

# ESTRUTURAS METÁLICAS

Projeto de Estruturas Metálicas Projeto de um Galpão Revit & Robot – AutoDesk: Parte 1 Lançamento do Modelo

Prof Moniz de Aragão - Maj

#### Interoperabilidade entre os sistemas Revit e Robot da AutoDesk



"Send model to Robot"

#### Interoperabilidade entre Revit e Robot

#### "Send model to Robot" OPTIONS

| 🟝 Integration with Robot Structural Analysis - Send Options 🛛 🛛 🔀        | Integration with Robot Structural Analysis - Send Options  |
|--|--|
| Basic Options Additional Options   | Basic Options Additional Options   |
| Scope and correction   | Materials  |
| <ul> <li>Send entire Revit project (ignore current selection)</li> </ul> | O Use Robot default materials  |
| Send only current selection  | O Define new materials in Robot  |
| Execute model correction in Robot  | O Select material of the best matching parameters  |
| Specify the case that contains self-weight                               | Curtain walls  |
| OL1 ▼  | Analytical model only (no system panels, no mullions)  |
| O Ignore self-weight   | Analytical model and mullions (no system panels)     Sustem panels and mullions (detailed model) |
| C Bar end releases   |  |
| Do not use Revit settings  | Transfer (optionally)  |
|  |  |
|  | Reinforcement projects (beams, columns, spread footings)   |
| Change Pinned-Pinned to Fixed-Fixed                                      | Steel connections  |
|  |  |
| Help About OK Cancel   | Help About OK Cancel   |

#### Interoperabilidade entre Revit e Robot

#### "Update model from Robot" OPTIONS



#### Começando pelo Robot... Definindo os eixos

- Definir eixos







| 🛱 Eixo estrutural         |                                  |                       |  |  |  |
|---------------------------|----------------------------------|-----------------------|--|--|--|
| Nome: Eixo da estrutura 👻 |                                  |                       |  |  |  |
| Cartesian                 | Cartesiano Cilíndrico Arbitrário |                       |  |  |  |
|                           | Parâmetros avança                | dos                   |  |  |  |
| XY                        | Z                                |                       |  |  |  |
| Posição:<br>7.30          | № de repet.:<br>(m) 1            | Distância:<br>1.3 (m) |  |  |  |
| Legenda<br>±0.00          | Posição<br>0.00                  |                       |  |  |  |
| +3.00                     | 3.00                             | Adicionar             |  |  |  |
| +6.00                     | 6.00<br>7.30                     | Excluir               |  |  |  |
|                           |                                  | Excluir todos         |  |  |  |
|                           |                                  | Único                 |  |  |  |
| •                         | III                              | Andares               |  |  |  |
| Numeração: 123            |                                  |                       |  |  |  |
| Novo Gerenciador de eixo  |                                  |                       |  |  |  |
| Aplicar                   | Fechar                           | Ajuda                 |  |  |  |

#### Robot Definindo os eixos



| Plano | da | Cobertura |
|-------|----|-----------|
|-------|----|-----------|

|                  | X     | Υ     | Z          |
|------------------|-------|-------|------------|
| Numeração        | 1, 2, | A, B, | milímetros |
| Posição inicial  | 0,0   | 0,0   | 0,0        |
| Nº de repetições | 9     | 4     | 4          |
| Distância        | 6000  | 3750  | 3000       |

