



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_

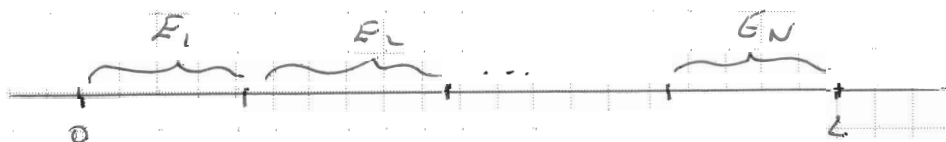
Grupo: \_\_\_\_\_

Núm. Matriculación: \_\_\_\_\_

Método de Elementos FinitosDiscretización del Dominio

$$\left\{ \begin{array}{l} [0, L] = \bigcup_{e=1}^N E_e \\ E_e \cap E_f = \emptyset \quad \forall e \neq f \end{array} \right\} \Rightarrow E_e \equiv \text{elemento finito } n^\circ e$$

e.g.:



Efecto: la integración puede reducirse elemento a elemento

$$\tilde{K} = a(\tilde{w}, \tilde{\varphi}^T) = \int_0^L \frac{\partial \tilde{w}}{\partial x} \varepsilon \frac{\partial \tilde{\varphi}^T}{\partial x} A dx = \sum_{e=1}^N \int_{E_e} \frac{\partial \tilde{w}}{\partial x} \varepsilon \frac{\partial \tilde{\varphi}^T}{\partial x} A dx$$

$$\tilde{f} = (\tilde{w}, f)_{\tilde{w}(L)F} = \int_0^L \tilde{w} b A dx + \tilde{w}(L)F = \sum_{e=1}^N \int_{E_e} \tilde{w} b A dx + \tilde{w}(L)F$$



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matriculación: \_\_\_\_\_

Matriz de Rigidez de Elemento

$$\hat{k}^e = \int_{\tilde{E}_e} \frac{\partial \bar{w}}{\partial x} E \frac{\partial \bar{\phi}^T}{\partial x} A dx = e (\bar{w}, \bar{\phi}^T)_e \equiv \text{contribución del elemento } e$$

$$\bar{k} = \sum_{e=1}^N \hat{k}^e \quad ; \quad \hat{k}^e = \{ \hat{k}_{ji}^e \} \quad ; \quad \hat{k}_{ji}^e = a(w_j, \phi_i)_e$$

$$= \int_{\tilde{E}_e} \frac{\partial w_j}{\partial x} E \frac{\partial \phi_i}{\partial x} A dx$$

Vector de Fuerzas de Elemento

$$\hat{f}^e = \int_{\tilde{E}_e} \bar{w} s A dx = (\bar{w}, s)_e \equiv \text{contribución del elemento } e$$

$$\bar{f} = \sum_{e=1}^N \hat{f}^e + \bar{w}(c)F \quad ; \quad \hat{f}^e = \{ \hat{f}_j^e \} \quad ; \quad \hat{f}_j^e = (w_j, b)_e = \int_{\tilde{E}_e} w_j s A dx$$



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

## OBSEŔVACIÓN

Si se eligen las funciones de prueba  $\left. \begin{matrix} \phi_i(x) \\ \psi_j(x) \end{matrix} \right\}$  de forma que  
de test

tengan soporte local  $\Rightarrow$

- 1) Cada  $\left. \begin{matrix} \phi_i(x) \\ \psi_j(x) \end{matrix} \right\}$  será nula en la mayor parte de los elementos  $E_e$
- 2) de mayor parte de las contribuciones  $\left. \begin{matrix} K_{ji}^e \\ f_j^e \end{matrix} \right\}$  serán nulas
- 3) Es posible que la mayor parte de los términos  $K_{ji}^e$  sean nulos

