



UNIVERSIDADE ESTADUAL DE FEIRA DE SANTANA

AUTORIZADA PELO DECRETO FEDERAL Nº77.496 DE 27/04/76

RECREDECENCIAMENTO PELO DECRETO Nº17.228 DE 25/11/2016



PRÓ-REITORIA DE PESQUISA E PÓS-GRADUAÇÃO-  
COORDENAÇÃO DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA

## XXVII SEMINÁRIO DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA DA UEFS SEMANA NACIONAL DE CIÊNCIA E TECNOLOGIA - 2023

### FORMULAÇÃO E ANÁLISE DO MÉTODO DE ELEMENTOS FINITOS MISTO-HÍBRIDO ESTABILIZADO DO PROBLEMA DE ELASTICIDADE INCOMPREENSÍVEL

Marcela Jesus Silva<sup>1</sup> ; Geraldo José Belmonte dos Santos<sup>2</sup>

**PALAVRAS-CHAVE:** Elasticidade Incompressível; Elementos Finitos; Formulação Mista-Híbrida.

## INTRODUÇÃO

A teoria da elasticidade linear busca estudar as tensões, deformações e deslocamentos de um corpo, considerado elástico, causadas pela ação de forças externas. Adicionalmente, o comportamento pode ser compressível ou (quase-)incompressível, sendo o último caracterizado pelo estudo de materiais que não sofrem variação significativa de volume (comportamento isocórico) sob carga. Para solução aproximada desses problemas é largamente utilizado o Método dos Elementos Finitos (MEF), o qual é usado amplamente em problemas de análise de estruturas, incluindo o comportamento mecânico de edifícios, pontes e etc, determinando como eles respondem a diferentes cargas, como pressões, forças e temperaturas. Dado o carregamento, busca-se verificar pontos de concentração de tensão e permitir a otimização de peças antes da fabricação, garantindo que as estruturas sejam seguras, duráveis e eficientes.

Quando um material é incompressível sua restrição de volume impede que ele se deforme da mesma forma que um material compressível, o que introduz vínculos internos que dificultam a solução numérica. A formulação primal do MEF baseada no deslocamento, aplicada ao problema da elasticidade isotrópica linear, geralmente é instável e não convergente para materiais incompressíveis ou quase-incompressíveis, ocasionando um fenômeno chamado de travamento isocórico. Para superar o travamento, estratégias como o uso de formulações mistas, híbridas e com termos de resíduo de estabilização, são utilizadas. No caso misto, além da variável primal (deslocamento), introduz-se a variável dual (tensão e/ou tensão hidrostática) com campos de interpolação compatíveis. A introdução de variáveis adicionais, além das variáveis primárias, permite representar a incompressibilidade (divergência nula dos deslocamentos) superando o problemas de travamento, pois não trata apenas com as variáveis de deslocamento. A principal vantagem da formulação dupla mista-híbrida estabilizada é que ela pode fornecer soluções mais precisas, sem o problema de travamento.

<sup>1</sup>1. Bolsista FAPESB, Graduada em Licenciatura em Matemática, Universidade Estadual de Feira de Santana, e-mail: marcelajesussilva20@gmail.com

<sup>2</sup>2Orientador. Departamento de Tecnologia. Universidade Estadual de Feira de Santana.

O presente trabalho tem o objetivo de desenvolver, analisar a formulação mista-híbrida do método de elementos finitos, estabilizada com a técnica de resíduos consistentes, ficando a análise de convergência e erro como continuidade do trabalho, a ser incorporada em publicações futuras. A seguir, será então apresentado o problema modelo de elasticidade isotrópica linear, a formulação do problema de elasticidade incompressível e a análise do MEF gerado.

