

# Resolver sistema

Linear...

$$[Kest]_{3nn \times 3nn} \cdot \{Uest\}_{3nn} = \{Fest\}_{3nn}$$

Métodos Diretos: Gauss (matriz cheia, banda, skyline)  
Iterativos: Gradientes Conjugados

# ESFORÇOS FINAIS

Após o cálculo dos deslocamentos dos nós, os esforços podem ser obtidos, para o **elemento genérico “j”**, mediante o uso da combinação linear (ou efeito final) dada por:

$$E_j = [k]_{j \cdot} \delta_j - (f_p)_j$$

$$\begin{Bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ E_3 \\ E_4 \\ E_5 \\ E_6 \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{11} & \dots & k_{16} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ k_{61} & \dots & k_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{Bmatrix} \delta_1 \\ \delta_2 \\ \delta_3 \\ \delta_4 \\ \delta_5 \\ \delta_6 \end{Bmatrix} - \begin{Bmatrix} (f_p)_1 \\ (f_p)_2 \\ (f_p)_3 \\ (f_p)_4 \\ (f_p)_5 \\ (f_p)_6 \end{Bmatrix}$$

Lembrando que a matriz  $k$  é a matriz de rigidez do elemento no **sistema local**. Os deslocamentos  $\delta$  são os seis valores do elemento no **sistema local**. O vetor dos termos de  $f_p$  são relativos as cargas distribuídas.



Note que a resolução sistema linear final da estrutura fornece todos os deslocamentos da estrutura no **sistema global**.

Desta forma, para cada barra é necessário obter os deslocamentos no **sistema local**, assim, primeiramente, isolam-se os deslocamentos do elemento, ou seja, para um elemento genérico “e”, com nós inicial e final, respectivamente, “i” e “j”; a lei de endereçamento pode ser aplicada, de modo a se ter os deslocamentos do elemento no sistema global indicado por:

$$\begin{Bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ U_4 \\ U_5 \\ U_6 \end{Bmatrix}^e = \begin{Bmatrix} U_{est}(3 \cdot i - 2) \\ U_{est}(3 \cdot i - 1) \\ U_{est}(3 \cdot i) \\ U_{est}(3 \cdot j - 2) \\ U_{est}(3 \cdot j - 1) \\ U_{est}(3 \cdot j) \end{Bmatrix}$$

Neste ponto, é necessário transformar os deslocamentos do elemento  $\{U\}^e$  para o **sistema local**, por:

$$\{\delta\}_{6 \times 1}^e = [R]^e \cdot \{U\}_{6 \times 1}^e$$

$$\begin{Bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ E_3 \\ E_4 \\ E_5 \\ E_6 \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{11} & \dots & k_{16} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ k_{61} & \dots & k_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{Bmatrix} \delta_1 \\ \delta_2 \\ \delta_3 \\ \delta_4 \\ \delta_5 \\ \delta_6 \end{Bmatrix} - \begin{Bmatrix} (f_p)_1 \\ (f_p)_2 \\ (f_p)_3 \\ (f_p)_4 \\ (f_p)_5 \\ (f_p)_6 \end{Bmatrix}$$



