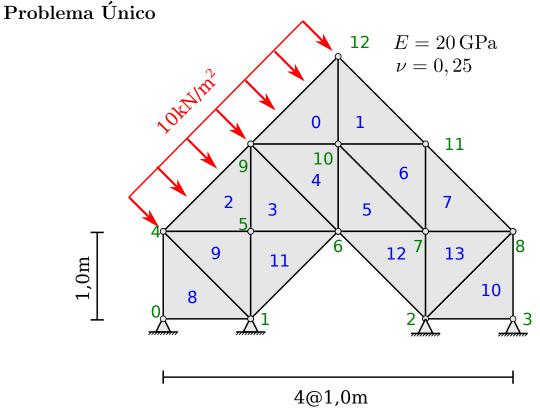
D 1 1 D 4





La figura de arriba muestra una malla de elementos finitos compuesta de elementos tipo CST, que representa una parte de una estructura que puede considerarse *infinitamente larga* en dirección fuera del plano.

Esta estructura está sometida a una carga distribuída perpendicular a su superficie de acción, según se muestra en la figura.

1. **(0.5 pt.)** Escriba la tabla de nodos, mapa de grados de libertad nodales, tabla de conectividad (elementos) y mapa de grados de libertad elementales (colocación) para este problema.

 \mathbf{R} :

10.						C	1		
Tabla de nodos: Nodo $X(m)$ $Y(M)$			GDL nodales: Nodo u_x u_y				tividad: nento n_i	n_{j}	n_k
							9	10	12
0	0.00	0.00	0	0	1	-	1 10	11	12
1	1.00	0.00	1	2	3	•	2 4	5	9
2	3.00	0.00	2	4	5			6	
3	4.00	0.00	3	6	7				9
4	0.00	1.00	4	8	9	4	4 6	10	9
5	1.00	1.00	5	10	11	į	5 6	7	10
						(5 7	11	10
6	2.00	1.00	6	12	13	,	7 7	8	11
7	3.00	1.00	7	14	15	9	8 0	1	4
8	4.00	1.00	8	16	17		9 1	5	
9	1.00	2.00	9	18	19	·	_		4
10	2.00	2.00	10	20	21	1	0 2	3	8
11	3.00	2.00	11	22	23	1	1 1	6	5
						1	2 2	7	6
12	2.00	3.00	12	24	25	1	3 2	8	7

Segundo Semestre 2018

Profesor: José A. Abell

GDL	elementales:								
Elemento	u_x^0	u_y^0	u_x^1	u_y^1	u_x^2	u_y^2			
0	18	19	20	21	24	25			
1	20	21	22	23	24	25			
2	8	9	10	11	18	19			
3	10	11	12	13	18	19			
4	12	13	20	21	18	19			
5	12	13	14	15	20	21			
6	14	15	22	23	20	21			
7	14	15	16	17	22	23			
8	0	1	2	3	8	9			
9	2	3	10	11	8	9			
10	4	5	6	7	16	17			
11	2	3	12	13	10	11			
12	4	5	14	15	12	13			
13	4	5	16	17	14	15			

2. (1.0 pt.) Calcule la matriz de rigidez elemental, k^e , para el elemento 2. Muestre su desarrollo y supuestos. R: Queremos calcular

$$k^e = AB^T E_{mat} B$$

Para este elemento $A = 0.5 (m^2)$.

$$\boldsymbol{B} = \frac{1}{2A} \begin{bmatrix} y_{23} & 0 & y_{31} & 0 & y_{12} & 0 \\ 0 & x_{32} & 0 & x_{13} & 0 & x_{21} \\ x_{32} & y_{23} & x_{13} & y_{31} & x_{21} & y_{12} \end{bmatrix} = \frac{1}{2 \cdot 0,5} \begin{bmatrix} -1. & 0. & 1. & 0. & 0. & 0. \\ 0. & 0. & 0. & -1. & 0. & 1. \\ 0. & -1. & -1. & 1. & 0. \end{bmatrix}$$

Como el objeto modelado se puede considerar infinitamente largo, usamos formulación de deformaciones planas cuya matriz constitutiva es:

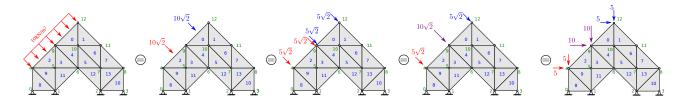
$$\boldsymbol{E}_{mat} = \frac{E}{(1+\nu)(1-2\nu)} \begin{bmatrix} 1-\nu & \nu & 0 \\ \nu & 1-\nu & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1-2\nu}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.4 \times 10^{10} & 8.0 \times 10^{09} & 0 \\ 8.0 \times 10^{09} & 2.4 \times 10^{10} & 0 \\ 0 & 0 & 8.0 \times 10^{09} \end{bmatrix}$$
(Pa)

