#### Residuos Ponderados

$$\emptyset \approx \widehat{\emptyset} = \psi + \sum_{m=1}^{M} a_m N_m$$

$$\int_{\Omega} W R_{\Omega} d\Omega + \int_{\Gamma} \overline{W} R_{\Gamma} d\Gamma = 0$$

- $\psi$  es una función que intenta anular los residuos en las fronteras (o al menos algunas de ellas).
- $N_m$  es una familia de funciones (polinómicas, trigonométricas, potenciales) que serán la base de aproximación. En el caso de definir  $\psi$  para anular residuos en la frontera,  $N_m$  debe anularse en dichas fronteras.

#### Definiciones de residuo:

- 1)  $R = \emptyset \widehat{\emptyset} \rightarrow \text{Residuo como aproximación a una función conocida.}$
- 2)  $R = A(\widehat{\emptyset}) \rightarrow$  Residuo que surge de aplicar la ecuación diferencial (y sus condiciones de borde) a una solución aproximada.

#### Residuos Ponderados

- 1) Aproximemos  $\phi(x) = 1 + \sin\left(\frac{\pi}{2}x\right)$ , con  $0 \le x \le 1$   $\emptyset(0) = 1; \emptyset(1) = 2 \rightarrow \psi = x + 1$
- Encontramos la función  $\psi$  que satisface las "condiciones de borde", entonces no necesitamos evaluar el residuo en la frontera.
- Elegimos  $N_m = \sin(m\pi x)$  teniendo en cuenta que  $N_m(0) = N_m(1) = 0 \ \forall m$
- Las incógnitas son los  $a_m$  que "pesan" cada función  $N_m$ . Generamos un sistema de ecuaciones variando las funciones de peso para lograr el objetivo.

$$\int_{0}^{1} W_{l}(\emptyset - \overline{\emptyset}) dx = \int_{0}^{1} W_{l}(\emptyset - (\psi + \sum_{m=1}^{M} a_{m} N_{m})) dx = 0$$

$$\int_{0}^{1} W_{l}(\sum_{m=1}^{M} a_{m} N_{m}) dx = \int_{0}^{1} W_{l}\emptyset dx - \int_{0}^{1} W_{l}\psi dx$$

Residuos Ponderados

$$K_{lm} = \int_0^1 W_l N_m dx; \quad F_l = \int_0^1 W_l (\phi - \psi) dx$$

Opciones de elección de W como función de peso:

• Colocación puntual:  $W_l = \delta(x - x_l)$ . Elegimos tanto puntos  $x_l$  del dominio como coeficientes am utilice para conseguir igual número de ecuaciones e incógnitas.

$$K_{lm} = \int_0^1 \delta(x - x_l) N_m dx = N_m(x_l); \quad F_l = \int_0^1 \delta(x - x_l) (\emptyset - \psi) dx = \emptyset(x_l) - \psi(x_l)$$

Si tomamos 2 coeficientes (y dos puntos del dominios, x1=1/3, x2=2/3)...

$$K_{11} = N_1(x_1) = \sin\left(\frac{\pi}{3}\right); K_{12} = N_2(x_1) = \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right); F_1 = \emptyset(x_1) - \psi(x_1) = \sin\left(\frac{\pi}{6}\right) - \frac{1}{3}$$

$$K_{21} = N_1(x_2) = \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right); K_{22} = N_2(x_2) = \sin\left(\frac{4\pi}{3}\right); F_2 = \emptyset(x_2) - \psi(x_2) = \sin\left(\frac{\pi}{3}\right) - \frac{2}{3}$$

$$\left(\frac{\sin(\pi/3)}{\sin(2\pi/3)}, \frac{\sin(2\pi/3)}{\sin(4\pi/3)}\right) \binom{a_1}{a_2} = \binom{\sin(\pi/6) - 1/3}{\sin(\pi/3) - 2/3}$$

$$a_1 = 0.21132; a_2 = -0.018875 \rightarrow \widehat{\emptyset} = x + 1 + 0.21132 \sin(\pi x) - 0.01875 \sin(2\pi x)$$

Residuos Ponderados

$$K_{lm} = \int_0^1 W_l N_m dx; \quad F_l = \int_0^1 W_l (\emptyset - \psi) dx$$

Opciones de elección de W como función de peso:

• Galerkin:  $W_l = N_l$ . Al utilizar funciones de peso idénticas a las funciones de prueba estaremos generando una matriz K simétrica para representar el sistema.

$$K_{lm} = \int_0^1 N_l N_m dx = \int_0^1 \sin(l\pi x) \sin(m\pi x) dx$$
;  $F_l = \int_0^1 \sin(l\pi x) (1 + \sin(\pi/2 x) - (x + 1)) dx$ 

Si tomamos 2 coeficientes...

