

André Pereira Lima

Deformabilidade e estabilidade de taludes em solo grampeado

Dissertação de Mestrado

Dissertação apresentada como requisito parcial para obtenção do grau de Mestre pelo Programa de Pós-graduação em Engenharia Civil – Geotecnia do Departamento de Engenharia Civil da PUC-Rio.

Orientador: Prof. Alberto S. F. J. Sayão Co-orientadora: Profa. Denise M. S. Gerscovich

Rio de Janeiro Setembro de 2002



André Pereira Lima

Deformabilidade e estabilidade de taludes em solo grampeado

Dissertação apresentada como requisito parcial para obtenção do grau de Mestre pelo Programa de Pós-graduação em Engenharia Civil – Geotecnia do Departamento de Engenharia Civil do Centro Técnico Científico da PUC-Rio. Aprovada pela Comissão Examinadora abaixo assinada.

> Prof. Alberto S. F. J. Sayão Orientador Departamento de Engenharia Civil – PUC-Rio

> > Profa. Denise M. S. Gerscovich Co-orientadora UERJ

Prof. Luís Manuel R. e Sousa LNEC-Portugal

Prof. Márcio S. S. de Almeida COPPE/UFRJ

Prof. Luciano V. de Medeiros Departamento de Engenharia Civil – PUC-Rio

Prof. Ney Augusto Dumont

Coordenador Setorial do Centro Técnico Científico – PUC-Rio

Rio de Janeiro, 02 de Setembro de 2002

Todos os direitos reservados. É proibida a reprodução total ou parcial do trabalho sem autorização da universidade, do autor e do orientador.

André Pereira Lima

Graduou-se em Engenharia Civil, pela Universidade do Estado do Rio de Janeiro, em 1999. Trabalhou como engenheiro de projetos no período entre 1999 e 2000. Ingressou no curso de mestrado em Engenharia Civil (Geotecnia) no ano de 2000, atuando na área de Geotecnia Experimental. Desenvolveu pesquisa sobre a técnica de estabilização de taludes em solo grampeado, escrevendo artigos técnicos sobre este assunto e participando de congressos em Geotecnia.

Ficha Catalográfica

Lima, André Pereira

Deformabilidade e estabilidade de taludes em solo grampeado / André Pereira Lima; orientador: Alberto de Sampaio Ferraz Jardim Sayão; co-orientadora: Denise Maria Soares Gerscovich. – Rio de Janeiro: PUC, Departamento de Engenharia Civil, 2002.

[21], 159 f. : il. ; 30 cm

Dissertação (mestrado) – Pontifícia Universidade Católica do Rio de Janeiro, Departamento de Engenharia Civil.

Inclui referências bibliográficas.

1. Engenharia Civil – Teses. 2. Solo grampeado. 3. Estabilidade de taludes. 4. Modelagem numérica. 5. Solo residual. I. Sayão, Alberto S. F. J. (Alberto de Ferraz Jardim). II. Gerscovich, Denise Maria Soares. III. Pontifícia Universidade Católica do Rio de Janeiro. Departamento de Engenharia Civil. IV. Título.

Para os meus queridos pais, Silio e Odete, pelo amor, educação e confiança recebidos ao longo de toda a minha vida.

Agradecimentos

Aos meus amados pais, responsáveis por esta difícil conquista. Meus sinceros agradecimentos àqueles que buscaram sempre me transmitir os ensinamentos da vida.

À minha querida irmã, Martha e à minha maravilhosa família.

Aos meus orientadores professor Alberto S. F. J. Sayão e professora Denise M. S. Gerscovich pelos conceitos transmitidos, sugestões e dedicação ao longo de toda pesquisa, além da amizade e respeito adquiridos.

Ao professor J. A. R. Ortigão pela disponibilização do programa computacional FLAC.

Aos demais professores do Departamento de Engenharia Civil da PUC-Rio, pelos conhecimentos obtidos ao longo de todo o curso de mestrado.

