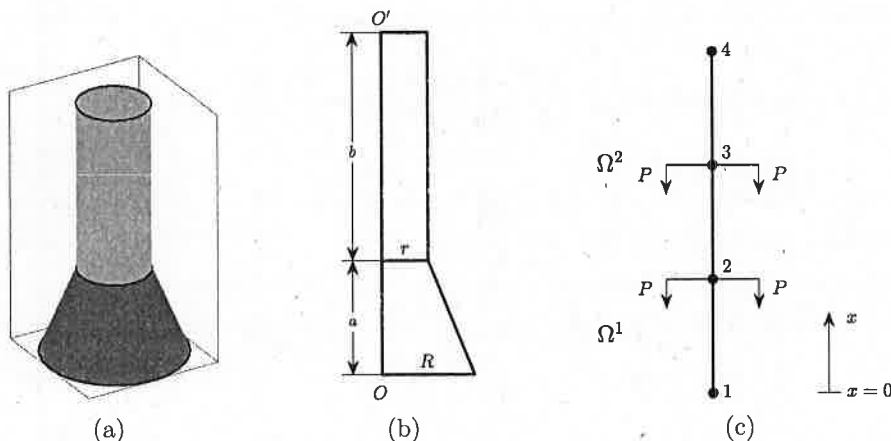


Name and surnames:

1. We consider a pillar made of two pieces (see Fig. (a)). In some normalized units, the upper part (shaded in light grey) is a cylinder of length $b = 4$ and radius $r = 1$, and the lower part (in dark grey) is a truncated cone of height $a = 1$ whose area is given as a function of the height x by $A(x) = \pi(x - 2)^2$, with $0 \leq x \leq 1$. The pillar is generated by revolving the half-section shown on Fig. (b) about the edge $\overline{OO'}$.



At the junction of the two pieces, and at the middle point of the cylinder (nodes 2 and 3 on Fig. (c)), it is applied a force downwards of $2P$, with $P = 2$. Furthermore, the pillar is fixed at its top and at its basis (nodes 1 and 4 on Fig. (c)).

We study this problem as a FEM1D problem using a mesh of two elements (see Fig.(c)). A **linear** element, Ω^1 , for the truncated cone, and a **quadratic** element, Ω^2 , for the cylinder. The model for 1D elasticity problems is

$$-\frac{d}{dx} \left(EA(x) \frac{du}{dx} \right) = 0,$$

where the Young modulus is taken $E = \frac{12}{\pi}$, in order to simplify the calculations.

- Give the two shape functions $\psi_1^1(x)$, $\psi_2^1(x)$ of element Ω^1 .
- Write the local stiffness matrices for both Ω^1 and Ω^2 .
- Write the assembled system.
- Set up boundary conditions and compute the displacement of nodes 2 and 3.
- Finally, compute the reaction forces (Q_1 and Q_4).

Results:	
$\psi_1^1(x)$ and $\psi_2^1(x)$:	$\psi_1^1(x) = 1 - x, \psi_2^1(x) = x.$
$[K^1]$ and $[K^2]$:	$[K^1] = 28 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, [K^2] = \begin{pmatrix} 7 & -8 & 1 \\ -8 & 16 & -8 \\ 1 & -8 & 7 \end{pmatrix}.$
Assembled system:	$\begin{pmatrix} 28 & -28 & 0 & 0 \\ -28 & 35 & -8 & 1 \\ 0 & -8 & 16 & -8 \\ 0 & 1 & -8 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 \\ Q_2 \\ Q_3 \\ Q_4 \end{pmatrix}$
Displacement of nodes 2 and 3:	$\begin{pmatrix} 35 & -8 \\ -8 & 16 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ -4 \end{pmatrix}.$ Sol.: $\begin{cases} U_2 = -\frac{6}{31} \\ U_3 = -\frac{43}{124} \end{cases} \quad \begin{matrix} U_2 = -0'493548 \\ U_3 = -0'346774 \end{matrix}$
Reaction forces (Q's):	$Q_1 = \frac{168}{31}, Q_4 = \frac{80}{31}.$ $Q_1 = 5'419355, Q_4 = 2'580645$

(Hint. U_2 is one of these numbers: $-\frac{6}{11}, -\frac{6}{13}, -\frac{6}{17}, -\frac{6}{19}, -\frac{6}{23}, -\frac{6}{29}, -\frac{6}{31}, -\frac{6}{37}, -\frac{6}{42}, -\frac{6}{43}$) (2 points)

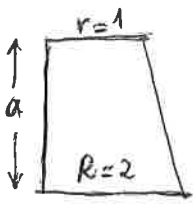
Problema 1

$b=4, r=1, R=2, E=\frac{\pi}{12}$

(I) $a=1$

(II) $a=2$

S.



$$r(x) = R - \frac{R-r}{a}x \rightarrow A(x) = \pi \left(R - \frac{R-r}{a}x \right)^2, 0 \leq x \leq a$$

