

05. Ecuaciones diferenciales fundamentales de la teoría de la elasticidad

parte b: secciones 5.3 a 5.7

Michael Heredia Pérez
mherediap@unal.edu.co

Universidad Nacional de Colombia sede Manizales
Departamento de Ingeniería Civil
Mecánica de Sólidos

2022b



Estas diapositivas son solo una herramienta didáctica para guiar la clase, por si solas no deben tomarse como material de estudio y el estudiante debe dirigirse a la literatura recomendada [Álvarez, 2022].



- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.3. Condiciones de frontera

Las condiciones de frontera describen, por ejemplo, la forma como está soportado el sólido o las cargas superficiales aplicadas, y esto se modela matemáticamente definiendo ya sea los desplazamientos o los esfuerzos en los puntos del contorno del sólido.

Condición de frontera esencial
(de desplazamiento o cinemática)
se especifican los desplazamientos.

Condición de frontera natural
(de fuerza o esfuerzo) describe los
esfuerzos en el contorno del sólido.

5.3. Condiciones de frontera

Las condiciones de frontera describen, por ejemplo, la forma como está soportado el sólido o las cargas superficiales aplicadas, y esto se modela matemáticamente definiendo ya sea los desplazamientos o los esfuerzos en los puntos del contorno del sólido.

Condición de frontera esencial

(de desplazamiento o cinemática)
se especifican los desplazamientos.

Condición de frontera natural

(de fuerza o esfuerzo) describe los
esfuerzos en el contorno del sólido.

5.3. Condiciones de frontera

Las condiciones de frontera describen, por ejemplo, la forma como está soportado el sólido o las cargas superficiales aplicadas, y esto se modela matemáticamente definiendo ya sea los desplazamientos o los esfuerzos en los puntos del contorno del sólido.

Condición de frontera esencial

(de desplazamiento o cinemática)
se especifican los desplazamientos.

Condición de frontera natural

(de fuerza o esfuerzo) describe los
esfuerzos en el contorno del sólido.

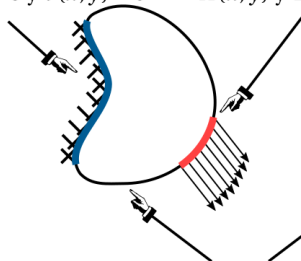
5.3. Condiciones de frontera

condición de frontera
donde se especifican
los desplazamientos

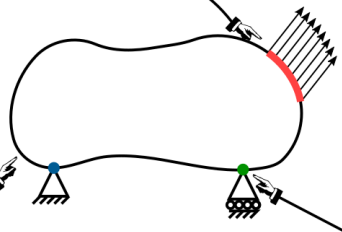
$$u(x, y) = 0 \text{ y } v(x, y) = 0$$

condición de frontera
donde se especifican
las fuerzas superficiales

$$\bar{X}(x, y) \text{ y } \bar{Y}(x, y)$$



condición de frontera
donde se especifican
las fuerzas superficiales
 $\bar{X}(x, y) = 0$ y $\bar{Y}(x, y) = 0$



condición de frontera
mixta donde se espe-
cifican las fuerzas en
una dirección y los
desplazamientos en la
otra

Figura: (5.3) La especificación de las condiciones de frontera incluye describir los desplazamientos y los esfuerzos en la frontera del sólido.

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera

- ¿Qué pasa en la frontera del sólido?
- ¿De qué forma las fuerzas superficiales se convierten en esfuerzos en el interior del sólido?

5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera

- ¿Qué pasa en la frontera del sólido?
- ¿De qué forma las fuerzas superficiales se convierten en esfuerzos en el interior del sólido?

5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera

- ¿Qué pasa en la frontera del sólido?
- ¿De qué forma las fuerzas superficiales se convierten en esfuerzos en el interior del sólido?

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.4.3. Nota sobre la nomenclatura

Tengamos en cuenta que:

- Estamos utilizando las funciones X , Y y Z para representar las funciones $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas másicas por unidad de volumen en el interior del sólido Ω .
- Estamos empleando los símbolos \bar{X} , \bar{Y} y \bar{Z} para representar las funciones $\delta\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas superficiales por unidad de área en el contorno $\delta\Omega$ del sólido Ω .
- $\mathbf{x} := [x, y, z]^T$ representa la posición en el espacio referida a los tres ejes coordenados.
- dS representará un diferencial de superficie (S mayúscula), mientras que ds representa un diferencial de longitud de arco, asociado al parámetro de longitud de arco (s minúscula).

5.4.3. Nota sobre la nomenclatura

Tengamos en cuenta que:

- Estamos utilizando las funciones X , Y y Z para representar las funciones $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas másicas por unidad de volumen en el interior del sólido Ω .
- Estamos empleando los símbolos \bar{X} , \bar{Y} y \bar{Z} para representar las funciones $\delta\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas superficiales por unidad de área en el contorno $\delta\Omega$ del sólido Ω .
- $\mathbf{x} := [x, y, z]^T$ representa la posición en el espacio referida a los tres ejes coordenados.
- dS representará un diferencial de superficie (S mayúscula), mientras que ds representa un diferencial de longitud de arco, asociado al parámetro de longitud de arco (s minúscula).

