PEF2603
Estruturas na Arquitetura III -
Sistemas Reticulados e Laminares

Deformações na Flexão

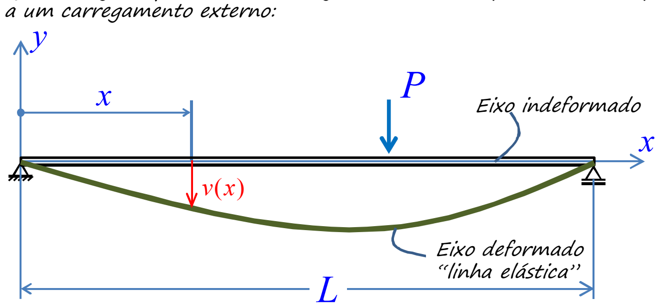
(27/03/2017)

Professores
Ruy Marcelo O. Pauletti , Leila Meneghetti Valverdes, Luís Bitencourt

1º Semestre 2017

Deformações na Flexão

- O conhecimento das deformações de uma estrutura têm um interesse intrínseco, uma vez que essas deformações devem ser limitadas;
- O estudo das deformações permite a resolução de problemas hiperestáticos, para os quais não bastam as equações de equilíbrio;
- Inicialmente, definimos alguma notação, tomando como exemplo o caso da deformação da viga biapoiada de eixo originalmente reto, que se deforma quando sujeita a um carregamento externo:

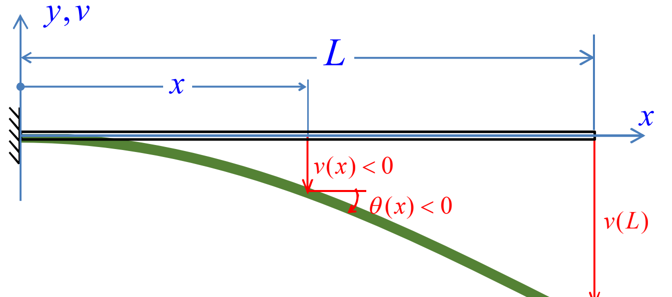


$v(x)$ Descreve os deslocamentos transversais da viga;

No sistema de coordenadas adotado, um deslocamento para baixo corresponde a $v(x) < 0$

Deformações na Flexão

Introduzimos mais alguma notação, e hipóteses cinemáticas, considerando o caso de uma viga dm balanço:



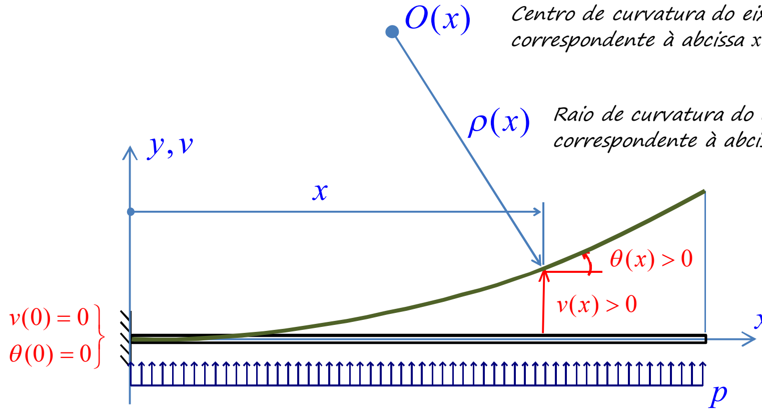
$\theta(x)$ *São as rotações experimentadas pelo eixo da viga;*

- *Vamos desprezar os deslocamentos longitudinais u(x), pois sua consideração leva a um problema não-linear, de resolução complicada;*
- *Essa é uma simplificação razoável para as vigas de uma edificação, mas não o seria para o caso de uma vara de pesca de fibra de vidro ou carbono, por exemplo.*

Deformações na Flexão

$O(x)$ *Centro de curvatura do eixo deformado, correspondente à abcissa x*

$\rho(x)$ *Raio de curvatura do eixo deformado, correspondente à abcissa x*



$$\boxed{\tan\theta(x) = \frac{dv}{dx}}$$

Deformações na Flexão

$$\tan\theta = \frac{dv}{dx}$$ é a derivada da função v(x) (ou seja da linha elástica da viga), em relação à abscissa x