Aos funcionários da LPS Consultoria e Engenharia, em particular aos engenheiros Edward Barros Pacheco e Leandro de Moura Costa Filho, pela orientação técnica e sugestões recebidas.

A todos os colegas e amigos do curso de mestrado e doutorado da PUC-Rio pela convivência sadia e amizade construída e que ajudaram de certa forma no desenvolvimento desta tese. Em especial à Fernanda O. Springer pelas informações fornecidas no início da pesquisa sobre o funcionamento do programa computacional FLAC e à Laryssa P. Ligocki pela ajuda na etapa final da dissertação.

A todos os funcionários do DEC, exemplos de profissionalismo, meus agradecimentos em especial à Ana Roxo e Cristiano.

A CAPES pela ajuda financeira indispensável ao desenvolvimento deste trabalho.

Resumo

Lima, André Pereira; Sayão, Alberto de Sampaio Ferraz Jardim; Gerscovich, Denise Maria Soares. **Deformabilidade e estabilidade de taludes em solo grampeado**. Rio de Janeiro, 2002. 180p. Dissertação de Mestrado – Departamento de Engenharia Civil, Pontifícia Universidade Católica do Rio de Janeiro.

Deformabilidade e estabilidade de taludes em solo grampeado são aspectos relevantes na utilização deste sistema de reforço de taludes naturais ou resultantes de processo de escavação. A concepção do projeto envolve a escolha do comprimento, ângulo de instalação, espaçamento e resistência dos grampos. O dimensionamento, usualmente baseado na teoria do Equilíbrio Limite, não consegue prever deformações no interior da massa grampeada, assim como a redistribuição de esforços nos grampos ao longo das diversas etapas de escavação. Estas informações podem ser obtidas por modelagem computacional com o auxílio do programa FLAC, de forma a definir critérios de projeto para massas grampeadas em solo residual. Para escavações de baixa altura (inferiores a 5m), a razão entre comprimento do grampo e altura da escavação deve ser superior a 0,7 e a razão entre espaçamento vertical e comprimento do grampo inferior a 50%. Para escavações maiores, a razão entre espaçamento vertical e comprimento do grampo deve ser inferior a 25%. Para estas condições não é observada uma configuração de colapso do talude em solo grampeado. O ângulo de rotação da face da escavação é um parâmetro importante no projeto. Adicionalmente verifica-se que uma pequena variação na geometria, condições de contorno, modelo constitutivo e parâmetros do solo e do grampo causam mudanças expressivas nos valores de deslocamento, tensões iniciais e esforços axiais nos grampos. Uma pequena variação da inclinação do talude pode acarretar reduções de até 70% nos deslocamentos finais. Os esforços axiais máximos, mobilizados em cada grampo durante o processo de escavação, são maiores nos taludes mais íngremes.

Palavras-chave

Engenharia civil; solo grampeado; estabilidade de taludes; modelagem numérica; solo residual; escavação; grampo; FLAC.

Abstract

Lima, André Pereira; Sayão, Alberto de Sampaio Ferraz Jardim (Advisor); Gerscovich, Denise Maria Soares (Advisor). **Deformability and stability of slopes supported by soil nailing**. Rio de Janeiro, 2002. 180p. MSc. Dissertation – Departamento de Engenharia Civil, Pontifícia Universidade Católica do Rio de Janeiro.

Deformability and stability of slopes supported by soil nailing are relevant aspects in the utilization of this reinforcement system during excavation. The project concept involves choosing the installation angle, spacing, and resistance of the soil nails. The parameters, usually determined from Limit Equilibrium Theory, cannot predict the deformation of the reinforced mass or the redistribution of stresses on the nails throughout the excavation stages. This information was obtained through computer modeling using the FLAC Program, which defined the performance of soil nailing masses in residual soil. For shallow excavations (H<5m), the ratio between length and excavation height must be a minimum of 0.7, the ratio between spacing and length up to a maximum of 0.5. For higher excavations, the ratio between spacing and length has to be reduced to 0.25. The rotation angle of the excavation's face is an important parameter. Additionally, small variations in the geometry, boundary conditions, constitutive model, and soil and nail parameters, can cause large changes in the deformations, initial tensions and axial stresses in the nails. Regarding the slope inclination, a small variation can cause reductions of up to 70% in the final deformations. The maximum axial stresses mobilized in each nail during the process of excavation are larger in steeper slopes.

