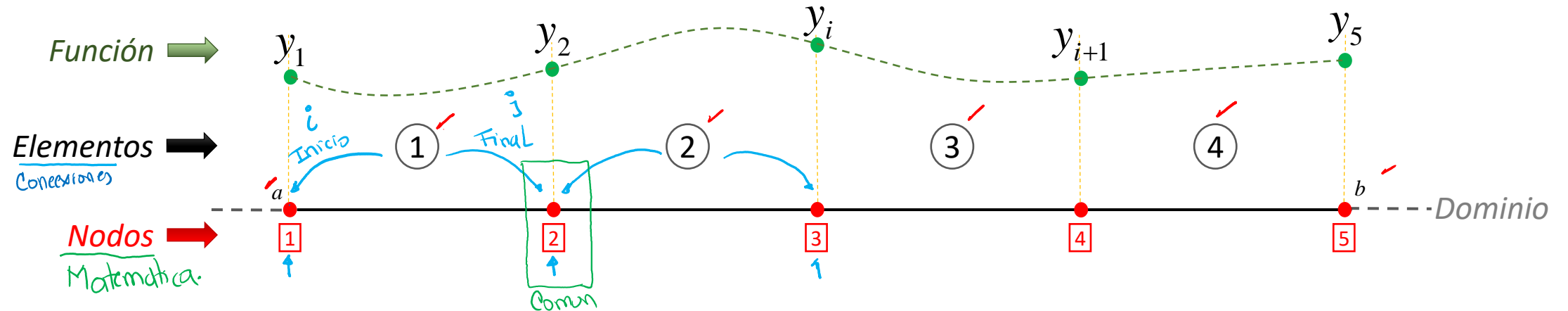


## Método de Elementos finitos



El dominio considerado es dividiremos en  $n$  sub-intervalos del mismo tamaño  $h$ .

### El promedio del residuo

Formulación fuerte del problema diferencial

$$I = \sum_{i=1}^n \int_{x_i}^{x_{i+1}} w \left( A \frac{d^2 \hat{y}(x)}{dx^2} + B \frac{d\hat{y}(x)}{dx} + C\hat{y}(x) + D \right) dx = 0$$

Handwritten annotations: 'Elem' (Element) points to the summation index  $i$ ; 'Función Peso' (Weight Function) points to  $w$ ; '2°' and '1°' (2nd and 1st order) point to the second and first derivatives respectively.

# Teoría numérica del FEM

Integración por parte  $\int u dv = \overset{(1)}{uv} - \overset{(2)}{\int v du}$

$\int_{x_i}^{x_{i+1}} wA \frac{d^2 \hat{y}}{dx^2} dx \rightarrow$

$u = wA$   
 $dv = \frac{d^2 \hat{y}}{dx^2}$

$du = dwA + w dA$   
 $v = \frac{d\hat{y}}{dx}$

Función peso  $f(x)$   
 .f(x)  
 .Numero  $dv$

$\int_{x_i}^{x_{i+1}} \underbrace{wA}_{(1)} \frac{d^2 \hat{y}}{dx^2} dx = \underbrace{\left[ wA \frac{d\hat{y}}{dx} \right]_{x_i}^{x_{i+1}}}_{(1)} - \int_{x_i}^{x_{i+1}} \underbrace{A \frac{dw}{dx} \frac{d\hat{y}}{dx}}_{(2)} dx$

\* Función  $\rightarrow x$   
 \* d. Función  $\rightarrow x$   
 C.F.  $\frac{dT}{dx} = \text{Flux} = 0$

