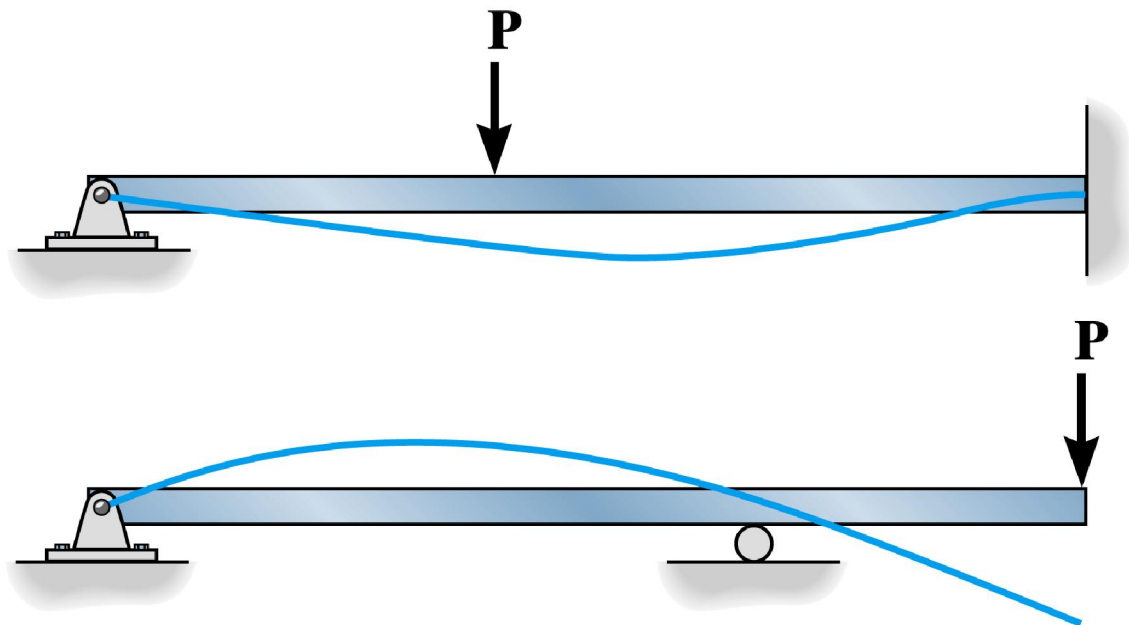


Universidade Federal de Pernambuco  
 Projeto Estrutural  
 Prof - Adriano Dayvson  
 Engenharia Naval  
[adrianodayvson.github.io](https://github.com/adrianodayvson)

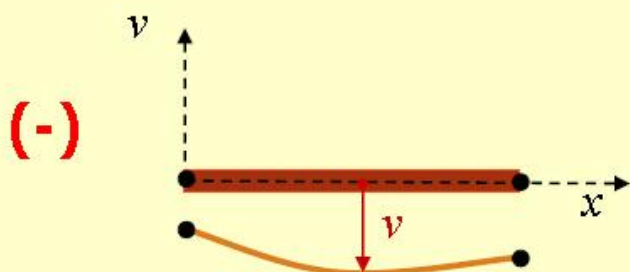
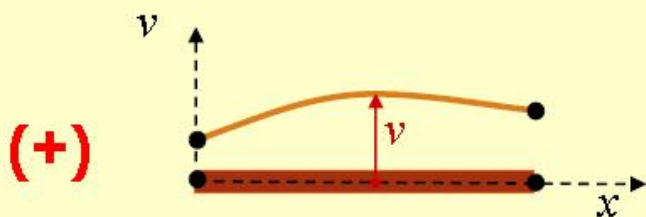


LINHA ELÁSTICA



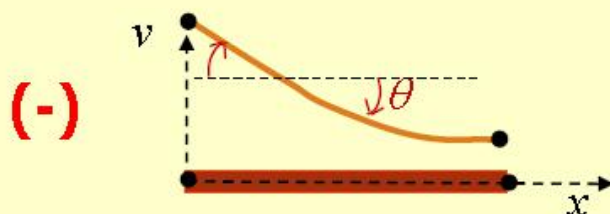
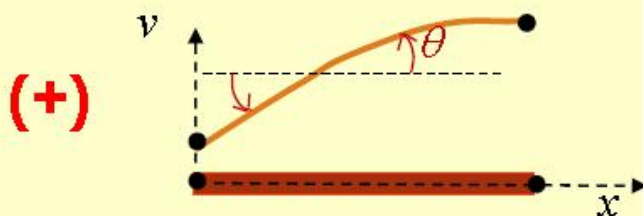
Convenção de Sinais