Keywords

Civil engineering; soil nailing; slope stability; deformation analysis; residual soil; excavation; FLAC.

Sumário

1.Introdução	_ 22
2.Revisão bibliográfica	_ 24
2.1.Solo grampeado	_ 24
2.1.1.Utilização da técnica: definição e desenvolvimento	_ 24
2.1.1.1.Origens do solo grampeado	_ 24
2.1.1.2.Definição da técnica	_ 25
2.1.1.3.Método executivo	_ 28
2.1.1.4.Aplicação da técnica no exterior	_ 41
2.1.1.5.Aplicação da técnica no Brasil	_ 43
2.1.1.6.Vantagens e limitações do solo grampeado	_ 50
2.1.1.7.Comparação com outros sistemas de estabilização	_ 52
2.1.1.8.Estruturas mistas	_ 56
2.1.1.9.Ensaios de arrancamento	_ 58
2.1.2.Mecanismos e comportamento de estruturas grampeadas	_ 62
2.1.2.1.Distribuição de tensão nos grampos	_ 63
2.1.2.2.Interação solo/grampo	_ 65
2.1.2.3.Mobilização da resistência à flexão dos grampos	_ 67
2.1.2.4.Deformações e deslocamentos em parede de solo grampeado	68
2.1.3.Tipos de ruptura em estrutura de solo grampeado	_ 71
2.1.4.Concepção e projeto	_ 74
2.1.4.1.Concepção da estrutura	_ 74
2.1.4.2.Projeto	_ 81
2.1.4.3.Análises da estabilidade por equilíbrio limite	_ 81

2.1.4.4.Análises tensão x deformação	9
2.1.4.5.Instrumentação de obras em solo grampeado	!
2.2.Solos residuais	1
2.2.1.Parâmetros geotécnicos de solo residuais do Rio de Janeiro	_ 1
2.2.2.Deformabilidade de campo x laboratório em solos residuais	_ 1
2.2.3.Coeficiente do empuxo no repouso (k _o) em solos residuais	_ 1
3.0 Programa computacional FLAC	_ 1
3.1.Introdução	_ 1
3.2.A formulação do FLAC	. 1
3.3.Modelos constitutivos	_ 1
3.4.Elementos estruturais	. 1
3.5.Geração da malha	_ 1
3.6.Tensões "in-situ"	_ 1
3.7.Tempo de execução	_ 1
3.8.Comandos/entrada de dados	. 1
3.9.Resultados fornecidos pelo FLAC	_ 1
3.9.1.Deslocamentos	_ 1
3.9.2.Avaliação das condições de ruptura	_ 1
4.Modelagem de escavações com grampos e tirantes	. 1
4.1.Aplicação das tensões "in situ"	_ 1
4.2.Influência dos parâmetros geométricos	. 1
4.2.1.Inclinação do talude (β)	_ 1
4.2.2.Número de etapas de escavação	_ 1
4.2.3.Espessura da parede	_ 1
4.2.4.Condições de contorno e geometria da malha	_ 1
4.3.Influência da forma de modelagem da parede	_ 1

4.4.Escavações grampeadas em solo residual	153
4.4.1.Definição da malha	153
4.4.2.Definição dos parâmetros do solo	155
4.5.Análises	158
4.5.1.Comprimento de grampo variável	164
5.Conclusões e sugestões	165
6.Referências bibliográficas	169

