

1-2
2 Ely



Universidad Nacional Autónoma de México

Facultad de Ingeniería

**ANALISIS TRIDIMENSIONAL
DE EDIFICIOS**

TESIS PROFESIONAL
QUE PARA OBTENER EL TITULO DE
INGENIERO CIVIL
PRESENTA
MANUEL PAULSEN DUNDE

México, D. F.

1985



Universidad Nacional
Autónoma de México



UNAM – Dirección General de Bibliotecas Tesis Digitales Restricciones de uso

DERECHOS RESERVADOS © PROHIBIDA SU REPRODUCCIÓN TOTAL O PARCIAL

Todo el material contenido en esta tesis está protegido por la Ley Federal del Derecho de Autor (LFDA) de los Estados Unidos Mexicanos (México).

El uso de imágenes, fragmentos de videos, y demás material que sea objeto de protección de los derechos de autor, será exclusivamente para fines educativos e informativos y deberá citar la fuente donde la obtuvo mencionando el autor o autores. Cualquier uso distinto como el lucro, reproducción, edición o modificación, será perseguido y sancionado por el respectivo titular de los Derechos de Autor.

I N D I C E

	página
CAPITULO 1. INTRODUCCION	1
CAPITULO 2. OBTENCION ANALITICA DE LAS MATRICES DE RIGIDEZ ACOPLADAS DE TRABES, COLUMNAS Y DIAGONALES	
2.1 Generalidades	3
2.2 Métodos de análisis	5
2.3 Principios fundamentales del análisis estructural	9
2.4 Descripción del modelo matemático	16
2.5 Obtención de las expresiones para las rigideces aisladas de columnas, trabes y diagonales	19
2.6 Modelo de la columna ancha	37
2.7 Ensamble de la matriz de rigidez	40
2.8 Condensación de la matriz de rigidez acoplada	44
2.9 Solución al sistema de ecuaciones	48
CAPITULO 3. ELABORACION DE UN PROGRAMA PARA EFECTUAR EL ANALISIS DE EDIFICIOS SUJETOS A FUERZAS HORIZONTALES	
3.1 Descripción del programa	55
3.2 Instructivo del programa	69
3.3 Listado del programa	73
CAPITULO 4. EJEMPLO	
4.1 Descripción	99
4.2 Listado de datos	105
4.3 Listado e interpretación de resultados	115
CAPITULO 5. CONCLUSIONES	161

1. INTRODUCCION

La ciencia de la computación representa la culminación de una larga serie de técnicas de cálculo, las cuales, han tenido una aplicación importante en el desarrollo de la ingeniería. No obstante, estas primeras técnicas no han cambiado significativamente la manera de plantear los problemas a resolver en la práctica de la ingeniería. Sin embargo, la computadora digital representa una herramienta infinitamente versátil, la cual requiere un nuevo enfoque en el planteamiento de modelos para la solución de problemas.

El uso de las computadoras ha hecho posible tanto el aprovechamiento óptimo de herramientas, tales como el cálculo matricial, al igual que la creación y búsqueda de nuevas técnicas tendientes al aprovechamiento de este nuevo enfoque completamente diferente en métodos, conceptos y formaciones ingenieriles.

Debido a que la computadora es capaz únicamente de procesar - algoritmos, mas no de resolver los problemas, es necesario la creación de una metodología algorítmica en la resolución de - los mismos.

Por consiguiente el propósito de este trabajo es precisamente el desarrollo de un nuevo modelo matemático que por medio de la computadora electrónica digital efectue el análisis tridi - mensional de edificios ante la aplicación de fuerzas horizontales, proporcionando así al ingeniero civil una nueva herra - mienta que le permita diseñar sistemas estructurales eficientes que resistan las fuerzas horizontales de sismo o viento - además de las producidas por sus cargas permanentes, previen - do de esta forma la mayoría de los daños que puedan ocasionar los temblores en zonas de alta sismicidad como es el caso de la Ciudad de México.

En la actualidad existen programas para computadora que reali - zan este mismo análisis pero presentan ciertas limitaciones, como es el considerar al edificio formado por marcos planos u - nidos a losas infinitamente rígidas y el no tomar en cuenta - la compatibilidad de los desplazamientos verticales de los nu - dos comunes a diferentes marcos. Es por esta razón que se - pretenderá superar estas limitantes que en algunos casos pue - den ser de gran importancia.

2. OBTENCION ANALITICA DE LAS MATRICES DE RIGIDEZ ACOPLADAS DE TRABES, COLUMNAS Y DIAGONALES

2.1 Generalidades

El análisis estructural es una rama de las ciencias físicas que estudia el comportamiento de las estructuras bajo determinadas condiciones de diseño.

El término estructura se emplea para describir a un sistema cuya función primordial es la de transmitir cargas; puede consistir de un sólo elemento simple tal como una viga, o bien, estar constituido por el ensamble de elementos interconectados tales como, cables a tensión, barras a tensión o compresión, vigas, y elementos-muros que trabajan a cortante, entre otros.

Unos de los principales objetivos del análisis estructural es el definir las características del sistema estructural a partir de las propiedades de los elementos que lo componen, con ello será posible el predecir el comportamiento de una estruc

tura real, entendiendo por comportamiento la tendencia de deformarse, vibrar, pandearse o fluir, dependiendo de las condiciones a que se encuentre sometido. Así pues, los resultados del análisis se utilizan para determinar la forma de las estructuras deformadas y verificar si son adecuadas para soportar las cargas para las cuales se han diseñado. Considerando que la deformación total es la suma de las deformaciones unitarias y la fluencia se debe al exceso de esfuerzos y además que el esfuerzo y la deformación están relacionados entre sí por el módulo de elasticidad, el análisis se reduce en sí a la determinación del estado de deformaciones y esfuerzos a través de la estructura.

Los resultados del análisis estructural son únicos y dependen solamente de las condiciones iniciales, las cuales, están definidas por; la geometría de la estructura que comprende las dimensiones de los ejes y las secciones, las propiedades mecánicas de los materiales, tales como, módulo de elasticidad, constante de poisson, áreas y momentos de inercia de las secciones, y finalmente por las sollicitaciones, las cuales, se refieren a los efectos externos que sobre la estructura actúan tales como, cargas vivas, muertas, sismo y viento.

2.2 METODOS DE ANALISIS

Para el análisis de estructuras lineales, elásticas y estáticamente indeterminadas, contamos con dos métodos fundamentales que son el método de las fuerzas (o flexibilidades) y el método de los desplazamientos (o rigideces).

Cualquier estructura se puede analizar mediante cualquiera de los dos procedimientos. Además, con estos dos métodos fundamentales se dispone de varios tipos de planteamientos.

El método de las fuerzas (o flexibilidades) está asociado con el grado de indeterminación de la estructura y requiere resolver tantas ecuaciones simultáneas como número de redundantes.

El método de rigidez, no tiene en cuenta si la estructura es determinada o indeterminada; lo que importa en este caso es el grado total de libertad del sistema.

Contrariamente a lo que sucede en el método de las flexibilidades o en cualquier otro método clásico, el método de las rigideces es favorable en una estructura indeterminada a medida que se hace menor el grado de libertad.

Cada método involucra la solución eventual de ecuaciones simultáneas en las cuales, los desplazamientos de los nudos son las incógnitas en el método de la rigidez, las fuerzas en los elementos en el método de flexibilidad y parcialmente desplazamientos en los nudos y fuerzas en los elementos en el método combinado.

Los procedimientos para el análisis de un sistema estructural indeterminado, por cualquiera de los dos métodos básicos (flexibilidad o rigidez), muestran que existe poca diferencia entre uno y otro. Por esta razón la elección de un método sobre el otro depende de muchos factores incluyendo el tipo de estructuras a resolver.

La elección de las redundantes para el método de las Fuerzas es difícil de automatizar, ya que existen varias alternativas como redundantes y la elección de ellas tiene un efecto significativo sobre la naturaleza y cantidad del esfuerzo de cálculo requerido. Esto representa una gran dificultad cuando se van a analizar sistemas a gran escala por medio de los programas de computadora de uso general.

Para aplicar el método de las rigideces o de los desplazamientos en la solución de una estructura hiperestática se necesita determinar primero las componentes independientes de los desplazamientos (lineales y angulares) que se desconocen. Estos desplazamientos se consideran las incógnitas del problema y utilizando las relaciones esfuerzo-deformación del material, las fuerzas internas de la estructura se pueden expresar en función de estos desplazamientos.

Por cada componente de desplazamiento desconocido, se establece una ecuación de equilibrio en función de las fuerzas internas no conocidas, las cuales están expresadas en términos de los desplazamientos. Se forma un sistema de ecuaciones cuyo número es igual al número de componentes de desplazamientos desconocidos.

La solución del sistema de ecuaciones permite conocer los valores de los desplazamientos, con los cuales se pueden calcular las fuerzas internas. De esta forma se determinan todas las fuerzas, excepto las reacciones externas de los apoyos, las que se pueden evaluar por medio de las ecuaciones de equilibrio que no se utilizaron al establecer las ecuaciones para calcular los desplazamientos desconocidos. El análisis se limita al rango elástico de deformaciones.

Tanto el buen diseño, como el buen análisis, se basan en prever con certeza el comportamiento de una estructura en las con

diciones de servicio.

A menudo, en el análisis estructural surge la necesidad de la precisión en la idealización. Se hacen muchas suposiciones cuando se idealizan estructuras antes del análisis; cada suposición tiende a reducir la verdadera posición que se obtenga en cálculos subsecuentes.

No todas las estructuras se pueden analizar con precisión. Algunas son tan complicadas que nuestros métodos resultan inadecuados; en estos casos, la estructura se simplifica de manera aproximada antes del análisis, o se construyen modelos estructurales y se prueban en laboratorio.

El método de la rigidez sigue un procedimiento bastante organizado, bien definido y con muy pocas variaciones dependiendo de la estructura analizada, por lo tanto, la mayor parte de los programas usados en el análisis estructural se basan en él aunque, en general, produce más incógnitas que el Método de Fuerzas. Esta aparente desventaja se compensa, en mucho, con la generalidad y simplicidad de los programas obtenidos.

La finalidad de este trabajo es la aplicación de las computadoras electrónicas en el análisis estructural de edificios, se implementará el Método de las Rigideces por considerarse el más adecuado, según las razones antes expuestas.

2.3 PRINCIPIOS FUNDAMENTALES DEL ANALISIS ESTRUCTURAL

En todo proceso de análisis estructural, debe considerarse los tres principios fundamentales, por simplicidad se expondrá el caso particular para armaduras tridimensionales:

a) PRINCIPIO DE CONTINUIDAD O DE LA COMPATIBILIDAD DE LAS DEFORMACIONES

Establece que si se conocen los desplazamientos en los nudos de la estructura, se pueden conocer las deformaciones que sufre cada una de las barras, ya que unos y otros se encuentran directamente relacionados. El desplazamiento de cada nudo origina una determinada deformación axial en cada una de las barras que concurren a él, que se obtiene multiplicando el valor de dicho desplazamiento por el coseno del ángulo que forma con la barra y se le asocia el signo que le corresponde según la convención establecida para las deformaciones. La deformación total de una barra estará dada por la suma de las deformaciones.

La deformación axial de una barra estará dada por la suma de las deformaciones que origina cada uno de sus nudos extremos de ella:

$$e_i = -dAx \cos\theta_x - dAy \cos\theta_y - dAz \cos\theta_z + \\ dBx \cos\theta_x + dBz \cos\theta_z \text{ ---- Ecc.3.1}$$

en donde dA y dB representan el desplazamiento del nudo inicial y final, respectivamente, de la barra en cada una de las direcciones de acuerdo a los ejes globales de referencia. La ecuación 3.1 se puede formar para cada una de las barras de la estructura, y todas las ecuaciones así creadas se pueden poner en una expresión matricial de la forma:

$$\{e\} = [a] \{d\} \text{ ---- Ecc. 3.2}$$

en donde $[a]$ será una matriz de orden NB y $3N_n$ llamada matriz de continuidad y está compuesta por los valores de los cosenos correspondientes a cada barra. Debido a que el concepto de compatibilidad supone que las deformaciones, y consecuentemente el desplazamiento de cualquier punto particular de la estructura, es continuo y tiene un solo valor, resulta evidente que la matriz de continuidad depende únicamente de la linealidad de la geometría de la estructura. $\{e\}$ representa el vector de deformación de las barras y $\{d\}$ el vector de desplazamiento en los nudos de la estructura en cada una de las direcciones del sistema global de referencia y tendrá un orden de $3 N_n$.

b) PRINCIPIO DEL COMPORTAMIENTO ELASTICO LINEAL

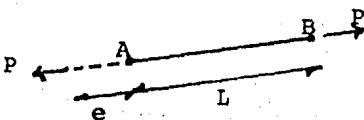
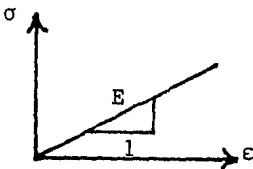
Establece que los materiales de los cuales están compuestos las barras de la estructura deberán trabajar en un rango elástico-lineal de la curva esfuerzo-deformación. Si sobre un cuerpo elástico se aplica un sistema de fuerzas en equilibrio que se va incrementando gradualmente al punto de aplicación de la carga, se desplaza efectuándose un trabajo que se almacena en el cuerpo al cual denominaremos energía de deformación. Cuando el sistema de fuerzas desaparece, el cuerpo emplea la energía almacenada en recuperar su forma inicial. Por lo general, se supone que la carga se aplica gradualmente, esto es: que la carga incrementa su valor desde 0 hasta P . y, si consideramos que las barras son homogéneas e isotrópicas, suponemos que es válida la ley de Hooke en la cual la deformación es directamente proporcional a la carga; por ello, el diagrama esfuerzo-deformación es lineal en este rango.

En donde:

σ ; Esfuerzo axial en una barra

ϵ ; Deformación axial de la barra

E ; Módulo de elasticidad ó constante de proporcionalidad



Del diagrama presentado anteriormente, se pueden establecer las siguientes ecuaciones:

$$\sigma_i = E \epsilon_i \quad \text{-----} \quad \text{Ecc.} \quad 3.3.$$

pero
$$\sigma_i = \frac{P_i}{A_i} \quad \text{-----} \quad \text{Ecc.} \quad 3.4$$

$$\epsilon_i = \frac{e_i}{L_i} \quad \text{-----} \quad \text{Ecc.} \quad 3.5$$

designamos con A_i , el área transversal de la barra i , sustituyendo las ecuaciones 3.4 y 3.5 en la ecuación 3.3 se tiene que:

$$\frac{P_i}{A_i} = \frac{E e_i}{L_i}$$

despejando a P_i nos queda:

$$P_i = E \frac{e_i A_i}{L_i} \quad \text{-----} \quad \text{Ecc.} \quad 3.6$$

A la relación $\left(\frac{E A}{L} \right)$ i se le denomina rigidez axial de la barra i y se conoce como $|K_i|$.

$$\{P_i\} = |K_i| \{e_i\} \quad \text{-----} \quad \text{Ecc.} \quad 3.7$$

Es obvio que esta relación es única para cada elemento de la estructura, considerando en conjunto a todas las barras tendremos la siguiente ecuación matricial.

$$\{p\} = [K] \{e\} \quad \text{-----} \quad \text{Ecc.} \quad 3.8$$

En donde $[K]$ es una matriz diagonal de orden $N_b \times N_b$, y se le conoce como matriz de rigideces de las barras, $\{p\}$ representa el vector de fuerzas en las barras y $\{e\}$ el vector de las

deformaciones de las barras, ambos vectores tienen un orden de $N_b \times 1$.

c) PRINCIPIO DEL EQUILIBRIO NODAL

Este principio establece que la suma de las fuerzas en el extremo del elemento de todos los elementos que unen a un nudo es igual a la carga externa aplicada en aquel nudo. El objetivo fundamental del análisis estructural, es determinar las acciones y las fuerzas internas resultantes. Una solución correcta de estas cantidades debe satisfacer todas las condiciones de equilibrio estático, no solo para toda la estructuras, sino también para cualquier parte de ella tomada como un cuerpo libre. Un vector en un espacio tridimensional siempre puede descomponerse en tres componentes, en tres direcciones ortogonales, representadas por X, Y y Z. Si el vector fuerza resultante es cero, también sus componentes deben ser cero y, por lo tanto, se puede obtener las siguientes ecuaciones de equilibrio estático.

$$F_x = 0 \text{ ----- Ecc. 3.9}$$

$$F_y = 0 \text{ ----- Ecc. 3.10}$$

$$F_z = 0 \text{ ----- Ecc. 3.11}$$

Las fuerzas internas de las barras que llegan al nudo deberán proyectarse al sistema global de referencia para poder efectuar las sumas de las fuerzas. La fuerza actuante en cada barra se multiplica por el coseno del ángulo que forma cada uno de los

ejes globales y así poder obtener la componente de las cuales deben de ser congruentes para dicho sistema.

$$F_{Ax} = p_i \cos \theta_{xi} + p_j \cos \theta_{xj} + p_k \cos \theta_{xk} \text{ ----- Ecc. 3.12}$$

$$F_{Ay} = p_i \cos \theta_{yi} + p_j \cos \theta_{yj} + p_k \cos \theta_{yk} \text{ ----- Ecc. 3.13}$$

$$F_{Az} = p_i \cos \theta_{zi} + p_j \cos \theta_{zj} + p_k \cos \theta_{zk} \text{ ----- Ecc. 3.14}$$

Estas ecuaciones se pueden agrupar y ser representadas por una expresión matricial del tipo:

$$\{F\} = [a]^t \{p\} \text{ ----- Ecc. 3.15}$$

en la cual los valores de los cosenos de todas las barras que no concurren a un nudo determinado se sustituyen por el valor de cero en los renglones correspondientes de la matriz $[a]^t$; al sustituir en la ecuación 3.15 los valores correspondientes a cada uno de los términos ahí mencionados, se observa que la matriz $[a]^t$ corresponde a la matriz transpuesta de la matriz de continuidad planteada en la ecuación 3.2 en el desarrollo del primer principio estructural analizado, y también depende sólo de la linealidad de la geometría en la estructura. La relación existente entre las matrices $[a]$ y $[a]^t$ se debe a que ambas son matrices de rotación, esto es, la matriz de continuidad gira los desplazamientos en ejes globales a deformaciones en ejes locales y la matriz de continuidad transpuesta gira las fuerzas internas en ejes locales a fuerzas externas en ejes globales.

Delineados los principios estructurales en que se basa el método

do de las rigideces, se pueden hacer algunos manejos con las expresiones que resultaron de cada uno de ellos.

Para empezar, si se sustituye la ecuación 3.2 en la ecuación 3.8 se obtiene:

$$\{p\} = [k] [a] \{d\} \text{ ----- Ecc. 3.16}$$

y si ahora se sustituye la ecuación 3.16 en la ecuación 3.15 se llega a la siguiente expresión:

$$\{F\} = [a]^t [k] [a] \{d\} \text{ ----- Ecc. 3.17}$$

el producto matricial de $[a]^t [k] [a]$ da por resultado una matriz cuadrada de orden $3 N_N$ que es conocida como la matriz de rigidez de la estructura y se denomina como $[k]$. Por lo tanto, la ecuación 3.17 se puede escribir como:

$$\{F\} = [K] \{d\} \text{ ----- Ecc. 3.18}$$

que constituye la ecuación fundamental del Método de las Rigideces o de los desplazamientos.

La matriz $[K]$ posee ciertas características que la hacen significativa. Como se mencionó, es una matriz cuadrada siempre, lo cual se demuestra fácilmente por el orden de las matrices que lo originan, además es una matriz simétrica, no singular si la estructura es estable y positivamente definida.

2.4 DESCRIPCION DEL MODELO MATEMATICO

En base a los principios fundamentales del análisis estructural y utilizando como herramienta el cálculo matricial, se desarrollará un modelo matemático que por medio de la computadora electrónica digital efectue el análisis sísmico tridimensional de edificios.

Para tal efecto, se considera que la estructura del edificio se encuentra integrada de losas soportadas por marcos, los cuales están formados por medio de trabes y columnas; también se considera la posible existencia de muros de cortante y marcos rigidizados por diagonales.

Debido a que las deformaciones que presentan las losas ante la aplicación de fuerzas en su plano son despreciables si se comparan éstas con las producidas en la estructura en general, se

considerarán a las losas como cuerpos infinitamente rígidos.

Partiendo de la forma en la cual trabajan las columnas, trabes y diagonales se consideran deformaciones por: Fuerza Normal, - Fuerza Cortante, Momento Flexionante y Momento Torsionante para sus columnas; Momento Flexionante, Momento Torsionante y Fuerza Cortante para sus trabes; y para sus diagonales se considera únicamente deformaciones por fuerza normal.

Para el análisis de los muros de cortante se idealizarán a éstos como columnas anchas (capítulo 2.6).

De igual forma el presente modelo considera tanto la compatibilidad de los desplazamientos verticales (dz) y los giros en el plano horizontal (ϕ_x, ϕ_y) para cada uno de los nudos de la estructura, así como, los desplazamientos horizontales (dx, dy) y giros - según un eje vertical (ϕ_z) en función de los desplazamientos de cuerpo rígido de cada una de las losas, evitando de esta forma el considerar al edificio formado por marcos planos unidos a losas infinitamente rígidas.

Una vez descritas las hipótesis utilizadas en el modelo matemático, se expondrá en forma resumida e indicando el capítulo en el cual se expone cada tema, el Método de Análisis a utilizar para el desarrollo del programa de computadora.

En primera instancia se obtendrán las expresiones para las rigideces aisladas de columnas, trabes y diagonales (capítulo 2.5), a continuación se efectuará el ensamble de la matriz de rigidez $|K|$ de la estructura completa cuyo orden será de $3n_N + 3n_L$, donde n_N = número total de nudos y n_L = número de losas (capítulo 2.7). Se contraerá a la matriz de rigidez $|K|$ eliminando a los desplazamientos (dz, ϕ_x, ϕ_y) de cada nudo, ya que no se considera que obran fuerzas (F_z) ni momentos (M_x, M_y) externos, obteniendo así la matriz de rigidez lateral de la estructura del edificio $|K_L|$ que será de orden $3n_L$ (capítulo 2.8).

Considerando que el sismo puede obrar en dos direcciones ortogonales (x, y) , se darán como datos a las fuerzas sísmicas horizontales (F) que se consideran que obran estaticamente sobre el edificio, independientemente de que éstas sean obtenidas por algún análisis dinámico.

Por último se dará solución al sistema de ecuaciones creado por el método de las rigideces (capítulo 2.9), obteniendo así los desplazamientos de todos los nudos, así como los elementos mecánicos (momento fleionante, fuerza cortante, momento torsionante y fuerza axial) de todos los elementos de la estructura del edificio.

2.5 OBTENCION DE LAS EXPRESIONES PARA LAS RIGIDECES AISLADAS DE COLUMNAS, TRABES Y DIAGONALES

2.5.1 *Obtención de las expresiones para las rigideces acopladas de columnas, considerando tres desplazamientos dependientes de los movimientos como cuerpo rígido de las losas*

Debido a que la columna de una estructura es capaz de trabajar a momento flexionante, momento torsionante. Fuerza axial y fuerza cortante, y además se encuentra sujeta a los movimientos que presenta la losa diafragma considerandola a ésta como cuerpo-rígido, los vectores de fuerza y desplazamiento de cada columna estarán integrados por:

$$\{d\}_A = \{\phi x'A, \phi y'A, dz_A, dx'A, dy'A, \phi z_A\}$$

$$\{F\}_A = \{Mx'A, My'A, Fz_A, Fx'A, Fy'A, Mz_A\}$$

Donde los vectores $\{d\}$ y $\{F\}$ se encuentran referidos al sistema local de cada columna. (Figura 1).

(x,y) Sistema global

(x',y') Sistema local
de la columna

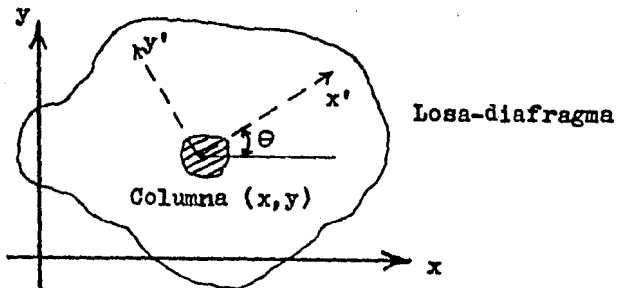


Figura 1

Si definimos a la matriz $|k'AA|$ como la matriz de rigidez de una columna en sistema local, la cual representa a las fuerzas necesarias que hay que aplicar en (A) para producir desplazamientos unitarios, se tiene que:

$$|k'AA| = \begin{bmatrix} rx_2 & 0 & 0 & | & 0 & rx_3 & 0 \\ 0 & ry_2 & 0 & | & -ry_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & r_5 & | & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & -ry_3 & 0 & | & ry_4 & 0 & 0 \\ rx_2 & 0 & 0 & | & 0 & rx_4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & | & 0 & 0 & r_2 \end{bmatrix}$$

Donde:

$$rx_2 = \frac{4EIx'(1+Cx')}{h(1+4Cx')}$$

$$ry_2 = \frac{4EIy'(1+Cy')}{h(1+4Cy')}$$

$$Cx' = G(2+\nu) \frac{Ix'}{\Delta x'h^2}$$

$$Cy' = G(1+\nu) \frac{Iy'}{\Delta y'h^2}$$

$$rx_3 = \frac{6EIx'}{h^2(1+4Cx')}$$

$$ry_3 = \frac{6EIy'}{h^2(1+4Cy')}$$

$$rx_4 = \frac{12EIx'}{h^3(1+4Cx')}$$

$$ry_4 = \frac{12EIy'}{h^3(1+4Cy')}$$

$$r_5 = \frac{G}{h}$$

$$[K'AA] = \begin{bmatrix} G'_{11} & & & G'_{12} \\ & & & \\ & & & \\ G'_{21} & & & G'_{22} \end{bmatrix}$$

Debido a que la matriz de rigidez acoplada de trabes, columnas y diagonales se expresará en sistema global, es necesario el transformar a $[K'AA]$ en sistema global $[KAA]$. Por lo que se deberá recurrir a la matriz de transformación $[T]$.

Obtención de la matriz de transformación $[T]$:

Sea $\{F\}$ y $\{F'\}$ vectores de fuerzas externas referidos a un sistema global y local de coordenadas respectivamente:

$$\{F\} = \begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ M \end{Bmatrix} \quad \text{Sistema Global}$$

$$\{F'\} = \begin{Bmatrix} F'_x \\ F'_y \\ M \end{Bmatrix} \quad \text{Sistema Local}$$

Se tiene que: de acuerdo a la figura No. 2:

$$F'_x = F_x \cos \theta + F_y \sin \theta$$

$$F'_y = -F_x \sin \theta + F_y \cos \theta$$

$$M' = M$$

Expresando al sistema de ecuaciones en forma matricial se contiene que:

$$\{F'\} = [T]\{F\}$$

Donde $[T]$ es la matriz de transformación, la cual, cumple con la propiedad de ortogonalidad, esto es, su determinante es la unidad por lo que $[T]^{-1} = [T]^T$.