## NOTAS:

- 2)  $\Rightarrow$  BUENA REDUCCIÓN DEL TIEMPO DE CÁLCULO DE INTEGRACIÓN
- 3)  $\Rightarrow$  MATRIZ 'SPARSE'  $\rightarrow$ 
  - abstracción eficaz
  - solución eficaz de sistemas



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

Núm. Matricula: \_\_\_\_\_

ORGANIZACIÓN GLOBAL

C..... MATRIZ DE RIGIDEZ

do  $j = 0, n$ do  $i = 0, n$  $K_{ji} = 0.$ do  $e = 1, N$ CALCULAR  $\hat{K}_{ji}^e$ ENSAMBLAR  $K_{ji} = K_{ji} + \hat{K}_{ji}^e$ 

} (\*)

enddo

enddo

enddo

C..... VECTOR DE FUERZAS

do  $j = 0, n$  $f_j = W_j(L) \cdot F$ do  $e = 1, N$ CALCULAR  $\hat{f}_j^e$ ENSAMBLAR  $f_j = f_j + \hat{f}_j^e$ 

enddo

enddo

(\*) Resulta fácil comprobar que muchas  $K_{ji}$  serán nulas



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matriculación: \_\_\_\_\_

ORGANIZACIÓN POR ELEMENTOS

C..... MATRIZ DE NODOS Y VECTOR DE FUERTAS

C..... INICIALIZAR

do  $j = 0, n$  $f_j = u_j(c) F$ do  $i = 0, n$  $k_{ji} = 0.$ 

enddo

enddo

C..... BUCLE SOBRE ELEMENTOS

do  $e = 1, N$ do  $j = 0, n$ CALCULAR  $\hat{f}_j^e$ ENSAMBLAR  $f_j = f_j + \hat{f}_j^e$ do  $i = 0, n$ CALCULAR  $\hat{k}_{ji}^e$ ENSAMBLAR  $k_{ji} = k_{ji} + \hat{k}_{ji}^e$ 

enddo

enddo

enddo

(\*) Resulta fácil pensar que se no hay que calcular los términos  
implícitos $\hat{k}_{ji}^e, \hat{f}_j^e$  que son nulos



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

CRITERIOS DE SELECCIÓN DE LAS FUNCIONES DE PRUEBA

## 1) CONCEPTO DE NODO:

Elegimos los puntos  $\{x_k\}_{k=0, \dots, n}$ y definimos las funciones de prueba  $\{\phi_i(x)\}_{i=0, \dots, n}$  de tal forma que

$\alpha_k = u^h(x_k)$ : lo importante  $\alpha_i$  es el valor de la solución en el nodo  $i$ -ésimo  $\Rightarrow$  FÁCIL INTERPRETACIÓN

Este estado se consigue si  $\phi_i(x_k) = \delta_{ik} \Rightarrow u^h(x_k) = \sum_{i=0}^n \delta_{ik} \alpha_k = \alpha_k$   
 $\Rightarrow$  "A cada nodo le corresponde una función de prueba por vértice"

$$\begin{cases} \phi_i(x_k) = 0 & \text{si } i \neq k \\ \phi_i(x_i) = 1 \end{cases}$$

## 2) SUPORTE LOCAL

$\phi_i(x) = 0$   
 $w_j(x) = 0$  cuando  $x \in$  la mayor parte de los elementos  $E_e \Rightarrow$

- Solo es necesario calcular los coeficientes.

$$\begin{cases} \hat{k}_{ij} \\ \hat{t}_{ij} \end{cases} \text{ para los nodos } i, j \text{ tales que } \begin{cases} \phi_i(x) \neq 0 \text{ en } E_e \\ w_j(x) \neq 0 \text{ en } E_e \end{cases}$$

- Son nulos los coeficientes

$$k_{ji} = 0 \text{ para los nodos } i, j \text{ tales que } \begin{cases} \phi_i(x) = 0 \\ w_j(x) = 0 \end{cases} \forall E_e$$



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

Núm. Matricula: \_\_\_\_\_

## 3) partición de LA UNIDAD

$u^h(x)$  debe poder representar exactamente la función  $u(x) = cte. \Rightarrow$

$$\alpha_k = u^h(x_k) = cte \Rightarrow u^h(x) = \sum_{i=0}^n \alpha_i \phi_i(x) = cte. \sum_{i=0}^n \phi_i(x) = cte$$

$$\Rightarrow \boxed{\sum_{i=0}^n \phi_i(x) = 1}$$

De este modo,  $\alpha_k = \alpha \quad k=0, \dots, n \Rightarrow u^h(x) = \alpha \quad x \in [0, L]$

$$\Rightarrow e^h(x) = 0$$

$$\Rightarrow \sigma^h(x) = 0$$

!!! De lo contrario los momentos de estos rígidos producen  
deformaciones y tensiones !!!



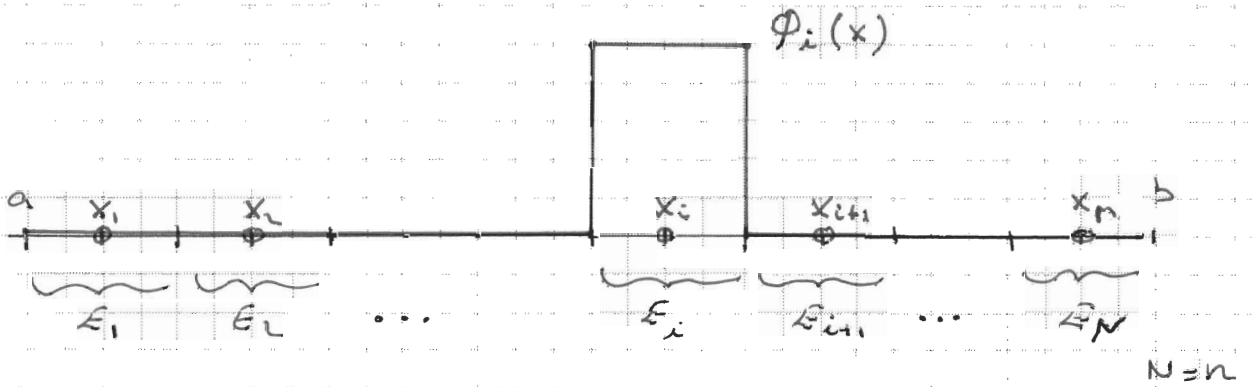
Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matricula: \_\_\_\_\_

### Ejemplos (Bases Galerkin)

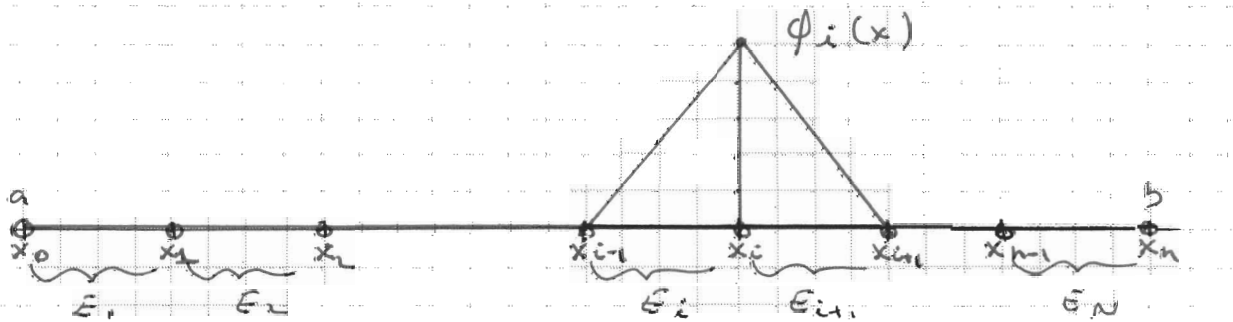
#### Elementos de 1 nodo (\*)



