ESIMERKKI: Nelisivuinen lineaarinen levyelementti

Solmukoordinaatit:
$$x_1 := 20 \cdot mm$$
 $x_2 := 80 \cdot mm$ $x_3 := 40 \cdot mm$ $x_4 := 10 \cdot mm$

$$y_1 := 10 \cdot mm \hspace{5mm} y_2 := 30 \cdot mm \hspace{5mm} y_3 := 70 \cdot mm \hspace{5mm} y_4 := 50 \cdot mm$$

Vakiot:
$$a := -x_1 + x_2 + x_3 - x_4$$
 $b := x_1 - x_2 + x_3 - x_4$ $c := -x_1 - x_2 + x_3 + x_4$ $d := -y_1 + y_2 + y_3 - y_4$ $e := y_1 - y_2 + y_3 - y_4$ $f := -y_1 - y_2 + y_3 + y_4$ $a = 90 \, \text{mm}$ $b = -30 \, \text{mm}$ $c = -50 \, \text{mm}$ $d = 40 \, \text{mm}$ $e = 7 \times 10^{-17} \, \text{f} = 80 \, \text{mm}$

$$\mbox{Jacobin matriisin determinantti:} \qquad \mbox{det}(\xi\,,\eta) := \frac{\left[(a\cdot f - c\cdot d) + (a\cdot e - b\cdot d)\cdot \xi + (b\cdot f - c\cdot e)\cdot \eta \right]}{16}$$

Jacobin matriisin käänteismatriisi:

$$J_11(\xi,\eta) := \frac{(f+e\cdot\xi)}{4\cdot det(\xi,\eta)} \qquad J_12(\xi,\eta) := \frac{(-d-e\cdot\eta)}{4\cdot det(\xi,\eta)} \qquad J_21(\xi,\eta) := \frac{(-c-b\cdot\xi)}{4\cdot det(\xi,\eta)} \qquad J_22(\xi,\eta) := \frac{(a+b\cdot\eta)}{4\cdot det(\xi,\eta)} = \frac{(a+b\cdot\eta)}{4\cdot$$

Interpolointifunktiot ja niiden derivaatat:

$$\begin{split} N_1(\xi,\eta) &\coloneqq \frac{(1-\xi)\cdot(1-\eta)}{4} \qquad N_2(\xi,\eta) \coloneqq \frac{(1+\xi)\cdot(1-\eta)}{4} \qquad N_3(\xi,\eta) \coloneqq \frac{(1+\xi)\cdot(1+\eta)}{4} \qquad N_4(\xi,\eta) \coloneqq \frac{(1-\xi)\cdot(1+\eta)}{4} \\ N_{1\xi}(\xi,\eta) &\coloneqq \frac{d}{d\xi}N_1(\xi,\eta) \qquad N_{2\xi}(\xi,\eta) \coloneqq \frac{d}{d\xi}N_2(\xi,\eta) \qquad N_{3\xi}(\xi,\eta) \coloneqq \frac{d}{d\xi}N_3(\xi,\eta) \qquad N_{4\xi}(\xi,\eta) \coloneqq \frac{d}{d\xi}N_4(\xi,\eta) \\ N_{1\eta}(\xi,\eta) &\coloneqq \frac{d}{d\eta}N_1(\xi,\eta) \qquad N_{2\eta}(\xi,\eta) \coloneqq \frac{d}{d\eta}N_2(\xi,\eta) \qquad N_{3\eta}(\xi,\eta) \coloneqq \frac{d}{d\eta}N_3(\xi,\eta) \qquad N_{4\eta}(\xi,\eta) \coloneqq \frac{d}{d\eta}N_4(\xi,\eta) \end{split}$$

Kinemaattinen matriisi:

$$B1(\xi,\eta) := \begin{pmatrix} J_11(\xi,\eta) & J_12(\xi,\eta) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & J_21(\xi,\eta) & J_22(\xi,\eta) \\ J_21(\xi,\eta) & J_22(\xi,\eta) & J_11(\xi,\eta) & J_12(\xi,\eta) \end{pmatrix}$$

$$B2(\xi,\eta) := \begin{pmatrix} N_{1\xi}(\xi,\eta) & 0 & N_{2\xi}(\xi,\eta) & 0 & N_{3\xi}(\xi,\eta) & 0 & N_{4\xi}(\xi,\eta) & 0 \\ N_{1\eta}(\xi,\eta) & 0 & N_{2\eta}(\xi,\eta) & 0 & N_{3\eta}(\xi,\eta) & 0 & N_{4\eta}(\xi,\eta) & 0 \\ 0 & N_{1\xi}(\xi,\eta) & 0 & N_{2\xi}(\xi,\eta) & 0 & N_{3\xi}(\xi,\eta) & 0 & N_{4\xi}(\xi,\eta) \\ 0 & N_{1\eta}(\xi,\eta) & 0 & N_{2\eta}(\xi,\eta) & 0 & N_{3\eta}(\xi,\eta) & 0 & N_{4\eta}(\xi,\eta) \end{pmatrix}$$

$$\mathsf{B}(\xi,\eta) := \mathsf{B1}(\xi,\eta) \cdot \mathsf{B2}(\xi,\eta)$$

Konstitutiivinen matriisi:

$$\mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \coloneqq \frac{\mathsf{E}}{1 - \nu^2} \cdot \begin{bmatrix} 1 & \nu & 0 \\ \nu & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{(1 - \nu)}{2} \end{bmatrix}$$

$$\mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} = \begin{pmatrix} 230769.230769 & 69230.769231 & 0 \\ 69230.769231 & 230769.230769 & 0 \\ 0 & 0 & 80769.230769 \end{pmatrix} \mathsf{MPa}$$

Jäykkyysmatriisi: Neljän pisteen Gaussin integrointi.

$$c := \frac{1}{\sqrt{3}}$$

$$k1 := 1 \cdot 1 \cdot B(c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(c,c) \cdot \det(c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot B(-c,c) \cdot \det(-c,c) \\ \qquad \qquad k2 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c,c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \cdot \mathsf{E}_{\mathsf{TJ$$

$$k3 := 1 \cdot 1 \cdot B(-c, -c)^T \cdot E_{TJT} \cdot B(-c, -c) \cdot \det(-c, -c)$$

$$k4 := 1 \cdot 1 \cdot B(c, -c)^T \cdot E_{TJT} \cdot B(c, -c) \cdot \det(c, -c)$$

$$k := t \cdot (k1 + k2 + k3 + k4)$$

$$\mathsf{k} = \begin{pmatrix} 722343.01 & 231208.25 & -312370.87 & -340691.93 & -281146.4 & -224429.28 & -128825.73 & 333912.96 \\ 231208.25 & 1479741.17 & -282999.62 & 94950.41 & -224429.28 & -984028.79 & 276220.65 & -590662.79 \\ -312370.87 & -282999.62 & 1032121.15 & -194207.96 & 3533.25 & 278254.34 & -723283.53 & 198953.24 \\ -340691.93 & 94950.41 & -194207.96 & 521996.25 & 335946.65 & -441949.08 & 198953.24 & -174997.58 \\ -281146.4 & -224429.28 & 3533.25 & 335946.65 & 854701.99 & 233241.94 & -577088.84 & -344759.31 \\ -224429.28 & -984028.79 & 278254.34 & -441949.08 & 233241.94 & 1628454.88 & -287067 & -202477.02 \\ -128825.73 & 276220.65 & -723283.53 & 198953.24 & -577088.84 & -287067 & 1429198.1 & -188106.89 \\ 333912.96 & -590662.79 & 198953.24 & -174997.58 & -344759.31 & -202477.02 & -188106.89 & 968137.39 \end{pmatrix}$$

Geometrian kuvaus: $x(\xi, \eta) := N_1(\xi, \eta) \cdot x_1 + N_2(\xi, \eta) \cdot x_2 + N_3(\xi, \eta) \cdot x_3 + N_4(\xi, \eta) \cdot x_4$

$$y(\xi, \eta) := N_1(\xi, \eta) \cdot y_1 + N_2(\xi, \eta) \cdot y_2 + N_3(\xi, \eta) \cdot y_3 + N_4(\xi, \eta) \cdot y_4$$

Interpolointimatriisi:

Emoelementin Gaussin pisteen (c,-c) kuvapisteen B koordinaatit:

$$x_B := x(c, -c)$$
 $y_B := y(c, -c)$ $x_B = 60.207259 \,\text{mm}$ $y_B = 34.226497 \,\text{mm}$

Oletetaan, että elementtiverkon perusyhtälöstä on saatu tämän elementin solmusiirtymävektoriksi:

$$u := \begin{pmatrix} 0.03 \\ 0.02 \\ -0.02 \\ -0.04 \\ 0.03 \\ -0.04 \\ 0.07 \\ 0.05 \end{pmatrix} \cdot mm$$

$$u_{R} := N(c, -c) \cdot \iota$$

$$u_B := N(c, -c) \cdot u$$
 $u_B = \begin{pmatrix} 0.000686 \\ -0.025981 \end{pmatrix} mm$

$$\mu := 10^{-6}$$

Muodonmuutoskomponentit pisteessä B:

$$\varepsilon_\mathsf{B} \coloneqq \mathsf{B}(\mathsf{c}\,,-\mathsf{c})\!\cdot\!\mathsf{u}$$

$$\epsilon_B = \begin{pmatrix} -1019.006082 \\ -671.304473 \\ -646.417888 \end{pmatrix} \mu$$

