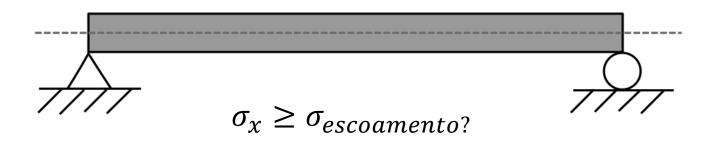
PNV 3212 – Mecânica Dos Sólidos I 2020

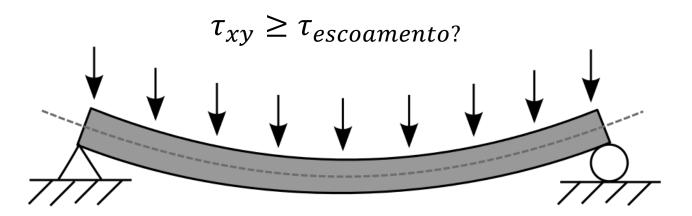
Agenda

- Motivação
- Cálculo de σ_x e τ_{xy}
 - Teoria de Euler-Bernoulli

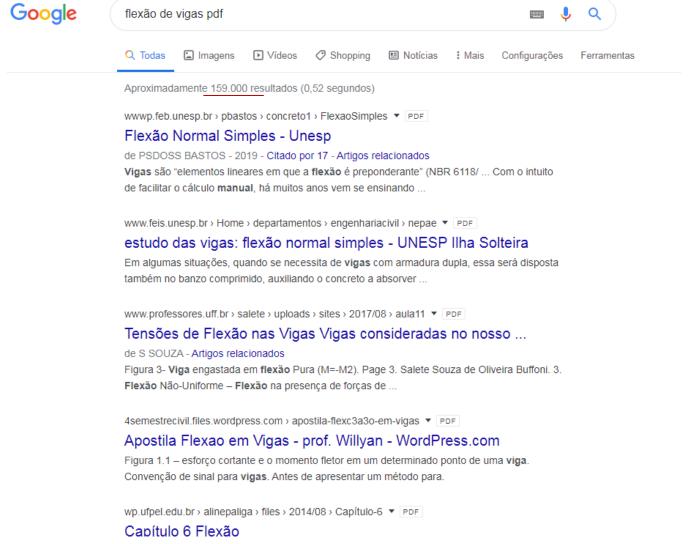
Motivação

- Projeto/Análise dos elementos estruturais (Vigas)
 - Distribuição de tensões (Normal e Cisalhamento)





Literatura



Literatura

Departamento de Engenharia Mecânica ENG 1704 - Mecânica dos Sólidos II



Teoria de Vigas

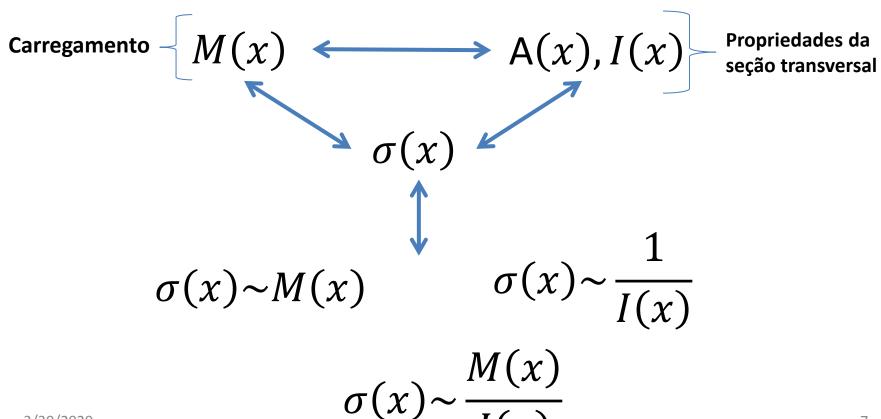
Prof. Arthur Braga

Hipóteses

- Problema é independente do tempo.
- O formato da viga é um <u>prisma</u> reto, cujo comprimento é muito maior que as outras dimensões (Esbelta).
- Material linear-elástico.
- O <u>efeito Poisson</u> é negligenciável.
- A seção transversal é <u>simétrica</u> em relação ao plano vertical.
- Planos perpendiculares à linha neutra permanecem planos e perpendiculares ao eixo deformado depois da deformação (Navier).
- O ângulo de rotação da seção transversal é muito pequeno.
- Flexão Pura.
- A viga é constituída de material homogêneo .