$\Rightarrow u^h(x)$  es una función en escalón  $\rightarrow H^0$   
 $\left\{ \begin{array}{l} \underline{K} \text{ es diagonal} \end{array} \right.$

$\Rightarrow$  NO SE PUEDEN USAR PARA ESTE PROBLEMA, PUES  $u^h(x) \notin H^1$

#### Elementos de 2 nodos



$\Rightarrow u^h(x)$  es una función polinomial a trozos ( $\mathcal{P}^0$ )  $\rightarrow H^1$   
 $\left\{ \begin{array}{l} \underline{K} \text{ es tridimensional simétrica (coeficiente de lado = 1)} \end{array} \right.$

(\*) numeramos los nodos y las funciones de prueba desde 1 hasta n



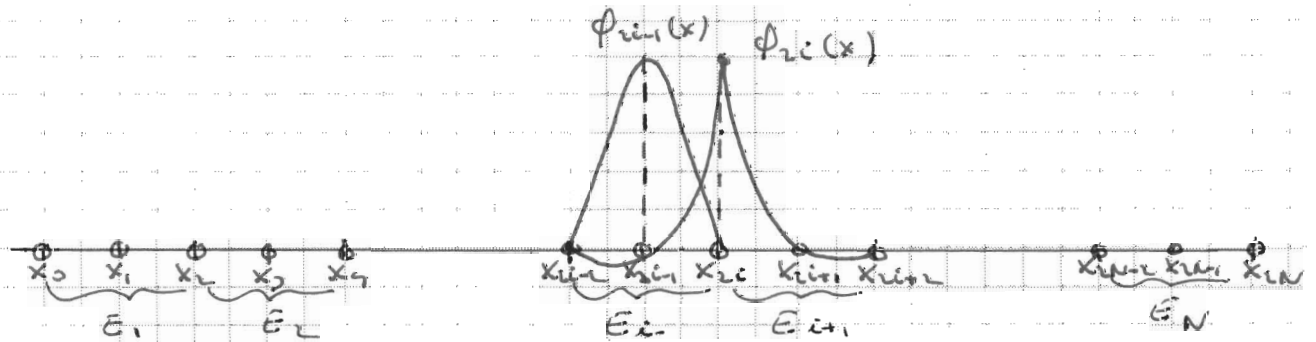


Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matriculación: \_\_\_\_\_

Elementos de 3 nodos



$\Rightarrow u^h(x)$  es un función parabólica a base  $(\mathcal{P}_2^0) \rightarrow H^1$   
 $\left\{ \begin{array}{l} \underline{K} \text{ es pentadiagonal simétrica (número de budo = 2)} \end{array} \right.$



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

## OBSERVACIÓN

Relacionados nodos con elementos, debe ser posible  
sistemizar la discusión sobre que términos

$$\hat{K}_{s,e}, \hat{f}_{s,e}$$

es preciso calcular para cada elemento e.



## FUNCIONES DE FORMA



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

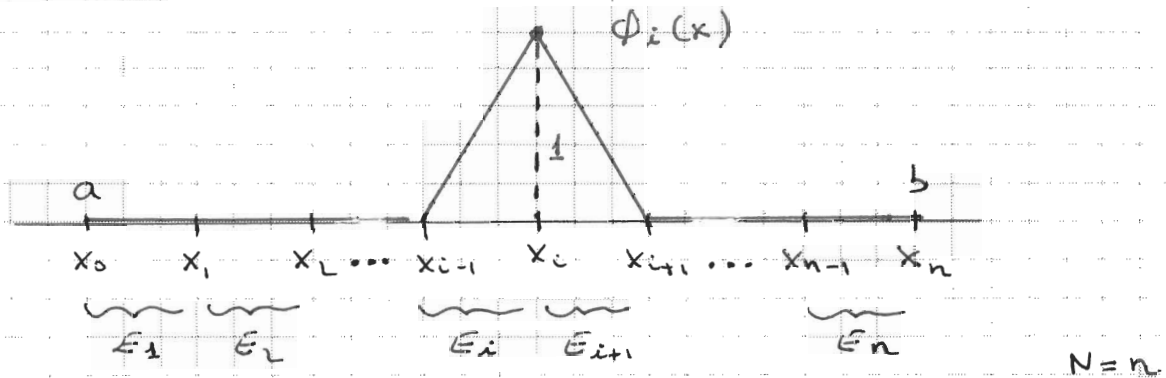
Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

