

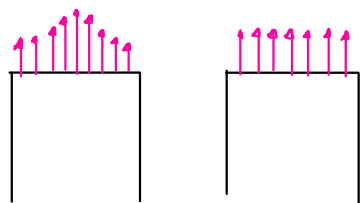
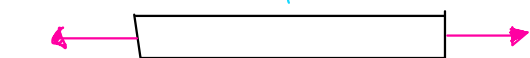
Esfuerzo, Deformación y Carga Axial.

Esfuerzo: la resistencia a la fractura depende de la fuerza, del área transversal A y del material de la varilla.

$$\sigma = \frac{P}{A} \quad \frac{N}{m^2} = \text{Pascal}$$

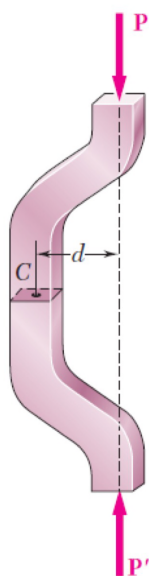
Carga Axial: Pasca por el centroide.

Signo positivo mientras esté en tensión. Si está a compresión es negativo



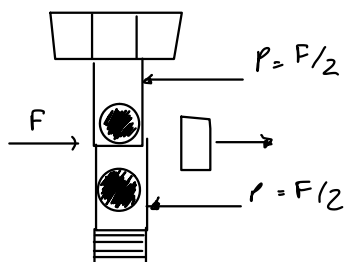
Supondremos que la carga es uniforme.

Siempre hay que considerar una carga adicional.



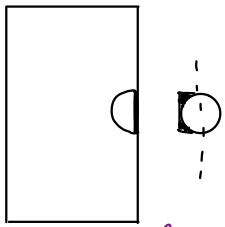
Esfuerzo Cortante: se aplican en tornillos (Fuerzas transversales P y P' . Pernos, pasadores y remaches).

$$\tau_{\text{pern}} = \frac{P}{A}$$



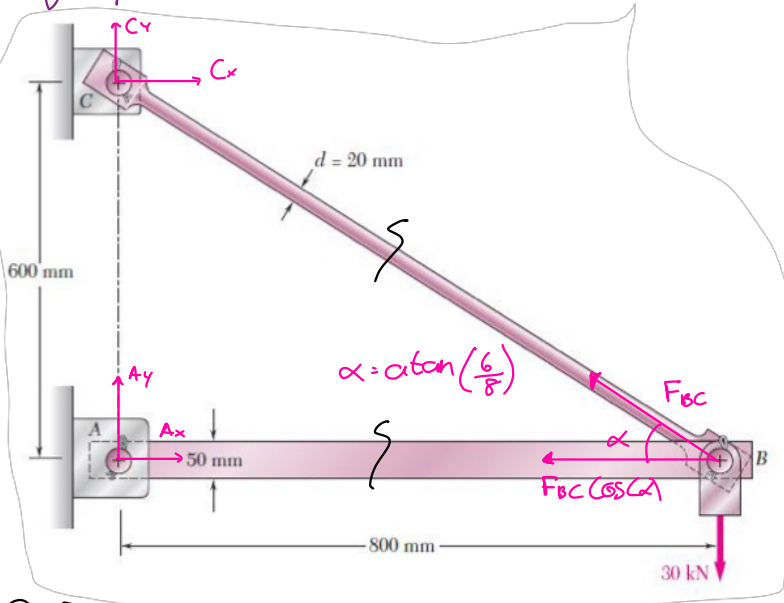
$$\tau = \frac{P}{A} = \frac{F/2}{A} = \frac{F}{2A}$$

Esfuerzo de apoyo en conexiones: fuerzas elementales distribuidas en la superficie interior de medio cilindro



$$\sigma_k = \frac{P}{A}$$

Ejemplo 1:



$$\alpha = 36.87^\circ$$

$$\begin{aligned} \textcircled{1} \sum M_A &= 0; \\ -(30 \text{ kN})(800 \text{ mm}) + F_{BC} \sin(\alpha)(800 \text{ mm}) &= 0 \\ \therefore F_{BC} &= \frac{(30)(800)}{\sin(\alpha)(800)} = \underline{50 \text{ kN}} \end{aligned}$$

elemento FBC.

$$\begin{aligned} \textcircled{2} \sum F_x &= 0; \\ A_x - F_{BC} \cos(\alpha) &= 0; \\ A_x &= F_{BC} \cos(\alpha) = \underline{40 \text{ kN}} \end{aligned}$$

Determine el esfuerzo normal en el elemento AB y BC.

$$\begin{aligned} \textcircled{1} F_{AB} &= (40 \text{ kN}) \\ A_{AB} &= (50 \text{ mm})(30 \text{ mm}) \\ \sigma_{AB} &= \frac{F}{A} = \frac{40 \text{ kN}}{(50 \text{ mm} \times 30 \text{ mm})} = \underline{-26 \text{ MPa}} \end{aligned}$$

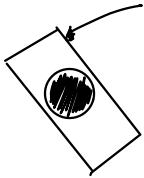
$$\begin{aligned} \textcircled{2} F_{BC} &= 50 \text{ kN} \\ A_{BC} &= 314 \times 10^{-4} \text{ m}^2 = \pi (10 \text{ mm})^2 \\ \sigma_{BC} &= \text{Esfuerzo Normal} = \underline{1.59 \text{ MPa}} \end{aligned}$$

$$\sigma_c = \frac{50 \text{ kN}}{(40 \text{ mm} - 25 \text{ mm})(20 \text{ mm})} = \underline{167 \text{ MPa}}$$

Si cargamos con 40 kN se romperá en el extremo superior en lugar de en medio.

Determine el esfuerzo cortante en las conexiones.

Conexión C:



$$\begin{aligned} F_{BC} &= 50 \text{ kN} \\ A &= \pi r^2 \\ &= \pi (25 \frac{\text{mm}}{2})^2 \end{aligned}$$

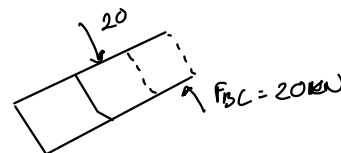
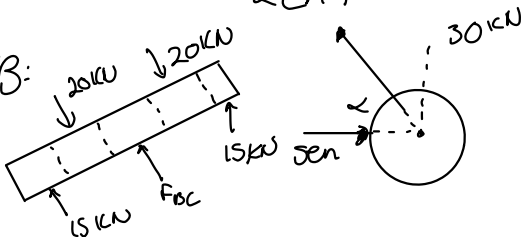
$$\tau_c = \frac{50 \text{ kN}}{A_c}$$

$$\tau_c = \underline{102 \text{ MPa}}$$

Esfuerzo promedio cortante

$$\text{Conexión A: } \tau_A = \frac{40 \text{ kN}}{2(A)} = \underline{40.7 \text{ MPa}}$$

Conexión B:



$$\tau = \frac{\sqrt{(F_y^2 + F_x^2)}}{\pi \cdot (12.5 \text{ mm})^2}$$

$$\begin{aligned} F_y &= 30 \text{ kN} \\ F_x &= 20 \text{ kN} \end{aligned}$$

20/febrero/19

Esfuerzo: $\sigma = \frac{F}{A}$

Deformación: $\epsilon = \frac{\delta}{L}$

Solo se consideran fuerzas que son perpendiculares a la sección transversal.

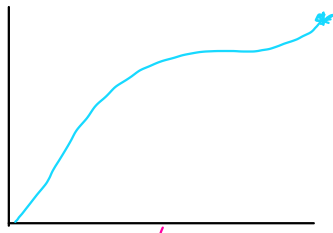


Diagrama de esfuerzo.

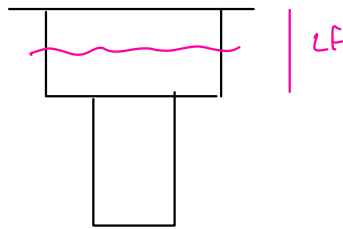
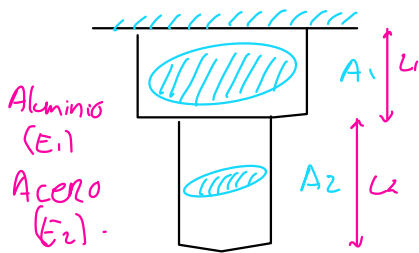
Punto de fluencia: antes de este el cuerpo puede regresar a su tamaño original

Módulo de Young: E coeficiente.

$\sigma = \frac{P}{A}$, $\epsilon = \frac{\delta}{L}$, $\sigma = E\epsilon$

Partiendo de $\sigma = E\epsilon$, $\epsilon = \frac{\sigma}{E} = \frac{P}{EA}$ que $\epsilon = \frac{\delta}{L} \Rightarrow \delta = \epsilon L$

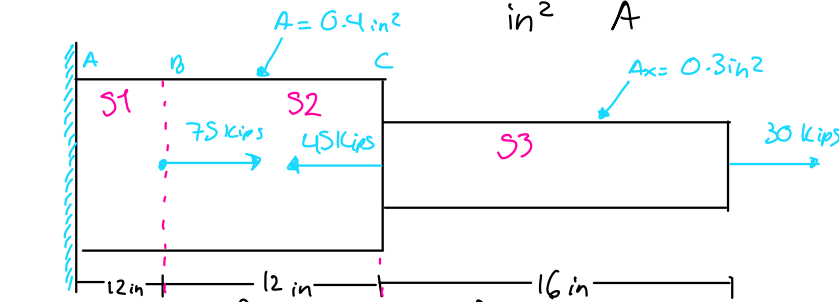
$\delta = \frac{PL}{AE}$



$\delta_T = \frac{P_1 L_1}{A_1 E_1} + \frac{P_2 L_2}{A_2 E_2}$

$\delta_T = \sum_i \frac{P_i L_i}{A_i E_i}$

Ejemplo 1: Determine la deformación de la varilla de acero bajo las cargas dadas. ($E = 29 \times 10^6 \text{ Psi}$) $\frac{lb}{in^2} \frac{F}{A}$



Calcular la deformación de cada sección y finalmente sumarlas.

Se empieza siempre del lado que no está empotrado.

δ_{S1}
 $L_1 = 12 \text{ in}$
 $A_1 = 0.9 \text{ in}^2$
 $P_1 = ?$

δ_{S2}
 $L_2 = 12$
 $A_2 = 0.9 \text{ in}^2$
 $P_2 = ?$

δ_{S3}
 $L_3 = 16 \text{ in}$
 $A_3 = 0.3 \text{ in}^2$
 $P_3 = ?$

$P_2 = -45 + 30$
 $P_2 = -15 \text{ Kips}$

$P_3 = 30 \text{ Kips}$



$-P_3 + 75 \text{ Kips} - 45 \text{ Kips} + 30 \text{ Kips} = 0$
 $P_3 = 60 \text{ Kips}$

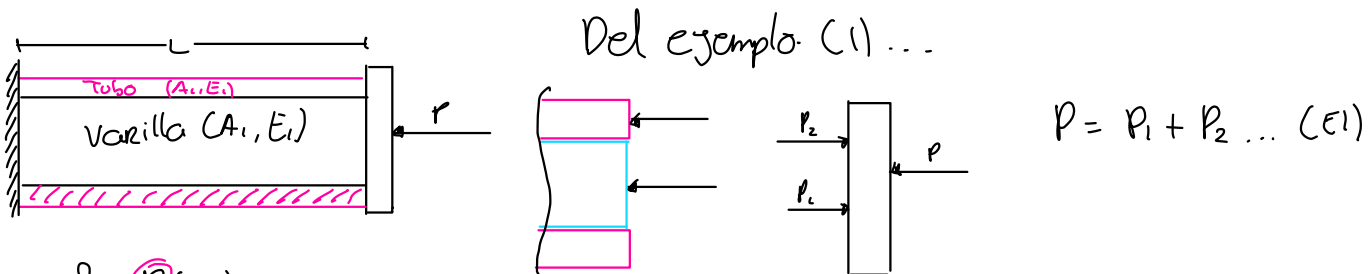
$$\delta_T = \frac{(60 \text{ kips})(12)}{(0.9) E} + \frac{(-15 \text{ kips})(12)}{(0.9) E} + \frac{(30 \text{ kips})(16)}{(0.3) E} = 75.86 \times 10^{-6} \text{ in}$$

27 / febrero / 19

Elementos estáticamente indeterminados.

Ejemplo:

Una varilla de longitud L_1 , A_1 y E_1 se ha colocado dentro de un tubo con la misma longitud L , pero con A_2 y E_2 . ¿Cuál es la deformación de la varilla y del tubo cuando una fuerza P se aplica en la placa rígida como se muestra en la figura?



$$\delta = \frac{P L_1}{A_1 E_1}$$

Deformación de cada elemento:

$$\delta_T = \frac{P_2 L}{A_2 E_2} \quad ; \quad \delta_V = \frac{P_1 L_1}{A_1 E_1} \quad \therefore \delta_T = \delta_V$$

Si siguiendo...

$$\frac{P_2}{A_2 E_2} = \frac{P_1}{A_1 E_1} \quad \dots (E_3)$$

$$P = P_1 + P_2 \quad \dots (E_1)$$

De (1): $P_1 = P - P_2$

$$\frac{P_2}{A_2 E_2} = \frac{P - P_2}{A_1 E_1}$$

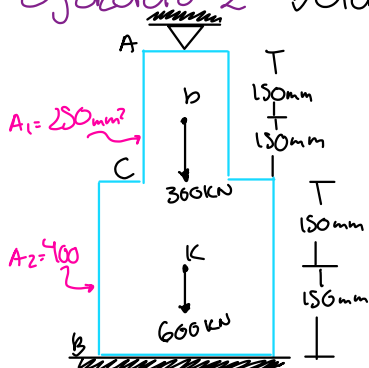
Despejamos $P_2 \Rightarrow$

$$P_2 \Rightarrow \frac{P(A_2 E_2)}{A_1 E_1 + A_2 E_2}$$

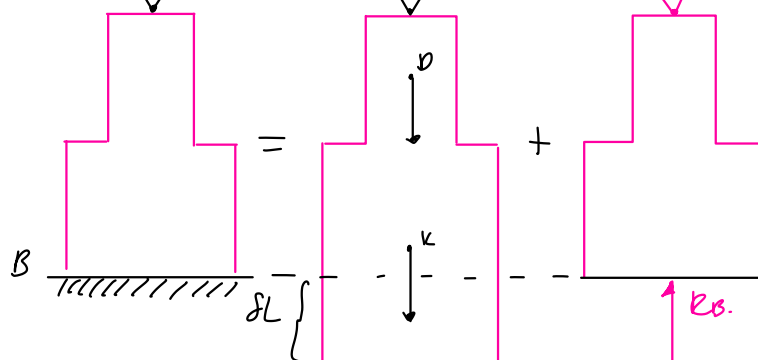
Despejamos $P_1 \Rightarrow$

$$P_1 \Rightarrow \frac{P(A_1 E_1)}{A_1 E_1 + A_2 E_2}$$

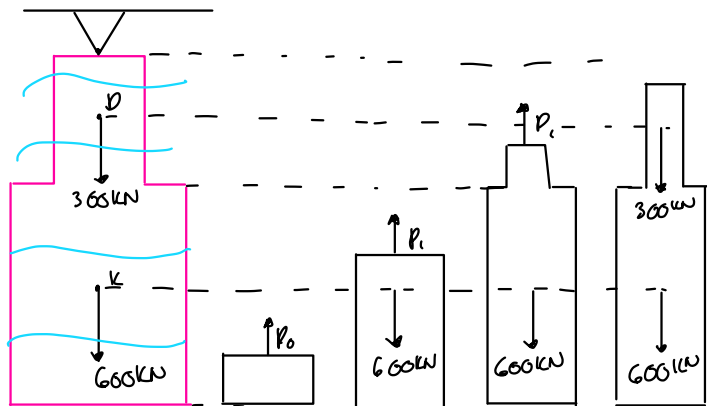
Ejercicio 2: Determinar las reacciones en A y en B. Suponiendo un ensamble ajustado en ambos apoyos antes de que apliquen las cargas.



DCL: A CASO I CASO II



Para caso I:

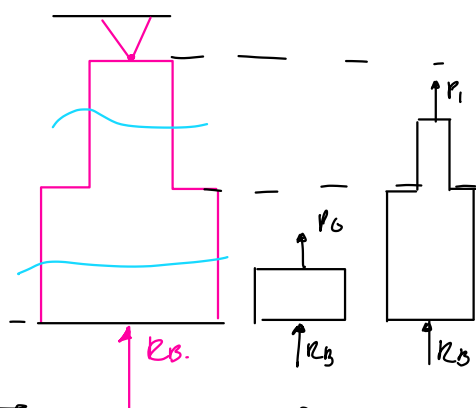


$$\begin{aligned} P_0 &= 0 \text{ kN} \\ P_1 &= 600 \text{ kN} \\ P_2 &= 600 \text{ kN} \\ P_3 &= 900 \text{ kN} \end{aligned}$$

$$\delta_1 = \frac{(0)(150 \times 10^{-3})}{(400 \times 10^{-6})E} + \frac{(600 \text{ kN})(150 \times 10^{-3})}{(400 \times 10^{-6})E} + \frac{(600 \text{ kN})(150 \times 10^{-3})}{(200 \times 10^{-6})E} + \frac{(900 \text{ kN})(150 \times 10^{-3})}{(250 \times 10^{-6})E}$$

$$\delta_E = \frac{1.125 \times 10^6}{E}$$

Para caso II:



$$\begin{aligned} P_0 &= -R_B \\ P_1 &= -R_B \end{aligned} \Rightarrow P_0 = P_1 = -R_B$$

$$\delta_R = \frac{P_0(300 \times 10^{-3})}{(400 \times 10^{-6})E} + \frac{P_1(300 \times 10^{-3})}{(250 \times 10^{-6})E}$$

$$\delta_R = \frac{-R_B(300 \times 10^{-3})}{E} \left(\frac{1}{400 \times 10^{-6}} + \frac{1}{250 \times 10^{-6}} \right)$$

$$\delta_R = \frac{-1.95 \times 10^3}{E} R_B$$

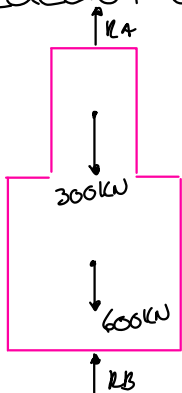
Teniendo que $\delta_E + \delta_R = 0$, entonces

$$\frac{-1.95 \times 10^3 R_B}{E} + \frac{1.125 \times 10^6}{E} = 0, \quad R_B = \frac{1.125 \times 10^6}{1.95 \times 10^3}$$

$$R_B = 577 \text{ kN}$$

Reacción en el apoyo B

Reacción en A:



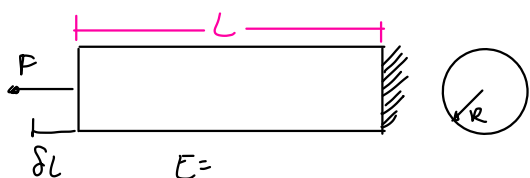
$$R_A = -300 \text{ kN} - 600 \text{ kN} + R_B = 0$$

$$R_A = -900 \text{ kN} + 577 \text{ kN}$$

$$R_A = -323 \text{ kN}$$

Reacción en el apoyo A.

Proyecto Opcional: Modelar en NX elemento finito.



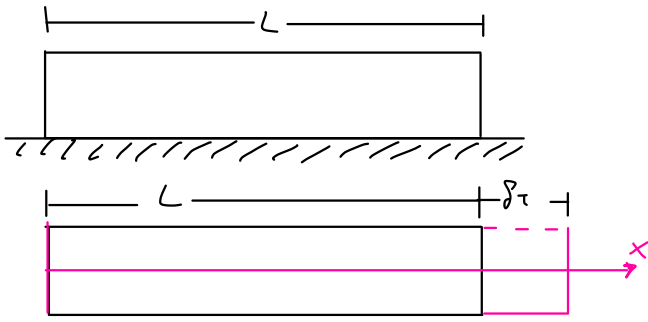
$$\delta_L = \frac{PL}{AE}$$

$$\begin{aligned} L &= 10 \text{ cm} \\ R &= 2 \text{ cm} \end{aligned}$$

$$F = \begin{cases} 10 \text{ N} \\ 30 \text{ N} \\ 90 \text{ N} \\ 120 \text{ N} \\ 500 \text{ N} \end{cases}$$

Aluminio

Problemas que involucran cambios de temperatura

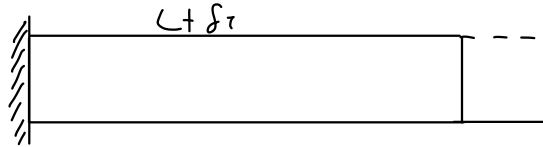


$$\delta T = \alpha (\Delta T) L \dots (1)$$

α = coeficiente de la expansión térmica
 ΔT = Cambio de temperatura
 L = longitud inicial.

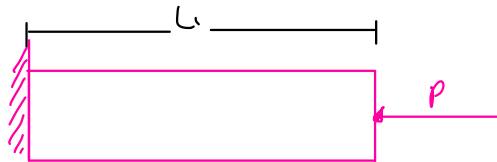
Problema estáticamente indeterminado.

(A)



$$\delta T = \alpha (\Delta T) L.$$

(B)



$$\delta T = \frac{P \cdot L}{A \cdot E}$$

$$\delta T + \delta T = 0$$

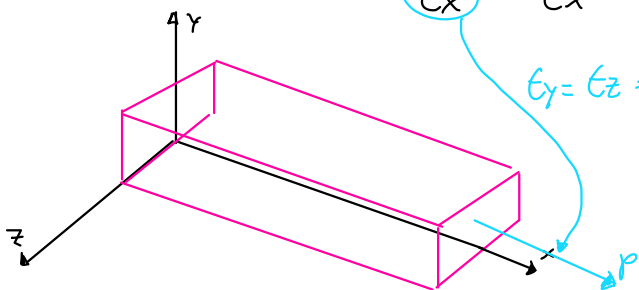
$$\frac{P \cdot L}{A \cdot E} + \alpha (\Delta T) L = 0$$

$$P = -\frac{\alpha (\Delta T) L \cdot A E}{L}$$

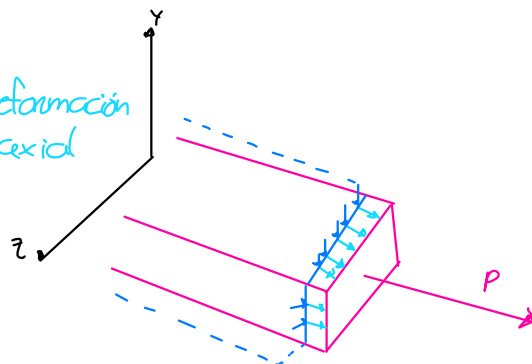
$$P = -\alpha (\Delta T) \cdot A E$$

Relación de Poisson

$$\nu = \frac{\epsilon_y}{\epsilon_x} = \frac{\epsilon_z}{\epsilon_x}$$

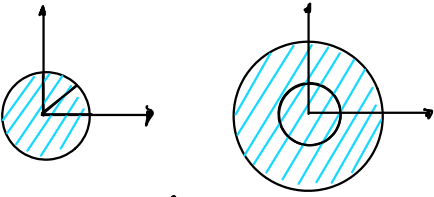


$\epsilon_y = \epsilon_z =$ Deformación axial



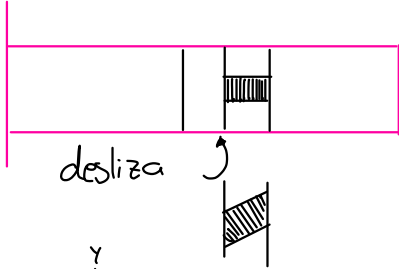
Torsión

Tiene muchas aplicaciones para transmitir potencia o torque.



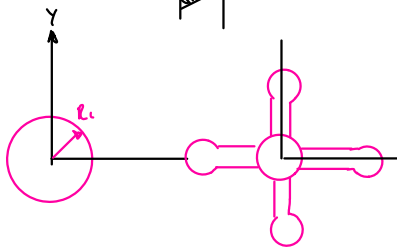
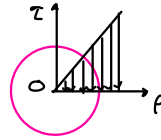
$$A = A_r$$

Cuando giran los ejes circulares mantienen su forma plana.



$$\tau = \frac{T \rho}{J}$$

$$J = \frac{1}{2} \pi C^4$$

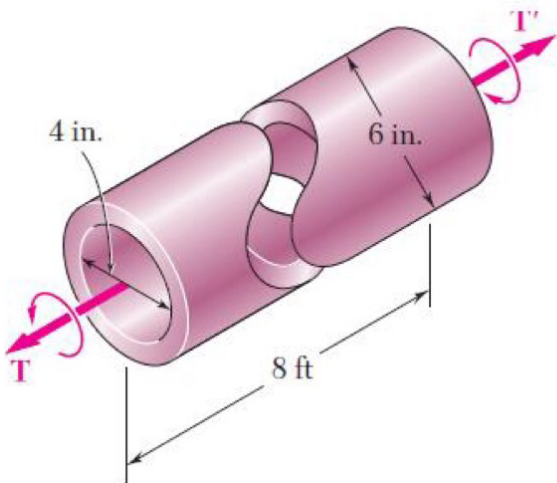


$$A_1 = A_2$$

Esfuerzo cortante máximo: τ_{max}

Esfuerzo cortante permisible: τ_{perm}

El diseño preliminar de un eje grande que conecta a un motor con un generador requiere el uso de un eje hueco con diámetros interior y exterior de 4 in. y 6 in., respectivamente. Sabiendo que el esfuerzo cortante permisible es de 12 ksi, determine el máximo par que puede ser transmitido a) por el eje como fue diseñado, b) por un eje sólido del mismo peso,



$$\tau_{max} = \frac{T C}{J}$$

$$\tau_{perm} = 12 \text{ ksi} \quad \frac{\text{K libras}}{\text{in}^2}$$

$$T = \frac{J \tau_{max}}{C} = \frac{\frac{1}{2} \pi (C_2^4 - C_1^4) (12 \text{ ksi})}{3}$$

$$T = \frac{\frac{1}{2} \pi (3^4 - 2^4) (12 \text{ ksi})}{3} = 408 \text{ lb} \cdot \text{in.}$$

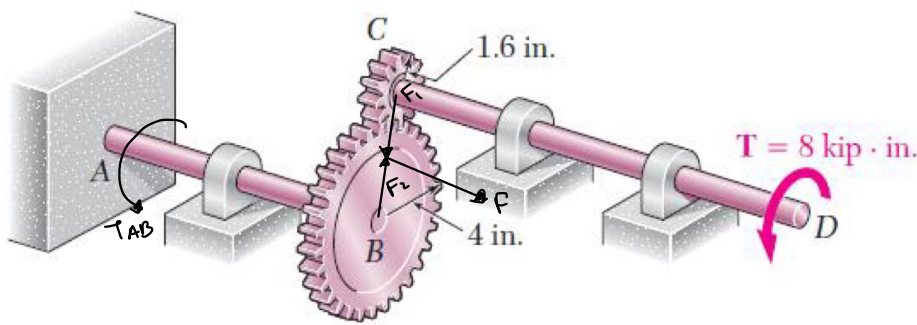
b) $A_1 = A_2$

$$\pi (3^2 - 2^2) = \pi C^2$$

$$C = \sqrt{5}$$

$$T = \frac{J \tau_{max}}{C} = \frac{\frac{1}{2} \pi (\sqrt{5})^4 (12 \text{ ksi})}{\sqrt{5} \text{ in}} \Rightarrow T = 210.74 \times \text{lb} \cdot \text{in}$$

3.21 Un par de torsión de magnitud $T = 8 \text{ kip} \cdot \text{in.}$ se aplica en D como se muestra en la figura. Si se sabe que el esfuerzo cortante permisible es de 7.5 ksi en cada eje, determine el diámetro requerido a) del eje AB , b) del eje CD .



$$F_1 = \frac{T_{CB}}{r_1} = \frac{8 \text{ kip} \cdot \text{in.}}{r_1}$$

$$F_1 = \frac{T_{AB}}{r_2}$$

$$\frac{T_{CB}}{r_1} = \frac{T_{AB}}{r_2}$$

$$T_{AB} = \frac{r_1}{r_2} T_{CB} = \frac{4 \text{ in.}}{1.6 \text{ in.}} (8 \text{ kips} \cdot \text{in.}) = T_{AB} = 20 \text{ Kip} \cdot \text{in.}$$

Para la flecha CD : $\tau_{\text{MAX}} = \frac{TC}{J}$; $\tau_{\text{perm}} = 7.5 \text{ ksi}$

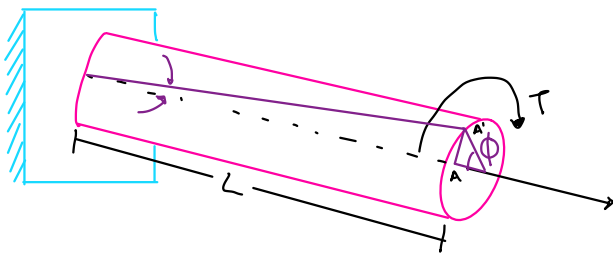
$$\frac{1}{2} \pi C^3 \tau_{\text{MAX}} = T \rightarrow C^3 = \frac{2T}{\tau_{\text{MAX}} \cdot \pi} = \frac{2(8 \text{ Kip} \cdot \text{in.})}{(7.5 \text{ ksi})(\pi)} \Rightarrow C = 0.88 \text{ in.}$$

Para la flecha AB :

$$C_2^3 = \frac{2T}{\tau_{\text{MAX}} \cdot \pi} = \frac{2(20 \text{ Kip} \cdot \text{in.})}{(7.5 \text{ ksi})(\pi)} \Rightarrow C = 1.69 \text{ in.}$$

20/marzo/19

Ángulo de giro en el rango elástico



$$L \gamma_{\text{MAX}} = C \phi \dots (1)$$

$$\tau_{\text{MAX}} = \frac{TC}{J} \dots (2)$$

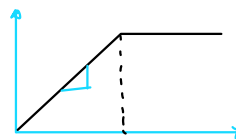
$$\text{Esfuerzo máximo} = \frac{\text{Torque (radio)}}{\text{M. polar Inercia}}$$

$$J = \frac{\pi}{2} C^4$$

Ley de Hooke: A) Caso de un esfuerzo axial.

$$\sigma = E \cdot \epsilon$$

Módulo de Yang



B) Caso de un esfuerzo rotacional

$$\tau_{\text{MAX}} = G \gamma_{\text{MAX}} \dots (3)$$

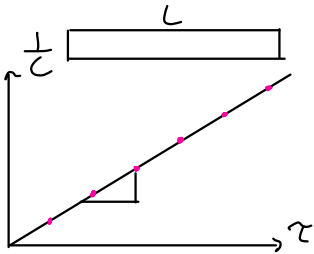
Esfuerzo cortante Módulo de rigidez Deformación

Sustituyendo (3) en (2)

$$\tau_{max} = \frac{IC}{J} \Rightarrow G \theta_{max} = \frac{IC}{J} \Rightarrow \tau_{max} = \frac{IC}{J} \dots (4)$$

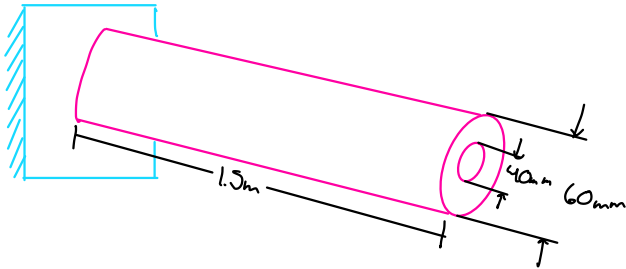
Sustituyendo (4) en (1):

$$\Phi = \frac{L \cdot \tau_{max}}{C} = \frac{L IC}{J G C} \Rightarrow \Phi = \frac{L T}{J G} \rightarrow \text{Siempre en radianes}$$



T	Φ
100 Nm	0.1 rad
200 Nm	0.5 rad

Ejemplo: ¿Qué par de torsión deberá aplicarse al extremo del eje para producir un giro de 2°? $G = 77.6 \text{ pa}$.

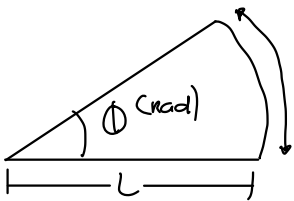


$$\Phi = \frac{L \cdot T}{J \cdot G}$$

$$T = \frac{\Phi \cdot J \cdot G}{L} \Rightarrow T = \frac{(\frac{\pi}{90}) (1.02 \times 10^{-6}) (77.6 \text{ pa})}{1.5 \text{ m}}$$

$$\frac{\pi}{2} (C_2^2 - C_1^2) = \frac{\pi}{2} (30^4 - 20^4) = \frac{\pi}{2} (0.030^4 - 0.020^4) = \frac{\pi}{2} (0.0000081 - 0.0000016) = 1.02 \times 10^{-6}$$

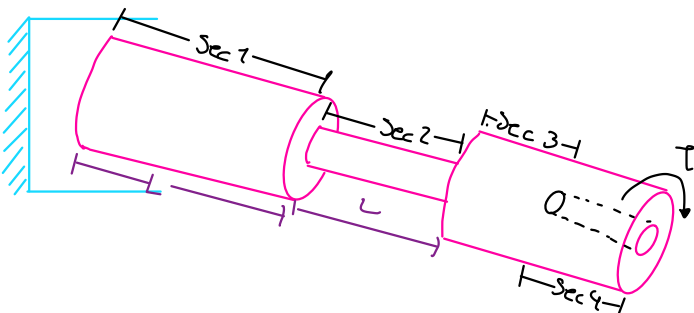
$$T = \frac{(\frac{\pi}{90}) (1.02 \times 10^{-6}) (77.6 \text{ pa})}{1.5 \text{ m}} \Rightarrow T = 1.829 \text{ kN} \cdot \text{m}$$



$$\Delta \times C = \Phi \cdot L \\ = (\text{rad}) L (\text{m})$$

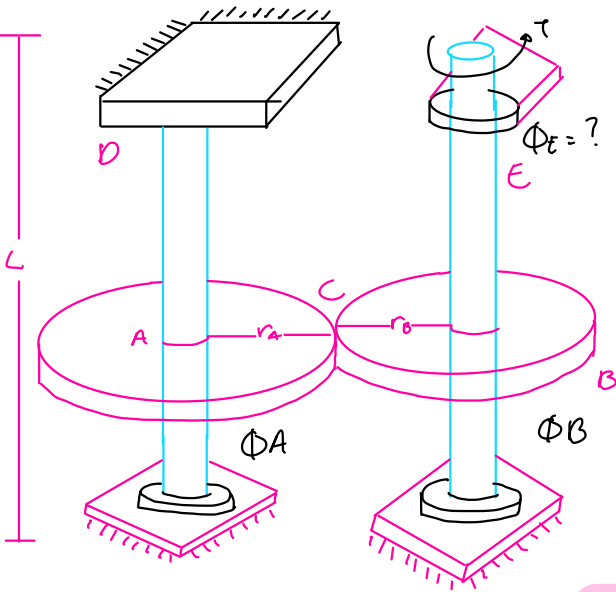
- La fórmula $\Phi = \frac{T \cdot L}{J \cdot G}$ únicamente puede usarse si el eje homogéneo ($G = \text{cte}$) y además si se tiene una sección transversal uniforme.

Ejemplo 01:



$$\Phi = \sum_i^n \frac{L_i \cdot T_i}{J_i \cdot G_i}$$

Ejemplo 2: Para el ensamble de la figura sabiendo que $\sigma_A = 2\sigma_B$. Determine el ángulo de rotación del extremo E. Cuando el par T se aplica en E.



$$\Phi_{EB} = \Phi_E - \Phi_B$$

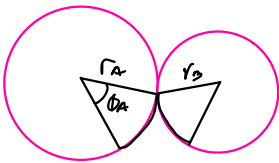
$$1. \Phi_A = \frac{T_{AB} \cdot L}{J \cdot G} \dots (1)$$

$$2. \begin{matrix} r_A & r_B \\ T_{AB} & T \end{matrix} \quad \begin{matrix} T_{AB} = r_A \cdot F \\ T = r_B \cdot F' \end{matrix}$$

$$\frac{T_{AB}}{r_A} = \frac{T}{r_B} \Rightarrow T_{AB} = \frac{r_A}{r_B} \cdot T \Rightarrow T_{AB} = \frac{2r_A}{r_B} \cdot T$$

$$T_{AB} = 2T$$

$$\Phi_A = \frac{2TL}{J \cdot G}$$



$$\begin{aligned} r_A \cdot \Phi_A &= r_B \cdot \Phi_B \\ (2r_B) \Phi_A &= r_B \Phi_B \\ \Phi_B &= 2\Phi_A \end{aligned}$$

Continuando...

$$\begin{aligned} \Phi_E &= \Phi_{EB} + \Phi_B \\ \Phi_E &= \frac{T \cdot L}{J \cdot G} + 2 \left(\frac{2TL}{J \cdot G} \right) \Rightarrow \Phi_E = \frac{5TL}{J \cdot G} \end{aligned}$$

25 / marzo / 19

Diseño de ejes de transmisión

Comercialmente ... $\left\{ \begin{array}{l} \text{Velocidad angular (rpm)} \\ \text{Potencia (hp)} \end{array} \right.$

De la dinámica rotacional de un cuerpo rígido.

$$P = T \cdot \omega \dots (1)$$

P = potencia

T = torque

ω = velocidad Angular (rad/seg)

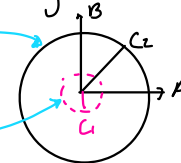
$\omega = 2\pi f$

f = frecuencia (1/seg) Hertz (Hz).

$$T_{max} = \frac{J C_2}{J} \dots (2)$$

$$J = \frac{1}{2} \pi C_2^4$$

$$J = \frac{1}{2} (C_2^4 - C_1^4)$$



$$\text{De la ec. (1)} \quad T = \frac{P}{\omega} = \frac{P}{2\pi f}$$

$$\text{Sust. en (2): } \frac{T_{max}}{T} = \frac{C_2}{J}$$