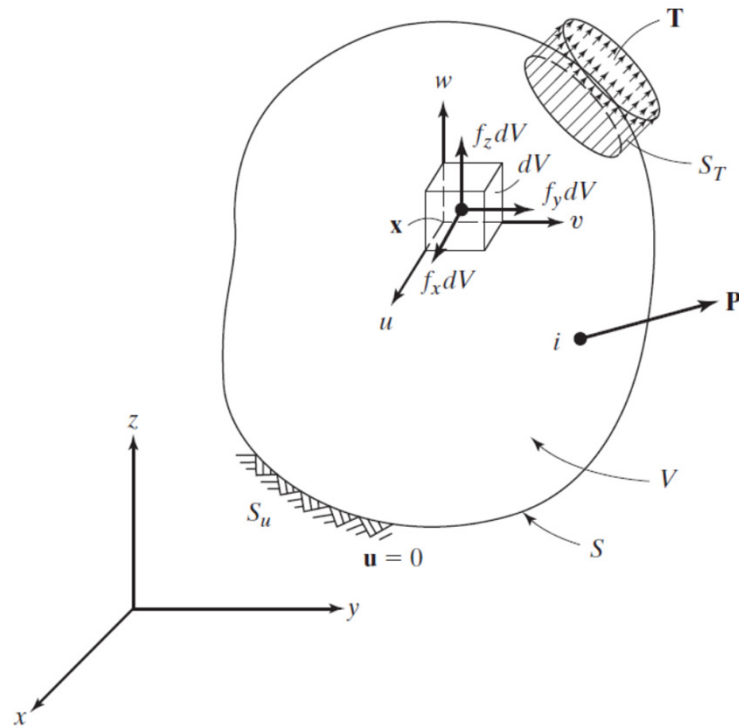


# Introdução ao MEF

## 02 – Fundamentos

## TENSÕES E EQUILÍBRIO

- Um corpo tridimensional ocupa um volume  $V$  e tem uma superfície  $S$ ;
- Os pontos no corpo estão localizados pelas coordenadas  $x, y, z$ ;
- O limite é restringido em alguma região, onde o deslocamento é especificado;
- É aplicada uma força distribuída por unidade de área  $T$  e o corpo se deforma;
- A deformação de um ponto  $x, y, z$  é dada pelas três componentes do seu deslocamento  $(u, v, w)$ .



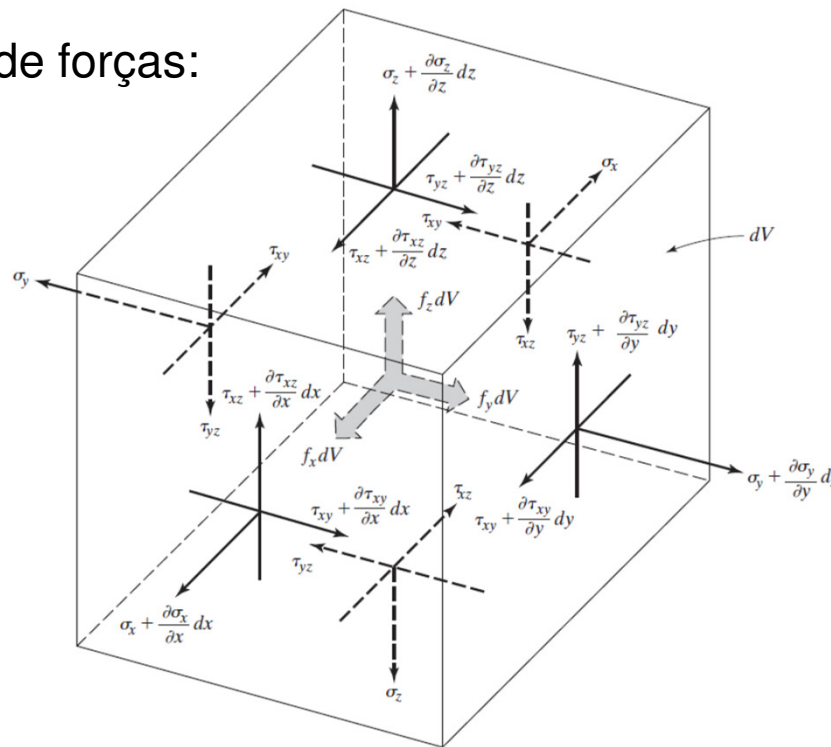
# TENSÕES E EQUILÍBRIO

➤ As tensões que atuam no volume elementar  $dV$  são:

$$\boldsymbol{\sigma} = [\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z, \tau_{yz}, \tau_{xz}, \tau_{xy}]^T$$