(Assunto do cálculo diferencial, pré-requisito para as disciplinas do PEF)

Recordando, por exemplo:

$$f(x) = \sin ax \quad \Rightarrow \quad \frac{df}{dx} = a\cos ax$$

$$f(x) = ax^n + b \quad \Rightarrow \quad \frac{df}{dx} = n \cdot ax^{(n-1)}$$

Nota: Recomenda-se aos alunos uma breve revisão das definições de derivadas e integrais, mas o trabalho de cálculo de nossa disciplina será reduzido ao mínimo necessário para bem definir o problema da linha elástica!

Deformações na Flexão

Em PEF2601, durante o estudo da flexão simples, chega-se à fórmula das tensões normais:

$$\sigma(y) = \frac{M}{EI} y$$

onde $\sigma(y)$ são as tensões normais devidas ao momento M

y é a distância da fibra considerada ao baricentro da seção transversal

E é o módulo de elasticidade do material

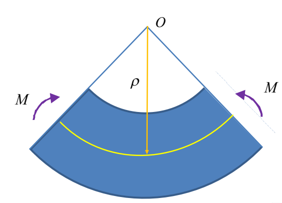
$I = I_{z0}$ é o momento de inércia da seção transversal em relação ao eixo baricêntrico z_0.

Durante a dedução dessa fórmula, encontra-se um resultado intermediário, relacionando a curvatura da linha elástica da viga com as grandezas acima:

$$\kappa = \frac{1}{\rho} = \frac{M}{EI} \qquad (✪)$$

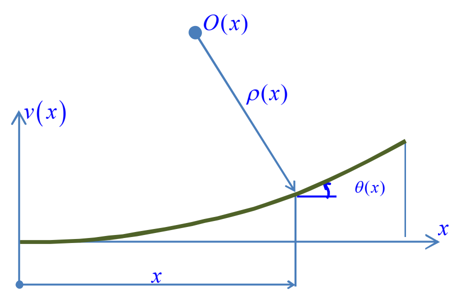
Onde κ é a curvatura da linha elástica

ρ é o raio de curvatura da linha elástica



Demonstração em aula:

Do estudo das curvas planas, dadas por $v = v(x)$



Sabe-se que a curvatura pode ser calculada pela expressão:

$$k(x) = \frac{\dfrac{d^2v}{dx^2}}{\left(1+\left(\dfrac{dv}{dx}\right)^2\right)^{\frac{3}{2}}}$$

Admitindo a hipótese de pequenas rotações $\theta << 1$

Tem-se ainda que $\tan\theta = \dfrac{dv}{dx} \simeq \theta << 1$

E logo $k(x) \simeq \dfrac{d^2v}{dx^2}$ (✪ ✪)

Substituindo (✪ ✪) em (✪) chega-se a uma relação entre a segunda derivada da linha elástica v(x) e o momento fletor M(x) $\dfrac{d^2v}{dx^2} \simeq \dfrac{M}{EI}$

Sob a hipótese de pequenas rotações, é lícito admitir a igualdade, resultando a

EQUAÇÃO DA LINHA ELÁSTICA $\boxed{\dfrac{d^2v}{dx^2} = \dfrac{M}{EI}}$

Trata-se de uma equação diferencial ordinária de segunda ordem, com coeficientes constantes, de integração muito simples para as funções M(x) usuais, requerendo o conhecimento de duas condições de contorno, para determinar as constantes de integração:

Para entendermos melhor essa nomenclatura, vamos considerar, por exemplo, as derivadas da função polinomial

$$f(x) = x^3 + 2x^2 + 3x + 3$$

A sua primeira derivada é dada por: $\dfrac{df}{dx} = 3x^2 + 4x + 3$

E a sua segunda derivada: $\dfrac{d^2f}{dx^2} = 6x + 4$

Suponha-se que ao invés de $f\left(x\right)$ conheçamos apenas a segunda derivada $\dfrac{d^2 f}{dx^2}$

Como podemos fazer para conhecer a função original?

$$f = \int \left(\frac{df}{dx} \right) dx + \mathbb{C}$$

Onde $\mathbb{C}$ é uma constante de integração.