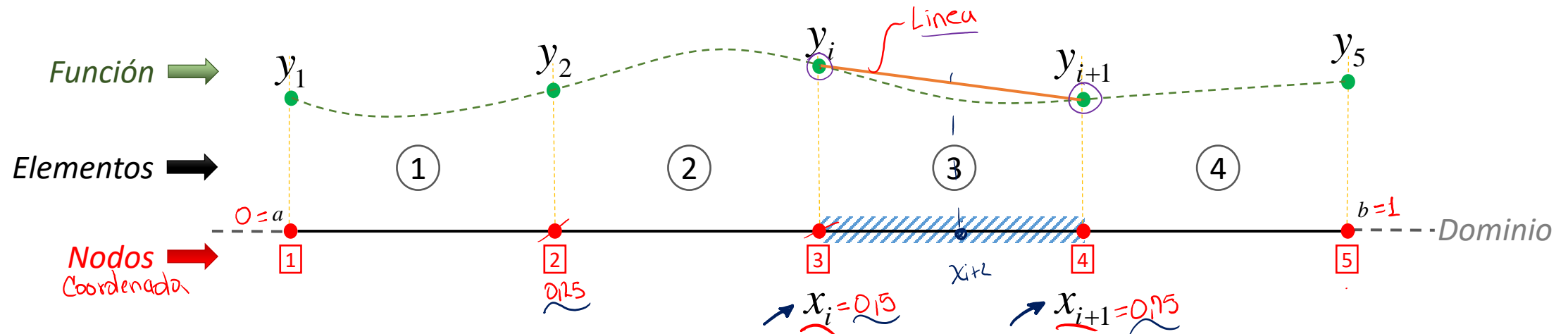
**Formulación fuerte del problema diferencial**  $\rightarrow$

$$I = \sum_{i=1}^n \int_{x_i}^{x_{i+1}} w \left( A \frac{d^2 \hat{y}(x)}{dx^2} + B \frac{d\hat{y}(x)}{dx} + C \hat{y}(x) - D \right) = 0$$

**Formulación débil del problema diferencial**  $\rightarrow$

$$I = \sum_{i=1}^n \left( \underbrace{-A \int_{x_i}^{x_{i+1}} \frac{dw}{dx} \frac{d\hat{y}}{dx} dx}_{(1)} + B \int_{x_i}^{x_{i+1}} w \frac{d\hat{y}}{dx} dx + C \int_{x_i}^{x_{i+1}} w \hat{y} dx + D \int_{x_i}^{x_{i+1}} w dx + A \left[ w \frac{d\hat{y}}{dx} \right]_{x_i}^{x_{i+1}} \right)$$

# Método de Elementos finitos



Eco. Linea.

$$\hat{y} = c_1 x + c_2$$

$$y_i = C_1 x_i + C_2 \quad (1)$$

$$Y_{i+1} = C_1 X_{i+1} + C_2 \quad (2)$$

$$\textcircled{1} \rightarrow \underline{\underline{C_2}}$$

$$C_2 = y_i - C_1 x_i \quad (3)$$

(3)  $\rightarrow$  (2)