Lista de figuras

Figura 1 - Técnicas de execução de túneis com revestimento flexível $_$ 25
Figura 2 - Aplicações de sistemas de reforço de solo 26
Figura 3 - Aplicações usuais de solo grampeado 28
Figura 4 - Construção de estrutura em solo grampeado em escavações com equipamentos mecânicos 29
Figura 5 - Construção de estrutura de solo grampeado em escavações com equipamentos manuais 29
Figura 6 - Detalhe da cabeça dos grampos 32
Figura 7 - Revestimento da parede de solo grampeado 35
Figura 8 - Suporte circular usando a técnica de solo grampeado 36
Figura 9 - Placas pré-moldadas em talude de solo residual 36
Figura 10 - Drenos subhorizontais profundos 38
Figura 11 - Drenagem superficial 38
Figura 12 - Drenagem superficial com dreno do paramento 39
Figura 13 - Canaletas de crista em estruturas de solo grampeado 40
Figura 14 - Primeira estrutura em solo grampeado na França 41
Figura 15 - Recorde de altura em estruturas grampeadas na França 42
Figura 16 - Contenção de taludes de emboques em 1970 44
Figura 17 - Contenção de escavação em solo residual, Niterói, RJ 45
Figura 18 - Contenção de talude em filito sob a fundação de viaduto ferroviário 45
Figura 19 - Estruturas em solo grampeado realizadas no Brasil 46
Figura 20 - Muro experimental no Morro da Formiga 46
Figura 21 - Solo grampeado, Av. Automóvel Clube 47
Figura 22 - Solo grampeado em encosta da Linha Amarela - RJ 48
Figura 23 - Comparação entre solo-grampeado e estaca-raíz 53
Figura 24 - Deslocamentos horizontais máximos em estruturas de solo grampeado e terra armada 54
Figura 25 - Mecanismos de transferência de carga 56

Figura 26 - Estruturas mistas	57
Figura 27 - Ensaio de arrancamento	59
Figura 28 - Correlações empíricas para q _s	60
Figura 29 - Correlação entre q_s e P_L para solos arenosos	61
Figura 30 - Correlação entre q $_{s}$ e P $_{L}$ para solos argilosos	61
Figura 31 - Zonas ativa e passiva em escavações com grampos livres	64
Figura 32 - Definição de uma possível superfície de ruptura	65
Figura 33 - Grampos submetidos a flexão e esforços cisalhantes	67
Figura 34 - Esquema com as deformações em uma estrutura de se grampeado	olo 69
Figura 35 - Deslocamentos na face de muros instrumentados	70
Figura 36 - Mecanismos de ruptura	71
Figura 37 - Ruptura devido a altura elevada nas etapas de escavação	73
Figura 38 - Modelo de análise dos parâmetros de solo grampeado	75
Figura 39 - Ábaco de estabilidade para L/H=0,6	77
Figura 40 - Ábaco de estabilidade para L/H=0,8	77
Figura 41 - Ábaco de estabilidade para L/H=1,0	78
Figura 42 - Ábaco de estabilidade para L/H=1,2	78
Figura 43 - Influência da rigidez dos grampos no reforço	85
Figura 44 - Modos de instabilização externa	89
Figura 45 - Discretização da malha	94
Figura 46 - Seção transversal do monobloco rígido	95
Figura 47 - Deslocamentos horizontais na parede modelada con elemento simples bidimensional	mo 96
Figura 48 - Deslocamentos horizontais na parede modelada con elemento de viga	mo 97
Figura 49 - Deslocamentos horizontais finais na parede em função do to de modelagem da face	ipo 98
Figura 50 - Parâmetros da malha utilizada por Briaud e Lim (1997)	99
Figura 51 - Influência de Be nos deslocamentos horizontais	99
Figura 52 - Influência de We nos deslocamentos horizontais	99