## PROBLEMA MODELO - FORMA FORTE E FORMA FRACA PRIMAL

Seja  $\Omega$  um domínio aberto delimitado em  $R^{n_{sd}}$ ,  $n_{sd} = 2, 3$ , ocupado por um meio deformável, com limite contínuo de Lipschitz<sup>3</sup>  $\Gamma = \partial\Omega$  e sujeito à força externa do corpo  $f : \Omega \rightarrow R^{n_{sd}}$ . O problema de elasticidade isotrópica é apresentado da seguinte forma.

**Problema:** Encontre o vetor de deslocamentos  $u(x) : \Omega \rightarrow R^{n_{sd}}$  e o tensor de tensão de Cauchy<sup>4</sup>  $\sigma(x) : \Omega \rightarrow R^{n_{sd} \times n_{sd}}, \forall x \in \Omega$ , tal que

$$\operatorname{div}(\sigma) + f = 0, \quad \text{em } \Omega \quad (\text{Equação de Equilíbrio})(1)$$

$$D\sigma = \epsilon(u) \quad \text{em } \Omega \quad (\text{Equação constitutiva}) \quad (2)$$

e as condições de contorno são<sup>5</sup>

$$u(x) = \bar{g}_D \quad \forall x \in \Gamma_D, \quad (\text{Dirichlet b. c.})$$

$$(\sigma \cdot n)(x) = \bar{g}_N \quad \forall x \in \Gamma_N, \quad (\text{Neumann b. c.})$$

onde  $\epsilon(u)$  é o tensor de deformação e  $D$  é o tensor constitutivo isotrópico de quarta ordem, também chamado de tensor de flexibilidade.

### Formulação Dupla Mista-Híbrida Estabilizada

A formulação mista-híbrida estabilizada, como já foi mencionada, é uma técnica avançada de formulação numérica no método dos elementos finitos que envolve a introdução de variáveis secundárias (tensão no domínio e deslocamento no contorno dos elementos). Assim, seja o espaço dos campos de deslocamento  $v : \Omega \rightarrow R^{n_{sd}}$ . A formulação primária fraca clássica do problema da elasticidade, dado  $f \in V'$ <sup>6</sup> e  $\bar{g}_D = 0$ , é definida como segue.

Seja a força de corpo  $\mathbf{f} \in [L^2(\Omega)]^{n_{sd}}$  e a condição de contorno cinemática  $\bar{\mathbf{g}}_D = 0$  on  $\Gamma_D$ . Para a conveniente escolha de parâmetros  $\delta_1, \delta_2$  nd  $\beta$  a formulação dual mista-híbrida estabilizada (FDMH-MEF) é dada como a seguir:

<sup>3</sup>Um critério de suavidade mais forte que a condição de continuidade uniforme.

<sup>4</sup>Usado para a análise de tensões de corpos matérias submetidos a pequenas deformações.

<sup>5</sup>Elas são restrições ou informações específicas que são aplicadas a um problema.

<sup>6</sup> $V = \{v \in [\mathbf{H}^1(\Omega)]^{n_{sd}}; v = 0 \text{ sobre } \Gamma_D\}$

**Problema FDMH-MEF:** Encontrar  $\{\sigma, \mathbf{u}, \hat{\mathbf{u}}\} \in \mathcal{X}$  para todo  $\{\tau, \mathbf{v}, \hat{\mathbf{v}}\} \in \mathcal{X}$ , tal que