$$y_{i+L} = C_L x_{i+L} + y_i - C_1 x_i$$

$$y_{i+1} - y_i = c_L (x_{i+1} - x_i)$$

$$C_1 = \frac{Y_{i+L} - Y_i}{X_{i+L} - X_i} \quad \text{--- Funktion (4) ---}$$

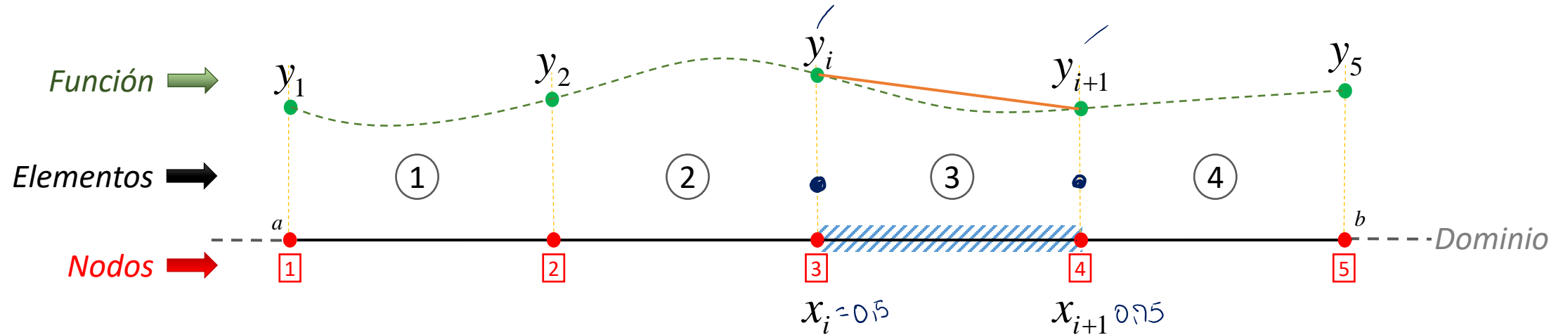
④ → ③

$$C_2 = y_i - \left[ \frac{y_{i+L} - y_i}{x_{i+L} - x_i} \right] x_i$$

$$C_2 = \frac{(x_{i+1} - x_i) y_i - (y_{i+1} - y_i) x_i}{x_{i+1} - x_i}$$

$$C_2 = \frac{x_{i+L} - x_i}{x_{i+1} - x_i} = \frac{x_{i+L}y_i - y_{i+1}x_i}{x_{i+1} - x_i}$$

## Método de Elementos finitos



$$\hat{y} = c_1 x + c_2$$

$$c_1 = \frac{y_{i+1} - y_i}{x_{i+1} - x_i}$$

$$c_2 = \frac{x_{i+1} y_i - y_{i+1} x_i}{x_{i+1} - x_i}$$

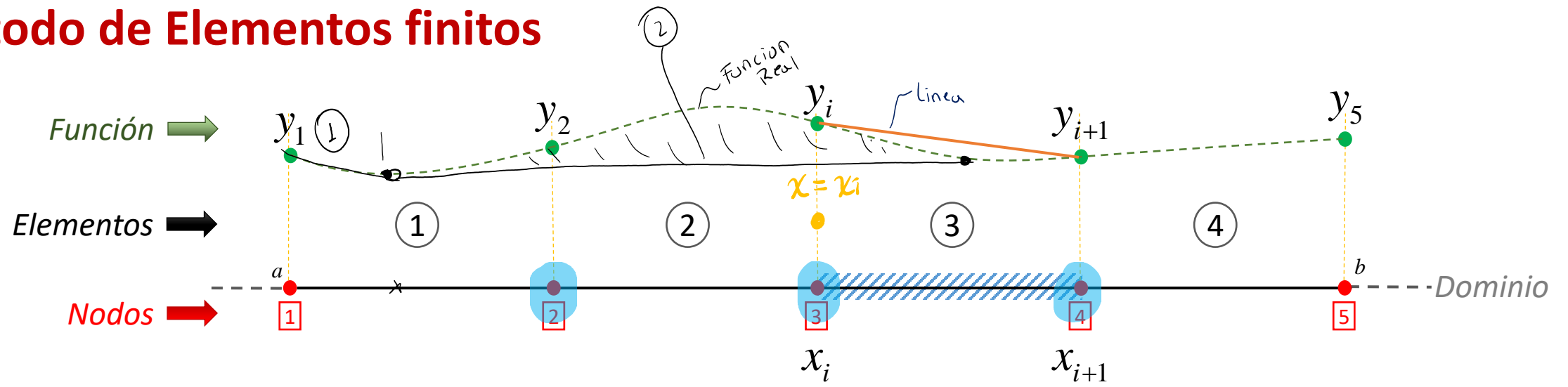
$$\hat{y} = \left[ \frac{y_{i+1} - y_i}{x_{i+1} - x_i} \right] x - \frac{x_{i+1} y_i - y_{i+1} x_i}{x_{i+1} - x_i}$$

$$\hat{y} = \frac{x_{i+1} - x}{(x_{i+1} - x_i)} y_i + \frac{x - x_i}{(x_{i+1} - x_i)} y_{i+1}$$

Handwritten notes and annotations:

- Arrows pointing to  $y_i$  and  $y_{i+1}$  in the first equation are labeled "Función [?]" (Function [?]).
- Arrows pointing to  $x_{i+1}$  and  $x_i$  in the second equation are labeled "Coordenados" (Coordinates).
- Arrows pointing to  $y_i$  and  $y_{i+1}$  in the second equation are labeled "Funciones de forma" (Shape functions).

