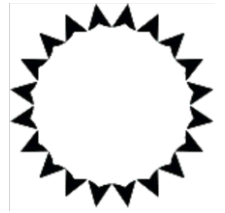




PEF2602
Estruturas na Arquitetura I I - Sistemas Reticulados



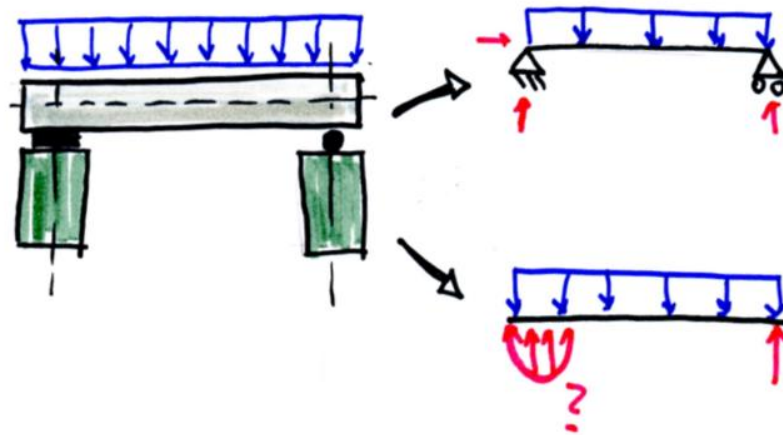
Estruturas Hiperestáticas
&
Não-Linearidade do Comportamento Estrutural
(Aula 8 - 15/10/2018)

Professores
Ruy Marcelo Pauletti, Leila Meneghetti Valverdes, Luís A. G. Bitencourt Jr.

ESTRUTURAS HIPERESTÁTICAS

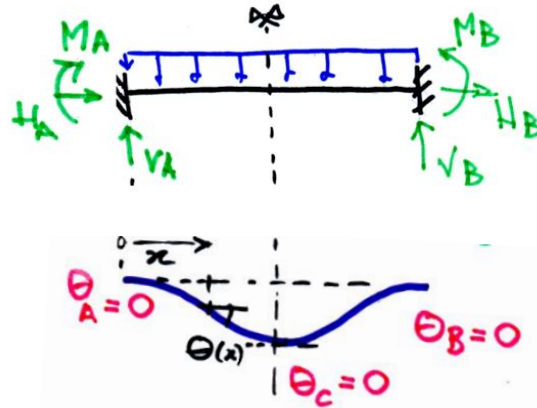
Denominam-se de estruturas hiperestáticas aquelas estruturas que exigem a consideração das deformações, na determinação de suas reações de apoio e de seu estado interno de tensões.

A rigor, todas as estruturas são hiperestáticas! Mesmo uma viga biapoiada, somente é isostática quando os apoios são considerados como pontuais, o que é uma idealização das condições de apoio reais, as quais envolvem uma distribuição de forças cuja determinação requer o estudo das deformações dos materiais.



ESTRUTURAS HIPERESTÁTICAS

No próximo semestre (PEF2603) veremos um método clássico de resolução de vigas hiperestáticas ('método dos esforços').



Viga 3 vezes hiperestática!

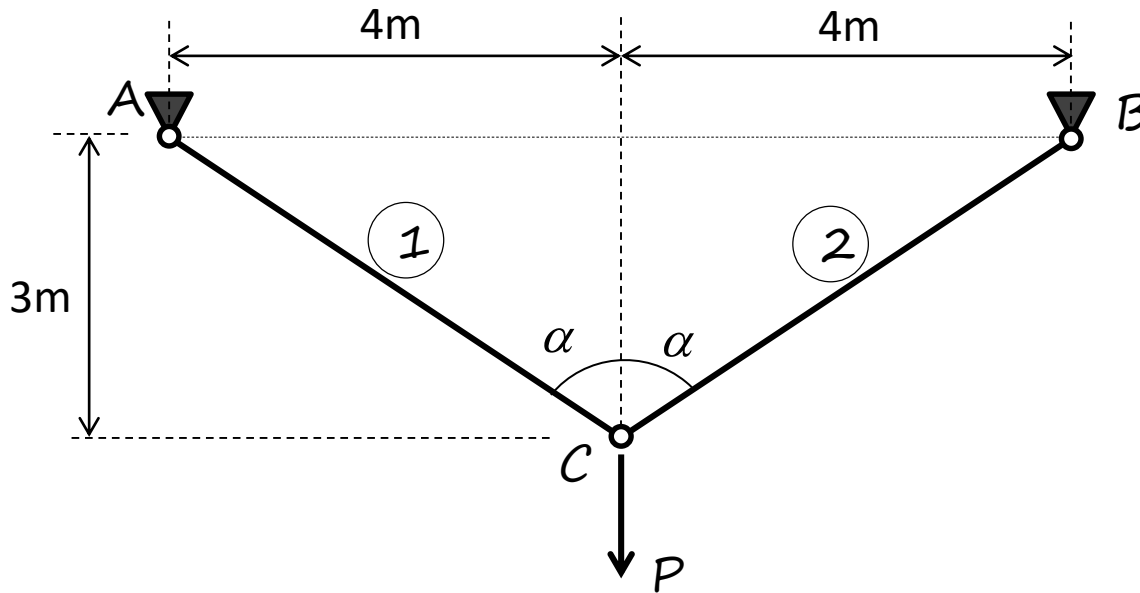
3 equações de compatibilidade!