Figura 53 - Aumento da resistência com relação a sucção mátrica	102
Figura 54 - Equilíbrio da máxima força não balanceada	113
Figura 55 - Situação de não convergência da máxima força balanceada	não 113
Figura 56 - Ciclo de cálculo do método explícito utilizado pelo FLAC _	114
Figura 57 - Tipo de solicitação do elemento de viga	116
Figura 58 - Representação conceitual do modelo de reforço	123
Figura 59 - Razão resistência/tensão para o critério de ruptura de M Coulomb	1ohr- 126
Figura 60 - Geometria adotada nas análises preliminares	129
Figura 61 - Variação das tensões "in situ" (vetores de velocidade e em função do número de iterações	m x) 129
Figura 62 - Variação das tensões "in situ" (vetores de velocidade e em função do número de iterações	m y) 130
Figura 63 - Geometria utilizada na fase de consolidação da malha	131
Figura 64 - Geometria utilizada durante a fase de escavação	132
Figura 65 - Taludes com diferentes inclinações β para L/H=0,57	134
Figura 66 - Vertical AA' adotada para obtenção dos deslocame horizontais	entos 135
Figura 67 - Vetores de deslocamentos e fatores de segurança taludes de solo grampeado (L/H=0,57)	para 136
Figura 68 - Perfis de deslocamentos horizontais finais (L/H=0,57), a do vértice da escavação, em função da inclinação do talude (β)	1,0m 138
Figura 69 - Influência da inclinação do talude (β) nos deslocame verticais finais (L/H=0,57) ao longo da superfície do terreno (topo escavação)	entos o da 139
Figura 70 - Influência da inclinação do talude (β) nos deslocame verticais finais (L/H=0,57) na base da escavação (pé do talude)	entos 139
Figura 71 - Influência da inclinação do talude (β) nos esforços a máximos na última etapa de escavação (L/H=0,57)	xiais 140
Figura 72 - Influência da inclinação do talude (β) nos esforços a máximos na primeira linha de grampos (profundidade de 1,50m) diversas etapas de escavação	xiais nas 141
Figura 73 - Magnitude das forças axiais máximas desenvolvidas grampos em função da profundidade de escavação	nos 142

Figura 74 - Discretização da malha utilizada	143
Figura 75 - Seção transversal do monobloco rígido	143
Figura 76 - Influência das etapas de escavação nos deslocamentos fi na face da escavação ao longo da profundidade	inais 145
Figura 77 - Indicação de plastificação na simulação de 8 etapas escavação (última fase)	s de 146
Figura 78 - Indicação de plastificação na simulação de uma única e de escavação	tapa 146
Figura 79 - Geometria e condições de contorno da malha	147
Figura 80 - Influência da espessura da parede nos deslocame horizontais finais na face da escavação	ntos 148
Figura 81 - Configuração utilizada no estudo dos contornos	149
Figura 82 - Deslocamentos horizontais no topo vs. distância Be	150
Figura 83 - Influência do tipo de modelagem da parede deslocamentos horizontais finais na face da escavação	nos 152
Figura 84 - Discretização da malha utilizada	154
Figura 85 - Parâmetros geométricos do modelo estudado.	155
Figura 86 - Convenção de sinais empregada nos estudos realizados_	160
Figura 87 - Movimentação da massa reforçada contrária à re escavada	gião 161
Figura 88 - Deslocamento horizontal em função de Sv (H=5m)	162
Figura 89 - Deslocamento horizontal em função de Sv (H=10m)	162
Figura 90 - Ângulos de rotação da face da escavação para todos os ca analisados	asos 163