Objetivo

Relacionar

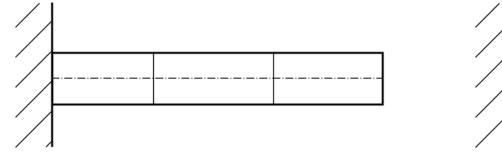


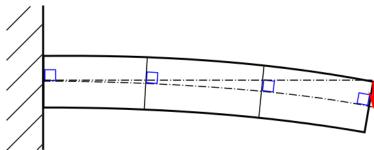
Caminho

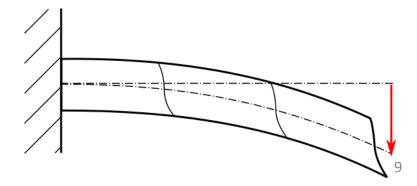
- 1. Premissa plausível da deformação da seção transversal
- 2. Lei de Hooke
- Equilíbrio da Seção (Forças/Momentos)

1. Premissa plausível da deformação da seção transversal (Hipótese de Navier)-> cinemática da deformação

Seção plana antes e depois da deformação

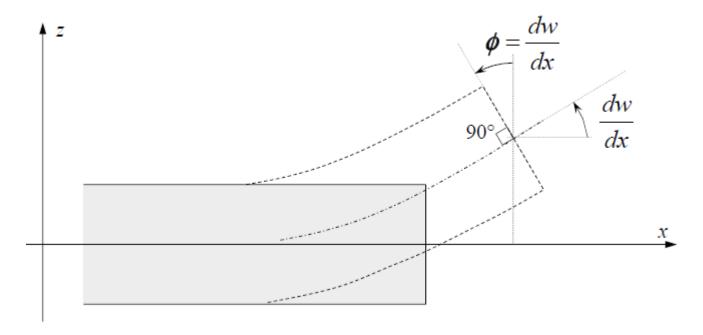






1. Premissa plausível da deformação da seção transversal (Hipótese de Navier)-> cinemática da deformação

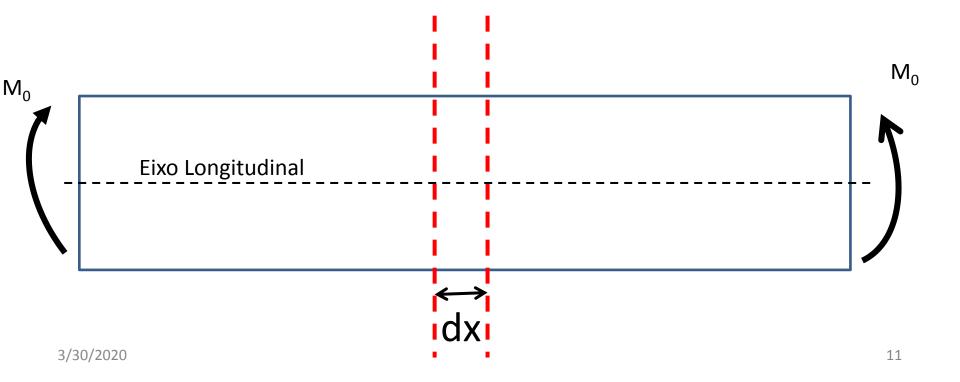
Seção plana antes e depois da deformação