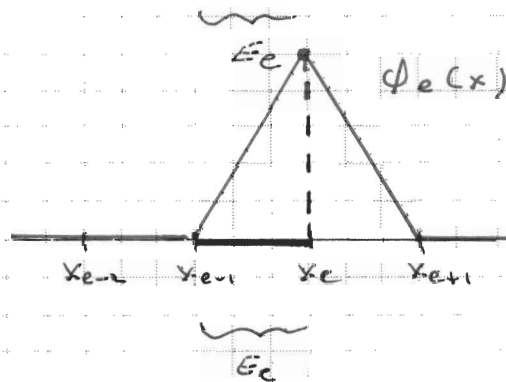
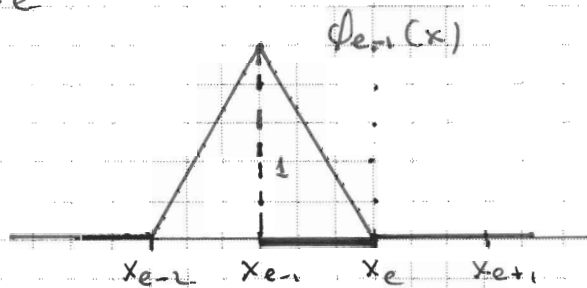
Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

### FUNCIONES DE FORMA

$\xi$ : elementos de 2 nodos



$\Rightarrow$  Sólo hay ds funciones de prueba no nulos en el elemento  $E_e$





Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

PERSPECTIVA LOCAL DO ELEMENTO

Despois das contribucións non nulas do elemento  $e$  son:

$$\hat{K}_{j,e-1}^e \quad \hat{K}_{j,e}^e \quad j=0, \dots, n$$

Si se utiliza o método de Bubnov-Galerkin ( $w_j(x) = \phi_j(x)$ ),

las contribucións non nulas do elemento  $e$  son:

$$\hat{f}_e = \begin{Bmatrix} \hat{f}_{e-1}^e \\ \hat{f}_e^e \end{Bmatrix} \quad \leftarrow j = e-1, e$$

$$\hat{K}_e = \begin{bmatrix} \hat{K}_{e-1,e-1}^e & \hat{K}_{e-1,e}^e \\ \hat{K}_{e,e-1}^e & \hat{K}_{e,e}^e \end{bmatrix} \quad \leftarrow \begin{cases} j = e-1, e \\ i = e-1, e \end{cases}$$



Sugiere traballar con numeración local y

coordenadas locais (de referencia)



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

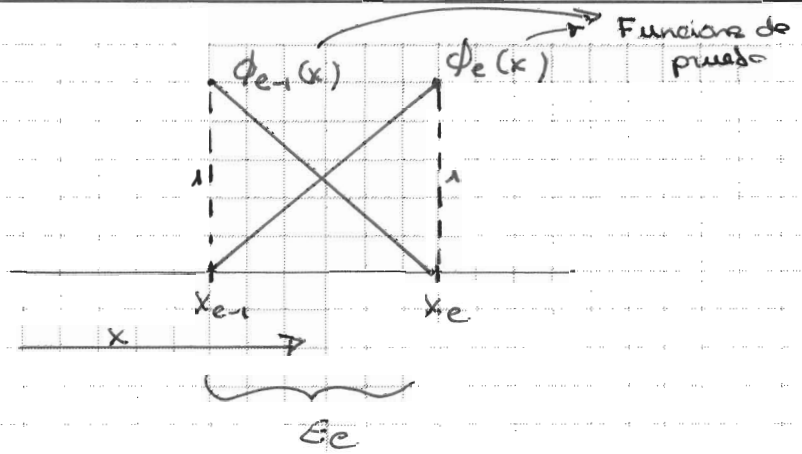
Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