(i) $\psi_1^1(x) = 1 - \frac{x}{a}, \psi_2^1(x) = \frac{x}{a}$

(I): $\psi_1^1(x) = 1-x, \psi_2^1(x) = x$

(II): $\psi_1^1(x) = 1 - \frac{x}{2}, \psi_2^1(x) = \frac{x}{2}$

(ii) $K_{ij}^k = \int_{x_A^k}^{x_B^k} EA(x) \frac{d\psi_i^k}{dx}(x) \cdot \frac{d\psi_j^k}{dx}(x) dx$

$$K_{11}^1 = \frac{E\pi}{a^2} \int_0^a \left(R - \frac{R-r}{a}x \right)^2 dx = \frac{E\pi}{a^2} \frac{-a}{R-r} \cdot \frac{1}{3} \left[\left(R - \frac{R-r}{a}x \right)^3 \right]_{x=0}^{x=a} = \frac{E\pi}{3a} \frac{R^3 - r^3}{R-r} = \frac{E\pi}{3a} (r^2 + rR + R^2)$$

$E=\frac{12}{\pi}, r=1, R=2$ Hence: $K^1 = \frac{28}{a} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ On the other hand: $K^2 = \frac{E\pi r^2}{36} \begin{pmatrix} 7 & -8 & 1 \\ -8 & 16 & -8 \\ 1 & -8 & 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & -8 & 1 \\ -8 & 16 & -8 \\ 1 & -8 & 7 \end{pmatrix}$ $E=\frac{12}{\pi}$

(I): $K^1 = 28 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, K^2 = \begin{pmatrix} 7 & -8 & 1 \\ -8 & 16 & -8 \\ 1 & -8 & 7 \end{pmatrix}$ (II): $K^1 = 14 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, K^2 = \begin{pmatrix} 7 & -8 & 1 \\ -8 & 16 & -8 \\ 1 & -8 & 7 \end{pmatrix}$

(iii) (I): $\begin{pmatrix} 28 & -28 & 0 & 0 \\ -28 & 28 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 16 & -8 \\ 0 & 0 & -8 & 16 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 \\ Q_2 \\ Q_3 \\ Q_4 \end{pmatrix}$ (II): $\begin{pmatrix} 14 & -14 & 0 & 0 \\ -14 & 14 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 16 & -8 \\ 0 & 0 & -8 & 16 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 \\ Q_2 \\ Q_3 \\ Q_4 \end{pmatrix}$

(iv) (I): $\begin{pmatrix} 35 & -8 \\ -8 & 16 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2P = -4 \\ -2P = -4 \end{pmatrix}$ $\Delta = 35 \cdot 16 - 64 = 560 - 64 = 496$, $\Delta_{U_2} = \begin{vmatrix} -4 & -8 \\ -4 & 16 \end{vmatrix} = -64 - 32 = -96$, $\Delta_{U_3} = \begin{vmatrix} 35 & -4 \\ -8 & -4 \end{vmatrix} = -140 - 32 = -172$

$U_2 = -\frac{96}{496} = -\frac{6}{31}, U_3 = -\frac{172}{496} = -\frac{43}{124}$

(II): $\begin{pmatrix} 21 & -8 \\ -8 & 16 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ -4 \end{pmatrix}$ $\Delta = 21 \cdot 16 - 64 = 336 - 64 = 272$, $\Delta_{U_2} = \begin{vmatrix} -4 & -8 \\ -4 & 16 \end{vmatrix} = -64 - 32 = -96$, $\Delta_{U_3} = \begin{vmatrix} 21 & -4 \\ -8 & -4 \end{vmatrix} = -84 - 32 = -116$

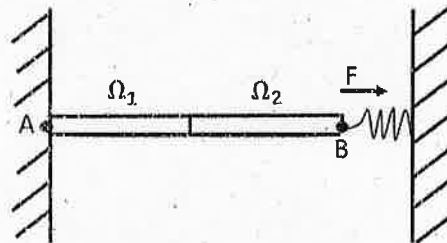
$U_2 = -\frac{96}{272} = -\frac{6}{17}, U_3 = -\frac{116}{272} = -\frac{29}{68}$

(v) (I): $Q_1 = -28 U_2 = -28 \cdot \left(-\frac{6}{31} \right) = \frac{168}{31}, Q_4 = U_2 - 8 U_3 = -\frac{6}{31} + \frac{86}{31} = \frac{80}{31}$

(II): $Q_1 = -14 U_2 = -14 \cdot \left(-\frac{6}{17} \right) = \frac{84}{17}, Q_4 = U_2 - 8 U_3 = -\frac{6}{17} + \frac{58}{17} = \frac{52}{17}$

Name and surnames:

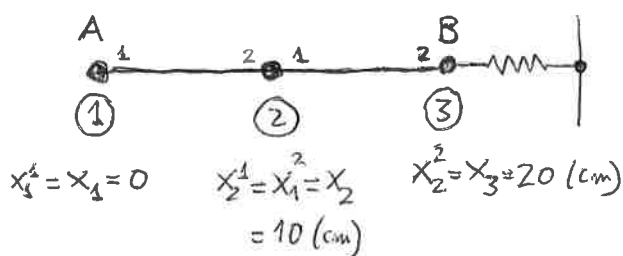
- (1) We consider a piece of cross sectional area 3 cm^2 and length 20 cm clamped at $x=0$ (point A) and with a spring attached (initially at rest) at the other end, $x = 20 \text{ cm}$ (point B), as it is shown in the figure. The Young modulus of the material of the piece is given by $E(x) = 6x + 10 \text{ N/cm}^2$ and the constant of the spring is $k_s = 12 \text{ N/cm}$.



