

تعیین ضریب شدت تنش با قابلیت اطمینان بالا به وسیله تخمین

خطا و حل تطبیقی در اجزای محدود

بهروز حسنی¹, احمد گنجعلی² و محسن امدادی²

چکیده: امروزه استفاده از روش‌های عددی به ویژه روش اجزای محدود، در حل مسائل متفاوت کاربرد فراوانی دارد. از آنجا که این روش‌ها تقریبی هستند، داشتن درکی واقعی از میزان و نحوه توزیع خطاهای اهمیت بسیار زیادی دارد. از این رو آموزش کاربران نرم افزارهای تحلیل و طراحی مهندسی در این رابطه امری ضروری است و عدم توجه به آن می‌تواند فاجعه‌بار باشد. در این راستا بررسی مسئله تعیین ضریب شدت تنش صفحه ترکدار تحت کشش با روش اجزای محدود همراه با تخمین خطای حل تطبیقی، موضوع این مقاله است. به این منظور برنامه‌ای کامپیوترویی به زبان فرترن نوشته شده است که قادر به تخمین خطای تحلیل اجزای محدود با استفاده از روش بازیافت تنش بر مبنای نقاط فوق همگرا می‌باشد. همچنین حل تطبیقی با تجدید المان بندی در هر مرحله، جهت بهبود شبکه اجزای محدود صورت می‌پذیرد. با مقایسه نتایج به دست آمده با تحلیل تئوری و همچنین نرم افزار تجاری ANSYS، مشاهده می‌شود که الگوریتم مورد استفاده جهت برآورد خطای حل اجزای محدود در این پژوهش کارایی مناسب‌تری دارد و می‌تواند برای تعیین ضریب شدت تنش در سازه‌های پیچیده با ترک‌های دلخواه به کار رود.

کلمات کلیدی: ضریب شدت تنش، تخمین خطای حل تطبیقی

۱- مقدمه

با توجه به استفاده بسیار وسیع از این روش در نرم افزارهای تجاری تحلیل و طراحی مهندسی و نظر به اینکه عدم توجه به تقریبی بودن آن می‌تواند منجر به نتایج کاملاً اشتباه و بعض‌اً فاجع بار گردد، پرداختن به موضوع مهم بررسی خطاهای و گنجاندن مباحث برآورد خطای حل تطبیقی در سر فصل دروس دانشگاهی و نیز دوره‌های آموزشی از اهمیت بسیار زیادی برخوردار می‌باشد که متأسفانه از آن غفلت شده است. ریشه‌های توسعه این روش را باید در اوایل دهه ۱۹۴۰ میلادی جستجو کرد. روش‌های اجزای محدود به شکل امروزی آن، ریشه در کارهای ترنر و همکاران وی در سال ۱۹۵۷ دارد. در سال ۱۹۶۰، کلاف نام اجزای محدود را بر این روش نهاد. کاربرد این روش برای حل معادلات دیفرانسیل پاره‌ای در سال ۱۹۶۵ توسط زینکویچ و چونگ پیشنهاد شد [۱]. از همان آغاز مدل‌سازی رخدادهای فیزیکی توسط کامپیووتر و شکل‌گیری مبانی اجزای محدود، وجود خطاهای عددی

هم‌گام با رشد علوم و فناوری، مسائل مهندسی نیز روز به روز پیچیده‌تر می‌شوند. با پیچیده‌تر شدن مسائل و لزوم حل سریع‌تر و دقیق‌تر آن‌ها، روش‌های تحلیلی، دیگر جواب‌گوی نیازهای روز افزون جوامع نیستند. با چنین نگرشی، محققان همواره سعی می‌کنند در کنار توسعه مبانی علوم، روش‌های عددی را نیز توسعه بخشنند. روش اجزای محدود، یکی از روش‌هایی است که کاربرد فراوانی در حل مسائل بسیاری از رشته‌های مهندسی و به خصوص مسائل مکانیک جامدات دارد و در چند دهه گذشته به عنوان یکی از دروس دانشگاهی در بسیاری از رشته‌های مهندسی آموزش داده می‌شود.

تاریخ دریافت مقاله 87/10/13 و تاریخ تصویب نهایی 87/12/19

۱- دانشیار، دانشکده مهندسی، دانشگاه صنعتی شاهرود (نویسنده b_hassani@iust.ac.ir)

۲- دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه صنعتی شاهرود

هر جای دیگر از دامنه مورد نظر باشد، باید از روش‌های بازیافت تنش استفاده نمود؛ زیرا اگر المان‌های به کار گرفته شده، از درجات پایین، مانند C^0 باشد، تنها تابع جابه‌جایی در نقاط گرهی و مرز المان‌ها پیوسته بوده و تنش یا گرادیان میدان در آن نقاط گستته و همراه با پرش می‌باشد. از اینجا می‌توان به اهمیت بحث بازیافت تنش پی برد. زیرا قاعده‌ای باید فقط یک مقدار مشخص، نزدیک به حل دقیق، برای مشتق اول یا تنش در هر گره موجود باشد که به دست آوردن این مقدار، با استفاده از عملیات تکمیلی بازیافت تنش بر روی نتایج حاصل از حل روش اجزای محدود مقدور می‌باشد، و خود شامل روش‌های مختلفی است.

به طور کلی می‌توان گفت که بازیافت تنش، روشی است که هدف از آن بالا بردن دقت، و هموار نمودن میدان تنش (یا گرادیان میدان جابه‌جایی) به دست آمده از حل اجزای محدود است. در این روش، با استفاده از حل اجزای محدود، تابع مورد نظر را در نقاط خاصی که دقت بالاتری نسبت به سایر نقاط و گره‌ها دارند به دست آورده و از آن‌ها در به دست آوردن مقادیر بهبود یافته استفاده می‌کنیم.

لازم به یادآوری است که با به دست آوردن مقادیر بهبود یافته تنش در نقاط خاص مذکور در بالا، به راحتی می‌توان تنش بهبود یافته در هر نقطه دیگر، و به ویژه نقاط گرهی را به وسیله‌ی درون‌یابی با استفاده از توابع شکل المان‌ها به صورت زیر به دست آورد [6]:

$$(1) \quad \sigma^* = N \bar{\sigma}^*$$

که در آن $\bar{\sigma}^*$ مقادیر مربوط به نقاط با دقت بالاتر و N توابع شکل مورد استفاده در المان‌ها است. با استفاده از این میدان بهبود یافته، خطای بازیافت به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$(2) \quad e^*_{\sigma} = \sigma^* - \sigma_h$$

که در رابطه‌ی بالا e^*_{σ} تنش ناشی از تحلیل متعارف اجزای محدود می‌باشد. روش‌های متعددی برای بازیافت تنش از حل اجزای محدود وجود دارد که از آن میان می‌توان به روش میانگین گیری، روش تصویر L_2^3 و روش استفاده از نقاط فوق همگرا اشاره کرد. در ادامه تنها به بیان و تشریح روش معروف بازیافت تنش بر مبنای نقاط فوق همگرا که در این پژوهش از آن استفاده شده است، پرداخته می‌شود.