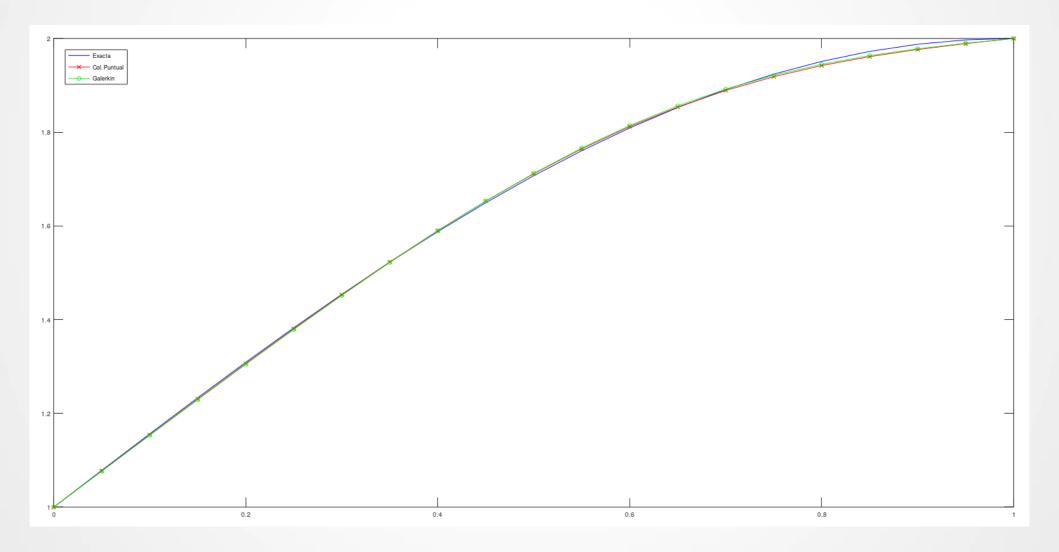
$$K_{11} = \int_0^1 \sin^2(\pi x) \, dx = \frac{1}{2}; K_{12} = K_{21} = \int_0^1 \sin(\pi x) \sin(2\pi x) \, dx = 0; K_{22} = \int_0^1 \sin^2(2\pi x) \, dx = \frac{1}{2}$$

(chequear cálculos para F<sub>1</sub> y F<sub>2</sub>)

$$\begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \pi/3 \\ \pi/30 \end{pmatrix}$$

$$a_1 = 0.2122$$
;  $a_2 = -0.0212 \rightarrow \widehat{\emptyset} = x + 1 + 0.2122 \sin(\pi x) - 0.0212 \sin(2\pi x)$ 

#### Residuos Ponderados



#### Residuos Ponderados

1) Aproximemos  $\phi(x) = 1 + \sin(\frac{\pi}{2}x)$ , con  $0 \le x \le 1$ 

$$\emptyset(0) = 1; \emptyset(1) = 2 \rightarrow \widehat{\emptyset} = \sum_{m=1}^{M} a_m N_m$$

• No definimos la función  $\psi$  que satisface las "condiciones de borde", entonces necesitamos evaluar el residuo en la frontera.

$$\int_{0}^{1} W_{l}(\emptyset - \overline{\emptyset}) dx + \overline{W_{l}}(\overline{\emptyset} - 1) \Big|_{x=0} + \overline{W_{l}}(\overline{\emptyset} - 2) \Big|_{x=1} = 0$$

$$\int_{0}^{1} W_{l}(\emptyset - \sum_{m=1}^{M} a_{m} N_{m}) dx + \overline{W_{l}}(\sum_{m=1}^{M} a_{m} N_{m} - 1) \Big|_{x=0} + \overline{W_{l}}(\sum_{m=1}^{M} a_{m} N_{m} - 2) \Big|_{x=1} = 0$$

$$K_{lm} = -\int_{0}^{1} W_{l} N_{m} dx + \overline{W_{l}} N_{m} \Big|_{x=0} + \overline{W_{l}} N_{m} \Big|_{x=1}; \quad F_{l} = -\int_{0}^{1} W_{l} \emptyset dx + \overline{W_{l}} \Big|_{x=0} + \overline{W_{l}} \Big|_{x=1}$$

#### **ELEMENTOS FINITOS**

#### Residuos Ponderados

• Utilicemos Galerkin ( $W_l = N_l$ ) y tomemos  $\overline{W_l} = -W_l$ .