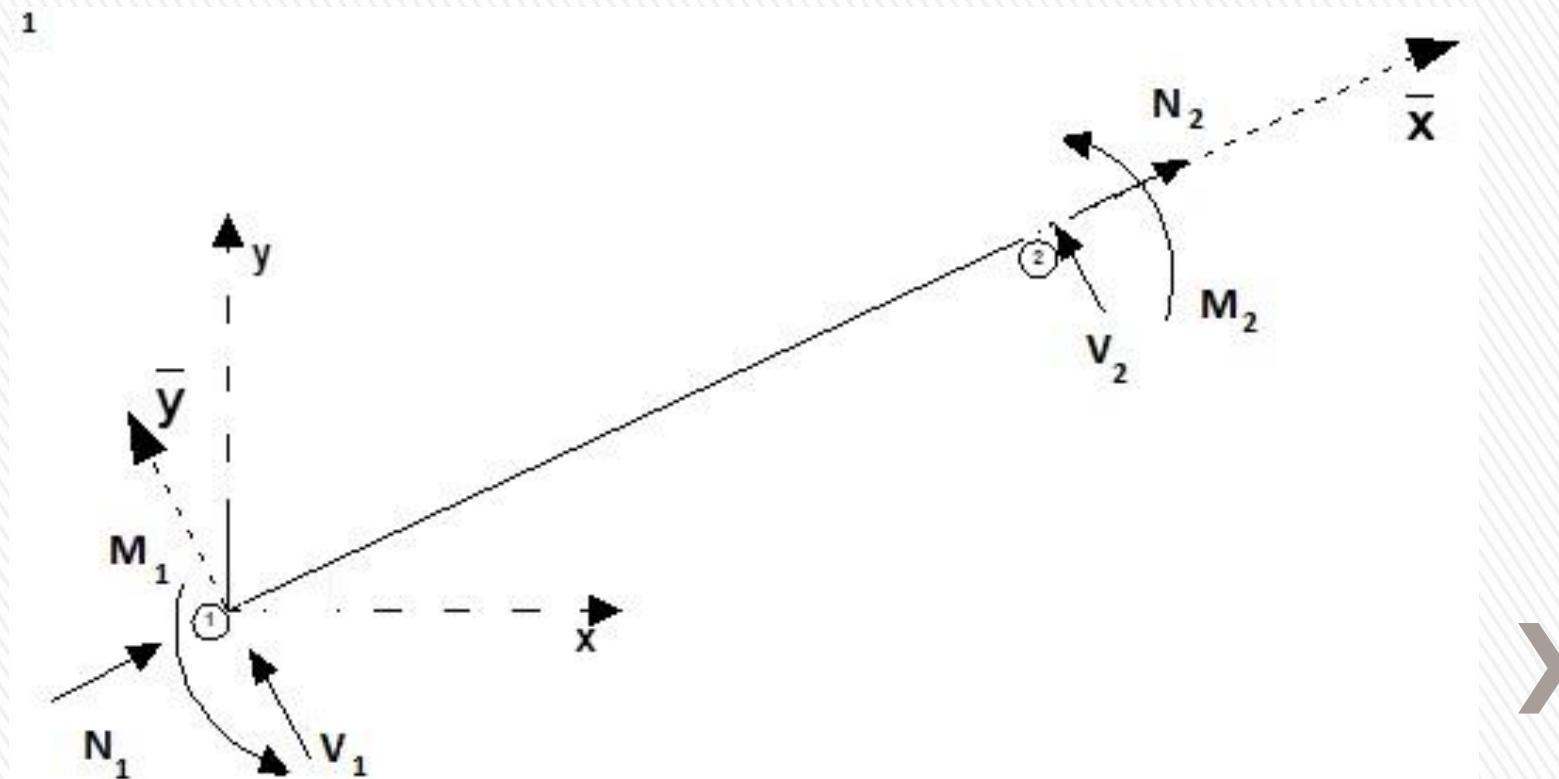
Desta forma, obtém os esforços de cada elemento, onde cada um dos termos do vetor  $\{E\}_6$  representa os seguintes esforços, no **sistema local**:

$E_1$  e  $E_4$ : esforço normal do nó inicial e final;

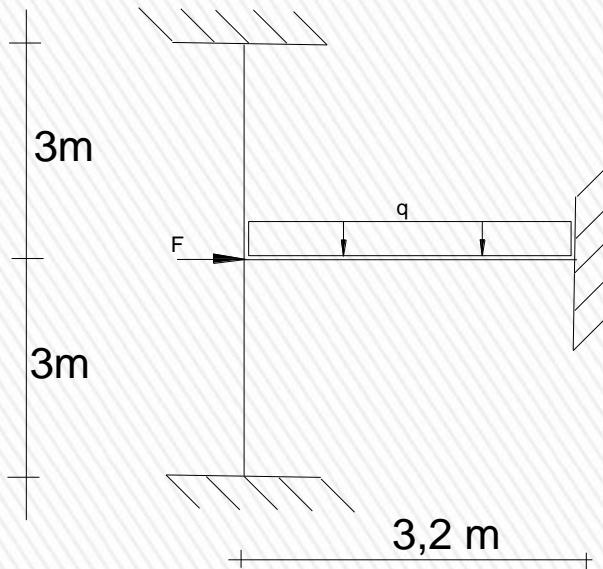
$E_2$  e  $E_5$ : esforço cortante do nó inicial e final;