➤ As forças nas faces são obtidas multiplicando as tensões pelas áreas correspondentes;

➤ Equações de equilíbrio de forças:

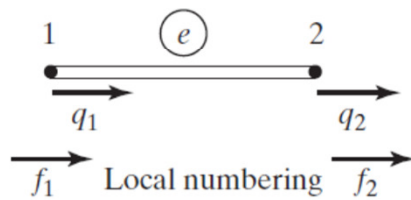
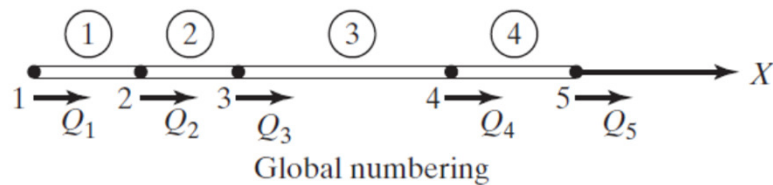


$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + f_x = 0$$

$$\frac{\partial \tau_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial z} + f_y = 0$$

$$\frac{\partial \tau_{xz}}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{yz}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + f_z = 0$$

# ESQUEMA DE NUMERAÇÃO



Elements	Nodes		
(e)	1	2	← Local numbers
(1)	1	2	} Global numbers
(2)	2	3	
(3)	3	4	
(4)	4	5	

## MÉTODOS DE SOLUÇÃO

- Na mecânica dos sólidos, nosso problema é determinar o deslocamento  $u$  do corpo;
- As tensões estão relacionadas às deformações, que por sua vez estão relacionadas aos deslocamentos.
- A solução é geralmente exata para geometrias e condições de carregamento simples;
- Para problemas de geometrias complexas e condições gerais de contorno e carregamento, obter tais soluções é uma tarefa quase impossível;
- Os métodos de solução aproximada geralmente empregam energia potencial ou métodos variacionais, que impõem condições menos rigorosas às funções.

Vídeo: Entendendo o Método dos Elementos Finitos

<https://www.youtube.com/watch?v=GHjopp47vvQ&t=907s>

## ENERGIA POTENCIAL - II

A energia potencial total  $\Pi$  de um corpo elástico é definida como a soma da energia de deformação total ( $U$ ) e a energia potencial das forças externas (WP):

$$\Pi = \underset{(U)}{\text{Strain energy}} + \underset{(WP)}{\text{Work potential}}$$

Para materiais elásticos lineares, a energia de deformação ( $U$ ) por unidade de volume é:

$$U = \frac{1}{2} \int_V \boldsymbol{\sigma}^T \boldsymbol{\epsilon} dV$$

A energia potencial das forças externas (WP) é dada por:

$$WP = - \int_V \mathbf{u}^T \mathbf{f} dV - \int_S \mathbf{u}^T \mathbf{T} dS - \sum_i \mathbf{u}_i^T \mathbf{P}_i$$



A energia potencial total para um corpo elástico é:

$$\Pi = \frac{1}{2} \int_V \boldsymbol{\sigma}^T \boldsymbol{\epsilon} dV - \int_V \mathbf{u}^T \mathbf{f} dV - \int_S \mathbf{u}^T \mathbf{T} dS - \sum_i \mathbf{u}_i^T \mathbf{P}_i$$

## PRINCÍPIO DA ENERGIA POTENCIAL MÍNIMA

Para sistemas conservativos, de todos os campos de deslocamento cinematicamente admissíveis, aqueles correspondentes ao equilíbrio tornam a energia potencial total um extremo. Se a condição extrema for mínima, o estado de equilíbrio é estável.

Em MEF:

$$\frac{\partial \Pi}{\partial a} = 0 ; \frac{\partial^2 \Pi}{\partial a^2} > 0 ; \text{Equilíbrio - Mínima energia Potencial}$$

↓ deslocamentos  
nodais



**Exemplo 01** – Aplicando o método da Energia Potencial Mínima, determine os valores dos deslocamentos dos nós 1 e 2 ( $q_1$  e  $q_2$ ) do sistema estrutural de molas abaixo.

Dados:

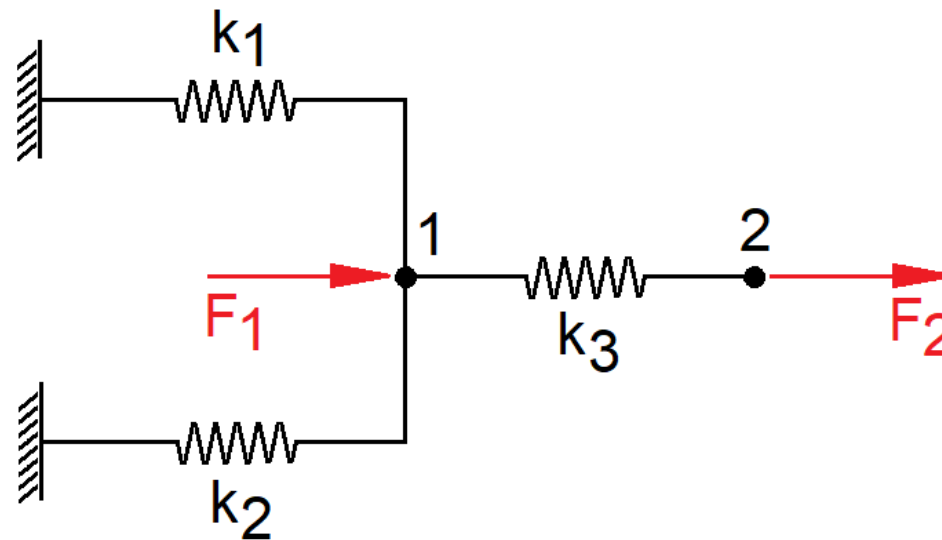
$k_1 = 30 \text{ N/mm};$

$k_2 = 25 \text{ N/mm};$

$k_3 = 50 \text{ N/mm};$

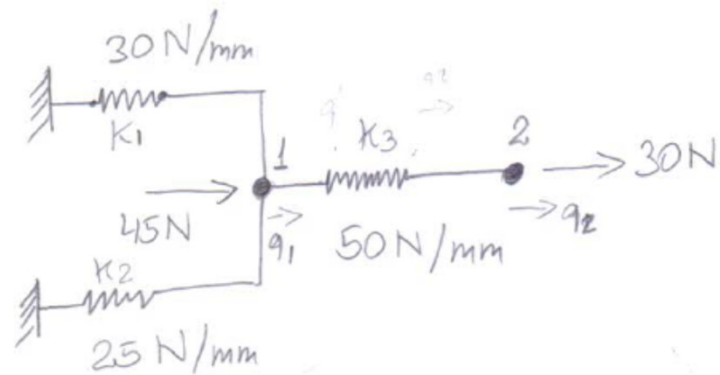
$F_1 = 45 \text{ N};$

$F_2 = 30 \text{ N}.$





## EX 01



$$\Pi = \underbrace{\frac{1}{2} k_1 \delta_1^2 + \frac{1}{2} k_2 \delta_2^2 + \frac{1}{2} k_3 \delta_3^2}_U - \underbrace{F_1 q_1 - F_2 q_2}_W$$

$$\delta_1 = q_1$$

$$\delta_2 = q_1$$

$$\delta_3 = q_2 - q_1$$

## EX 01

$$\pi = \frac{1}{2} k_1 q_1^2 + \frac{1}{2} k_2 q_1^2 + \frac{1}{2} k_3 (q_2 - q_1)^2 - F_1 q_1 - F_2 q_2$$

Equilíbrio :  $\frac{\partial \pi}{\partial q_i} = 0$ ;  $\frac{\partial \pi}{\partial q_1} = \frac{\partial \pi}{\partial q_2} = 0$

$$\frac{\partial \pi}{\partial q_1} = 0 \Rightarrow \frac{\partial \pi}{\partial q_1} = k_1 q_1 + k_2 q_1 + k_3 (q_2 - q_1)(-1) - F_1 = 0$$

$$\frac{\partial \pi}{\partial q_2} = k_3 (q_2 - q_1) - F_2 = 0$$



## EX 01

$$q_1 [k_1 + k_2 + k_3] + q_2 [-k_3] = F_1$$

$$q_1 [-k_3] + q_2 [k_3] = F_2$$

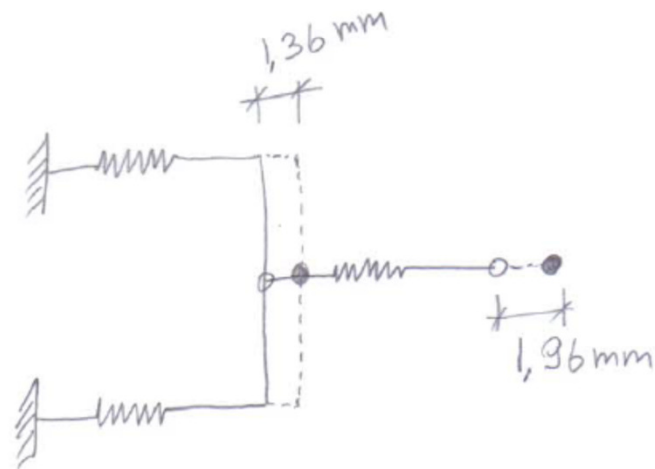
$$\Downarrow$$
$$\begin{bmatrix} k_1 + k_2 + k_3 & -k_3 \\ -k_3 & k_3 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} q_1 \\ q_2 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} F_1 \\ F_2 \end{Bmatrix}$$

$$\Downarrow$$
$$\begin{bmatrix} (30 + 25 + 50) & -50 \\ -50 & 50 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} q_1 \\ q_2 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 45 \\ 30 \end{Bmatrix}$$



## EX 01

$$\begin{Bmatrix} q_1 \\ q_2 \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,01818182 & 0,01818182 \\ 0,01818182 & 0,03818182 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} 45 \\ 30 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 1,364 \\ 1,964 \end{Bmatrix} \text{ mm}$$



**EXERCÍCIO PROPOSTO 01** – Aplicando o método da Energia Potencial Mínima, determine os valores dos deslocamentos dos nós 1, 2 e 3 ( $q_1$ ,  $q_2$  e  $q_3$ ) do sistema estrutural de molas abaixo.

[1,0 ponto]

Dados:

$$k_1 = (20 + \#) \text{ N/mm};$$

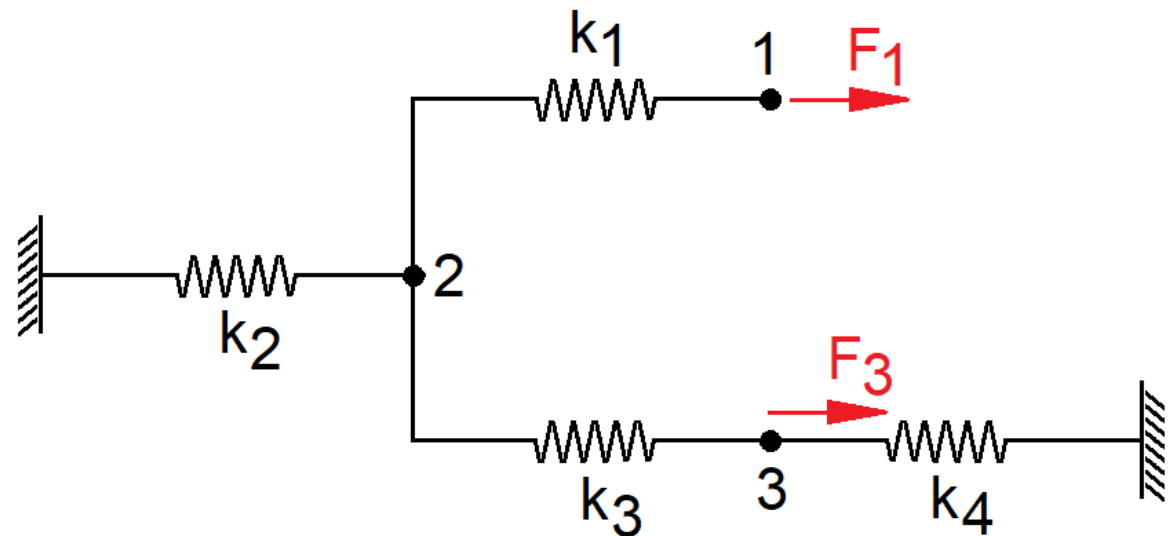
$$k_2 = (30 - \#) \text{ N/mm};$$

$$k_3 = (10 + \#) \text{ N/mm};$$

$$k_4 = (15 + \#) \text{ N/mm};$$

$$F_1 = (60 + \#) \text{ N};$$

$$F_3 = (80 + \#) \text{ N}.$$



#	Matrícula	Nome
1	20211PF.ECV0023	Carlos Eduardo Argenta Bordin
2	20211PF.ECV0006	Eduardo Vidal
3	20211PF.ECV0007	Gabriela Santos de Almeida
4	20211PF.ECV0015	Luciana Lombardi Barnekow
5	20211PF.ECV0003	Tainara dos Santos Ribeiro
6	20211PF.ECV0002	Victor Berton dal Olmo



## MÉTODO DE RAYLEIGH-RITZ

Para meios contínuos, o método da energia potencial total  $\Pi$  pode ser usado para encontrar uma solução aproximada. O método Rayleigh-Ritz envolve a construção de um campo de deslocamento assumido, por exemplo,

$$\begin{aligned}u &= \sum a_i \phi_i(x, y, z) & i &= 1 \text{ to } \ell \\v &= \sum a_j \phi_j(x, y, z) & j &= \ell + 1 \text{ to } m \\w &= \sum a_k \phi_k(x, y, z) & k &= m + 1 \text{ to } n \\& & n &> m > \ell\end{aligned}$$

As funções  $\Phi_i$  são geralmente consideradas polinômios. Por exemplo:

$$u = a_1 + a_2 x + a_3 x^2$$

Os deslocamentos  $u$ ,  $v$ ,  $w$  devem ser cinematicamente admissíveis. Ou seja,  $u$ ,  $v$ ,  $w$  devem satisfazer condições de contorno específicas.



## MÉTODO DE RAYLEIGH-RITZ

Depois de introduzir as relações tensão-deformação e deformação-deslocamento e substituir o deslocamento aproximado  $u$  em  $\Pi$ , temos:

$$\Pi = \Pi(a_1, a_2, \dots, a_r)$$

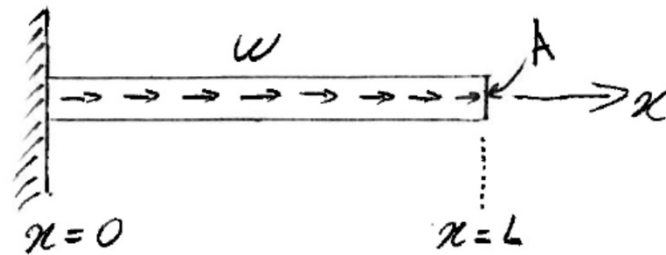
Aplicando o princípio da energia potencial mínima:

$$\frac{\partial \Pi}{\partial a_i} = 0 \quad i = 1, 2, \dots, r$$



**Exemplo 02** - A barra está submetida a uma força distribuída constante  $w$ , conforme mostra a figura.

- (a) Use o método Rayleigh-Ritz com um campo de deslocamento  $u = a_0 + a_1x + a_2x^2$  para determinar as expressões do deslocamento  $u$  e da tensão máxima;  
 (b) Compare os resultados obtidos com o valor analítico exato.