## Método de Elementos finitos

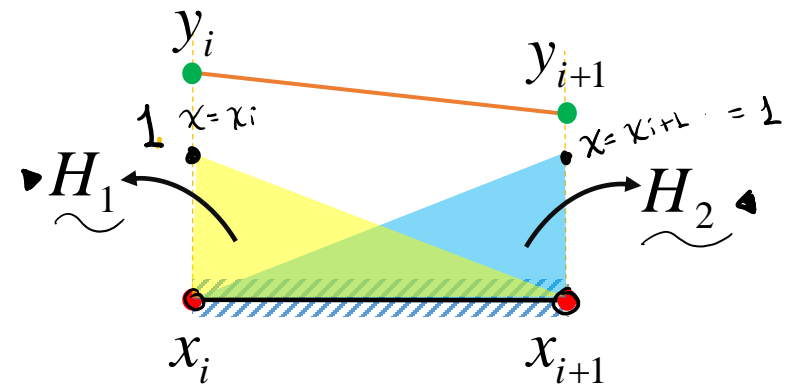


$$\hat{y} = H_1(x)y_i + H_2(x)y_{i+1}$$

donde

$$H_1 = \frac{x_{i+1} - x}{h_i}; H_2 = \frac{x - x_i}{h_i};$$

$h_i = x_{i+1} - x_i$  Ancho Elemento



Funciones de forma  $H_1, H_2$  toman el valor de 1 en un nodo concreto y cero en el otro nodo

## Método de Elementos finitos

**Funciones de forma**

$$H_1' = \frac{x_{i+1} - x}{h_i} \quad H_2' = \frac{x - x_i}{h_i}$$

$$H_1' = -\frac{1}{h_i} \quad H_2' = \frac{1}{h_i}$$

**Función de prueba**

$$\hat{y} = [H_1 \ H_2] * \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix}$$

$$\frac{d\hat{y}}{dx} = [H_1' \ H_2'] * \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix}$$

**Función de Peso**

$$w = \begin{Bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{Bmatrix}$$

$$\frac{dw}{dx} = \begin{Bmatrix} H_1' \\ H_2' \end{Bmatrix}$$

Valor Función ? Método Galerkin

Elements

$$I = \sum_{i=1}^n \left( -A \int_{x_i}^{x_{i+1}} \frac{dw}{dx} \frac{d\hat{y}}{dx} dx + B \int_{x_i}^{x_{i+1}} w \frac{d\hat{y}}{dx} dx + C \int_{x_i}^{x_{i+1}} w \hat{y} dx + D \int_{x_i}^{x_{i+1}} w dx \right) + A \left[ w \frac{d\hat{y}}{dx} \right]_a^b = 0$$

$$\sum_{i=1}^n \left( -A \int_{x_i}^{x_{i+1}} \begin{bmatrix} H_1' \\ H_2' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix} dx + B \int_{x_i}^{x_{i+1}} \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix} dx + C \int_{x_i}^{x_{i+1}} \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1 & H_2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix} dx + D \int_{x_i}^{x_{i+1}} \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} dx \right) + A w \frac{d\hat{y}}{dx} \Big|_a^b$$

$$\sum_{i=1}^n \left\langle \int_{x_i}^{x_{i+1}} \left( -A \begin{bmatrix} H_1' \\ H_2' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} + B \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} + C \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1 & H_2 \end{bmatrix} \right) dx \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix} + \int_{x_i}^{x_{i+1}} D \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} dx \right\rangle + A w \frac{d\hat{y}}{dx} \Big|_a^b$$

## Método de Elementos finitos

$$\sigma = E \epsilon$$

2x2 Matriz Locales \* Element

Deformación

$$\frac{du}{dx} = \frac{[m]}{[m]} = \epsilon$$

$$y(x=0) = 0$$

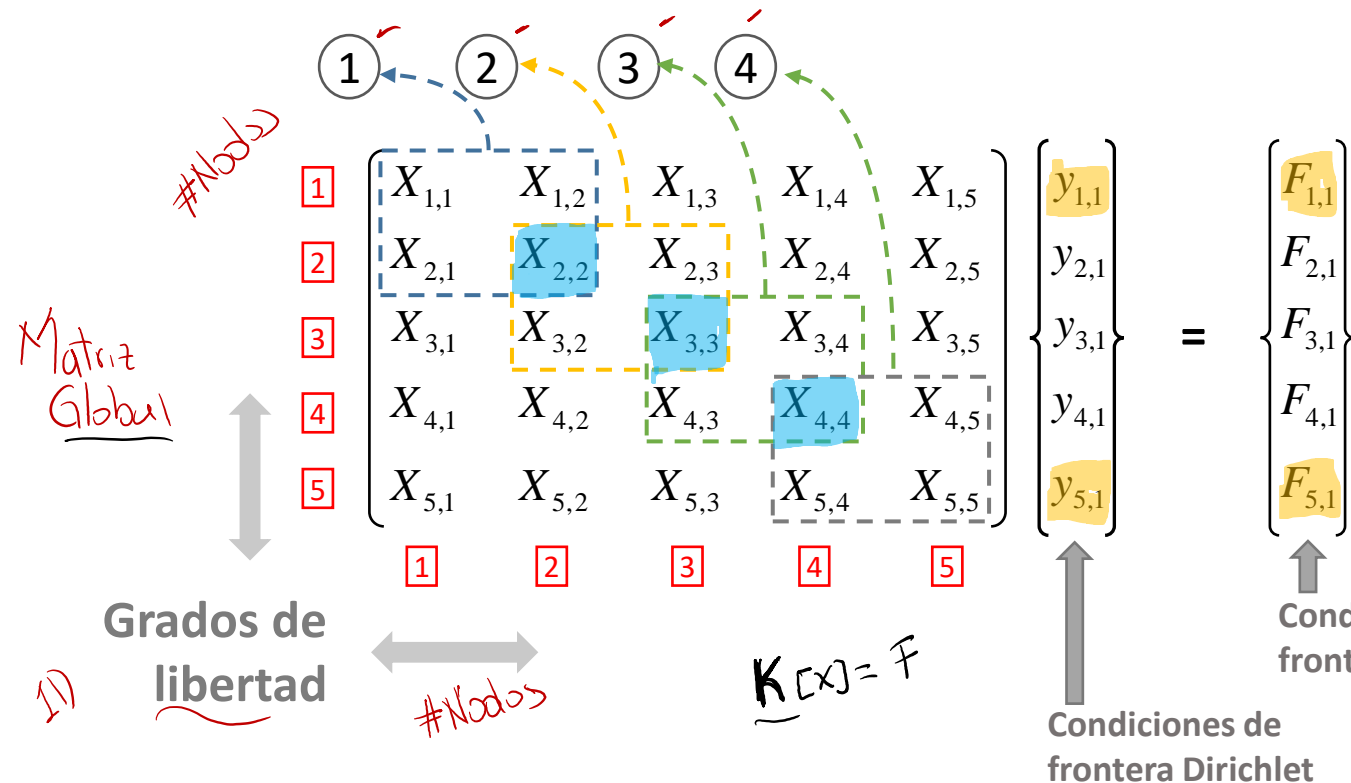
$$\left(\frac{dy}{dx}\right)(x=L) = 0$$

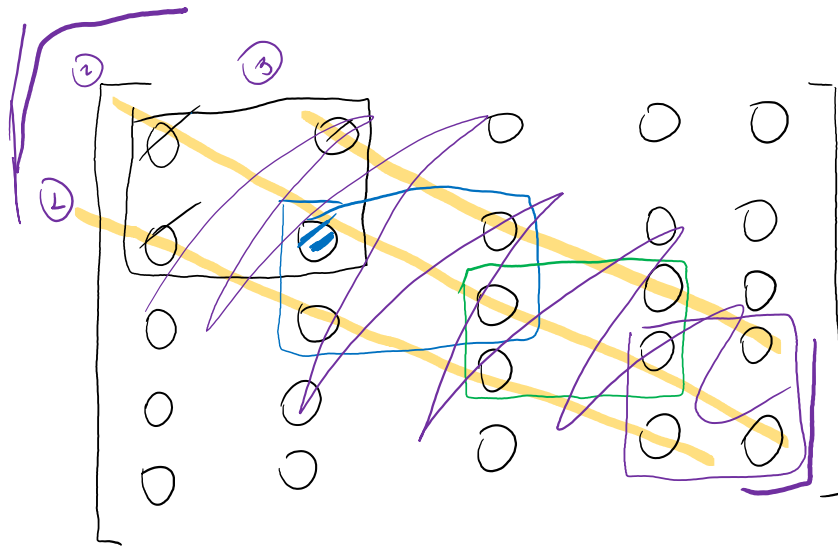
$$\sum_{i=1}^n \left\langle \int_{x_i}^{x_{i+1}} \left( -A \begin{bmatrix} H_1' \\ H_2' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} + B \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} + C \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1 & H_2 \end{bmatrix} \right) dx \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix} + \int_{x_i}^{x_{i+1}} D \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} dx \right\rangle + A w \left. \frac{dy}{dx} \right|_a^b = 0$$

2xL  
?

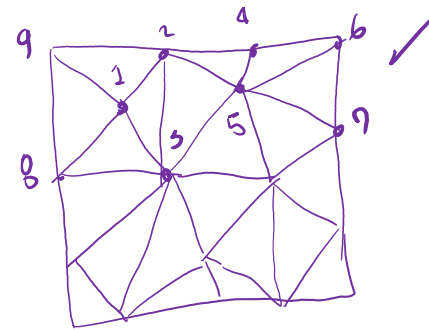
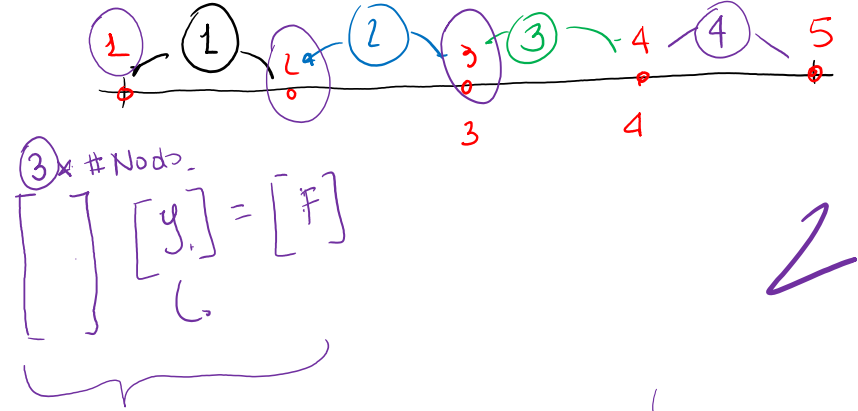
Condiciones de frontera naturales

Posteriormente hay que ensamblar las matrices y los vectores de carga de todos los elementos con el objeto de obtener la matriz global del sistema y el vector de carga global.





# Nodes  
# Elements (Visitor)





## Método de Elementos finitos

```
function Elementos_finitos ✓  
clear all  
close all  
clc  
  
A syms x xi xii y d_Ter1 d_Ter2 d_Ter3 %lista las variables simbólicas en  
el espacio de trabajo  
  
%%% Ingresar las funciones de forma para la utilización de la FEA  
{ hi= xii - xi;  
  H1= (xii - x)/hi;  
  H2= (x - xi)/hi;  
}  
  
| %%% Ingresar los vectores de la función de peso y la función de prueba  
W= [H1; H2]; %Ingresa la función de peso como un vector columna (2,1)  
dW= diff(W,x); %Diferencia la función de peso con respecto a 'x'  
Y= [H1 H2]; %Ingresa la función de prueba como un vector fila (1x2)  
dY= diff(Y,x); %Diferencia la función de prueba con respecto a 'x'
```

$$H_1 = \frac{x_{i+1} - x}{h_i}; H_2 = \frac{x - x_i}{h_i}$$

$$h_i = x_{i+1} - x_i$$

$$w = \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix}$$

$$\frac{dw}{dx} = \begin{bmatrix} H_1' \\ H_2' \end{bmatrix}$$

$$\frac{d\hat{y}}{dx} = [H_1' \quad H_2'] * \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix}$$

$$\hat{y} = [H_1 \quad H_2] * \begin{Bmatrix} y_i \\ y_{i+1} \end{Bmatrix}$$

## Método de Elementos finitos

```

%%% Condiciones geométricas del dominio
n= 4; %Numero de divisiones del dominio
a= 0; %Limite inferior del dominio
b= 1; %Limite superior del dominio
hi= (b-a)/n; %Tamaño de la división (Elemento)
    
```