در محاسبات، منشأ اصلی نگرانی بوده است. از اولین مقاله‌هایی که در آن مسأله تخمین خطأ مطرح گردید، می‌توان به مقاله‌هایی که توسط ریچاردسون در سال 1910 نوشته شده اشاره کرد. کار اصلی در تخمین خطأ در سال 1978 و توسط بابوشکا و رینبولت آغاز شد. روش آن‌ها بر این اساس بود، که باقی‌مانده را در یک گروه از المان‌ها و یا یک المان تنها مورد بررسی قرار می‌دادند و به کمک آن می‌توانستند خطأ را تخمین بزنند [2]. در سال 1987 زینکویچ و زو روشی برای برآورد خطأ بر اساس بازیافت تنش‌ها پیش‌هاد کردند [3].

همین محققین در همان سال روش ساده‌ای برای تخمین خطای کلی و محلی در حل المان‌های محدود و شکلی ساده از آنالیز تطبیقی به روش h را ارائه کردند [3]. در ادامه، این دو محقق در سال 1992 روش SPR¹ را در برآورد خطای حل المان‌های محدود و آنالیز تطبیقی، طی دو مقاله معروف، معرفی کردند [4,5].

تحقیق حاضر سعی کرده است تا خواننده را با اصول روش تخمین خطأ، به ویژه روش بازیافت تنش بر مبنای نقاط فوق همگرا (SPR) آشنا سازد و همچنین چگونگی حل تطبیقی در روش اجزای محدود را بیان کند و در نهایت با ارائه یک روش با قابلیت اطمینان بالا و دقت کنترل شده به تعیین ضریب شدت تنش صفحه‌ی ترکدار تحت کشش پیردازد. به این منظور برنامه‌ای کامپیوتری به زبان فرتزن نوشته شده است که قادر به تخمین خطای تحلیل اجزای محدود با استفاده از روش بازیافت تنش بر مبنای نقاط فوق همگرا (SPR) می‌باشد. همچنین حل تطبیقی با تجدید المان‌بندی در هر مرحله با استفاده از روش تولید شبکه‌ی جبهه‌ی پیشرونده² جهت بهبود شبکه‌ی اجزای محدود صورت می‌پذیرد. برای بررسی کارایی برنامه و دقت حل، نتایج به دست آمده با نتایج تئوری و همچنین نتایج حاصله از نرم افزار ANSYS مقایسه شده است.

2 - روش‌های برآورد خطأ مبتنی بر بازیافت تنش

پس از حل معادله‌ی دیفرانسیل الاستیسیته توسط روش اجزای محدود و به دست آوردن مقادیر جابه‌جایی در هر گره، در صورتی که به دست آوردن مقادیر دقیق تنش (گرادیان میدان جابه‌جایی) در گره‌ها، روی مرز المان‌ها و یا

بهینه تنش در هر ناحیه و n تعداد المان‌های موجود در هر ناحیه است.

4 - معیارهای بیان خطأ

در حالت کلی، خطأ عبارت است از اختلاف بین حل دقیق و حل تقریبی که به روش اجزای محدود به دست آمده است. بنابراین خطای حل تنش به صورت زیر به دست می‌آید:

$$\epsilon_{\sigma} = \sigma - \sigma_h \quad (8)$$

که در آن σ میدان تنش دقیق است. اما به دلیل عدم دسترسی به میدان تنش واقعی می‌توان از میدان تنش اصلاح شده استفاده کرد، که این میدان تنش جدید توسط یکی از روش‌های بازیافتن تنش به دست آمده است. بنابراین خطای تقریبی به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$\bar{\epsilon}_{\sigma} = \sigma^* - \sigma_h \quad (9)$$

رابطه‌ی اخیر مقدار خطای تقریبی را در یک نقطه برآورد می‌کند، ضمن این که این مقدار، در مورد هر یک از مولفه‌ها، ممکن است از نظر عددی کوچک‌تر از صفر باشد. بنابراین برای درک بهتر خطأ از معیارهای بهتری جهت بیان آن استفاده می‌شود. یکی از مهم‌ترین معیارهای بیان خطأ، معیار خطای انرژی⁵ می‌باشد که در ادامه به تشریح آن پرداخته می‌شود.

1-4 معیار خطای انرژی

طبق تعریف، نرم خطای انرژی دقیق تنش برای یک المان به صورت زیر بیان می‌شود [6]:

$$\|e\| = \left[\int_{\Omega} (\sigma - \bar{\sigma})^T D^{-1} (\sigma - \bar{\sigma}) d\Omega \right]^{\frac{1}{2}} \quad (10)$$

در این رابطه σ مقدار دقیق بردار تنش، $\bar{\sigma}$ تنش به دست آمده از حل تقریبی، D ماتریس الاستیسیته و Ω دامنه‌ی المان می‌باشد. با توجه به این که در حالت کلی، جز در مواردی خاص که در حل تئوری بعضی از مسائل الاستیسیته موجود می‌باشد، حل دقیق مسئله در دسترس نمی‌باشد، لذا به جای استفاده از میزان دقیق تنش از میزان بهبود یافته‌ی آن جهت محاسبه نرم خطای انرژی استفاده می‌شود. در این صورت نرم خطای انرژی تقریبی به صورت

3 - روش بازیافتن تنش بر مبنای نقاط فوق همگرا

این روش بازیافتن تنش (SPR) در سال 1992 توسط زینکویچ و زو ابداع شد که گام بسیار بلندی در بازیافتن تنش محاسبه می‌شود [4]. امروزه این روش به عنوان یکی از بهترین و مؤثرترین روش‌ها برای برآورد خطأ در مسائل مهندسی به کار می‌رود. اساس این روش برمبانی استفاده از نقاطی به نام نقاط فوق همگرا در المان‌ها است. این نقاط تنش به دست آمده از تحلیل تقریبی نسبت به سایر نقاط از دقت بیشتری برخوردار می‌باشد و همگرایی گرادیان تابع، یک مرتبه از مقداری که از تقریب تابع شکل مربوط به حل تقریبی انتظار می‌رود، بالاتر است. به همین دلیل به این نقاط، نقاط فوق همگرا گفته می‌شود که اولین بار توسط بارلو مطرح شده است [6].