$E_3$  e  $E_6$ : momento fletor do nó inicial e final;

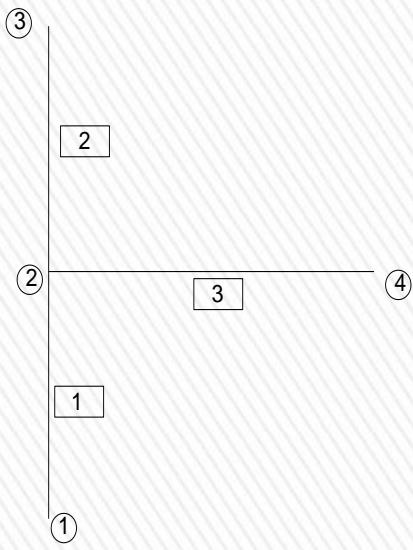
$$\begin{Bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ E_3 \\ E_4 \\ E_5 \\ E_6 \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} k_{11} & \cdots & k_{16} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ k_{61} & \cdots & k_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{Bmatrix} \delta_1 \\ \delta_2 \\ \delta_3 \\ \delta_4 \\ \delta_5 \\ \delta_6 \end{Bmatrix} - \begin{Bmatrix} (f_p)_1 \\ (f_p)_2 \\ (f_p)_3 \\ (f_p)_4 \\ (f_p)_5 \\ (f_p)_6 \end{Bmatrix}$$



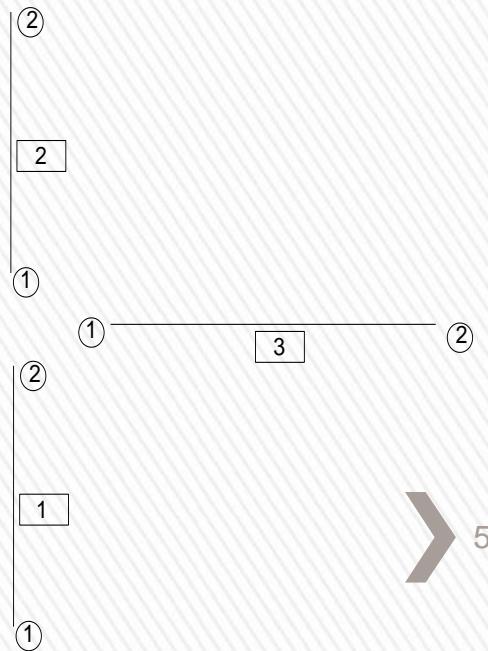
**Exemplo 1:** Obtenha via MEF os deslocamentos e esforços para o pórtico plano abaixo. Seção quadrada de lado 15 cm.  
 $q = 8 \text{ kN/m}$ .  $F = 50 \text{ kN}$   $E = 21 \text{ MPa}$



**Resolução:**



Sistema Global



Sistema Local

**Exemplo 1**  $A = 0,0225\text{m}^2$

$I = 4,21875\text{E-5 m}^4$

Barra 1 = Barra 2

$$k^{1=2} = \begin{bmatrix} 157,5 & 0 & 0 & -157,5 & 0 & 0 \\ 0 & 0,39375 & 0,590625 & 0 & -0,39375 & 0,590625 \\ 0 & 0,590625 & 1,18125 & 0 & -0,590625 & 0,590625 \\ -157,5 & 0 & 0 & 157,5 & 0 & 0 \\ 0 & -0,39375 & -0,590625 & 0 & 0,39375 & -0,590625 \\ 0 & 0,590625 & 0,590625 & 0 & -0,590625 & 1,18125 \end{bmatrix}$$

$$[R]^T = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# Exemplo 1

Barra 3

$$k^3 = \begin{bmatrix} 147,65625 & 0 & 0 & -147,65625 & 0 & 0 \\ 0 & 0,32444 & 0,5191 & 0 & -0,32444 & 0,5191 \\ 0 & 0,5191 & 1,1074 & 0 & -0,5191 & 0,5537 \\ -147,65625 & 0 & 0 & 147,65625 & 0 & 0 \\ 0 & -0,32444 & -0,5191 & 0 & 0,32444 & -0,5191 \\ 0 & 0,5191 & 0,5537 & 0 & -0,5191 & 1,1074 \end{bmatrix}$$