Assuming that we apply a longitudinal force $F = 12 \text{ N}$ on point B, in the direction of increasing x , and using a mesh of two linear elements (each one of length 10 cm) to discretize the piece, compute:

$\psi_1^2(x) =$	$2 - \frac{x}{10}$
$[K^1]$ and $[K^2]:$	$[K^1] = \begin{pmatrix} 12 & -12 \\ -12 & 12 \end{pmatrix}, \quad [K^2] = \begin{pmatrix} 30 & -30 \\ -30 & 30 \end{pmatrix}$
Assembled system:	$\begin{pmatrix} 12 & -12 & 0 \\ -12 & 42 & -30 \\ 0 & -30 & 30 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 \\ Q_2 \\ Q_3 \end{pmatrix}$
Boundary conditions:	$U_1 = 0, \quad Q_2 = 0, \quad Q_3 = F - k_s U_3 = 12 - 12U_3$
Displacement of nodes 2 and 3:	$U_2 = 5/12 \text{ cm}, \quad U_3 = 7/12 \text{ cm}$

◁ Solució.



$$A = 3 \text{ cm}^2$$

$$E(x) = 6x + 10 \text{ (N/cm}^2\text{)}$$

$$k_s = 12 \text{ N/cm}$$

$$F = 12$$

$$h_k := x_{k+1} - x_k, \quad k=1, 2$$

Funcions de forma:

$$\psi_1^k(x) = \frac{x - x_2^k}{x_1^k - x_2^k} = \frac{x - x_{k+1}}{x_k - x_{k+1}} = -\frac{1}{h_k}(x - x_{k+1})$$

$$\psi_2^k(x) = \frac{x - x_1^k}{x_2^k - x_1^k} = \frac{x - x_k}{x_{k+1} - x_k} = \frac{1}{h_k}(x - x_k)$$

Alleshores: $\frac{d\psi_1^k}{dx}(x) = -\frac{1}{h_k}$

$$\frac{d\psi_2^k}{dx} = \frac{1}{h_k}$$

$$\frac{d\psi_i^k}{dx} = (-1)^i \frac{1}{h_k}, \quad i=1, 2.$$

(i) Llavors, per a $k=2$: $\psi_1^2(x) = \frac{x - x_3}{x_2 - x_3} = -\frac{1}{10}(x - 20) = 2 - \frac{x}{10}$

(ii) Per a calcular $[K^1]$ i $[K^2]$ podriem fer servir els resultats del problema 2 (com vam fer a la resolució del problema 10, per exemple). Aquí però farem aquests càlculs explícitament:

$$k_{ij}^{M,1} = \int_{x_1^k}^{x_N^k} a_1(x) \frac{d\psi_i^k}{dx} \cdot \frac{d\psi_j^k}{dx} dx \stackrel{N=2}{=} \int_{x_k^k}^{x_{k+1}^k} (18x + 30) \underbrace{\frac{d\psi_i^k}{dx}}_{(-1)^i \frac{1}{h_k}} \cdot \underbrace{\frac{d\psi_j^k}{dx}}_{(-1)^j \frac{1}{h_k}} dx$$

$x_1^k = x_k$
 $x_2^k = x_{k+1}$
 $a_1(x) = E(x) \cdot A$

$$= \frac{(-1)^{i+j}}{h_k^2} \int_{x_k}^{x_{k+1}} (18x + 30) dx = \frac{(-1)^{i+j}}{h_k^2} \left(9x^2 + 30x \right) \Big|_{x=x_k}^{x=x_{k+1}}$$

$$= \frac{(-1)^{i+j}}{h_k^2} \left[9(x_{k+1}^2 - x_k^2) + 30(x_{k+1} - x_k) \right] = \frac{(-1)^{i+j}}{h_k^2} \left[9(x_{k+1} - x_k)(x_{k+1} + x_k) + 30(x_{k+1} - x_k) \right]$$

$$= \frac{(-1)^{i+j}}{h_k} \left[9(x_{k+1} + x_k) + 30 \right]$$

(*) i la fórmula per a $k^{1,1}$ quan $a_1(x) \equiv \text{const}$, que tenim als pdf's de teoria.

* per a $k=1$:

$$K_{ij}^{1,1} = \frac{(-1)^{i+j}}{10} [9(10+0)+30] = (-1)^{i+j} 12, (i,j=1,2); \text{ d'on: } K^{1,1} = \begin{pmatrix} 12 & -12 \\ -12 & 12 \end{pmatrix}.$$

$h_1 = x_2 - x_1 = 10 \ (x_2=10, x_1=0).$

* per a $k=2$:

$$K_{ij}^{2,1} = \frac{(-1)^{i+j}}{10} [9(20+10)+30] = (-1)^{i+j} 30, (i,j=1,2); \text{ d'on: } K^{2,1} = \begin{pmatrix} 30 & -30 \\ -30 & 30 \end{pmatrix}.$$

$h_2 = x_3 - x_2 = 10 \ (x_3=20, x_2=10).$

D'altra banda: $K^{1,0} = 0, K^{2,0} = 0$. Notem que l'equació de l'elasticitat és $-\frac{d}{dx}(E(x)A(x)\frac{du}{dx}) = f(x)$ i l'equació 'model' és $-\frac{d}{dx}(a_1(x)\frac{du}{dx}) + a_2(x)u = f(x)$. Comparant: $q_1(x) = E(x)A(x), q_2(x) \equiv 0$. Per tant, $K_{ij}^{k,0} = \int_{x_i^k}^{x_{i+1}^k} a_2(x) \psi_i^k(x) \psi_j^k(x) dx = 0 \ \forall i,j, \forall k$. En aquest cas, a més, $f(x) \equiv 0$. Aleshores, també: $F_i^k = \int_{x_i^k}^{x_{i+1}^k} f(x) \psi_i^k(x) dx = 0 \ \forall i, \forall k$.

