5 teorías de rotura

1- Máxima tensión corte (GUEST):

$$\frac{\sigma_T}{C_s} = \sigma_{adm} \ge \sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4 \ \tau_{xy}^2}$$

2- Máxima tensión normal:

$$\frac{\sigma_{RT}}{C_s} = \sigma_{adm} \ge \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} + \frac{1}{2} \sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4 \ \tau_{xy}^2}$$

3- Deformaciones principales:

$$\frac{\sigma_{RT}}{C_s}; \frac{\sigma_{RC}}{C_s} = \sigma_{adm}$$

$$\sigma_{adm} \geq (\sigma_x - \sigma_y) \left(\frac{1-\mu}{2}\right) \pm \frac{1+\mu}{2} \sqrt{(\sigma_x - \sigma_y)^2 + 4~\tau_{xy}^2}$$

4- Energía deformación

$$\sigma_{adm} = \frac{\sigma_f}{Cs} \ge \sqrt{\sigma_x^2 + \sigma_y^2 - 2\mu\sigma_x\sigma_y + 2(1+\mu)\tau_{xy}^2}$$

5- Energía distorión:

$$\sigma_{adm} = \frac{\sigma_f}{Cs} \ge \sqrt{\sigma_x^2 - \sigma_x \sigma_y + \sigma_y^2 + 3\tau_{xy}^2}$$

(1,4,5 → material dúctil) (2,3 → material frágil)

NOMENCLATURA

 σ_T tensión tracción tensión compresión σ_C tensión fluencia σ_f tensión admisible σ_{adm} Coeficiente de seguridad Cs

Deformaciones

$$e = \frac{l - l_0}{l_0}$$

- e = alargamiento especifico.
- *l* = longitud "final"
- l_0 = longitud inicial

$$\sigma = E e$$

Para deformaciones producidas por torsión

$$\tau_{xy} = G \gamma$$

$$G = \frac{E}{2(1+u)}$$

- τ = tensión tangencial
- γ = angulo distorsión
- l_0 = longitud inicial

Cargas dinámicas

Solicitud dinámica axial

$$\delta = \delta_{est} \left(1 + \sqrt{1 + \frac{v^2}{g \ \delta_{est}}} \right)$$

- δ_{est} alargamiento estático
- v velocidad
- g gravedad

$$\sigma_{din} = \sigma_{est} \left(1 + \sqrt{1 + \frac{2 h}{\delta_{est}}} \right)$$

- $\sigma_{est/din}$ tensión estatica/dinamica
- h altura

Tensiones variables

Consideraciónes/Recordatorios

Esto aplica para cilindros
$$\sigma_{max} = \frac{MT}{Wp} = \frac{MT \ 16}{\pi \ D^3}$$
$$\sigma_{max} = \frac{MF}{Wr} = \frac{MF \ 32}{\pi D^3}$$

$$\tau_f = 0.6~\sigma_f$$
y tambien $\tau_R = 0.6~\sigma_R$

 $\sigma_{\mathbf{wb}}$ para distintos materiales

Aceros
$$\begin{vmatrix} 0.4 & | & 0.5 & \sigma_R \le 140 Kg / mm^2 \\ 70 & kg / mm^2 & \sin \sigma_R \ge 140 Kg / mm^2 \end{vmatrix}$$

Fundición $\begin{vmatrix} 0.4 & \sigma_R \\ 0.3 & | & 0.4 \sigma_R \end{vmatrix}$

Tension media tension alternada
$$\sigma_m = \frac{\sigma_{max} + \sigma_{min}}{2} \qquad \sigma_a = \frac{\sigma_{max} - \sigma_{min}}{2}$$
$$\sigma_{max} = \sigma_m + \sigma_a$$

Criterio Soderberg
$$Cs = \frac{\sigma_f}{\sigma_m + \sigma_a * K_f * \frac{\sigma_f}{\sigma_w^*}}$$
$$Cs = \frac{\tau_f}{\tau_m + \tau_a * K_f * \frac{\tau_f}{\tau_w^*}}$$

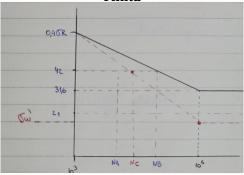
Factores de concentración
$$K_t = \frac{\sigma_{m\acute{a}x}}{\sigma_{nominal}}$$
, sale de ábaco. $K_f = 1 + q * (K_t - 1)$

- q Indice de entalladura \rightarrow Syrson
- K_t factor geométrico
- K_f factor geométrico, tamaño absoluto.

Coef. seguridad

Cond. Estática Cond. Fatíga
$$Cs = \frac{\sigma_f}{\sigma_{m\acute{a}x}} = \frac{\sigma_f}{\sigma_m + \sigma_a}$$
 $Cs = \frac{\sigma_w^*}{\sigma_a * K_f}$ K_f solo si hay concentración

Finita



Condicionando cantidad de RPMs/ciclos

$$m = \frac{1}{3}log_{10}\left(\frac{0.9\sigma_R}{\sigma_w}\right) \quad b = log_{10}\left(\frac{0.9\sigma_R^2}{\sigma_w}\right)$$

$$\sigma_{wN} = \left[\frac{10^b}{N_{(RPM)}^m}\right] \quad N_{(RPM)} = \sqrt[m]{\frac{10^b}{\sigma_{wN}}}$$

$$CL = \frac{\sigma_{wN}}{\sigma_{wN}}$$

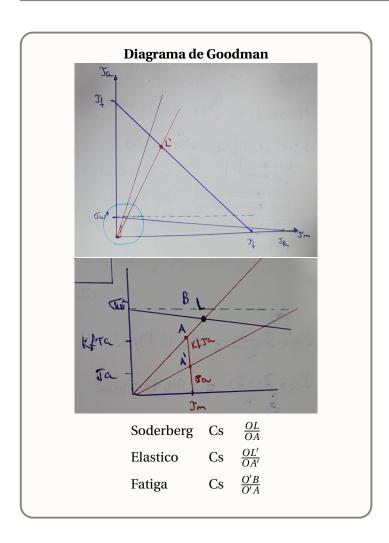
Vida restante en caso de sobrecarga

$$m = \frac{1}{3}log_{10}\left(\frac{0.9\sigma_R}{\sigma_w^*}\right) \quad b = log_{10}\left(\frac{0.9\sigma_R^2}{\sigma_w^*}\right)$$

$$Nb_{(RPM)} = \left[\frac{10^b}{\sigma_N}\right]^{\frac{1}{m}} \quad Nc = Nb - Na$$

la nueva tension:
$$\sigma'_{w} = \left[\frac{10^{b'}}{N_{(RPM)}^{m'}}\right]$$

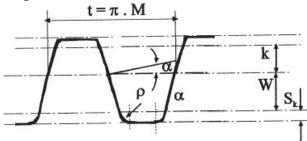
$$m' = \frac{log_{10}(0,9\sigma_R) - log_{10}(\sigma_N)}{log_{10}Nc - log_{10}10^3}$$
$$b' = log_{10}(0,9\sigma_R) + m' (log_{10}10^3)$$



ENGRANAJES

rectos: dimensionamiento

Carga transmitida P_t , la fuerza:



Altura diente

$$k + W$$

$$\rightarrow De = Di + 2h = Dp + 2k$$

Altura de cabeza (k)

$$k = M \text{ o } K = 0.8M$$

Raíz (w)

$$w = 1,166M$$

$$S_k = W - k$$

$$P_t = 71620 \frac{N}{n \frac{Dp_1}{2}} \left[\frac{cv}{\frac{v}{min} cm} \right] [kg]$$

Relación de transmisión : $i = \frac{\omega_2}{\omega_1} = \frac{z_1}{z_2} = \frac{Dp_1}{Dp_2}$

Paso del dentado: $z t = \pi Dp \rightarrow Dp = \frac{t}{\pi z} = \frac{M}{\pi}$

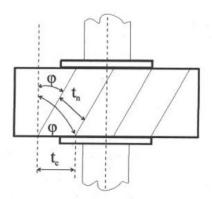
Módulo del dentado:

Métrico/alemán

$$M(mm) = \frac{t(mm)}{\pi} = \frac{Dp(mm)}{z}$$

Diamteral pitch
$$P''(\frac{1}{pulg}) = \frac{\pi}{t(")} = \frac{z}{Dp(")}$$

Entre centro:
$$ec = \frac{dp_1 + dp_2}{2} = \frac{Mz_1 + Mz_2}{2} = \frac{M}{2}(z_1 + z_2)$$
 Ejes helicoidales



paso circunferencial

paso normal

$$t_n \approx t_c Cos(\phi)$$
 $M_c = \frac{t_c}{\pi}$

$$M_n = \frac{t_n}{\pi} = M_c Cos(\phi)$$

$$D_p = M_c z = \frac{M_n}{Cos(\psi)} z$$

$$D_p = M_c z = \frac{M_n}{Cos(\psi)} z$$

$$D_{ext} = D_p + 2M_n = \frac{M_n}{Cos(\psi)} z + 2M_n$$

$$M_n = \frac{D_{ext}}{\frac{z}{Cos(w)} + 2}$$

Entre centro:

$$\begin{split} ec &= \frac{dp_1 + dp_2}{2} = \frac{M_c z_1 + M z_2}{2} \\ ec &= \frac{M_n}{2Cos\psi}(z_1 + z_2) \end{split}$$

Ejes concurrentes

Ejes alabeados

 t_c paso circunferencial

 t_n paso normal

número filetes del piñon

i Relacion transmición
$$i = \frac{\omega_2}{\omega_1} = \frac{R_1 \cos(\psi_1)}{R_2 \cos(\psi_2)} = \frac{m}{z_2}$$

$$t_n = \frac{2\pi R_1 \cos(\psi_1)}{z_2}$$

 Z_1 En la elección de los ángulos se plantea:

$$\begin{cases} \phi = \psi_1 + \psi_2 \\ i = \frac{R_1 \cos(\psi_1)}{R_2 \cos(\psi_2)} = \frac{m}{z_2} \end{cases}$$