(Hipótese de Navier)-> cinemática da deformação

Seção plana antes e depois da deformação

Viga submetida à Flexão Pura



(Hipótese de Navier)-> cinemática da deformação

Seção plana antes e depois da deformação

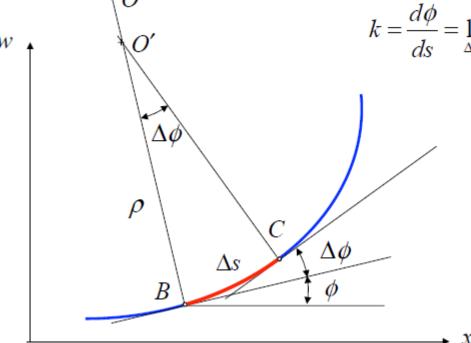
Revisão

 ρ =raio de curvatura

Curvatura

A curvatura no ponto B é definida como:

$$k = \frac{d\phi}{ds} = \lim_{\Delta s \to 0} \frac{\Delta \phi}{\Delta s} = \lim_{\Delta s \to 0} \frac{1}{O'B} = \frac{1}{\rho}$$



Para
$$w' \ll 1$$

$$k \approx \frac{d^2 w}{dx^2}$$

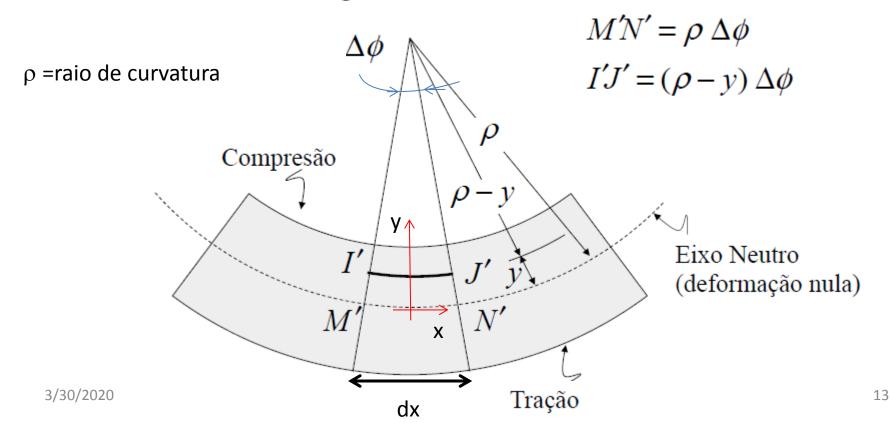
$$\left[1+\left(\frac{dw}{dx}\right)_{2}^{2}\right]^{3/2}$$

(Hipótese de Navier)-> cinemática da deformação

Seção plana antes e depois da deformação

Segmento da Viga (Flexão Pura)

Deformação do segmento IJ



(Hipótese de Navier)-> cinemática da deformação

Seção plana antes e depois da deformação

Segmento de Viga submetido à Flexão Pura

 ρ =raio de curvatura da linha neutra

Deformação longitudinal

$$\varepsilon_{xx} = \frac{I'J' - IJ}{IJ} = \frac{I'J' - M'N'}{M'N'}$$

$$M'N' = \rho \Delta \phi$$

$$I'J' = (\rho - y) \Delta \phi$$

$$\varepsilon_{xx} = -\frac{y}{\rho} = -\frac{d\phi}{dx} y$$

Deformação cisalhante

$$\varepsilon_{xy} = \frac{1}{2} \gamma_{xy} = 0$$

Simetria (flexão pura)

$$\Delta x = \rho \Delta \phi$$

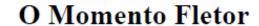
Lei de Hooke

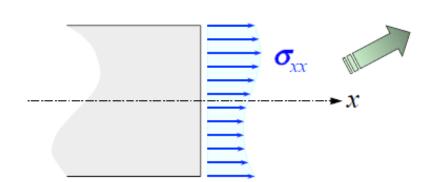
$$[\sigma(x, y, z)] = \begin{bmatrix} \sigma_{xx}(y) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
 (1D)

