

Figura 1: Desplazamiento Vertical

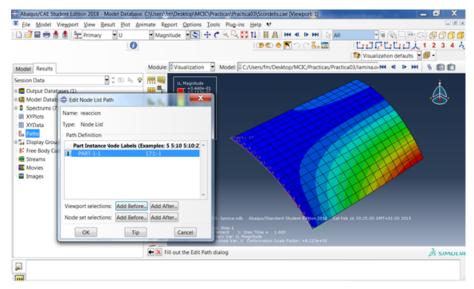


Figura 2: Path Reacción Vertical

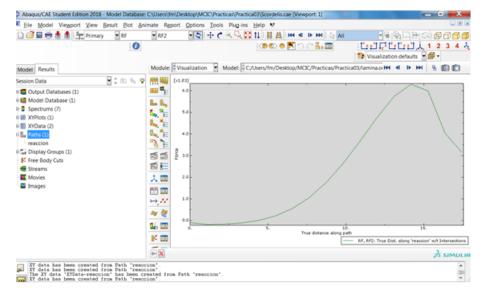


Figura 3:Reacción vertical por unidad de longitud

Integral de la reacción por unidad de longitud:

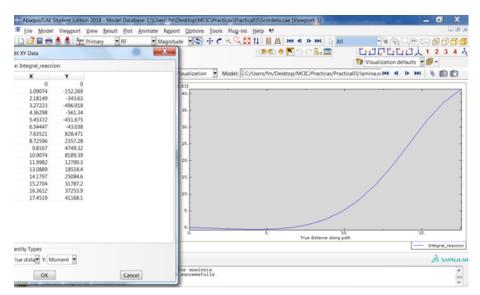


Figura 4: Integral reacción vertical

Si hacemos los cálculos de la reacción total:

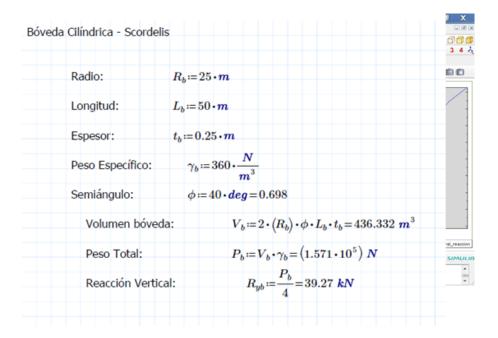


Figura 5: Cálculo analítico reacción

Que difiere ligeramente (5La razón, es que la opción pathi no es la forma más exacta de sumar reacciones ya que hay una interpolación de por medio. La forma correcta sería sumar las reacciones individuales de cada uno de los nodos como se aprecia a continuación:

34						
35	Part Instance	Node ID	Attached	ents	RF, RF2	
36						
37	PART-1-1	17	16		-94.3942	
38	PART-1-1	16	16		-184.808	
39	PART-1-1	15	15		-166.072	
40	PART-1-1	14	14		-114.999	
41	PART-1-1	13	13		-3.12769	
42	PART-1-1	12	12		204.212	
43	PART-1-1	11	11		545.068	
44	PART-1-1	10	10		1.05E+03	
45	PART-1-1	9	9		1.75E+03	
46	PART-1-1	8	8		2.64E+03	
47	PART-1-1	7	7		3.67E+03	
48	PART-1-1	6	6		4.76E+03	
49	PART-1-1	5	5		5.74E+03	
50	PART-1-1	4	4		6.30E+03	
51	PART-1-1	3	3		5.99E+03	
52	PART-1-1	2	2		4.04E+03	
53	PART-1-1	1	1		3.14E+03	
54			Total		3.93E+04	
55						
56						
57						

Figura 6: Suma reacciones nodales

Una forma de hacerlo sin tener que sumarlas manualmente es establecer una restricción de todos los nodos del borde de interés a un único nodo mediante un MPC o un kinematic coupling y recuperar la reacción en dicho nodo. Para ello al borde anterior se acopla una restricción cinemática a un único nodo que puede ser real o ficticio y al que se fija la condición de contorno fija. De este modo la reacción obtenida es la correspondiente a la resultante total de ese borde. En este caso el nodo maestro es uno de los vértices:

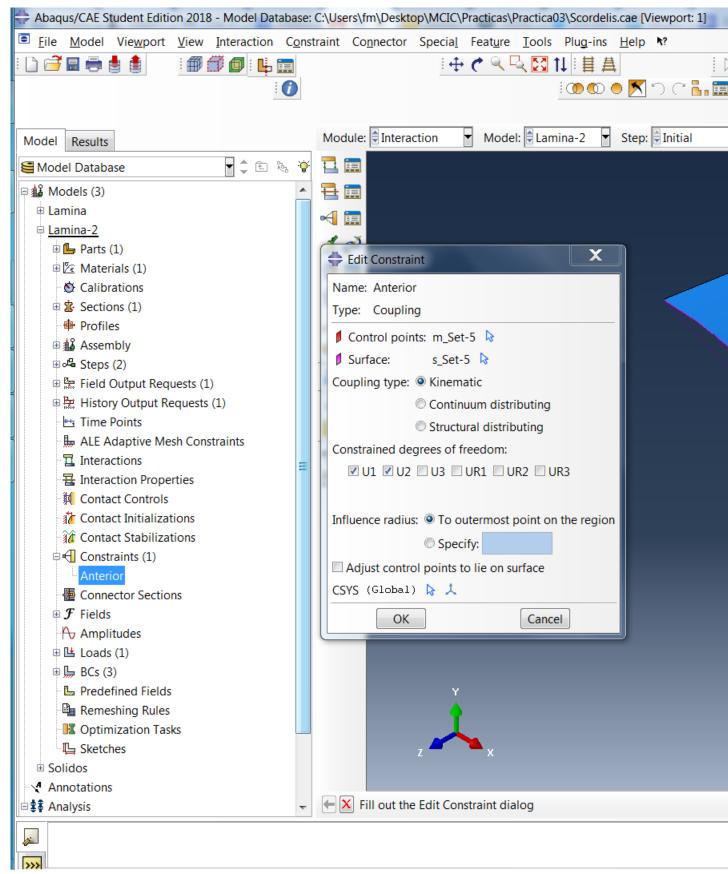


Figura 7: Asignación kinematic coupling

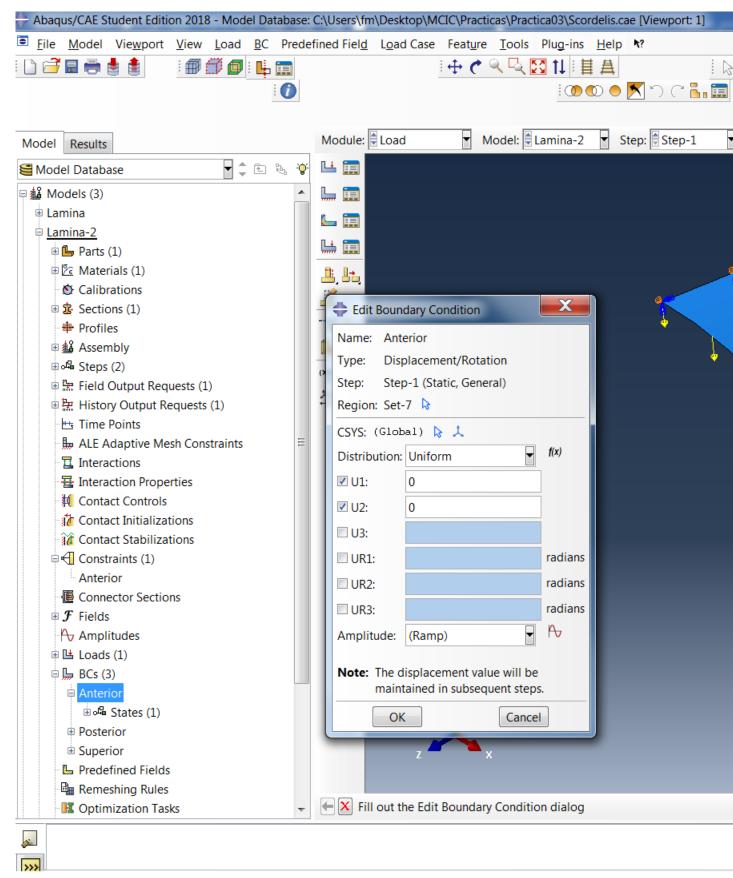


Figura 8: Asignación condición de contorno

Si se hace así el resultado es completamente exacto como se puede apreciar en la imagen siguiente.

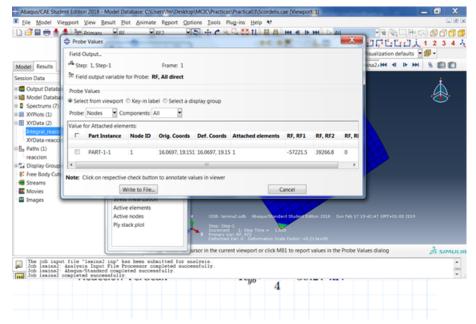


Figura 7: Cálculo reacción mediante kinematic coupling