Lista de tabelas

Tabela 1 - Tipo de solicitação em reforço de solo 27
Tabela 2 - Aplicações e objetivos de um sistema de reforço 27
Tabela 3 - Altura das etapas de escavação 30
Tabela 4 - Tipos de aços utilizados no Brasil 31
Tabela 5 - Dimensões e propriedades típicas de grampos injetados emobras na Europa31
Tabela 6 - Dimensões e propriedades típicas de grampos injetados emobras na América do Norte31
Tabela 7 - Parâmetros típicos de maciços grampeados em obrasinternacionais43
Tabela 8 - Parâmetros típicos de maciços grampeados em obras nacionais 49
Tabela 9 - Determinação de q _s por correlações empíricas61
Tabela 10 - Valores típicos de κ , de deslocamentos verticais e horizontais máximos, baseados em resultados empíricos 69
Tabela 11 - Índices característicos em obras internacionais em solo grampeado - solos granulares com inclinação superior a 80° 74
Tabela 12 - Índices característicos em obras na Grã-Bretanha 75
Tabela 13 - Valores típicos de projetos em estruturas de solo grampeado (H≤5m, solos homogêneos, sem NA, sem sobrecargas, paramento vertical, grampos injetados)76
Tabela 14 - Espessuras extras em função do tempo de vida útil daestrutura80
Tabela 15 - Premissa dos diferentes métodos de cálculo em sologrampeado83
Tabela 16 - Índices físicos das amostras de solo residual jovem extraídasdo campo experimental I da PUC-Rio 103
Tabela 17 - Parâmetros de resistência e de deformabilidade 105
Tabela 18 - Resultados dos ensaios triaxiais cúbicos (carregamento axial)no solo residual jovem variando a orientação das estratificações dasamostras e tensão confinante105
Tabela 19 - Resultados dos ensaios triaxiais cúbicos em solo residual jovem 106

Tabela 20 - Parâmetros de resistência de solos residuais obtidos ensaios de cisalhamento direto e triaxiais	em 107
Tabela 21 - Modelos constitutivos utilizados pelo FLAC	115
Tabela 22 - Exemplo de arquivo de entrada de dados	120
Tabela 23 - Convenção para o Indicador de Plastificação	126
Tabela 24 - Propriedades geomecânicas	133
Tabela 25 - Estabilidade do talude da escavação	134
Tabela 26 - Propriedades geomecânicas	144
Tabela 27 - Quadro resumo dos casos estudados	150
Tabela 28 - Influência do tipo de modelagem da parede	151
Tabela 29 - Fatores de segurança do talude da escavação em residual	solo 157
Tabela 30 - Propriedades geomecânicas.	158
Tabela 31 - Parâmetros empregados nas análises	159
Tabela 32 - Comportamento da face de escavação	159
Tabela 33 - Comportamento da face de escavação para valores de L ou variável	fixo 164

Simbologia

a:	Símbolo para área transversal utilizado pelo programa FLAC;
a _{parede} :	Área transversal da viga de concreto da parede;
bulk mod:	Símbolo para designar o módulo de variação volumétrica do solo utilizado pelo programa FLAC;
F:	Símbolo para fator de segurança ou índice de ruptura utilizado pelo programa FLAC;
b _{parede} :	Altura da viga de concreto da parede;
cohesion:	Símbolo para coesão do solo utilizado pelo programa FLAC;
c:	Coesão total ou aparente do solo;
c':	Coesão efetiva do solo;
density:	Símbolo para massa específica do solo utilizado pelo programa FLAC;
dilation:	Símbolo para ângulo de dilatância utilizado pelo programa FLAC;
e:	Símbolo para módulo de Young utilizado pelo programa FLAC;
E _{aço} :	Módulo de Young da barra de aço;
E _{solo} :	Módulo de deformabilidade do solo;
E ₅₀ :	Módulo de deformabilidade do solo correspondente à 50% da carga aplicada na ruptura;
v ₅₀ :	Coeficiente de Poisson do solo correspondente à 50% da carga aplicada na ruptura;
$\sigma_{{}_{D_{50}}}$:	Tensão desviadora correspondente à 50% da carga aplicada na ruptura;
$\boldsymbol{\epsilon}_{ax_{50}}$:	Deformação axial do solo correspondente à 50% da carga aplicada na ruptura;
$\epsilon_{vol_{50}}$:	Deformação volumétrica do solo correspondente à 50% da carga aplicada na ruptura;
esxx:	Comando do FLAC para visualizar as tensões totais horizontais;
esyy:	Comando do FLAC para visualizar as tensões totais verticais;
E _{parede} :	Módulo de Young do concreto da viga da parede;
friction:	Símbolo para ângulo de atrito do solo utilizado pelo programa FLAC;