$$K_{lm} = \int_0^1 W_l N_m dx + N_l N_m \Big|_{x=0} + N_l N_m \Big|_{x=1}; \ F_l = \int_0^1 W_l \emptyset dx + N_l \Big|_{x=0} + N_l \Big|_{x=1}$$

- Analicemos la solución obtenida a partir de dos bases de prueba  $N_m$ :
  - $N_m = \sin(m\pi x) \rightarrow$  se anulan en la frontera
  - $N_m = (x+1)^m \rightarrow$  toma valores en la frontera por lo tanto produce un residuo

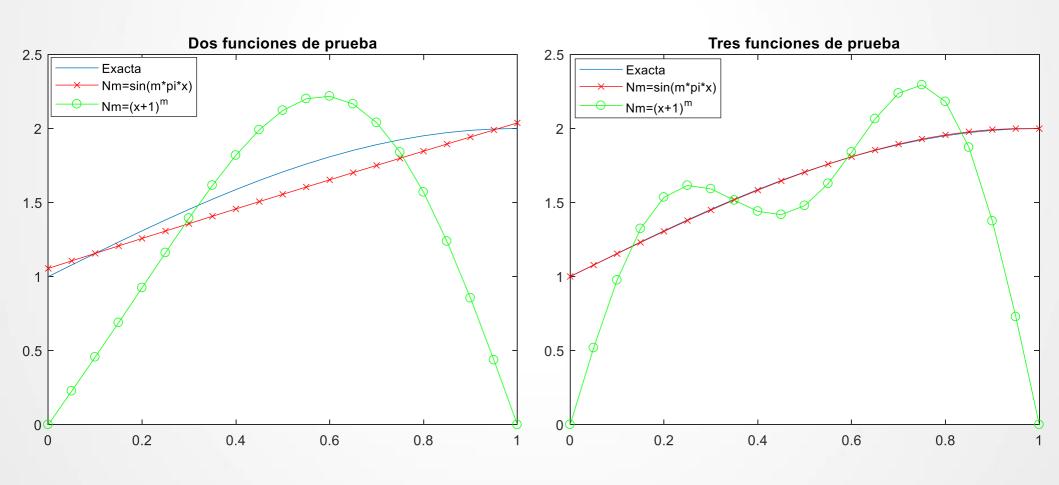
```
syms x;
PHI_ex = 1+sin(pi*x/2);
M = 3; % cantidad de funciones de prueba
N = sin((1:M)*pi*x);
% N = (x+1).^(1:M);

K = int(N'*N,0,1)+subs(N'*N,x,0)+subs(N'*N,x,1);
F = int(N*PHI_ex,0,1)+subs(N,x,0)+subs(2*N,x,1);
a = double(K)\double(F)';

PHI_ap = N*a;

x_num = 0:0.05:1;
plot(x_num,subs(PHI_ex,x,x_num));
hold on;
plot(x_num,subs(PHI_ap,x,x_num),'rx-');
```

#### Residuos Ponderados



### **ELEMENTOS FINITOS**

#### Residuos Ponderados

2) Resolvemos una ecuación diferencial  $R = A(\widehat{\emptyset})$ .

Ejercicio 1a GTP: 
$$\rho c_p = 0$$
;  $k = 2$ ;  $c = 0$ ;  $G(x) = 100$ 

$$2\frac{\partial^2 \emptyset}{\partial x^2} + 100 = 0; \quad \forall x[0,1]$$

$$\emptyset(0) = 10; \emptyset(1) = 50$$

Solución analítica:  $\emptyset(x) = -25x^2 + 65x + 10$ 

$$\widehat{\emptyset} = \psi + \sum_{m=1}^{M} a_m N_m \to \psi = 40x + 10$$

$$\int_0^1 W_l R_{\Omega} dx = \int_0^1 W_l \left( 2 \frac{\partial^2 \widehat{\emptyset}}{\partial x^2} + 100 \right) dx = \int_0^1 W_l \left( 2 \left( \frac{\partial^2 (\psi + \sum_{m=1}^{M} a_m N_m)}{\partial x^2} \right) + 100 \right) dx$$

$$= \int_0^1 2W_l \left( \frac{\sum a_m \, \partial^2 N_m}{\partial x^2} \right) + \int_0^1 100W_l dx = 0$$

## **ELEMENTOS FINITOS**

#### Residuos Ponderados

#### Consideraciones:

- Galerkin:  $W_l = N_l$ .
- Base de funciones de prueba:  $N_m = x(x-1)^m$ ;  $N_m(0) = N_m(1) = 0 \ \forall m$

$$K_{lm} = 2 \int_0^1 N_l \frac{\partial^2 N_m}{\partial x^2} dx; \quad F_l = -100 \int_0^1 N_l dx$$