Con todo esto:

$$\boldsymbol{k}^{e=2} = \begin{bmatrix} 1.2 \times 10^{10} & 0 & -1.2 \times 10^{10} & 4.0 \times 10^{09} & 0 & -4.0 \times 10^{09} \\ 0 & 4.0 \times 10^{09} & 4.0 \times 10^{09} & -4.0 \times 10^{09} & -4.0 \times 10^{09} & 0 \\ -1.2 \times 10^{10} & 4.0 \times 10^{09} & 1.6 \times 10^{10} & -8.0 \times 10^{09} & -4.0 \times 10^{09} & 4.0 \times 10^{09} \\ 4.0 \times 10^{09} & -4.0 \times 10^{09} & -8.0 \times 10^{09} & 1.6 \times 10^{10} & 4.0 \times 10^{09} & -1.2 \times 10^{10} \\ 0 & -4.0 \times 10^{09} & -4.0 \times 10^{09} & 4.0 \times 10^{09} & 4.0 \times 10^{09} & 0 \\ -4.0 \times 10^{09} & 0 & 4.0 \times 10^{09} & -1.2 \times 10^{10} & 0 & 1.2 \times 10^{10} \end{bmatrix}$$
(N)

3. (1.0 pt.) Calcule el vector de cargas nodales f, que corresponde al lado derecho de la ecuación Ku = f. Muestre su desarrollo y supuestos.

Segundo Semestre 2018 Profesor: José A. Abell



Por lo tanto:

- 4. (2.5 pt.) La deformada del problema junto con el vector solución u se muestran en la página siguiente. Usando esa información, calcule:
 - (a) (1.0 / 2.5) Todas las componentes del tensor de deformaciones (ϵ) del elemento 10. R: El tensor (vector en notacion de Voight) de deformaciones se calcula mediante:

$$oldsymbol{\epsilon} = oldsymbol{B} oldsymbol{u}^e$$

En este caso:

$$\boldsymbol{u}^{e=10} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 8, 2e - 07 \\ -4, 3e - 07 \end{bmatrix} \quad \boldsymbol{B} = \underbrace{\frac{1}{2 \cdot 0, 5} \begin{bmatrix} -1. & 0. & 1. & 0. & 0. & 0. \\ 0. & 0. & 0. & -1. & 0. & 1. \\ 0. & -1. & -1. & 1. & 1. & 0. \end{bmatrix}}_{\text{Igual a elemento 2}} \quad \boldsymbol{\epsilon} = \boldsymbol{B} \boldsymbol{u}^e = \begin{bmatrix} 0 \\ -4, 3e - 07 \\ 8, 2e - 07 \end{bmatrix} (.)$$

(b) (0.5 / 2.5) Todas las componentes del tensor de tensiones (σ) del elemento 10.

R: Calculamos $\sigma = E_{mat}\epsilon$. Reutilizamos el E_{mat} calculado mas arriba:

$$\sigma = \begin{bmatrix} 2.4 \times 10^{10} & 8.0 \times 10^{09} & 0 \\ 8.0 \times 10^{09} & 2.4 \times 10^{10} & 0 \\ 0 & 0 & 8.0 \times 10^{09} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ -4.3e - 07 \\ 8.2e - 07 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3435.7 \\ -10307.2 \\ 6574.5 \end{bmatrix}$$
(Pa)

(c) (1.0 / 2.5) La tensión promedio $p = (\sigma_x + \sigma_y + \sigma_z)/3$ del elemento 10.

R: Primero necesitamos σ_z

$$\sigma_z = \frac{E}{(1+\nu)(1-2\nu)} \cdot (\epsilon_x + \epsilon_y) = -13743. \text{ (Pa)}$$

Luego

$$p = -\frac{1}{3}(-3435,7 - 10307,2 - 13743) = 9162 \text{ (Pa)}$$

- 5. (1.0 pt.) Conteste las siguientes preguntas:
 - (a) (0.25 / 1.0) ¿Porqué el elemento CST se llama así?

R: CST significa Constant Strain Triangle. Este elemento asume funciones de interpolacion de desplazamiento lineales, lo que resulta en que el campo de deformaciones (derivadas de el campo de desplazamientos) sea constante en su interior.

(b) $(0.25 \ / \ 1.0)$ ¿En qué consiste el concepto de objetividad en elementos finitos?

R: Que las propiedades del elemento no dependen de la orientación del sistema coordenado escogido. El elemento se puede rotar manteniendo sus propiedades.

Segundo Semestre 2018 Profesor: José A. Abell

(c) (0.25 / 1.0) ¿Qué significa que un método numérico sea convergente y consistente?

R: Convergencia: al reducir la discretización, la solución converge establemente. Consitencia: al reducir la discretización la solución converge a la solución del problema matemático que el método trata de aproximar.

(d) (0.25 / 1.0) ¿Qué significa que un elemento finito sea iso-paramétrico? ¿Qué ventaja tiene esto? R: Un elemento finito es iso-paramétrico cuando se utilizan las mismas funciones de interpolación para interpolar geometría y solución. Esto resulta en un elemento finito convergente y consistente.