### Deslocamento $v(x)$

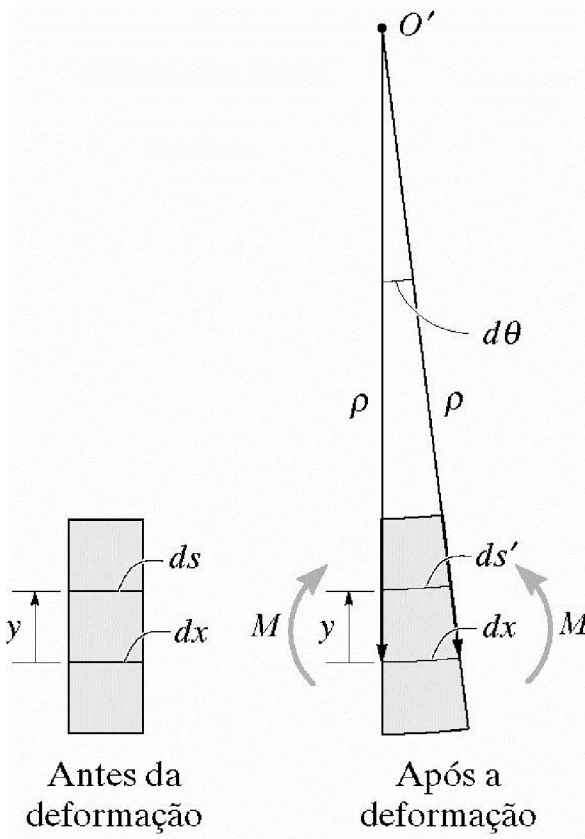
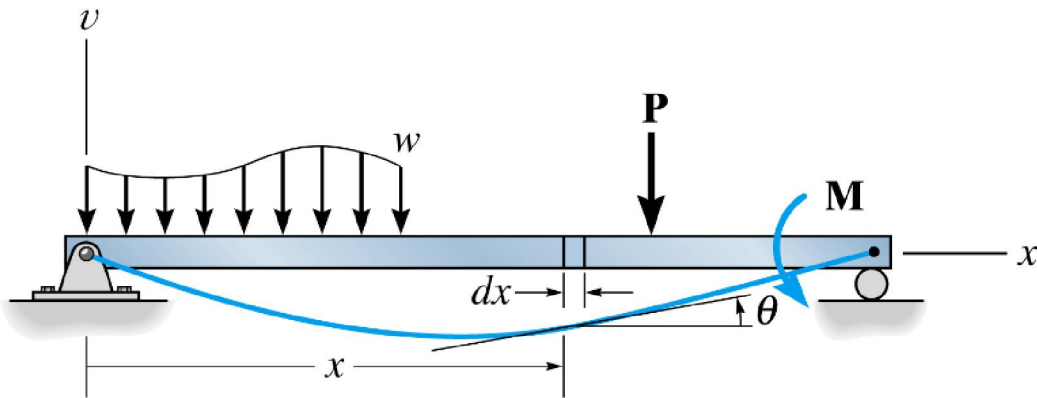


### Rotação ou inclinação $\theta(x)$

Sentido anti-horário da linha horizontal à linha elástica



## Cálculo da deformação



$$\varepsilon := \frac{ds' - ds}{ds}$$

$$ds := dx$$

$$dx := \rho \cdot d\theta \quad ds' := (\rho - y) \cdot d\theta$$

$$\varepsilon := \frac{(\rho - y) \cdot d\theta - \rho \cdot d\theta}{\rho \cdot d\theta} ; \quad \varepsilon := -\frac{y}{\rho}$$

$$k := \frac{1}{\rho} ; \quad k := -\frac{\varepsilon}{y}$$

Lei de Hooke:

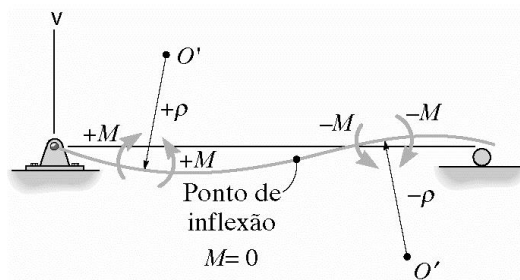
$$\sigma := E \cdot \varepsilon$$

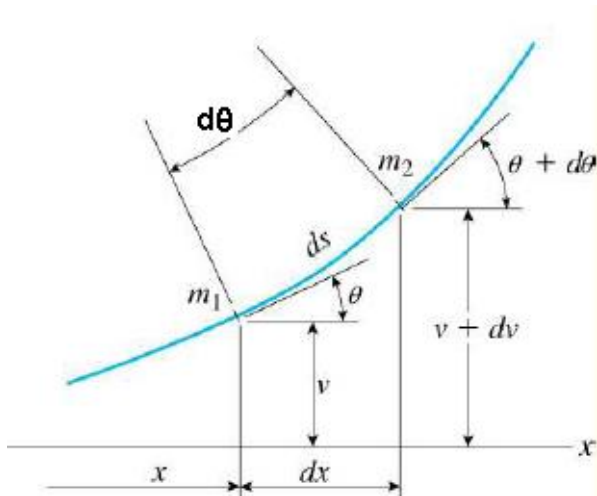
Tensão de flexão nesta viga:

$$\sigma := -\frac{M \cdot c}{I}$$

Fazendo as devidas substituições temos:

$$\frac{1}{\rho} := \frac{M}{E \cdot I}$$





Da Figura ao lado temos:

$$ds := \rho \cdot d\theta \quad k := \frac{d\theta}{ds}$$

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

Para pequenos ângulos de rotação,  $\theta$  tende a zero tornando  $ds \sim dx$ , então:

$$k := \frac{d\theta}{dx}$$

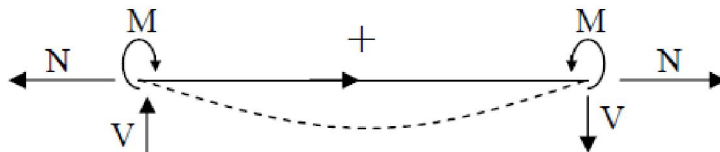
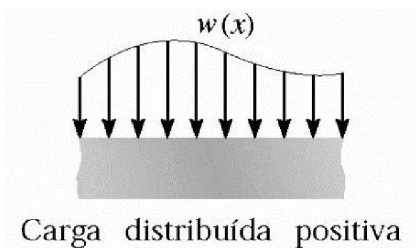
e  $\tan(\theta)$  tende a  $\theta$  e:

$$\frac{dv}{dx} := \theta \quad \text{e} \quad \frac{d\theta}{dx} := \frac{d^2 v}{dx^2}$$

Assim temos que:

$$\frac{d^2 v}{dx^2} := \frac{M}{E \cdot I}$$

Convenção de Sinais



Sabendo que:

$$\frac{dV}{dx} := -w(x) \quad \frac{dM}{dx} := V \quad \text{e} \quad M := E \cdot I \cdot \frac{d^2 v}{dx^2}$$

Se a rigidez da barra ( $E \cdot I$ ) for constante em relação a  $x$ , teremos:

$$M := E \cdot I \cdot \frac{d^2 v}{dx^2} \quad V := E \cdot I \cdot \frac{d^3 v}{dx^3} \quad q := E \cdot I \cdot \frac{d^4 v}{dx^4} \quad \frac{dv}{dx} := \theta$$

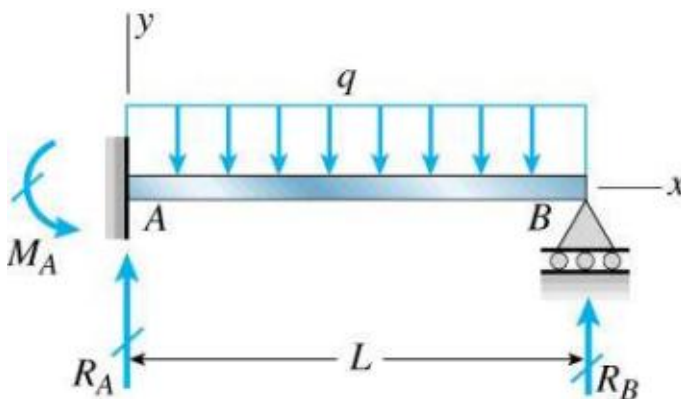
Condições de Contorno:

$$\begin{array}{c} \triangle \\ \hline \text{///} \end{array} \rightarrow v = 0 \text{ e } M = 0$$

$$\begin{array}{c} \triangle \\ \hline \text{///} \end{array} \rightarrow v = 0 \text{ e } M = 0$$

$$\begin{array}{c} | \\ \hline \text{---} \end{array} \rightarrow v = 0 \text{ e } v' = 0$$