#### Começando pelo Robot... Definindo os eixos

| o <sup>₽</sup> Eixo estrutural      |                       |  |  |  |
|-------------------------------------|-----------------------|--|--|--|
| Nome: Eixo da estrutura             | •                     |  |  |  |
| Cartesiano Cilíndrico               | Arbitrário            |  |  |  |
| Parâmetros avançado                 | os                    |  |  |  |
| X Y Z                               |                       |  |  |  |
| Posição: № de repet.:<br>7.30 (m) 1 | Distância:<br>1.3 (m) |  |  |  |
| Legenda Posição<br>±0.00 0.00       |                       |  |  |  |
| +3.00 3.00                          | Adicionar             |  |  |  |
| +6.00 6.00                          | Excluir               |  |  |  |
| 1.50                                | Excluir todos         |  |  |  |
|                                     | Único                 |  |  |  |
| •                                   | Andares               |  |  |  |
| Numeração: 123 🔻                    |                       |  |  |  |
| Novo Gerenciador de eixo            |                       |  |  |  |
| Aplicar Fechar                      | Ajuda                 |  |  |  |



#### Obs:

 $\Rightarrow$  Casa decimal: ponto

 $\Rightarrow$  Legenda: clicar em cima para editar

#### Começando pelo Robot... Definindo os eixos



#### *Robot* Definindo o TIPO DE BARRA

| — 凸 ×                  | Serras — 🗆 🗙   |
|------------------------|--|
| DIREITA Idea<br>Barras | Número: 1   Passo: 1   Nome: Barra simples_1   Propriedades Image: Columa de madeira   Seção: W 8x18   Material padrão: Aço   Material padrão: Aço   Início: 0.00; 0.00   Final: Image: Columa de CA   Viga de CA   Columa de CA   Viga de CA   Caibro   Deslocamento: |
|                        | Adicionar Fechar Ajuda   |

#### *Robot* Definindo os *parâmetros da barra simples*

| Definição de membro - Parâmetros - ANSI/AIS   | SC 360 ×                    |  |   |
|---|-----------------------------|--|---|
| Tipo membro:       Barra simples         Flambagem (eixo Y)       Flambagem (eixo Z)         Comprimento do membro ly:       Comprimento do membro lz:         Real       1.00         Ocoeficiente       Coeficiente | Salvar<br>Fechar<br>Serviço | Limite de utilização - valores de deslo  | × |
| Coef. de compr. de flamb. Y:Coef. de compr. de flamb. Z:Ky: $1.00$ $10$ Kz: $1.00$ $10$   | Mais                        | Deslocamentos de limite         OK           Flecha de membro (sistema local)         OK           Y=L / 200.0(         Z=L / 200.0( |   |
| ✓ Flambagem por flexo-torção de seções monossimétricas  | Enrijecedores               | Balanço Ajuda  |   |
| Parâmetros de flambagem lateral   |                             | Deslocamentos de nós (sistema global)  |   |
| ✓ Flambagem lateral Mesa superior Mesa inferior   |                             | X=L/ 150.0( Y=L/ 150.0(  |   |
| Cb: 1.00 Cb $1.0$ Lb = 1 Lb = 1   |                             | Membros com curvatura<br>Verificação de deslocamentos com  |   |
| Parâmetros da análise sísmica   |                             | Curvatura considerada  |   |
| Cálculos sísmicos - ANSI/AISC 341-05  |                             | Curvatura definida pelo usuário  |   |
| Sistema: [SMF] Quad. de momen. especial v<br>Tipo de elemento: Outro v  |                             | uy = 0.0 cm uz = 0.0 cm<br>Curvatura automática<br>(os parâmetros adicionais podem ser<br>encontrados na caixa de diálogo de         |   |
|   | Ajuda                       | configuração de cálculos)  |   |

## *Robot* Definindo a *SEÇÃO*

| <b>I</b>  | Nova seção 🛛 🗕 🗆 🗙   |
|---|--|
| Padrão Paramétrico Variá<br>Legenda:<br>W 4x13 V<br>Cor: Auto V | ável Composto Especial Ax, Iy, Iz<br>Variável<br>10.6 (cm)<br>Seleção de seção<br>Banco de dados: AISC 14.0 ✓<br>American hot rolled shapes (AISC<br>Família: W ✓<br>Wide-flange Shapes (W-Shapes)<br>Seção: W 4x13 ✓<br>Análise elasto-plástica |
| Âng. de gama: 0 ∨ (G  | Grau) Tipo de seção: 🛛 Aço 🗸 🗸   |
| Adicionar Fechar  | Ajuda AÇO  |