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Como:

$$[F] = [T] [F']$$

$$[d'] = [T] [d]$$

$$[d] = [T]^T [d']$$

Por lo tanto se puede decir que:

$$[K_{AA}] = [T]^T [k'_{AA}] [T]$$

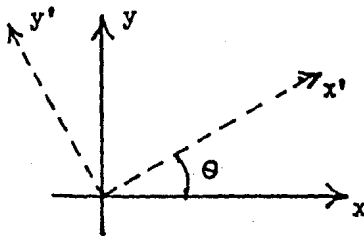


FIG. 2

Debido a que las columnas se encuentran sujetas a los movimientos que presentan las losas (movimientos dependientes), se tiene que:

$$dx_A = Dx - y\theta$$

$$dy_A = Dy + x\theta$$

$$\phi z = \theta$$

Donde Dx y Dy representan los desplazamientos de la losa en dirección (x) y (y) respectivamente y (θ) el giro de la misma.

Expresando al sistema de ecuaciones en forma matricial, se tiene que:

$$\{d_A\} = [L]^T \{D\} \quad (1)$$

donde:

$$\{d_A\} = \begin{Bmatrix} dx \\ dy \\ z \end{Bmatrix} \quad \{D\} = \begin{Bmatrix} Dx \\ Dy \\ \theta \end{Bmatrix}$$

$$[L]^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -y \\ 0 & 1 & x \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Por equilibrio y de acuerdo a la figura No. 2 se deduce que:

$$F_{x0} = F_{xA}$$

$$F_{y0} = F_{y'}$$

$$M_{z0} = -(y)(F_{xA}) + (x)(F_{yA}) + M_z$$

Expresandolo matricialmente se obtiene que:

$$\{F_0\} = [L]\{F_A\} \quad (2)$$

donde:

$$\{F_o\} = \begin{Bmatrix} F_{x0} \\ F_{y0} \\ M_{z0} \end{Bmatrix} \qquad \{F_{\Delta}\} = \begin{Bmatrix} F_{x\Delta} \\ F_{y\Delta} \\ M_{z\Delta} \end{Bmatrix}$$

$$[L] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -y & x & 1 \end{bmatrix}$$

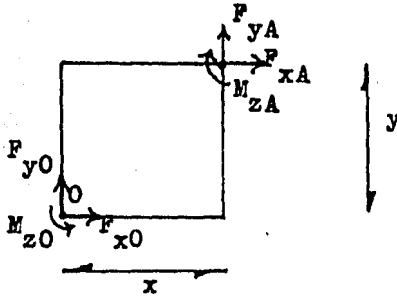


FIG. 3

Se sabe por medio del método de las rigideces que:

$$\{F_A\} = [K_{AA}]\{d_A\} \qquad (3)$$

Esto es:

$$\begin{Bmatrix} M_{xA} \\ M_{yA} \\ F_{zA} \\ F_{xA} \\ F_{yA} \\ M_{zA} \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & G_{11} & & & & \\ & & & G_{12} & & & \\ \hline & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & G_{21} & & & & \\ & & & G_{22} & & & \\ & & & & & & \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \phi_{xA} \\ \phi_{yA} \\ dzA \\ dxA \\ dyA \\ \phi_{zA} \end{Bmatrix}$$

Sustituyendo a las ecuaciones (1) y (2) en la ecuación (3) se tiene que:

$$\begin{Bmatrix} M_{xA} \\ M_{yA} \\ F_{zA} \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} G_{11} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \phi_{xA} \\ \phi_{yA} \\ z \end{Bmatrix} + \begin{bmatrix} G_{12} \end{bmatrix} [L]^T \begin{Bmatrix} Dx \\ Dy \\ \theta \end{Bmatrix}$$

$$\begin{Bmatrix} F_{xA} \\ F_{yA} \\ M_z \end{Bmatrix} = [L] \begin{bmatrix} G_{21} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \phi_{xA} \\ \phi_{yA} \\ dzA \end{Bmatrix} + [L] \begin{bmatrix} G_{22} \end{bmatrix} [L]^{-T} \begin{Bmatrix} Dx \\ Dy \\ \theta \end{Bmatrix}$$

Esto es:

$$\begin{Bmatrix} M_{xA} \\ M_{yA} \\ F_{zA} \\ F_{xA} \\ F_{yA} \\ M_z \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & |G_{11}| & & & & \\ & & & |G_{12}| & |L|^T & & \\ \hline & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & |L| & |G_{21}| & & & \\ & & & & |L| & |G_{22}| & |L|^T \\ & & & & & & \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \phi_{xA} \\ \phi_{yA} \\ dzA \\ Dx \\ Dy \\ \theta \end{Bmatrix}$$

Ahora bien, de acuerdo a la figura No. 4 y aplicando el principio de equilibrio se puede decir que:

$$\begin{aligned}
 M_{xB} &= M_{xA} + F_{y0}(h) \\
 M_{yB} &= M_{yA} - F_{x0}(h) \\
 F_{zC} &= F_{zA}
 \end{aligned}$$

Expresando el sistema de ecuaciones en forma matricial, se obtiene la matriz de equilibrio (HAB).

$$\begin{Bmatrix} M_{xB} \\ M_{yB} \\ F_z \\ F_{x0} \\ F_{y0} \\ M_{z0} \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & h & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -h & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} M_x \\ M_y \\ F_z \\ F_{x0} \\ F_{y0} \\ M_{z0} \end{Bmatrix}$$

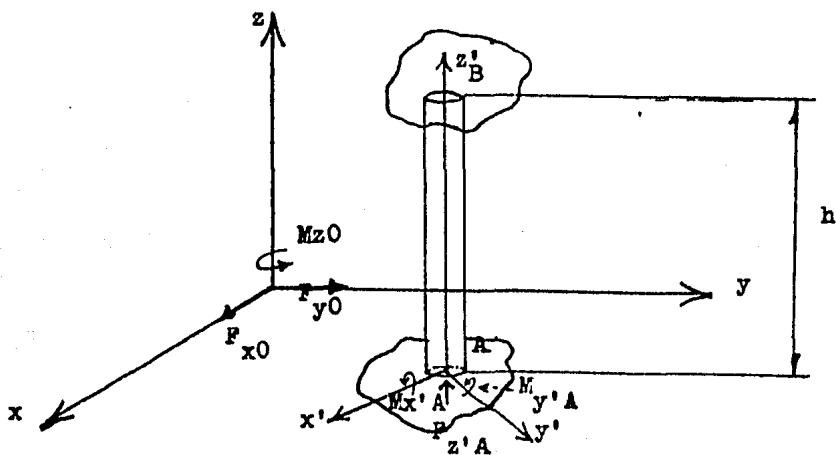


FIG 4.

Se sabe que la matriz de rigidez de columnas se encuentra integrada por:

$$\begin{Bmatrix} F_A \\ F_B \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} [K_{AA}] & [K_{AB}] \\ [K_{BA}] & [K_{BB}] \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} d_A \\ d_B \end{Bmatrix}$$

Así pues:

$$\{F_A\} = [K_{AA}]\{d_A\} + [K_{AB}]\{d_B\} \quad (4)$$

$$\{F_B\} = [K_{BA}]\{d_A\} + [K_{BB}]\{d_B\} \quad (5)$$

De acuerdo al principio de equilibrio se obtuvo que:

$$\{F_B\} + [H_{AB}]\{F_A\} = 0 \quad (6)$$

Sustituyendo las ecuaciones (4) y (5) en la ecuación (6).

$$[K_{BA}]\{d_A\} + [K_{BB}]\{d_B\} + [H_{AB}]\{[K_{AA}]\{d_A\} + [K_{AB}]\{d_B\}\} = 0$$

Agrupándolo por miembros se llega a:

$$[[H_{AB}][K_{AA}] + [K_{BA}]]\{d_A\} + [[H_{AB}][K_{AB}] + [K_{BB}]]\{d_B\} = 0 \quad (7)$$

Ahora bien para que se pueda cumplir la igualdad de la ecuación (7), alguno de los dos miembros deberá valer cero. De esta forma se deduce que:

$$|K_{BA}| = -|H_{AB}| |K_{AA}|$$

$$|K_{AB}| = -|K_{AA}| |H_{AB}|^T$$

$$|K_{BA}| = |H_{AB}| |K_{AA}| |H_{AB}|^T$$

De esta forma tenemos que la matriz de rigidez acoplada de columnas esta formada por:

$$|K| = \left[\begin{array}{c|c} [K_{AA}] & [K_{AB}] \\ \hline [K_{BA}] & [K_{BB}] \end{array} \right]$$

2.5.2 *Obtención de las expresiones para las rigideces acopladas de traves, considerando a las losas indeformables en su plano*

Sabiendo que las traves forman parte del diafragma-losa éstas se desplazarán a lo largo del plano (x-y) como cuerpo rígido. (Figura No. 5). Por esta razón el vector desplazamiento de las traves será:

$$\{d\} = \left\{ \begin{array}{c} \phi'_x \\ \phi'_y \\ d_z \end{array} \right\}$$

donde:

ϕ'_x y ϕ'_y representan a los giros en (x) y (y) respectivamente en sistema local. Y (dz) al desplazamiento en dirección (z) en sistema global

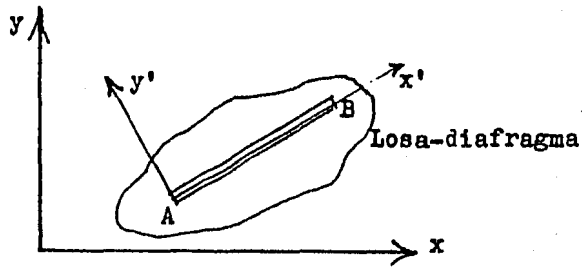


FIG 5

En base a los principios fundamentales del análisis matricial estructural y de acuerdo al método de las rigideces se tiene que:

$$\{F\} = [k]\{d\} \quad (8)$$

Si de la ecuación (8) se hace que $\{d\}$ sea igual a $[I]$, es decir a la matriz identidad, resulta entonces que $[k]$ representa por columnas las fuerzas necesarias en los nudos para producir un desplazamiento unitario en cada dirección de un nudo. El nudo (A) en sistema local es:

$$|K_{AA1}| = \begin{bmatrix} r_1 & 0 & 0 \\ 0 & r_2 & -r_3 \\ 0 & -r_3 & r_4 \end{bmatrix}$$

Donde en caso de sección constante:

$$r_1 = \frac{Gj}{L}$$

$$r_2 = \frac{4EI(1+C)}{L(2+4C)}$$

$$r_3 = \frac{6EI}{L^2(1+4C)}$$

$$r_4 = \frac{12EI}{L^3(1+4C)}$$

De acuerdo a la figura No. 6 y por medio del principio fundamental del equilibrio se tiene que:

$$M_{xA} = M_{xB} - F_{BA}(y_A - y_B)$$

$$M_{yA} = M_{yB} + F_{zA}(x_A - x_B)$$

$$F_{zC} = F_{zA}$$

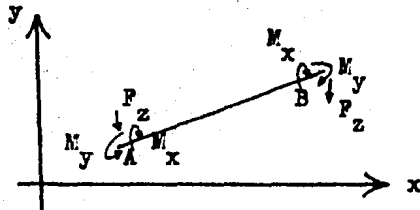


FIG 6

Expresando al sistema de ecuaciones anterior en forma matricial se obtiene la matriz de equilibrio para traves H_{AB} :

$$\begin{Bmatrix} M_{xB} \\ M_{yB} \\ F_{zB} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} M_{xA} \\ M_{yA} \\ F_z \end{Bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -(y_B - y_A) \\ 0 & 1 & (x_B - x_A) \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Esto es:

$$\{F'_B\} + [H'_{AB}] \{F'_A\} = 0 \quad (9)$$

De acuerdo a la ecuación (8) se puede decir que:

$$\begin{Bmatrix} F_A \\ F_B \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} |K'_{AA}| & |K'_{AB}| \\ |K'_{BA}| & |K'_{BB}| \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} d_A \\ d_B \end{Bmatrix}$$

Efectuando operaciones se tiene que:

$$\{F'_A\} = [k'_{AA}] \{d_A\} + [k'_{Ab}] \{d_B\} \quad (10)$$

$$\{F'_B\} = [k'_{BA}] \{d_A\} + [k'_{BB}] \{d_B\} \quad (11)$$

Sustituyendo a las ecuaciones (10) y (11) en la ecuación (9):

$$d_A ([H_{AB}] [k_{AA}] + [k_{BA}]) + d_B ([H_{AB}] [k_{AB}] + [k_{AA}]) = 0$$

Esta igualdad se cumple si y solo si

$$[H_{AB}] [k_{AA}] + [k_{BA}] = 0$$

Por lo tanto:

$$\{k'_{BA}\} = -\{H_{AB}\} \{k_{AA}'\}$$

$$|k'_{AB}| = -|k_{AA}'| |H_{AB}|^T$$

$$\{k'_{BB}\} = \{H_{AB}\} \{k_{AA}'\} \{H_{AB}\}^T$$

De igual forma que en el caso de las columnas se deduce la matriz de transformación [T] y se obtiene la matriz de rigidez acoplada de columnas en sistema global

$$\{k\} = \begin{bmatrix} \{k_{AA}\} & \{k_{AB}\} \\ \{k_{AB}\} & \{k_{BB}\} \end{bmatrix}$$

donde:

$$\{k_{AA}\} = [T] \{k'_{AA}\} [T]^T$$

2.5.3 *Obtención de las expresiones para las rigideces acopladas de diagonales, considerando únicamente su deformación por fuerza axial*

Debido a que las diagonales trabajan exclusivamente a tensión, se tiene que:

$$N = \frac{EA}{L}$$

Como se muestra en la figura No. 7. Las diagonales se encuentran afectadas por los movimientos del diafragma-losa (movimientos dependientes), al igual que, por el movimiento que presentan los nudos de las diagonales en dirección (z). Por lo que, los vectores de fuerzas externas y desplazamientos - estarán integrados por:

$$\{d\} = \begin{Bmatrix} d_x \\ d_y \\ \theta_z \\ dz \end{Bmatrix} \qquad \{F\} = \begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ \mu_z \\ F_z \end{Bmatrix}$$

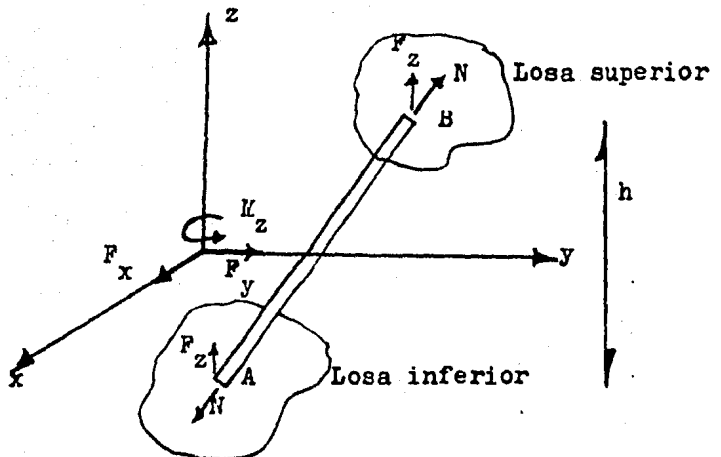


FIG 7

Donde:

$$F_{x'A} = -N \cos \alpha$$

$$F_{y'A} = -N \cos \beta$$

$$F_{z'A} = -N \cos \gamma$$

$$M_{z'A} = N(y_A \cos \alpha - x_A \cos \beta)$$

Cos α , cos β , cos γ representan a los cosenos directores.

Expresando al sistema de ecuaciones en forma matricial, se llega a:

$$\begin{Bmatrix} F_{z'A} \\ F_{x'A} \\ F_{y'A} \\ M_z \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} -\cos \gamma \\ -\cos \alpha \\ -\cos \beta \\ y_A \cos \alpha - x_A \cos \beta \end{bmatrix} N$$

Se sabe que:

$$\delta = \begin{bmatrix} -\cos \gamma & -\cos \alpha & -\cos \beta & (y_A \cos \alpha - x_A \cos \beta) \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} d_{z\Delta} \\ D_x \\ D_y \\ \theta_z \end{Bmatrix}$$

Esto es:

$$\delta = [D]^T \{d\}$$

Por medio del principio de contragradencia se tiene que:

$$N = \frac{EA}{L} [D]^T \{d\} \quad \text{Pero } \{F\} = [D]N$$

Por lo que:

$$\{F\} = \frac{EA}{L} [D] [D]^T \{d\}$$

donde se puede decir que:

$$|k_{AA}| = [D] [D]^T \frac{EA}{L}$$

Por equilibrio de igual forma que en el caso de las columnas se llega a que:

$$\begin{aligned} [k_{BA}] &= -[H_{AB}] [k_{AA}] \\ [k_{AB}] &= -[k_{AA}] [H_{AB}]^T \\ [k_{BB}] &= [H_{AB}] [k_{AA}] [H_{AB}]^T \end{aligned}$$

donde:

$$[H_{AB}] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -(y_B - y_A) & (x_A - x_A) & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

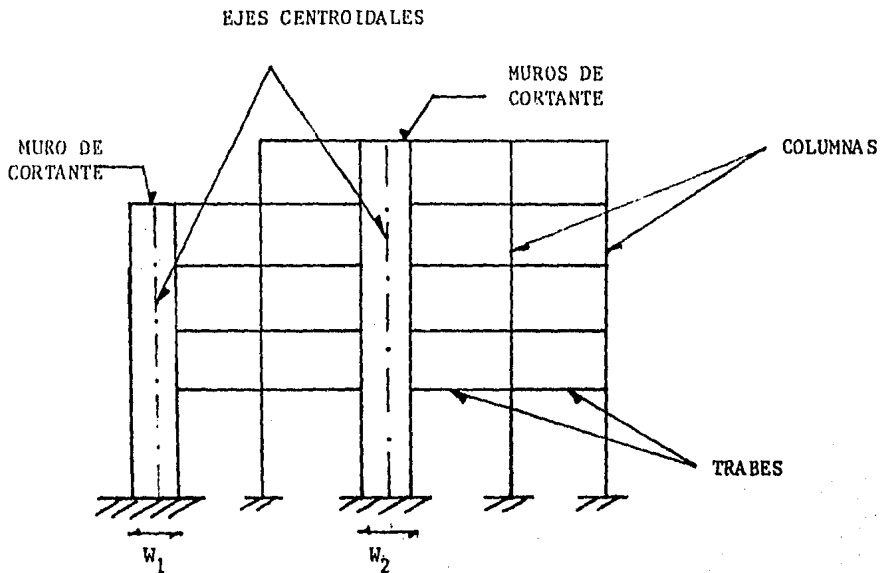
Finalmente se tiene que la matriz de rigidez acoplada de diagonales será:

$$[k] = \begin{bmatrix} [k_{AA}] & [k_{AB}] \\ [k_{BA}] & [k_{BB}] \end{bmatrix}$$

2.6 MODELO DE LA COLUMNA ANCHA

Para analizar sistemas de muros y muros-marcos se considera cada muro como una columna ancha con sus propiedades concentradas en su eje centroidal y se supone que las zonas de las vigas que se encuentran dentro de los muros son infinitamente rígidas a flexión, con ésto, se tiene la ventaja de que los sistemas con muros se idealizan como estructuras esqueléticas al igual que los marcos (figura 1).

Por consiguiente se denomina columna ancha, a un miembro así idealizado para distinguirlo de las columnas normales en que solamente son importantes las deformaciones por flexión.



ESQUEMA DE LA ESTRUCTURA REAL

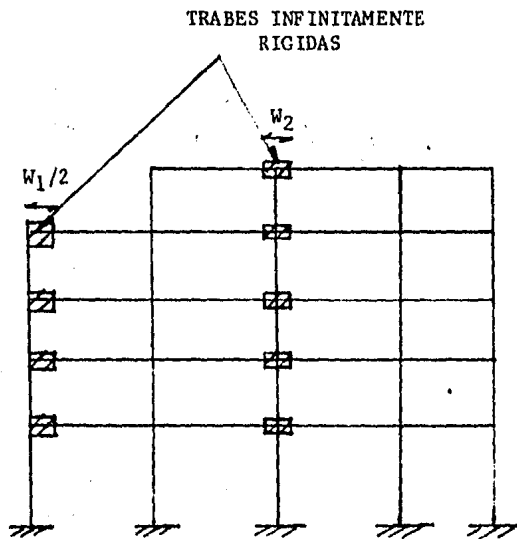
MARCO IDEALIZADO COMO COLUMNA
ANCHA

FIGURA No. 1

Así pues, las expresiones para el cálculo de las rigideces aisladas de traves, columnas y diagonales (capítulo 2.5) serán:

$$r_2 = \frac{4 EI(1+C)}{h (1+4C)}$$

$$r_3 = \frac{6 EI(1+C)}{h^2 (1+4C)}$$

$$r_4 = \frac{12 EI}{h^3 (1+4C)}$$

Donde:

$$C = 6 (1 + \nu) \frac{I}{A_c h^2}$$

En las expresiones anteriores se puede observar que los términos $(4EI/h)$, $(6EI/h^2)$ y $(12EI/h^3)$ consideran las deformaciones por flexión, mientras que el término $(1+C/1+4c)$ considera exclusivamente las deformaciones por cortante.

2.7 Ensamble de la matriz de rigidez

Un alto porcentaje del trabajo del método matricial de rigidez, está dirigido al ensamblaje de la matriz de rigidez de la estructura.

El algoritmo que se verá a continuación se llama "ensamble de la matriz de rigidez" o "Aplicación de la regla de la suma"; la obtención de la matriz de rigidez $[k]$ es para el sistema global de ejes coordenados, y estará integrada por: los desplazamientos horizontales (D_x, D_y). El desplazamiento vertical (dz), los giros en el plano horizontal (ϕ_x, ϕ_y) y el giro según un eje vertical (ϕ_z).

Por facilidad del método, la matriz de rigidez acoplada, se subdividirá en submatrices $[k_{11}]$, $[k_{12}]$, $[k_{21}]$ y $[k_{22}]$.

$$[k] = \begin{bmatrix} [k_{11}] & [k_{12}] \\ [k_{21}] & [k_{22}] \end{bmatrix}$$

En donde cada submatriz $[k_{ij}]$ representa la relación que existe entre los vectores de fuerza y desplazamiento:

$[k_{11}]$ Representa a los momentos en el plano horizontal (M_x, M_y) y la fuerza vertical (F_z) necesaria para producir giros horizontales (ϕ_x, ϕ_y) y desplazamientos verticales (dz) unitarios.

$[k_{12}]$ Representa los momentos en el plano horizontal (M_x, M_y) y la fuerza vertical (F_z) necesarios para producir desplazamientos horizontales (D_x, D_y) y giro según un eje vertical (ϕ_z) unitarios.

$[k_{21}]$ Representa las fuerzas horizontales (F_x, F_y) y momento según un eje vertical (M_z) necesarios para producir giros horizontales (ϕ_x, ϕ_y) y desplazamiento vertical (d_z) unitarios.

$[k_{22}]$ Representa las fuerzas horizontales (F_x, F_y) y momentos según un eje vertical (M_z) necesarios para producir desplazamientos horizontales (D_x, D_y) y giro según un eje vertical (ϕ_z) unitarios.

Ahora bien, dividiendo a las matrices de rigidez acoplada de columnas, traveses y diagonales, en submatrices, de igual forma que la matriz de rigidez acoplada de la estructura $[k]$, representando las mismas relaciones entre fuerzas y desplazamientos, se tiene que:

$$[k_{AA}] \text{ columna} = \begin{bmatrix} [k_{11}] & | & [k_{12}] \\ [k_{21}] & | & [k_{22}] \end{bmatrix}$$

$$[k_{AA}] \text{ traveses} = [k_{11}]$$

$$[k_{AA}] \text{ diagonales} = \begin{bmatrix} [k_{11}] & | & [k_{12}] \\ [k_{21}] & | & [k_{22}] \end{bmatrix}$$

Es necesario el hacer notar que la matriz de rigidez aislada de columnas queda subdividida de igual forma que la matriz acoplada, mientras que la matriz de rigidez aislada de trabes solamente se encuentra integrada por $[k_{11}]$ ya que las trabes no son afectadas por los desplazamientos dependientes de la losa-diafragma (D_x, D_y, θ) . En el caso de las diagonales las submatrices: $[k_{11}]$ solamente esta integrada por el desplazamiento vertical (dz) , $[k_{12}]$ por la fuerza vertical (F_z) y los desplazamientos dependientes (D_x, D_y, θ) , $[k_{21}]$ por las fuerzas (F_x, F_y, M_z) y el desplazamiento vertical (dz) , y finalmente $[k_{22}]$ mantiene la misma relación.

Para poder efectuar el ensamble de la matriz de rigidez acoplada a la regla de la suma, será necesario el obtener los grados de libertad de la estructura, teniendo para cada nudo dos giros horizontales (ϕ_x, ϕ_y) y un desplazamiento vertical, y para cada entrepiso dos desplazamientos horizontales (D_x, D_y) y un giro a lo largo de un eje vertical (ϕ_z) , tomando en cuenta la posible existencia de grados de libertad. Una vez definida la orientación de las barras (columnas, trabes o diagonales) se proseguirá a efectuar el ensamble, tomando en cuenta que una de las características de la matriz de rigidez de la estructura es la simetría, por lo que solamente es necesario el calcular la mitad de ella, o sea, la parte triangular superior.

Si suponemos que una barra tiene en su punto de origen

los grados de libertad correspondientes a los números (5, 6, 7) y en su extremo B a los números (15, 16, 17), la contribución de esta barra a la matriz de rigidez acoplada será para:

$$[k_{AA}] \quad (5,5), (5,6), (5,7), (6,6), (6,7), (7,7)$$

$$[k_{AB}] \quad (5,15), (15,5), (6,16), (16,6), (7,17), (17,7) \\ (5,16), (16,5), (6,17), (17,6), (7,16), (16,7) \\ (5,17), (17,5), (6,15); (15,6), (7,15), (15,7)$$

$$[k_{BB}] \quad (15,15), (15,16), (15,17), (16,16), (16,17), (17,17)$$

De esta misma forma, este procedimiento se efectuará para cada barra, acumulándose los elementos de la matriz de rigidez deseada en la matriz de rigidez acoplada.