در المان‌های اجزای محدود، نقاط گوسی دارای مشخصه‌ی مذکور هستند. در روش SPR با برآش یک میدان به صورت چند جمله‌ای با ضرایب نامعین بر روی گرادیان حاصل از روش اجزای محدود روی گروه المان‌های متصل به هر گره⁴، میدان گرادیان بهبود یافته، تعیین می‌شود. این میدان به صورت زیر فرض می‌شود:

$$\sigma_p^* = P a \quad (3)$$

در رابطه‌ی فوق σ_p^* ، تنش بهبود یافته، P مجموعه‌ی تک جمله‌ای‌های حداکثر هم درجه با توابع شکل المان و a مقادیر ثابت مجھول هستند. با کمینه کردن تابع 4 مقادیر مجھول مطابق رابطه‌ی 5 به دست می‌آید [6].

$$F(a) = \sum_{i=1}^n (\sigma_h(x_i, y_i) - \sigma_p^*(x_i, y_i))^2 = \quad (4)$$

$$= \sum_{i=1}^n (\sigma_h(x_i, y_i) - p(x_i, y_i) a)^2 \quad (5)$$

در رابطه‌ی 5 A و b به صورت زیر تعریف می‌شوند:

$$A = \sum_{i=1}^n P^T(x_i, y_i) P(x_i, y_i) \quad (6)$$

$$b = \sum_{i=1}^n P^T(x_i, y_i) \sigma_h(x_i, y_i) \quad (7)$$

در این روابط، σ_h تنش به دست آمده از روش اجزای محدود، x_i و y_i مختصات نقاط فوق همگرا یا نقاط

$$\eta \leq \hat{\eta}$$

(17)

مقدار $\hat{\eta}$ معمولاً در کارهای عملی کمتر از 5 درصد در نظر گرفته می‌شود [6].

زیر تعریف می‌شود:

$$\|e\| = \|\bar{e}\| = \left[\int_{\Omega} (\sigma^* - \bar{\sigma})^T \mathbf{D}^{-1} (\sigma^* - \bar{\sigma}) d\Omega \right]^{\frac{1}{2}} \quad (11)$$

که در اینجا σ^* تنش بازیافتی و $\bar{\sigma}$ تنش به دست آمده از تحلیل اجزای محدود می‌باشد. در نهایت مجموع نرم خطای انرژی المان‌ها، نرم خطای انرژی کل دامنه را تشکیل می‌دهد.

6- تعریف شاخص $\hat{\eta}$

همان طور که در بخش 5 بیان شد، با محاسبه η و مقایسه‌ی آن با $\hat{\eta}$ می‌توان به قابل قبول بودن خطای اتفاق افتاده در تحلیل به روش اجزای محدود برای محیط جزء بندی شده پی برد. به طوری که اگر $\hat{\eta} > \eta$ باشد، خطاهای اتفاق افتاده قابل قبول بوده و چنانچه $\hat{\eta} < \eta$ باشد، خطای اتفاق افتاده بیش از مقدار مجاز بوده و برای رسیدن به جواب قابل قبول باید شبکه‌ی جزءبندی شده اصلاح گردد. اما سؤالی که در اینجا مطرح است، این است که شبکه‌ی جزءبندی شده چگونه باید اصلاح شود [6].

برای اصلاح شبکه جزءبندی شده اولین راه حلی که به نظر می‌رسد کوچک‌تر نمودن کلیه المان‌ها تا حصول $\hat{\eta} < \eta$ می‌باشد. اما راه حل فوق یک راه حل اقتصادی نیست و موجب می‌شود که حجم مسئله بسیار بزرگ شده و حل آن نیازمند نرم افزارهایی با ظرفیت بالا باشد. راه حلی که به نظر می‌آید از کارایی بیشتری برخوردار بوده و موجب کمترین افزایش حجم مسئله می‌گردد، کوچک‌تر نمودن موضعی مسئله می‌باشد. یعنی در جاهایی که خطای بیش از خطای مجاز است، عملیات اصلاحی اعمال شود و در جاهایی که خطای اتفاق افتاده کمتر از خطای مجاز است، دست نخورده باقی بماند. در روش اخیر نیازمند ابزار یا پارامتری هستیم، که بتوان به کمک آن خطای موضعی کلیه اجزا را محاسبه نمود. این پارامتر به $\hat{\eta}$ معروف است که در ادامه به نحوه محاسبه آن برای هر جزء محدود می‌پردازیم.

برای آن که معیاری داشته باشیم تا بتوانیم بگوییم که در کجاها خطای بیشتر است، شاخص $\hat{\eta}$ را برای تک تک اجزا به صورت زیر تعریف می‌کنیم. به منظور تعیین خطای نرمی نرم‌ها برای تک تک اجزا مطابق تعریف با پوشکا فرض

5- درصد خطای نسبی

بیان خطای به صورت مقدار مطلق، عملأً شاخص مناسبی برای درک آن نمی‌باشد و لذا معمولاً خطای به صورت نسبتی از مقدار کل بیان می‌شود. درصد خطای نسبی نرم انرژی با رابطه‌ی زیر بیان می‌شود:

$$\eta = \frac{\|e\|}{\|U\|} \times 100 \% \quad (12)$$

از طرفی همان طور که قبلًا بحث شد، میدان تنش، کرنش و یا جابه‌جایی به طور دقیق در دست نیست، پس در محاسبه معیار خطای بایستی از میدان تنش اصلاح شده استفاده کرد:

$$\|e\| \approx \|\bar{e}\| = \left[\int_{\Omega} (\sigma^* - \sigma_h)^T \mathbf{D}^{-1} (\sigma^* - \sigma_h) d\Omega \right]^{\frac{1}{2}} \quad (13)$$

در نتیجه درصد خطای نسبی نیز به صورت تقریبی و با توجه به حل اصلاح شده بیان می‌شود:

$$\bar{\eta} = \frac{\|\bar{e}\|}{\|\bar{u}\|} \quad (14)$$

که در رابطه‌ی فوق $\|\bar{u}\|$ و به صورت زیر محاسبه می‌شود [6]:

$$\|\bar{u}\| = \left[\|u^*\|^2 + \|\bar{e}\|^2 \right]^{\frac{1}{2}} \quad (15)$$

$$\|u^*\| = \left[\int_{\Omega} \sigma^{*T} \mathbf{D}^{-1} \sigma^* d\Omega \right]^{\frac{1}{2}} \quad (16)$$

چنانچه خطای نسبی قابل قبول در یک مسئله را $\hat{\eta}$ بنامیم، بنابراین شرط یک حل قابل قبول توسط روش اجزای محدود این است که:

یکنواخت روی کل ناحیه توزیع شده باشد. این تعریف اولین بار در مورد مسائل یک بعدی صورت گرفت [8]. در حال حاضر این تعریف درهمه روش‌های آنالیز تطبیقی استفاده می‌شود. روش‌های مختلفی برای حل تطبیقی در اجزای محدود وجود دارد. در زیر دو نوع گروه کلی که بیشتر مورد استفاده قرار می‌گیرند معرفی می‌شوند [6].

1- روش اصلاح شبکه h^7 : در این روش از المان‌ها با مرتبه یکسان استفاده می‌شود، و برای دستیابی به نتایج مطلوب، اندازه‌ی المان‌ها تغییر می‌کند.