$$[R]^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



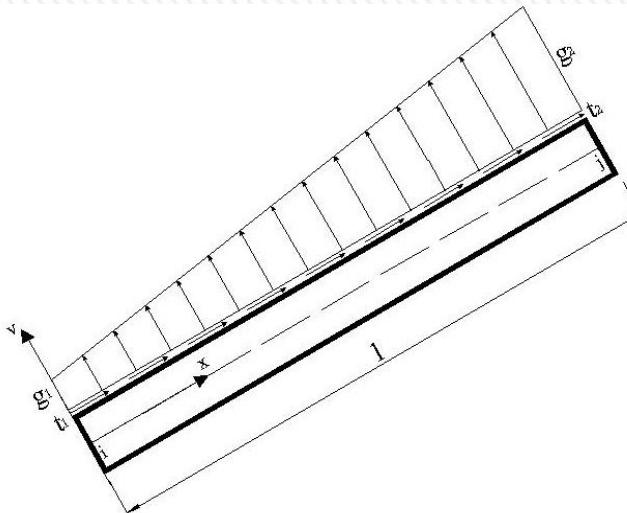
## Exemplo 1

Forças Nodais Equivalentes:  
Somente na Barra 3:

$$\{f_p\}^3 = \begin{Bmatrix} 0 \\ -12,8 \\ -6,8267 \\ 0 \\ -12,8 \\ 6,8267 \end{Bmatrix}$$

$$\{f_p\} = \begin{Bmatrix} \left( \frac{1}{3} \cdot t_1 + \frac{1}{6} \cdot t_2 \right) \cdot \ell \\ \left( \frac{7}{20} \cdot g_1 + \frac{3}{20} \cdot g_2 \right) \cdot \ell \\ \left( \frac{1}{20} \cdot g_1 + \frac{1}{30} \cdot g_2 \right) \cdot \ell^2 \\ \left( \frac{1}{6} \cdot t_1 + \frac{1}{3} \cdot t_2 \right) \cdot \ell \\ \left( \frac{3}{20} \cdot g_1 + \frac{7}{20} \cdot g_2 \right) \cdot \ell \\ \left( -\frac{1}{30} \cdot g_1 - \frac{1}{20} \cdot g_2 \right) \cdot \ell^2 \end{Bmatrix}$$

$$\{F\}^e_{6x1} = [R]_{6x6}^T \cdot \{f_p\}_{6x1}$$



# Exemplo 1

Matriz de rigidez e vetor de forças da estrutura  
sem aplicar condições de contorno:

$$Kest = \begin{bmatrix} 0,39375 & 0 & -0,590625 & -0,39375 & 0 & -0,590625 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 157,5 & 0 & 0 & -157,5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -0,590625 & 0 & 1,18125 & 0,590625 & 0 & 0,590625 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -0,39375 & 0 & 0,590625 & 148,44375 & 0 & 0 & -0,39375 & 0 & -0,590625 & -147,65625 & 0 & 0 \\ 0 & -157,5 & 0 & 0 & 315,32444 & 0,5191 & 0 & -157,5 & 0 & 0 & -0,32444 & 0,5191 \\ -0,590625 & 0 & 0,590625 & 0 & 0,5191 & 3,4699 & 0,590625 & 0 & 0,590625 & 0 & -0,5191 & 0,5537 \\ 0 & 0 & 0 & -0,39375 & 0 & 0,590625 & 0,39375 & 0 & 0,590625 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -157,5 & 0 & 0 & 157,5 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -0,590625 & 0 & 0,590625 & 0,590625 & 0 & 1,18125 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -147,65625 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 147,65625 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -0,32444 & -0,5191 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0,32444 & -0,5191 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0,5191 & 0,5537 & 0 & 0 & 0 & 0 & -0,5191 & 1,1074 \end{bmatrix}$$

$$\{Fest\}^T = \{0 \quad 0 \quad 0 \quad 50 \quad -12,8 \quad -6,8267 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad -12,8 \quad 6,8267\}$$