Las submatrices de rigidez $[k_{11}]$ y $[k_{22}]$ serán almacenadas por medio del sistema "SKYLINE", el cual consiste en almacenar a la matriz por medio de columnas, donde el primer elemento de cada columna corresponderá al elemento que se encuentre en la diagonal, o sea, el elemento k_{ii} , y el último elemento almacenado en dicha columna será, el último número que aparezca en la parte superior de la columna. A continuación se muestra un ejemplo.

$$|k_{11}| = \begin{bmatrix} 6 & 7 & 9 & 0 & 9 & 0 & 0 & 0 \\ & 8 & 15 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ & & 21 & 7 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ & & & 8 & 15 & 7 & 9 & 0 \\ & & & & 4 & 0 & 10 & 7 \\ & & & & & 8 & 16 & 0 \\ & & & & & & 21 & 6 \\ & & & & & & & 8 \end{bmatrix}$$

En la columna 4 se almacenará a: (9,0,0,15,4)

En la columna 6 se almacenará a: (9,10,16,21)

2.8. Condensación de la matriz de rigidez acoplada

Se contraerá a la matriz de rigidez acoplada de la estructura eliminando a los desplazamientos (d_z, x, x) de cada nudo, ya que por tratarse de un análisis tridimensional ante fuerzas horizontales, no se consideran que obran fuerzas externas (F_z), ni momentos externos (M_x, M_y). De esta forma se obtendrá la matriz de rigidez lateral del ejercicio $[K_L]$ de orden $3NL$, donde NL es el número de niveles.. Así pues, la matriz (k_L) relacionará a las fuerzas externas (F_{x1}, F_{y1}, M_z) con los desplazamientos (D_x, D_y, θ) de los niveles.

Debido a que el análisis a efectuar se debe exclusivamente a fuerzas horizontales.

$$\{M_x\} = \{M_y\} = \{F_z\} = 0$$

$$\begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ F_x \\ F_y \\ M_z \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} [k_{11}] & [k_{12}] \\ [k_{21}] & [k_{22}] \end{Bmatrix} \begin{Bmatrix} \phi_x \\ \phi_y \\ d_z \\ D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix}$$

Efectuando operaciones:

$$[k_{11}] \begin{Bmatrix} \phi_x \\ \phi_y \\ d_z \end{Bmatrix} + [k_{12}] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} \quad (1)$$

$$[k_{12}] \begin{Bmatrix} \phi_x \\ \phi_y \\ d_z \end{Bmatrix} + [k_{22}] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ M_z \end{Bmatrix} \quad (2)$$

Despejando de la ecuación (1) a los desplazamientos (ϕ_x , ϕ_y , d_z):

$$\begin{Bmatrix} \phi_x \\ \phi_y \\ d_z \end{Bmatrix} = -[k_{11}]^{-1} [k_{12}] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} \quad (3)$$

Sustituyendo a la ecuación (3) en la ecuación (2):

$$\begin{aligned}
 [k_{21}] - [k_{11}]^{-1}[k_{12}] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} + [k_{22}] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} &= \begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ M_z \end{Bmatrix} \\
 \left([k_{22}] - [k_{21}][k_{11}]^{-1}[k_{12}] \right) \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} &= \begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ M_z \end{Bmatrix} \quad (4)
 \end{aligned}$$

donde:

$$[K_L] = [k_{22}] - [k_{21}][k_{11}]^{-1}[k_{12}]$$

Por lo tanto:

$$\begin{Bmatrix} F_x \\ F_y \\ M_z \end{Bmatrix} = [K_L] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix} \quad (5)$$

Debido que para obtener la matriz $[K_L]$ es necesario el invertir a $[k_{11}]$, se hará que:

$$[k_{11}]^{-1}[k_{12}] = [Y] \quad (6)$$

Por lo que:

$$[k_{12}] = |k_{11}|[Y]$$

Resolviendo el sistema de ecuaciones por medio del método de Choleski-modificado, se podrá obtener los valores de $|Y|$

Por lo que:

$$[K_L] = [k_{22}] - [k_{21}] [Y]$$

Por medio de la ecuación (5) se podrá formar un sistema de ecuaciones en donde tendremos como datos a el vector de fuerzas externas (F_x, F_y, M_z) y como incógnitas a los desplazamientos (D_x, D_y, θ).

Finalmente para la obtención de los giros (ϕ_x, ϕ_y) y el desplazamiento (d_z) se substituye la ecuación (6) en la ecuación (3).

Esta es:

$$\begin{Bmatrix} \phi_x \\ \phi_y \\ d_z \end{Bmatrix} = - [Y] \begin{Bmatrix} D_x \\ D_y \\ \theta \end{Bmatrix}$$

2.9 Solución al sistema de ecuaciones

Cuando se resuelven problemas a mano, uno puede generar las matrices en cualquier forma conveniente sin pérdida de eficiencia. Las ecuaciones son apropiadas para calcular ciertas acciones de extremo y reacciones de un miembro seleccionado en estructuras relativamente simples. Sin embargo, si la estructura por analizar es grande y complicada y todas las acciones de extremo de los miembros y reacciones van a ser determinadas, será necesario un cierto ordenamiento en la generación de las matrices.

Además, las estructuras grandes y complicadas no pueden ser analizadas directamente a mano, por lo que los cálculos deben ser llevados por una computadora digital.

En un programa de computación se hace necesario manejar toda la información acerca de las estructuras y las cargas en una

forma altamente organizada. Así, debe seguirse una secuencia que permita a la computadora procesar un gran número de información por un procedimiento rutinario.

Como vimos en el capítulo anterior, el principal punto en el análisis de estructuras por medio del Método de las Rigideces es la solución de la ecuación.

$$\{F\} = [K] \{d\}$$

donde, en general, $\{d\}$ es la incognita.

Esta ecuación, desde el punto de vista matricial, se soluciona invirtiendo la matriz $[K]$ y multiplicándola por el vector $\{F\}$, pero la inversión de matrices es un cálculo que requiere mucho tiempo de máquina y un programa extenso y complicado por lo que resulta muy ineficiente.

Otra forma de resolver la ecuación es tomándola como un sistema de ecuaciones simultáneas y aplicando alguno de los métodos conocidos para este tipo de problemas.

Entre los procedimientos más comunes se tiene el método de Gauss-Seidel, el de Cholesky y el de Jacobi.

El primero es método de Cholesky es exacto y los otros dos restantes son iterativos.

Los métodos iterativos tienen el problema de que su convergencia puede ser muy lenta en algunos casos. Esto dependerá de la forma en que se planteó la matriz de rigidez. Por lo tanto, el método de Cholesky parece ser el método de eliminación más rápido con que se cuenta, por lo que será el que se implemente en el programa objetivo de este trabajo.

2.9.1 Descripción general

Se dice que una matriz es real cuando todos sus elementos pertenecen al conjunto de los números reales. Una matriz es simétrica cuando se cumple que la matriz es igual a la matriz original, o sea que $[A]^T = [A]$ dada una cierta matriz $[A]$.

Una matriz es "positivamente definida" si se cumple que:

$$[X]^T [A] [X] < 0$$

Para toda matriz columna (vector) $[x]$ diferente de cero.

Si una matriz $[K]$ es simétrica, definida positiva y cuadrada de orden "nxn", se demuestra que se puede descomponer en:

$$[K] = [L] [L]^T$$

donde $[L]$ es una matriz triangular inferior de orden "nxn", con elementos positivos en la diagonal y, en consecuencia $[L]^T$ es su matriz transpuesta, triangular superior de orden "nxn".

Aplicando esta propiedad, la solución del sistema de ecuaciones que implica la Ecu. II.18 puede ser calculada simplemente reescribiendo al sistema de la siguiente forma:

$$[F] = [L] [L]^T \{d\} \text{ ----- Ecu. III.1}$$

Esta ecuación se resuelve planteando un par de sistemas de ecuaciones expresadas como:

$$[F] = [L] \{Z\} \text{ ----- Ecu. III.2}$$

y

$$[Z] = [L]^T \{d\} \text{ ----- Ecu. III.3}$$

La simplificación radica en que $[L]$ y $[L]^T$ son matrices triangulares.

2.9.2 Método de Cholesky para la obtención de $[L]$ y $[L]^T$.

Este método se basa en la descomposición de la matriz cuadrada original $[K]$ en dos matrices $[L]$ y $[L]^T$, matrices triangular inferior y superior respectivamente.

$$\text{sea: } [K] = [L] [L]^T$$

y expresándolo en forma explícita:

Continuando con este desarrollo, llegamos a la siguiente expresión conocida como Fórmula de Recurrencia para el Método Cholesky.

$$L_{ii} = \sqrt{K_{ii} - \sum_{k=1}^{i-1} L_{ik}^2} \text{ ----- Ecu. III.4}$$

$$L_{iJ} = \frac{(K_{ij} - \sum_{k=1}^{J-1} L_{ik} L_{jK})}{L_{jJ}} \text{ ----- Ecu. III.5}$$

para $i \neq J$

para $i > J, J = 1$

por lo tanto se obtiene $[L]$ y $[L]^T$, cuando aplicamos reiteradamente las fórmulas descritas anteriormente para L_{ii} y L_{ij} .

2.7.3 Solución del sistema de ecuaciones

Obtenidas las matrices $[L]$ y $[L]^T$ la solución del sistema de ecuaciones se podrá plantear de la siguiente manera.

De la ecuación III.2 se tiene que, como $[L]$ es una matriz triangular inferior, los valores del vector auxiliar $\{Z\}$ se obtienen despejándolos de cada ecuación planteada empezando por la primera de arriba hacia abajo y sustituyendo cada valor encontrado en las ecuaciones siguientes.

Es decir, se recurre a los valores previamente encontrados para calcular un nuevo elemento en forma directamente.

Ya que se han encontrado los valores de $\{Z\}$ por el procedimiento descrito, se sustituyen en la ecuación III.3 y se calculan los valores del vector $\{d\}$. El procedimiento es análogo al seguido para hallar $\{Z\}$, sólo que ahora $[L]^T$ es una matriz triangular superior por lo que los despejes y sustituciones se hacen dirección de abajo hacia arriba empezando por la última ecuación. Nuevamente se recurre a los valores previamente calculados para encontrar un nuevo elemento de $\{d\}$ en forma directa.

3. ELABORACION DE UN PROGRAMA PARA EFECTUAR EL ANALISIS DE EDIFICIOS SUJETOS A FUERZAS HORIZONTALES.

3.1 DESCRIPCION DEL PROGRAMA DE COMPUTO

Se elaboró un programa en lenguaje Fortran IV para la computadora Burroughs-7800 de la U.N.A.M. que tiene como finalidad, efectuar el análisis sísmico tridimensional de edificios en el menor tiempo posible, para tal efecto se evita la programación repetitiva por medio de la utilización de subrutinas.

El programa se encuentra integrado por 1466 líneas de las cuales 36 forman parte del programa principal y el resto corresponden a las subrutinas.

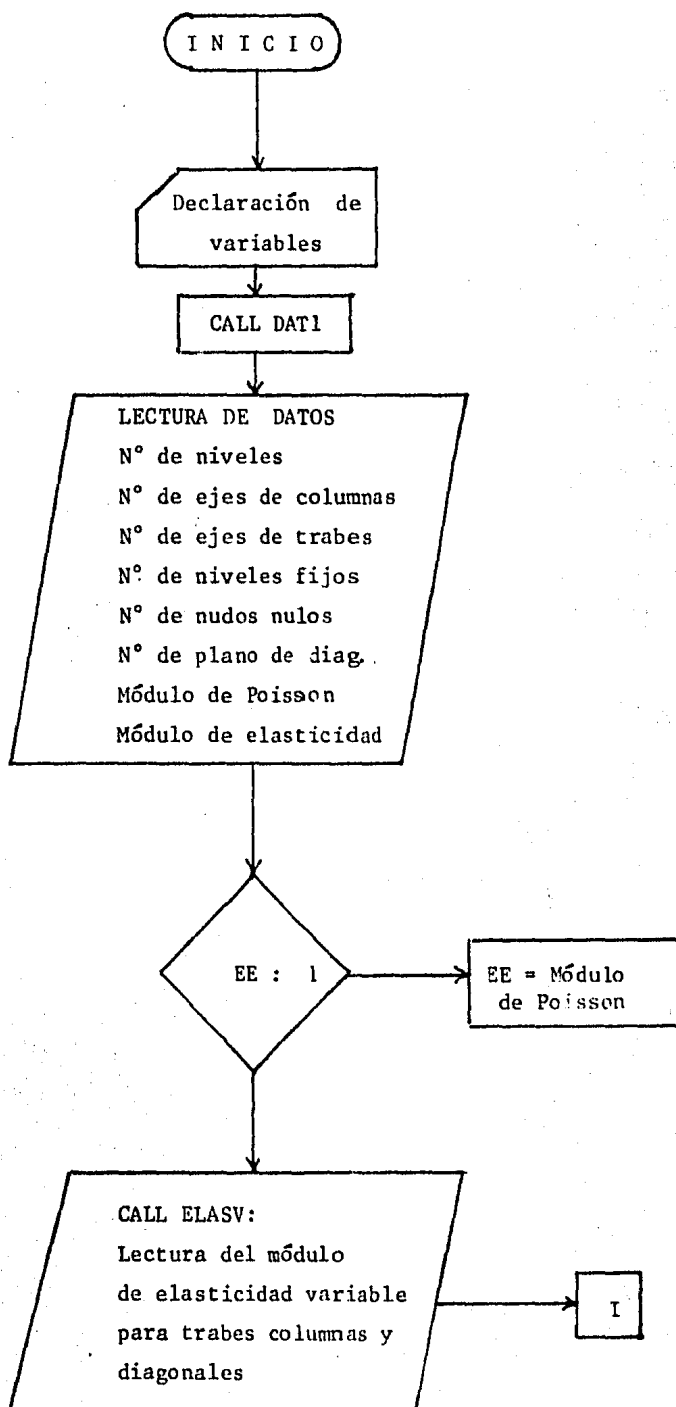
Tanto las hipótesis como el método de análisis utilizado, se describen en el capítulo 2.

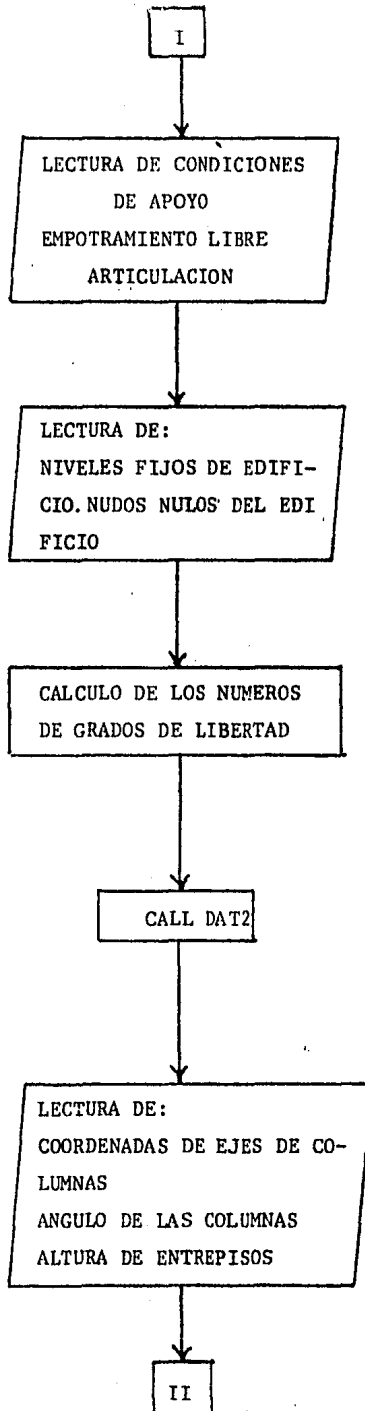
Una modalidad del presente programa consiste en la posibilidad de dar secciones variables de columnas y trabes, dividiendo a éstas en dovelas de longitud y propiedades definidas.

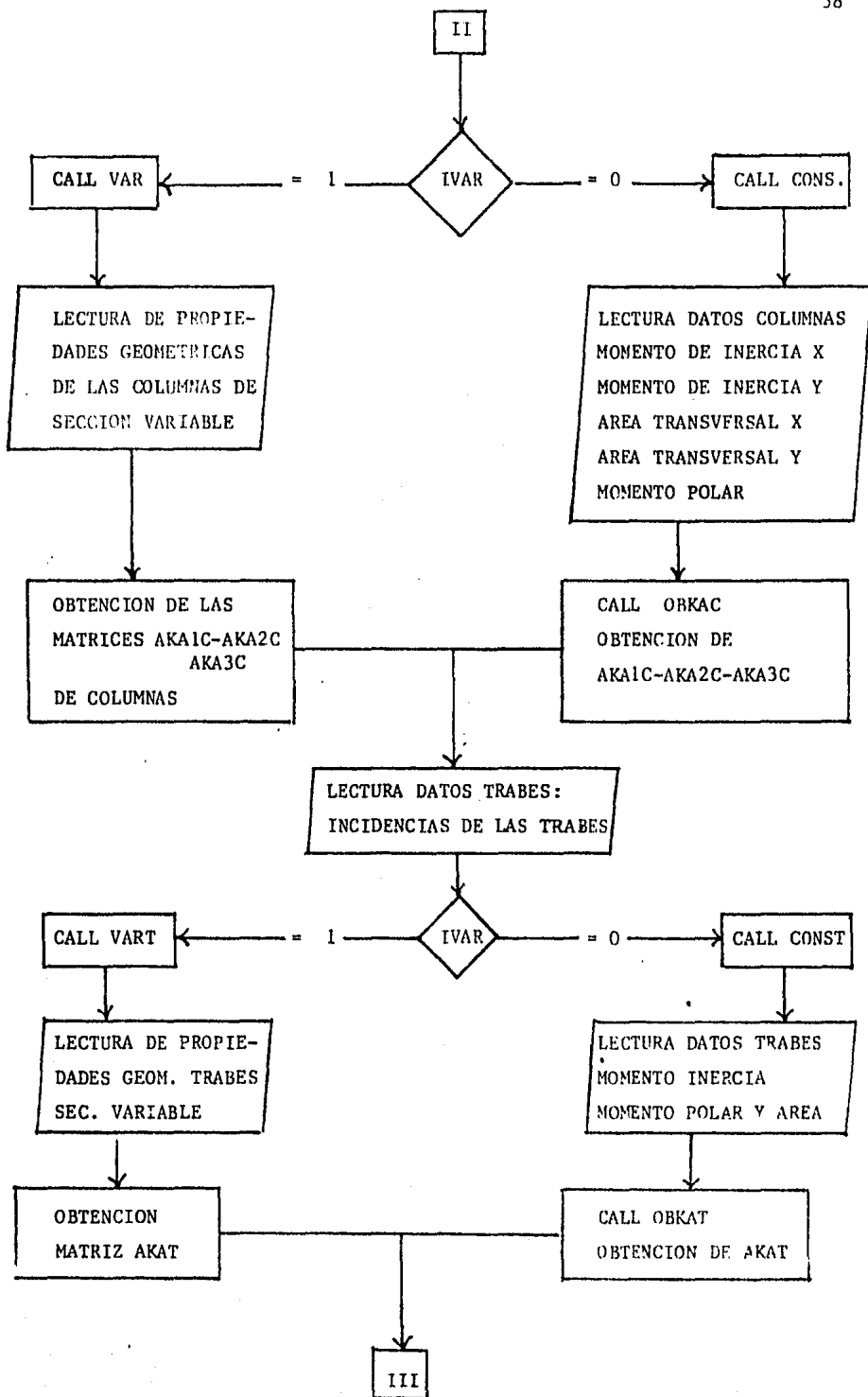
las limitaciones que presenta el programa en cuanto a capacidad son las siguientes:

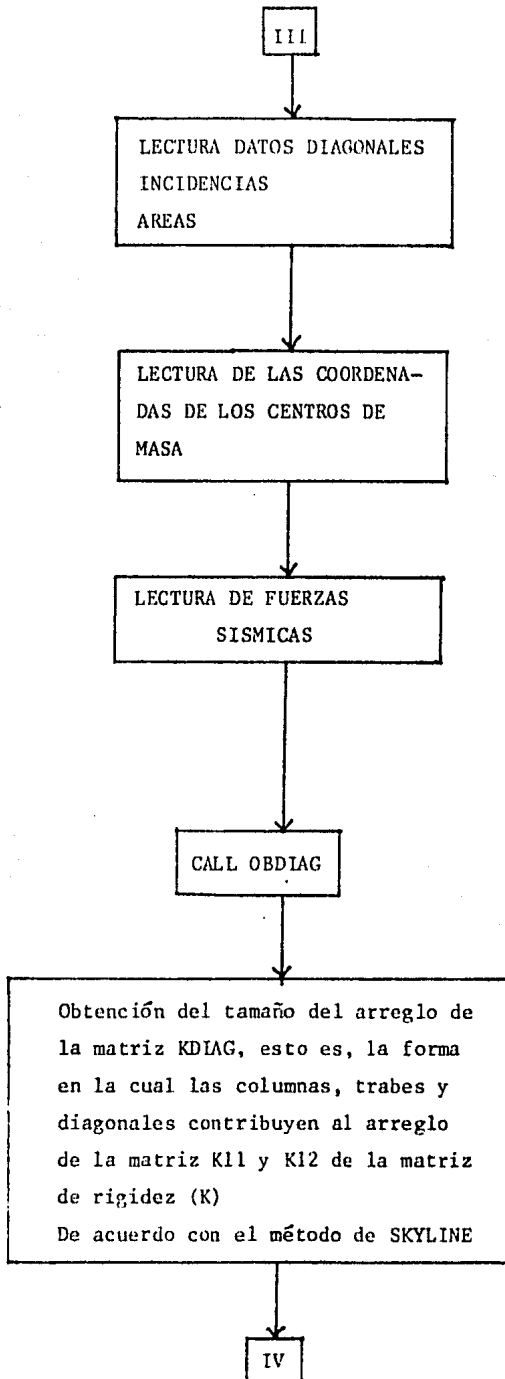
- Número máximo de niveles 50
- Número máximo de ejes de columnas 60
- Número máximo de trabes por nivel 70

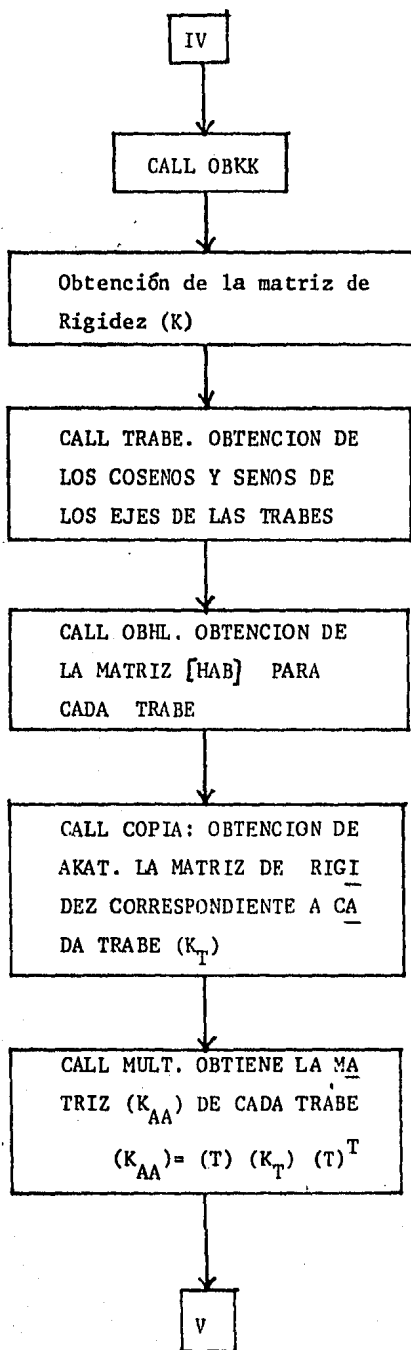
A continuación se presenta el diagrama de flujo resumido del programa.