2- روش اصلاح شبکه P^8 : در این روش ما از المان‌هایی با اندازه یکسان استفاده می‌کنیم و با افزایش مرتبه‌ی المان‌هایی که دارای خطای بیشتر از معیار تعیین شده هستند به بهبود شبکه و کاهش خطای ناشی از حل اجزای محدود می‌پردازیم. با توجه به این که بهبود شبکه مورد استفاده در این پژوهش به روش اصلاح شبکه h می‌باشد در ادامه به تشریح این روش پرداخته می‌شود.

7-1 اندیشه اصلاح شبکه

1- روش تقسیم المان‌ها (غمی سازی)⁹: در این روش هر المان که دارای خطای بیشتر از معیار تعیین شده است به دو بخش تقسیم می‌شود.

2- اصلاح شبکه به روش r^{10} : در این روش تعداد کل گره‌های تولید شده از مشبندی مسئله ثابت باقی می‌ماند و برای رسیدن به بهترین تقریب، موقعیت گره‌ها در روی دامنه تغییر می‌کند.

3- روش تولیدکامل المان‌ها (المان‌بندی دوباره)¹¹: در این روش بر روی کل دامنه مورد استفاده برای حل اجزای محدود، المان‌هایی با اندازه جدید تولید می‌شود و برای بهبود دوباره شبکه، کل المان‌های اولیه پاک می‌شوند و دامنه دوباره المان بندی می‌شود. این روش تا حدودی گران و غیر اقتصادی می‌باشد. مخصوصاً در مسائل سه بعدی که تولید مش برای بعضی از

می‌شود که درصد خطأ به طور یکنواخت بین کلیه اجزاء توزیع شده است [6]. پس خواهیم داشت:

$$\left\| e^* \right\|^2 = \sum_{i=1}^m \left\| e^* \right\|_i^2 \quad (18)$$

$$\left\| e^* \right\|^2 = m \cdot \left\| e^* \right\|_i^2 \quad (19)$$

که در آن m تعداد اجزا در کل ناحیه Ω می‌باشد.

$$\eta = \left[\frac{\left\| e^* \right\|^2}{\left\| u^* \right\|^2 + \left\| e^* \right\|^2} \right]^{\frac{1}{2}} = \left[\frac{m \cdot \left\| e^* \right\|_i^2}{\left\| u^* \right\|^2 + \left\| e^* \right\|^2} \right]^{\frac{1}{2}} \quad (20)$$

چنانچه خطای مجاز را با $\left\| e^* \right\|_{per}$ نمایش دهیم، خواهیم داشت:

$$\eta = \hat{\eta} \Rightarrow \left\| e^* \right\|_i = \left\| e^* \right\|_{per} \quad (21)$$

$$\hat{\eta}^2 = \frac{m \left\| e^* \right\|_{per}^2}{\left\| u^* \right\|^2 + \left\| e^* \right\|^2} \quad (22)$$

$$\left\| e \right\|_{per} = \frac{\hat{\eta}}{\sqrt{m}} \left[\left\| u^* \right\|^2 + \left\| e^* \right\|^2 \right]^{\frac{1}{2}} \quad (23)$$

طبق تعریف شاخص ξ_i عبارت خواهد بود با:

$$\xi_i = \frac{\left\| e^* \right\|_i}{\left\| e \right\|_{per}} \quad (24)$$

بنابراین به عنوان یک معیار چنانچه ξ_i باشد، خطای جزء مورد نظر (آلم) مورد قبول بوده و چنانچه ξ_i باشد، خطای جزء فوق بیش از مقدار مجاز خواهد بود.

7- حل تطبیقی در اجزای محدود

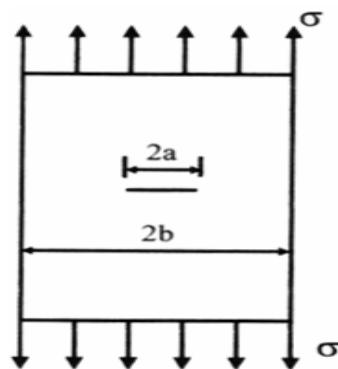
یکی از اهداف مهم روش آنالیز تطبیقی پیدا کردن شبکه‌ی المان بهینه است. منظور از شبکه‌ی المان بهینه شبکه‌ای است که با تعداد المان‌های ثابت، حداقل خطای حل به روش اجزای محدود را داشته باشد. اولین تلاش برای رسیدن به شبکه‌ی المان بهینه توسط نایس و مارکال⁶ در سال 1974 صورت گرفت [7]. در این روش موقعیت گره‌ها به صورت نامعلوم در نظر گرفته می‌شود و سپس با استفاده از حداقل نمودن انرژی پتانسیل می‌توان موقعیت گره‌ها را تعیین نمود. در روش‌های آنالیز تطبیقی، شبکه‌ی المانی بهینه است که در آن معیار خطای انرژی به صورت

الگوریتم به کار رفته در برنامه قادر است که بعد از تخمین خطای اجزای محدود، چگالی مش مورد نیاز را در نواحی مختلف ناحیه تعیین کند و براساس آن حل تطبیقی انجام پذیرد.

9 - ضریب شدت تنش

mekanik شکست ارجاعی خطی، روشهای برای بیان میدان و توزیع تنش در نزدیکی نوک ترک بر حسب بارگذاری در دور دست، اندازه و شکل هندسی ترک یا ناپیوستگی ترک گونه می‌باشد. مهمترین اصل مکانیک شکست ارجاعی خطی این است که توزیع تنش نزدیک یک ترک نوک تیز بر حسب یک کمیت به نام ضریب شدت تنش K ، (با واحد \sqrt{m} MPa) قابل بیان است که به هر دو عامل، تنش وارد به قطعه در دور دست (σ) و هندسه‌ی قطعه (شامل طول ترک)، بستگی دارد. توسط ضریب شدت تنش می‌توان تنش موضعی در نوک ترک را به تنش دور دست (مانند تنش اعمال شده به قطعه) مرتبط کرد [9]. اگر صفحه‌ای به عرض نامحدود که تحت بار کششی یکنواخت در دور دست قرار گرفته و دارای ترکی به طول $2a$ در $2b$ وسط است، مورد نظر قرار گیرد (شکل 2) که در آن بسیار بزرگ‌تر از طول ترک در نظر گرفته می‌شود، مقدار ضریب شدت تنش (K_I) به صورت زیر بیان می‌شود [9]:

$$K_I = \lim_{|r| \rightarrow 0} \sigma_y \sqrt{2\pi r} \quad (25)$$



شکل 2 صفحه با عرض محدود دارای ترک مرکزی

المان‌ها مشکل می‌باشد. مشکل بعدی که در این روش وجود دارد، انتقال نتایج و داده‌های ناشی از مشاهدات اولیه به مشاهدات ثانویه می‌باشد. با وجود این نتایج به دست آمده از این روش، بسیار عالی بوده است و برای مسائل کاربردی-مهندسی زیادی، مخصوصاً مسائلی که شکل المان‌ها در طول آنالیز تغییر می‌کند، بهترین روش برای حل تطبیقی به شمار می‌رود [6]. در این پژوهش از این روش در بهبود شبکه اجزای محدود استفاده شده است.