Vigas estaticamente indeterminadas



Vigas em que o número de reações é maior do que o número de equações de equilíbrio

$$\sum F_x := 0 \quad H_A := 0$$

$$\sum F_y := 0 \quad R_A + R_B - q \cdot L := 0$$

$$\sum M_A := 0 \quad M_A - q \cdot L \cdot \frac{L}{2} + R_B \cdot L := 0$$

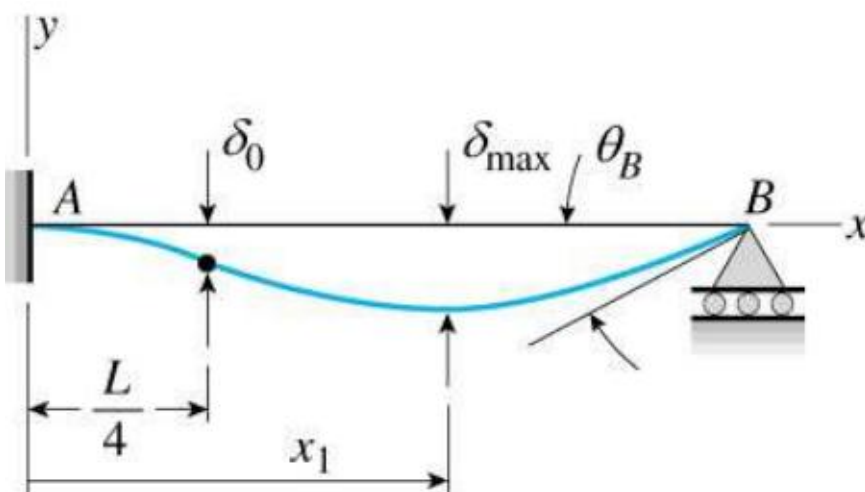
2 equações linearmente independentes e 3 incógnitas

São necessárias equações adicionais para obter todas as reações

O número de reações (incógnitas) em excesso em relação ao número de equações de equilíbrio é conhecido como **Grau de Hiperestaticidade**

A viga analisada tem então o grau de Hiperestaticidade igual a 1.

Para obter as demais equações necessárias para resolver o problema podemos utilizar uma das equações diferenciais da linha elástica e utilizar o mesmo procedimento usado para vigas isostáticas.



Supondo a deformada da viga analisada podemos obter as condições de contorno

Devemos encontrar a equação da variação do Momento em relação a x.

$$M := RA \cdot x - MA - \frac{q \cdot x^2}{2}$$

Fazendo as devidas substituições com as equações já encontradas, temos:

$$M := (q \cdot L - RB) \cdot x - \left( \frac{q \cdot L^2}{2} - RB \cdot L \right) - \frac{q \cdot x^2}{2}$$

Equação da linha elástica:

$$M := E \cdot I \cdot \frac{d^2 v}{dx^2}$$

Integrando temos:

$$E \cdot I \cdot \frac{dv}{dx} := (q \cdot L - RB) \cdot \frac{x^2}{2} - \left( \frac{q \cdot L^2}{2} - RB \cdot L \right) \cdot x - \frac{q \cdot x^3}{6} + C1$$

Integrando novamente:

$$E \cdot I \cdot v := (q \cdot L - RB) \cdot \frac{x^3}{6} - \left( \frac{q \cdot L^2}{2} - RB \cdot L \right) \cdot \frac{x^2}{2} - \frac{q \cdot x^4}{24} + C1 \cdot x + C2$$

Agora temos 3 incógnitas (C1, C2 e RB) e precisamos de 3 condições de contorno

Condições de Contorno

$$x := 0 ; \frac{d}{dx} v := 0 \quad (\text{I})$$

$$x := 0 ; v := 0 \quad (\text{II})$$

$$x := L ; v := 0 \quad (\text{III})$$

$$(\text{I}) \quad 0 := 0 - 0 - 0 + C1$$

$$C1 := 0$$

$$(\text{II}) \quad 0 := 0 - 0 - 0 + 0 + C2$$

$$C2 := 0$$

$$(\text{III}) \quad 0 := (q \cdot L - RB) \cdot \frac{L^3}{6} - \left( \frac{q \cdot L^2}{2} - RB \cdot L \right) \cdot \frac{L^2}{2} - \frac{q \cdot L^4}{24}$$

$$RB := \frac{3 \cdot q \cdot L}{8}$$

Rotações e Deflexões substituindo o RB nas equações encontradas

$$\frac{d}{dx} v := \frac{q \cdot x}{48 \cdot E \cdot I} \cdot \left( -6 \cdot L^2 + 15 \cdot L \cdot x - 8 \cdot x^2 \right)$$

$$v := -\frac{q \cdot x^2}{48 \cdot E \cdot I} \cdot \left( 3 \cdot L^2 - 5 \cdot L \cdot x + 2 \cdot x^2 \right)$$

Reações no apoio A

$$RA := \frac{5 \cdot q \cdot L}{8} \quad MA := \frac{q \cdot L^2}{8}$$