Neste semestre (PEF 2602), limitamo-nos à introdução do conceito de hiperestaticidade, estabelecendo equações de compatibilidade e resolvendo alguns problemas simples de treliças e sistemas estaiados!



TRELIÇAS

Seja a treliça composta por duas barras:



Valem as relações:

$$\sin \alpha = 4/5 = 0,8$$

$$\cos \alpha = 3/5 = 0,6$$

São dados:

$$P = 100\text{kN}$$

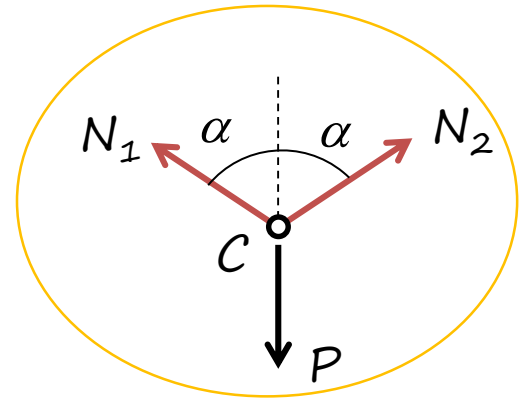
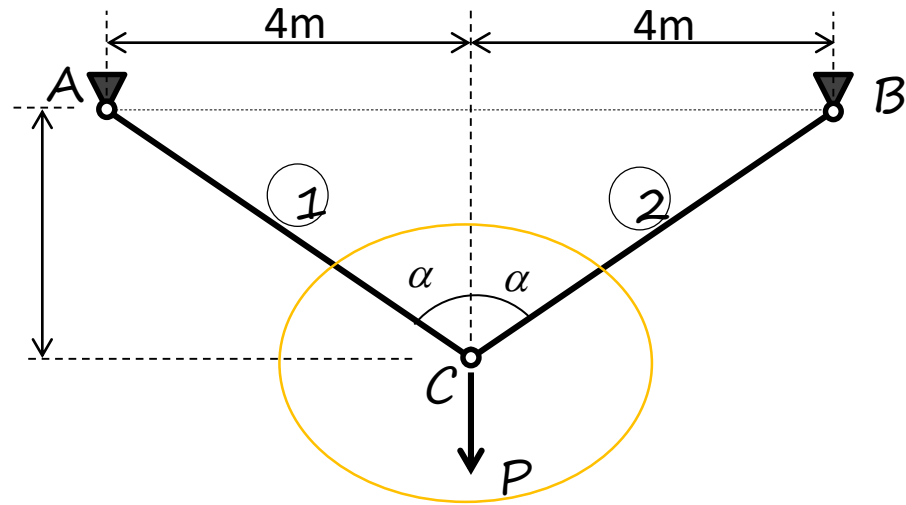
$$E = 210\text{GPa}$$

$$s = 2$$

$$\sigma_e = 600\text{MPa}$$

* Pede-se determinar os esforços nas barras e o deslocamento do ponto C, sob ação da carga P!





$$\sum F_x = 0 \quad \therefore (N_2 - N_1) \sin \alpha = 0 \quad \therefore N_1 = N_2 = N$$

$$\sum F_y = 0 \quad \therefore 2N \cos \alpha - P = 0 \quad \therefore N = \frac{P}{2 \cos \alpha} = \frac{100}{2 \cdot (3/5)}$$

$$N = 83,33 \text{ kN}$$

Note que, por ser um problema isostático, a resolução não depende do material, ou do dimensionamento, ou das deformações da estrutura, apenas das forças!

Note também que o equilíbrio foi determinado considerando a geometria inicial da estrutura, ou seja, desprezando as deformações que o sistema experimenta!



Dimensionamento

Recordando: $E = 210\text{GPa}$
 $\sigma_e = 600\text{MPa}$
 $s = 2$

$$\bar{\sigma} = \frac{\sigma_e}{s} = \frac{600}{2} = 300\text{MPa}$$

Critério de Dimensionamento: $\sigma_{\max} \leq \bar{\sigma}$

$$\frac{N_{\max}}{A} = \frac{N}{\left(\frac{\pi\phi^2}{4}\right)} \leq \bar{\sigma}$$

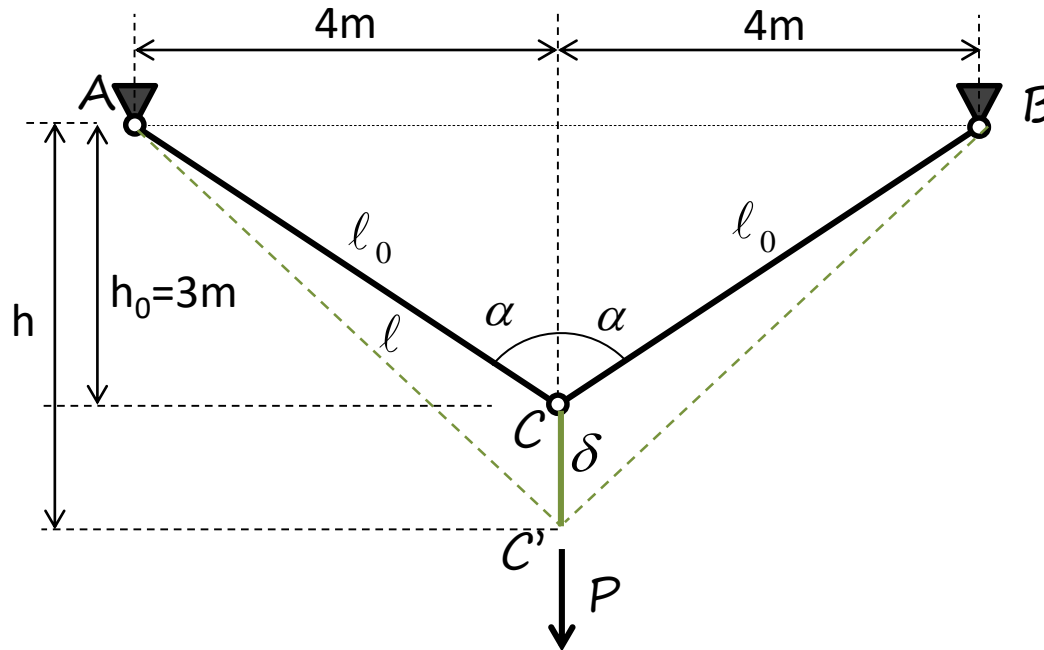
$$\phi \geq \sqrt{\frac{4 \cdot N}{\pi \bar{\sigma}}} = \sqrt{\frac{4 \cdot 83,33 \times 10^3}{\pi \cdot 300 \times 10^6}} = 0,0188\text{m}$$

$$\phi_{\min} = 18,8\text{mm}$$



Deformações

Problema: determinar o deslocamento do ponto C:



1) deformações das barras, admitindo que as mesmas sejam dimensionadas com ϕ_{\min} :

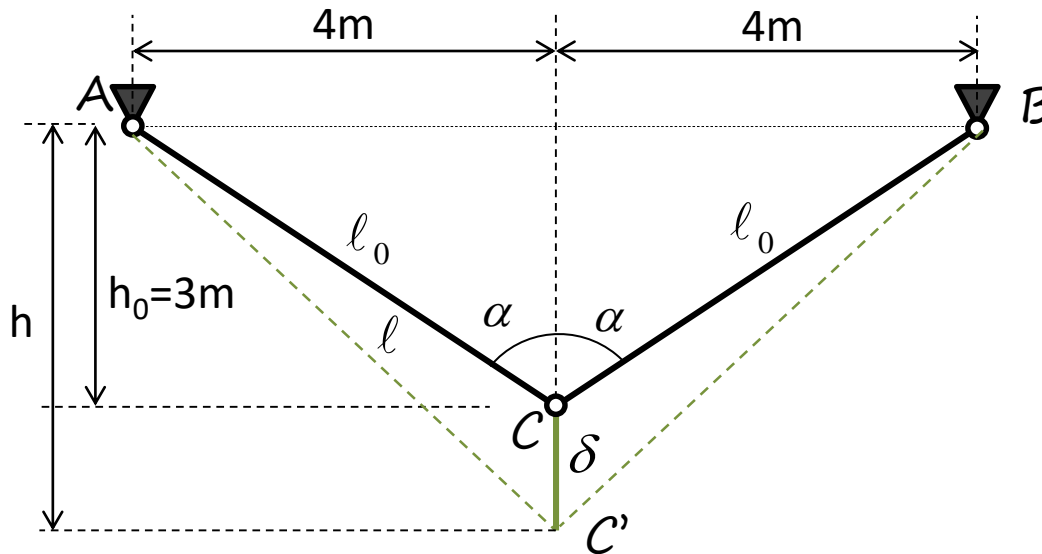
Por definição: $\varepsilon = \frac{l - l_0}{l_0} \quad \therefore \quad l = (1 + \varepsilon)l_0$

Lei de Hooke: $\varepsilon = \frac{\sigma}{E} = \frac{300 \times 10^6}{210 \times 10^9} = 1,43 \times 10^{-3} \quad \therefore \quad l = (1 + 1,43 \times 10^{-3}) \cdot 5 = 5,0071\text{m}$



Deformações

Problema: determinar o deslocamento do ponto C:



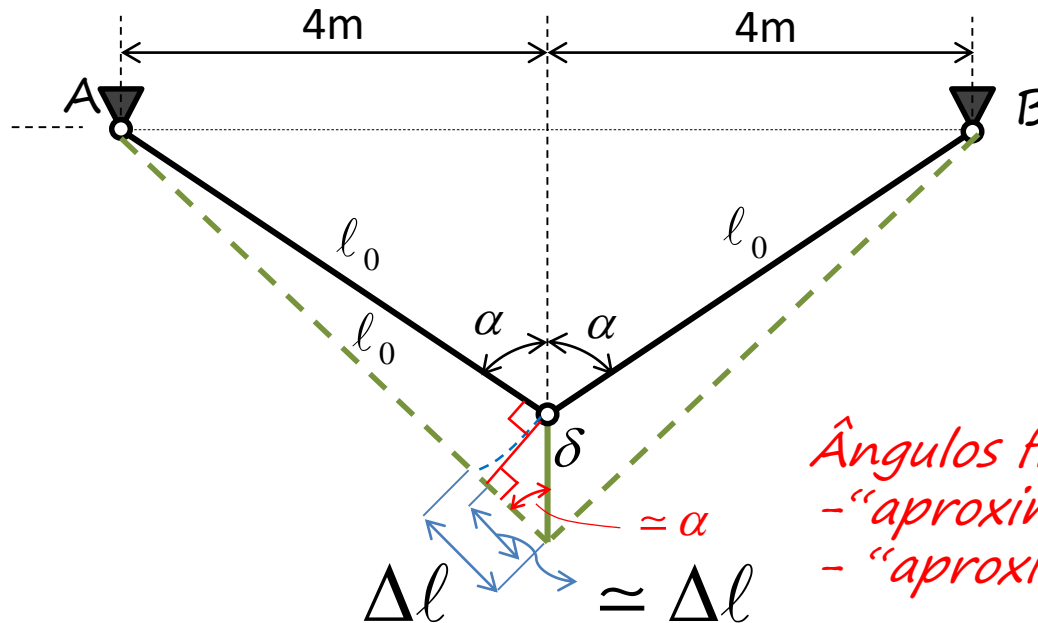
Deslocamento do ponto C: $\delta = h - h_0 = \sqrt{l^2 - a^2} - h_0$

$$\delta = \sqrt{5,0071^2 - 4^2} - 3 = 0,0118\text{m} = 1,18\text{cm}$$

Note que no cálculo acima considerou-se que as forças normais não são afetadas pelas variações geométricas, o que parece razoável, já que os deslocamentos são pequenos em relação às dimensões da estrutura!



Cálculo aproximado ('Diagrama de Williot')



Ângulos finais:
 - "aproximadamente retos"
 - "aproximadamente α "

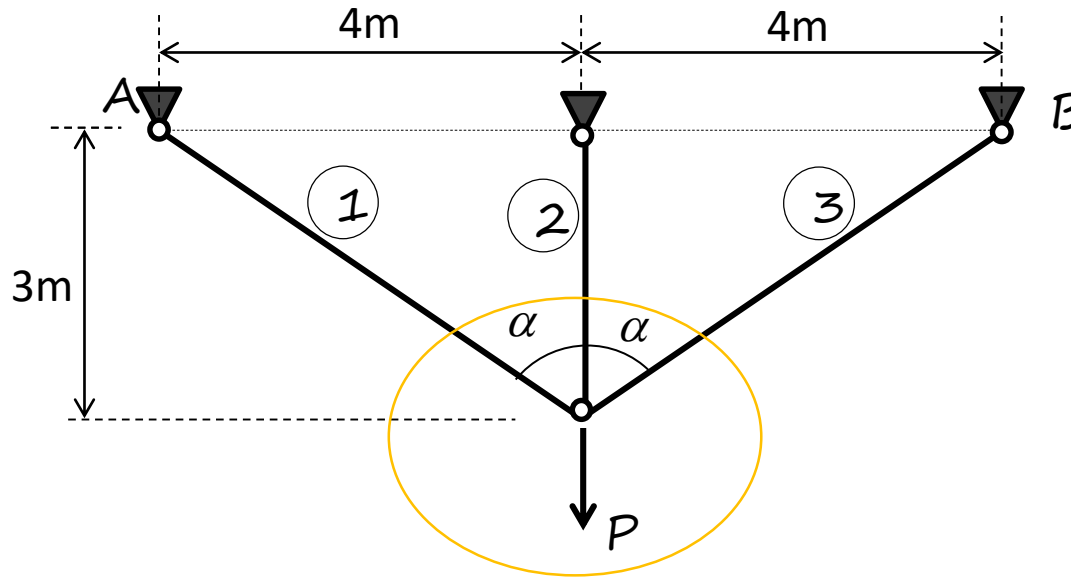
$$\Delta l \approx \delta \cos \alpha \quad \delta = \frac{\Delta l}{\cos \alpha} = \frac{0,0071}{3/5} = 0,0118m = 1,18cm \quad \text{Ok!}$$

O Diagrama de Williot é válido para pequenos deslocamentos e rotações!!



TRELIÇAS HIPERESTÁTICAS

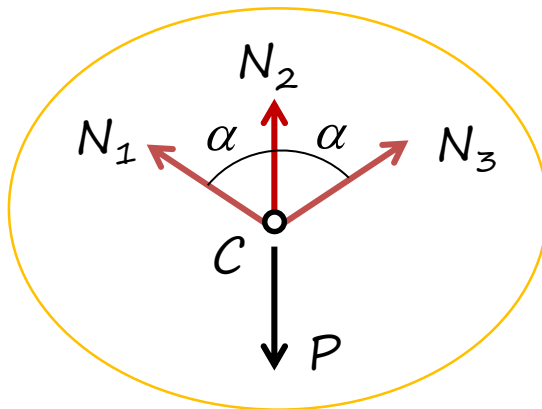
Acrescentando mais uma barra ao exemplo anterior:



$$2n - b \begin{cases} < r & \therefore \text{hiperestática} \\ = r & \therefore \text{isostática} \\ > r & \therefore \text{hipostática} \end{cases}$$

$$2 \cdot 4 - 3 = 5 < 6 \quad 1 \times \text{hiperestática}$$

Equilíbrio do nó C:



$$\sum F_x = 0 \quad \therefore (N_3 - N_1) \sin \alpha = 0 \quad \therefore N_3 = N_1$$

$$\sum F_y = 0 \quad \therefore 2N_1 \cos \alpha + N_2 - P = 0 \quad (\text{Eq. 1})$$

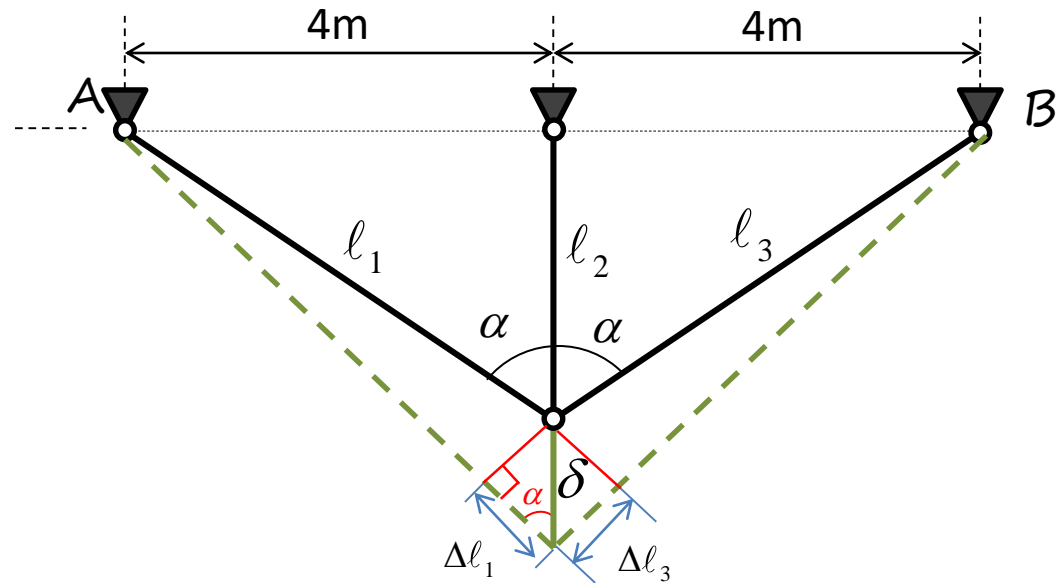
A resolução desta treliça requer uma equação adicional às equações do equilíbrio!



TRELIÇAS HIPERESTÁTICAS

Esta equação adicional é dada pela necessária compatibilidade entre as deformações das barras!

Diagrama
de Williot:



$$\Delta l_2 = \delta$$

$$\Delta l_1 = \Delta l_3 \cong \delta \cos \alpha \quad (\text{Eqs. 2})$$

(2 equações de compatibilidade de deslocamentos, sendo que uma reflete a simetria do problema)



TRELIÇAS HIPERESTÁTICAS

Sabendo que: $\Delta l_i = \frac{N_i l_i}{E_i A_i} \quad \therefore \quad N_i = \frac{E_i A_i}{l_i} \Delta l_i$ (Eqs. 3) (Incorporam a Equação Constitutiva – Lei de Hooke)

Admitindo: $E_i A_i = EA$, constante (barras de mesmo material e mesma seção transversal!)

Combinando (Eqs. 3) e (Eqs. 2):

$$\Delta l_1 = \frac{N_1 l_1}{EA} = (\delta \cos \alpha)$$

$$\Delta l_2 = \frac{N_2 l_2}{EA} = \delta$$

$$\delta = \frac{N_1 l_1}{EA \cos \alpha} = \frac{N_2 l_2}{EA}$$

$$N_1 = \frac{N_2 l_2 \cos \alpha}{l_1}$$

(Eq. 4)



TRELIÇAS HIPERESTÁTICAS

Substituindo (4) em (1), temos:

$$2 \cdot \frac{N_2 \ell_2}{\ell_1} \cos^2 \alpha + N_2 = P \quad \therefore \quad N_2 = \left(\frac{\ell_1}{\ell_1 + 2\ell_2 \cos^2 \alpha} \right) P \quad (5)$$

Substituindo (5) em (4):

$$N_1 = \left(\frac{\ell_2 \cos \alpha}{\ell_1 + 2\ell_2 \cos^2 \alpha} \right) P$$

Para os dados do problema :

$$\left\{ \ell_1 = \ell_3 = 5m ; \ell_2 = 3m ; \cos \alpha = \frac{3}{5} \right\}$$

$$N_2 = \left(\frac{5}{5 + 2 \times 3 \times (3/5)^2} \right) P = \frac{125}{179} P \approx 0,7P$$

$$N_1 = \left(\frac{3 \times (3/5)}{5 + 2 \times 3 \times (3/5)^2} \right) P = \frac{45}{179} P \approx 0,2514P$$

Verificando com (1):

$$2 \times \left(\frac{45}{179} P \right) \times \frac{3}{5} + \left(\frac{125}{179} P \right) = P \quad \text{OK!}$$



TRELIÇAS HIPERESTÁTICAS

Outra verificação interessante, consiste em considerar o caso particular de três barras iguais atuando em paralelo

$$\text{Nesse caso } \begin{cases} \alpha = 0 \quad \therefore \quad \cos \alpha = 1 \\ l_1 = l_2 = l_3 = l \\ EA = cte \end{cases}$$

$$\text{E por simetria, } N_1 = N_2 = N_3 = \frac{P}{3}$$

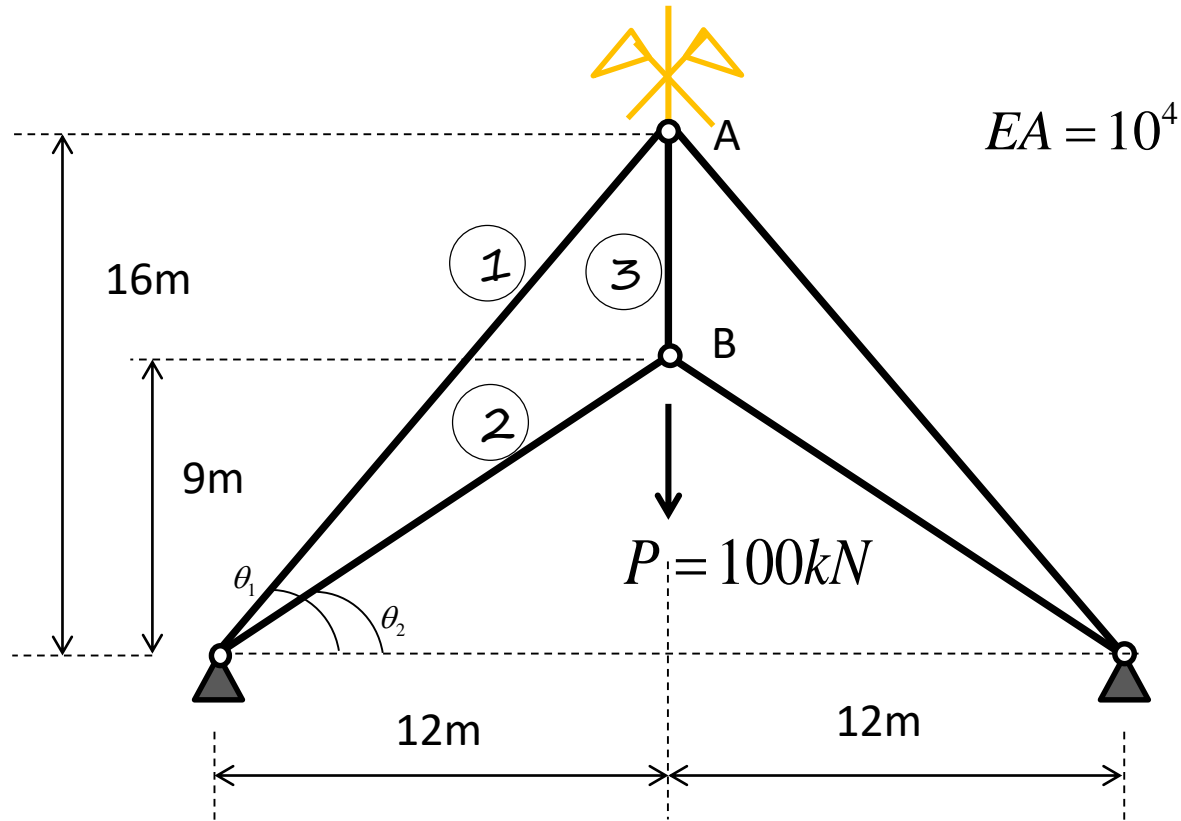
De fato, considerando as expressões obtidas anteriormente,

$$N_1 = N_3 = \left(\frac{l \times 1}{l + 2 \times l \times (1)^2} \right) P = \frac{P}{3} \quad N_2 = \left(\frac{l}{l + 2 \times l \times (1)^2} \right) P = \frac{P}{3}$$

OK!



Exercício: Determinar os esforços nas barras da treliça:



$2n - b < r \therefore$ hiperestática

$= r \therefore$ isostática

$> r \therefore$ hipostática

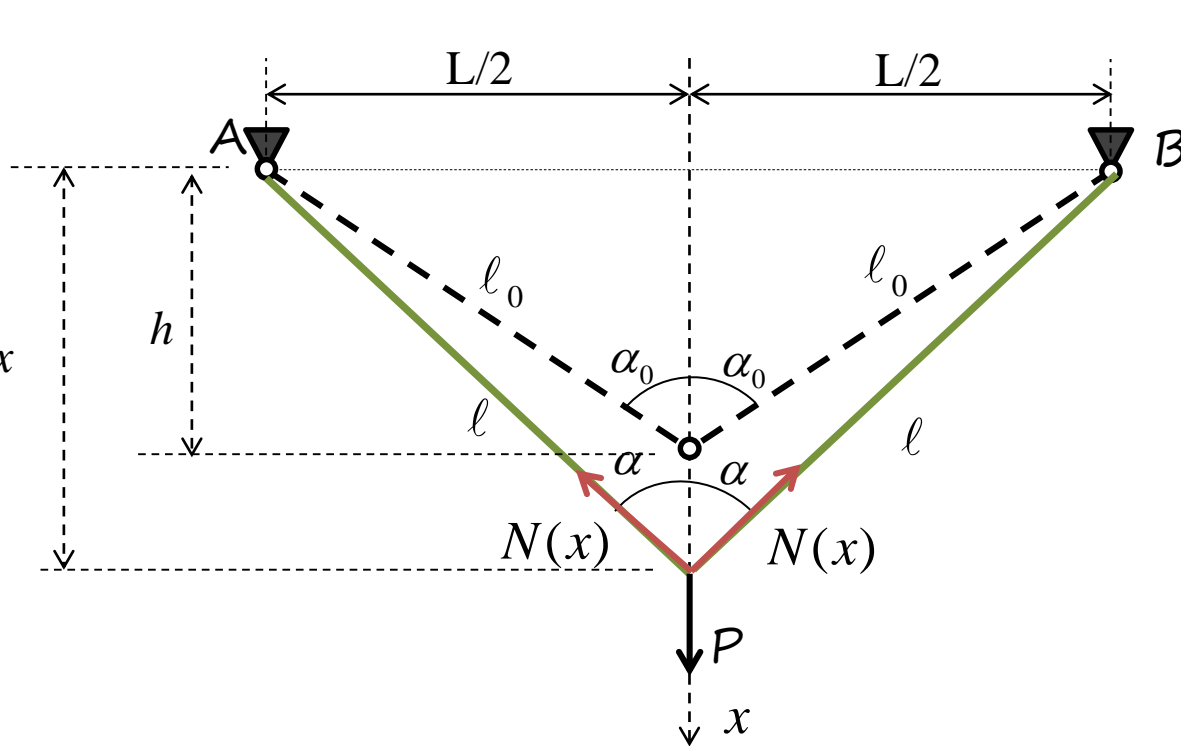
$2 \cdot 4 - 5 = 3 < 4 \quad 1 \times$ hiper



Não Linearidade Geométrica

Quando os deslocamentos não puderem ser desprezados, o problema se torna não-linear!

Nota: Esta seção é incluída apenas como ilustração -- não cai em prova!



$$l(x) = \frac{1}{2} \sqrt{L^2 + 4x^2}$$

$$l_0 = \frac{1}{2} \sqrt{L^2 + 4h^2}$$

$$\cos \alpha(x) = \frac{x}{l(x)}$$



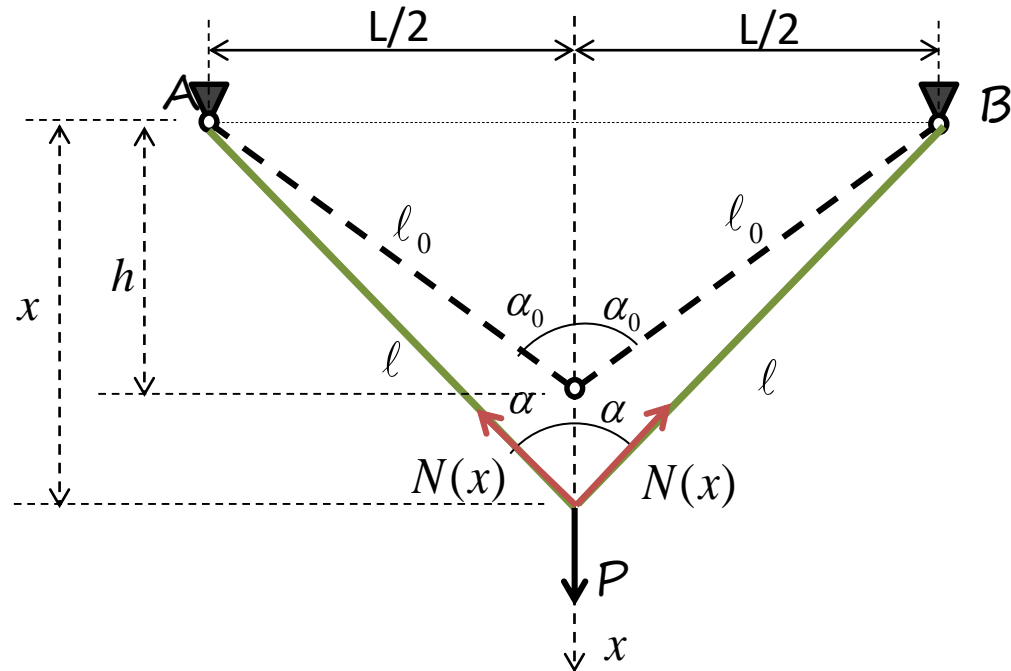
Não Linearidade Geométrica

(1) As forças normais nas barras variam com a geometria:

$$N(x) = EA \frac{\Delta \ell(x)}{\ell_0} = \frac{EA}{\ell_0} (\ell(x) - \ell_0)$$