8 - تولید شبکه اجزای محدود

مشبندی و تولید المان‌ها یکی از مراحل مهم در حل معادلات دیفرانسیل با مشتقات پارهای با روش اجزای محدود در مسائل مکانیک جامدات است.

تولید مش به مفهوم تقسیم بندی و جایگزینی شکل هندسی اولیه با قطعات ساده‌تر و کوچک‌تر می‌باشد. برای حل مسائل سازه‌ای با استفاده از روش اجزای محدود، ابتدا بایستی مدل هندسی اولیه به یک مدل محاسباتی تبدیل شود. بدین منظور مهم‌ترین بخش کار، تولید مش می‌باشد.

در این پژوهش، تولید شبکه اجزای محدود به صورت اتوماتیک و با استفاده از المان‌های مثلثی شش گرهی و چهار ضلعی هشت گرهی ایزوپارامتریک نشان داده شده در شکل 1 انجام می‌گیرد. این شبکه، به صورت ساختار نیافته¹² و به روش جبهه‌ی پیش‌رونده¹³ تشکیل می‌شود. روش‌های تولید مش سازمان نیافته، روش‌هایی هستند که برای هر گره و المان موجود در داخل دامنه، تعداد گره‌ها و المان‌های موجود در همسایگی آن‌ها ثابت نمی‌باشد و تولید آن‌ها به طور همزمان صورت می‌پذیرد. لازم به ذکر است که بهبود محلی شبکه اجزای محدود تنها به کمک این نوع روش مشبندی امکان پذیر است.



شکل 1 المان‌های مورد استفاده جهت شبکه بندی دامنه

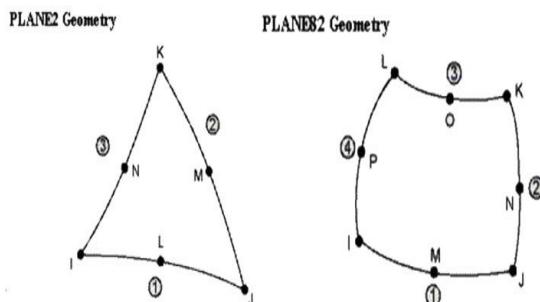
ضریب شدت تنش K_I به صورت ثئوری با استفاده از رابطه‌ی 26 به صورت زیر محاسبه می‌گردد.

$$K_I = 100\sqrt{\pi \times 0.02} \left(\frac{2 \times 0.2}{\pi \times 0.02} \tan \frac{\pi \times 0.02}{2 \times 0.2} \right)^{\frac{1}{2}} = 25.17 \text{ MPa.m}^{\frac{1}{2}}$$

11 - نتایج

در این قسمت به بیان نتایج برگرفته از مدل‌سازی مسئله صفحه ترکدار تحت کشش با المان‌های مثلثی شش گرهی و مربعی هشت گرهی پرداخته می‌شود. در هر مورد شبکه اولیه اجزای محدود و شبکه نهایی به دست آمده از حل تطبیقی به همراه درصد خطای نسبی آن‌ها نشان داده شده است. همچنین توسط برازش خط به ضریب‌های شدت تنش به دست آمده از شبکه نهایی، ضریب شدت تنش در نوک ترک ($r=0$) حاصل شده است.

جهت بررسی کارایی و صحت نتایج به دست آمده از برنامه، به تعیین ضریب شدت تنش با استفاده از نتایج به دست آمده از نرم افزار ANSYS(ver 11) پرداخته شده است. مدل‌سازی مسئله در برنامه ANSYS با استفاده از دو المان مشابه با المان‌های مورد استفاده در این پژوهش صورت پذیرفته است. المان مثلثی شش گرهی PLANE2 و المان چهار ضلعی هشت گرهی PLANE82 که در شکل 4 مشخصات هندسی مربوط به هر یک مشاهده می‌شوند. [11]



شکل 4 المان‌های مورد استفاده در شبکه بندی به کمک نرم افزار ANSYS

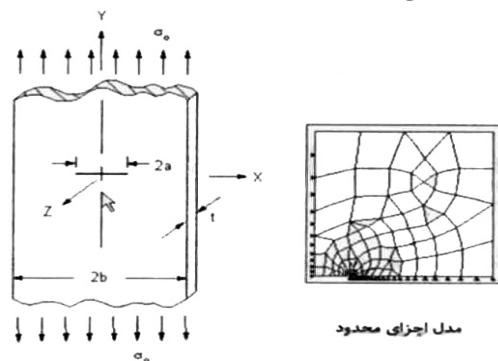
در صورتی که عرض ورق محدود و برابر $2b$ در نظر گرفته شود، ضریب تصحیحی باید در نظر گرفته شود تا بتوان اثر تنش‌های لبه‌ی نمونه در توزیع تنش نوک ترک را در رابطه ضریب شدت تنش وارد نمود. در این حالت ضریب شدت تنش خواهد بود [9]:

$$K_I = \sigma \sqrt{\pi a} \left(\frac{2b}{\pi a} \tan \frac{\pi a}{2b} \right)^{\frac{1}{2}} \quad (26)$$

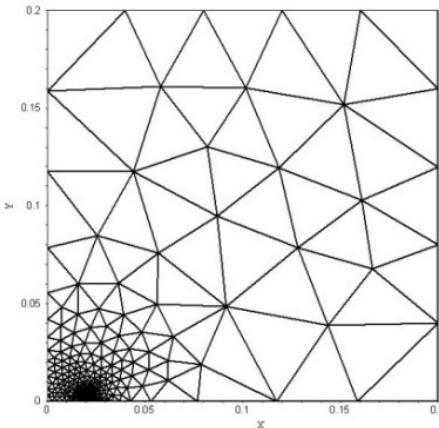
نحوه محاسبه‌ی ضریب شدت تنش بر اساس نتایج تحلیل اجزای محدود دو بعدی بدین صورت است که با توجه به رابطه‌ی 25، با معلوم بودن σ ضریب، ضریب شدت تنش را می‌توان با برونویابی منحنی تغییرات K_I بر حسب r در نقطه $r=0$ محاسبه نمود [9].