$$\begin{aligned} \sum_{\mathcal{K} \in \mathcal{T}_h} \{ & (D\sigma, \tau)_{\mathcal{K}} + (\mathbf{u}, \operatorname{div} \tau)_{\mathcal{K}} - (\hat{\mathbf{u}}, \tau \cdot \mathbf{n})_{\partial \mathcal{K}} + \\ & \delta_1 (|D|(\operatorname{div} \sigma + \mathbf{f}), \operatorname{div} \tau)_{\mathcal{K}} + \\ & (\operatorname{div} \sigma + \mathbf{f}, \mathbf{v})_{\mathcal{K}} + \\ \delta_2 (\sigma - C \nabla^S \mathbf{u}, D\tau - \nabla^S \mathbf{v})_{\mathcal{K}} & - \\ \beta (|C|(\hat{\mathbf{u}} - \mathbf{u}), \mathbf{v})_{\partial \mathcal{K}} \} & = 0 \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} \sum_{\mathcal{K} \in \mathcal{T}_h} \{ & \beta (|C|(\hat{\mathbf{u}} - \mathbf{u}), \hat{\mathbf{v}})_{\partial \mathcal{K}} - \\ (\sigma \cdot \mathbf{n}, \hat{\mathbf{v}})_{\partial \mathcal{K}} + (\bar{\mathbf{g}}_N, \hat{\mathbf{v}})_{\partial \mathcal{K} \cap \Gamma_N} \} & = 0, \end{aligned} \quad (4)$$

onde  $\mathbf{n}$  é o vetor normal unitário sobre  $\partial \mathcal{K}$ .

Os parâmetros de estabilização  $\delta_1$ ,  $\delta_2$  and  $\beta$  podem ser, em geral, dependentes do tamanho da malha  $h$  e são escolhidos para dar as melhores propriedades de estabilidade e exatidão de resultados para a formulação. Os termos em  $\delta_1$  na formulação acima representam a adição do resíduo quadrado da equação de equilíbrio, os termos  $\delta_2$  são devido a equação constitutiva. Ambos os termos contribuem para melhorar a estabilidade dos campos de tensão e deslocamento nos espaços  $H(\operatorname{div}, \mathcal{T}_h)$  e  $[H^1(\mathcal{T}_h)]^{n_{sd}}$ , respectivamente. O termo de  $\beta$  melhora a estabilidade do multiplicador de Lagrange no contorno dos elementos. Os últimos termos na equação são a fracamente imposição de continuidade do vetor tensão na estrutura de faces dos elementos finitos  $\mathcal{E}_h$ , incluindo os contornos externos  $\Gamma_N$ . Nesse caso, as condições de contorno sobre  $\Gamma_N$  é fracamente imposta. Os parâmetros  $|D|$  e  $|C|$  são introduzidas na equação para dimensionalizar adequadamente os termos adicionados.

## RESULTADOS E DISCUSSÃO

A partir dos resultados anteriores expostos, temos a Formulação Dual Mista-Híbrida Estabilizada - Aproximação de Elementos Finito (FDMH - MEF) que consiste na Formulação Dual Mista-Híbrida Estabilizada resolvida através da aproximação de Elementos Finito. No MEF, o domínio do problema é discretizado em elementos finitos, onde as variáveis desconhecidas são aproximadas em uma malha de elementos finitos e as equações resultantes são resolvidas numericamente para obter soluções aproximadas para o problema físico. O FDMH- MEF é estável e converge na ordem ótima com propriedades importantes de solucionador eficiente e possibilidade de lidar facilmente com a adaptabilidade hp, considerando uma formulação equivalente à elasticidade isotrópica linear, incluindo problemas em meio incompressível e soluções não suaves.

Por uma questão de simplicidade, assumimos que domínio  $\Omega \subset R^2$  é poligonal. Seja  $\{T_h\}$  uma família de partição de forma regular do domínio  $\Omega$  em elementos  $K$ ;  $h := \max_{K \in T_h} h_K$  e  $h_K := \operatorname{diam}(K)$ . Seja  $\varepsilon_h$  a união de todas as faces (arestas) da partição  $T_h$  e  $\varepsilon_h^i$  a união de todas as faces internas (arestas). Definindo os espaços de elementos finitos tais que

$$\chi_h = W_h \times V_h \times M_h, \quad (5)$$

com

$$W_h = \{\tau_h \in \mathbf{H}(\text{div}, T_h); \tau_{ij} \in D_k(K), \forall K \in T_h, i, j = 1 \dots 2\}, \quad (6)$$

$$V_h = \{v_h \in \mathbf{H}^1(T_h); v_i \in D_i(K), \forall K \in T_h, i = 1 \dots 2\}, \quad (7)$$

$$M_h = \{\hat{v}_h \in \mathbf{H}_D^{\frac{1}{2}}(\varepsilon_h); \hat{v}_i \in P_m(e), \forall e \in \varepsilon_h, i = 1 \dots 2\}, \quad (8)$$