Bearing Piles (HP-Shapes)

> Miscellaneous Beams (M-Shapes)

> > American Standard Beams (S-Shapes)



Wide-flange Shapes (W-Shapes)

Welded Wide Flange

### *Robot* Definindo a *SEÇÃO*

| Designation                      | Dimensions         |                    |                               |                            |                   |
|----------------------------------|--------------------|--------------------|-------------------------------|----------------------------|-------------------|
| <i>Imperial<br/>(in x lb/ft)</i> | Depth<br>h<br>(in) | Width<br>w<br>(in) | Web<br>Thickness<br>s<br>(in) | Sectional<br>Area<br>(in²) | Weight<br>(lb/ft) |
| W 4 x 13                         | 4.16               | 4.060              | 0.280                         | 3.8                        | 13                |
| Metric<br>(mm x kg/m)            | Depth<br>h<br>(mm) | Width<br>w<br>(mm) | Web<br>Thickness<br>s<br>(mm) | Sectional<br>Area<br>(cm²) | Weight<br>(kg/m)  |
| W 100 x 19.3                     | 106                | 103                | 7.1                           | 24.7                       | 19.3              |

1 pound / foot = 1.48816394 kilograms / meter



Projeto – Galpões para usos gerais (Manual CBCA)

• Elementos do Pórtico: W 310x38,7



## *Robot* Definindo a *SEÇÃO*

Projeto – Galpões para usos gerais (Manual CBCA)

Terças: U152 x 15,6



Figura 77 – Disposição das linhas de tirantes na cobertura e sua área de influência

Tirantes: barras rosqueadas φ 12,5mm



Figura 76 – Sistema de tirantes flexíveis nas terças



• Terças: U152 x 15,6 (continuação)



Figura 71 – Terca em torno de Y

#### *Robot* Definindo o *Pórtico*



#### *Robot* Copiando o *Pórtico*



#### *Robot* Dividindo *barras*



tos selecionados

w] X] P] N] 📐 🏸

### *Robot* Inserindo *terças*

X≣

P₿

N

w



23:32

#### *Robot* Inserindo *terças - offsets*



http://docs.autodesk.com/RSAPRO/2014/ENU/index.html?url=filesROBOT/GUID-DFB075D8-BD24-4946-8D4F-3175E93DEBA3.htm,topicNumber=ROBOTd30e36541

### Robot Completando o modelo: fechamento lateral

• Terças laterais: U152 x 15,6 (iguais às da cobertura)



Figura 78 – Disposição das linhas de tirantes no tapamento lateral

### Robot Completando o modelo: fechamento lateral



#### Referências

Galpões para Usos Gerais, Manual de Construção em Aço, PRAVIA, Z. M. C., DREHMER, G. A., MESACASA JÚNIOR, E., 2010, Instituto Aço Brasil e Centro Brasileiro da Construção em Aço, 4ªEd.

Autodesk Robot Structural Analysis - steel design http://www.youtube.com/watch?v=hEY6yz8kyps

Integrating Revit Structure and Robot Structural Analysis Professional <a href="http://images.autodesk.com/adsk/files/linking\_revit\_structure\_models\_with\_robot\_structural\_analysis.pdf">http://images.autodesk.com/adsk/files/linking\_revit\_structure\_models\_with\_robot\_structural\_analysis.pdf</a>

Autodesk Building Solutions http://www.youtube.com/user/AutodeskBuilding

BIM - Autodesk Robot Structural Analysis – Lesson 1 http://bimcurriculum.autodesk.com/lesson/lesson-1-autodesk-robot-structural-analysis-professional

BIM - Revit Models – Lesson 2

http://bimcurriculum.autodesk.com/lesson/lesson-2-revit-models