Por exemplo para o monômio ax^n tem-se $\int \left(ax^n \right) dx = \dfrac{ax^{n+1}}{n+1} + \mathbb{C}$

Aplicando esta regra para nossa função $\dfrac{d^2 f}{dx^2} = 6x + 4$

$$\frac{df}{dx} = \int \left(\frac{d^2 f}{dx^2} \right) dx = \int \left(6x + 4 \right) dx = \frac{6x^2}{2} + 4x + \mathbb{C}$$

$$f = \int \left(\frac{df}{dx} \right) dx = \int \left(3x^2 + 4x + \mathbb{C} \right) dx = \frac{3x^3}{3} + \frac{4x^2}{2} + \mathbb{C}x + \mathbb{D}$$

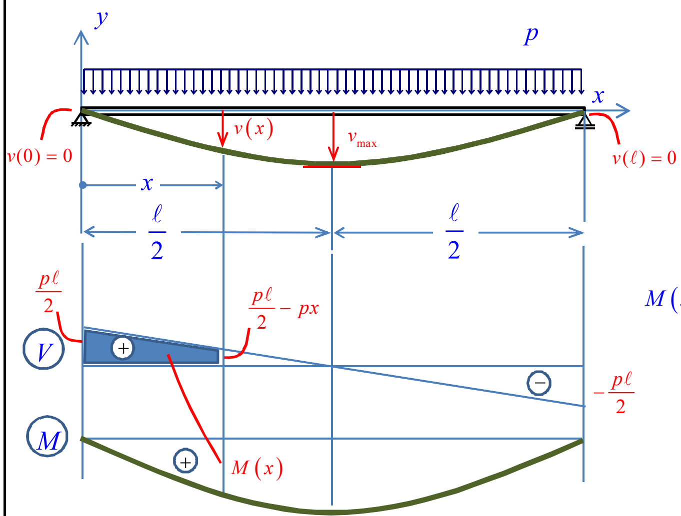
$$\boxed{f = x^3 + 2x^2 + \mathbb{C}x + \mathbb{D}}$$

Para f(x) ser integralmente conhecida, precisa-se conhecer duas "condições de contorno", por exemplo

$\begin{cases} f\left(0\right) = 3 \\ f(1) = 9 \end{cases}$ Ou então $\begin{cases} f\left(0\right) = 3 \\ \left. \dfrac{df}{dx} \right|_{x=0} = 3 \end{cases}$

PEF2603 : Estruturas na Arquitetura III - Sistemas Reticulados e Laminares

Exemplo: Determinar o máximo deslocamento da viga biapoiada sujeita a uma carga uniformemente distribuída.



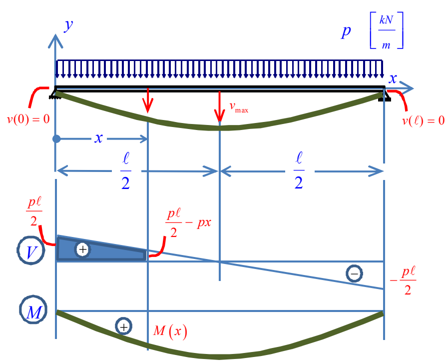
$$\begin{cases} v(0)=0 \\ v(\ell)=0 \\ v_{\max}=v\left(\dfrac{\ell}{2}\right) \\ \left.\dfrac{dv}{dx}\right|_{x=\frac{\ell}{2}}=0 \end{cases}$$

$$M(x)=\frac{\left(\frac{p\ell}{2}\right)+\left(\frac{p\ell}{2}-px\right)}{2}\times x$$

$$\therefore$$

$$\boxed{M(x)=\frac{p\ell}{2}x-\frac{px^2}{2}}$$

Exemplo: Determinar o máximo deslocamento da viga biapoiada sujeita a uma carga uniformemente distribuída.



Equação da linha elástica:

$$\boxed{\frac{d^2v}{dx^2}=\frac{M}{EI}=\frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{2}x-\frac{px^2}{2}\right)}$$

$$\theta=\frac{dv}{dx}=\frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{4}x^2-\frac{px^3}{6}\right)+\mathbb{C}$$

$$v=\frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{12}x^3-\frac{px^4}{24}\right)+\mathbb{C}x+\mathbb{D}$$

$$v = \frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{12}x^3 - \frac{px^4}{24}\right) + \mathbb{C}x + \mathbb{D}$$

Condições de contorno:

$$\begin{cases} v(0) = 0 & \therefore \quad v(0) = \mathbb{D} = 0 \\ v(\ell) = 0 & \therefore \quad v(\ell) = \dfrac{1}{EI}\left(\dfrac{p\ell^4}{12} - \dfrac{p\ell^4}{24}\right) + \mathbb{C}\ell + \mathbb{D} = 0 \end{cases}$$

$$\mathbb{C} = -\frac{p\ell^3}{24EI}$$

$$\boxed{v(x) = \frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{12}x^3 - \frac{px^4}{24} - \frac{p\ell^3}{24}x\right)}$$

$$\boxed{\theta = \frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{4}x^2 - \frac{px^3}{6} - \frac{p\ell^3}{24}\right)}$$

PEF2603 : Estruturas na Arquitetura III – Sistemas Reticulados e Laminares

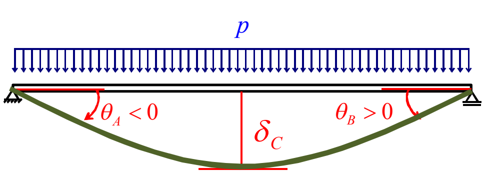
Por simetria, v(x) é máximo para x=l/2:

$$v_{\max} = v\left(\frac{\ell}{2}\right) = \frac{1}{EI}\left(\frac{p\ell}{12}\left(\frac{\ell}{2}\right)^3 - \frac{p}{24}\left(\frac{\ell}{2}\right)^4 - \frac{p\ell^3}{24}\left(\frac{\ell}{2}\right)\right)$$

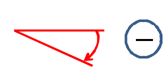
$$\boxed{v_{\max} = -\frac{5}{384}\frac{p\ell^4}{EI}}$$

É usual expressar a flecha máxima em módulo:

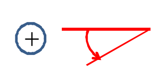
$$\boxed{\delta_C = \left|v_{\max}\right| = \frac{5}{384}\frac{p\ell^4}{EI}}$$



$$\boxed{\theta_A = -\frac{p\ell^3}{24EI}}$$

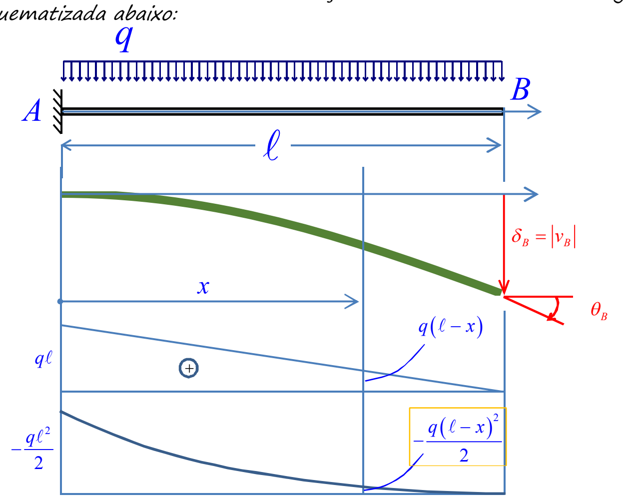


$$\boxed{\theta_B = +\frac{p\ell^3}{24EI}}$$



PEF2603 : Estruturas na Arquitetura III – Sistemas Reticulados e Laminares

Exemplo: Determinar o deslocamento e a rotação da extremidade livre da viga em balanço esquematizada abaixo:



$$\boxed{M(x) = -\frac{q\ell^2}{2} + q\ell x - \frac{qx^2}{2}}$$

Momentos fletores: $M(x) = -\frac{q\ell^2}{2} + q\ell x - \frac{qx^2}{2}$

Equação da Linha Elástica: $\frac{d^2v}{dx^2} = \frac{M(x)}{EI} = \frac{1}{EI}\left(-\frac{q\ell^2}{2} + q\ell x - \frac{qx^2}{2}\right)$

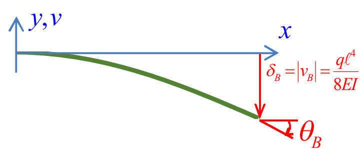
Integrando uma vez: $\frac{dv}{dx} = \theta(x) = \frac{1}{EI}\left(-\frac{q\ell^2}{2}x + \frac{q\ell x^2}{2} - \frac{qx^3}{6}\right) + \mathbb{C}$

Condição de contorno $\theta(0) = \theta_A = 0 \quad \Rightarrow \quad \mathbb{C} = 0$

As rotações ficam determinadas: $\frac{dv}{dx} = \theta(x) = \frac{1}{EI}\left(-\frac{q\ell^2}{2}x + \frac{q\ell x^2}{2} - \frac{qx^3}{6}\right)$

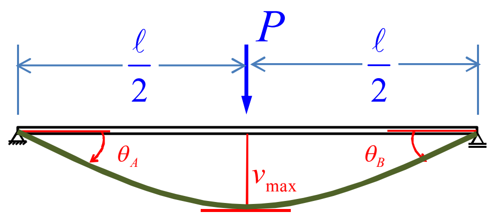
Integrando uma segunda vez: $v(x) = \frac{1}{EI}\left(-\frac{q\ell^2}{2}\frac{x^2}{2} + \frac{q\ell}{2}\frac{x^3}{6} - \frac{q}{6}\frac{x^4}{4}\right) + \mathbb{D}$

Condição de contorno $v(0) = v_A = 0 \quad \Rightarrow \quad \mathbb{D} = 0$ $\quad \boxed{v(x) = -\frac{qx^2}{24EI}\left(x^2 - 4\ell x + 6\ell^2\right)}$



$\boxed{\delta_B = |v(\ell)| = \frac{q\ell^4}{8EI}}$ $\quad \boxed{\theta_B = |\theta(\ell)| = \frac{q\ell^3}{6EI}}$

Outro caso particular:



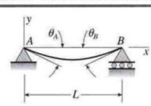
$$v_{\max} = \frac{P\ell^4}{48EI}$$ *(em módulo!):*

$$\theta_A = -\frac{P\ell^2}{16EI} \qquad \theta_B = +\frac{P\ell^2}{16EI}$$

É possível, tabular os resultados para diferentes casos de condições de apoio e carregamentos, por exemplo, as tabelas dos slides seguintes!

PEF2603 : Estruturas na Arquitetura III – Sistemas Reticulados e Laminares

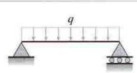
TABELA G.2 DEFLEXÕES E INCLINAÇÕES DE VIGAS SIMPLESMENTE APOIADAS



v = deflexão na direção y (positiva para cima)
$v' = dv/dx$ = inclinação da curva de deflexão
$\delta_C = -v(L/2)$ = deflexão no ponto médio C da viga (positiva para cima)
x_1 = distância do suporte A até o ponto de deflexão máxima
$\delta_{\max} = -v_{\max}$ = deflexão máxima (positiva para cima)
$\theta_A = -v'(0)$ = ângulo de rotação na extremidade esquerda da viga (positiva no sentido horário)
$\theta_B = v'(L)$ = ângulo de rotação da extremidade direita da viga (positivo no sentido anti-horário)

EI = constante

1

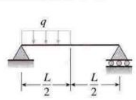


$$v = -\frac{qx}{24EI}(L^3 - 2Lx^2 + x^3)$$

$$v' = -\frac{q}{24EI}(L^3 - 6Lx^2 + 4x^3)$$

$$\delta_C = \delta_{\max} = \frac{5qL^4}{384EI} \qquad \theta_A = \theta_B = \frac{qL^3}{24EI}$$

2



$$v = -\frac{qx}{384EI}(9L^3 - 24Lx^2 + 16x^3) \qquad \left(0 \le x \le \frac{L}{2}\right)$$

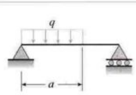
$$v' = -\frac{q}{384EI}(9L^3 - 72Lx^2 + 64x^3) \qquad \left(0 \le x \le \frac{L}{2}\right)$$

$$v = -\frac{qL}{384EI}(8x^3 - 24Lx^2 + 17L^2x - L^3) \qquad \left(\frac{L}{2} \le x \le L\right)$$

$$v' = -\frac{qL}{384EI}(24x^2 - 48Lx + 17L^2) \qquad \left(\frac{L}{2} \le x \le L\right)$$

$$\delta_C = \frac{5qL^4}{768EI} \qquad \theta_A = \frac{3qL^3}{128EI} \qquad \theta_B = \frac{7qL^3}{384EI}$$

3



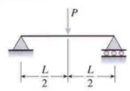
$$v = -\frac{qx}{24LEI}(a^4 - 4a^3L + 4a^2L^2 + 2a^2x^2 - 4aLx^2 + Lx^3) \qquad (0 \le x \le a)$$

$$v' = -\frac{q}{24LEI}(a^4 - 4a^3L + 4a^2L^2 + 6a^2x^2 - 12aLx^2 + 4Lx^3) \qquad (0 \le x \le a)$$

$$v = -\frac{qa^2}{24LEI}(-a^2L + 4L^2x + a^2x - 6Lx^2 + 2x^3) \qquad (a \le x \le L)$$

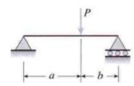
$$v' = -\frac{qa^2}{24LEI}(4L^2 + a^2 - 12Lx + 6x^2) \qquad (a \le x \le L)$$

$$\theta_A = \frac{qa^2}{24LEI}(2L - a)^2 \qquad \theta_B = \frac{qa^2}{24LEI}(2L^2 - a^2)$$

4 

$v = -\frac{Px}{48EI}(3L^2 - 4x^2) \qquad v' = -\frac{P}{16EI}(L^2 - 4x^2) \qquad \left(0 \le x \le \frac{L}{2}\right)$

$\delta_C = \delta_{max} = \frac{PL^3}{48EI} \qquad \theta_A = \theta_B = \frac{PL^2}{16EI}$

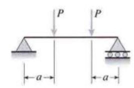
5 

$v = -\frac{Pbx}{6LEI}(L^2 - b^2 - x^2) \qquad v' = -\frac{Pb}{6LEI}(L^2 - b^2 - 3x^2) \qquad (0 \le x \le a)$

$\theta_A = \frac{Pab(L + b)}{6LEI} \qquad \theta_B = \frac{Pab(L + a)}{6LEI}$

Se $a \ge b$, $\delta_C = \frac{Pb(3L^2 - 4b^2)}{48EI}$ Se $a \le b$, $\delta_C = \frac{Pa(3L^2 - 4a^2)}{48EI}$

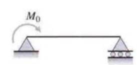
Se $a \ge b$, $x_1 = \sqrt{\frac{L^2 - b^2}{3}}$ e $\delta_{max} = \frac{Pb(L^2 - b^2)^{3/2}}{9\sqrt{3}LEI}$

6 

$v = -\frac{Px}{6EI}(3aL - 3a^2 - x^2) \qquad v' = -\frac{P}{2EI}(aL - a^2 - x^2) \qquad (0 \le x \le a)$

$v = -\frac{Pa}{6EI}(3Lx - 3x^2 - a^2) \qquad v' = -\frac{Pa}{2EI}(L - 2x) \qquad (a \le x \le L - a)$

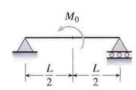
$\delta_C = \delta_{max} = \frac{Pa}{24EI}(3L^2 - 4a^2) \qquad \theta_A = \theta_B = \frac{Pa(L - a)}{2EI}$

7 

$v = -\frac{M_0x}{6LEI}(2L^2 - 3Lx + x^2) \qquad v' = -\frac{M_0}{6LEI}(2L^2 - 6Lx + 3x^2)$

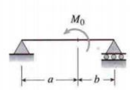
$\delta_C = \frac{M_0L^2}{16EI} \qquad \theta_A = \frac{M_0L}{3EI} \qquad \theta_B = \frac{M_0L}{6EI}$

$x_1 = L\left(1 - \frac{\sqrt{3}}{3}\right)$ e $\delta_{max} = \frac{M_0L^2}{9\sqrt{3}EI}$

8 

$v = -\frac{M_0x}{24LEI}(L^2 - 4x^2) \qquad v' = -\frac{M_0}{24LEI}(L^2 - 12x^2) \qquad \left(0 \le x \le \frac{L}{2}\right)$

$\delta_C = 0 \qquad \theta_A = \frac{M_0L}{24EI} \qquad \theta_B = -\frac{M_0L}{24EI}$

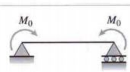
9 

$v = -\frac{M_0x}{6LEI}(6aL - 3a^2 - 2L^2 - x^2) \qquad (0 \le x \le a)$

$v' = -\frac{M_0}{6LEI}(6aL - 3a^2 - 2L^2 - 3x^2) \qquad (0 \le x \le a)$

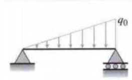
Em $x = a$: $v = -\frac{M_0ab}{3LEI}(2a - L) \qquad v' = -\frac{M_0}{3LEI}(3aL - 3a^2 - L^2)$

$\theta_A = \frac{M_0}{6LEI}(6aL - 3a^2 - 2L^2) \qquad \theta_B = \frac{M_0}{6LEI}(3a^2 - L^2)$

10 

$v = -\frac{M_0x}{2EI}(L - x) \qquad v' = -\frac{M_0}{2EI}(L - 2x)$

$\delta_C = \delta_{max} = \frac{M_0L^2}{8EI} \qquad \theta_A = \theta_B = \frac{M_0L}{2EI}$

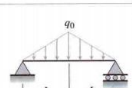
11 

$v = -\frac{q_0x}{360LEI}(7L^4 - 10L^2x^2 + 3x^4)$

$v' = -\frac{q_0}{360LEI}(7L^4 - 30L^2x^2 + 15x^4)$

$\delta_C = \frac{5q_0L^4}{768EI} \qquad \theta_A = \frac{7q_0L^3}{360EI} \qquad \theta_B = \frac{q_0L^3}{45EI}$

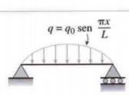
$x_1 = 0{,}5193L \qquad \delta_{max} = 0{,}00652\frac{q_0L^4}{EI}$

12 

$v = -\frac{q_0x}{960LEI}(5L^2 - 4x^2)^2 \qquad \left(0 \le x \le \frac{L}{2}\right)$

$v' = -\frac{q_0}{192LEI}(5L^2 - 4x^2)(L^2 - 4x^2) \qquad \left(0 \le x \le \frac{L}{2}\right)$

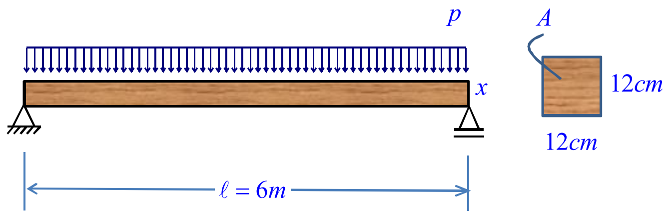
$\delta_C = \delta_{max} = \frac{q_0L^4}{120EI} \qquad \theta_A = \theta_B = \frac{5q_0L^3}{192EI}$

13 

$v = -\frac{q_0L^4}{\pi^4EI}\operatorname{sen}\frac{\pi x}{L} \qquad v' = -\frac{q_0L^3}{\pi^3EI}\cos\frac{\pi x}{L}$

$\delta_C = \delta_{max} = \frac{q_0L^4}{\pi^4EI} \qquad \theta_A = \theta_B = \frac{q_0L^3}{\pi^3EI}$