$$\sigma_{xx} = E \varepsilon_{xx}$$

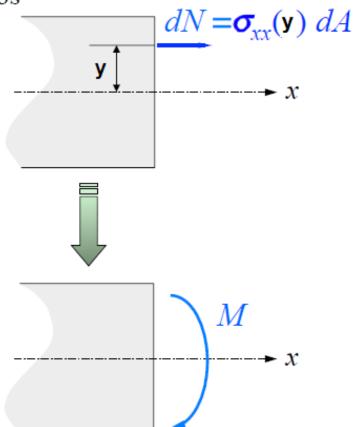
Equilíbrio da Seção

Definição de Esforços Generalizados

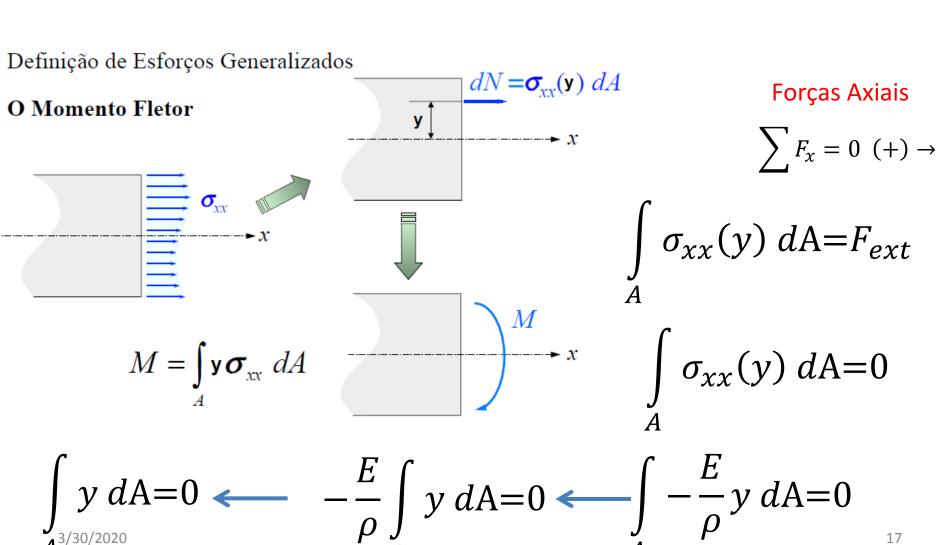




$$M = \int_{A} y \, \sigma_{xx} \, dA$$



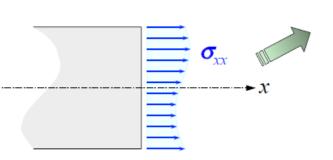
Equilíbrio da Seção



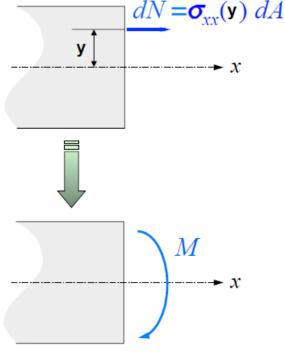
Equilíbrio da Seção

Definição de Esforços Generalizados





$$M = \int_{A} \mathbf{y} \, \boldsymbol{\sigma}_{xx} \, dA$$



Forças Axiais

$$\sum F_{\chi} = 0 \ (+) \rightarrow$$

$$\int_{A} y \, dA = 0$$

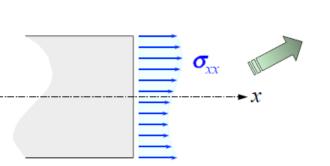
$$\bar{y} = 0$$

Linha Neutra (LN) passa pelo centroide da seção transversal

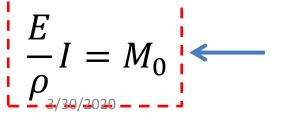
Equilíbrio da Seção

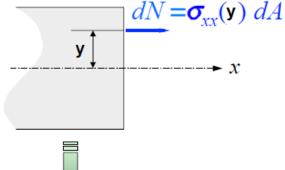
Definição de Esforços Generalizados

O Momento Fletor



$$M = \int_{A} \mathbf{y} \, \boldsymbol{\sigma}_{xx} \, dA$$







Momentos

$$\sum M_z = 0 \ (+)$$

$$M_{ext} + M_{int} = 0$$

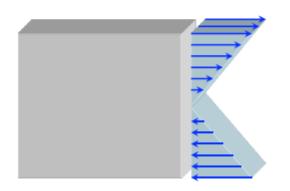
$$\int_{A}^{M} \int_{A} -y \sigma_{xx}(y) dA = M_{ext}$$