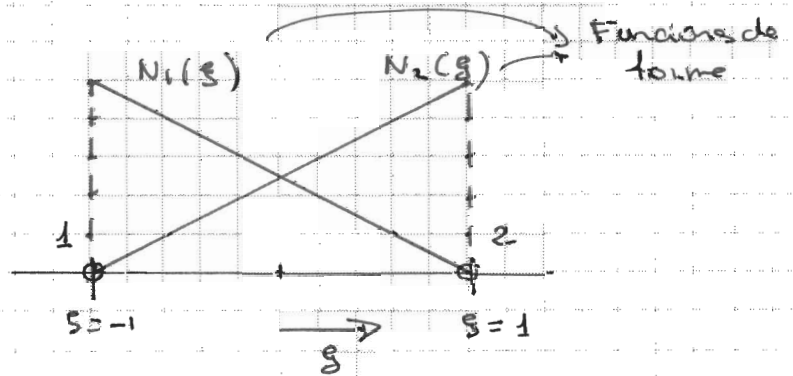
Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

ELEMENTO MAESTRO

Coordenada Material:  $x$



Coordenada de Referencia:  $\xi$



$\Rightarrow$  Dentro del elemento  $E_e$ :  $u^h(x) = \alpha_{e-1} \phi_{e-1}(x) + \alpha_e \phi_e(x)$   
 $= \alpha_{e-1} N_1(\xi) + \alpha_e N_2(\xi)$

$\Rightarrow$  Es necesario definir una transformación de coordenadas  $\xi \leftrightarrow x$ ,

$x = x(\xi)$  que verifique  $\begin{cases} x(-1) = x_{e-1} \\ x(1) = x_e \\ \frac{dx}{d\xi} \neq 0 \quad \forall \xi \in (-1, 1) \end{cases}$

INTERPOLACIÓN GEOMÉTRICA.



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matriculación: \_\_\_\_\_

ELEMENTOS ISOPARAMÉTRICOS (INT. GEOMÉTRICA = INT. FUNCIONAL)

$$x(\xi) = x_{e-1} N_1(\xi) + x_e N_2(\xi)$$

NUMERACIÓN LOCAL

Nodo GLOBAL  $\left\{ \begin{matrix} e-1 \\ e \end{matrix} \right\} \Leftrightarrow$  Nodos LOCAL  $\left\{ \begin{matrix} 1 \\ 2 \end{matrix} \right\}$  del elemento  $e$

luego  $\begin{cases} x_{e-1} = x_1^e \\ x_e = x_2^e \end{cases}$

INTERPOLACIÓN ISOPARAMÉTRICA DE CUALQUIER MAGNITUD

Conocida la propiedad/magnitud  $P$  en los nodos,  $\{P_i\}_{i=1,2,\dots,n}$

interpolamos:

$$\begin{cases} \text{-NOTACIÓN GLOBAL} & P^h(x) = \sum_{i=0}^n P_i \phi_i(x) \\ \text{-NOTACIÓN LOCAL} & \begin{cases} x \in E_e \\ P^h(\xi) = P_1^e N_1(\xi) + P_2^e N_2(\xi) \end{cases} \end{cases}$$



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

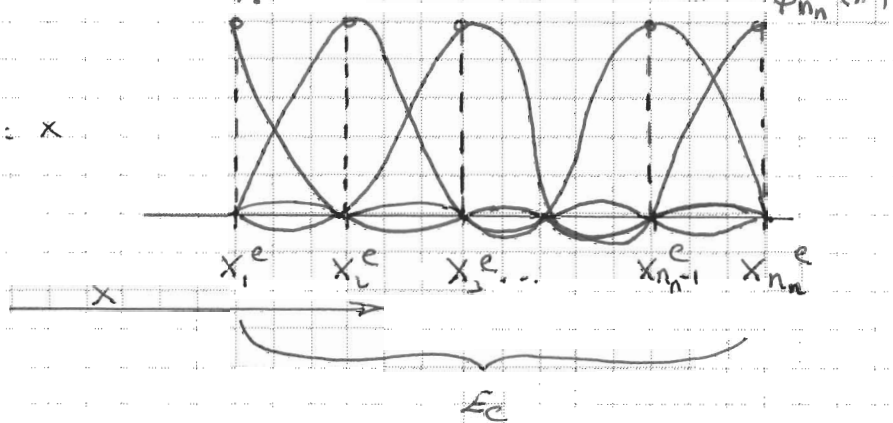
Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matricula: \_\_\_\_\_

### ELEMENTOS LAGRANGIANOS

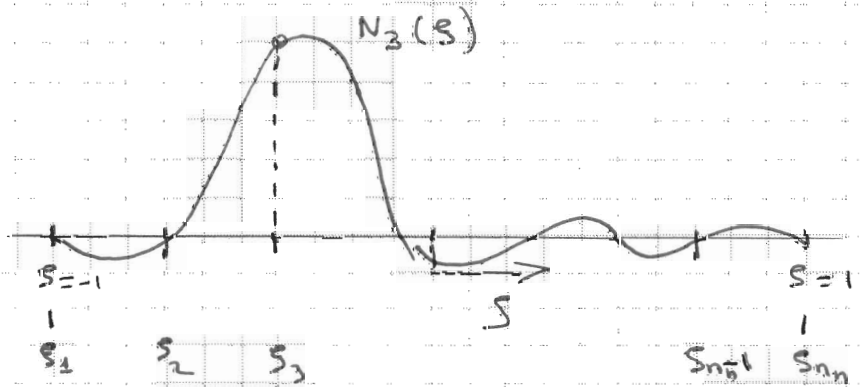
Elemento de  $n_n$  nodos

$\phi_1^e(x)$   $\phi_2^e(x)$   $\phi_3^e(x)$   $\phi_{n_n-1}^e(x)$   $\phi_{n_n}^e(x)$

Coordenadas Noderias:  $x$



Coordenadas de Referencia:  $\xi$



$$N_{i_n}(\xi) = \prod_{\substack{j=1, n_n \\ j \neq i_n}} \frac{(\xi - \xi_{j_n})}{(\xi_{i_n} - \xi_{j_n})} \quad (\text{Pol. Lagrange})$$

$\Rightarrow u^h(x)$  es un  $P_{n_n-1}(\xi)$  e  $\xi$  es  $(*)$

$\left\{ \begin{array}{l} \xi \text{ es simétrico, en todo, con semiarco de todo } = n_n - 1 \end{array} \right.$

$(*)$  ; OJO!  $u^h(x) \in (C^0)$

$\left\{ \begin{array}{l} u^h(x) \text{ solo es un } P_{n_n-1}(x) \text{ si los nodos están equiespaciados.} \end{array} \right.$



Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_

Grupo: \_\_\_\_\_

Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

Despois, dentro do elemento  $\mathcal{E}_e$ :

$$\begin{cases} u^h(x) = \sum_{i=1}^{n_n} \alpha_{i_n}^e N_{i_n}(s) \\ p^h(x) = \sum_{i=1}^{n_n} p_{i_n}^e N_{i_n}(s) \end{cases} \quad s \in [-1, 1]$$

Elementos isoparamétricos:

$$\begin{cases} x(s) = \sum_{i=1}^{n_n} x_{x_n}^e N_{i_n}(s) \\ J(s) = \left| \frac{dx}{ds} \right| = \left| \sum_{i=1}^{n_n} x_{i_n}^e \frac{dN_{i_n}(s)}{ds} \right| \end{cases} \quad s \in [-1, 1]$$

Elementos no isoparamétricos:

$$E_j: x(s) = x_1^e \left( \frac{1-s}{2} \right) + x_{n_n}^e \left( \frac{1+s}{2} \right)$$

Se puede demostrar que si los nodos están equidistantes, esto  $\rightarrow$  equivalente a la interpolación isoparamétrica.

(para para este caso,  $x(s) = p_1(s)$ )





Nome / Nombre: \_\_\_\_\_

Materia: \_\_\_\_\_

Curso: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Núm. Matrícula: \_\_\_\_\_

CALCULO DE CONTINUACIONES ELEMENTALES

Definimos:

$$\underline{N} = \{ N_1(s) \quad N_2(s) \quad \dots \quad N_{n_n}(s) \}$$

$$\underline{\zeta} = \left\{ \frac{\partial}{\partial x} \right\} \leftarrow \{ \varepsilon \} = \underline{\zeta} \{ u \} \leftarrow \varepsilon \text{ COMPARTICIONADA}$$

$$\underline{D} = \underline{\zeta} \underline{N} = \frac{d}{ds} \underline{N}(s) \left( \frac{ds}{dx} \right)$$

$$\underline{Q} = \{ \varepsilon \} \leftarrow \{ \sigma \} = \underline{Q} \{ \varepsilon \} \leftarrow \varepsilon \text{ CONSTANTE}$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \underline{f}^e = \int_{\varepsilon_e} \underline{N}^T \underline{S} \underline{A} \, dx = \int_{s=-1}^{s=1} \underline{N}^T(s) b(x) \Big|_{x=x(s)} \underline{A}(x) \Big|_{x=x(s)} \varrho(s) \, ds \\ \underline{k}^e = \int_{\varepsilon_e} \underline{D}^T \underline{Q} \underline{D} \underline{A} \, dx = \int_{s=-1}^{s=1} \underline{D}^T(s) \underline{Q}(x) \Big|_{x=x(s)} \underline{A}(x) \Big|_{x=x(s)} \varrho(s) \, ds \end{array} \right.$$

$$\alpha \quad x(s) = \sum_{i=1}^{n_n} x_{i_n}^e N_{i_n}(s) = \underline{N}(s) \left\{ \begin{array}{c} x_1^e \\ \vdots \\ x_{n_n}^e \end{array} \right\} = \underline{N}(s) \bar{x}^e$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \underline{d}(s) = \left\{ \frac{dx}{ds} \right\} = \sum_{i=1}^{n_n} x_{i_n}^e \frac{dN_{i_n}(s)}{ds} = \frac{d\underline{N}(s)}{ds} \left\{ \begin{array}{c} x_1^e \\ \vdots \\ x_{n_n}^e \end{array} \right\} = \frac{d\underline{N}(s)}{ds} \bar{x}^e \\ \varrho(s) = |\det(\underline{d}(s))| \\ \left( \frac{ds}{dx} \right) = \varrho^{-1}(s) = \frac{1}{\frac{d\underline{N}(s)}{ds} \bar{x}^e} \end{array} \right.$$

Una vez resuelto el sistema:  $x \in \varepsilon_e \Rightarrow$ 

$$u^h(x) = \underline{N}(s) \left\{ \begin{array}{c} \alpha_1^e \\ \vdots \\ \alpha_{n_n}^e \end{array} \right\} = \underline{N}(s) \bar{\alpha}$$

$$\varepsilon^h(x) = \frac{du^h}{dx} = \underline{\zeta} \underline{N}(s) \bar{\alpha} = \underline{D}(s) \bar{\alpha}$$

$$\sigma^h(x) = \varepsilon \varepsilon^h(x) = \underline{D} \underline{Q} \bar{\alpha} = \underline{Q}(s) \bar{\alpha}$$