# Exemplo 1

Impondo as condições de contorno, por exemplo, aplicando a técnica de “zeros” e “uns”, tem-se a matriz e o vetor de forças alterados para:

kest =

```
1.0000      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0
  0  1.0000      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0
  0      0  1.0000      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0
  0      0      0  148.4437      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0
  0      0      0      0  315.3244  0.5191      0      0      0      0      0      0      0      0
  0      0      0      0      0.5191  3.4699      0      0      0      0      0      0      0      0
  0      0      0      0      0      0  1.0000      0      0      0      0      0      0      0
  0      0      0      0      0      0      0  1.0000      0      0      0      0      0      0
  0      0      0      0      0      0      0      0  1.0000      0      0      0      0      0
  0      0      0      0      0      0      0      0      0  1.0000      0      0      0      0
  0      0      0      0      0      0      0      0      0      0  1.0000      0      0      0
  0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0  1.0000      0      0
  0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0      0  1.0000
```

$$\{Fest\}^T = \{0 \ 0 \ 0 \ 50 \ -12,8 \ -6,8267 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0\}$$

Resolvendo sistema linear...

## Exemplo 1

```
>> inv(kest)*Fest
```

```
ans =
```

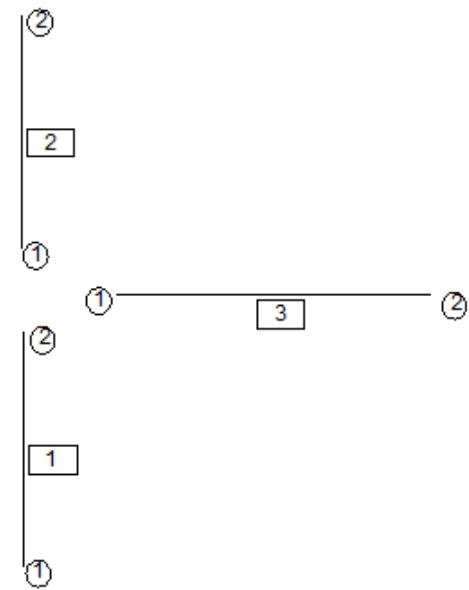
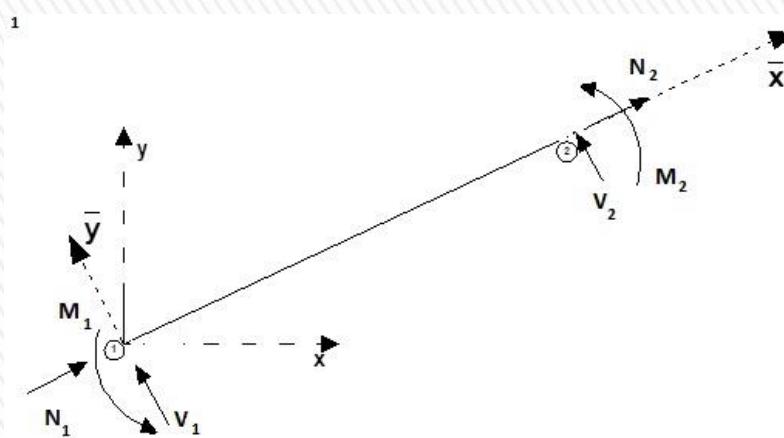
```
0  
0  
0  
0.3368  
-0.0374  
-1.9618  
0  
0  
0  
0  
0  
0
```

$$\{U_{est}\}^T = \{0 \ 0 \ 0 \ 0,3368 \ (-3,7363E-2) \ -1,9618 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0\}$$

# Exemplo 1

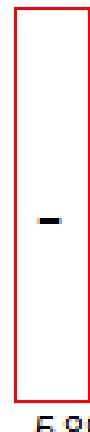
## ESFORÇOS FINAIS

$$\begin{Bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ E_3 \\ E_4 \\ E_5 \\ E_6 \end{Bmatrix}^1 = \begin{Bmatrix} 5,88475 \\ -1,0261 \\ -0,9597 \\ -5,88475 \\ 1,0261 \\ -2,1184 \end{Bmatrix}$$