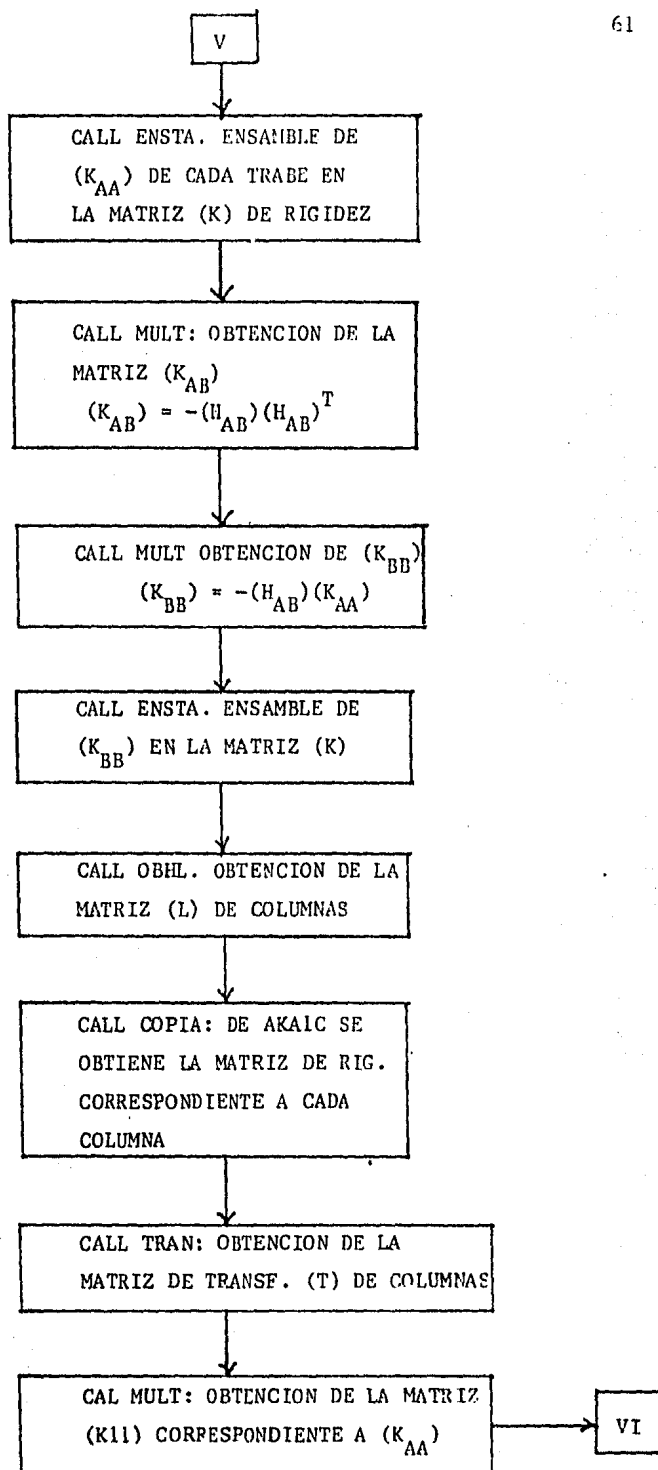


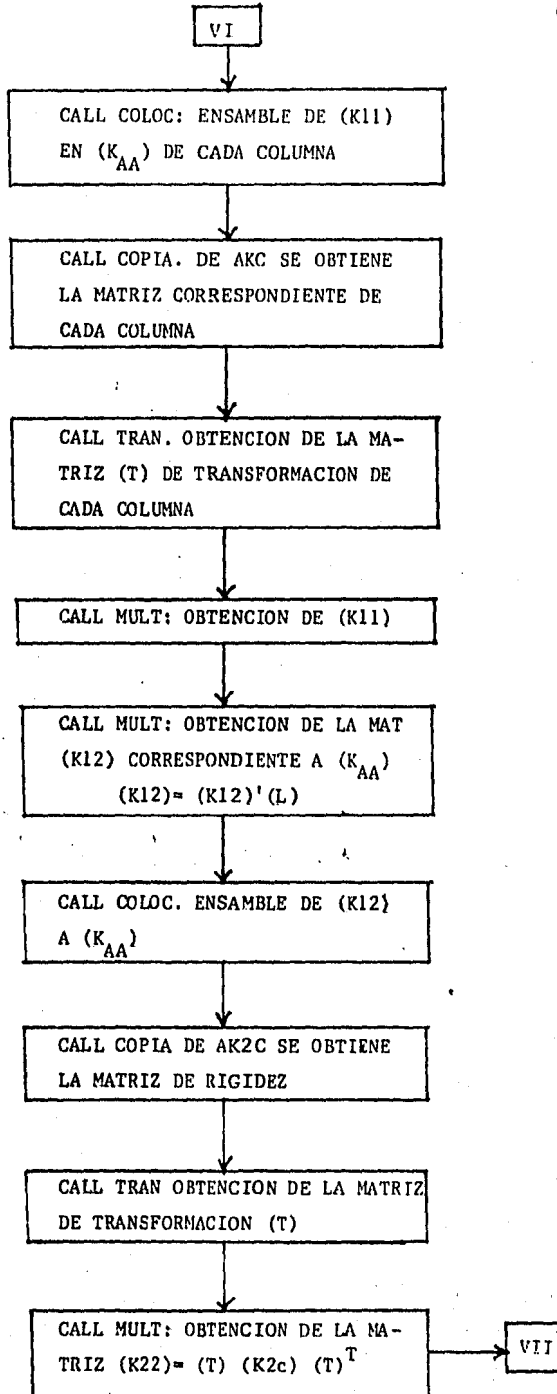


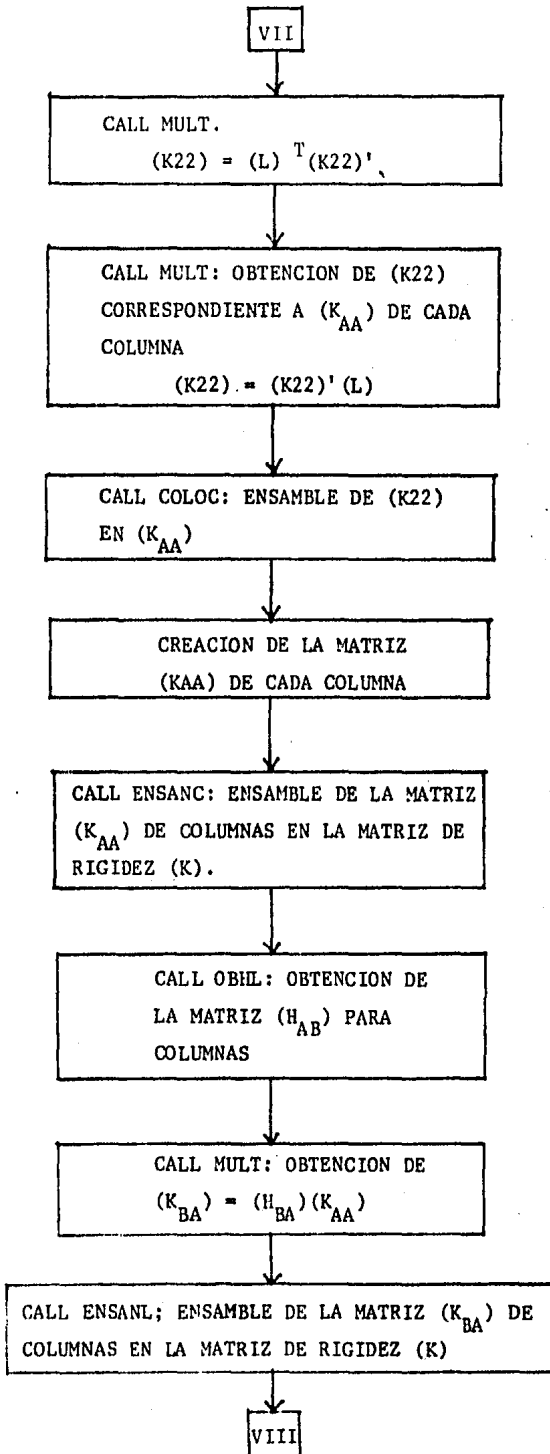


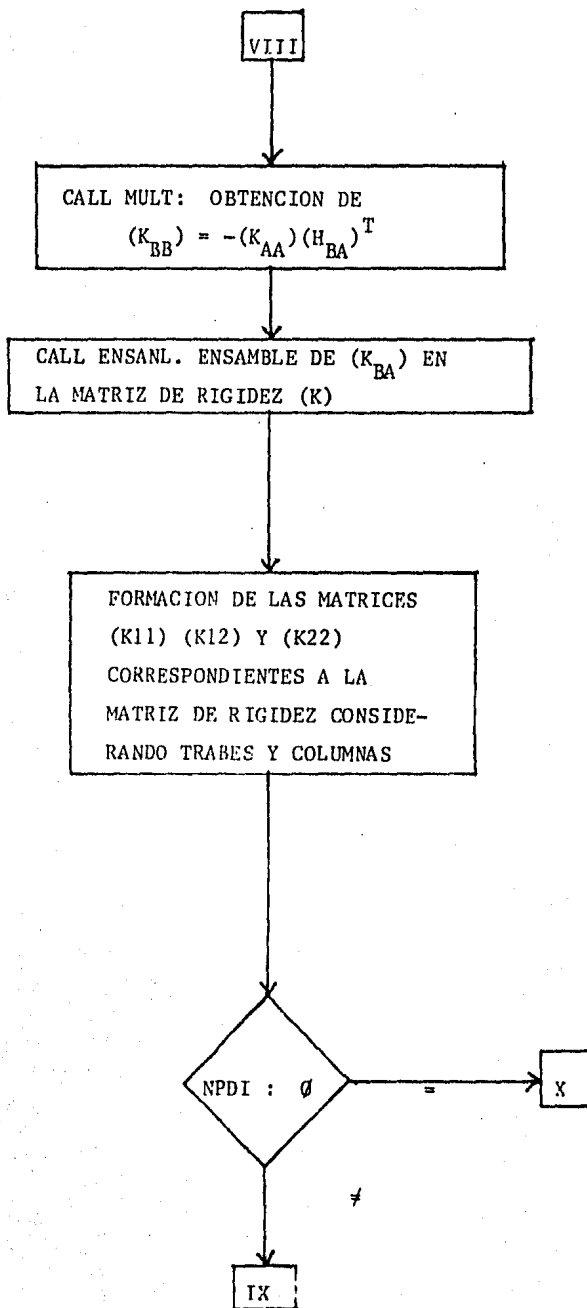


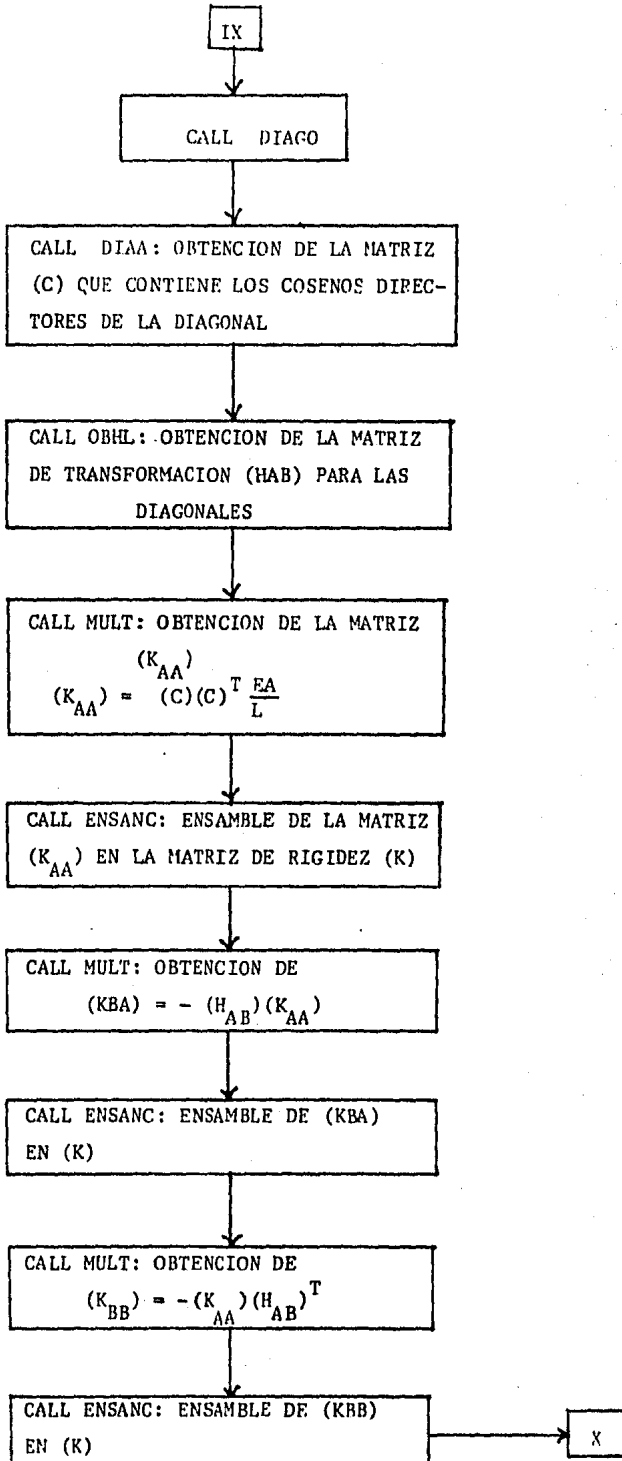


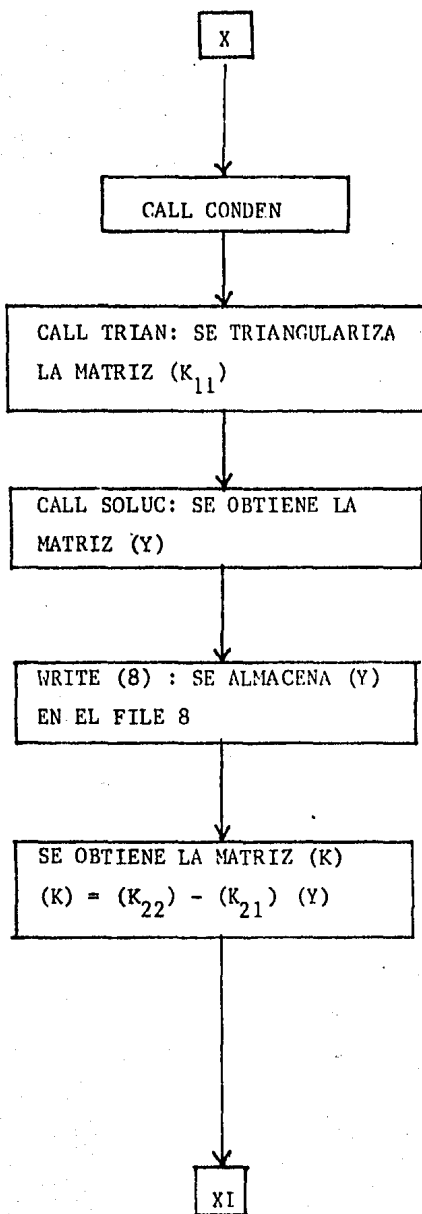


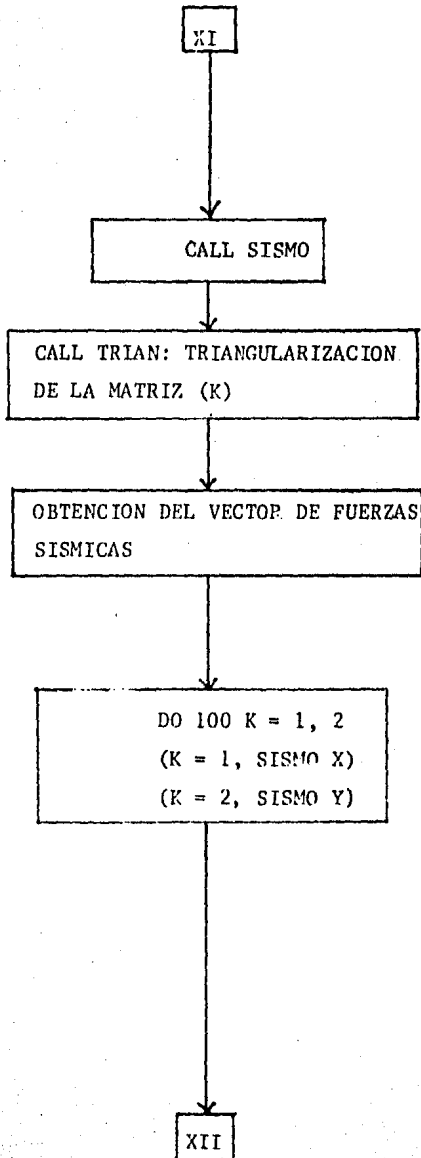


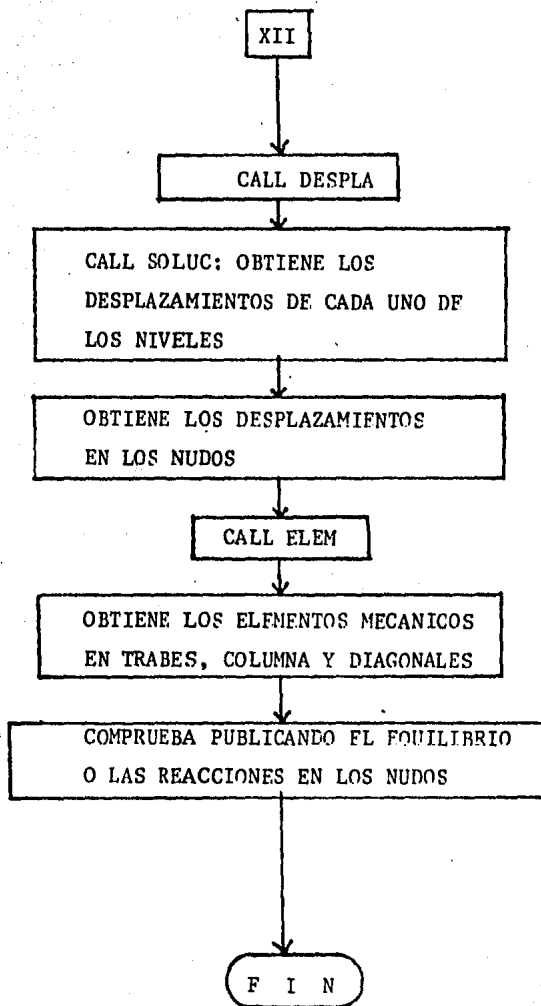












3.2 INSTRUCTIVO DEL PROGRAMA

3.2.1 *Formatos*

El formato de los datos es libre; éstos están separados por comas. Los datos se graban en un archivo definido como FILE 5 (ver listado de datos del ejemplo, capítulo 4).

A continuación describiremos la forma de proporcionar los datos; para mayor facilidad se les ha dividido por grupos numerados (ver descripción del listado de datos del ejemplo, cap 4).

1. Cuatro renglones con el título del trabajo
2. Un renglón con: No. de niveles, No de ejes de columnas, No de trabes, (por cada nivel), No de niveles fijos, No de nudos nulos, No de planos de diagonales; módulo de Poisson, indicador de módulo de elasticidad (= 0, E variable, $\neq 0$ E

constante);

3. Si E es variable se dan los valores de E para columnas y diagonales
4. Lo mismo para trabes
5. Varios renglones con las condiciones de apoyo de los nudos del nivel cero (= 0 empotrado, = 1 articulado)
6. Un renglón para los niveles que están fijos
7. Varios renglones para los nudos nulos
Se entiende por nudo nulo a uno en el cual todas las barras que le concurren son nulas. Si se omite la identificación de estos nudos nulos, el programa lo hace, pero considerando a la matriz $[K_{11}]$ de mayor tamaño.
8. Varios renglones con las coordenadas de los ejes de columnas, así como sus ángulos que forma el eje principal x' con el eje global x .
9. Varios renglones con las alturas de entrepiso. Estos datos aceptan la subrutina IGUAL que considera a los datos nulos como iguales a los anteriores (si hay repetición de datos se coloca un cero, lo que es más simple que repetir el dato)

10. Estos grupos serán tantos como número de ejes de columnas haya; describiremos la forma de estos grupos

a) Un renglón con dos indicadores IND, IVAR (si $IND = 1$ lee propiedades geométricas de las columnas, si $IND \neq 1$, no está implementado); si $IVAR = 0$ la sección es constante, si $IVAR = 1$ la sección es variable)

b) Si $IVAR = 0$: (sección constante)

Se leen las propiedades geométricas ($I_x, I_y, A_x, A_y, A_z, I_z$) de las columnas de cada entrepiso; se usa la subrutina IGUAL, por lo que si hay datos nulos se les da un valor negativo

c) Si $IVAR = 1$ (sección variable)

Un renglón con NDO

(NDO = No de dovelas)

(si $NDO < 0$, indica que hay repetición de secciones en diversos entrepisos, $|NDO|$ es el último entrepiso donde está la repetición)

Un renglón con las longitudes de las dovelas, varios renglones con las propiedades geométricas ($I_x, I_y, A_x, A_y, A_z, I_z$) de las distintas dovelas (si las propiedades geométricas son infinitas, como es el caso cuando se considera el efecto de nudo, se les da un valor cero)

11. Estos grupos serán tantos como número de traveses haya; describiremos la forma de estos grupos
 - a) Un renglón con las incidencias de la trabe en el nivel cero y con las variables IND, IVAR (ver explicación del grupo 10 para columnas)
 - b) Si $IVAR = 0$ (sección constante) se leen las propiedades geométricas de las traveses (I_y, A_z, I_x) (Inercia por flexión, área de cortante y momento polar de torsión); se usa la subrutina IGUAL
 - c) Si $IVAR = 1$ (sección variable)
Análogo al caso de columnas (ver grupo 10, inciso b)
12. Estos grupos serán tantos como número de planos de diagonales haya; describiremos la forma de estos grupos
 - a) Un renglón con las incidencias de la proyección de la diagonal en el nivel cero
 - b) Varios renglones con las áreas transversales de las diagonales; se usa la subrutina IGUAL
13. Este grupo y los siguientes solo se leen si se considera torsión sísmica. Varios renglones con las coordenadas del centro de masa de cada nivel
14. Varios renglones con las fuerzas sísmicas de cada nivel
15. Varios renglones con las longitudes del edificio en x, y,

3.3

LISTADO DEL PROGRAMA

100
200
300
400
500
600
700
800
900
1000
1100
1200
1300
1400
1500
1600
1700
1800
1900
2000
2100
2200
2300
2400
2500
2600
2700
2800
2900
3000
3100
3200
3300
3400
3500
3600
3700
3800
3900
4000
4100
4200
4300
4400
4500
4600
4700
4800
4900
5000
5100

```

C*  PROGRAMA PRINCIPAL
C*  ANALISIS TRIDIMENSIONAL DE EDIFICIOS
C*
FILE  5(KIND=DISK, FILETYPE=7)
FILE  6(TITLE="IMP", MAXRECSIZE=22, KIND=PRINTER),
FILE  8=FILES, UNIT=DISK, AREA=180, RECORD=9000
C*  5=SG, UNIT=REMO, RECORD=22
COMMON/C1/LIB(3,3060), NGR, NG1, NNIV, NEJ, NTRAB, NNUD1, NNUD,
*  ZNU, ZE, G3, ZHU1, HGR1, HGR2, NPDI, NNIV1, ZL, ZL2
COMMON/C2/XYEJ(2,50), TEJ(50), ALT(60), ZIAJ(6,60,50), INC(2,70),
*  ZITR(3,50,70)
COMMON/C3/AK41C(3,3,50,50)
COMMON/C32/AK42C(3,3,50,50)
COMMON/C33/AK43C(3,3,50,50)
COMMON/C4/AKAT(3,3,60,70)
COMMON/C5/KDIAG(9011), ITE(2), NAA, NONU(20), NULT(60),
*  XANU
COMMON/C6/AK11(60000)
COMMON/C7/AK12(1000,60)
COMMON/C8/AK23(15290), KDIG(130)
COMMON/C77/IND1(2,20), EABL(60,50)
COMMON/C107/TISMO(2), FLAR(2,50), TELV, F11(2), F12(2), F22(2),
*  ZLGH(50), ZIA(4), XT, Y1
DATA TISMO/2H X,2H Y/
TIE=TIME(2)
*  ITE(6,1000)
CALL DAT1
CALL DAT2
CALL 3BDIAG
CALL 3BK4
IF(NPDI.NE.0) CALL DIAGO
CALL COND54
CALL 3TSMO
TIE=(TIE(2)-TIE)/3600.
*  ITE(6,1001) TIE*
STOP
FORMAT(1H1/2Y,100(1H*))
1001  FORMAT(///40X,40(1H*)/44X,"TIEMPO DE PROCESAMIENTO",F9.4,
*  " MIN."//40X,40(1H*))
END
C*
C*
C*
C*  SUBROUTINA PARA TRIANGULAR UNA MATRIZ
C*  SUBROUTINE TITAN(IJSTN,AA,KDIAG,NG1)
DIMENSION AA(1),KDIAG(1)
IJSTN=0
DO 100 I=1,NG1
L3=KDIAG(I+1)
L2=KDIAG(I)
L=KDIAG(I)
L=L2+1
IF(L2.GE.1)GO TO 41
I1=I+L-L3
I=L3-1
IF(L1.GT.N1)GO TO 100
    
```

00000100
00000200
00000300
00000400
00000500
00000600
00000700
00000800
00000900
00001000
00001100
00001200
00001300
00001400
00001500
00001600
00001700
00001800
00001900
00002000
00002100
00002200
00002300
00002400
00002500
00002600
00002700
00002800
00002900
00003000
00003100
00003200
00003300
00003400
00003500
00003600
00003700
00003800
00003900
00004000
00004100
00004200
00004300
00004400
00004500
00004600
00004700
00004800
00004900
00005000

510000
520000
530000
540000
550000
560000
570000
580000
590000
600000
610000
620000
630000
640000
650000
660000
670000
680000
690000
700000
710000
720000
730000
740000
750000
760000
770000
780000
790000
800000
810000
820000
830000
840000
850000
860000
870000
880000
890000
900000
910000
920000
930000
940000
950000
960000
970000
980000
990000
1000000
1010000
1020000
1030000
1040000
1050000
1060000
1070000
1080000
1090000
1100000
1110000

END

```
DO 30 JP=L1,N1
J=L1-JP+N1
IF(J.EQ.N1)GO TO 30
J1=J+1
I2=N1-J+I1
KN=N1
LL=KDIAG(I2)
JJ=KDIAG(I2+1)
LN=LL+1-J
IF(LN.LT.JJ)GO TO 15
LN=J-1
K=J+1-N-LL
L=LL+1
15 IF(L.GT.LN)GO TO 30
SUMA=0
DO 20 K=J1,KN
SUMA=SUMA+AA(K)+AA(L)
L=L+1
20 AA(J)=AA(J)-SUMA
30 CONTINUE
L=L-1
SUMA=0
DO 40 K=L1,N1
LL=KDIAG(L)
R=AA(LL)
BB=AA(K)/R
SUMA=SUMA+BB+AA(K)
AA(K)=BB
40 L=L-1
AA(L2)=AA(L2)-SUMA
41 IF(ABS(AA(L2)).GT.1.E-20)GO TO 100
ISIN=1
WRITE(A,200)I
RETURN
100 CONTINUE
RETURN
200 FORMAT(///,1X,'**ERRGR**MATRIZ DE RIGIDEZ SINGULAR,RENGLON',I5)
END
```

```
SUBROUTINE SOLUC (AA,KDIAG,FZMA,NG1)
DIMENSION AA(1),KDIAG(1),FZMA(1)
DO 120 I=2,NG1
L1=KDIAG(I)+1
N1=KDIAG(I+1)-1
IF(L1.GT.N1)GO TO 120
SUMA=0
L=L1-1
DO 110 K=L1,N1
SUMA=SUMA+AA(K)+FZMA(L)
L=L-1
110 FZMA(I)=FZMA(I)-SUMA
120 CONTINUE
DO 130 I=1,NG1
L=KDIAG(I)
FZMA(I)=FZMA(I)/AA(L)
NG2=NG1-1
DO 130 IP=1,NG2
I=NG1-IP+1
```

00005200
00005300
00005400
00005500
00005600
00005700
00005800
00005900
00006000
00006100
00006200
00006300
00006400
00006500
00006600
00006700
00006800
00006900
00007000
00007100
00007200
00007300
00007400
00007500
00007600
00007700
00007800
00007900
00008000
00008100
00008200
00008300
00008400
00008500
00008600
00008700
00008800
00008900
00009000
00009100
00009200
00009300
00009400
00009500
00009600
00009700
00009800
00009900
00010000
00010100
00010200
00010300
00010400
00010500
00010600
00010700
00010800
00010900
00011000
00011100

11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71

```
L1=KDIAS(I)+1
N1=KDIAS(I+1)-1
IF(L1.GT.N1)GO TO 150
L=L1-1
DO 140 K=L1,N1
FZMA(L)=FZMA(L)-A4(K)+FZMA(I)
L=L-1
CONTINUE
RETURN
END
```

140
150

C
C
C

SUBROUTINA PARA IMPRIMIR UNA MATRIZ DE 'M' X 'N' 9 COLUMNAS

```
A LA VEZ
SUBROUTINE MATPR1(M,N,A,NDI,TITU)
DIMENSION A(NDI,1)
IND=0
IF(M.LT.0) IND=1
M=IABS(M)
WRITE(5,1000)TITU
NPAGES=(N-1)/9+1
DO 101 I=1,NPAGES
LTCOL=9*(I-1)+1
ITCOL=9+I
IF(LTCOL.GT.N)ITCOL=N
WRITE(6,1001)(K,K=LTCOL,ITCOL)
DO 101 J=1,M
IF(IND.EQ.0)WRITE(6,1002)J,(A(J,K),K=LTCOL,ITCOL)
IF(IND.EQ.1)WRITE(6,1003)J,(A(J,K),K=LTCOL,ITCOL)
CONTINUE
RETURN
```

