

## Anexo: Método de torca.

**Tabla 4.**

X1=180mm, X2=200mm, X3=220 mm, X4=600mm					
Rb=3.1, Ra=38.9 mm					
n	m (kg)	$\theta 1(^{\circ})$	$\theta 2(^{\circ})$	F=mg (N)	M=rF (Nm)
1	0.2	1	0	1.962	0.07632
2	0.4	2	1	3.924	0.1526
3	0.6	3	2	5.886	0.228
4	0.8	3	2	7.848	0.305
5	1	4	2	9.81	0.381
6	1.2	5	3	11.772	0.457
7	1.4	5	3	13.734	0.534
8	1.5	6	4	14.715	0.572
9	1.6	6	4	15.696	0.61
10	1.7	7	4	16.677	0.648
11	2	7	5	19.62	0.763
12	1.9	7	5	18.639	0.725

De la cual extragimos los datos de la siguiente tabla para poder hacer la gráficatorca vs desplazamiento angular.

n	$\theta 1(^{\circ})$	M=rF (Nm)	n	$\theta 2(^{\circ})$	M=rF (Nm)
1	1	0.07632	1	0	0.07632
2	2	0.1526	2	1	0.1526
3	3	0.228	3	2	0.228
4	3	0.305	4	2	0.305
5	4	0.381	5	2	0.381
6	5	0.457	6	3	0.457
7	5	0.534	7	3	0.534
8	6	0.572	8	4	0.572
9	6	0.61	9	4	0.61
10	7	0.648	10	4	0.648
11	7	0.763	11	5	0.763
12	7	0.725	12	5	0.725

**Tabla 4.** Datos tabulados para graficar.

## Gráfica de dispersión

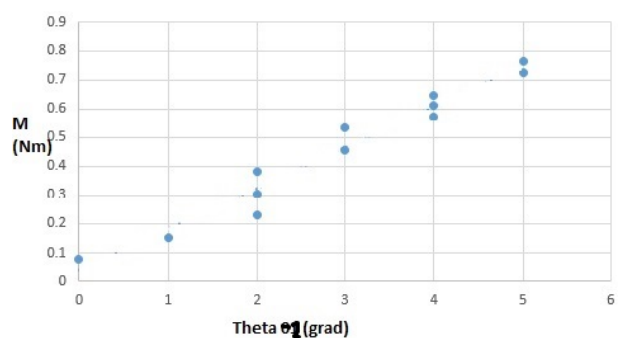
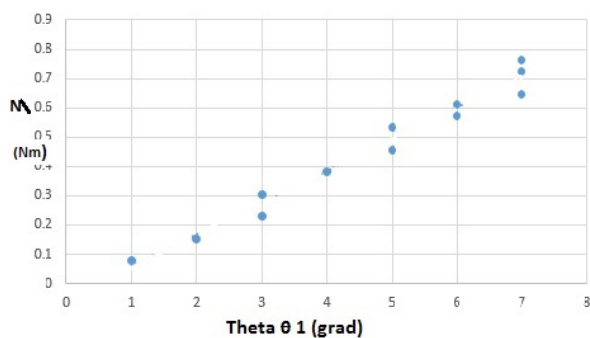


Gráfico de dispersión para el método de la torca.

## Ajuste de datos.

Por el Apéndice 1 podemos hacer el respectivo ajuste por el método de mínimos cuadrados para encontrar un modelo lineal  $Y = ax + b$  tales que  $(x_i, y_i) \rightarrow (\theta_1(grad), M(Nm))$  para cada uno de los datos de cada experimento y cuya tabla de entrada es:

Tabla de entrada.

$\sum_{i=1}^n x_i(grad)$	$\sum_{i=1}^n y_i (Nm)$	$\sum_{i=1}^n y_i x_i (Nm grad)$	$\sum_{i=1}^n x_i^2 (grad^2)$	n
$5,6 \times 10^1$	5.45	80.95	$3,08 \times 10^2 u$	12

De donde:

$$a = \frac{n \sum_{i=1}^n x_i y_i - \sum_{i=1}^n x_i \sum_{i=1}^n y_i}{n \sum_{i=1}^n x_i^2 - (\sum_{i=1}^n x_i)^2} \quad y \quad b = \frac{\sum_{i=1}^n x_i^2 \sum_{i=1}^n y_i - \sum_{i=1}^n x_i y_i \sum_{i=1}^n x_i}{n \sum_{i=1}^n x_i^2 - (\sum_{i=1}^n x_i)^2}.$$

Sustituyendo los valores queda:

$$a = \frac{(12 \times 80,95 [Nm \cdot grad]) - (5,6 \times 10^1 \times 5,45 [Nm \cdot grad])}{(12 \times 3,08 \times 10^2 [grad^2]) - (5,6 \times 10 [grad])^2} = 0,108 \frac{[Nm]}{[grad]}.$$

$$b = \frac{(3,08 \times 10^1 \times 5,45 [grad^2] [Nm]) - (80,95 \times 56 [grad^2] [Nm])}{(12 \times 3,08 \times 10^2 [grad^2]) - (5,6 \times 10^1 [grad])^2} = 0,0518 [Nm].$$

Finalmente queda el modelos propuesto:

$$M_1 = 0,108x + 0,0518 \rightarrow (1)$$

Como la pendiente de la recta a tangente a la curva misma nos representa, por la fórmula de torsión:

$$\tau_{max} = G\theta.$$

Y así, podemos decir, por definición, que el módulo de cizalladura es:  $G = 8,09 \times 10^{10}(Pa)$ . Para encontrar un modelo lineal  $Y = ax + b$  tales que  $(x_i, y_i) \rightarrow (\theta_1(grad), M(Nm))$  para cada uno de los datos de cada experimento y cuya tabla de entrada es:

Tabla de entrada.

$\sum_{i=1}^n x_i(grad)$	$\sum_{i=1}^n y_i (Nm)$	$\sum_{i=1}^n y_i x_i (Nm grad)$	$\sum_{i=1}^n x_i^2 (grad^2)$	n
$3,5 \times 10^1$	5.45	19.7	$1,29 \times 10^2 u$	12

De donde:

$$a = \frac{n \sum_{i=1}^n x_i y_i - \sum_{i=1}^n x_i \sum_{i=1}^n y_i}{n \sum_{i=1}^n x_i^2 - (\sum_{i=1}^n x_i)^2} \quad y \quad b = \frac{\sum_{i=1}^n x_i^2 \sum_{i=1}^n y_i - \sum_{i=1}^n x_i y_i \sum_{i=1}^n x_i}{n \sum_{i=1}^n x_i^2 - (\sum_{i=1}^n x_i)^2}.$$

Sustituyendo los valores queda:

$$a = \frac{(12 \times 19,7 [Nm \cdot grad]) - (3,5 \times 10^1 \times 5,45 [Nm \cdot grad])}{(12 \times 1,29 \times 10^2 [grad^2]) - (3,5 \times 10^2 [grad])^2} = 0,08715 \frac{[Nm]}{[grad]}.$$

$$b = \frac{(1,29 \times 10^2 \times 54,5 [grad^2] [Nm]) - (19,7 \times 35 [grad^2] [Nm])}{(12 \times 1,29 \times 10^2 [grad^2]) - (3,5 \times 10 [grad])^2} = 0,04195 [Nm]$$

Finalmente queda el modelos propuesto:

$$M_1 = 0,08715x(grad/Nm) + 0,04195(Nm) \rightarrow (2)$$

Como la pendiente de la recta a tangente a la curva misma nos representa, por la fórmula de torsión:

$$\tau_{max} = G\theta.$$

Y así, podemos decir, por definición, que el módulo de cizalladura es:  $G = 7,69 \times 10^{10}(Pa)$ . Por lo tanto el promedio de ambos queda  $G_{prom} = 7,89 \times 10^{10}(Pa)$ .

## Error Porcentual.

Los valores verdaderos de los módulos de cizalladura del acero es  $G_1 = 7,5 \times 10^9 Pa$ . Entonces, de nuestras mediciones y cálculos podemos obtener el error porcentual:

$$Error-porcentual-Y_1 = \frac{Error \text{ verdadero}}{Valor \text{ Verdadero}} = \frac{Valor \text{ verdadero} - Valor \text{ aproximado}}{Valor \text{ verdadero}} \times 100 = 34 \%$$

## Ajuste por excel.

Notemos que mientras por medio de cálculos pudimos encontrar un modelo, el programa Excel pudo encontrar otro, es cual se muestra a continuación.

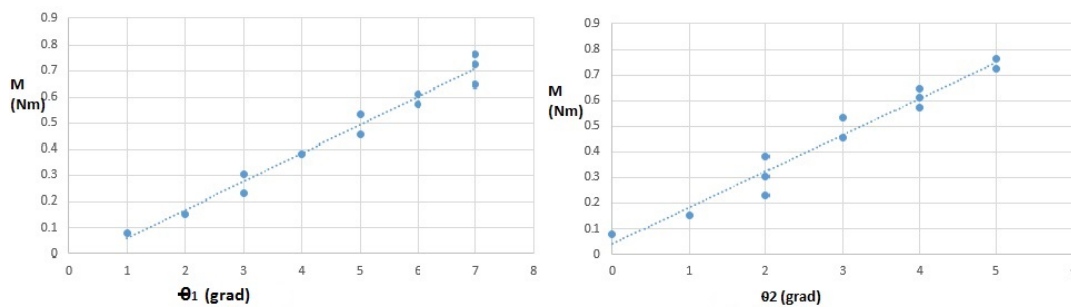


Figura 1: Modelo por medio de excel.

## Discusiones.

Al llevar acabo este experimento pudimos notar que las condiciones en las que se hacía no eran muy precisas, ya que nuestro medidor de desplazamiento angular dígase compás, estaba colocado de una manera muy superficial y sin mayor soporte. Aún así pudimos notar el fenómeno de torsión angular y cuando se involucra el esfuerzo de cizalladura, los ángulos o desplazamiento angular variaba de manera casi constante con respecto a la torca, es decir, con respecto a la posición de la barra.