10 - تعریف مسئله

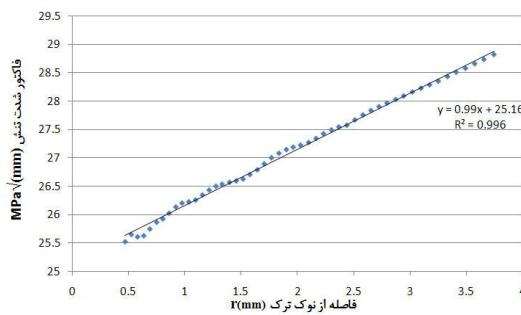
صفحه محدودی با ترکی در قسمت میانی تحت کشش قرار دارد. صفحه از جنس فولاد، با مدول یانگ $E=200 \text{ GPa}$ و ضریب پواسون $\nu=0/3$ است. عرض صفحه $2b=0/4 \text{ m}$ و $2a=0/04 \text{ m}$ می‌باشد. عرض ترک در قسمت میانی صفحه $2a=0/04 \text{ m}$ می‌باشد. نیروها به صورت لبه‌ای و گستردگی در وجه بالا و پایین نمونه، به مدل اعمال می‌گرددند. نیروی گستردگی اعمالی به مقدار $10^6 \times 100$ نیوتون بر متر بوده که با توجه به واحد بودن عرض نمونه، موجب تنشی برابر 100 MPa در لبه‌های مدل خواهد گردید. در این مسئله شکست را الاستیک خطی فرض می‌کنیم و صفحه را دارای کرنش صفحه‌ای در نظر می‌گیریم. به دلیل تقارن مدل، فقط $1/4$ از مدل مورد آنالیز قرار می‌گیرد (شکل 3).



شکل 3 صفحه با ترک میانی [10]



شکل 6 شبکه نهایی المان مثلثی شش گرهی
 تعداد گرهها، 733 = تعداد المانها، درصد
 $\eta = 0/42$ با 3136 درجهی آزادی)



شکل 7 برآذش خط به ضریب های شدت تنش محاسبه شده از المان های مثلثی شش گرهی

11-2 نتایج ناشی از مدل سازی با المان چهار ضلعی هشت گرهی

در این قسمت نیز همانند بخش قبل، به بیان نتایج به دست آمده با شبکه بندی دامنه از المان های چهار ضلعی هشت گرهی می پردازیم.

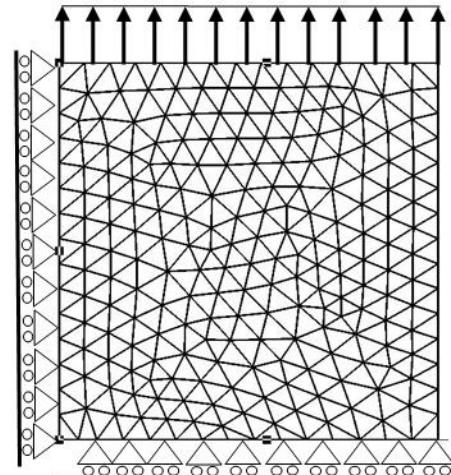
همان طور که در شکل 9 مشاهده می شود، در شبکه بندی نهایی با المان های مثلثی شش گرهی علاوه بر کاهش تعداد المانها از 733 المان مثلثی به 555 المان چهار ضلعی، درصد خطای نسبی نیز از 0/24 درصد به 0/21 درصد کاهش یافته است که این افزایش دقت به دلیل افزایش جملات توابع شکل در المان چهار ضلعی هشت

11-1 نتایج ناشی از مدل سازی با المان مثلثی شش گرهی

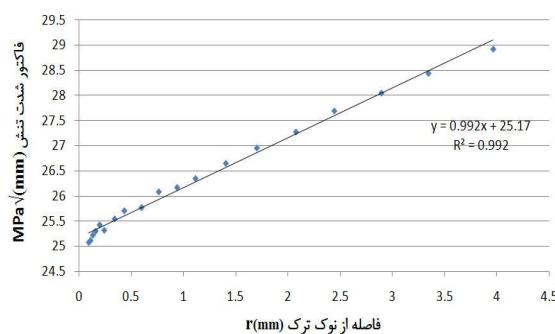
در شکل 5 می توان شبکه بندی اولیه، بارگذاری و شرایط تکیه گاهی به وجود آمده از جدا شدن 1/4 دامنه از کل آن را مشاهده کرد. نتایج نشان می دهد که برای شبکه بندی اولیه با 428 المان مثلثی شش گرهی، درصد خطای نسبی 3/77٪ می باشد.

در شکل 6 شبکه بندی نهایی مشاهده می شود. در شبکه نهایی با 733 المان مثلثی شش گرهی به درصد خطای نسبی 0/22٪ رسیده ایم. یعنی با افزایش المانها به کمتر از دو برابر، به کاهش خطای حدود 17 برابر می رسیم.

شکل 7 برآذش خط به ضریب های تنش به دست آمده از مدل سازی مسئله با المان های مثلثی شش گرهی را نشان می دهد. ملاحظه می شود که مقادیر ضریب شدت تنش به دست آمده از برونو یابی تنش ها و آنالیز تئوری با یکدیگر تطابق قابل قبولی نشان می دهند. مقدار ضریب شدت تنش از روش برونو یابی مؤلفه تنش σ_y ناشی از حل تطبیقی اجزای محدود عددی حدود $25/16 MPa(m)^{1/2}$ می باشد؛ در حالی که ضریب شدت تنش به دست آمده از آنالیز تئوری $25/17 MPa(m)^{1/2}$ می باشد.



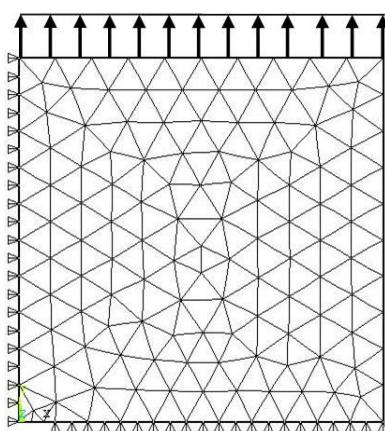
شکل 5 شبکه اولیه المان مثلثی شش گرهی
 تعداد گرهها، 428 = تعداد المانها، درصد $\eta = 3/77$
 با 1834 درجهی آزادی)



شکل 10 برازش خط به ضریب های شدت تنش محاسبه شده از المان های چهار ضلعی هشت گرهی

3-11 نتایج ناشی از مدل سازی با المان مثلثی شش گرهی

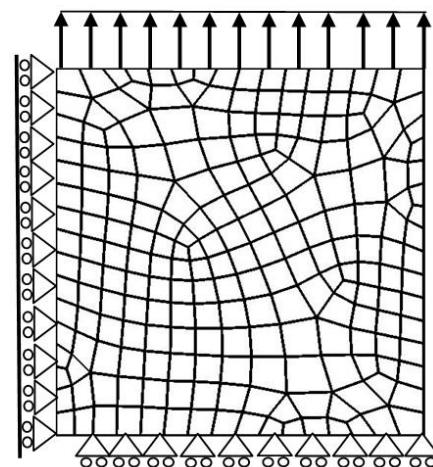
در شکل 11 شبکه اولیه ای حاصل از المان مثلثی شش گرهی PLANE2 نرم افزار ANSYS مشاهده می شود. درصد خطای نسبی شبکه ای اولیه ای المان مثلثی شش گرهی برنامه عدد 3/77 درصد می باشد در صورتی که در المان2 PLANE2 عدد 7/29 درصد است که این امر به دلیل افزایش تعداد گره های المان مثلثی شش گرهی برنامه نسبت به المان PLANE2 در شبکه ای اولیه قابل توجیه است.