1

101

1000
1001
1002
1003

```
FORMAT(/,2X,'MATRIZ',1X,46//)
FOR/MAT(/,4X,9(5X,14/5X))
FOR/MAT(/,4,1P9/14.0)
FOR/MAT(/,4,9/14)
```

C
C
C

SUBROUTINA PARA MULTIPLICAR MATRICES

```
SUBROUTINE MULT(A,B,C,N1,N2,N3,IND,NDA,NDB,NDC)
DIMENSION A(NDA,1),B(NDB,1),C(NDC,1)
IND=1
IND=2
IND=3
IND=4
DO 20 I=1,N1
DO 20 J=1,N3
SUM=0.
DO 10 K=1,N2
IF(IND.EQ.1)SUM=SUM+A(I,K)+B(K,J)
IF(IND.EQ.2)SUM=SUM+A(K,I)+B(J,K)
IF(IND.EQ.3)SUM=SUM+A(I,J)+B(K,I)
IF(IND.EQ.4)SUM=SUM+A(K,J)+B(I,K)
C(I,J)=SUM
CONTINUE
RETURN
END
```

10
20

C
C
C

0001
0002
0003
0004
0005
0006
0007
0008
0009
0010
0011
0012
0013
0014
0015
0016
0017
0018
0019
0020
0021
0022
0023
0024
0025
0026
0027
0028
0029
0030
0031
0032
0033
0034
0035
0036
0037
0038
0039
0040
0041
0042
0043
0044
0045
0046
0047
0048
0049
0050
0051
0052
0053
0054
0055
0056
0057
0058
0059
0060
0061
0062
0063
0064
0065
0066
0067
0068
0069
0070
0071

172000
173000
174000
175000
176000
177000
178000
179000
180000
181000
182000
183000
184000
185000
186000
187000
188000
189000
190000
191000
192000
193000
194000
195000
196000
197000
198000
199000
200000
201000
202000
203000
204000
205000
206000
207000
208000
209000
210000
211000
212000
213000
214000
215000
216000
217000
218000
219000
220000
221000
222000
223000
224000
225000
226000
227000
228000
229000
230000

```
C* SUBROUTINA PARA TRANSFORMAR TENSORIALMENTE O VECTORIALMENTE
SUBROUTINE TRANSFORM(T,A,D,IND)
DIMENSION A(3,3),D(3,3),T(3,3)
C*
C*
10 T(1,1)=A(1,1)+D(1,1)
T(1,2)=A(1,2)+D(1,2)
T(1,3)=A(1,3)+D(1,3)
T(2,1)=A(2,1)+D(2,1)
T(2,2)=A(2,2)+D(2,2)
T(2,3)=A(2,3)+D(2,3)
GO TO(11,12),IND
11 CALL MULT(T,A,D,1,3,3,1,3,3)
CALL MULT(D,T,B,1,3,3,3,3,3)
RETURN
12 CALL MULT(T,A,D,1,3,3,1,2,3,3)
DC 15 K=1,3
DO(K,1)=D(K,1)
RETURN
END

C*
C*
C* SUBROUTINA PARA OBTENER [H] [L]
SUBROUTINE OHL(HL,IND,ND,XH,Y)
DIMENSION HL(ND,1)
IND=1 [L] (3,3)
IND=2 [H] (6,6)
IND=3 [H] (2,4)
N=3-IND-(IND/3)+5
DO 10 I=1,N
DO 10 J=1,N
10 HL(I,J)=(I/J)-(J/I)
GO TO(12,11,15),IND
12 HL(1,3)=-Y
HL(2,3)=XH
RETURN
11 HL(1,3)=XH
HL(2,4)=-XH
RETURN
15 HL(4,2)=-Y
HL(4,3)=XH
RETURN
END

C*
C*
C* SUBROUTINA PARA INTRODUCCIÓN DE DATOS 1
SUBROUTINE DATA
COMMON/VC1/ITIME(3),ELAS(2,50),IELV
COMMON/VC2/LIB(3,3040),NGA,NGI,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
ZNU,ZNU1,NGO1,NGO2,NGO3
DIMENSION KOND(2,10),LFIJ(60),NULO(3000),TIT(60)
READ(1,1000)TIT
READ(1,2000)TIT
READ(1,3000)NNIV,NEJ,NTRAB,NFIJ,NNUL,NPOI,ZNU,EE
C*
C* NNIV = NUMERO DE NIVELES SUPERIORES.
C* NEJ = NUMERO DE NIVEL DE COLUMNA
C* NTRAB = NUMERO DE NIVEL DE TRABE
C* NFIJ = NUMERO DE NIVEL DE FIJOS
C* NNUL = NUMERO DE NUDOS NULOS
```

00017200
00017300
00017400
00017500
00017600
00017700
00017800
00017900
00018000
00018100
00018200
00018300
00018400
00018500
00018600
00018700
00018800
00018900
00019000
00019100
00019200
00019300
00019400
00019500
00019600
00019700
00019800
00019900
00020000
00020100
00020200
00020300
00020400
00020500
00020600
00020700
00020800
00020900
00021000
00021100
00021200
00021300
00021400
00021500
00021600
00021700
00021800
00021900
00022000
00022100
00022200
00022300
00022400
00022500
00022600
00022700
00022800
00022900
00023000

23200
 23300
 23400
 23500
 23600
 23700
 23800
 23900
 24000
 24100
 24200
 24300
 24400
 24500
 24600
 24700
 24800
 24900
 25000
 25100
 25200
 25300
 25400
 25500
 25600
 25700
 25800
 25900
 26000
 26100
 26200
 26300
 26400
 26500
 26600
 26700
 26800
 26900
 27000
 27100
 27200
 27300
 27400
 27500
 27600
 27700
 27800
 27900
 28000
 28100
 28200
 28300
 28400
 28500
 28600
 28700
 28800
 28900
 29000
 29100
 29200

```

C+ NPDI = NUMERO DE PLANOS DE DIAGONALES
  NNUI1=(NNIV+1)*NEJ
  NNUI=NNUI1+NNIV+1
  ZNU1=1.+ZNU
  GG=0.5*EE/ZNU1
C* NNUI1= NUMERO DE NUDOS REALES
C* NNUI = NUMERO DE NUDOS INCLUIDOS LOS NIVELES + NIVEL CERO
  WRITE (4,1001) IT
  WRITE (6,1000) NNIV,NEJ,NTRAB,NFIJ,NNUL,NNUI1,NPDI,ZNU
  IELV=0
  IF (E.LT.1.E-10) IELV=1
  IF (IELV.EQ.0) GO TO 9
C+ LECTURA DEL MODULO DE ELASTICIDAD VARIABLE DE COLUMNAS Y DIAGONALES
  CALL ELASV(1)
C+ LECTURA DEL MODULO DE ELASTICIDAD VARIABLE DE TRABES
  CALL ELASV(2)
  WRITE (6,1002)(I,ELAS(1,I),I=1,NNIV)
  WRITE (6,1003)(I,ELAS(2,I),I=1,NNIV)
  GO TO 9
9  WRITE (5,1004) EF
  READ (5,/) ((KOND(I,J),I=1,2),J=1,NEJ)
C+ KOND(1,J)=1 ARTICULACION EN "X"
C+ KOND(2,J)=1 ARTICULACION EN "Y"
  WRITE (6,1005)(J,KOND(1,J),KOND(2,J),J=1,NEJ)
  WRITE (6,1006)
  IF (NFIJ.EQ.0) GO TO 5
  READ (5,/) (LFIJ(I),I=1,NFIJ)
  WRITE (6,1007)(LFIJ(I),I=1,NFIJ)
  WRITE (6,1008)
5  IF (NNUL.EQ.0) GO TO 10
  READ (5,/) (NULO(I),I=1,NNUL)
  WRITE (6,1009)(NULO(I),I=1,NNUL)
  WRITE (6,1009)
10  NGR=0
  DO 20 J=1,NNUI
  DO 20 K=1,3
  LI(K,J)=0
20  CONTINUE
  DO 30 J=1,NEJ
  DO 30 K=1,2
  IF (KOND(K,J).EQ.0) GO TO 30
  NGR=NGR+1
  LI(K,J)=NGR
30  CONTINUE
  LI=1
  DO 31 I=1,NNIV
  NGR=NGR+1
  DO 31 J=1,NEJ
  L=LI+LI
  IF (L>NNUL(L1)) GO TO 31
  L=L+LI*(L1/NNUL)
  GO TO 50
31  DO 40 K=1,3
  NGR=NGR+1
  LI(K,L)=NGR
40  CONTINUE
  NGR=NGR
C+ NG1 = NUMERO DE GRADOS DE LIBERTAD, CONSIDERANDO GIRO EN "X" Y
C+ "Y" Y DESPLAZAMIENTO EN "Z"
  L1=1
  
```

29300
 29400
 29500
 29600
 29700
 29800
 29900
 30000
 30100
 30200
 30300
 30400
 30500
 30600
 30700
 30800
 30900
 31000
 31100
 31200
 31300
 31400
 31500
 31600
 31700
 31800
 31900
 32000
 32100
 32200
 32300
 32400
 32500
 32600
 32700
 32800
 32900
 33000
 33100
 33200
 33300
 33400
 33500
 33600
 33700
 33800
 33900
 34000
 34100
 34200
 34300
 34400
 34500
 34600
 34700
 34800
 34900
 35000

200
230
250
270
290
310
330
350
370
390
410
430
450
470
490
510
530
550
570
590
610
630
650
670
690
710
730
750
770
790
810
830
850
870
890
910
930
950
970
990

```

DO 70 I=1,NNIV
L=NUD1 + I + 1
IF(L.NE.LFIJ(L))GO TO 51
L1=L1+1-(L1/NEIJ)
50 TO 70
51 DO 60 K=1,3
NGR=NGR+1
LIB(K,L)=NGR
60 CONTINUE
C* NGR = NUMERO TOTAL DE GRADOS DE LIBERTAD
C* CALL MATPRN(3,NUD,LIB,3,"LIB")
RETURN
1000 FORMAT(//20X,3*(14+)//20X,"NO. DE NIVELES TOTALES",7X,I3/,
20X,"NO. DE EJES DE COLUMNAS",6X,I3//20X,"NO. DE EJES DE",
* "TRABES",9X,I3//20X,"(EN PLANTA)",7,20X,"NO. DE NIVELES",
* "FIJOS",5X,I3//20X,"NO. DE NUDOS NULOS",11X,I3//20X,
* "NO. TOTAL DE NUDOS",11X,I3//20X,"NO. DE PLANOS DE DIAGO",
* "NALES",2X,I3//20X,"MODULO DE POISSON",11X,F6.3)
1001 FORMAT(1H1//20X,3*(20X,1H+)//(20X,20A4))
1002 FORMAT(20X,3*(14+)//43X,"MODULO DE ELASTICIDAD DE CO",
* "LUMNAS",53X,"Y DIAGONALES",//10X,4("ENTREPISO",5X,"MOD",
* "ULO",4X)/(10X,4(3X,I3,3X,F14.1,2X)))
1003 FORMAT(//43X,"MODULO DE ELASTICIDAD DE TRABES",//10X,
* 4(2X,"NIVEL",3X,"MODULO",4X)/(10X,4(3X,I3,3X,F14.1,2X)))
1004 FORMAT(20X,"MODULO DE ELASTICIDAD",2X,F11.1//20X,3*(1H+))
1005 FORMAT(//43X,"CONDICION DE APOYO EN LA CIMENTACION",//3X,
* 4(1X,"NUDO",5X,"X",5X,"Y",2X)/(3X,4(2X,I3,3X,I3,3X,I3,3X))
1006 FORMAT(5X,3*(14+)//5X,"= ARTICULACION",5X,"= OBEYOPTRAMIENTO",
* //5X,3*(14+))
1007 FORMAT(//10X,3*(1H+)//10X,"NIVELES FIJOS DEL EDIFICIO:"/(10X,
* 33I3))
1008 FORMAT(10X,3*(1H+))
1009 FORMAT(//10X,3*(14+)//10X,"NUDOS NULOS DEL EDIFICIO:"/(10X,
* 20I5))
2001 FORMAT(20A4)
END
C*
C**
C**
C**
SUBROUTINE PARA INTRODUCIR DATOS2
SUBROUTINE DAT2
COMMON/C1/LIB(3,30,0),NGR,NS1,NNIV,NEJ,4TRAB,NNUD1,NUD,
* ZNU1,NGR1,NGR2,NPD1,NNIV1,ZL,ZL2
COMMON/C2/XYEJ(2,50),TEJ(50),ALY(60),ZIAJ(6,40,50),
* INC(2,70),ZITR(3,60,70)
COMMON/C31/AK41C(3,3,50,50)
COMMON/C32/AK42C(3,3,50,50)
COMMON/C33/AK43C(3,3,50,50)
COMMON/C4/AKAT(3,3,50,70)
COMMON/C5/IND(2,60),EADL(50,50)
DIMENSION XYCM(2,50),FZ(50)
EQUIVALENCE (XYCM(1),ZITR(1)),(FZ(1),ZITR(101))
READ(5,7)(XYEJ(I,J),I=1,2),TEJ(J),J=1,NEJ)
C* XYEJ = COORDENADAS DE LOS EJES DE LAS COLUMNAS
C* TEJ = ANGULO FORMADO POR EL EJE GLOBAL Y LOCAL DE LA COLUMNA
WRITE(6,1000)(J),(XYEJ(I,J),I=1,2),J=1,NEJ)
WRITE(6,1001)(TEJ(J),J=1,NEJ)
DO 10 I=1,NEJ
TEJ(I)=0.01745329252*TEJ(I)
ALY(I)=(ALY(I),J=1,NNIV)

```

000
001
002
003
004
005
006
007
008
009
010
011
012
013
014
015
016
017
018
019
020
021
022
023
024
025
026
027
028
029
030
031
032
033
034
035
036
037
038
039
040
041
042
043
044
045
046
047
048
049
050
051
052
053
054
055
056
057
058
059
060
061
062
063
064
065
066
067
068
069
070
071
072
073
074
075
076
077
078
079
080
081
082
083
084
085
086
087
088
089
090
091
092
093
094
095
096
097
098
099
100

3000
3100
3200
3300
3400
3500
3600
3700
3800
3900
4000
4100
4200
4300
4400
4500
4600
4700
4800
4900
5000
5100
5200
5300
5400
5500
5600
5700
5800
5900
6000
6100
6200
6300
6400
6500
6600
6700
6800
6900
7000
7100
7200
7300
7400
7500
7600
7700
7800
7900
8000
8100
8200
8300
8400
8500
8600
8700
8800
8900
9000
9100
9200
9300
9400
9500
9600
9700
9800
9900

```
CALL IGUAL(ALT,1,NNIV,1,2)
C* ALT(J) = ALT(J) DELENTRE(1,2), SI HAY REPETICION PONER CERO
4000 WRITE(6,1002)(I,ALT(I),I=1,NNIV)
C* LECTURA DE DATOS DE LAS COLUMNAS, POR EJES Y
C* DE ARRABO RALTES ARRIBA
C* IVAR=1
C* IVAR=J
C* IVAR=J
0045 J=1,NEJ
0046 L=1,NNIV
0047 K=1,3
0048 L=1,3
AKA10((X,L,I,J))=0
AKA20((X,L,I,J))=0
45 AKA30((X,L,I,J))=0
WRITE(6,1003)
0050 J=1,NEJ
READ(5,/)IND,IVAR
IF(IVAR.EQ.0) CALL CONC(IND,J)
IF(IVAR.EQ.1) CALL VAP(IND,J)
IF(IVAR.EQ.0) WRITE(6,1013)(J,I,(ZIAJ(K,I,J)),K=1,3),I=1,NNIV)
50 CONTINUE
0055 J=1,NTRAB
0056 L=1,NNIV
0057 K=1,3
0058 L=1,3
55 AKAT((X,L,I,J))=0
WRITE(6,1004)
0060 J=1,NTRAB
READ(5,/)INC(1,J),INC(2,J),IND,IVAR
I1=INC(1,J)
I2=INC(2,J)
ZL=(XYEJ(1,I1)-XYEJ(1,I2))*2+(XYEJ(2,I1)-XYEJ(2,I2))*2
ZL=SQRT(ZL2)
IF(IVAR.EQ.0) CALL CONST(IND,J)
IF(IVAR.EQ.1) CALL VERT(IND,J)
IF(IVAR.EQ.0) WRITE(6,1014)(J,I,(ZITP(K,I,J)),K=1,3),I=1,NNIV)
100 CONTINUE
WRITE(6,1005)(J,INC(1,J),INC(2,J),J=1,NTRAB)
N=0,NNIV
C* CALL MATPRT(CNS,NEJ,AKA10,540,"AKA10C")
C* CALL MATPRT(CNS,NEJ,AKA20,540,"AKA20C")
C* CALL MATPRT(CNS,NEJ,AKA30,540,"AKA30C")
C* CALL MATPRT(CNS,NTRAB,AKAT,540,"AKAT")
IF(NPDI.EQ.0) GO TO 31
DO 30 L=1,NPDI
READ(5,/)INDT(1,L),INDT(2,L)
20 READ(5,/)EADL(L,I),I=1,NNIV)
CALL IGUAL(EADL,NPDI,NNIV,60,50,1)
WRITE(6,1006)
DO 30 L=1,NPDI
WRITE(6,1007):NDI(1,L),INDI(2,L)
30 WRITE(6,1008)(I,EADL(L,I),I=1,NNIV)
C* LECTURA DE COORDENADAS DE CENTROS DE MAS
31 READ(5,/)((XYCN(K,I)),K=1,2),I=1,NNIV)
WRITE(6,1009)(I,(XYCN(K,I)),K=1,2),I=1,NNIV)
C* LECTURA DE FUERTAS STVICAS
READ(5,/)F(I),I=1,NNIV)
WRITE(6,1021)(I,F(I),I=1,NNIV)
RETURN
1000 FORMAT(///4X,"COORDENADAS DE LOS EJES DE LAS COLUMNAS",
```

3000
3100
3200
3300
3400
3500
3600
3700
3800
3900
4000
4100
4200
4300
4400
4500
4600
4700
4800
4900
5000
5100
5200
5300
5400
5500
5600
5700
5800
5900
6000
6100
6200
6300
6400
6500
6600
6700
6800
6900
7000
7100
7200
7300
7400
7500
7600
7700
7800
7900
8000
8100
8200
8300
8400
8500
8600
8700
8800
8900
9000
9100
9200
9300
9400
9500
9600
9700
9800
9900

```

38800      * //10X,(1X,"EJE",5X,"X",10X,"Y",4X)/(10Y,4(I4,F10.2,
38900      * F11.2,1X)))
39000 1001  * FORMAT(///40X,"ANGULO QUE FORMA EL EJE X LOCAL DE CADA",
39100      * /45X,"COLUMNA CON EL EJE Y GLOBAL"//
39200      * 4X,7("COLUMNA",3X,"ANGULO",1X)/(4X,7(I5,2Y,F9.2,1X)))
39300 1002  * FORMAT(///45X,"ALTURA DE LOS ENTREPISOS"//2X,
39400      * 7("ENTREPISO",2X,"ALTURA",1X)/(2X,7(I6,F10.2,2X)))
39500 1003  * FORMAT(///40X,"PROPIEDADES GEOMETRICAS DE LAS COLUMNAS"//,
39600      * 9X,"COLUMNA",2X,"ENTREPISO",7X,"IX",12X,"IY",12X,"AX",12X,
39700      * "AY",12X,"AZ",12X,"I1",12X,"I2")
39800 1004  * FORMAT(///40X,"PROPIEDADES GEOMETRICAS DE LAS TRABES"//4X,
39900      * 2("TRABES",2X,"NIVEL",7X,"IY",12X,"AZ",12X,"IX",7X))
40100 1005  * FORMAT(///47X,"INCIDENCIAS DE LAS TRABES"/52X,"(EN PLANTA)",
40200      * //7X,5("TRABES",4X,"A",4X,"B",4X)/(7X,5(I3,I7,15,4X)))
40300 1006  * FORMAT(///45X,"INCIDENCIAS (EN PLANTA) Y AREAS"/50X,
40400      * "DE LAS DIAGONALES"//5X,"A",6X,"B",4X,4("ENTREPISO",6X,
40500      * "AREA",4X))
40600 1007  * FORMAT(16,I7)
40700 1008  * FORMAT(17X,4(I3,3X,F14.5,2X))
40800 1009  * FORMAT(9X,15,5X,I7,5Y,5E14.6)
40900 1010  * FORMAT(44Y,2(I4,3X,I4,1X,3E14.6,2X))
41000 1011  * FORMAT(///44X,"COORDENADAS DE LOS CENTROS DE MASA"//6X,
41100      * 4("NIVEL",6X,"X",6X,"Y",5X)/(6X,4(I3,2X,F10.2,2X)))
41200 1021  * FORMAT(///53X,"FUERTES SISMICAS"//4X,6("NIVEL",3X,
41300      * "FUERZA",3X)/(4X,6(I3,F10.2,4X))
41400      * END

```

C*
C*
C*

```

SUBROUTINE SECC(I,J,L)
RETURN
END

```

C*
C*
C*

```

SUBROUTINE COM3(IND,J)
COMMON/C1/L3(3,3060),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
* ZRU,FE,FS,ZRU1
COMMON/C2/XC,J(7,50),TEJ(50),ALT(60),ZIAJ(6,60,50),
* INC(2,70),ZTR(3,60,70)
IF(IND.EQ.1)ZTR=ZRU
IF(IND.EQ.1)ZTR(5,1)=FEAD(5,1)(ZIAJ(K,I,J),K=1,6)
IF(IND.EQ.1)CALL SECC(IND,I,1)
10  * ZIAJ=IX,1Y,4X,AY,A,J
CONTINUE
CALL ISUAL(ZIAJ,6,NNIV,6,60,J)
CALL SECC(J)
RETURN
END

```

C*
C*
C*

```

SUBROUTINE ISUAL(A,N1,N2,ND1,ND2,L)
DIMENSION A(ND1,ND2,1)
DO 10 J=1,N2
DO 10 I=1,N1
IF(J.EQ.1)GO TO 9
IF(ABS(A(I,J,L)).LE.1.E-10) A(I,J,L)=A(I,J-1,L)
IF(A(I,J,L).LT.0.) A(I,J,L)=0.
10 CONTINUE

```

44000
44100
44200
44300
44400
44500

0003
0004
0005
0006
0007
0008
0009
0010
0011
0012
0013
0014
0015
0016
0017
0018
0019
0020
0021
0022
0023
0024
0025
0026
0027
0028
0029
0030
0031
0032
0033
0034
0035
0036
0037
0038
0039
0040
0041
0042
0043
0044
0045
0046
0047
0048
0049
0050
0051
0052
0053
0054
0055
0056
0057
0058
0059
0060
0061
0062
0063
0064
0065
0066
0067
0068
0069
0070
0071
0072
0073
0074
0075
0076
0077
0078
0079
0080
0081
0082
0083
0084
0085
0086
0087
0088
0089
0090
0091
0092
0093
0094
0095
0096
0097
0098
0099
0100
0101
0102
0103
0104
0105
0106
0107
0108
0109
0110
0111
0112
0113
0114
0115
0116
0117
0118
0119
0120
0121
0122
0123
0124
0125
0126
0127
0128
0129
0130
0131
0132
0133
0134
0135
0136
0137
0138
0139
0140
0141
0142
0143
0144
0145
0146
0147
0148
0149
0150
0151
0152
0153
0154
0155
0156
0157
0158
0159
0160
0161
0162
0163
0164
0165
0166
0167
0168
0169
0170
0171
0172
0173
0174
0175
0176
0177
0178
0179
0180
0181
0182
0183
0184
0185
0186
0187
0188
0189
0190
0191
0192
0193
0194
0195
0196
0197
0198
0199
0200
0201
0202
0203
0204
0205
0206
0207
0208
0209
0210
0211
0212
0213
0214
0215
0216
0217
0218
0219
0220
0221
0222
0223
0224
0225
0226
0227
0228
0229
0230
0231
0232
0233
0234
0235
0236
0237
0238
0239
0240
0241
0242
0243
0244
0245
0246
0247
0248
0249
0250
0251
0252
0253
0254
0255
0256
0257
0258
0259
0260
0261
0262
0263
0264
0265
0266
0267
0268
0269
0270
0271
0272
0273
0274
0275
0276
0277
0278
0279
0280
0281
0282
0283
0284
0285
0286
0287
0288
0289
0290
0291
0292
0293
0294
0295
0296
0297
0298
0299
0300
0301
0302
0303
0304
0305
0306
0307
0308
0309
0310
0311
0312
0313
0314
0315
0316
0317
0318
0319
0320
0321
0322
0323
0324
0325
0326
0327
0328
0329
0330
0331
0332
0333
0334
0335
0336
0337
0338
0339
0340
0341
0342
0343
0344
0345
0346
0347
0348
0349
0350
0351
0352
0353
0354
0355
0356
0357
0358
0359
0360
0361
0362
0363
0364
0365
0366
0367
0368
0369
0370
0371
0372
0373
0374
0375
0376
0377
0378
0379
0380
0381
0382
0383
0384
0385
0386
0387
0388
0389
0390
0391
0392
0393
0394
0395
0396
0397
0398
0399
0400
0401
0402
0403
0404
0405
0406
0407
0408
0409
0410
0411
0412
0413
0414
0415
0416
0417
0418
0419
0420
0421
0422
0423
0424
0425
0426
0427
0428
0429
0430
0431
0432
0433
0434
0435
0436
0437
0438
0439
0440
0441
0442
0443
0444
0445
0446
0447
0448
0449
0450
0451
0452
0453
0454
0455
0456
0457
0458
0459
0460
0461
0462
0463
0464
0465
0466
0467
0468
0469
0470
0471
0472
0473
0474
0475
0476
0477
0478
0479
0480
0481
0482
0483
0484
0485
0486
0487
0488
0489
0490
0491
0492
0493
0494
0495
0496
0497
0498
0499
0500
0501
0502
0503
0504
0505
0506
0507
0508
0509
0510
0511
0512
0513
0514
0515
0516
0517
0518
0519
0520
0521
0522
0523
0524
0525
0526
0527
0528
0529
0530
0531
0532
0533
0534
0535
0536
0537
0538
0539
0540
0541
0542
0543
0544
0545
0546
0547
0548
0549
0550
0551
0552
0553
0554
0555
0556
0557
0558
0559
0560
0561
0562
0563
0564
0565
0566
0567
0568
0569
0570
0571
0572
0573
0574
0575
0576
0577
0578
0579
0580
0581
0582
0583
0584
0585
0586
0587
0588
0589
0590
0591
0592
0593
0594
0595
0596
0597
0598
0599
0600
0601
0602
0603
0604
0605
0606
0607
0608
0609
0610
0611
0612
0613
0614
0615
0616
0617
0618
0619
0620
0621
0622
0623
0624
0625
0626
0627
0628
0629
0630
0631
0632
0633
0634
0635
0636
0637
0638
0639
0640
0641
0642
0643
0644
0645
0646
0647
0648
0649
0650
0651
0652
0653
0654
0655
0656
0657
0658
0659
0660
0661
0662
0663
0664
0665
0666
0667
0668
0669
0670
0671
0672
0673
0674
0675
0676
0677
0678
0679
0680
0681
0682
0683
0684
0685
0686
0687
0688
0689
0690
0691
0692
0693
0694
0695
0696
0697
0698
0699
0700
0701
0702
0703
0704
0705
0706
0707
0708
0709
0710
0711
0712
0713
0714
0715
0716
0717
0718
0719
0720
0721
0722
0723
0724
0725
0726
0727
0728
0729
0730
0731
0732
0733
0734
0735
0736
0737
0738
0739
0740
0741
0742
0743
0744
0745
0746
0747
0748
0749
0750
0751
0752
0753
0754
0755
0756
0757
0758
0759
0760
0761
0762
0763
0764
0765
0766
0767
0768
0769
0770
0771
0772
0773
0774
0775
0776
0777
0778
0779
0780
0781
0782
0783
0784
0785
0786
0787
0788
0789
0790
0791
0792
0793
0794
0795
0796
0797
0798
0799
0800
0801
0802
0803
0804
0805
0806
0807
0808
0809
0810
0811
0812
0813
0814
0815
0816
0817
0818
0819
0820
0821
0822
0823
0824
0825
0826
0827
0828
0829
0830
0831
0832
0833
0834
0835
0836
0837
0838
0839
0840
0841
0842
0843
0844
0845
0846
0847
0848
0849
0850
0851
0852
0853
0854
0855
0856
0857
0858
0859
0860
0861
0862
0863
0864
0865
0866
0867
0868
0869
0870
0871
0872
0873
0874
0875
0876
0877
0878
0879
0880
0881
0882
0883
0884
0885
0886
0887
0888
0889
0890
0891
0892
0893
0894
0895
0896
0897
0898
0899
0900
0901
0902
0903
0904
0905
0906
0907
0908
0909
0910
0911
0912
0913
0914
0915
0916
0917
0918
0919
0920
0921
0922
0923
0924
0925
0926
0927
0928
0929
0930
0931
0932
0933
0934
0935
0936
0937
0938
0939
0940
0941
0942
0943
0944
0945
0946
0947
0948
0949
0950
0951
0952
0953
0954
0955
0956
0957
0958
0959
0960
0961
0962
0963
0964
0965
0966
0967
0968
0969
0970
0971
0972
0973
0974
0975
0976
0977
0978
0979
0980
0981
0982
0983
0984
0985
0986
0987
0988
0989
0990
0991
0992
0993
0994
0995
0996
0997
0998
0999
1000