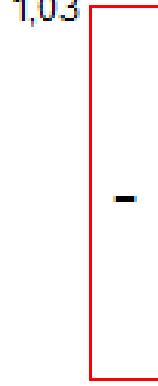
Sistema Local

5,89



$N$  (kN)

1,03



$V$  (kN)

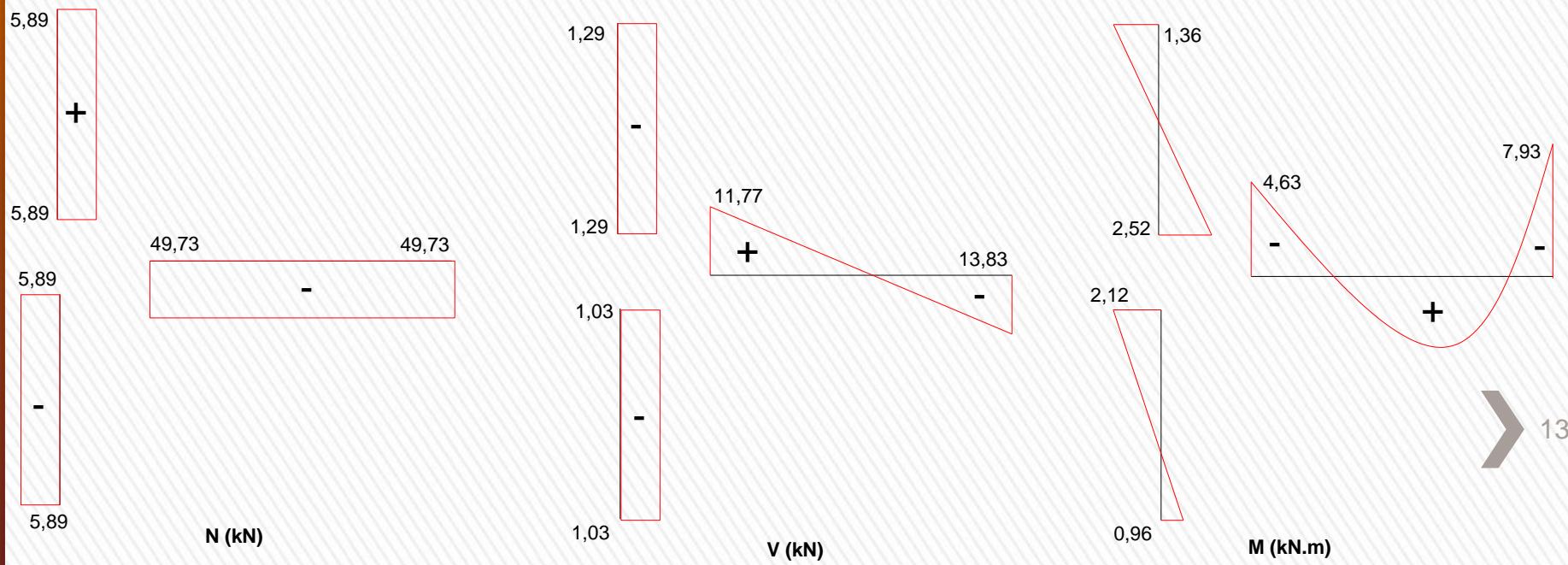
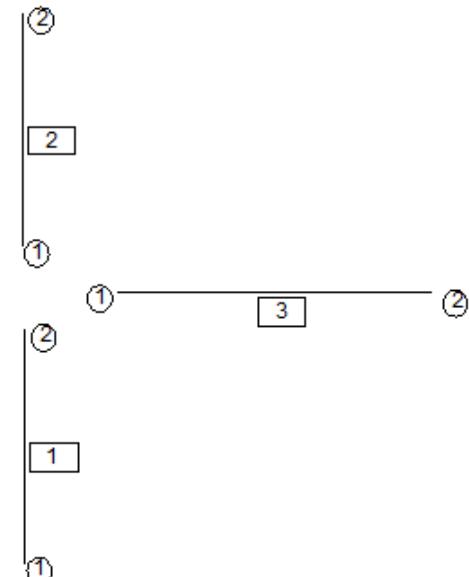
2,12