F _{escoamento} :	Força axial de resistência ao escoamento do aço (Yield);
F _{max} :	Força axial máxima no cabo/grampo;
fy:	Relação percentual da força axial máxima no cabo (F_{max}) sobre o valor da força axial de resistência ao escoamento do aço (<i>Yield</i> ou $F_{escoamento}$);
G:	Densidade relativa do solo;
G _R :	Grampo;
g:	Gravidade;
G _{injeção} :	Módulo cisalhante da calda de cimento da injeção;
T _G :	Resistência à tração da barra de aço;
d:	Densidade do grampeamento;
H:	Altura total da escavação e solo grampeado;
H _{escav} .:	Incremento de escavação;
i:	Coordenada horizontal para nós de malha ou símbolo para momento de inércia utilizado pelo programa FLAC;
j:	Coordenada vertical para nós de malha;
kbond:	Símbolo para <i>bond stiffness</i> utilizado pelo programa FLAC, representa a rigidez de injeção da calda de cimento;
L:	Comprimento do grampo e/ou do tirante;
M _{máx} :	Momento fletor máximo no grampo;
T _o :	Tração atuante na interseção do plano de ruptura;
MI _{parede} :	Momento de inércia da viga de concreto da parede;
He:	Altura da escavação na malha;
We:	Distância horizontal do contorno até a base da escavação;
Be:	Distância horizontal do topo da escavação até o contorno;
D:	Distância da base da escavação à base da malha;
B:	Largura do monolito;
τ:	Resistência ao cisalhamento do solo;
τ _{máx} :	Tensão cisalhante mobilizada;
$\delta_o^{máx}$:	Deslocamento horizontal máximo na superfície, atrás da parede;
λ:	Distância da estrutura ao topo da escavação onde δ_{h} e δ_{v} são nulos;
к:	Coeficiente empírico utilizado na determinação de λ ;
$\delta_h^{máx}$:	Deslocamento horizontal máximo no topo da escavação próximo à face;

δ_v^{max} :	Deslocamento vertical máximo no topo da escavação próximo à face;
N(SPT):	Número de golpes do ensaio SPT;
per:	Perímetro da barra de aço;
q _s :	Resistência ao arrancamento do grampo devido à interação solo/grampo (atrito lateral unitário de grampos);
S.G.:	Solo grampeado;
sbond:	Símbolo para <i>bond strenght</i> utilizado pelo programa FLAC, representando uma coesão;
sfriction:	Ângulo de atrito entre o solo e a injeção;
Sh:	Espaçamento horizontal entre grampos;
shear mod:	Símbolo para módulo cisalhante do solo utilizado pelo programa FLAC;
Sv:	Espaçamento vertical entre grampos;
SXX:	Símbolo para tensão total máxima horizontal na direção x utilizado pelo FLAC;
syy:	Símbolo para tensão total máxima vertical na direção y utilizado pelo FLAC;
SZZ:	Símbolo para tensão total máxima horizontal na direção z utilizado pelo FLAC;
x:	Coordenada cartesiana horizontal para pontos da malha;
xdisp:	Comando do FLAC para visualizar deslocamentos horizontais;
y:	Coordenada cartesiana vertical para pontos da malha;
ydisp:	Comando do FLAC para visualizar deslocamentos verticais;
yield:	Símbolo para força axial de resistência ao escoamento da barra de aço utilizado pelo programa FLAC;
f:	Profundidade da ficha;
α:	Inclinação do grampo em relação a horizontal;
h _{parede} :	Espessura da parede;
δ _t :	Deslocamento horizontal no topo da parede;
NA:	Nível d'água;
δ _v :	Deslocamento vertical;
M:	Momento fletor no grampo;
T:	Esforço de tração no grampo;
LL:	Limite de liquidez do solo;
LP:	Limite de plasticidade do solo;