Onde  $D_k(K) = P_k(K)$ , o espaço de funções polinomiais de grau no máximo  $k$  em ambas as variáveis, ou  $D_k(K) = Q_k(K)$ , o espaço de funções polinomiais de grau no máximo  $k$  em casa variável,  $P_m(e)$  é o espaço de funções polinomiais de grau no máximo  $m$ . Define-se nos espaços de dimensão finita a formulação híbrida dupla estabilizada para problemas de elasticidade é formulada como:

**FDMH- MEF:** Seja  $f \in [L^2(\Omega)]^{n_{sd}}$  a força do corpo e  $\bar{g}_D = 0$  em  $\Gamma_D$ . Encontre  $\{\sigma_h, u_h, \bar{u}_h\} \in X_h$  tal que

$$\mathbf{B}(\{\sigma_h, u_h, \hat{u}_h\}, \{\tau_h, v_h, \bar{v}_h\}) = \mathbf{F}(\{\tau_h, v_h, \bar{v}_h\}) \quad \forall \{\tau_h, v_h, \bar{v}_h\} \in X_h, \quad (9)$$

com

$$\begin{aligned} \mathbf{B}(\{\sigma_h, u_h, \bar{u}_h\}, \{\tau_h, v_h, \bar{v}_h\}) = & \sum_{K \in T_h} \left\{ \frac{1}{2} (D\sigma_h, \tau_h)_K + \delta_1 (\text{div}(\sigma_h), \text{div}(\tau_h))_K \right. \\ & - \frac{1}{2} (C \nabla^S u_h, \nabla^S v_h)_K + (u_h, \text{div}(\tau_h))_K + (\text{div}(\sigma_h), v_h)_K + \frac{1}{2} (\sigma_h, \nabla^S v_h)_K \\ & + \frac{1}{2} (\nabla^S u_h, \tau_h)_K - \beta_0 h^{-1} ((\hat{u}_h - u_h), (\hat{v}_h - v_h))_{\partial K} - (\hat{u}_h, \tau_h \cdot n)_{\partial K} \\ & \left. - (\sigma_h \cdot n, \hat{v}_h)_{\partial K} \right\}, \quad (10) \end{aligned}$$

e

$$\mathbf{F}(\{\tau_h, v_h, \hat{v}_h\}) = \sum_{K \in T_h} \left\{ - (f, v_h)_K - \delta_1 (f, \text{div}(\tau_h))_K - (\bar{g}_N, \hat{v}_h)_{\partial K \cap \Gamma_N} \right\} \quad (11)$$

## CONSIDERAÇÕES FINAIS

Esta é uma abordagem essencial em simulações numéricas e análise de problemas complexos, sua capacidade de lidar com problemas multi-físicos, incompressibilidade, estabilidade numérica e adaptação de malha torna-a uma ferramenta fundamental em simulações avançadas e projetos de engenharia.

Conclui-se desta forma que apesar de o objetivo principal não ter sido alcançado, outros processos produtivos foram desenvolvidos, sendo tais de grande importância para o desenvolvimento como pesquisador científico.

## REFERÊNCIAS

1. DOS SANTOS, GERALDO; LOULA, ABIMAEEL ; SANTOS, ANTONIO . A Stabilized Hybrid-Mixed Finite Element Formulation for the Elasticity Problems. In: CNMAC 2016 XXXVI Congresso Nacional de Matemática Aplicada e Computacional, 2017, Gramado, 2016. v. 5.