$$w \frac{d^2 u}{dx^2} = \int \frac{dw}{dx} \frac{du}{dx} dx$$

$$w \frac{du}{dx} \Big|_a^b$$

$$w \left[ \frac{d^2 u}{dx^2} - wu + wx \right] = 0$$

$0 < x < 1; \text{Dominio}$

$$\left. \begin{aligned} u(0) &= 0 \\ u(1) &= 0 \end{aligned} \right\}$$

$$\sum_{i=1}^n \left\langle \int_{x_i}^{x_{i+1}} \left( -A \begin{bmatrix} H_1' \\ H_2' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1' & H_2' \end{bmatrix} + B \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1 & H_2 \end{bmatrix} + C \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} H_1 & H_2 \end{bmatrix} \right) dx \left\{ \begin{matrix} y_i \\ y_{i+1} \end{matrix} \right\} + \int_{x_i}^{x_{i+1}} D \begin{bmatrix} H_1 \\ H_2 \end{bmatrix} dx \right\rangle + A w \frac{dy}{dx} \Big|_a^b = 0$$

d\_Ter1
d\_Ter2
d\_Ter3

%%% Ingresamos cada termino de la ecuación diferencial a analizar por  
 %elementos finitos

Ter1= dW\*dY;

d\_Ter1 = int(Ter1,x,xi,xii); %Integramos con respecto a xi y xii de forma simbólica

Ter2= W\*Y;

d\_Ter2 = int(Ter2,x,xi,xii); %Integramos con respecto a xi y xii de forma simbolica

→ Ter3= W\*x;

d\_Ter3 = int(Ter3,x,xi,xii); %Integramos con respecto a xi y xii de forma simbólica

→ TerSum= -d\_Ter1 - d\_Ter2; %Suma los términos que dependen de yi, yi+1

## Método de Elementos finitos

WX

$K[x] = F$   
Matrix  $\rightarrow$  Vector

```
%% Inicializamos la matriz de rigidez y el vector con valores de cero
✓ K=zeros(n+1); %Matriz de rigidez cuadrada de tamaño (n+1,n+1)
✓ F=zeros(n+1,1); %Vector de tamaño (n+1,1)
%% Inicialización de los valores inicial y final del elemento
```

```
xi=a;
xii=hi; / ③ ③
```

```
%% Ensamble de la matriz de rigidez, 'n' es el numero de elementos
```

$K_L = \begin{bmatrix} x_{1,1} & x_{1,2} \\ x_{2,1} & x_{2,2} \end{bmatrix}$  K Local

```
for i=1:1:n
    K1=eval(TerSum); %Evalúa la matriz TerSum con los valores de xi, xii
    %% Ingresa los valores de la matriz de cada elemento a la matriz global de rigidez
    ✓ K(3,3)= K(3,2) + K1(1,1); ✓
    K(3,i+1)= K(3,i+1) + K1(1,2); ✓
    K(i+1,3)= K(i+1,3) + K1(2,1); ✓
    K(i+1,i+1)= K(i+1,i+1) + K1(2,2); ✓
    F1=eval(d_Ter3); %Evalúa el vector 'd_Ter3' con los valores de xi, xii
    %% Ingresa los valores del vector de cada elemento al vector global
    F(i,1)= F(i,1) + F1(1,1);
    F(i+1,1)= F(i+1,1) + F1(2,1);
    %% Incrementa los valores de xi y xii del siguiente elemento
    xi= xi + hi;
    xii= xii + hi;
end
```

## Método de Elementos finitos

```

%% Ingreso de las condiciones de frontera en la matriz
global de rigidez
K(1,:)=zeros(n+1,1); %Hace cero toda la primera fila de
la matriz de rigidez
K(1,1)=1; %Pone el valor de uno en la posición (1,1) de
la matriz de rigidez
K(n+1,:)=zeros(n+1,1); %Hace cero toda la ultima fila de
la matriz de rigidez
K(n+1,n+1)=1; %Pone el valor de uno en la posición
(n+1,n+1) de la matriz de rigidez

%% Ingreso de las condiciones de frontera al vector
global
F(1,1)=0; %Pone el valor de cero en la posición (1,1)
del vector global
F(n+1,1)=0; %Pone el valor de cero en la posición (n+1,1)
del vector global
    
```