IP:	Índice de plasticidade do solo;
δ _b :	Deslocamento horizontal na base da escavação;
δ _h :	Deslocamento horizontal da parede;
L _{máx} :	Comprimento máximo dos grampos;
N:	Fator de estabilidade;
θ_{T} :	Inclinação da superfície do terreno;
η:	Inclinação do paramento/parede com a vertical;
L _a :	Comprimento injetado do grampo (ensaio de arrancamento);
T _N :	Força normal máxima aplicada no ensaio de arrancamento;
φ _{aço} :	Diâmetro da barra de aço;
φ _{furo} :	Diâmetro do furo do grampo ou do tirante;
φ:	Ângulo de atrito do solo;
φ':	Ângulo de atrito efetivo do solo;
φ ^b :	Ângulo relacionado à sucção mátrica;
γ:	Peso específico do solo;
γ _g :	Peso específico dos sólidos;
γt:	Peso específico total do solo;
Wn:	Teor de umidade natural do solo;
e _o :	Índice de vazios inicial;
S _o :	Grau de saturação inicial;
S:	Grau de saturação;
OCR:	"Overconsolidation ratio" (razão de sobreadensamento);
k _o :	Coeficiente de empuxo no repouso do solo;
ν:	Coeficiente de Poisson do solo;
P _L :	Pressão limite do pressiômetro Ménard;
<i>r</i> :	Massa específica do solo;
σ _{aço} :	Tensão de escoamento do aço;
u _w :	Poro-pressão;
u _a :	Pressão intersticial de ar;
σ:	Tensão vertical total;
σ _{1f} :	Tensão principal maior no instante da ruptura;
σ ₁ :	Tensão principal maior;
σ ₂ :	Tensão principal intermediária;
σ ₃ :	Tensão principal menor;

σ _c :	Tensão confinante;
σ^{t} :	Tensão de tração;
T _o :	Tração nos grampos no plano de interseção com o plano de ruptura;
β:	Ângulo de inclinação do talude;
θ:	Ângulo de rotação da face da escavação;
FS:	Fator de segurança;
FS _{SG} :	Fator de segurança obtidos sem a inclusão dos grampos;
FS _{CG} :	Fator de segurança obtidos com a inclusão dos grampos;
p:	Tensão aplicada pelo terreno na direção normal ao eixo do elemento de reforço;
p _{máx} :	Tensão máxima aplicada pelo terreno na direção normal ao eixo do elemento de reforço;
l _{aço} :	Momento de inércia da barra de aço de seção circular;
ψ:	Ângulo de dilatância do solo;
φ:	Inclinação da curva de deformação volumétrica vs. deformação axial obtida de ensaios triaxiais (trecho pós-ruptura);
IP _L :	Indicador de plastificação utilizado pelo programa FLAC;
N _e :	Número de elementos da malha;
MEF:	Método dos elementos finitos;
MEC:	Método dos elementos de contorno;
MDF:	Método das diferenças finitas;
r _a :	Raio do círculo de Mohr a;
r _b :	Raio do círculo de Mohr b;
T _{trab} :	Carga de trabalho do tirante;
t:	Tensão de tração no círculo de Mohr utilizado pelo FLAC;
M ^[a] :	Momento fletor na extremidade a do elemento de viga;
M ^[b] :	Momento fletor na extremidade b do elemento de viga;
U1 ^[a] :	Deslocamento do ponto a na direção horizontal;
u ₁ ^[b] :	Deslocamento do ponto b na direção horizontal;
U ₂ ^[a] :	Deslocamento do ponto a na direção vertical;
U ₂ ^[b] :	Deslocamento do ponto b na direção vertical;
θ ^[a] :	Rotação na extremidade a do elemento de viga;
$\theta^{[b]}$:	Rotação na extremidade b do elemento de viga;