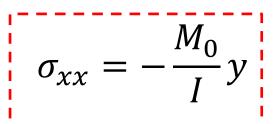
$$\frac{E}{\rho}I = M_0 \qquad \longleftarrow \qquad \frac{E}{\rho} \int_{A} y^2 dA = M_0 \longleftarrow \qquad \int_{A} \frac{E}{\rho} y^2 dA = M_0$$

Equilíbrio da Seção

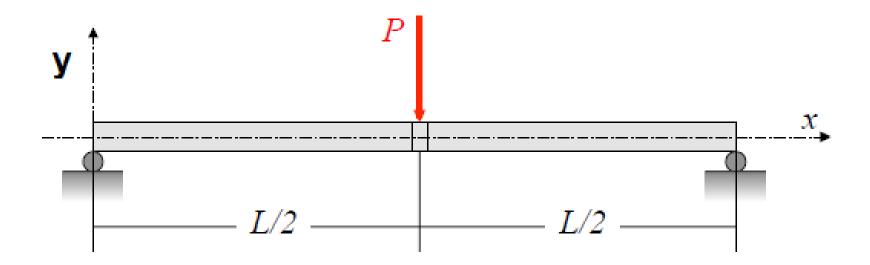
$$\frac{E}{\rho}I = M_0 \longrightarrow \frac{E}{\rho} = \frac{M_0}{I} + -\frac{\sigma_{xx}}{y} = \frac{E}{\rho}$$
Flexão

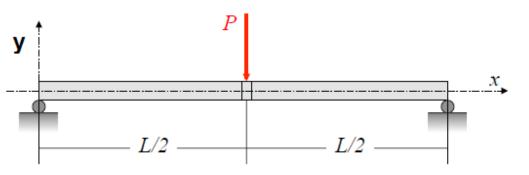
$$\sigma_{xx} = E \varepsilon_{xx} = -y E \frac{d^2 w}{dx^2} = -\frac{M}{I} y$$

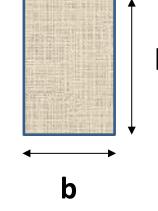




 Determine as tensões devida à flexão da viga de seção retangular constante (hxb) mostrada na figura.







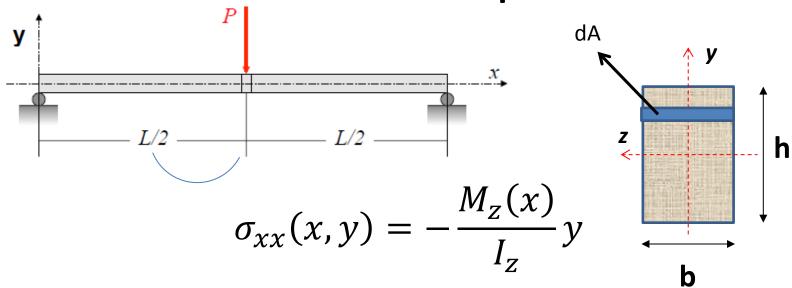
$$\sigma_{xx}(x,y) = -\frac{M(x)}{I}y$$

Momento Fletor (x)

$$M(x) = \frac{P}{2}x$$

$$M_{max}\left(\frac{L}{2}\right) = \frac{P}{2}\frac{L}{2}$$

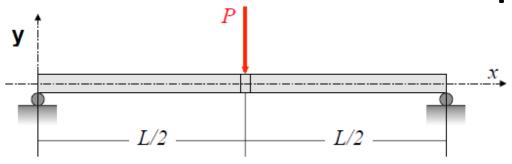
$$M_{max}(\frac{L}{2}) = \frac{PL}{4}$$



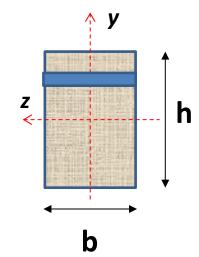
Momento de Inércia da Seção Transversal I

$$I_z = \int_A y^2 dA$$

$$I_{z} = \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} y^{2} b dy \to I_{z} = \left[\frac{by^{3}}{3}\right]_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \longrightarrow I_{z} = \frac{bh^{3}}{12}$$



