

# ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ

Σελίδα

## Πρόλογος

## Παραδείγματα Εφαρμογών Πεπερασμένων Στοιχείων στην Πράξη

### Κεφάλαιο 1

#### Η Μέθοδος *Galerkin-Ritz*

1.1	Οι Εξισώσεις <i>Galerkin-Ritz</i> και Ακρότατου	1-1
1.2	Η Γενικευμένη Μέθοδος <i>Galerkin</i>	1-9
1.3	Η Μέθοδος <i>Galerkin</i> στο Χρόνο	1-13
1.4	Διάφορα Παραδείγματα	1-20

### Κεφάλαιο 2

#### 1D Πεπερασμένα Στοιχεία Δοκών σε Αξονική Καταπόνηση και Στρέψη

2.1	Δοκός σε Εφελκυσμό – Θλίψη	2-1
2.2	Δικτυώματα	2-10
2.3	Δοκός σε Στρέψη	2-19

### Κεφάλαιο 3

#### 1D Πεπερασμένα Στοιχεία σε Θερμικά και Άλλα Προβλήματα

3.1	Διαφορικές Εξισώσεις	3-1
3.2	Μετάδοση Θερμότητας	3-2
3.3	Μετάδοση Κυμάτων (Ρευστά-Αέρια)	3-6
3.4	Ηλεκτρικοί αγωγοί	3-19

### Κεφάλαιο 4

#### Δοκοί και Πλαίσια

4.1	Συνοπτικοί Πίνακες ΠΣ	4-1
4.2	Δοκοί	4-6
4.3	Πλαίσια.	4-12

**Κεφάλαιο 5**

Διδιάστατα Προβλήματα

5.1	Συνοπτικός Πίνακας ΠΣ	5-1
5.2	Στρεπτική Καταπόνηση Διατομής	5-4
5.3	Ροή σε Αγωγό – Συνάρτηση Ροής $\Psi$	5-8
5.4	Ροή σε Αγωγό – Συνάρτηση Δυναμικού $\Phi$	5-12
5.5	Θερμοκρασιακή Ανάλυση	5-15

**Βιβλιογραφία**

# Κεφάλαιο 1

## Η Μέθοδος *Galerkin-Ritz*

- 1.1 Οι Εξισώσεις *Galerkin-Ritz* και Ακρότατου
- 1.2 Η Γενικευμένη Μέθοδος *Galerkin*
- 1.3 Η Μέθοδος *Galerkin* στο Χρόνο
- 1.4 Διάφορα Παραδείγματα

### 1.1 Οι Εξισώσεις *Galerkin-Ritz* και Ακρότατου

Εξίσωση 2<sup>ης</sup> Τάξης:

$$Du - r = -\frac{d}{dx}\left(a\frac{du}{dx}\right) - r = 0 \quad 0 \leq x \leq L$$

$$ΓΟΣ \quad u|_{x=0} = \bar{u} \quad \DeltaΟΣ \quad a\frac{du}{dx}|_{x=0} = \bar{Q}$$

Πρόβλημα	$u$	$a$	$r$	$\bar{Q}$
1. Κάμψη συρματόσχοινου	Βέλος κάμψης $w$	$S$ =Τάση συρματόσχοινου	Κάθετη φόρτιση $f_z$	Αξονική Δύναμη $N$
2. Αξονική Καταπόνηση Δοκού	Αξονική μετατόπιση $u$	$EA$ $E$ = Μέτρο ελαστικότητας $A$ = Επιφάνεια διατομής	Αξονική φόρτιση $f$	Αξονική δύναμη $N$
3. Μετάδοση Θερμότητας	Θερμοκρασία $T$	Θερμική αγωγιμότητα $k$	Πηγή θερμότητας $q$	Παροχή θερμότητας $Q$

4. Ροή σε Σωλήνες	Υδροστατική πίεση $p$	$\pi D^4/128\mu$ $D$ = Διάμετρος σωλήνα $\mu$ = Ιξώδες	Πηγή ροής $q$	Παροχή ρευστού $Q$
5. Στρωτή Ροή σε Κανάλι	Ταχύτητα $\vec{u}$	$\mu$ = Ιξώδες	Διαφορά πίεσης $p$	Αξονική τάση $\sigma$
6. Ηλεκτρικό Πεδίο	Ηλεκτρικό δυναμικό $F$	Διηλεκτρική σταθερά $\epsilon$	Πυκνότητα φορτίου $q$	Ηλεκτρική Ροή $D$