$y(x=a) = y_i$   
 $y(x=b) = y_F$

$\frac{1}{4}u_{11} + 0u_{21} + 0u_{31}$   
 $= 0$

c.F

Inicio

Fin

$$[k]\{x\} = \{F\}$$

## Método de Elementos finitos

```
%%% Solución del sistema de ecuaciones
Sol=inv(K)*-F; %Obtiene la inversa de la matriz global de rigidez y la
multiplica por el vector global

%%% Graficar la función diferencial analítica
GG= dsolve('D2u = u - x ', 'u(0)=0', 'u(1)=0', 'x'); %Soluciona la ecuación
diferencial respecto a 'x' con los valores de la frontera
xx=linspace(a,b,1000); %Define un vector cuyo primer y ultimo valor son a y
b, con 1000 puntos uniformemente espaciados
ee=linspace(a,b,n+1); %Define un vector cuyo primer y ultimo valor son a y
b, con n+1 puntos uniformemente espaciados

Grafi=subs(GG,x,xx); %Sustituye el en la funcion analitica el valor de 'x'
por el "xx"
plot(xx,Grafi,'b',ee,Sol,'r') %Grafica la funcion analica (color azul) y la
funcion por elementos finitos (color rojo)
grid on
end
```

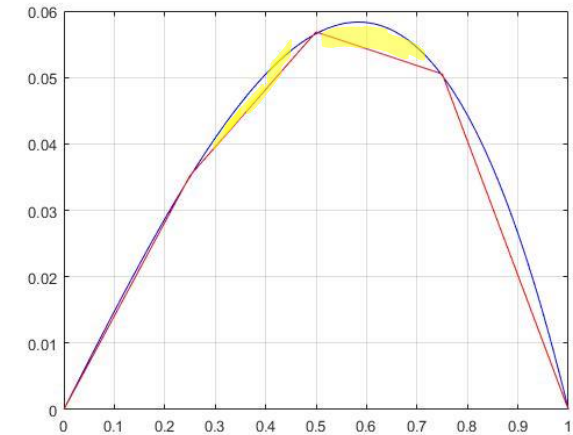


Figura 1; n=4

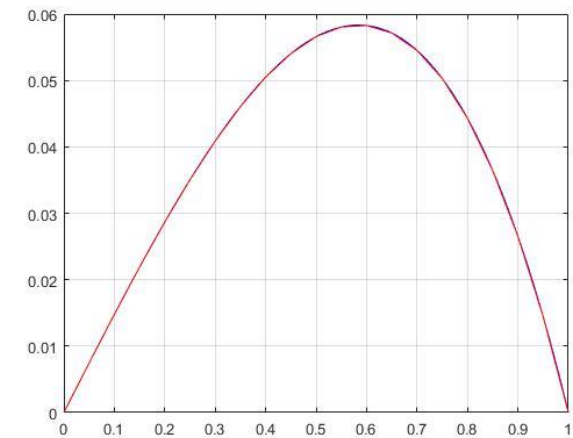
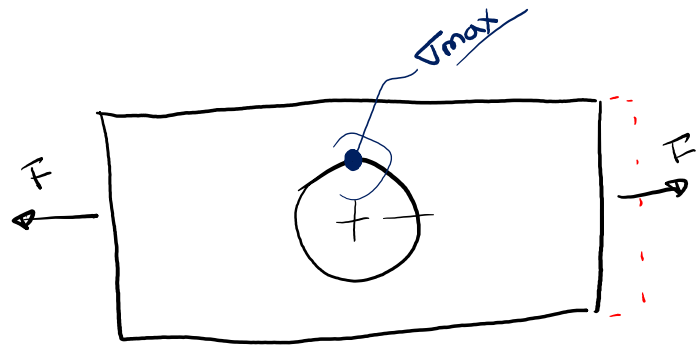


Figura 1; n=20



$\sigma_{max}$