44600
44700
44800
44900
45000
45100
45200
45300
45400
45500
45600
45700
45800
45900
46000
46100
46200
46300
46400
46500
46600
46700
46800
46900
47000
47100
47200
47300
47400
47500
47600
47700
47800
47900
48000
48100
48200
48300
48400
48500
48600
48700
48800
48900
49000
49100
49200
49300
49400
49500
49600
49700
49800
49900
50000
50100
50200
50300
50400
50500
50600
50700
50800
50900
51000
51100
51200
51300
51400
51500
51600
51700

```
      RETURN  
      END  
C**  
C**  
SUBROUTINE CONST(IND,J)  
COMMON/C1/LIB(3,3060),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,  
* ZNU,EE,GG,ZNU1  
COMMON/C2/XYEJ(2,50),TEJ(50),ALT(60),ZIAJ(6,60,50),  
* INC(2,70),ZITR(3,60,70)  
DO 10 I=1,NNIV  
IF(IND.EQ.1) READ(5,7)(ZITR(K,I,J),K=1,3)  
IF(IND.NE.1) CALL SCCC(IND,I,2)  
C 10 ZITR(I,1,J)  
CONTINUE  
CALL EQUAL(ZITR,3,NNIV,3,60,J)  
CALL OSKAT(J)  
RETURN  
END  
C**  
C**  
C**  
C**  
SUBROUTINA PARA OBTENER LA MATRIZ K'IA DE CADA COLUMNA,  
CUANDO LA SECCION ES CONSTANTE.  
SUBROUTINE OPAKAT(J)  
COMMON/C1/LIB(3,3060),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,  
* ZNU,EE,GG,ZNU1  
COMMON/C2/XYEJ(2,50),TEJ(50),ALT(60),ZIAJ(6,60,50),  
* INC(2,70),ZITR(3,60,70)  
COMMON/C11/AKA1C(3,3,60,50)  
COMMON/C12/AKA2C(3,3,60,50)  
COMMON/C13/AKA3C(3,3,60,50)  
COMMON/C10/TISMO(2),ELAS(2,50),IELV  
DO 100 I=1,NNIV  
IF(IELV.EQ.0)GO TO 5  
IF(ELAS(1,I))  
GG=0.*EE/ZNU1  
H2=ALT(I)*2  
DO 20 K=1,2  
SIG=C*K-3  
KPB=7-K  
IF(ZIAJ(K+2,I,J).EQ.0.)GO TO 11  
CC=6.*ZNU1*ZIAJ(K,I,J)/(ZITR(K,I,J)+2)  
CA=1.*A.*CC  
EIH=EE*ZIAJ(K,I,J)/(ALT(I)+CA)  
AKA1C(K,K,I,J)=4.*EIH*(1+CC)  
AKA2C(K,K,I,J)=12.*EIH/H2  
AKA3C(K,K,I,J)=4.*SIG*EIH/ALT(I)  
AKA1C(3,3,I,J)=CC*ZIAJ(5,I,J)/ALT(I)  
AKA2C(3,3,I,J)=GG*ZIAJ(6,I,J)/ALT(I)  
100 CONTINUE  
RETURN  
END  
C**  
C**  
C**  
C**  
SUBROUTINA PARA OBTENER LA MATRIZ K'IA DE  
CADA TPARE, CUANDO LA SECCION ES CONSTANTE.  
SUBROUTINE OSKAT(J)  
COMMON/C1/LIB(3,3060),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
```

51800
51900
52000
52100
52200
52300
52400
52500
52600
52700
52800
52900
53000
53100
53200
53300
53400
53500
53600
53700
53800
53900
54000
54100
54200
54300
54400
54500
54600
54700
54800
54900
55000
55100
55200
55300
55400
55500
55600
55700
55800
55900
56000
56100
56200
56300
56400
56500
56600
56700
56800
56900
57000
57100
57200
57300
57400
57500
57600
57700
57800
57900
58000
58100
58200
58300
58400
58500
58600
58700
58800
58900
59000
59100
59200
59300
59400
59500
59600
59700
59800
59900
60000


```
53500 IR=INDI(2,L)+I*NEJ
53600 IA=LIP(3,IA)
53700 IB=LIP(4,IB)
53800 IF(IA.EQ.0)GO TO 45
53900 LON(IP+1)=MAXO(LON(IC+1),IB-IA+1)
59000 *5 CONTINUE
59100 *5 CONTINUE
59200 C* CALL MATPRT(-1,NGP,LON,1,"LON?")
59300 C* 55 DETENCION DE KDIAG
59400 KDIAG(1)=1
59500 DO 50 K=1,N51
59600 KDIAG(K+1)=KDIAG(K)+LON(K+1)
59700 C* 50 CALL MATPRT(-1,NGP,KDIAG,1,"KDIAG")
59800 NAA=KDIAG(N51)-1
59900 C* 50 DETENCION DE LOS LIMITES DE [K12]
60000 MXNU=0
60100 H=0
60200 DO 60 I=1,NNIV
60300 NI=NNUD1+I+1
60400 IF(LIP(1,NI).EQ.0)GO TO 60
60500 X=X+1
60600 NI=(I-1)*NEJ
60700 DO 60 J=1,NEJ
60800 L=J+NI
60900 DO 60 K=1,3
61000 IF(LIP(K,L).EQ.0)GO TO 60
61100 NONU(M)=LIP(K,L)
61200 GO TO 61
61300 60 CONTINUE
61400 NONU(M)=1
61500 61 M=(I+J-(I/NNIV))*NEJ
61600 DO 70 J=1,NEJ
61700 L=NEJ-J+NI
61800 DO 70 KP=1,3
61900 K=4-KP
62000 IF(LIP(K,L).EQ.0)GO TO 70
62100 NULT(M)=LIP(K,L)-NONU(M)+1
62200 MXNU=MAXO(MXNU,NULT(M))
62300 GO TO 30
62400 70 CONTINUE
62500 STOP
62600 30 CONTINUE
62700 C* CALL MATPRT(-1,NNI,NONU,1,"NONU")
62800 C* CALL MATPRT(-1,NNIV,NULT,1,"NULT")
62900 RETURN
63000 END
63100 C*
63200 C**
63300 C**
63400 C* SUBROUTINA PARA DETENER LON
63500 SUBROUTINE SUB1
63600 COMMON/C1/LIP(3,360),NGP,NNI,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
63700 * ZNU,EE,GG,ZNU1
63800 COMMON/C5/KDIAG(9001),IIE(3),NAA
63900 DIMENSION LON(9001)
64000 EQUIVALENCE (LON(1),KDIAG(1))
64100 DO 10 K=1,2
64200 I1=IIE(K)
64300 DO 10 L=1,2
64400 I2=IIE(L)
```

0006145
0006155
0006165
0006175
0006185
0006195
0006205
0006215
0006225
0006235
0006245
0006255
0006265
0006275
0006285
0006295
0006305
0006315
0006325
0006335
0006345
0006355
0006365
0006375
0006385
0006395
0006405
0006415
0006425
0006435
0006445


```

64500      DO 10 K1=1,3
64600      DO 10 K2=1,7
64700      L1=LIB(K1,I1)
64800      LP=L1+1
64900      L2=LIB(K2,I2)
65000      IF((L1+L2).EQ.0).OR.(L1.LT.L2)) GO TO 10
65100      LON(LP)=MAX(LON(LP),L1-L2+1)
65200      CONTINUE
65300      CA 10  NOTA: LON(K+1)= LONGITUD DE LA COLUMNA K
65400      RETURN
65500      END
65600
65700      C*
65800      C**
65900      C**
66000      SUBROUTINE PARA ORTFER LA MATRIZ [K]:
66100      SUBROUTINE DEKK
66200      COMMON/C1/LIS(3,3000),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
66300      *  NU,NE,GG,ZNUJ,NGR1,NGR2
66400      *  COMMON/C2/XYEJ(2,50),TEJ(50),ALT(6C),ZIAJ(6,60,50),INC(?,70),
66500      *  JTR(?,60,70)
66600      COMMON/C31/AK41C(3,3,60,50)
66700      COMMON/C32/AK42C(3,3,60,50)
66800      COMMON/C33/AK43C(3,3,60,50)
66900      COMMON/C4/AKAT(3,3,70,70)
67000      COMMON/C5/KDIAG(9001),ITE(2),NAA,NONU(60),NULT(50),*XNU
67100      COMMON/C6/AK11(60000)
67200      COMMON/C7/AK12(1000,50)
67300      COMMON/C8/AK22(16200),KDIG(180)
67400      DIMENSION HH(3,3),AA(3,3),BB(3,3),HL(6,6),DM(6,6),
67500      *  JYF(0,6)
67600      NGR1=NGR-NG1
67700      NGR2=(NGR1*(NGR1+1))/2
67800      DO 10 I=1,NAA
67900      10  AK11(I)=0.
68000      DO 20 J=1,NGR1
68100      DO 30 I=1,MAXNU
68200      20  AK12(I,J)=0.
68300      DO 30 I=1,NGR2
68400      30  AK22(I)=0.
68500      C*  COMENTACION DE LAS TRAZAS A [11]
68600      KDIG(1)=1
68700      NGPP=NGR1+1
68800      DO 35 I=2,NGR2
68900      35  KDIG(I)=KDIG(I-1)+I-1
69000      CALL MATPPT(-1,NGPP,KDIG,1,"KDIG")
69100      DO 60 J=1,NTRAB
69200      CALL TRABF(J,HH,CC,SS,L1,L2,SUMA)
69300      DO 60 I=1,NNIV
69400      N1=I-NEJ
69500      I1=L1+N1
69600      I2=L2+N1
69700      C*  WRITE(6,/) I,J
69800      CALL COPIA(AKAT,AA,I,J)
69900      CALL TRAN(CC,SS,AA,AA,1)
70000      C*  CALL MATPPT(3,3,AA,3,"AA")
70100      CALL ENSTA(AA,I1,I1,1)
70200      C*  [AA]=[KAA],[KBR]
70300      C*  [BB]=[KAB]
70400      CALL MULT(AA,HH,BB,-1,3,3,3,3,3,3)
70500      IF(I1.GT.I2) CALL ENSTA(BB,I1,I2,1)

```

```

00064500
00064600
00064700
00064800
00064900
00065000
00065100
00065200
00065300
00065400
00065500
00065600
00065700
00065800
00065900
00066000
00066100
00066200
00066300
00066400
00066500
00066600
00066700
00066800
00066900
00067000
00067100
00067200
00067300
00067400
00067500
00067600
00067700
00067800
00067900
00068000
00068100
00068200
00068300
00068400
00068500
00068600
00068700
00068800
00068900
00069000
00069100
00069200
00069300
00069400
00069500
00069600
00069700
00069800
00069900
00070000
00070100
00070200
00070300
00070400

```

705000
706000
707000
708000
709000
710000
711000
712000
713000
714000
715000
716000
717000
718000
719000
720000
721000
722000
723000
724000
725000
726000
727000
728000
729000
730000
731000
732000
733000
734000
735000
736000
737000
738000
739000
740000
741000
742000
743000
744000
745000
746000
747000
748000
749000
750000
751000
752000
753000
754000
755000
756000
757000
758000
759000
760000
761000
762000
763000
764000

```
C*      IF(I2,GT,I1) CALL ENSTA(HT,I2,I1,2)
C*      CALL WATPRT(3,3,4,3,"K18")
C*      CALL MULT(HH,PR,AA,-1,3,3,3,1,3,3,3)
C*      CALL ENSTA(AA,I2,I1,1)
C*      CALL WATPRT(3,3,4,3,"K18")
C*      CONTINUE
C*      WATPRT(1,AAA,AV11,1,"K11")
C*      COMMON /C1/ LAS COLUMNAS A [K11],[K12],[K22]:
C*      DO 10 J=1,NVEJ
C*      CC=MAX(J,1)
C*      CALL COHL(HH,1,XYEJ(1,J),XYEJ(2,J))
C*      CALL COPIA(AA,AA,AA,1,J)
C*      CALL TRAN(CC,SS,AA,AA,1)
C*      CALL MULT(AA,HH,AA,1,3,3,3,1,3,3,3)
C*      CALL COLOC(AA,AA,1,1)
C*      CALL COPIA(AA,AA,AA,1,J)
C*      CALL TRAN(CC,SS,AA,AA,1)
C*      CALL MULT(HH,AA,AA,1,3,3,3,2,3,3,3)
C*      CALL MULT(CC,HH,AA,1,3,3,3,1,3,3,3)
C*      CALL COLOC(AA,AA,2,2)
C*      CALL WATPRT(5,AA,AV,4,"K14")
C*      IA1=J+(I-1)*NEJ
C*      IA2=NNUD1+I
C*      IB1=IA1+VEJ
C*      IB2=IA2+1
C*      CALL ENSANC(D,IA1,IA2,IA1,IA2,1,6,2)
C*      CALL COHL(HL,2,5,ALT(I),0)
C*      CALL MULT(HL,D,AVP,-1,6,6,6,5,1,6,6,6)
C*      CALL WATPRT(6,6,6,6,"K18")
C*      CALL ENSANC(DMP,IA1,IB2,IA1,IB2,2,6,2)
C*      CALL MULT(DMP,L,DV,-1,6,6,6,3,6,6,6)
C*      CALL WATPRT(6,6,6,6,"K18")
C*      CALL ENSANC(D,IB1,IB2,IB1,IB2,1,6,2)
C*      CONTINUE
C*      WATPRT(1,AAA,AV11,1,"K11")
C*      CALL WATPRT(KX,AV,AV,1,1,1000,"K12")
C*      CALL WATPRT(1,NGER,AA,22,1,"K22")
C*      RETURN
C*      END
```

```
C*
C*
C*      SUBROUTINE PAPA ENSAMBLAR [KAA],[KAB],[KBB], DE TRAPES:
C*      SUBROUTINE ENSTA(AA,L1,L2,IND)
C*      COMMON /C1/ LB(2,200),LBRNG1,NVEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
C*      ZNU,RE,GG,ZNU1
C*      COMMON /C5/ DIAS(20,1),ITE(2),NAA
C*      COMMON /C6/ K11(400)
C*      DIMENSION AV(AA)
C*      DO 10 K=1,3
C*      K1=L1(K,L1)
C*      DO 10 L=1,3
C*      K2=L2(K,L2)
C*      IF((K1-K2.EQ.0).OR.(K1.LT.K2))GO TO 10
```

00705000
00706000
00707000
00708000
00709000
00710000
00711000
00712000
00713000
00714000
00715000
00716000
00717000
00718000
00719000
00720000
00721000
00722000
00723000
00724000
00725000
00726000
00727000
00728000
00729000
00730000
00731000
00732000
00733000
00734000
00735000
00736000
00737000
00738000
00739000
00740000
00741000
00742000
00743000
00744000
00745000
00746000
00747000
00748000
00749000
00750000
00751000
00752000
00753000
00754000
00755000
00756000
00757000
00758000
00759000
00760000
00761000
00762000
00763000
00764000

```

76500 IF (IND.EQ.1) CC=AA(K,L)
76600 IF (IND.EQ.2) CC=AA(L,K)
76700 I=K1-K2+KDIAG(K1).
76800 AK11(I)=AK11(I)+CC
76900 CONTINUE
77000 RETURN
77100 END
77200 C*
77300 C*
77400 C*
77500 SUBROUTINE COPIA(AA,IA,I,J)
77600 DIMENSION AA(3,3),AK(3,3,60,1)
77700 DO 10 K=1,3
77800 DO 10 L=1,3
77900 AK(K,L)=AA(K,L,I,J)
78000 RETURN
78100 END
78200 C*
78300 C*
78400 C*
78500 SUBROUTINE COLC(AA,DM,I1,I2)
78600 DIMENSION AA(3,3),DM(4,4)
78700 K1=(I1-1)*3
78800 K2=(I2-1)*3
78900 DO 10 I=1,3
79000 DO 10 J=1,3
79100 LI=K1+I
79200 LJ=K2+J
79300 DM(LI,LJ)=AA(I,J)
79400 IF (K1.NE.K2) DM(LJ,LI)=AA(I,J)
79500 CONTINUE
79600 RETURN
79700 END
79800 C***
79900 C***
80000 C***
80100 C***
80200 ENSEMBLE DE [KAA], [KAD], [KRB] DE COLUMNS Y DIAGONALES
80300 SUBROUTINE SASANC(DM,IA1,IA2,IB1,IB2,IND,NDM,I2)
80400 COMMON/C1/LI(3,3060),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAP,NUUD1,NUUD,
80500 *ZNU,EE,GG,ZNU1,GG1,ZNU2,GG2
80600 COMMON/C5/KDIAG(9001),IIE(2),NAA,NONU(60),MULT(60),MXNU
80700 COMMON/C6/AK11(4,1000)
80800 COMMON/C7/AK12(1000,60)
80900 COMMON/C8/AK22(16290),KDIG(180)
81000 DIMENSION DM*(NDM,1)
81100 I1=1-I2
81200 J1=1-I2
81300 DO 10 K=1, I1
81400 K1=LI(K+J2, IA1)
81500 DO 10 L=1, I1
81600 K2=LI(L+J1, IA1)
81700 IF ((K1+K2.EQ.0).OR.(K1.LT.K2)) GO TO 10
81800 AK11(I)=AK11(I)+DM(K,L)
81900 CONTINUE
82000 DO 20 K=1,3
82100 K1=LI(K, IA2)
82200 DO 20 L=1,3
82300 K2=LI(L, IA2)
82400 IF ((K1+K2.EQ.0).OR.(K1.LT.K2)) GO TO 20

```

```

0007 76500
0007 76600
0007 76700
0007 76800
0007 76900
0007 77000
0007 77100
0007 77200
0007 77300
0007 77400
0007 77500
0007 77600
0007 77700
0007 77800
0007 77900
0007 78000
0007 78100
0007 78200
0007 78300
0007 78400
0007 78500
0007 78600
0007 78700
0007 78800
0007 78900
0007 79000
0007 79100
0007 79200
0007 79300
0007 79400
0007 79500
0007 79600
0007 79700
0007 79800
0007 79900
0007 80000
0007 80100
0007 80200
0007 80300
0007 80400
0007 80500
0007 80600
0007 80700
0007 80800
0007 80900
0007 81000
0007 81100
0007 81200
0007 81300
0007 81400
0007 81500
0007 81600
0007 81700
0007 81800
0007 81900
0007 82000
0007 82100
0007 82200
0007 82300
0007 82400

```

82000
82200
82400
82600
82800
83000
83200
83400
83600
83800
84000
84200
84400
84600
84800
85000
85200
85400
85600
85800
86000
86200
86400
86600
86800
87000
87200
87400
87600
87800
88000
88200
88400

```
20 I=K1-K2+KDIG(K1-NG1)  
AK22(I)=AK22(I)+DM(K+I3,L+I3)  
CONTINUE  
DO 30 K=1,I7  
K1=LTR(K+J2,IA1)  
DO 30 L=1,I82  
K2=LTR(L,I82)  
IF (K1+K2.EQ.0.) GO TO 30  
L2=K2-NG1  
L3=(L2+2)/3  
KZ=K1-NONU(L3)+1  
AK12(K4,L2)=AK12(K4,L2)+DM(K,L+I3)  
30 CONTINUE  
IF (AND.P2.1) RETURN  
DO 40 K=1,I3  
K1=LTR(K+J2,IA1)  
DO 40 L=1,I3  
K2=LTR(L,IA2)  
IF (K1+K2.EQ.0) GO TO 40  
L2=K2-NG1  
L3=(L2+2)/3  
KZ=K1-NONU(L3)+1  
AK12(K4,L2)=AK12(K4,L2)+DM(L+T,1)  
40 CONTINUE  
RETURN  
END
```

C*
C*
C*

LECTURA DE LOS DATOS DE LAS DIAGONALES Y ENSAMBLE DE SU RIGIDEZ:

```
SU=ROUTINE DIAGS  
COMMON/C1/LTR(3,3000),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAE,KNUD1,NNUD,  
* ZNU,EE,GG,ZNU1,NGF1,NGR2,NPDI  
COMMON/C2/XYEJ(2,50),TEJ(50),ALT(60),ZIAJ(6,50,50),INC(2,70),  
* ZITD(7,50,70)  
COMMON/C3/KDIAS(6001),IIE(2),NAA,NONU(60),MULT(50),*XNU  
COMMON/C6/AK11(50000)  
COMMON/C7/AK12(1000,50)  
COMMON/C8/NGR,NG1,NGR2,KNRIG(180)  
COMMON/C9/INC1(2,60),EADL(40,50)  
COMMON/C10/TISM(2),ELAS(2,50),IELV  
DIMENSION CS(4),AA(4,4),HH(4,4),BB(4,4)  
DO 100 L=1,NPDI  
DO 100 I=1,NNIV  
RITE(6,/) L,I  
IF (EADL(L,1).LT.1.E-10) GO TO 100  
IF (IELV.EG.1) F=ELAS(1,I)  
CALL DIAA(I,L,I1,I2,IA1,IA2,SUMA,CS,1,HH)  
IA2=NNUD1+I  
IIE=IA2+1  
EADL(L,I)=EE*FADL(L,I)/SUMA  
CS(4)+XYEJ(2,I1)*CS(2)+XYEJ(1,I1)*CS(3)  
CALL MULT(CS,CS,AA,FADL(L,I),4,1,4,3,1,1,4)  
CALL WATPRT(1,4,CS,1,CS)  
CALL WATPRT(4,4,AA,4,AAA)  
CALL ENS4M(CAA,IA1,IA2,IA1,IA2,1,4,C)  
CALL WJLT(HH,AA,3,-1,4,4,1,4,4,4)  
CALL WATPRT(4,4,HH,4,AAA)  
CALL ENSANC(BB,IA1,IA2,IA1,IA2,2,4,0)  
CALL MULT(BB,HH,AA,-1,4,4,2,2,4,4)
```

C*

C*

C*

89000
89200
89400
89600
89800
90000
90200
90400
90600
90800
91000
91200
91400
91600
91800
92000
92200
92400
92600
92800
93000
93200
93400
93600
93800
94000
94200
94400
94600
94800
95000
95200
95400
95600
95800
96000
96200
96400
96600
96800
97000
97200
97400
97600
97800
98000
98200
98400
98600
98800
99000
99200
99400
99600
99800

1000 RETURN
FORMAT(1X,"*ELEMENTO NULO EN LA DIAGONAL DE K11, EN EL ",
"RENGLON",I4,"/1Y,"*ADVERTENCIA*")
END

C*

C**

C**

C**

C**

SUBROUTINA PARA LECTURA DE FIAS, SISMICAS Y CENTROS DE MASAS,
OBTENCION DE DESPLAZAMIENTOS (DX,DY,TET,FIY,FIY,DI) PRODUCIDOS
POR LAS FUERZAS SISMICAS OBRANDO SEGUN LOS EJES X,Y:

SUBROUTINE SISMO
COMMON/C10/TISMO(2),ELAS(2,50),IELV
COMMON/C1/LIS(3,3060),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAS,NNUD1,NNUD,
* ZNU,EE,GG,7NU1,NGR1,NGR2,NPDI,NNIV1
COMMON/C2/XYE J(2,50),TEJ(50),ALJ(40),ZIAJ(6,60,50),INC(2,70),
* ZITR(3,60,70)
COMMON/C5/KDI AG(9001),ITF(2),YAA,NONU(60),NULT(60),
* YXNU
COMMON/C3/AK22(16290),KDIG(180)
DIMENSION XYCM(2,50),FZ(50),FZM(150),FID(9000),YY(9000),
* FZMP(3,51),DXYT(3,51),FIDZ(3,3000)
* EQUIVALENCE (FID(1),ZIAJ(1)),(YY(1),ZIAJ(9001)),
* (XYCM(1),ZITR(1)),(FZ(1),ZITR(101)),(FZM(1),ZITR(151)),
* (FZMP(1),ZITR(301)),(DXYT(1),ZITR(454)),(FIDZ(1),ZITR(507))
CALL TRIANG(IISIN,AK22,KDIG,NG1)
IF(IISIN.EQ.1) STOP
WRITE(6,1002)

C*

C*

DO 100 K=1,2
K=1 (SISMO EN X)
K=2 (SISMO EN Y)
DO 5 J=1,NNIV1
DO 5 J=1,3
5 FZMP(J,I)=G.
S1=2-K
S2=K-1
DO 10 I=1,NNIV
L=NNUD1+I+1
L=LIS(1,L)
IF(L.EQ.0) GO TO 10
L=L-NG1
FX=S1*FZ(I)
FY=S2*FZ(I)
ZM=XYCM(1,I)*FY-XYCM(2,I)*FX
FZM(L)=FX
FZM(L+1)=FY
FZM(L+2)=ZM
FZMP(1,I)=FX
FZMP(2,I)=FY
FZMP(3,I)=ZM
10 CONTINUE
*WRITE(6,1003) TISMO(K)
CALL SOLUC(AK22,KDIG,FZY,NGR1)
CALL MATP(1,NGR1,FZM,1,"DXYT")
NNIV1=NNIV+1
LI9(1,NNUD+1)=0
DO 15 I=1,NNIV1
L=NNUD1+I+1
L=LIS(1,L)-NG1
DO 15 J=1,3
DXYT(J,I)=G.