<p>Εξίσωση Poisson: <math>Du - r = -\nabla(a\nabla u) - r = 0</math></p> <p><math>ΓΟΣ u _{x=0} = \bar{u}</math>    <math>ΔΟΣ a\nabla u + c(u - u_\infty) _{x=0} = \bar{Q}</math></p>				
Πρόβλημα	$u$	$a$	$r$	$\bar{Q}$
1. Ελαστική Μembrάνη	Βέλος κάμψης $w$	$S$ = Τάση μεμβράνης	Κάθετη φόρτιση $f_z$	Αξονική δύναμη $N$
2. Στρέψη διατομής	Συνάρτηση Δυναμικού $F$	$a=I/G$ $G$ = Μέτρο διάτμησης	$r=2\theta$ $\theta$ = Στροφή/ Μονάδα μήκους	$\frac{\partial F}{\partial x} = -\tau_{zy}$ $\frac{\partial F}{\partial y} = -\tau_{zx}$
3. Μετάδοση Θερμότητας	Θερμοκρασία $T$	Θερμική αγωγιμότητα $k$	Πηγή θερμότητας $q$	Παροχή θερμότητας από αγωγιμότητα $a\nabla u$ και μεταγωγή $c(u - u_\infty)$
4. Αστρόβιλη Ροή Ιδανικού Ρευστού	Συνάρτηση δυναμικού $F$	Πυκνότητα $\rho$	Πηγή δυναμικού $q$	$\frac{\partial F}{\partial x} = -\vec{v}$ $\frac{\partial F}{\partial y} = \vec{u}$
5. Ηλεκτρικό Πεδίο	Συνάρτηση δυναμικού $F$	Διηλεκτρική σταθερά $\epsilon$	Πυκνότητα φορτίου $q$	Ηλεκτρική Ροή $D$
6. Μαγνητικό Πεδίο	Συνάρτηση δυναμικού $F$	Μαγνητική σταθερά $\mu$	Πυκνότητα φορτίου $q$	Μαγνητική Ροή $B$

Οι εξισώσεις που διέπουν τα φυσικά φαινόμενα έχουν την ίδια δομή, διότι όλες βασίζονται στην Θεωρία των Τετραέδρων, σύμφωνα με την οποία σε όλα τα φυσικά υποσυστήματα υπάρχουν οι μεταβλητές ισχύος  $F, V$  και οι μεταβλητές έργου  $\delta S$ . Οι μεταβλητές ισχύος και έργου επιτρέπουν τις απαραίτητες *Ροή Ισχύος* και *Έργου*.

Για τα μηχανικά συστήματα οι συνήθεις άγνωστες μεταβλητές είναι οι γενικευμένες μετατοπίσεις  $\delta$ , ενώ για τα υπόλοιπα οι γενικευμένες δυνάμεις  $F$ , ή συναρτήσεις δυναμικού.

Οι εξισώσεις *Galerkin-Ritz* στα μηχανικά συστήματα ταυτίζονται με την αρχή των *Δυνατών Έργων*, λαμβάνοντας υπόψη πως οι σχετικές διαφορικές εξισώσεις στο χώρο  $\Omega$  εκφράζουν ισορροπία δυνάμεων:

$$Du - r = 0 \Leftrightarrow F_1 + F_2 + \dots + F_K = 0 \quad (1-1)$$

$$\int_{\Omega} \delta u \cdot (Du - r) \cdot d\Omega = 0 \Leftrightarrow \int_{\Omega} \delta S \cdot (F_1 + F_2 + \dots + F) \cdot d\Omega = 0$$

Στα μη-μηχανικά συστήματα οι σχετικές διαφορικές εξισώσεις στο χώρο  $\Omega$  εκφράζουν συνήθως γενικευμένες ροές  $V$ . Οι εξισώσεις *Galerkin-Ritz* εκφράζουν συνήθως τη αρχή της *Δυνατής Ισχύος*:

$$Du - r = 0 \Leftrightarrow V_1 + V_2 + \dots + V_K = 0$$

$$\int_{\Omega} \delta u \cdot (Du - r) \cdot d\Omega = 0 \Leftrightarrow \int_{\Omega} \delta F \cdot (V_1 + V_2 + \dots + V_K) \cdot d\Omega = 0 \quad (1-2)$$

Περαιτέρω, στην εξίσωση *Ritz* η οποία προκύπτει από την μερική ολοκλήρωση της εξίσωσης *Galerkin*, εμφανίζονται τετραγωνικοί όροι που αντιστοιχούν στα στοιχεία συσσώρευσης δυναμικής και κινητικής ενέργειας, και οι οποίοι μαθηματικά εκφράζουν *ολικά διαφορικά*, π.χ.