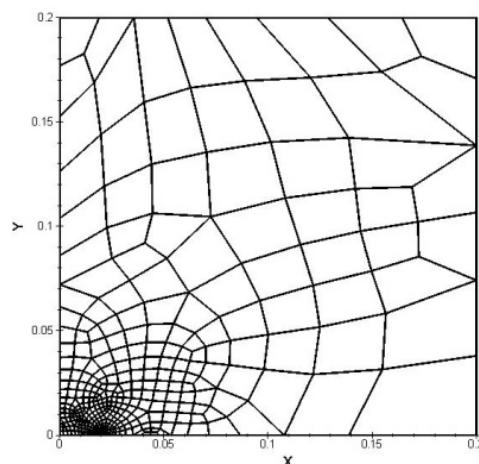
شکل 11 شبکه اولیه ای المان2 PLANE2=تعداد گرهها، 241=تعداد المانها، درصد $\eta = 7/29$ با 1052 درجهی آزادی)

گرهی می باشد.

همان طور که در شکل 10 مشاهده می شود با برازش خط به ضریب های شدت تنش محاسبه شده از المان های چهار ضلعی هشت گرهی عدد 25/17 برای ضریب شدت تنش در نوک ترک به دست می آید که کاملاً با نتیجه هی تغوری آن منطبق می باشد.



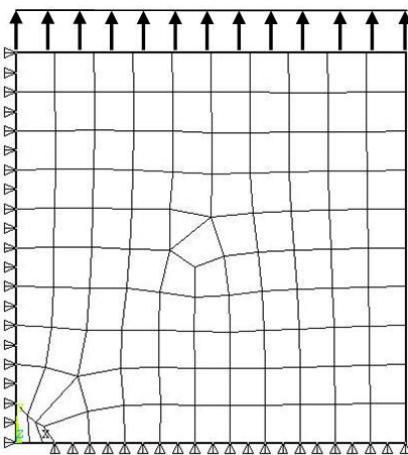
شکل 8 شبکه اولیه ای المان چهار ضلعی هشت گرهی
تعداد گرهها، 216=تعداد المانها، درصد $\eta = 4/69$
با 1428 درجهی آزادی)



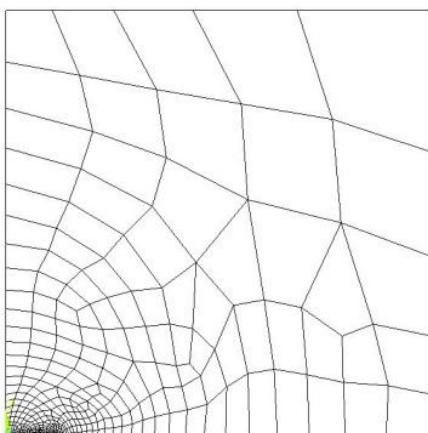
شکل 9 شبکه نهایی ای المان چهار ضلعی هشت گرهی
تعداد گرهها، 555=تعداد المانها، درصد $\eta = 0/21$
با 3516 درجهی آزادی)

11-4 نتایج ناشی از مدل‌سازی با المان چهار ضلعی هشت گرهی PLANE82

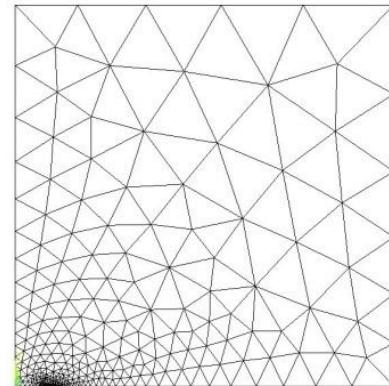
در این بخش به ارائه نتایج حاصل از المان PLANE82 نرم افزار ANSYS پرداخته شده است. شکل‌های 14 و 15 به ترتیب نشان دهنده شبکه‌ی اولیه و نهایی و شکل 16 نحوه‌ی برآش خط به فاکتورهای شدت تنش با المان چهار ضلعی هشت گرهی PLANE82 را نشان می‌دهد. همان طور که مشاهده می‌شود مقدار فاکتور شدت تنش در نوک ترک مشابه با المان 25/33 PLANE2 به دست آمده است.



شکل 14 شبکه اولیه المان PLANE82 (تعداد 370) = عدد گره‌ها، 109 = تعداد المان‌ها، درصد ۹/۴۶٪ با ۷۴۰ درجه‌ی آزادی)

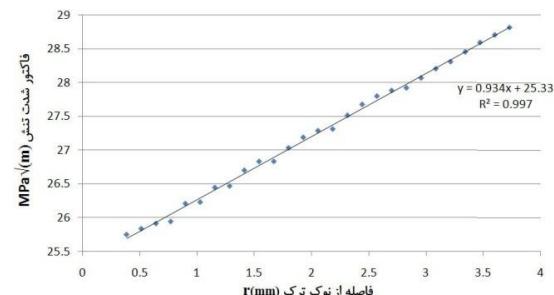


شکل 15 شبکه نهایی المان PLANE82 (تعداد 3262) = عدد گره‌ها، 1017 = تعداد المان‌ها، درصد ۰/۲۲٪ با 6524 درجه‌ی آزادی)



شکل 12 شبکه نهایی المان PLANE2 (تعداد 1588) = عدد گره‌ها، 723 = تعداد المان‌ها، درصد ۰/۵۹٪ با 3176 درجه‌ی آزادی)

در شکل 12 شبکه نهایی حاصل از المان PLANE2 نرم افزار ANSYS مشاهده می‌شود. با وجود کاهش تعداد المان‌ها در این شکل نسبت به شبکه نهایی حاصل از المان مثلثی شش گرهی برنامه، (شکل 6) تعداد گره‌ها در این شبکه افزایش یافته است. این امر به دلیل تمرکز بیشتر المان‌ها حول نقاط گرهی در شبکه‌ی نهایی با المان مثلثی برنامه نسبت به شبکه‌ی نهایی المان PLANE2 می‌باشد.