C*

00004500
00004400
00004300
00004200
00004100
00004000
00003900
00003800
00003700
00003600
00003500
00003400
00003300
00003200
00003100
00003000
00002900
00002800
00002700
00002600
00002500
00002400
00002300
00002200
00002100
00002000
00001900
00001800
00001700
00001600
00001500
00001400
00001300
00001200
00001100
00001000
00000900
00000800
00000700
00000600
00000500
00000400
00000300
00000200
00000100
00000000

```

101100 IF(L.E.0)GO TO 15
101200 DXYT(J,I)=FZM(L)
101300 L=L+1
101400 15 CONTINUE
101500 WRITE(6,1004) (DXYT(J,NNIV1),J=1,3)
101600 WRITE(6,1005) (I,(DXYT(J,I),J=1,3),I=1,NNIV)
101700 DO 20 L=1,NG1
101800 20 FID(L)=0.
101900 REWIND R
102000 DO 30 J=1,NGR1
102100 READ(9) (YY(L),L=1,NG1)
102200 CON=FZM(J)
102300 DO 30 L=1,NG1
102400 FID(L)=FID(L)-CON*YY(L)
102500 C* CALL XATPR1(1,NG1,FID,1,"FIXYZ")
102600 DO 40 I=1,NNUD1
102700 DO 40 J=1,3
102800 L=LIB(J,I)
102900 FIDZ(J,I)=0.
103000 IF(L.E.0)GO TO 40
103100 FIDZ(J,I)=FID(L)
103200 40 CONTINUE
103300 WRITE(6,1006) (I,(FIDZ(J,I),J=1,3),I=1,NNUD1)
103400 CALL ELEM
103500 100 CONTINUE
103600 RETURN
103700 1002 FORMAT(1H1/////////20X,3(20X,1H*)//50X,"ANALISIS SISMICO",
103800 //20X,3(20X,1H*))
103900 1003 FORMAT(1H1//20X,3(20X,1H*)//43X,"ANALISIS SISMICO EN LA ",
104000 "DIRECCION",A2//20X,3(20X,1H*))
104100 1004 FORMAT(//47X,"DESPLAZAMIENTOS DE LOS NIVELES">//10X,
104200 "2("NIVEL",7X,"DX",12X,"DY",11X,"TETA",6X)/10X," 0",2X,3F14.6,
104300 "2X)")
104400 1005 FORMAT(10X,2(I3,3,3F14.6,2X))
104500 1006 FORMAT(//47X,"DESPLAZAMIENTOS DE LOS NUDOS">//10X,
104600 "2(1X,"NUDO",5X,"FX",10X,"FY",10X,"DZ",9X),
104700 "/(10,2(I3,2X,3F14.6,2X))")
104800 END
104900
105000 C*
105100 C*
105200 C*
105300 C*
105400 C*
105500 C*
105600 C*
105700 C*
105800 C*
105900 C*
106000 C*
106100 C*
106200 C*
106300 C*
106400 C*
106500 C*
106600 C*
106700 C*
106800 C*
106900 C*
107000 C*
107100 C*
107200 C*
107300 C*

```

```

001011120
001011230
001011340
001011450
001011560
001011670
001011780
001011890
001011900
001020000
001020100
001020200
001020300
001020400
001020500
001020600
001020700
001020800
001020900
001021000
001021100
001021200
001021300
001021400
001021500
001021600
001021700
001021800
001021900
001022000
001022100
001022200
001022300
001022400
001022500
001022600
001022700
001022800
001022900
001023000
001023100
001023200
001023300
001023400
001023500
001023600
001023700
001023800
001023900
001024000
001024100
001024200
001024300
001024400
001024500
001024600
001024700
001024800
001024900
001025000
001025100
001025200
001025300
001025400
001025500
001025600
001025700
001025800
001025900
001026000
001026100
001026200
001026300
001026400
001026500
001026600
001026700
001026800
001026900
001027000
001027100
001027200
001027300
001027400
001027500
001027600
001027700
001027800
001027900
001028000
001028100
001028200
001028300
001028400
001028500
001028600
001028700
001028800
001028900
001029000
001029100
001029200
001029300
001029400
001029500
001029600
001029700
001029800
001029900
001030000

```



```

113600 DPB(K)=DXYT(K,IA2)
113700 DPB2(K)=DXYT(K,I)
113800 110 CALL MULT(HH,DPB,DDB,1,3,1,1,3,3,3)
113900 CALL MULT(HH,DPB2,DDB2,1,3,3,1,1,3,3)
113910 DO 125 K=1,3
113920 125 DREL(K,I,J)=DR(K+3)-DA(K+3)
113930 DO 128 K=4,5
113940 128 DREL(K,I,J)=DREL(K-3,I,J)/ALT(I)
114000 C* CALL MATPRT(1,6,DA,1,"DHA")
114100 C* CALL MATPRT(1,6,DB,1,"DHB")
114200 CALL MULT(HAB,DB,DEB,1,6,6,1,2,6,6,6)
114300 DO 120 K=1,6
114400 120 DBB(K)=DA(K)-DBB(K)
114900 CALL TRAN(CC,SS,DRB1,DRB1,2)
115000 CALL TRAN(CC,SS,DRB2,DRB2,2)
115100 C* CALL MATPRT(1,6,DRB1,"DAH")
115200 CALL MULT(DM,DRB,DA,1,6,6,1,1,6,6,6)
115300 CALL MULT(HAB,DA,DR,1,6,6,1,1,6,6,6)
115400 WRITE(6,100)(I,J,IA1,IP1,(DA(K),K=1,5),(DB(K),K=1,6))
115600 SS=-SS
115700 CALL TRAN(CC,SS,DDA,DDA,2)
115800 CALL TRAN(CC,SS,DDR,DDR,2)
115900 CALL TRAN(CC,SS,DDR1,DDR1,2)
116000 CALL TRAN(CC,SS,DDR2,DDR2,2)
116100 CALL MULT(HH,DDR,DRB,1,3,3,1,2,3,3,3)
116200 CALL MULT(HH,DDR2,DRB2,1,3,3,1,2,3,3,3)
116300 C* CALL MATPRT(1,6,DA,1,"FAG")
116400 C* CALL MATPRT(1,6,DB,1,"FBG")
116500 DO 130 K=1,3
116600 ZMXYZ(K,IA1)=ZMXYZ(K,IA1)+DDA(K)
116700 ZMXYZ(K,IB1)=ZMXYZ(K,IB1)+ddb1(K)
116800 FMXY(K,IA2)=FMXY(K,IA2)+DDB(K)
116900 130 FMXY(K,I)=FMXY(K,I)+DDB2(K)
117000 200 CONTINUE
117100 IF(NPDI.EQ.0)GO TO 301
117200 C* FUERZAS NORMALES EN LAS DIAGONALES:
117300 NDI=0
117400 DO 300 L=1,NPDI
117500 DO 300 I=1,NVIV
117600 IF (EADL(L,I).LT.1.E-10) GO TO 300
117700 CALL DIAA(I,L,I1,I2,IA1,IB1,SUMA,CS,0,HH)
117800 IA2=I-1+(1/I)*NVIV1
117900 NDI=NDI+1
118000 IDI(1,NDI)=L
118100 IDI(2,NDI)=I
118200 IDI(3,NDI)=IA1
118300 IDI(4,NDI)=IB1
118400 CALL OBHL(HH,1,1,XVEJ(1,I1),XVEJ(2,I1))
118500 DO 210 K=1,3
118600 210 OPR(K)=DXYT(K,IA2)
118700 CALL MULT(HH,OPR,DDA,1,3,3,1,1,3,3,3)
118800 CALL OBL(AA,1,3,XVEJ(1,I2),XVEJ(2,I2))
118900 DO 220 K=1,3
119000 220 OPR2(K)=DXYT(K,I)
119100 CALL MULT(AA,OPR2,DDA,1,3,3,1,1,3,3,3)
119200 C* CALL MATPRT(1,6,OPR,1,"OPR")
119300 DO 230 L=1,2
119400 230 OPR(K)=OPR(K)-DDA(K)
119500 OPR(3)=FIDT(3,1,1)-FIDT(3,2,1)
119600 C* CALL MATPRT(1,6,OPR,1,"OPR2")

```

```

00113600
00113700
00113800
00113900
00113910
00113920
00113930
00113940
00114000
00114100
00114200
00114300
00114400
00114900
00115000
00115100
00115200
00115300
00115400
00115600
00115700
00115800
00115900
00116000
00116100
00116200
00116300
00116400
00116500
00116600
00116700
00116800
00116900
00117000
00117100
00117200
00117300
00117400
00117500
00117600
00117700
00117800
00117900
00118000
00118100
00118200
00118300
00118400
00118500
00118600
00118700
00118800
00118900
00119000
00119100
00119200
00119300
00119400
00119500
00119600

```



```

125700 * (11X,13,7),13,14,2(912,4,2Y),17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46,47,48,49,50,51,52,53,54,55,56,57,58,59,60,61,62,63,64,65,66,67,68,69,70,71,72,73,74,75,76,77,78,79,80,81,82,83,84,85,86,87,88,89,90,91,92,93,94,95,96,97,98,99,100
125800 C*
125900 C**
126000
126100
126200
126300
126400
126500
126600
126700
126800
126900
127000
127100
127200
127300
127400
127500
127600
127700
127800
127900
128000
128100
128200
128300
128400
128500
128600
128700
128800
128900
129000
129100
129200
129300
129400
129500
129600
129700
129800
129900
130000
130100
130200
130300
130400
130500
130600
130700
130800
130900
131000
131100
131200
131300
131400

```

* (11X,13,7),13,14,2(912,4,2Y),17,18,19,20,21,22,23,24,25,26,27,28,29,30,31,32,33,34,35,36,37,38,39,40,41,42,43,44,45,46,47,48,49,50,51,52,53,54,55,56,57,58,59,60,61,62,63,64,65,66,67,68,69,70,71,72,73,74,75,76,77,78,79,80,81,82,83,84,85,86,87,88,89,90,91,92,93,94,95,96,97,98,99,100

```

SUBROUTINE TRAPE(J,HH,CC,SS,L1,L2,SUM4)
COMMON/C2/XYEJ(2,50),*EJ(50),ALT(40),ZIAJ(6,50,50),INC(2,70),
* ZITP(1,20,70)
DIMENSION HH(3,2),CS(2)
SUMA=0
L1=INC(1,J)
L2=INC(2,J)
DO 40 K=1,2
CS(K)=XYEJ(K,L2)-YYEJ(K,L1)
SUMA=SUMA+CS(K)**2
SUMA=SQRT(SUMA)
CS=CS(1)/SUMA
CS=CS(2)/SUMA
CALL D7HL(HH,1,1,CS(1),CS(2))
RETURN
END

```

C*
C**

```

SUBROUTINE DIAA(I,L,I1,I2,IA1,IB1,SUM4,CS,IND,HH)
COMMON/C1/LIS(2,3000),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAR,NNUD1,NNUD,
* ZHU,EG,GG,NU1,NGP1,NGR2,NPD1,NNIV1
COMMON/C2/XYEJ(2,50),*EJ(50),ALT(60),ZIAJ(6,50,50),INC(2,70),
* ZITP(1,20,70)
DIMENSION IND(2,60),EADL(60,70)
I1=IND(1,L)
I2=IND(2,L)
IA1=I1+(I1-1)*NEJ
IB1=I2+(I1-1)*NEJ
SUMA=0
DO 20 K=1,2
CS(K+1)=XYEJ(K,I2)-YYEJ(K,I1)
SUMA=SUMA+CS(K+1)**2
SUMA=SQRT(SUMA+ALT(1)**2)
IF(I2.EQ.1) CALL D7HL(HH,3,4,CS(2),CS(3))
CS(2)=-CS(2)/SUMA
CS(3)=-CS(3)/SUMA
CS(1)=-ALT(1)/SUMA
RETURN
END

```

C*
C**

```

SUBROUTINE ELAS(K)
COMMON/C1/LIS(2,3000),NGR,NG1,NNIV,NEJ,NTRAR,NNUD1,NNUD,
* ZHU,EG,GG,NU1,NGP1,NGR2,NPD1,NNIV1
COMMON/C10/TISW(2),ELAS(2,50),IELV
DIMENSION ELP(50),KELP(50)
READ(5,7)N,(ELP(L),KELP(L),L=1,N)
L=1
DO 10 I=1,NNIV
ELAS(K,I)=ELP(L)
IF(KELP(L).EQ.I)L=L+1
CONTINUE

```

.10

137000
 137100
 137200
 137300
 137400
 137500
 137600
 137700
 137800
 137900
 138000
 138100
 138200
 138300
 138400
 138500
 138600
 138700
 138800
 138900
 139000
 139100
 139200
 140000
 140100
 140200
 140300
 140400
 140500
 140600
 140700
 140800
 140900
 141000
 141100
 141200
 141300
 141400
 141500
 141600
 141700
 141800
 141900
 142000
 142100
 142200
 142300
 142400
 142500
 142600
 142700
 142800
 142900
 143000
 143100
 143200
 143300
 143400

```

27 AKA1C(3,3,I,J)=CON/SUMV
   AKA2C(3,3,I,J)=CON/SUMT
   DO 40 K=1,2
   SI=2*K-3
   KP=3-K
   DET=F11(K)+F22(K)-F12(K)**2
   AKA1C(K,K,I,J)=F22(K)-CON/DET
   AKA2C(K,K,I,J)=F11(K)-CON/DET
40 AKA3C(K,KP,I,J)=SIG*F12(K)+CON/DET
   RETURN
1000 FOMAT(9X,I5,5V,I3,I4,1X,5F14.6,F7.2)
1001 FOMAT(//1X,"**ERRROR**"/1X,"EJE",I3,1X,"ENTR.",I3,1X,
   * "COVFLA",I3,1X,"SUMA MAYOR QUE LA ALTURA")
1002 FOMAT(9X,I5,5X,I3,5V,"*REPETICION*")
   END

C*
CC*
C*

SUBROUTINE VA-T (IND,J)
  COMMON/CA1/LAS(3,30,0),NGW,NG1,NNIV,NEJ,NTRAB,NNUD1,NNUD,
  * LNU,EGAR,INUT1,INUT2,IPD1,NNIV1,ZL,ZL2
  COMMON/CA2/ACAT(3,3,1,70)
  COMMON/CA3/INUT1,INUT2,ELAS(2,50),IELV,F11(2),F12(2),F22(2),
  * ZLON(5),ZIA(3),ZL1,ZL2,ZL3,ZL4,ZL5
  DIMENSION F12(5),F12(5)
  EQUIVALENCE(F12(1),F11(1)),(F12(3),F12(1)),(F12(5),F22(1))
  KREP=0
  ZL1=1.01*ZL
  DO 40 I=1,NNIV
  IF(IELV(I,0)) GO TO 5
  EG=ELAS(2,I)
  GG=0.5*F2/INUT
  IF(KREP.EQ.1) GO TO 25
  READ(5,/) NDO
  IF(NDO.LE.0) GO TO 25
  READ(5,/) (ZLON(K),K=1,NDO)
  SUMT=0
  F11(1)=0.
  F12(1)=0.
  F22(1)=0.
  XX=0.
  EA=EE
  DO 20 L=1,N60
  IF(INDE.EQ.1) READ(5,/) (ZIA(K),K=1,3)
  IF(INDE.NE.1) CALL SFCC(TND,I,4)
  DO 100 K=1,3
  IF(ZIA(K).LE.0.) ZIA(K)=1.E25
100 WRITE(6,1000)(J,1,(ZIA(K),K=1,3),L,ZLON(L))
  XT=XX
  XY=XX+ZLON(L)
  XI=XX
  IF(XX.LE.ZL1) GO TO 9
  WRITE(6,1001)J,I,L
  STOP
  SUMT=SUMT+ZLON(L)/(GG+ZIA(3))
20 CALL SUFL(1,L,1)
  CON=1.
  CALL MATPRT(1,6,F12,1,"F122")
  GO TO 27
  
```

001
 002
 003
 004
 005
 006
 007
 008
 009
 010
 011
 012
 013
 014
 015
 016
 017
 018
 019
 020
 021
 022
 023
 024
 025
 026
 027
 028
 029
 030
 031
 032
 033
 034
 035
 036
 037
 038
 039
 040
 041
 042
 043
 044
 045
 046
 047
 048
 049
 050
 051
 052
 053
 054
 055
 056
 057
 058
 059
 060
 061
 062
 063
 064
 065
 066
 067
 068
 069
 070
 071
 072
 073
 074
 075
 076
 077
 078
 079
 080
 081
 082
 083
 084
 085
 086
 087
 088
 089
 090
 091
 092
 093
 094
 095
 096
 097
 098
 099
 100

4. EJEMPLO

4.1 Descripción

Se eligió como ejemplo un edificio de 6 niveles cuya planta y elevación se muestra a continuación; el edificio se encuentra estructurado por medio de columnas, traveses de sección constante o variable, diagonales y muros de cortante.

Para poder efectuar el procesamiento correspondiente del edificio, es necesario el idealizarlo como se muestra en la figura.

El muro de cortante que se localiza en la fachada deberá ser representado como columna ancha, para lo cual es necesario el considerar a la trabe que une al muro con la columna circular vecina con un tramo infinitamente rígido y otro real.

Para el caso del muro que se localiza entre las dos columnas la idealización de columna ancha conduce a considerar una co-

lumna ancha conduce a considerar una columna localizada al centro del muro cuyo eje coincida con el eje del muro y sus propiedades, incluidas las columnas de los extremos, ya que estas, se consideran como columnas nulas.

El hecho de contar con trabes diagonales en planta implica un problema de suma importancia que los programas actuales no toman en cuenta, ya que al considerar marcos planos se tiene la incertidumbre de saber cual es la inercia con la que realmente trabaja la columna. Para efectos de este programa esto no representa ningún problema puesto que el análisis no se efectua como marcos planos, cumpliendose asi la compatibilidad en desplazamientos verticales y giros.

Debido a que el edificio presenta dos voladizos en sus extremos, es necesario el considerar dos columnas ficticias que unan a las trabes. Es importante el mencionar que en los programas tradicionales se desprecia la rigidez de las trabes que forman al voladizo, lo cual es un gran error ya que con el puro hecho de existir continuidad en las trabaes implica la existencia de cierta rigidez.

Otra característica que presenta el edificio es el contar con trabes que no coinciden con las columnas, por tal motivo es necesario el considerar columnas imaginarias para poder efectuar el correspondiente procesamiento.

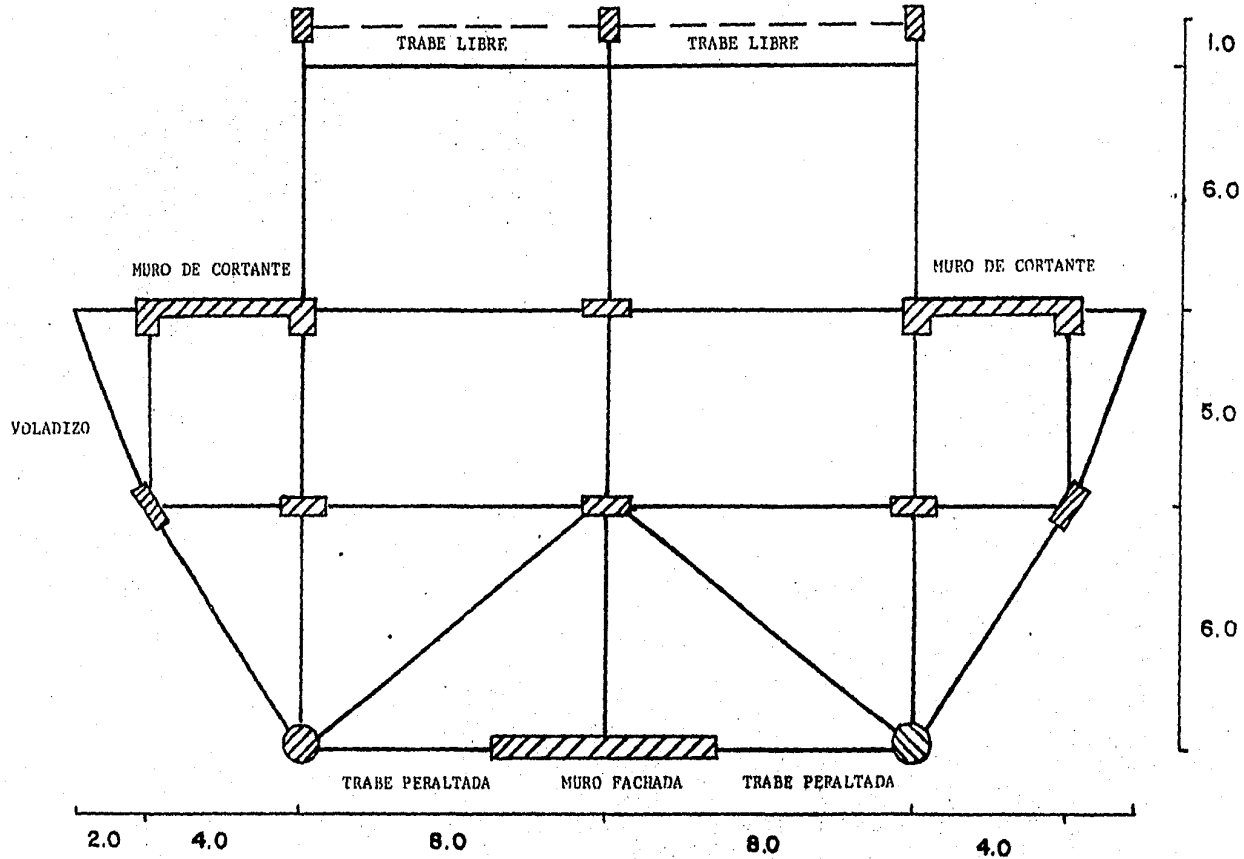
Como se muestra en la planta del edificio, existe en el marco de la fachada traveses que son peraltados. Para que el programa pueda tomar en cuenta el efecto de nudo que conducen estas traveses es necesario el considerar como infinitamente rígido el tramo de columna del eje a medio peralte de la trabe en ambos sentidos.

Por último cabe mencionar la existencia de diagonales en elevación las cuales son analizadas por el programa tomando en cuenta que estas pueden trabajar a compresión o tensión.