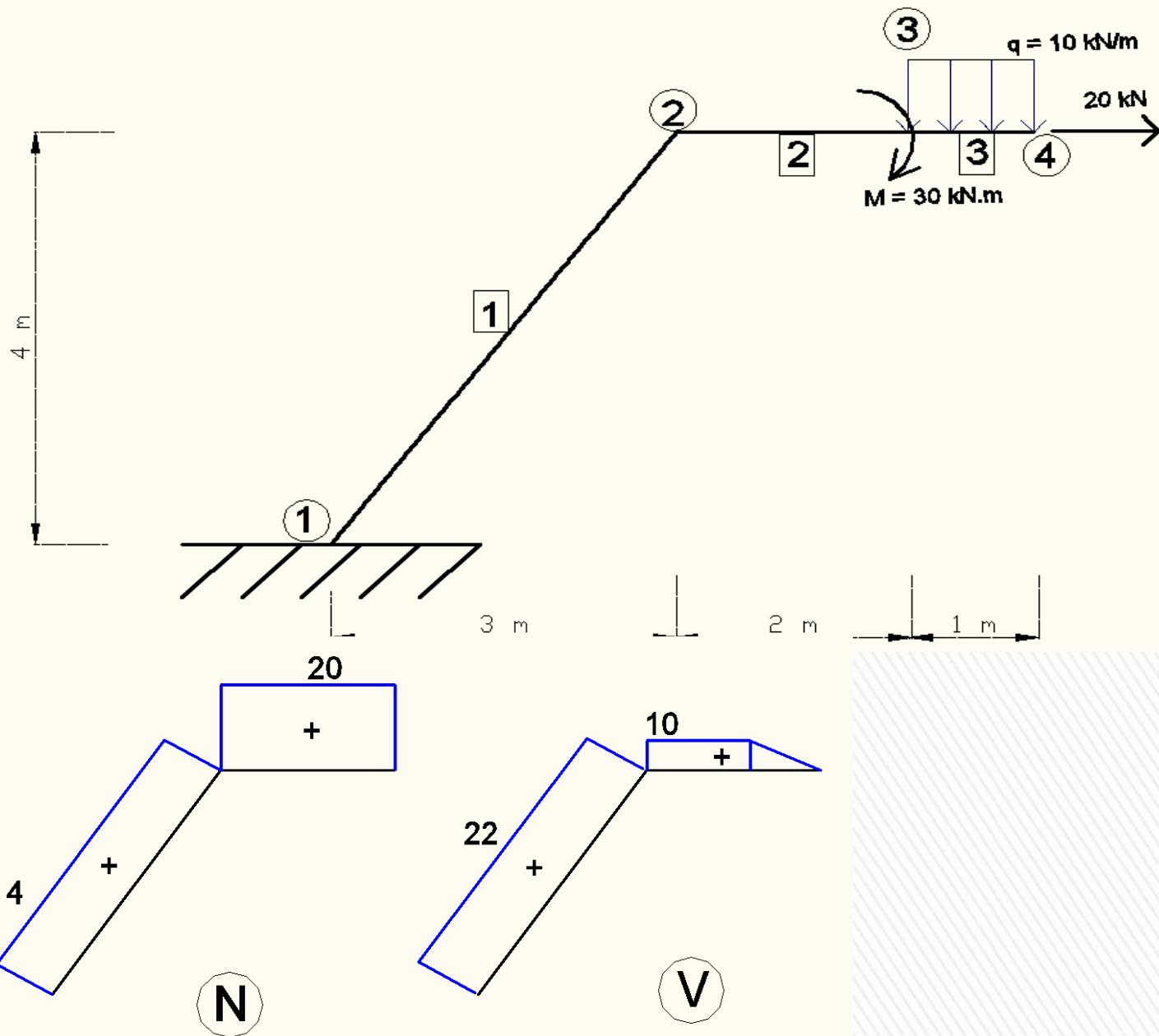
$M$  (kN.m)

$$\begin{Bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ E_3 \\ E_4 \\ E_5 \\ E_6 \end{Bmatrix}^2 = \begin{Bmatrix} -5,88475 \\ -1,2913 \\ -2,5163 \\ 5,88475 \\ 1,2913 \\ -1,3576 \end{Bmatrix}$$

$$\begin{Bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ E_3 \\ E_4 \\ E_5 \\ E_6 \end{Bmatrix}^3 = \begin{Bmatrix} 49,7347 \\ 11,7695 \\ 4,6347 \\ -49,7347 \\ 13,8305 \\ -7,9323 \end{Bmatrix}$$