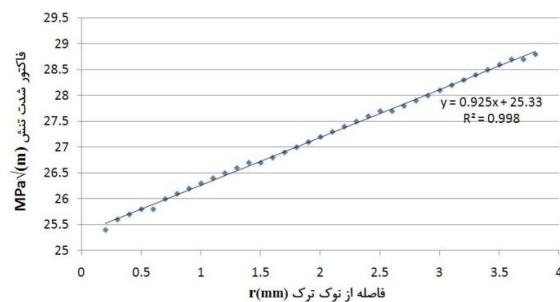
شکل 13 برآش خط به ضریب‌های شدت تنش محاسبه شده از شبکه بندی با المان‌های PLANE2

با توجه به برآش خط به ضریب شدت تنش در شکل 13، مقدار ضریب شدت تنش در نوک ترک با استفاده از المان 25/33 PLANE2 به دست می‌آید.

13- نتیجه گیری

با توجه به این که در روش اجزای محدود معمولی هیچ گونه ابزاری، به جز قضاوت مهندسی، برای تعیین مناسب بودن اندازه المان به کار رفته و نیز دقت حل، در دسترس مهندسین نمی‌باشد، و انتخاب اندازه المان بیشتر بر اساس توصیه‌های داده شده صورت می‌گیرد، در این پژوهش با هدف جلب توجه محققین، مهندسین و دانشجویان به مسئله مهم خطاهای در روش‌های عددی به ویژه اجزای محدود، ضمن بیان مبانی تخمین خط و حل تطبیقی در اجزای محدود، از روش اجزای محدود وفقی به عنوان یک ابزار قوی برای غلبه بر محدودیت‌های روش اجزای محدود معمولی، استفاده شد.

در این مقاله به کمک اجزای محدود وفقی، روشی جهت تعیین ضریب شدت تنش، که برای هر ترک در یک سازه پیچیده و تحت بارگذاری دلخواه قابل اعمال است، با قابلیت اطمینان بالا معرفی گردید. همچنانی توانایی الگوریتم به کار رفته در نرم افزار تجاری ANSYS جهت تخمین خطای تحلیل اجزای محدود سازه‌های دو بعدی نسبت به روش بازیافت تنش بر مبنای نقاط فوق همگرا (SPR) که در این پژوهش جهت تخمین خطای اجزای محدود استفاده شد، مورد بررسی قرار گرفت. نتایج نشان می‌دهد که نرم افزار ANSYS در تحلیل مسائل به کمک تخمین خط و حل تطبیقی، دقت کمتر و هزینه‌ی بیشتری نسبت به روش به کار گرفته شده در این پژوهش دارد.



شکل 16 برازش خط به ضریب‌های شدت تنش محاسبه شده از شبکه بندی با المان‌های PLANE82

12- مقایسه

در جدول 1 نتایج به دست آمده از دو المان 2D و PLANE82 نرم افزار ANSYS و دو المان مثلثی شش گرهی و چهار ضلعی هشت گرهی به کار رفته در برنامه‌ی حاصل از این پژوهش بیان شده است.

همان طور که مشاهده می‌شود برنامه در مقایسه با نرم افزار ANSYS در هر دو نوع المان برای رسیدن به درصد خطایی مشابه، دارای تعداد نقاط گره ای کمتری می‌باشد. مقدار ضریب شدت تنش به دست آمده از نتایج برنامه در مقایسه با نرم افزار ANSYS، دقت بسیار قابل توجیهی دارد.

با افزایش مرتبه المان، با وجود این که درصد خطای نسبی کاهش یافته است؛ اما در میزان ضریب شدت تنش تغییر چندانی مشاهده نمی‌شود.

جدول 1 نتایج به دست آمده از برنامه و نرم افزار ANSYS

مشخصات	نوع المان	مثلثی برنامه	مثلثی برنامه (ANSYS)	چهار ضلعی برنامه	چهار ضلعی (ANSYS)
تعداد گره‌ها در شبکه اولیه	۹۱۷	۵۲۶	۷۱۳	۳۷۰	۳۲۶۲
تعداد گره‌ها در شبکه نهایی	۱۵۶۸	۱۵۸۸	۱۷۵۸	۲۱۶	۱۰۹
تعداد المانها در شبکه اولیه	۴۲۸	۲۴۱	۲۱۶	۵۵۵	۱۰۱۷
تعداد المانها در شبکه نهایی	۷۳۳	۷۲۳	۷۲۹	۴/۶۹	۹/۴۶
درصد خطای نسبی شبکه اولیه	۳/۷۷	۷/۲۹	۴/۶۹	۴/۶۹	۰/۲۲
درصد خطای نسبی شبکه نهایی	۰/۴۲	۰/۵۹	۰/۲۱	۰/۲۱	۰/۲۲
ضریب شدت تنش شبکه نهایی	۲۵/۱۶	۲۵/۳۳	۲۵/۱۷	۲۵/۳۳	۰/۶۳
درصد خطای ضریب شدت تنش از میزان تئوری	۰/۰۴	۰/۶۳	۰	۰	۰/۶۳

تقدیر و تشکر

این پژوهش با استفاده از اعتبارات پژوهشی دانشگاه صنعتی
شهرورد انجام گردیده است.

پی نوشت

¹ Superconvergent Patch Recovery

² Advancing Front

³ L2 Projection Method

⁴ patch

⁵ Energy Norm

⁶ Neice and Marcal

⁷ h-refinement

⁸ p-refinement

⁹ element subdivision (enrichment)

¹⁰ r-refinement

¹¹ mesh regeneration or remeshing

¹² Unstructured

¹³ Advancing Front

مراجع

- [4] Zienkiewicz O.C. and Zhu Z., *The superconvergent patch recovery and a posteriori error estimates. Part 1: The recovery technique*, International Journal of Numerical Methods in Engineering, Vol. 33, **1992**, pp. 1331-1364.
- [5] Zienkiewicz O.C. and Zhu Z., *The superconvergent patch recovery and a posteriori error estimates. Part 2: Error estimates and adaptivity*, International Journal of Numerical Methods in Engineering, Vol. 33, **1992**, pp. 1365-1382.
- [6] Zienkiewicz O.C., Taylor R.L. and Zhu J.Z., *The finite element method*, 6th edition, Elsevier Butterworth-Heinemann, **2005**.
- [7] McNeice G.M. and Marcal P.V., *Optimization of finite element grids based on minimum potential energy*, Journal engineering of Industry. ASME, Vol. 95, No.3, **1974**, pp. 99519.
- [8] Babuska I. and Rheinboldt W.C., *A-posteriori error analysis offinite element solution for one-dimention problems*, SIAM J Num. Anal., Vol. 18, **1981**, pp. 565-589.
- [9] فرهاد جاویدراد، مکانیک شکست و کاربرد آن در مهندسی، تهران، صنایع هوافضا، **1383**.
- [10] نیما جمشیدی و بهاره جوانبخت، آموزش طراحی اجزا ANSYS [7] و مقاومت مصالح به کمک نرم افزار **1384**.
- [11] Release 11.0 Documentation for ANSYS, ANSYS HELP, **2007**.