#### Si tomamos 3 coeficientes...

## **ELEMENTOS FINITOS**

Residuos Ponderados

Resolvemos el mismo ejercicio pero sin  $\psi$ .

$$\widehat{\emptyset} = \sum_{m=1}^{M} a_m N_m \to N_m = e^{mx}$$

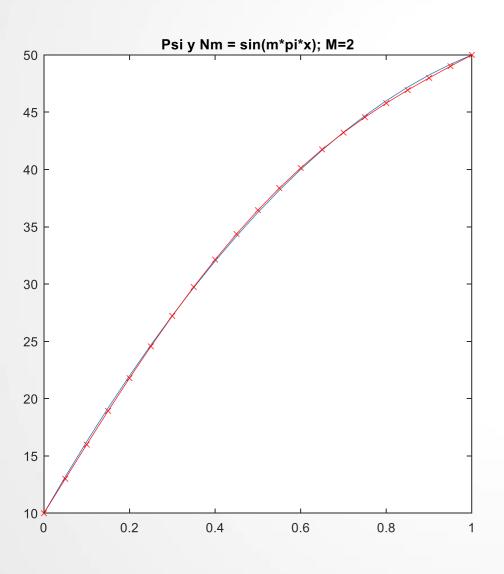
$$\int_{\Omega} W_l R_{\Omega} d\Omega + \int_{\Gamma} \left. \overline{W_l} R_{\Gamma} d\Gamma \right. = \int_{0}^{1} W_l \left( 2 \frac{\partial^2 \widehat{\emptyset}}{\partial x^2} + 100 \right) dx + \left. \overline{W_l} (\widehat{\emptyset} - 10) \right|_{x=0} + \left. \overline{W_l} (\widehat{\emptyset} - 50) \right|_{x=1} = 0$$

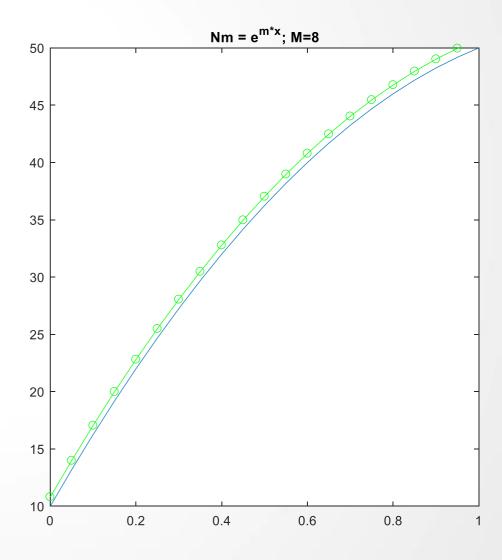
Galerkin:  $W_l = N_l$ ;  $\overline{W_l} = -W_l$ 

$$K_{lm} = 2 \int_{0}^{1} N_{l} \frac{\partial^{2} N_{m}}{\partial x^{2}} dx - N_{l} N_{m} \Big|_{x=0} - N_{l} N_{m} \Big|_{x=1}$$

$$F_{l} = -100 \int_{0}^{1} N_{l} dx - 10 N_{l} \Big|_{x=0} - 50 N_{l} \Big|_{x=1}$$

#### Residuos Ponderados





#### Residuos Ponderados

2) Resolvemos una ecuación diferencial  $R = A(\widehat{\emptyset})$ .

Ejercicio 1c GTP: 
$$\rho c_p = 0$$
;  $k = 1$ ;  $c = 0$ ;  $G(x) = 100(x - 3)^2$  
$$\frac{\partial^2 \emptyset}{\partial x^2} + 100(x - 3)^2 = 0; \ \forall x[1,5]$$
 
$$q(1) = 2; \ \emptyset(5) = 0$$

Solución analítica: 
$$\emptyset(x) = \frac{-25x^4 + 300x^3 - 1350x^2 + 1906x + 2345}{3}$$

 De ahora en más trabajaremos sin función psi y además introduciremos el concepto de debilitación o formulación débil.

## **ELEMENTOS FINITOS**

#### Residuos Ponderados

$$\widehat{\emptyset} = \sum_{m=1}^{M} a_m N_m \to N_m = x^m$$

$$\int_{1}^{5} W_l \left( k \frac{\partial^2 \widehat{\emptyset}}{\partial x^2} + 100(x - 3)^2 \right) dx + \overline{W_l} \left( -k \frac{\partial \widehat{\emptyset}}{\partial x} \cdot \eta - 2 \right) \Big|_{x=1} + \overline{W_l} \widehat{\emptyset} \Big|_{x=5}$$

Galerkin:  $W_l = N_l$ ;  $\overline{W_l} = -W_l$ 

$$K_{lm} = \int_{1}^{5} N_{l} \frac{\partial^{2} N_{m}}{\partial x^{2}} dx + N_{l} \frac{\partial N_{m}}{\partial x} \cdot \eta \Big|_{x=1} - N_{l} N_{m} \Big|_{x=5}$$

$$F_{l} = -100 \int_{1}^{5} N_{l} (x-3)^{2} dx - 2 N_{l} \Big|_{x=5}$$

### **ELEMENTOS FINITOS**

Residuos Ponderados

Formulación débil:  $\int_{\Omega} \alpha \nabla \beta d\Omega = -\int_{\Omega} \nabla \alpha \beta d\Omega + \int_{\Gamma} \alpha \beta . \eta d\Gamma$  (Green, integ. por partes)

Término difusivo:

$$\int_{1}^{5} W_{l} k \frac{\partial^{2} \widehat{\emptyset}}{\partial x^{2}} dx = -\int_{1}^{5} \frac{\partial W_{l}}{\partial x} k \frac{\partial \widehat{\emptyset}}{\partial x} dx + W_{l} k \frac{\partial \widehat{\emptyset}}{\partial x} \cdot n \bigg|_{x=1}^{x=5}$$

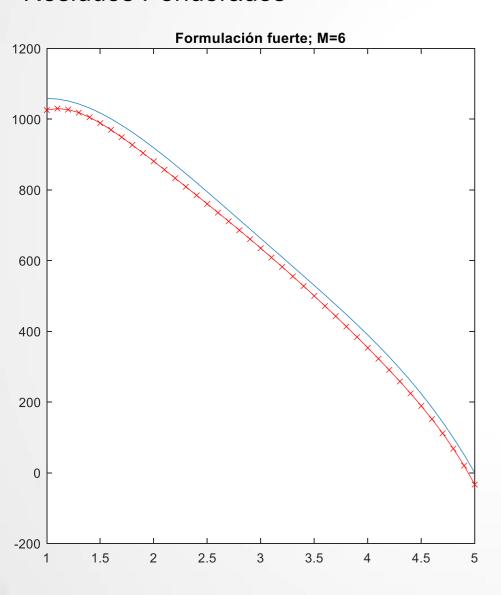
$$-\int_{1}^{5} \frac{\partial W_{l}}{\partial x} k \frac{\partial \widehat{\emptyset}}{\partial x} dx + W_{l} k \frac{\partial \widehat{\emptyset}}{\partial x} \cdot n \bigg|_{x=1}^{x=5} + \int_{1}^{5} W_{l} (100(x-3)^{2}) dx + \overline{W_{l}} \left( k \frac{\partial \widehat{\emptyset}}{\partial x} \cdot n - 2 \right) \bigg|_{x=1} + \overline{W_{l}} \widehat{\emptyset} \bigg|_{x=5} = 0$$

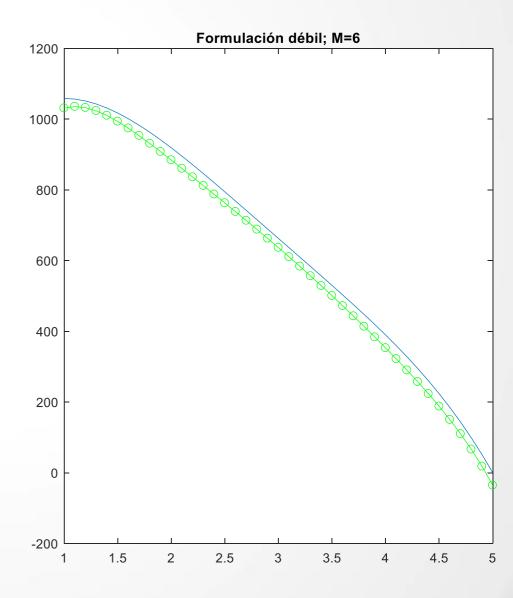
Galerkin:  $W_l = N_l$ ;  $\overline{W_l} = -W_l$ 

$$K_{lm} = \int_{1}^{5} \frac{\partial N_{l}}{\partial x} k \frac{\partial N_{m}}{\partial x} dx - W_{l} k \frac{\partial N_{m}}{\partial x} \cdot n \bigg|_{x=5} + N_{l} N_{m} \bigg|_{x=5}; \quad F_{l} = 100 \int_{0}^{1} N_{l} (x-3)^{2} dx + 2 N_{l} \bigg|_{x=1}$$

## **ELEMENTOS FINITOS**

#### Residuos Ponderados





### **ELEMENTOS FINITOS**

#### Residuos Ponderados – Conclusiones:

- Podemos plantear una aproximación con o sin una función que se adapte a las condiciones de borde.
- Podemos utilizar varias opciones para la función de peso (Coloc. puntual, subdominios, Galerkin, mínimos cuadrados).
- Podemos plantear una formulación fuerte o débil del problema.
- En el Método de Elementos Finitos utilizaremos de manera definitiva
  - Aproximaciones sin funciones que cumplan con la condición de borde.
  - Galerkin como funciones de peso.
  - Formulación débil para el desarrollo de los términos de segundo orden.

## **ELEMENTOS FINITOS**

Elementos Finitos – 1 dimensión

Ejercicio 1a GTP: 
$$\rho c_p = 0$$
;  $k = 2$ ;  $c = 0$ ;  $G(x) = 100$ 

$$k\frac{\partial^2 \emptyset}{\partial x^2} + G = 0; \ \forall x[0,1]$$

$$\emptyset(0) = 10; \emptyset(1) = 50$$

Solución analítica:  $\emptyset(x) = -25x^2 + 65x + 10 \rightarrow \widehat{\emptyset} = \sum_{i=1}^{N} N_i(x)T_i$ 

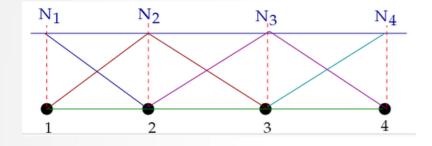
$$\int_{\Omega} W_l \left( k \frac{d^2 \widehat{\emptyset}}{dx^2} + G \right) d\Omega = \sum_{e=1}^{E} \int_{\Omega^e} W_l \left( k \frac{d^2 \widehat{\emptyset}}{dx^2} + G \right) d\Omega^e = 0$$

$$\sum_{e=1}^{E} \left[ \int_{\Omega^{e}} N_{l} k \frac{d^{2} \widehat{\emptyset}}{dx^{2}} d\Omega^{e} + \int_{\Omega^{e}} N_{l} G d\Omega^{e} \right] = \sum_{e=1}^{E} \left[ -\int_{\Omega^{e}} \frac{dN_{l}}{dx} k \frac{d\widehat{\emptyset}}{dx} d\Omega^{e} + N_{l} k \frac{d\widehat{\emptyset}}{dx} \right]_{x=0}^{x=1} + \int_{\Omega^{e}} N_{l} G d\Omega^{e} = 0$$

$$\sum_{e=1}^{E} \left[ \sum_{m=1}^{2} T_m \int_{\Omega^e} \frac{dN_l}{dx} k \frac{dN_m}{dx} d\Omega^e + N_l k \frac{d\widehat{\emptyset}}{dx} \bigg|_{x=0}^{x=1} \right] = \sum_{e=1}^{E} \left[ \int_{\Omega^e} N_l G d\Omega^e \right]$$

### **ELEMENTOS FINITOS**

#### Elementos Finitos – 1 dimensión

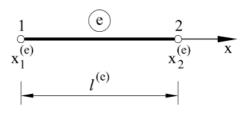


#### Elementalmente...

$$\sum_{m=1}^{2} T_{m} \int_{\Omega^{e}} \frac{dN_{l}}{dx} k \frac{dN_{m}}{dx} d\Omega^{e} + N_{l} k \frac{d\widehat{\emptyset}}{dx} \bigg|_{x=0}^{x=1} = \int_{\Omega^{e}} N_{l} G d\Omega^{e}$$

$$K_{lm}^e = \int_{\Omega^e} \frac{dN_l}{dx} k \frac{dN_m}{dx} d\Omega^e$$
;  $F_l^e = \int_{\Omega^e} N_l G d\Omega^e$ 

 $N_l k \frac{d\hat{\theta}}{dx}\Big|_{x=0}^{x=1}$   $\rightarrow$  Estará presente sólo en el análisis de los elementos con nodos de frontera.



 $x_i^{(e)}, x_2^{(e)}$ : Genéricamente, significan abcisas del  $1^{er}$  y  $2^{\underline{do}}$  nodo del elemento (e), respectivamente

### **ELEMENTOS FINITOS**

#### Elementos Finitos – 1 dimensión

Funciones de forma lineales

$$N_1^e(x) = \frac{x_2 - x}{h^e}; \quad N_2^e(x) = \frac{x - x_1}{h^e}; \quad h^e = x_2 - x_1$$

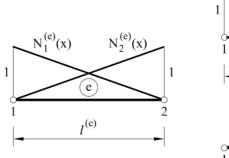
$$\frac{dN_1}{dx} = \frac{-1}{h^e}; \quad \frac{dN_2}{dx} = \frac{1}{h^e}$$

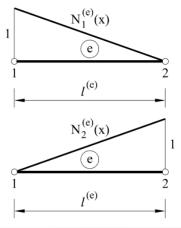
$$K_{lm}^e = k \int_{\Omega^e} \frac{dN_l}{dx} \frac{dN_m}{dx} d\Omega^e$$
;  $F_l^e = G \int_{\Omega^e} N_l d\Omega^e$ 

$$K_{11}^{e} = k \left(\frac{-1}{h^{e}}\right) \left(\frac{-1}{h^{e}}\right) \int_{\Omega^{e}} d\Omega^{e} = \frac{k}{h^{e}}; \quad F_{1}^{e} = G \int_{\Omega^{e}} N_{1} d\Omega^{e} = G \frac{h^{e}}{2}$$

En general, para cualquier elemento e:

$$K^e = \frac{k}{h^e} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}; \quad F^e = \frac{Gh^e}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$





$$X_0$$
  $X_1$   $X_2$   $X_3$ 

Discretización propuesta:  $\Delta x = h^e = \frac{1}{3}$ Incógnitas del problema?  $\emptyset_1 \ y \ \emptyset_2$ 

#### Elementos Finitos – 1 dimensión

Como la malla es uniforme (todos los elementos son del mismo tamaño):

$$K^{1} = K^{2} = K^{3} = \frac{k}{h^{e}} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = 6 \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}; \quad F^{1} = F^{2} = F^{3} = \frac{Gh^{e}}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{100}{6} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

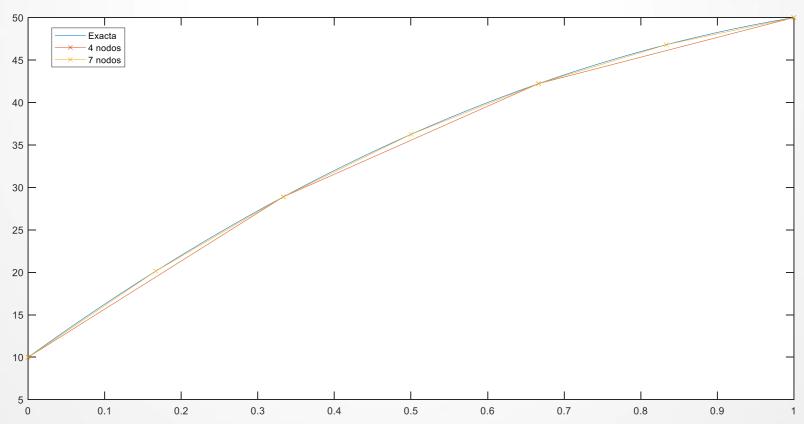
Ensamble parar generar el sistema de ecuaciones (numeración local vs numeración global):

$$K = 6 \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}; \quad F = \frac{100}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} N_1 q \big|_{x=0} \\ 0 \\ 0 \\ N_4 q \big|_{x=1} \end{pmatrix}$$

#### Elementos Finitos – 1 dimensión

Imponiendo condiciones de borde:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -6 & 12 & -6 & 0 \\ 0 & -6 & 12 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \emptyset_1 \\ \emptyset_2 \\ \emptyset_3 \\ \emptyset_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ 100/3 \\ 100/3 \\ 50 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \emptyset_1 \\ \emptyset_2 \\ \emptyset_3 \\ \emptyset_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ 28.88 \\ 42.22 \\ 50 \end{pmatrix}$$



## **ELEMENTOS FINITOS**

Elementos Finitos – 1 dimensión

Ejercicio 1c GTP: 
$$\rho c_p = 0$$
;  $k = 1$ ;  $c = 0$ ;  $G(x) = 100(x - 3)^2$  
$$\frac{\partial^2 \emptyset}{\partial x^2} + 100(x - 3)^2 = 0$$
;  $\forall x [1,5]$  
$$q(1) = 2$$
;  $\emptyset(5) = 0$ 

Solución analítica: 
$$\emptyset(x) = \frac{-25x^4 + 300x^3 - 1350x^2 + 1906x + 2345}{3} \rightarrow \widehat{\emptyset} = \sum_{i=1}^{N} N_i(x) T_i$$

Discretización propuesta: 
$$\Delta x = \frac{L}{N-1} = \frac{4}{3}$$



Incógnitas del problema? Ø<sub>0</sub>, Ø<sub>1</sub> y Ø<sub>2</sub>

## **ELEMENTOS FINITOS**

Elementos Finitos – 1 dimensión

Elementalmente...