D'aquesta manera: $K^1 = K^{1,1} + K^{1,0} = \begin{pmatrix} 12 & -12 \\ -12 & 12 \end{pmatrix}, K^2 = K^{2,1} + K^{2,0} = \begin{pmatrix} 30 & -30 \\ -30 & 30 \end{pmatrix}.$

(iii) La matriu de connectivitat és, $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$, amb la qual cosa, acoplant les matrius de rigidesa locals K^1 i K^2 s'obté, per a la matriu de rigidesa global, K :

$$K = \begin{pmatrix} 12 & -12 & 0 \\ -12 & 42 & -30 \\ 0 & -30 & 30 \end{pmatrix}, \text{ i per al sistema acoplat: } \begin{pmatrix} 12 & -12 \\ -12 & 42 & -30 \\ 0 & -30 & 30 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 = Q_1^1 \\ Q_2 = Q_1^2 + Q_2^1 \\ Q_3 = Q_2^2 \end{pmatrix}$$

(iv) Boundary conditions (B.C.)

- Essential (sobre les variables primàries, les U 's): $U_1 = 0$
- Natural (" " " secundàries, les Q 's): $Q_2 = Q_1^2 + Q_2^1 = 0, Q_3 = Q_2^2 = F - K_s U_3$

Remarca. Notem que —a diferència del problema 10— aquí la molla està 'initially at rest' (inicialment relaxada). Per tant, la força de reacció de la molla estarà dirigida cap a l'esquerra si $U_3 > 0$, o cap a la dreta si $U_3 < 0$. Aleshores, la força de recuperació de la molla actuant sobre el node (global) ③ s'escriurà com: $F_R = -K U_3$. Així, la força puntual total que actua sobre el node global ③ serà $Q_3 = F - K_s U_3$.

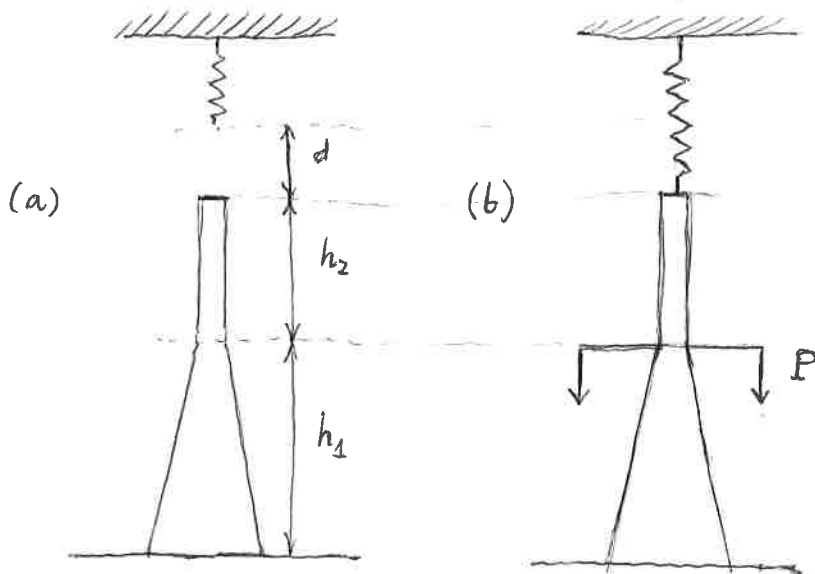
(v) Sistema reduït: $\begin{pmatrix} 42 & -30 \\ -30 & 30 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 12 - 12 U_3 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 42 U_2 - 30 U_3 = 0 \\ -30 U_2 + 30 U_3 = 12 - 12 U_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 7 U_2 - 5 U_3 = 0 \\ -5 U_2 + 7 U_3 = 2 \end{cases}$

Solució: $U_3 = \frac{7}{5} U_2, -5 U_2 + \frac{49}{5} U_2 = \frac{24}{5} U_2 = 2 \Leftrightarrow \boxed{U_2 = \frac{5}{12}}, \boxed{U_3 = \frac{7}{5} \cdot \frac{5}{12} = \frac{7}{12}}. \triangleright$

COL·LECCIÓ DE PROBLEMES, PROBLEMA 10.

Prob. 10 (1/2)

10. Considerem la peça que es mostra a la figura (a) de l'esquerra, feta d'un material amb mòdul d'elasticitat $E=20 \text{ N/mm}^2$. Està encastada al terra i formada per dues parts: la inferior, de 20 mm de longitud amb secció que varia linealment de 4 mm^2 a 2 mm^2 ; i la superior, de 10 mm de longitud i secció constant 2 mm^2 . Damunt seu, i a distància d (mm), hi ha una molla de constant $K=1 \text{ N/mm}$ fixada pel seu extrem superior.



La peça es deforma mitjançant les forces que s'hi apliquen quan enganxem la molla a la part superior i carreguem amb $2P \text{ N}$ el punt on coincideixen les diferents parts (figura (b) de la dreta). Si suposem que discretitzem la peça amb dos elements finits lineals 1-dimensionals: Ω^1 per a la part inferior i Ω^2 per a la part de secció constant superior, i numerem els nodes de manera consecutiva des de la base inferior (on es pren l'origen $x=0$), es demana,

- Les matrius de rigidesa elementals associades a cada element.
- El sistema acoplat $[K]U = F + Q$.
- La relació que hi ha d'haver entre P i d a fi que el desplaçament del node 2 sigui el doble que el del node 3.

(Nota: La força produïda per una molla és $-Ke$ on e és l'elongació a què està sotmesa.)

◁ Solució: $E=20 \text{ N/mm}^2$

$$\Omega^1: h_1 = 20 \text{ mm}$$

$$A_1(x) = 4 - \frac{x}{10} \text{ (mm}^2\text{)}$$

$$E_1 \equiv E \text{ (const)} = 20 \text{ N/mm}^2$$

$$\Omega^2: h_2 = 10 \text{ mm}$$

$$A_2 = 2 \text{ mm}^2$$

$$E_2 \equiv E \text{ (const)} = 20 \text{ N/mm}^2$$

(Veure figura 1)

Equació de l'elasticitat:

$$-\frac{d}{dx} \left(E(x) A(x) \frac{du}{dx} \right) = f(x)$$

Equació model:

$$-\frac{d}{dx} \left(a_1(x) \frac{du}{dx} \right) + a_0(x) u = f(x)$$

$$a_1(x) = E(x) \cdot A(x) = E \cdot A(x)$$

$$a_0(x) \equiv 0$$

A més, en aquest cas $f(x) \equiv 0$ (no tenim en compte el pes del pilar).

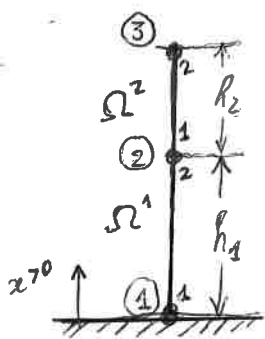


Figura 1

(a) Per a la matriu de rigidesa de Ω^1 , $K^1 = K^{1,1}$ (òbviament $K^{1,0} = 0$): podem fer servir el resultat del problema 1 i la fórmula per les matrius de rigidesa quan els coeficients són constants tal com les tenim als apunts de teoria. Així, per a $a_1(x) = \alpha x + \beta$ tindrem:

$$K^1 = \frac{\alpha}{h_1} \cdot \left(\frac{x_1 + x_2}{2} \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} + \frac{\beta}{h_1} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix},$$

On: $x_1 = 0$, $x_2 = 20$, $h_1 = x_2 - x_1 = 20 - 0 = 20$:

$$Q_1^1(x) = E_1 A_1(x) = 20 \left(4 - \frac{x}{10} \right) = 80 - 2x. \text{ Per tant } \alpha = -2, \beta = 80$$

D'on:

$$K^1 = -\frac{2}{20} \left(\frac{0+20}{2} \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} + \frac{80}{20} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -3 \\ -3 & 3 \end{pmatrix}$$

Per $K^2 = K^{2,1}$ ($K^{2,2} = 0$) utilitzem la fórmula per a les matrius de rigidesa quan els coeficients són constants: $Q_1^2(x) = E_2 A_2 = 20 \cdot 2 = 40$, $h_2 = x_3 - x_2 = 30 - 20 = 10$

$$K^2 = \frac{E_2 A_2}{h_2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{40}{10} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & -4 \\ -4 & 4 \end{pmatrix}$$

(b) La matriu de connectivitat és $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$. Aleshores el sistema acoplat resulta:

$$\begin{pmatrix} 3 & -3 \\ -3 & 7 & -4 \\ & -4 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 = Q_1^1 \\ Q_2 = Q_1^2 + Q_2^1 \\ Q_3 = Q_2^2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} F_1 = F_1^1 \\ F_2 = F_2^1 + F_2^2 \\ F_3 = F_2^2 \end{pmatrix}$$

En aquest cas (com ja hem dit, no tenim en compte el pes de l'estructura), llavors $f(x) \equiv 0$,

$$i \quad F_i^K = \int_{x_1^K}^{x_N^K} f(x) \psi_i^K(x) dx = 0 \quad \forall K, \forall i.$$

(c) Boundary conditions

- Essential B.C. $U_1 = 0$ (el pilar està encastat al terra).

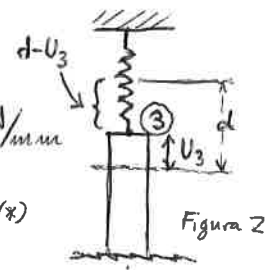
- Natural B.C. $Q_2 = Q_1^2 + Q_2^1 = -2P$, $Q_3 = Q_2^2 = K(d - U_3) = d - U_3^{(*)}$

Sistema reduït: $\begin{pmatrix} 7 & -4 \\ -4 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2P \\ d - U_3 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 7U_2 - 4U_3 = -2P \\ -4U_2 + 4U_3 = d - U_3 \Leftrightarrow -4U_2 + 5U_3 = d \end{cases} \quad (*)$

Si volem que el desplaçament del node 2 sigui el doble que el del node 3, imposarem $U_2 = 2U_3$ a (*)

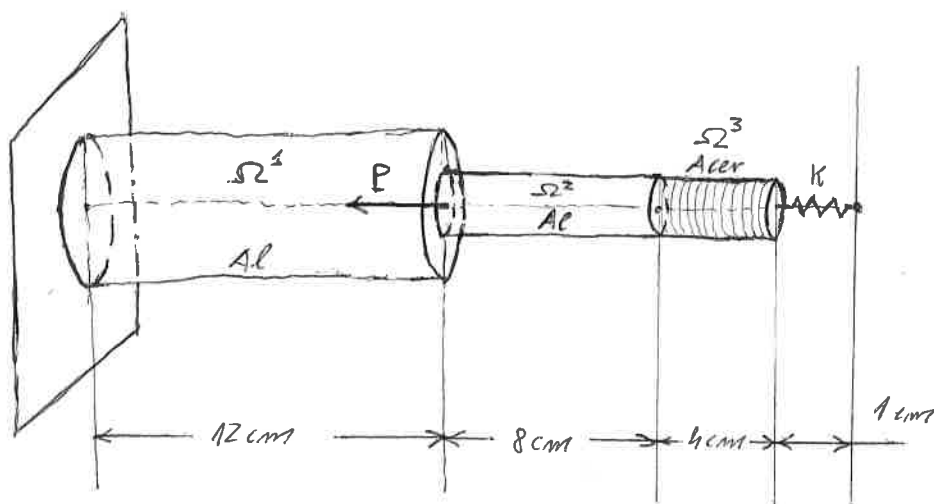
$$\begin{cases} 10U_3 = -2P \Leftrightarrow 5U_3 = -P \\ -8U_3 + 5U_3 = d \Leftrightarrow 3U_3 = -d \end{cases} \Rightarrow \frac{P}{d} = \frac{5}{3};$$

i la relació buscada resulta: $\boxed{P = \frac{5}{3}d}$. Δ



(*) Veure figura 2, on es suposa $U_3 > 0$.

11. Consideren l'estructura consistent en dos cilindres i una molla.



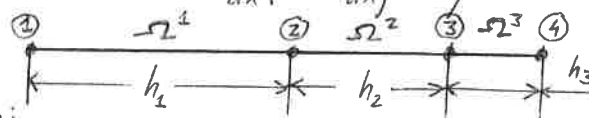
El cilindre de l'esquerra té longitud 12 cm i diàmetre 4 cm. El cilindre de la dreta té longitud 8 cm i diàmetre 2 cm. Els mòduls de Young són $E_a = 10^6 \text{ N/cm}^2$ per a l'alumini i $E_s = 3 \times 10^6 \text{ N/cm}^2$ per a l'acer. A més, sabem que la constant de recuperació de la molla és $K = 10^9 \text{ N/cm}$. Suposem que l'extrem esquerre està fixat i que la condició de contorn que correspon a l'extrem de la molla és $EA \frac{du}{dx} + Ku = 0$. Suposem que en l'extrem dret del cilindre de l'esquerra hi ha una força de 15 N, tal com es mostra a la figura:

- Troben les matrius de rigidesa elementals.
- Troben la matriu de rigidesa global i escriviu el sistema global.
- Indiquen les condicions de contorn.
- Troben els desplaçaments U_1, U_2, U_3, U_4 .

(Indicació: l'equació que modela el desplaçament lineal és $-\frac{d}{dx} \left(EA \frac{du}{dx} \right) = 0$).

△ Solució.

Ω_1 :	Ω_2 :	Ω_3 :
$E_1 = E_a = 10^6 \text{ N/cm}^2$	$E_2 = E_a = 10^6 \text{ N/cm}^2$	$E_3 = E_s = 3 \times 10^6 \text{ N/cm}^2$
$A_1 = 4\pi \text{ cm}^2$	$A_2 = \pi \text{ cm}^2$	$A_3 = \pi \text{ cm}^2$
$h_1 = 12 \text{ cm}$	$h_2 = 8 \text{ cm}$	$h_3 = 4 \text{ cm}$



$$(a) \quad K^{1,1} = \frac{E_1 A_1}{h_1} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{\pi}{3} 10^6 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad K^{2,1} = \frac{E_2 A_2}{h_2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{\pi}{8} 10^6 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$K^{3,1} = \frac{E_3 A_3}{h_3} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{3\pi}{4} 10^6 \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Òbviament $K^{1,0} = K^{2,0} = K^{3,0} = 0$.

$$\text{Llavors: } K^1 = \frac{\pi}{24} 10^6 \begin{pmatrix} 8 & -8 \\ -8 & 8 \end{pmatrix}, \quad K^2 = \frac{\pi}{24} 10^6 \begin{pmatrix} 3 & -3 \\ -3 & 3 \end{pmatrix}, \quad K^3 = \frac{\pi}{24} 10^6 \begin{pmatrix} 18 & -18 \\ -18 & 18 \end{pmatrix}$$

(*) Notem que m.c.m.(4,8,3) = 24.

(b) Sistema global:

$$\frac{\pi}{24} 10^6 \begin{pmatrix} 8 & -8 & & \\ -8 & 11 & -3 & \\ & -3 & 21 & -18 \\ & & -18 & 18 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 = Q_1^1 \\ Q_2 = Q_1^2 + Q_2^1 \\ Q_3 = Q_2^2 + Q_1^3 \\ Q_4 = Q_2^3 \end{pmatrix} \quad (ll)$$

Remarca: la matrin de connectivitat és $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ i notem que $F_i^k = 0 \forall k, \forall i$; ja que a l'equació $f(x) \equiv 0$.

(c) Boundary Conditions (B.C.)

- Essential: $U_1 = 0$.