EJEMPLO

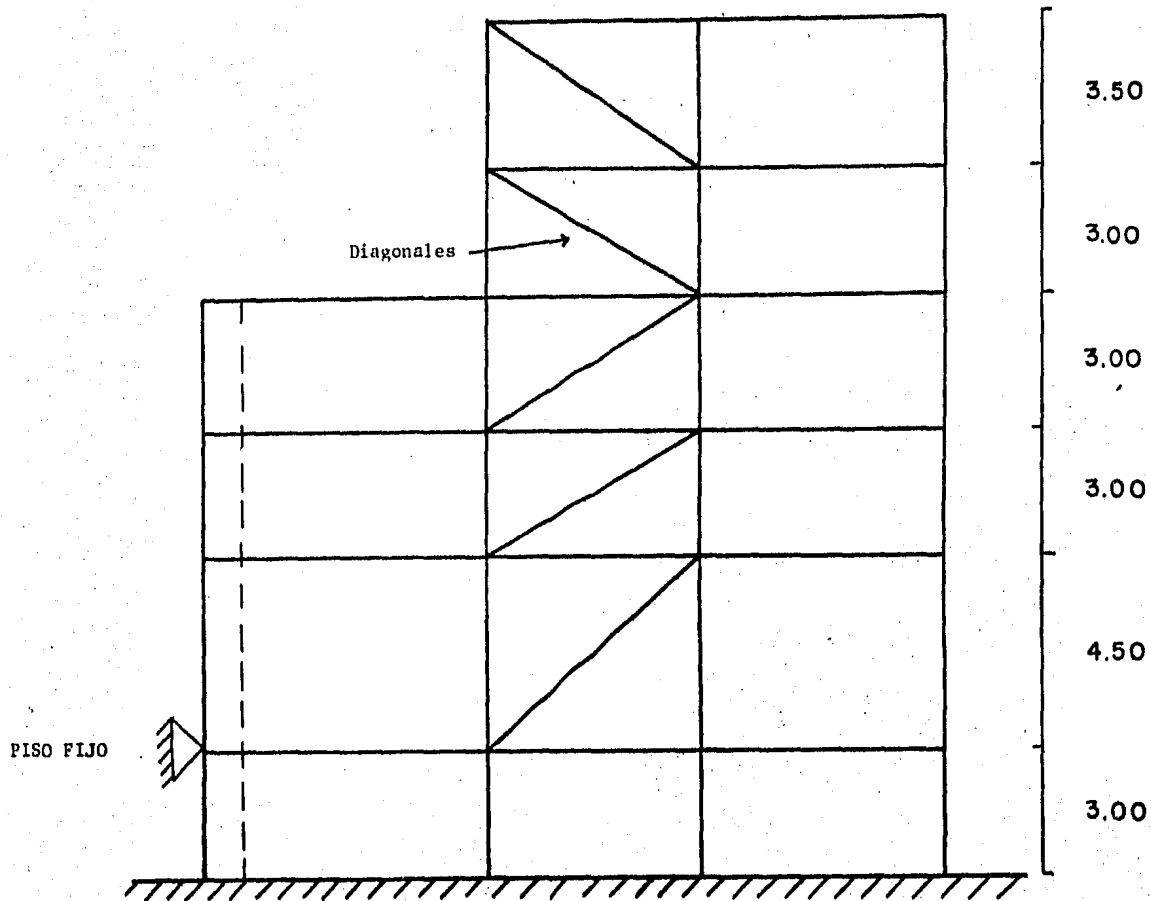
(Esc: 1:25) mts.

planta

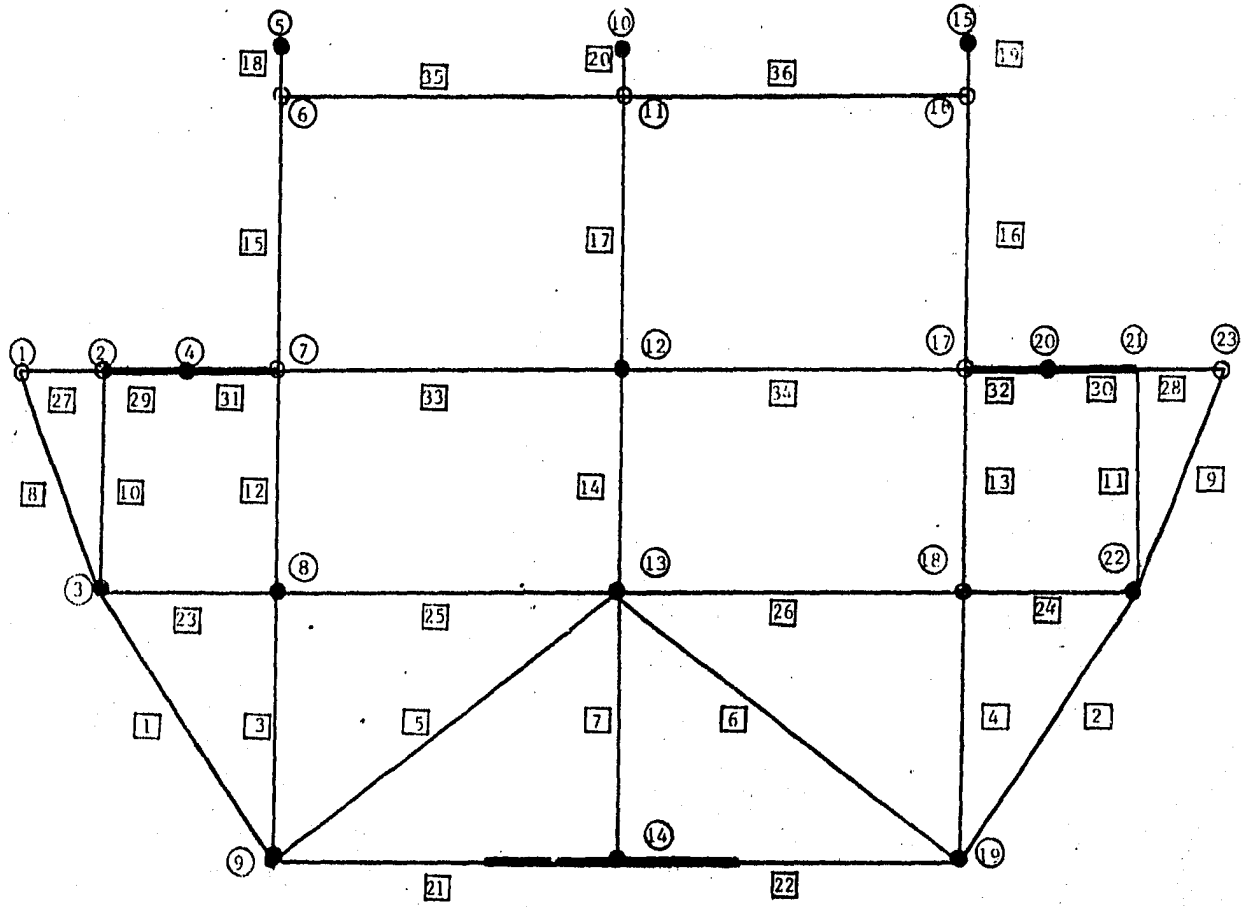


(Esc: 1:25) mts.

perfil



PLANTA IDEALIZADA



○ Columnas Nulas

▬ Trabes infinitamente rígidas

4.2 Listado de datos

Se anexa el listado de los datos; a continuación se explica: cada grupo de ellos, que aparecen numerados en ese listado

1. Cuatro renglones de 80 columnas donde aparece el título del edificio
2. Un renglón con los valores de
 - No de niveles = 6
 - No de ejes de cols = 23
 - No de trabes = 36
 - No de niveles fijos = 1 (nivel 1)
 - No de nudos nulos = 28
 - No de planos de diagonales = 4
 - Módulo de Poisson = 0.2
 - Indicador de módulo de elasticidad variable = 0 (E variable)
3. Módulos de elasticidad de columnas y diagonales
4. Módulos de elasticidad de trabes
5. Tres renglones con las condiciones de apoyo de los nudos del nivel cero
6. Nivel fijo (= 1, está fijo el nivel 1)

7. Dos renglones con las etiquetas de los nudos nulos
8. Cinco renglones con las coordenadas de los ejes de columnas, así como el ángulo que forma su eje principal
9. Alturas de los entrepisos
- 10 a 28. Datos de las 23 columnas (ver instructivo en el capítulo 3).
- 29 a 64. Datos de las 36 trabes (ver instructivo en capítulo 3).
- 65 a 67. Datos de los 4 planos de diagonales
- 69 a 70. Corresponden a los grupos 13, 14, 15 del instructivo (capítulo 3).

ANEXO 1. LISTADO DE DATOS

5800	0.0000
5900	0.0000
6000	0.0000
6100	0.0000
6200	0.0000
6300	0.0000
6400	0.0000
6500	0.0000
6600	0.0000
6700	0.0000
6800	0.0000
6900	0.0000
7000	1.125E-3, 3.125E-3, 0.125, 0.125, 0.15, 2.3174E-3,
7100	0.0000
7200	0.0000
7300	0.0000
7400	0.0000
7500	0.0000
7600	0.0000
7700	0.0000
7800	0.0000
7900	0.64E-3, 3.043E-3, 0.151, 0.151, 0.1963, 6.1359E-3,
8000	0.0000
8100	0.0000
8200	0.63, 3.3, 0.6,
8300	0.0000
8400	0.064E-3, 3.043E-3, 0.151, 0.151, 0.1963, 6.1359E-3,
8500	0.0000
8600	0.0000
8700	0.0000
8800	0.0000
8900	0.064E-3, 3.043E-3, 0.151, 0.151, 0.1963, 6.1359E-3,
9000	0.0000
9100	0.0000
9200	0.0000
9300	0.0000
9400	0.064E-3, 3.043E-3, 0.151, 0.151, 0.1963, 6.1359E-3,
9500	0.0000
9600	0.0000
9700	0.0000
9800	0.0000
9900	0.0000
10000	0.0000
10100	0.0000
10200	-1.1, -1.1, -1.1, -1.1, -1.1, -1.1,
10300	-1.1, -1.1, -1.1, -1.1, -1.1, -1.1,
10400	0.0000
10500	0.0000
10600	0.0000
10700	0.0000
10800	0.0000
10900	0.0000
11000	0.0000
11100	1.125E-3, 3.125E-3, 0.125, 0.125, 0.15, 2.3174E-3,
11200	0.0000
11300	0.0000
11400	0.0000
11500	0.0000
11600	0.0000
11700	0.0000

15
17
18
18'
19
20

0000	5800
0000	5900
0000	6000
0000	6100
0000	6200
0000	6300
0000	6400
0000	6500
0000	6600
0000	6700
0000	6800
0000	6900
0000	7000
0000	7100
0000	7200
0000	7300
0000	7400
0000	7500
0000	7600
0000	7700
0000	7800
0000	7900
0000	8000
0000	8100
0000	8200
0000	8300
0000	8400
0000	8500
0000	8600
0000	8700
0000	8800
0000	8900
0000	9000
0000	9100
0000	9200
0000	9300
0000	9400
0000	9500
0000	9600
0000	9700
0000	9800
0000	9900
0000	10000
0000	10100
0000	10200
0000	10300
0000	10400
0000	10500
0000	10600
0000	10700
0000	10800
0000	10900
0000	11000
0000	11100
0000	11200
0000	11300
0000	11400
0000	11500
0000	11600
0000	11700

4.3 LISTADO E INTERPRETACION DE RESULTADOS

A continuación se presenta el listado de resultados obtenidos por la computadora después de haber efectuado el análisis tridimensional del edificio, como se puede observar dicho listado contiene un gran número de comentarios que permiten un fácil acceso para la interpretación de los resultados.

Para poder identificar cada una de las columnas y traves de la estructura del edificio, se numeraron a éstas de acuerdo al dibujo que representa la planta idealizada del edificio.

Esta misma numeración es utilizada para cada uno de los niveles, en el listado se va indicando el nivel correspondiente de cada piso.

Para el caso de los nudos de la estructura, éstos se numeraron de igual forma que las columnas, pero para cada nivel la numeración va aumentando en forma proporcional.

A continuación se presenta una tabla donde se indica la numeración de los nudos para cada nivel.

○ NUDOS NULOS

NIVEL-0	NIVEL-1	NIVEL-2	NIVEL-3	NIVEL-4	NIVEL-5	NIVEL-6
1	24	47	70	93	116	139
2	25	48	71	94	117	140
3	26	49	72	95	118	141
4	27	50	73	96	119	142
5	28	51	74	97	120	143
6	29	52	75	98	121	144
7	30	53	76	99	122	145
8	31	54	77	100	123	146
9	32	55	78	101	124	147
10	33	56	79	102	125	148
11	34	57	80	103	○	149
12	35	58	81	104	127	150
13	36	59	82	105	128	151
14	37	60	83	106	129	152
15	38	61	84	107	130	153
16	39	62	85	108	131	154
17	40	63	86	109	132	155
18	41	64	87	110	133	156
19	42	65	88	111	134	157
20	43	66	89	112	135	158
21	44	67	90	113	136	159
22	45	68	91	114	137	160
23	46	69	92	115	138	161

En la tabla anterior se puede observar que el nudo número 100 del nivel-4 corresponde al nudo número 8 del nivel-0 el cual se encuentra interpretado en el dibujo de la planta idealizada.

ANALISIS TRIDIMENSIONAL DE EDIFICIOS.
 FACULTAD DE INGENIERIA, U.N.A.M.
 INGENIERIA CIVIL.
 MANUEL PAULSEN DONDE.

00000100
 00000200
 00000300
 00000400

 NO. DE NIVELES TOTALES 6
 NO. DE EJES DE COLUMNAS 23
 NO. DE EJES DE TRABES 36
 (EN PLANTA)
 NO. DE NIVELES FIJOS 1
 NO. DE NUDOS NUDOS 29
 NO. TOTAL DE NUDOS 161
 NO. DE PLANOS DE DIAGONALES 2
 MODULO DE POISSON 0.200

MODULO DE ELASTICIDAD DE COLUMNAS
 Y DIAGONALES

ENTREPISO	MODULO	ENTREPISO	MODULO	ENTREPISO	MODULO	ENTREPISO	MODULO
1	1871000.0	2	1871000.0	3	1871000.0	4	1872000.0
5	1732000.0		1732000.0				

MODULO DE ELASTICIDAD DE TRABES

NIVEL	MODULO	NIVEL	MODULO	NIVEL	MODULO	NIVEL	MODULO
1	1732000.0	2	1732000.0	3	1732000.0	4	1732000.0
5	1581000.0	6	1581000.0				

CONDICION DE APOYO EN LA CIMENTACION

	X	Y	NUDO	X	Y	NUDO	X	Y	NUDO	X	Y	NUDO	X	Y	NUDO	X	Y	NUDO
0																		
1	0	0	2	0	0	4	0	0	5	0	0	6	0	0	7	0	0	8
2	0	0	3	0	0	10	0	0	11	0	0	12	0	0	13	0	0	14
3	0	0	14	0	0	15	0	0	17	0	0	18	0	0	19	0	0	20
4	0	0	20	0	0	21	0	0	22	0	0	23	0	0	24	0	0	25

 ARTICULACION
 EMPOTRAMIENTO

 NIVELES FIJOS DEL EDIFICIO:
 1

GOVERNMENT OF TEXAS
OFFICE OF THE ATTORNEY GENERAL
DALLAS, TEXAS

ACCOUNT NO.	AMOUNT	DESCRIPTION	DATE
10333100	10333100	10333100	10333100
10333101	10333101	10333101	10333101
10333102	10333102	10333102	10333102

ACCOUNT NO.	AMOUNT	DESCRIPTION	DATE
10333103	10333103	10333103	10333103
10333104	10333104	10333104	10333104
10333105	10333105	10333105	10333105

ACCOUNT NO.	AMOUNT	DESCRIPTION	DATE
10333106	10333106	10333106	10333106
10333107	10333107	10333107	10333107
10333108	10333108	10333108	10333108

ACCOUNT NO.	AMOUNT	DESCRIPTION	DATE
10333109	10333109	10333109	10333109
10333110	10333110	10333110	10333110
10333111	10333111	10333111	10333111

ACCOUNT NO.	AMOUNT	DESCRIPTION	DATE
10333112	10333112	10333112	10333112
10333113	10333113	10333113	10333113
10333114	10333114	10333114	10333114

10333115 10333115

10333116 10333116

10333117 10333117

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

PROPIEDADES GEOMETRICAS DE LAS TRABES

TRABE NIVEL			TRABE NIVEL		
Y	X	AREA	Y	X	AREA
1	1	1000000000000000000	1	1	1600000000000000000
1	2	1000000000000000000	1	2	1600000000000000000
1	3	1000000000000000000	1	3	1600000000000000000
1	4	1000000000000000000	1	4	1600000000000000000
1	5	1000000000000000000	1	5	1600000000000000000
1	6	1000000000000000000	1	6	1600000000000000000
1	7	1000000000000000000	1	7	1600000000000000000
1	8	1000000000000000000	1	8	1600000000000000000
1	9	1000000000000000000	1	9	1600000000000000000
1	10	1000000000000000000	1	10	1600000000000000000
1	11	1000000000000000000	1	11	1600000000000000000
1	12	1000000000000000000	1	12	1600000000000000000
1	13	1000000000000000000	1	13	1600000000000000000
1	14	1000000000000000000	1	14	1600000000000000000

COORDENADAS DE LOS CENTROS DE MASA

NIVEL	X	Y	NIVEL	X	Y	NIVEL	X	Y	NIVEL	X	Y
1	14.00	3.00	2	14.00	6.00	3	14.00	8.00	4	14.00	11.00
5	14.00	5.00	6	14.00	5.50						

FUERZAS SISMICAS

NIVEL	FUERZA	NIVEL	FUERZA	NIVEL	FUERZA	NIVEL	FUERZA	NIVEL	FUERZA
1	0.00	2	17.20	3	28.70	4	40.20	5	26.30
								6	13.10

ANALISIS SISMICO

OBTENCION DE ELEMENTOS MECANICOS DE TRABES COLUMNAS Y DIAGONALES*

***** T R A B E S *****

NIVEL	TRABE	INCIDENCIAS	MOMENTO TORSIONANTE	EXTREMO A MOMENTO FLEXYONANTE	FUEZA CORTANTE	MOMENTO TORSIONANTE	EXTREMO A MOMENTO FLEXYONANTE	FUEZA CORTANTE
1	1	1	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	2	2	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	3	3	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	4	4	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	5	5	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	6	6	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	7	7	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	8	8	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	9	9	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	10	10	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	11	11	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	12	12	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	13	13	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	14	14	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	15	15	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	16	16	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	17	17	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	18	18	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	19	19	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	20	20	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	21	21	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	22	22	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	23	23	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	24	24	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	25	25	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	26	26	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	27	27	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	28	28	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	29	29	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000
1	30	30	0.00000000	1.00000000	0.00000000	0.00000000	1.00000000	0.00000000

#####

#####

#####

#####

#####

#####

#####

#####

#####

#####

EQUILIBRIO O REACCIONES EN LOS NIVELES Y NUDOS

 EQUILIBRIO EN LOS NIVELES

NIVEL	FUERZA (X)	FUERZA (Y)	MOMENTO (Z)
0	-156.12	0.00	-1352.63
1	0.00	-0.00	2378.13
2	0.00	0.00	0.00
3	0.00	0.00	0.00
4	0.00	0.00	0.00
5	0.00	0.00	0.00
6	0.00	0.00	0.00
7	0.00	0.00	0.00
8	0.00	0.00	0.00
9	0.00	0.00	0.00
10	0.00	0.00	0.00
11	0.00	0.00	0.00
12	0.00	0.00	0.00
13	0.00	0.00	0.00
14	0.00	0.00	0.00
15	0.00	0.00	0.00
16	0.00	0.00	0.00
17	0.00	0.00	0.00
18	0.00	0.00	0.00
19	0.00	0.00	0.00
20	0.00	0.00	0.00
21	0.00	0.00	0.00
22	0.00	0.00	0.00
23	0.00	0.00	0.00
24	0.00	0.00	0.00
25	0.00	0.00	0.00
26	0.00	0.00	0.00
27	0.00	0.00	0.00
28	0.00	0.00	0.00
29	0.00	0.00	0.00
30	0.00	0.00	0.00

 EQUILIBRIO EN LOS NUDOS

NUDO	MOMENTO (X)	MOMENTO (Y)	FUERZA (Z)
------	-------------	-------------	------------

1	0.00	0.00	0.00
2	0.00	0.00	0.00
3	0.00	0.00	0.00
4	0.00	0.00	0.00
5	0.00	0.00	0.00
6	0.00	0.00	0.00
7	0.00	0.00	0.00
8	0.00	0.00	0.00
9	0.00	0.00	0.00
10	0.00	0.00	0.00
11	0.00	0.00	0.00
12	0.00	0.00	0.00
13	0.00	0.00	0.00
14	0.00	0.00	0.00
15	0.00	0.00	0.00
16	0.00	0.00	0.00
17	0.00	0.00	0.00
18	0.00	0.00	0.00
19	0.00	0.00	0.00
20	0.00	0.00	0.00
21	0.00	0.00	0.00
22	0.00	0.00	0.00
23	0.00	0.00	0.00
24	0.00	0.00	0.00
25	0.00	0.00	0.00
26	0.00	0.00	0.00
27	0.00	0.00	0.00
28	0.00	0.00	0.00
29	0.00	0.00	0.00
30	0.00	0.00	0.00
31	0.00	0.00	0.00
32	0.00	0.00	0.00
33	0.00	0.00	0.00
34	0.00	0.00	0.00
35	0.00	0.00	0.00
36	0.00	0.00	0.00
37	0.00	0.00	0.00
38	0.00	0.00	0.00
39	0.00	0.00	0.00
40	0.00	0.00	0.00
41	0.00	0.00	0.00
42	0.00	0.00	0.00
43	0.00	0.00	0.00
44	0.00	0.00	0.00
45	0.00	0.00	0.00
46	0.00	0.00	0.00
47	0.00	0.00	0.00
48	0.00	0.00	0.00
49	0.00	0.00	0.00
50	0.00	0.00	0.00

2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100

1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100

1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100

1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
23
24
25
26
27
28
29
30
31
32
33
34
35
36
37
38
39
40
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100

0000000000
0000000000
0000000000
0000000000

0000000000
0000000000
0000000000
0000000000
0000000000
0000000000

0000000000
0000000000
0000000000
0000000000

P 2004-10-01
Produced by
www.fishbase.org

6	2	120	143
6	3	121	144
6	7	122	145
6	8	123	146
6	9	124	147
6	10	125	148
6	11	126	149
6	12	127	150
6	13	128	151
6	14	129	152
6	15	130	153
6	16	131	154
6	17	132	155
6	18	133	156
6	19	134	157
6	20	135	158
6	21	136	159
6	22	137	160
6	23	138	161

#####

#####

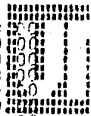
#####

#####

#####

#####

#####



D I A G O N A L E S

PLANO	ENTR.	INCIDENCIAS		FUERZA NORMAL
1	3	30	54	-47.58
	4	40	80	-47.35
	5	100	100	-47.35
	6	133	155	-47.77

PLANO	ENTR.	INCIDENCIAS		FUERZA NORMAL
1	3	53	77	-17.08
	4	163	97	-17.08
	5	123	145	-2.77

PLANO	ENTR.	INCIDENCIAS		FUERZA NORMAL
1	4	76	100	-30.95
	5	86	110	-30.95
	6	110	132	-2.26

EQUILIBRIO O REACCIÓN EN LOS NIVELES Y NUDOS

EQUILIBRIO EN LOS NIVELES

NIVEL	FUERZA (X)	FUERZA (Y)	MOMENTO (Z)
0	0.0000	55.30	774.14
1	-0.0000	-200.00	-2411.14
2	-0.0000	-3.00	11.14
3	-0.0000	-6.00	0.0000
4	-0.0000	-6.00	0.0000
5	-0.0000	-6.00	0.0000
6	0.0000	0.00	0.0000

EQUILIBRIO EN LOS NUDOS

NUDO	MOMENTO (X)	MOMENTO (Y)	FUERZA (Z)
1	0.0000	0.0000	0.0000
2	0.0000	0.0000	0.0000
3	0.0000	0.0000	0.0000
4	0.0000	0.0000	0.0000
5	0.0000	0.0000	0.0000
6	0.0000	0.0000	0.0000
7	0.0000	0.0000	0.0000
8	0.0000	0.0000	0.0000
9	0.0000	0.0000	0.0000
10	0.0000	0.0000	0.0000
11	0.0000	0.0000	0.0000
12	0.0000	0.0000	0.0000
13	0.0000	0.0000	0.0000
14	0.0000	0.0000	0.0000
15	0.0000	0.0000	0.0000
16	0.0000	0.0000	0.0000
17	0.0000	0.0000	0.0000
18	0.0000	0.0000	0.0000
19	0.0000	0.0000	0.0000
20	0.0000	0.0000	0.0000
21	0.0000	0.0000	0.0000
22	0.0000	0.0000	0.0000
23	0.0000	0.0000	0.0000
24	0.0000	0.0000	0.0000
25	0.0000	0.0000	0.0000
26	0.0000	0.0000	0.0000
27	0.0000	0.0000	0.0000
28	0.0000	0.0000	0.0000
29	0.0000	0.0000	0.0000
30	0.0000	0.0000	0.0000
31	0.0000	0.0000	0.0000
32	0.0000	0.0000	0.0000
33	0.0000	0.0000	0.0000
34	0.0000	0.0000	0.0000
35	0.0000	0.0000	0.0000
36	0.0000	0.0000	0.0000
37	0.0000	0.0000	0.0000
38	0.0000	0.0000	0.0000
39	0.0000	0.0000	0.0000
40	0.0000	0.0000	0.0000
41	0.0000	0.0000	0.0000
42	0.0000	0.0000	0.0000
43	0.0000	0.0000	0.0000
44	0.0000	0.0000	0.0000
45	0.0000	0.0000	0.0000
46	0.0000	0.0000	0.0000
47	0.0000	0.0000	0.0000
48	0.0000	0.0000	0.0000
49	0.0000	0.0000	0.0000
50	0.0000	0.0000	0.0000
51	0.0000	0.0000	0.0000
52	0.0000	0.0000	0.0000
53	0.0000	0.0000	0.0000
54	0.0000	0.0000	0.0000
55	0.0000	0.0000	0.0000
56	0.0000	0.0000	0.0000
57	0.0000	0.0000	0.0000
58	0.0000	0.0000	0.0000
59	0.0000	0.0000	0.0000
60	0.0000	0.0000	0.0000
61	0.0000	0.0000	0.0000
62	0.0000	0.0000	0.0000
63	0.0000	0.0000	0.0000
64	0.0000	0.0000	0.0000
65	0.0000	0.0000	0.0000
66	0.0000	0.0000	0.0000
67	0.0000	0.0000	0.0000
68	0.0000	0.0000	0.0000
69	0.0000	0.0000	0.0000
70	0.0000	0.0000	0.0000
71	0.0000	0.0000	0.0000
72	0.0000	0.0000	0.0000
73	0.0000	0.0000	0.0000
74	0.0000	0.0000	0.0000
75	0.0000	0.0000	0.0000
76	0.0000	0.0000	0.0000
77	0.0000	0.0000	0.0000
78	0.0000	0.0000	0.0000
79	0.0000	0.0000	0.0000
80	0.0000	0.0000	0.0000
81	0.0000	0.0000	0.0000
82	0.0000	0.0000	0.0000
83	0.0000	0.0000	0.0000
84	0.0000	0.0000	0.0000
85	0.0000	0.0000	0.0000
86	0.0000	0.0000	0.0000
87	0.0000	0.0000	0.0000
88	0.0000	0.0000	0.0000
89	0.0000	0.0000	0.0000
90	0.0000	0.0000	0.0000
91	0.0000	0.0000	0.0000
92	0.0000	0.0000	0.0000
93	0.0000	0.0000	0.0000
94	0.0000	0.0000	0.0000
95	0.0000	0.0000	0.0000
96	0.0000	0.0000	0.0000
97	0.0000	0.0000	0.0000
98	0.0000	0.0000	0.0000
99	0.0000	0.0000	0.0000
100	0.0000	0.0000	0.0000

5. CONCLUSIONES

La utilización de un programa de computadora digital en el diseño estructural, proporciona una gran flexibilidad para la selección de diferentes alternativas de la estructura, permitiendo, una mayor rapidez y exactitud en su diseño y cálculo, de igual forma facilita el trabajo del ingeniero estructurista sin intentar de ninguna manera el remplazarlo, dado que no es posible prescindir de su criterio para la idealización de la estructura e interpretación de los resultados obtenidos, tomando en cuenta las hipótesis simplificadoras adoptadas en el modelo matemático ya expuesto.

Así mismo, el presente estudio podrá ser utilizado dentro del campo de la investigación tanto, para la creación de nuevos modelos matemáticos, como para el estudio del comportamiento de estructuras no usuales en la actualidad.

El programa desarrollado en este trabajo fue implantado en la computadora BURROUGHS - 7800 propiedad de la U.N.A.M. ya que presenta una gran eficiencia tanto en capacidad de memoria, como en tiempo de procesamiento.

Debido a que el acceso a esta máquina es muy difícil por la gran demanda que presenta, el programa fué estructurado de tal forma que pueda ser implantado en computadoras de menor capacidad, siempre y cuando se superen los problemas de programación que se presenten. Cabe mencionar que el costo que implica la utilización de este programa, no es representativo si se compara con el costo actual de la construcción.

En síntesis, el método expuesto constituye una excelente herramienta para el análisis en los despachos de cálculo actuales, debido a que simplifica enormemente el proceso de análisis y dimensiones de elementos estructurales con el consiguiente ahorro económico, y con una mayor precisión en los cálculos.

B I B L I O G R A F I A

Damy Ríos J., "Análisis Matricial de Estructuras" C.I.C.A. México, 1981

Meli R. y Bazan E. "Manual de diseño sísmico de Edificios" Instituto de Ingeniería, UNAM. México, D.F. 1984

Ghalí A. y Neville A., "Análisis Estructural" Ed. Diana México, D.F. 1983

Kardestuncer H. "Introducción al análisis estructural con matrices", Ed. Mc. Graw-Hill, Cali, Colombia, 1981

Sterling Kinney J., "Análisis de estructuras indeterminadas" Ed. CECSA, México D.F. 1960

Oktay Ural, "Matrix Operations and use of computers in structural Engineering", Ed. International T. U.S.A., 1971

Meek John L., "Matrix Structural Analysis", Ed. International Student, U.S.A., 1971

Faddeeva, V. N. "Computational methods of linear algebra", Ed. Dover Publications, Inc.

Muray Laso M.A., "Aplicaciones de la computación en Ingeniería"