$$N(x) = k (\ell(x) - \ell_0)$$

onde $k = \frac{EA}{\ell_0}$

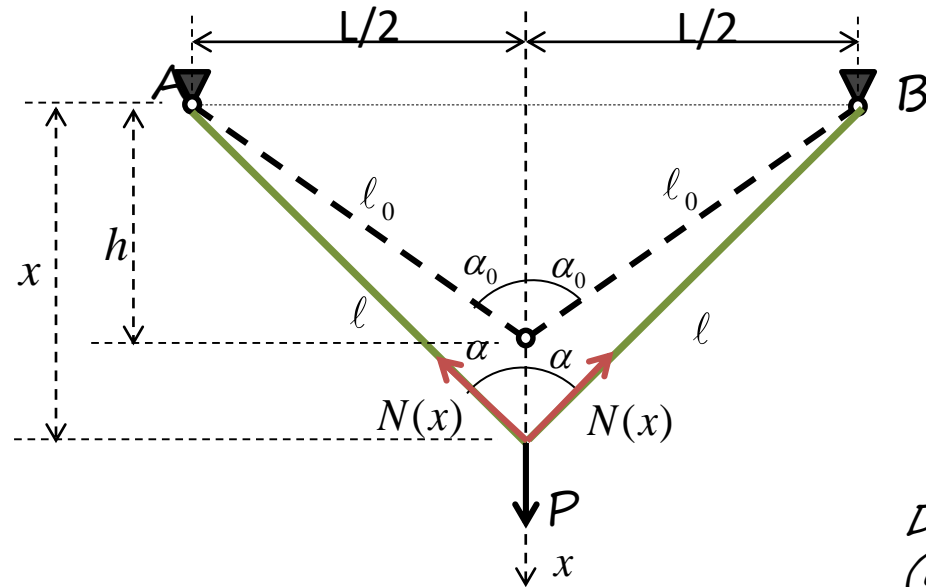


(2) O equilíbrio vertical do nó C depende do ângulo $\alpha(x)$

$$2N(x) \cos \alpha(x) - P = 0 \quad \therefore \quad 2k (\ell(x) - \ell_0) \frac{x}{\ell(x)} - P = 0$$



Não Linearidade Geométrica



Substituindo valores:

$$2k(\ell - \ell_0) \frac{x}{\ell} - P = 0$$

$$2k \left(1 - \frac{2\ell_0}{\sqrt{L^2 + 4x^2}} \right) x - P = 0$$

Definindo a resultante das forças internas (uma força vertical, para cima se $N > 0$):

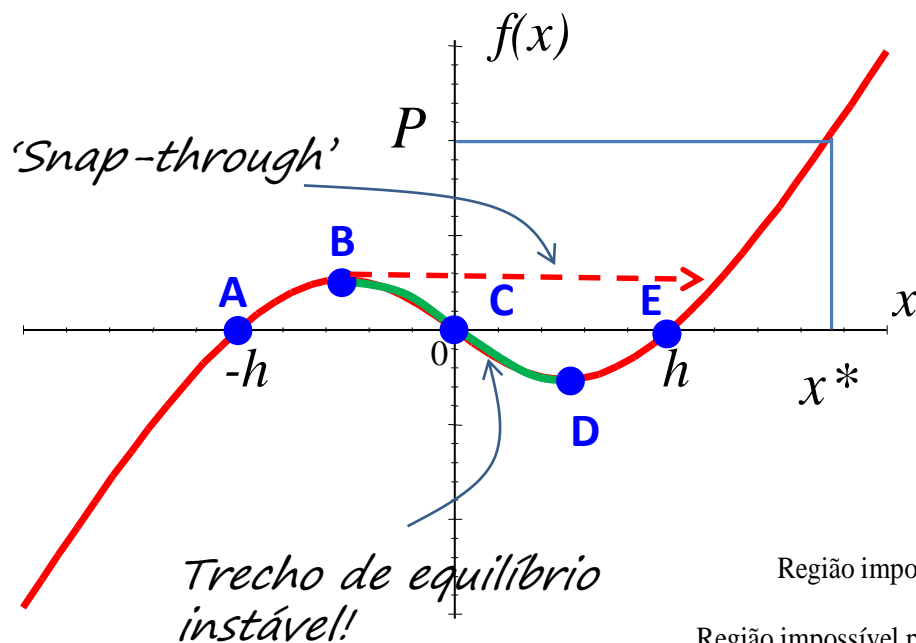
$$f(x) = 2k \left(1 - \frac{2\ell_0}{\sqrt{L^2 + 4x^2}} \right) x$$

O equilíbrio é expresso por:

$$f(x) - P = 0$$



Para cada valor de P , encontra-se numericamente a configuração de equilíbrio x^* !



Para os dados do problema:

$$P=100\text{kN} \rightarrow x^*=+3,115\text{m}$$
$$x_B=-1,602\text{m} \rightarrow P(x_B)=599\text{ kN}=P_{crit}$$
$$x_D=1,602\text{m} \rightarrow P(x_D)=-599\text{ kN}$$

O 'snap-through' é um tipo de instabilidade característica de arcos e cascas abatidas esbeltas, matematicamente conhecido como 'ponto limite'.

Por outro lado, a flambagem, vista anteriormente, é um caso de instabilidade conhecido como 'ponto de bifurcação'.