- Natural: $Q_2 = Q_2^1 + Q_4^2 = -P$, $Q_3 = Q_2^2 + Q_1^3 = 0$, $E_3 A_3 \frac{du}{dx}(x_2^3) + k u(x_2^3) = 0$, d'on:
 $Q_3 = Q_2^3 = -k U_4 = -10^9 U_4$

El sistema (ll) s'escriu doncs com:

$$\frac{\pi}{24} 10^6 \begin{pmatrix} 8 & -8 & & \\ -8 & 11 & -3 & \\ & -3 & 21 & -18 \\ & & -18 & 18 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 \\ -P \\ 0 \\ -10^9 U_4 \end{pmatrix}, \text{ que podem escriure com } \hat{K} \cdot U = \begin{pmatrix} Q_1 \\ -P \\ 0 \\ -10^9 U_4 \end{pmatrix},$$

essent:

$$\hat{K} = \frac{\pi \cdot 10^6}{24} \begin{pmatrix} 8 & -8 & & \\ -8 & 11 & -3 & \\ & -3 & 21 & -18 \\ & & -18 & 18 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0_{3 \times 3} & 0_{3 \times 1} \\ 0_{1 \times 3} & 10^9 \end{pmatrix}$$

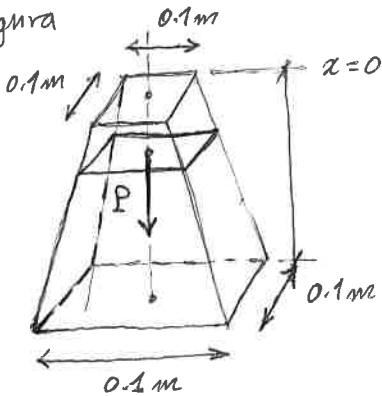
(d) Sistema reduït:

$$\hat{K}_r \begin{pmatrix} U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -P \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \hat{K}_r = \frac{\pi 10^6}{24} \begin{pmatrix} 11 & -3 & \\ -3 & 21 & -18 \\ & -18 & 18 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0_{2 \times 2} & 0_{2 \times 1} \\ 0_{1 \times 2} & 10^9 \end{pmatrix} \quad (lll)$$

Soluciant el sistema reduït s'obté:

$U_1 = 0$. (de les condicions de contorn essencials) $U_2 = -1.08406 \times 10^{-5} \text{ cm.}$ $U_3 = -1.55179 \times 10^{-6} \text{ cm.}$ $U_4 = -3.64772 \times 10^{-9} \text{ cm.}$
--

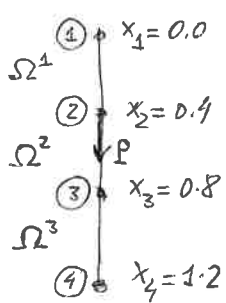
12. Consideren una columna de pi de base rectangular i parets anterior i posterior paral·leles. Prenen l'origen de coordenades $x=0$ en la "tapa" superior de la columna, és a dir, $x=1.2\text{ m}$ correspon a la base, que està fixada a terra. Suposeu que a $x=0.4\text{ m}$ hi ha una placa de ferro que exerceix una força, deguda al seu pes, que és $P=9.65\text{ N}$ (es menysprea el seu gruix). Vegeu la figura



El mòdul de Young del pi és $E=9 \cdot 10^9 \text{ N/m}^2$. L'àrea de la secció transversal corresponent al punt x és $A(x)=(1+x/2)A_0 \text{ (m}^2\text{)}$, on A_0 és l'àrea a $x=0$. La força $f(x)$ deguda al pes de la part de la columna corresponent al punt x és $f(x)=53.9(1+x/2) \text{ N/m}$. Recorden que l'equació 1-dimensional que modela aquest fenomen és: $-\frac{d}{dx}(E \cdot A(x) \frac{du}{dx}) = f(x)$, essent $u=u(x)$ el desplaçament del punt x .

- Si es vol resoldre el problema usant elements finits lineals iguals, quin és el nombre mínim d'elements necessaris? Per què?
- Doneu les matrius de rigidesa elementals (o locals) per a la malla que heu decidit a l'apartat (a).
- Suposeu que el vector de càrregues globals és $F=(11.50, 25.87, F_3, 16.53)$. Calculeu F_3 .
- Indiquen les condicions de contorn i/o càrregues que cal imposar i troben el sistema global i el reduït després d'aplicar els termes de contorn.
- Calculeu una aproximació del desplaçament del punt $x=0.6\text{ m}$.

Solució.



(a) 3 elements de longitud $h=0.4\text{ m}$ perquè així la càrrega puntual P està aplicada al 2on node (global) del mallat i $3 \times h = 1.2\text{ m} = L$.

(b) Fent servir els resultats del problema 1 i les fórmules per a la matriu de rigidesa quan els coeficients són reals:

$$K^K = \frac{EA_0}{h} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} + \frac{EA_0/2}{h} \left(\frac{x_K + x_{K+1}}{2} \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{EA_0}{h} \left[1 + \frac{1}{4}(x_K + x_{K+1}) \right] \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Figura 1

$$K=1, \Omega^1: K^1 = \frac{EA_0}{h} \left(1 + \frac{1}{4}(0+0.4) \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{EA_0}{h} \begin{pmatrix} 1.1 & -1.1 \\ -1.1 & 1.1 \end{pmatrix},$$

$$K=2, \Omega^2: K^2 = \frac{EA_0}{h} \left(1 + \frac{1}{4}(0.4+0.8) \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{EA_0}{h} \begin{pmatrix} 1.3 & -1.3 \\ -1.3 & 1.3 \end{pmatrix},$$