$$\left(\frac{1}{2} au'^2\right), \left(\frac{1}{2} bu^2\right) \quad [\text{Σημ.: } ( )' = d/dx]:$$

$$\begin{aligned}
 & \int_{\Omega} \delta u \cdot (Du - r) \cdot d\Omega \xrightarrow{Du - r = (au')' + bu - r = 0} \\
 & \int_{\Omega} \delta u \cdot [(au')' + bu - r] \cdot d\Omega = \\
 & - \int_{\Omega} \delta u' \cdot au' \cdot d\Omega + - \int_{\Omega} \delta u \cdot bu \cdot d\Omega + - \int_{\Omega} \delta u \cdot r \cdot d\Omega + R = \\
 & - \int_{\Omega} \delta \left( \frac{1}{2} au'^2 \right) \cdot d\Omega + - \int_{\Omega} \delta \left( \frac{1}{2} bu^2 \right) \cdot d\Omega + - \int_{\Omega} \delta u \cdot r \cdot d\Omega + R = 0
 \end{aligned} \tag{1-3}$$

Οι εξισώσεις *Galerkin-Ritz* αντιστοιχούν συνεπώς σε *Συνθήκες Ακρότατου* για τα στοιχεία συσσώρευσης κινητικής και δυναμικής ενέργειας, καθώς και για τα στοιχεία διάχυσης ενέργειας και εξωτερικού έργου, εάν αυτά είναι συντηρητικά.

### ▲ 1.1.1 Δοκός σε Εφελκυσμό.

Η διαφορική εξίσωση:

$$(EA \cdot u')' + f_x = 0 \tag{1-4}$$

με τα όρια  $x=0$  και  $x=L$  και τις οριακές συνθήκες

$$u(0) = 0 \quad EAu'(L) = 0 \tag{1-5}$$

μετατρέπεται στην ισοδύναμη εξίσωση *Galerkin*,

$$\int_{x=0}^L \delta u \cdot \{ (EA \cdot u')' + f_x \} = 0 \tag{1-6}$$

και στη συνέχεια στην εξίσωση *Ritz*:

$$- \int_{x=0}^L \delta u' \cdot (EAu') \cdot dx + \int_{x=0}^L \delta u \cdot f_x \cdot dx + \underbrace{[\delta u \cdot (EAu')]_{x=0}^{x=L}}_{=0} = 0 \tag{1-7}$$

Ο 1<sup>ος</sup> όρος της (1-7) μπορεί να γραφεί στη μορφή:

$$\int_{x=0}^L \delta u' \cdot (EAu') \cdot dx = \int_{x=0}^L \frac{1}{2} EA \cdot \delta(u')^2 \cdot dx = \delta \left\{ \int_{x=0}^L \frac{1}{2} EA \cdot (u')^2 \cdot dx \right\} \quad (1-8)$$

$$= \delta I_p(u')$$

ενώ ο 2<sup>ος</sup> όρος στη μορφή:

$$\int_{x=0}^L \delta u \cdot f_x \cdot dx = \delta \left\{ \int_{x=0}^L u \cdot f_x \cdot dx \right\} = \delta I_f(u) \quad (1-9)$$

και συνεπώς η εξίσωση Ritz γράφεται:

$$\delta[I_p(u') - I_f(u)] = 0 \quad (1-10)$$

Εάν οι δυνάμεις  $f_x$  είναι συντηρητικές, τότε η (1-10) αντιπροσωπεύει την συνθήκη ακρότατου της συνάρτησης  $I_p(u') - I_f(u)$ :

$$\delta[I_p(u') - I_f(u)] = 0 \Leftrightarrow I_p(u') - I_f(u) = Extremum \quad (1-11)$$

Επειδή η  $I_p(u') - I_f(u)$  είναι μία συνάρτηση τετραγωνικής μορφής υπάρχει ένα μόνο ακρότατο, το οποίο συγχρόνως είναι και ελάχιστο.

Συνεπώς, η μέθοδος Ritz αντιστοιχεί στην παραπάνω περίπτωση στην ελαχιστοποίηση μίας τετραγωνικής συνάρτησης με ένα μόνο ελάχιστο, που οδηγεί σε μία και μονοσήμαντη λύση.

### ▲ 1.1.2 Δοκός σε Εφελκυσμό σε Ελαστική Έδραση.

Η διαφορική εξίσωση:

$$(EA \cdot u')' + k \cdot u + f_x = 0 \quad (1-12)$$

με τα όρια  $x=0$  και  $x=L$  και τις οριακές συνθήκες (1-5) μετατρέπεται στην εξίσωση Ritz:

$$- \int_{x=0}^L \delta u' \cdot (EAu') \cdot dx + \int_{x=0}^L \delta u \cdot ku \cdot dx + \int_{x=0}^L \delta u \cdot f_x \cdot dx = 0 \quad (1-13)$$

Ο 2<sup>ος</sup> όρος της (1-13) μπορεί να γραφεί στη μορφή: