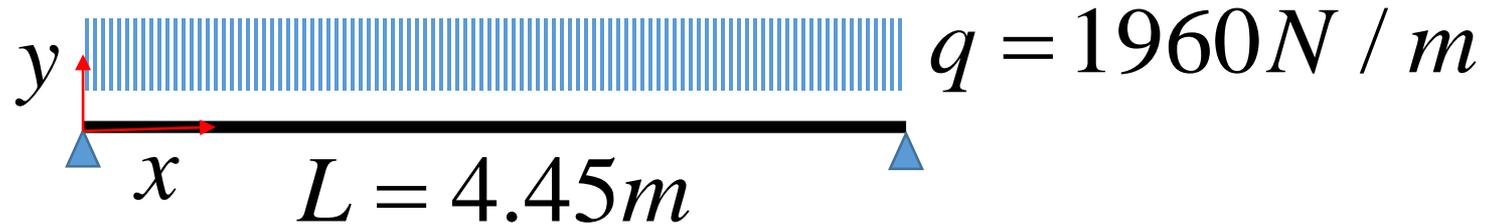


Deflección de una viga

Se quiere calcular la deflección máxima de una viga simplemente apoyada con un estado de carga constante



La ecuación diferencial de la deflección (y) es:

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{q}{2EI} (x^2 - Lx) = 0$$

Acero

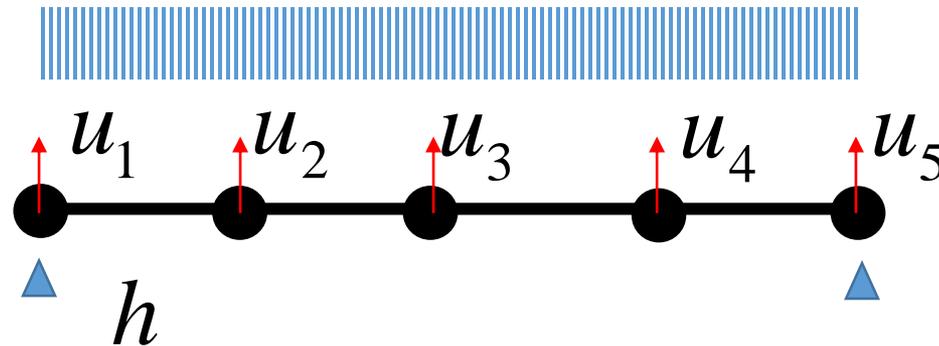
$$E = 200GPa$$

Perfil IPN 140

$$I = 573cm^4$$

$$\alpha = \frac{q}{2EI}$$

Se verá en la última unidad de la materia que se puede transformar el problema diferencial en un Sistema de Ecuaciones Lineales aplicando el Método de las Diferencias Finitas



Cantidad de nodos

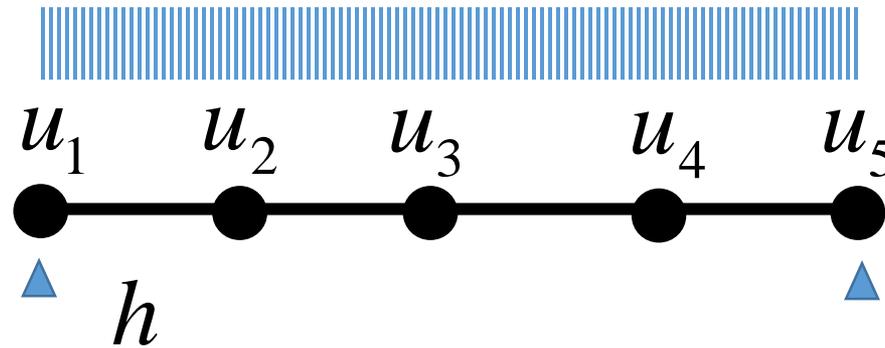
$$n = 5$$

Paso (distancia entre nodos)

$$h = \frac{L}{(n-1)}$$

Solo se obtiene la solución en los nodos

Para indicar que es una solución discrete la llamamos u en lugar de y



Cantidad de nodos
 $n = 5$

Paso (distancia entre nodos)

$$h = \frac{L}{(n - 1)}$$

Ecuación para el primer nodo

$$u_1 = 0$$

Ecuación para los nodos intermedios: $i = 1, 2, 3, 4$

$$\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} + \alpha \left((i-1) \cdot h \right) \cdot \left((i-1) \cdot h - L \right) = 0$$

Ecuación para el ultimo nodo

$$u_n = 0$$

Armado de la matriz

```
viga.m ✕
1 # Parámetros del problema matemático
2 L = 4.45;
3 alpha = 1960 / 2 / 200e9 / (573 / 100**4);
4
5 # Parámetros del problema numérico
6 n = 5;
7 h = L / (n - 1);
8
9 # Armado de la matriz y el vector independiente
10 A = zeros(n, n);
11 b = zeros(n, 1);
12
13 # Armado de primera y última fila
14 A(1,1) = 1;
15 A(n,n) = 1;
16 # Armado de filas intermedias
17 for i = 2:n-1
18     A(i,i-1) = 1/h**2;
19     A(i,i) = -2/h**2;
20     A(i,i+1) = 1/h**2;
21     b(i) = -alpha * ((i-1) * h) * ((i-1) * h - L);
22 endfor
23
24 disp("A es:"); disp(A);
25 disp("B es:"); disp(b);
```

Armado de la matriz

```
>> viga  
A es:  
  1.00000  0.00000  0.00000  0.00000  0.00000  
  0.80798 -1.61596  0.80798  0.00000  0.00000  
  0.00000  0.80798 -1.61596  0.80798  0.00000  
  0.00000  0.00000  0.80798 -1.61596  0.80798  
  0.00000  0.00000  0.00000  0.00000  1.00000  
B es:  
  0.0000000  
  0.0031751  
  0.0042335  
  0.0031751  
  0.0000000
```

Resolveremos ahora el Sistema de Ecuaciones Lineales por el método de Jacobi

1- Adopto una condición inicial

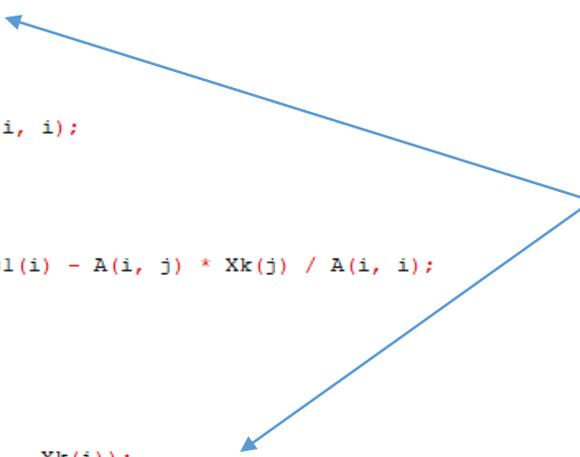
$$X^0 \quad x_i^0$$

2- Repito varias veces el cálculo iterativo

$$x_i^{k+1} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n a_{i,j} x_j^k \right)$$

```
28 # Resolución por método de Jacobi
29 # Creo el vector Xk donde guardaré X^k
30 Xk = zeros(n, 1);
31 # Creo el vector Xkmas1 donde guardaré X^k+1
32 Xkmas1 = zeros(n, 1);
33 tolerancia = 1e-5; # Centésima de milímetro
34 errorMax = 10000; # Inicializo el error en un valor grande
35 it = 1;
36
37 # Condición inicial se guarda en X^k
38 # Por ahora probemos dejar todos ceros
39
40 while errorMax > tolerancia
41     # Calculo X^k+1
42     for i = 1:n
43         Xkmas1(i) = b(i) / A(i, i);
44         for j = 1:n
45             if j == i
46                 continue
47             endif
48             Xkmas1(i) = Xkmas1(i) - A(i, j) * Xk(j) / A(i, i);
49         endfor
50     endfor
51
52     # Cálculo del error
53     errorMax = 0;
54     for i = 1:n
55         error = abs(Xkmas1(i) - Xk(i));
56         if error > errorMax
57             errorMax = error;
58         endif
59     endfor
60
61     printf("Iteracion %d, error %f\n", it, errorMax);
62     it = it + 1;
63
64     # Sobrescribo el Xk con el nuevo valor
65     Xk = Xkmas1;
66 endwhile
67
68
69 disp("La solución final es:"); disp(Xkmas1);
70 disp("La deflección máxima es:"); disp(max(abs(Xkmas1)));
71
```

Criterio de corte
en función del
error absoluto



```
Iteracion 1, error 0.002620
Iteracion 2, error 0.001965
Iteracion 3, error 0.001310
Iteracion 4, error 0.000982
Iteracion 5, error 0.000655
Iteracion 6, error 0.000491
Iteracion 7, error 0.000327
Iteracion 8, error 0.000246
Iteracion 9, error 0.000164
Iteracion 10, error 0.000123
Iteracion 11, error 0.000082
Iteracion 12, error 0.000061
Iteracion 13, error 0.000041
Iteracion 14, error 0.000031
Iteracion 15, error 0.000020
Iteracion 16, error 0.000015
Iteracion 17, error 0.000010
Iteracion 18, error 0.000008
```

La solución final es:

```
0.0000000
-0.0065368
-0.0091515
-0.0065368
0.0000000
```

La deflexión máxima es:

0.0091515

= 9.2 mm

19 iteraciones

- ¿Este problema hubiera convergido para cualquier condición inicial?
- Dos formas de garantizarlo:
 - Si la matriz es estrictamente diagonal dominante (no lo es)
 - Radio espectral de la matriz de iteración menor que 1

```
72 # Cálculo de la matriz de iteración
73 L = zeros(n,n);
74 U = zeros(n,n);
75 D = zeros(n,n);
76 for i = 1:n
77     for j = 1:n
78         if i == j
79             D(i, j) = A(i, j);
80         elseif i > j
81             U(i, j) = -A(i, j);
82         else
83             L(i, j) = -A(i, j);
84         endif
85     endfor
86 endfor
87 T = inv(D)*(L+U);
88
89 # Cálculo de los autovalores
90 autovalores = eig(T);
91 disp("Autovalores:"); disp(autovalores);
92 # Cálculo del radio espectral
93 radio = max(abs(autovalores));
94 disp("Radio Espectral:"); disp(radio);
```

Autovalores:

-0.70711
0.00000
0.70711
0.00000
0.00000

Radio Espectral:

0.70711

< 1

Entonces efectivamente
converge para cualquier X_0

Resolveremos ahora el Sistema de Ecuaciones Lineales por el método de Gauss-Seidel

1- Adopto una condición inicial

$$X^0 \quad x_i^0$$

2- Repito varias veces el cálculo iterativo

$$x_i^{k+1} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{i,j} x_j^{k+1} - \sum_{j=i+1}^n a_{i,j} x_j^k \right)$$

```
28 # Resolución por método de Jacobi
29 # Creo el vector Xk donde guardaré X^k
30 Xk = zeros(n, 1);
31 # Creo el vector Xkmas1 donde guardaré X^k+1
32 Xkmas1 = zeros(n, 1);
33 tolerancia = 1e-5; # Centésima de milímetro
34 errorMax = 10000; # Inicializo el error en un valor grande
35 it = 1;
36
37 # Condición inicial se guarda en X^k
38 # Por ahora probemos dejar todos ceros
39
40 while errorMax > tolerancia
41
42     # Calculo X^k+1
43     for i = 1:n
44         Xkmas1(i) = b(i) / A(i, i);
45         for j = 1:i-1
46             Xkmas1(i) = Xkmas1(i) - A(i, j) * Xkmas1(j) / A(i, i);
47         endfor
48         for j = i+1:n
49             Xkmas1(i) = Xkmas1(i) - A(i, j) * Xk(j) / A(i, i);
50         endfor
51     endfor
52
53     # Cálculo del error
54     errorMax = 0;
55     for i = 1:n
56         error = abs(Xkmas1(i) - Xk(i));
57         if error > errorMax
58             errorMax = error;
59         endif
60     endfor
61
62     printf("Iteracion %d, error %f\n", it, errorMax);
63     it = it + 1;
64
65     # Sobrescribo el Xk con el nuevo valor
66     Xk = Xkmas1;
67 endwhile
68
69 disp("La solución final es:"); disp(Xkmas1);
70 disp("La deflexión máxima es:"); disp(max(abs(Xkmas1)));
```

Solo se
modifica
esto

```
Iteracion 1, error 0.003766
Iteracion 2, error 0.002784
Iteracion 3, error 0.001392
Iteracion 4, error 0.000696
Iteracion 5, error 0.000348
Iteracion 6, error 0.000174
Iteracion 7, error 0.000087
Iteracion 8, error 0.000043
Iteracion 9, error 0.000022
Iteracion 10, error 0.000011
Iteracion 11, error 0.000005
La solucion final es:
  0.0000000
 -0.0065441
 -0.0091639
 -0.0065468
  0.0000000
La defleccion mxima es:
 0.0091639 = 9.2 mm
```

11 iteraciones

Es decir, llegamos al mismo resultado con cerca de la mitad de operaciones

```
72 # Cálculo de la matriz de iteración
73 L = zeros(n,n);
74 U = zeros(n,n);
75 D = zeros(n,n);
76 for i = 1:n
77     for j = 1:n
78         if i == j
79             D(i, j) = A(i, j);
80         elseif i > j
81             U(i, j) = -A(i, j);
82         else
83             L(i, j) = -A(i, j);
84         endif
85     endfor
86 endfor
87 T = inv(D-L)*(U);
88
89 # Cálculo de los autovalores
90 autovalores = eig(T);
91 disp("Autovalores:"); disp(autovalores);
92 # Cálculo del radio espectral
93 radio = max(abs(autovalores));
94 disp("Radio Espectral:"); disp(radio);
```

```
Autovalores:  
0.00000  
0.50000  
0.00000  
0.00000  
0.00000  
Radio Espectral:  
0.50000 < 1
```

Entonces también converge
para cualquier X_0