- Energia potencial ( $\pi$ )

$$\pi = \underbrace{\frac{1}{2} \int_0^L EA \left( \frac{du}{dx} \right)^2 dx}_{U = \text{Energia}} - \underbrace{\int_0^L (w \cdot x) \cdot u \, dx}_{W = \text{Trabalho}} \quad (1)$$

$\swarrow$  Força aplicada  
 $\swarrow$  Deslocamento

$$u = a_0 + a_1x + a_2x^2 \quad (2)$$



- Condições de contorno

$$u|_{x=0} = 0$$

$$u = a_0 + a_1(0) + a_2(0)^2 = 0 \Rightarrow a_0 = \underline{\underline{0}}$$

$$u = a_1 x + a_2 x^2 \quad (3)$$

$$\frac{du}{dx} = a_1 + 2a_2 x \quad (4)$$

$$\bar{\Pi} = \frac{1}{2} EA \int_0^L (a_1 + 2a_2 x)^2 dx - \int_0^L w x (a_1 x + a_2 x^2) dx$$

$$\bar{\Pi} = \frac{1}{2} EA \int_0^L (a_1^2 + 2 \cdot a_1 \cdot 2a_2 x + 4a_2^2 x^2) dx - \int_0^L (w a_1 x^2 + w a_2 x^3) dx$$

$$\bar{\Pi} = \frac{1}{2} EA \left( a_1^2 L + \frac{4a_1 a_2 L^2}{2} + \frac{4a_2^2 L^3}{3} \right) - \left( \frac{w a_1 L^3}{3} + \frac{w a_2 L^4}{4} \right)$$

$$\bar{\Pi} = \frac{a_1^2 \cdot L \cdot EA}{2} + a_1 \cdot a_2 L^2 \cdot EA + \frac{2 \cdot a_2^2 L^3 EA}{3} - \frac{w a_1 L^3}{3} - \frac{w a_2 L^4}{4}$$



- Princípio da Mínima Energia Potencial

$$\frac{\partial \pi}{\partial a_1} = 0 \quad a_1 \cdot L \cdot EA + a_2 L^2 \cdot EA - \frac{wL^3}{3} = 0$$

$$\frac{\partial \pi}{\partial a_2} = 0 \quad a_1 L^2 \cdot EA + \frac{4a_2 L^3 EA}{3} - \frac{wL^4}{4} = 0$$

$$a_1 = \left( \frac{wL^3}{3} - a_2 L^2 EA \right) / LAE \quad ; \quad a_1 = \left( \frac{wL^4}{4} - \frac{4a_2 L^3 EA}{3} \right) / L^2 EA$$

$$\frac{\left( \frac{wL^3}{3} - a_2 L^2 EA \right)}{LAE} = \frac{\left( \frac{wL^4}{4} - \frac{4a_2 L^3 EA}{3} \right)}{L^2 EA}$$

$$\frac{wL^3}{3LAE} - \frac{a_2 L^2 EA}{LAE} = \frac{wL^4}{4L^2 EA} - \frac{4a_2 L^3 EA}{3L^2 EA}$$

$$\frac{wL^2}{3AE} - a_2 L = \frac{wL^2}{4AE} - \frac{4a_2 L}{3}$$



$$-a_2 L + \frac{4a_2 L}{3} = \frac{wL^2}{4AE} - \frac{wL^2}{3AE}$$

$$\frac{-3a_2 L + 4a_2 L}{3} = \frac{3wL^2 - 4wL^2}{12AE}$$

$$\frac{a_2 L}{3} = \frac{-wL^2}{12AE}$$

$$a_2 = -\frac{wL}{4AE}$$

$$a_1 = \left[ \frac{wL^3}{3} - \left( -\frac{wL}{4AE} \right) L^2 \cdot AE \right] / LAE$$

$$a_1 = \frac{wL^3}{3LAE} + \frac{wL^3 AE}{4AE \cdot AE \cdot L}$$

$$a_1 = \frac{wL^2}{3AE} + \frac{wL^2}{4AE}$$

$$a_1 = \frac{4wL^2 + 3wL^2}{12AE} \Rightarrow$$

$$a_1 = \frac{7wL^2}{12AE}$$



## Pelo método Rayleigh-Ritz:

$$u = \frac{7wL^2}{12AE} \cdot x - \frac{wLx^2}{4AE}$$

$$u_{x=L} = \frac{wL^3}{3EA}$$

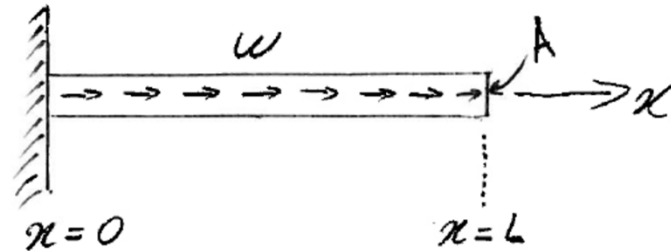
$$\sigma = \frac{du}{dx} \cdot E$$

$$\sigma = \frac{7wL^2}{12A} - \frac{wLx}{2A}$$

$$\sigma_{x=0} = \frac{7wL^2}{12A}$$



## Pelo método analítico (solução exata):



- Para A constante:

$$EA \frac{d^2 u}{dx^2} + wx = 0$$

$$\frac{d^2 u}{dx^2} = -\frac{wx}{EA}$$

$$\frac{du}{dx} = -\frac{wx^2}{2EA} + C_1$$

$$u = -\frac{wx^3}{6EA} + C_1 x + C_2 \quad (1)$$

- Condições de contorno:

$$x=0 \rightarrow u=0 \quad (2)$$

$$x=L \rightarrow \sigma=0 \quad (3)$$

- Substituindo (2) em (1):

$$C_2 = 0$$

$$\sigma = \frac{du}{dx} \cdot E \quad (\sigma = \epsilon \cdot E)$$

$$\sigma = -\frac{wx^2}{2EA} + C_1 \quad (4)$$



## Pelo método analítico (solução exata):

- Substituindo (3) em (4)

$$0 = -\frac{wx^2}{2EA} + C_1$$

$$C_1 = \frac{wx^2}{2EA} \rightarrow$$

$$C_1 = \frac{wL^2}{2EA}$$

$$u = -\frac{wx^3}{6EA} + \frac{wL^2}{2EA} \cdot x$$

$$u_{x=L} = \frac{wL^3}{3EA}$$

$$\sigma = \frac{du}{dx} \cdot E$$

$$\sigma = \left( -\frac{3wx^2}{6EA} + \frac{wL^2}{2EA} \right) \cdot E$$

$$\sigma = -\frac{wx^2}{2A} + \frac{wL^2}{2A}$$

$$\sigma_{x=0} = \frac{wL^2}{2A}$$



**EXERCÍCIO PROPOSTO 02** – Aplicando o método Rayleigh-Ritz com um campo de deslocamento  $u = a_0 + a_1x + a_2x^2$ , determinar o valor do deslocamento máximo ( $u$ ) e da tensão máxima. Compare seus resultados com o valor analítico a partir dos dados abaixo.

[1,0 ponto]

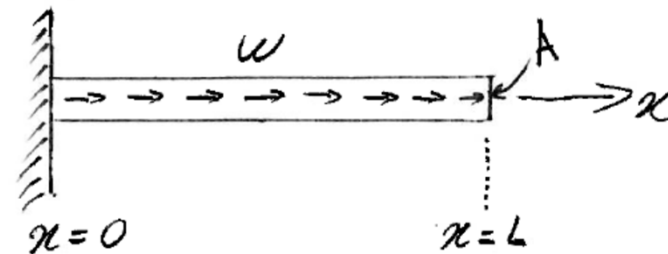
Dados:

$$\omega = (4 + 1\#) \text{ N/mm};$$

$$L = (500 - 10\#) \text{ mm};$$

$$E = 200 \text{ GPa};$$

$$A = 800 \text{ mm}^2;$$



#	Matrícula	Nome
1	20211PF.ECV0023	Carlos Eduardo Argenta Bordin
2	20211PF.ECV0006	Eduardo Vidal
3	20211PF.ECV0007	Gabriela Santos de Almeida
4	20211PF.ECV0015	Luciana Lombardi Barnekow
5	20211PF.ECV0003	Tainara dos Santos Ribeiro
6	20211PF.ECV0002	Victor Berton dal Olmo





EDUCAÇÃO  
PÚBLICA  
**100%**  
GRATUITA

# MUITO OBRIGADO

Prof. Rodrigo Bordignon  
Engenheiro Civil, Dr.

*[www.ifsul.edu.br](http://www.ifsul.edu.br)  
[rodrigobordignon@ifsul.edu.br](mailto:rodrigobordignon@ifsul.edu.br)*