$$K=3, \Omega^3: K^3 = \frac{EA_0}{h} \left(1 + \frac{1}{4}(0.8+1.2) \right) \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} = \frac{EA_0}{h} \begin{pmatrix} 1.5 & -1.5 \\ -1.5 & 1.5 \end{pmatrix}$$

$$(c) F_1 = F_4^1 = 11.50, F_2 = F_2^1 + F_4^2 = 25.87, F_3 = F_2^2 + F_4^3, F_4 = F_2^3 = 16.53$$

Sabem que:

$$\psi_1^K(x) + \psi_2^K(x) = \frac{x - x_{K+1}}{x_K - x_{K+1}} + \frac{x - x_K}{x_{K+1} - x_K} = \frac{1}{h_K} (-x + x_{K+1} + x - x_K) = \frac{x_{K+1} - x_K}{h_K} = 1, \quad h_K = x_{K+1} - x_K, \quad K=1,2,3.$$

Per tant:

$$F_1^k + F_2^k = \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) \psi_1^k(x) dx + \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) \psi_2^k(x) dx = \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) \cdot (\psi_1^k(x) + \psi_2^k(x)) dx = \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx, \quad k=1,2,3$$

i aleshores:

$$\begin{aligned} F_1 + F_2 + F_3 + F_4 &= F_1^1 + F_2^1 + F_1^2 + F_2^2 + F_1^3 + F_2^3 \\ &= \int_{x_1}^{x_2} f(x) dx + \int_{x_2}^{x_3} f(x) dx + \int_{x_3}^{x_4} f(x) dx = \int_{x_1=0}^{x_4=1.2} f(x) dx = 53.9 \int_0^{1.2} \left(1 + \frac{x}{2}\right) dx \\ &= 53.9 \left(x + \frac{x^2}{4}\right) \Big|_{x=0}^{x=1.2} = 53.9 \left(1.2 + \frac{1.2^2}{4}\right) = 53.9 (1.2 + 0.36) = 53.9 \times 1.56, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{d'on: } F_3 &= 53.9 \int_0^{1.2} \left(1 + \frac{x}{2}\right) dx - F_1 - F_2 - F_3 = 53.9 \times 1.56 - 11.50 - 25.87 - 16.53 \\ &= 53.9 \times 1.56 - 53.9 = 53.9 (1.56 - 1) = 53.9 \times 0.56 = \boxed{30.184 \text{ N}} \end{aligned}$$

$$\begin{array}{r} 11.50 \\ 25.87 \\ 16.53 \\ 53.90 \\ \hline 107.80 \\ 53.90 \\ \hline 161.70 \end{array}$$

(d) B.C

- Essencials: $U_4 = 0$ (la columna està fixada a terra)

- Naturals: $Q_1 = Q_4^1 = 0$, $Q_2 = Q_2^1 + Q_1^2 = P = 4.65 \text{ N}$, $Q_3 = Q_2^2 + Q_1^3 = 0$

Sistema global: notem que la matriu de connectivitat és $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$; per tant:

$$\frac{EA_0}{h} \begin{pmatrix} 1.1 & -1.1 & & \\ -1.1 & 2.4 & -1.3 & \\ & -1.3 & 2.8 & -1.5 \\ & & -1.5 & 1.5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1 = Q_1^1 = 0 \\ Q_2 = Q_2^1 + Q_1^2 = P \\ Q_3 = Q_2^2 + Q_1^3 = 0 \\ Q_4 = Q_3^3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} F_1 = F_1^1 = 11.50 \\ F_2 = F_2^1 + F_1^2 = 25.87 \\ F_3 = F_2^2 + F_1^3 = 30.184 \\ F_4 = F_2^3 = 16.53 \end{pmatrix}$$

$$\frac{EA_0}{h} = \frac{9 \times 10^9 \times 10^{-2}}{0.4} = \frac{9 \times 10^8}{4} = \boxed{2.25 \times 10^8}$$

$$\text{Sistema reduït: } 2.25 \times 10^8 \times \begin{pmatrix} 1.1 & -1.1 & \\ -1.1 & 2.4 & -1.3 \\ & -1.3 & 2.8 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4.65 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 11.50 \\ 25.87 \\ 30.184 \end{pmatrix}$$

$$\text{Solució: } U_1 = 4.04061 \times 10^{-7} \text{ m,}$$

$$U_2 = 3.57596 \times 10^{-7} \text{ m,}$$

$$U_3 = 2.13938 \times 10^{-7} \text{ m,}$$

$$U_4 = 0 \text{ m (de les condicions de contorn essencials)}$$

Finalment, calculem l'aproximació del desplaçament del punt $x=0.6 \text{ m}$. ($x=0.6 \in \Omega^2$):

$$\begin{aligned} u(0.6) &\approx \tilde{u} = U_1^2 \psi_1^2(0.6) + U_2^2 \psi_2^2(0.6) = U_2 \psi_1^2(0.6) + U_3 \psi_2^2(0.6) \\ &= U_2 \frac{0.6-0.8}{0.4-0.8} + U_3 \frac{0.6-0.4}{0.8-0.4} = \frac{1}{2} (U_2 + U_3) = \frac{5.71534}{2} \times 10^{-7} = \boxed{2.85767 \times 10^{-7} \text{ m}} \end{aligned}$$