

Discretización de la formulación debil del problema de valores en la frontera

La formulación fuerte del problema de valores en la frontera esta dado por:

$$\sigma_{ij,j} + f_i = 0 \quad \forall \mathbf{x} \in V, \quad (1)$$

donde σ_{ij} es el tensor de esfuerzos, f_i es el vector de fuerzas de cuerpo y \mathbf{x} una coordenada espacial en el volumen V . Al multiplicar la ecuación 1 por w_i y luego integrar sobre el dominio V , obtenemos:

$$\int_V (\sigma_{ij,j} + f_i) w_i dV = 0, \quad (2)$$

donde w_i son las funciones de prueba o funciones de ponderación, que satisfacen:

$$w_i = 0 \in S_u \quad (3)$$

donde $S_t \cup S_u = S$ y $S_t \cap S_u = \emptyset$.

Expandiendo los terminos en la integral

$$\int_V \sigma_{ij,j} w_i dV + \int_V f_i w_i dV = 0,$$

aplicando el teorema de divergencia

$$-\int_V \sigma_{ij} w_{i,j} dV + \int_S \sigma_{ij} w_i n_j dS + \int_V f_i w_i dV = 0$$

De acuerdo a la ecuación 3 tenemos que:

$$-\int_V \sigma_{ij} w_{i,j} dV + \int_{S_t} \sigma_{ij} w_i n_j dS + \int_V f_i w_i dV = 0$$

Por la definición del vector de tracciones tenemos que:

$$t_i^{\hat{n}} = \sigma_{ij} \hat{n}_j \quad (4)$$

Entonces al reemplazar la ecuación 4:

$$\int_V \sigma_{ij} w_{i,j} dV - \int_{S_t} t_i^{\hat{n}} w_i dS - \int_V f_i w_i dV = 0$$

Ahora considerando que el dominio V es dividido en un número finito de subdominios Ω_e . Entonces aplicando una sumatoria de los subdominios a la formulación debil, tenemos que:

$$\sum_e \int_{\Omega_e} \sigma_{ij} w_{i,j} d\Omega_e - \sum_e \int_{\Omega_e} f_i w_i d\Omega_e - \sum_e \int_{S_e} t_i w_i dS_e = 0 \quad (5)$$

Por definición del tensor de deformaciones tenemos que:

$$\varepsilon_{ij} = \frac{1}{2} (u_{i,j} + u_{j,i}) \quad (6)$$

Si asumimos que dentro de cada subdominio los desplazamientos u_i y las funciones de ponderación w_i se pueden aproximar con:

$$u_i(\vec{x}) = N_i^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q$$

donde $N_i^Q(\vec{x})$ es la función de forma y \hat{u}^Q el componente escalar de $u_i(\vec{x})$ en el nodo Q . Entonces:

$$u_{i,j}(\vec{x}) = \frac{\partial u_i(\vec{x})}{\partial x_j} = \frac{\partial N_i^Q(\vec{x})}{\partial x_j} \hat{u}^Q = N_{i,j}^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q \quad (7)$$

y

$$u_{j,i}(\vec{x}) = \frac{\partial u_j(\vec{x})}{\partial x_i} = \frac{\partial N_j^Q(\vec{x})}{\partial x_i} \hat{u}^Q = N_{j,i}^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q \quad (8)$$

Reemplazando 7 y 8 en 6:

$$\varepsilon_{ij} = \frac{1}{2} \left(N_{i,j}^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q + N_{j,i}^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q \right) = \frac{1}{2} \left(N_{i,j}^Q(\vec{x}) + N_{j,i}^Q(\vec{x}) \right) \hat{u}^Q$$

y si

$$B_{ij}^Q(\vec{x}) = \frac{1}{2} \left(N_{i,j}^Q(\vec{x}) + N_{j,i}^Q(\vec{x}) \right)$$

Entonces

$$\varepsilon_{ij} = B_{ij}^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q \quad (9)$$

Por definición tenemos que:

$$\sigma_{ij} = C_{ijkl} \varepsilon_{kl} \quad (10)$$

Reemplazando la ecuación 9 en la 10:

$$\sigma_{ij} = C_{ijkl} B_{kl}^Q(\vec{x}) \hat{u}^Q \quad (11)$$

De manera similar la para la función de prueba w_i tenemos que:

$$w_i(\vec{x}) = N_i^Q(\vec{x}) \hat{w}^Q \quad (12)$$

y

$$w_{i,j}(\vec{x}) = \frac{\partial w_i(\vec{x})}{\partial x_j} = \frac{\partial N_i^Q(\vec{x})}{\partial x_j} \widehat{w}^Q = N_{i,j}^Q(\vec{x}) \widehat{w}^Q \quad (13)$$

Para un solo elemento del dominio V tenemos que:

$$\int_{\Omega_e} \sigma_{ij} w_{i,j} \, d\Omega_e - \int_{\Omega_e} f_i w_i \, d\Omega_e - \int_{S_e} t_i w_i \, dS_e = 0 \quad (14)$$

Reemplazando 11, 12 y 13 en 14:

$$\widehat{u}^Q \widehat{w}^P \int_{\Omega_e} C_{ijkl} B_{kl}^Q(\vec{x}) N_{i,j}^P(\vec{x}) \, d\Omega_e - \widehat{w}^P \int_{\Omega_e} f_i N_i^P(\vec{x}) \, d\Omega_e - \widehat{w}^P \int_{S_e} t_i N_i^P(\vec{x}) \, dS_e = 0$$

ahora cancelamos el termino comun \widehat{w}^P :

$$\widehat{u}^Q \int_{\Omega_e} C_{ijkl} B_{kl}^Q(\vec{x}) N_{i,j}^P(\vec{x}) \, d\Omega_e = \int_{\Omega_e} f_i N_i^P(\vec{x}) \, d\Omega_e + \int_{S_e} t_i N_i^P(\vec{x}) \, dS_e \quad (15)$$