$$\sum_{m=1}^{2} T_{m} \int_{\Omega^{e}} \frac{dN_{l}}{dx} k \frac{dN_{m}}{dx} d\Omega^{e} + N_{l} k \frac{d\widehat{\emptyset}}{dx} \bigg|_{x=5} = \int_{\Omega^{e}} N_{l} G d\Omega^{e} - N_{l} q \bigg|_{x=1}$$

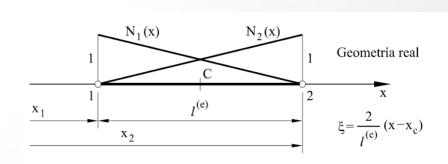
$$K_{lm}^e = \int_{\Omega^e} \frac{dN_l}{dx} k \frac{dN_m}{dx} d\Omega^e$$
;  $F_l^e = \int_{\Omega^e} N_l G d\Omega^e - N_l q \Big|_{x=1}$ 

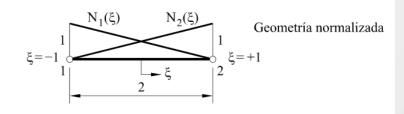
Formulación isoparamétrica:  $\xi \in [-1,1]$ 

$$x(\xi) = \sum N_i(\xi)x_i = N_1(\xi)x_1 + N_2(\xi)x_2$$

$$N_1(\xi) = \frac{1-\xi}{2}; N_2(\xi) = \frac{1+\xi}{2}$$

$$x(\xi) = \frac{h^e}{2}\xi + x_c$$





### **ELEMENTOS FINITOS**

Elementos Finitos – 1 dimensión

Relaciones importantes:

$$\frac{dN_i}{d\xi} = \frac{dN_i}{dx}\frac{dx}{d\xi} = \frac{dN_i}{dx}\left(\frac{x_2 - x_1}{2}\right) = \frac{dN_i}{dx}\frac{h^e}{2} \to \frac{dN_i}{dx} = \frac{2}{h^e}\frac{dN_i}{d\xi} \ y \ dx = \frac{h^e}{2}d\xi$$

$$\frac{dN_1}{dx} = \frac{2}{h^e} \frac{dN_1}{d\xi} = \frac{2}{h^e} \left(\frac{-1}{2}\right) = \frac{-1}{h^e}; \frac{dN_2}{dx} = \frac{2}{h^e} \frac{dN_2}{d\xi} = \frac{2}{h^e} \left(\frac{1}{2}\right) = \frac{1}{h^e}$$

$$K_{lm}^{e} = \int_{x_{i}}^{x_{j}} \frac{dN_{l}}{dx} k \frac{dN_{m}}{dx} dx = \int_{-1}^{1} \frac{2}{h^{e}} \frac{dN_{l}}{d\xi} k \frac{2}{h^{e}} \frac{dN_{m}}{d\xi} \frac{h^{e}}{2} d\xi = k(-1)^{l+m} \frac{1}{h^{e}}$$

$$F_l^e = \int_{x_i}^{x_j} N_l(x) G(x) dx - N_l q \Big|_{x=1} = \int_{-1}^{1} N_l(\xi) G(x(\xi)) \frac{h^e}{2} d\xi - N_l q \Big|_{x=1}$$

 $\int_{-1}^{1} N_l(\xi) G(\xi) \frac{h^e}{2} d\xi \rightarrow \text{Integración numérica: Gauss-Legendre es el más utilizado}$ 

Elementos Finitos – 1 dimensión

$$K^e = \frac{k}{h^e} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$F_l^e = \int_{-1}^1 N_l(\xi) 100 \left( \frac{h^e}{2} \xi + x_c - 3 \right)^2 \frac{h^e}{2} d\xi + N_l q \Big|_{x=1}$$

$$F^{1} = \begin{bmatrix} 167.901 - 2 \\ 88.888 \end{bmatrix}; F^{2} = \begin{bmatrix} 9.8765 \\ 9.8765 \end{bmatrix}; F^{3} = \begin{bmatrix} 88.888 \\ 167.9012 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0.75 & -0.75 & 0 & 0 \\ -0.75 & 1.5 & -0.75 & 0 \\ 0 & -0.75 & 1.5 & -0.75 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \emptyset_1 \\ \emptyset_2 \\ \emptyset_3 \\ \emptyset_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 165.901 \\ 98.7645 \\ 98.7645 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \emptyset_1 \\ \emptyset_2 \\ \emptyset_3 \\ \emptyset_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1058.662 \\ 837.460 \\ 484.5733 \\ 0 \end{pmatrix}$$

#### Elementos Finitos – 1 dimensión