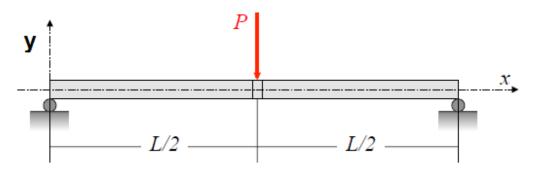
$$\sigma_{xx}(x,y) = -\frac{M_z(x)}{I_z}y$$



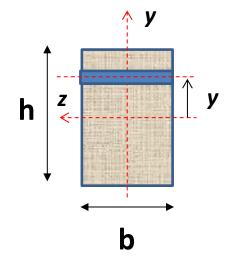
$$I_z = \frac{bh^3}{12} \longrightarrow$$

$$M(x) = \frac{P}{2}x$$

$$\sigma_{xx}(x,y) = -\frac{\frac{P}{2}x}{\frac{bh^3}{12}}y$$



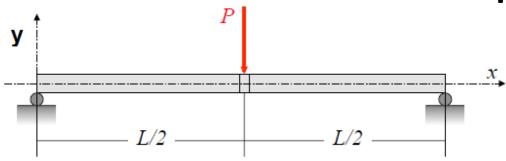
$$\sigma_{xx}(x,y) = -\frac{M_z(x)}{I_z}y$$

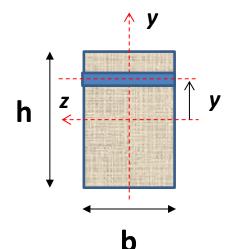


$$I_z = \frac{bh^3}{12} \longrightarrow$$

$$\sigma_{xx}(x,y) = -\frac{6Px}{bh^3}y$$

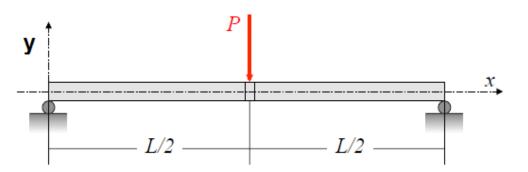
$$M(x) = \frac{P}{2}x$$





- Valores críticos (Máximo)
 - $M_{max}\left(\frac{L}{2}\right) = \frac{PL}{4}$
 - $y = \frac{h}{2}$

$$\sigma_{xx}\left(\frac{L}{2}, \frac{h}{2}\right) = -\frac{3PL}{4bh^2}$$



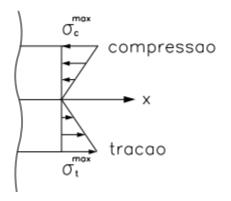
Valores críticos (Máximo)

•
$$M_{max}\left(\frac{L}{2}\right) = +\frac{PL}{4}$$

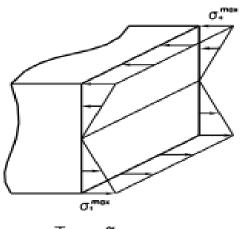
•
$$y = \frac{h}{2}$$

•
$$\sigma_{\chi\chi}\left(\frac{L}{2},\frac{h}{2}\right) = -\frac{3PL}{4bh^2}$$

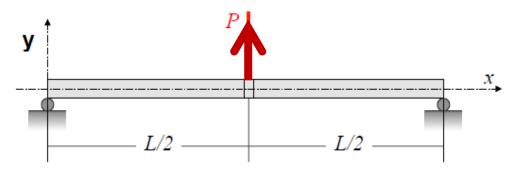




Compressão



Tração



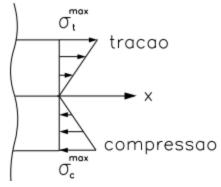
Valores críticos (Máximo)

•
$$M_{max}\left(\frac{L}{2}\right) = -\frac{PL}{4}$$

•
$$y = \frac{h}{2}$$

•
$$\sigma_{\chi\chi}\left(\frac{L}{2},\frac{h}{2}\right) = +\frac{3PL}{4bh^2}$$





Tração