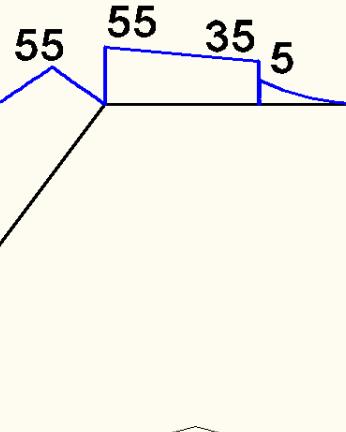
## Exemplo 2



# Exemplo 2

(kN,m)

165



Pórtico Plano v1.0

Arquivo de saída (c/ extensão)  
rampa.txt

Entrar com a geometria do pórtico

Nó	Coord. X	Coord. Y
1	0	0
2	3	4
3	5	4
4	6	4
*		

Salvar dados nós

Entrar com a incidência das barras do pórtico

Elemento	Nó Inicial	Nó Final
1	1	2
2	2	3
3	3	4
*		

Salvar dados incidência

Entrar com a carga distribuída nas barras (Sist. Local)

Elem.	Qxi	Qxf	Qyi	Qyf
3	0	0	-10	-10
*				

Salvar dados cargas

Entrar c/ restrições

Nó	Rest.X	Rest.Y	Rest.Rot
1	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
*			

Salvar dados restrições

Entrar c/ forças concentradas (Sist. Global)

Nó	Fx	Fy	M
3	0	0	-30
4	20	0	0
*			

Salvar dados forças

Tipos de materiais

Tipo	Young	b	h1	h2
1	1e6	0,12	0,25	0,25
*				

Salvar materiais

Dados de molas

Nó	Kx	Ky	Krot
*			

Salvar dados mola

Processar

Abrir relatório

Salvar dados dos nós!

OK

## Exemplo 2

```
|Imprimindo dados do exemplo Portico Plano
Numero de nos: 4
Numero de elementos: 3
Qte de materiais/geometria diferentes: 1
Numero de nos restritos: 1
Numero de nos c/ forcas concentradas: 2
Numero de elementos c/ cargas distribuidas: 1
Numero de nos com mola: 0
```

```
No      X      Y
01    0,00   0,00
02    3,00   4,00
03    5,00   4,00
04    6,00   4,00
Elemento  No inicial  No final
01    01    02
02    02    03
03    03    04
Tipo    Young      b      h1      h2
0     1000000,00  0,12   0,25   0,25
No restrito  X      Y      RotZ
01    01    01    01
Elemento  Qx1      Qx2      Qy1      Qy2
3,0    0,00   0,00   -10,00  -10,00
No      FX      FY      MZ
3     0,00   0,00   -30,00
4     20,00  0,00    0,00
No      Kx      Ky      Krotz
.....
```

### DESLOCAMENTOS DE CADA NO (sistema Global)

```
No      UX      UY      Teta
01    0,0000  0,0000  0,0000
02    8,2137 -6,1595 -3,5200
03    8,2151 -13,8181 -4,0960
04    8,2157 -17,9221 -4,1067
.....
```

### ESFORCOS DE CADA BARRA

		N	V	M
<b>Elemento = 0001</b>				
No Inicial	= 01	-4,0000	22,0000	165,0000
No Final	= 02	4,0000	-22,0000	-55,0000
<b>Elemento = 0002</b>				
No Inicial	= 02	-20,0000	10,0000	55,0000
No Final	= 03	20,0000	-10,0000	-35,0000

### Elemento = 0003

```
No Inicial = 03      -20,0000      10,0000      5,0000
No Final   = 04      20,0000       0,0000      0,0000
```

# Mostrar exemplo no programa de portico plano....