Jännityskomponentit pisteessä B:

$$\sigma_B \coloneqq \, \mathsf{E}_{\mathsf{TJT}} \!\cdot\! \mathsf{B}(c\,, -\!c) \!\cdot\! \mathsf{u}$$

$$\sigma_{B} = \begin{pmatrix} -281.630175 \\ -225.462992 \\ -52.210676 \end{pmatrix} \text{MPa}$$

<u>Tilav uusv oima kuormitus:</u> Rotaatio z-akselin ympäri.

$$\rho \coloneqq 7850 \cdot \frac{kg}{m^3}$$

$$\omega := 200 \cdot \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$\rho \coloneqq 7850 \cdot \frac{kg}{m^3} \qquad \qquad \omega \coloneqq 200 \cdot \frac{rad}{s} \qquad \quad \oiint(\xi, \eta) \coloneqq \begin{pmatrix} \rho \cdot \omega^2 \cdot \chi(\xi, \eta) \\ \rho \cdot \omega^2 \cdot y(\xi, \eta) \end{pmatrix}$$

Neljän pisteen Gaussin integrointi:

$$r1 := 1 \cdot 1 \cdot N(c, c)^{T} \cdot f(c, c) \cdot det(c, c)$$

$$r2 := 1 \cdot 1 \cdot N(-c, c)^{\mathsf{T}} \cdot f(-c, c) \cdot det(-c, c)$$

$$r3 := 1 \cdot 1 \cdot N(-c, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{f}(-c, -c) \cdot \mathsf{det}(-c, -c) \qquad \qquad r4 := 1 \cdot 1 \cdot N(c, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{f}(c, -c) \cdot \mathsf{det}(c, -c)$$

$$\mathsf{r4} := 1 \cdot 1 \cdot \mathsf{N}(\mathsf{c}, -\mathsf{c})^{\mathsf{T}} \cdot \mathsf{f}(\mathsf{c}, -\mathsf{c}) \cdot \mathsf{det}(\mathsf{c}, -\mathsf{c})$$

$$r \coloneqq t \cdot (r1 + r2 + r3 + r4)$$

$$r = \begin{pmatrix} 65.155000 \\ 54.950000 \\ 104.928333 \\ 73.266667 \\ 71.696667 \\ 84.780000 \\ 43.960000 \\ 66.463333 \end{pmatrix}$$

Pintavoimakuormitus: Sivulla 12 lineaariset pintakuormitukset.

$$p_{x1} := 1 \cdot MPa$$
 $p_{x2} := 2 \cdot MPa$ $p_{v1} := 1.5 \cdot MPa$ $p_{v2} := 3.5 \cdot MPa$

$$p(\xi) := \begin{bmatrix} p_{x1} + \frac{p_{x2} - p_{x1}}{x_2 - x_1} \cdot \left(x(\xi, -1) - x_1 \right) \\ \\ p_{y1} + \frac{p_{y2} - p_{y1}}{y_2 - y_1} \cdot \left(y(\xi, -1) - y_1 \right) \end{bmatrix}$$

$$s_{12} := \sqrt{\left(x_2 - x_1 \right)^2 + \left(y_2 - y_1 \right)^2}$$

$$s_{12} = 63.245553 \, \text{mm}$$

$$\stackrel{r}{\underset{\text{\tiny W}}{:=}} \frac{t \cdot s_{12}}{2} \cdot (r1 + r2)$$

$$r = \begin{pmatrix} 421.637021 \\ 685.160160 \\ 527.046277 \\ 895.978670 \\ 0.000000 \\ 0.000000 \\ 0.000000 \\ 0.000000 \\ 0.000000 \end{pmatrix} N$$

Esijännitystilakenttä: x-suunnassa lineaarinen esijännitysvektori.

$$\sigma_0(\xi,\eta) := \begin{pmatrix} 0.0042 \\ -0.0023 \\ -0.0031 \end{pmatrix} \cdot \frac{\text{MPa}}{\text{mm}} \cdot x(\xi,\eta) + \begin{pmatrix} 11 \\ -20 \\ 14 \end{pmatrix} \cdot \text{MPa}$$

Neljän pisteen Gaussin integrointi:

$$\begin{split} & \underbrace{r1}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, c) \cdot \text{det}(c \,, c) \\ & \underbrace{r3}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(-c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(-c \,, -c) \cdot \text{det}(-c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} := \ 1 \cdot 1 \cdot B(c \,, -c)^{\mathsf{T}} \cdot \sigma_0(c \,, -c) \cdot \text{det}(c \,, -c) \\ & \underbrace{r4}_{\text{w}} :$$