Exemplo 1: Determinar a flecha devida ao peso próprio e verificar o limite de utilização $\delta \le \dfrac{\ell}{300}$



Madeira (valores típicos): $E = 10GPa; \quad \rho = 10kN/m^3$

$$p = \rho A = 10\frac{kN}{m^3} \times (0{,}12m \times 0{,}12m) = 0{,}144\frac{kN}{m}$$

$$E = 10GPa = 10\times10^9\frac{N}{m^2} = 10\times10^6\frac{kN}{m^2} = 10^7\frac{kN}{m^2}$$

$$I = \frac{bh^3}{12} = \frac{a^4}{12} = \frac{0{,}12^4}{12} = 1{,}728\times10^{-5}m^4$$

$$\delta = v_{\max} = \frac{5}{384}\frac{p\ell^4}{EI}$$

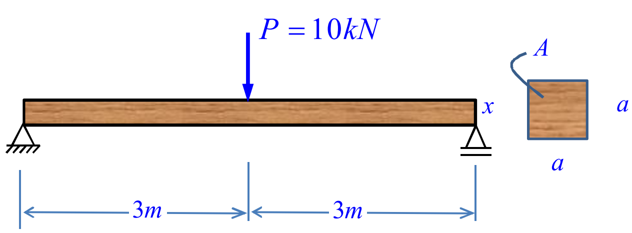
$$\delta = \frac{5}{384}\times\frac{0{,}144\times6^4}{10^7\times1{,}728\times10^{-5}}$$

$$\delta = 1{,}41\times10^{-2}m = 1{,}41cm$$

$$\delta_{\lim} = \frac{6}{300} = 2\times10^{-2}m > \delta \quad ,OK!$$

PEF2603 : Estruturas na Arquitetura III – Sistemas Reticulados e Laminares

Exemplo 2 – Dimensionar a seção transversal da viga de madeira (E=10GPa), para atender ao limite $\delta \le \ell/300$



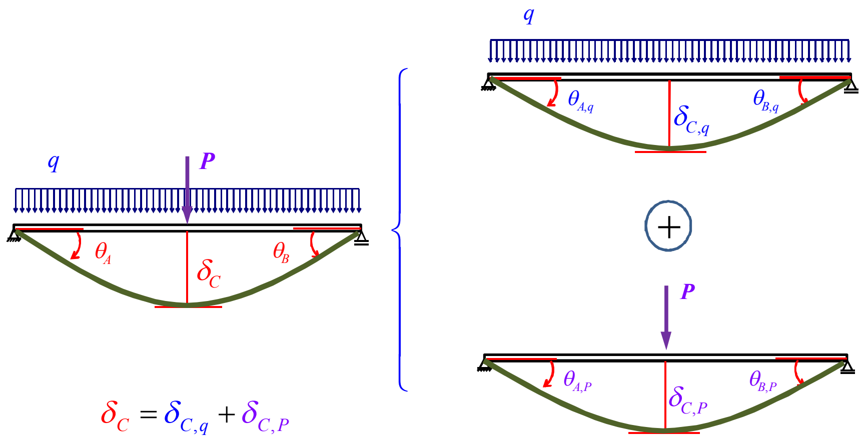
$$\delta = \frac{P\ell^3}{48EI} = \frac{10\times6^3}{48\times10^7\times\left(\dfrac{a^4}{12}\right)} \le \frac{6}{300}$$

$$a^4 \ge 12\times\frac{300}{6}\times\frac{10\times6^3}{48\times10^7} = 2{,}7\times10^{-3}m^4$$

$$a \ge \sqrt[4]{2{,}7\times10^{-3}} = 0{,}228m \qquad \boxed{a \ge 23cm}$$

PEF2603 : Estruturas na Arquitetura III – Sistemas Reticulados e Laminares

Superposição de Efeitos



$$\delta_C = \delta_{C,q} + \delta_{C,P}$$

$$\theta_A = \theta_{A,q} + \theta_{A,P}$$

$$\theta_B = \theta_{B,q} + \theta_{B,P}$$