5.4.3. Nota sobre la nomenclatura

Tengamos en cuenta que:

- Estamos utilizando las funciones X , Y y Z para representar las funciones $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas másicas por unidad de volumen en el interior del sólido Ω .
- Estamos empleando los símbolos \bar{X} , \bar{Y} y \bar{Z} para representar las funciones $\delta\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas superficiales por unidad de área en el contorno $\delta\Omega$ del sólido Ω .
- $x := [x, y, z]^T$ representa la posición en el espacio referida a los tres ejes coordenados.
- dS representará un diferencial de superficie (S mayúscula), mientras que ds representa un diferencial de longitud de arco, asociado al parámetro de longitud de arco (s minúscula).

5.4.3. Nota sobre la nomenclatura

Tengamos en cuenta que:

- Estamos utilizando las funciones X , Y y Z para representar las funciones $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas másicas por unidad de volumen en el interior del sólido Ω .
- Estamos empleando los símbolos \bar{X} , \bar{Y} y \bar{Z} para representar las funciones $\delta\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas superficiales por unidad de área en el contorno $\delta\Omega$ del sólido Ω .
- $\mathbf{x} := [x, y, z]^T$ representa la posición en el espacio referida a los tres ejes coordenados.
- dS representará un diferencial de superficie (S mayúscula), mientras que ds representa un diferencial de longitud de arco, asociado al parámetro de longitud de arco (s minúscula).

5.4.3. Nota sobre la nomenclatura

Tengamos en cuenta que:

- Estamos utilizando las funciones X , Y y Z para representar las funciones $\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas másicas por unidad de volumen en el interior del sólido Ω .
- Estamos empleando los símbolos \bar{X} , \bar{Y} y \bar{Z} para representar las funciones $\delta\Omega \rightarrow \mathbb{R}$ que describen la variación de las fuerzas superficiales por unidad de área en el contorno $\delta\Omega$ del sólido Ω .
- $\mathbf{x} := [x, y, z]^T$ representa la posición en el espacio referida a los tres ejes coordenados.
- dS representará un diferencial de superficie (S mayúscula), mientras que ds representa un diferencial de longitud de arco, asociado al parámetro de longitud de arco (s minúscula).

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

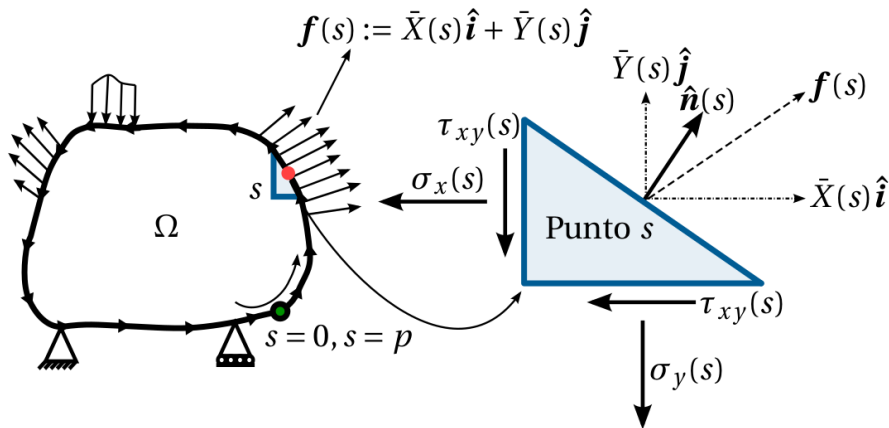


Figura: (5.4) Condiciones de frontera en el punto $(x(s), y(s))$ para el caso bidimensional. Observe que el contorno del sólido Ω se describe por una curva paramétrica parametrizada con respecto a la longitud de arco que inicia en el punto $s = 0$, se traza en el sentido contrario a las manecillas del reloj a medida que s varía en el intervalo $[0, p)$, siendo p el perímetro de $\delta\Omega$.

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Partiendo de la ecuación de Cauchy (2.3) que nos permite analizar no solo los esfuerzos en el interior del sólido, sino también las condiciones en la frontera:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} q_x \\ q_y \end{pmatrix}}_{\underline{q}} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\sigma}}} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}}_{\hat{n}}$$

Parametrizando y relacionando con las fuerzas superficiales \underline{f} :

Ecuaciones de equilibrio externo bidimensionales

$$\underbrace{\begin{pmatrix} \bar{X}(s) \\ \bar{Y}(s) \end{pmatrix}}_{\underline{f}(s)} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x(s) & \tau_{xy}(s) \\ \tau_{xy}(s) & \sigma_y(s) \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\sigma}}(s)} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha(s) \\ \beta(s) \end{pmatrix}}_{\hat{n}(s)}$$

Se relacionan las cargas superficiales con la forma de la frontera y los esfuerzos en el interior del sólido para un punto $s \in \delta\Omega$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Partiendo de la ecuación de Cauchy (2.3) que nos permite analizar no solo los esfuerzos en el interior del sólido, sino también las condiciones en la frontera:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} q_x \\ q_y \end{pmatrix}}_{\underline{q}} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\sigma}}} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}}_{\hat{n}}$$

Parametrizando y relacionando con las fuerzas superficiales \underline{f} :

Ecuaciones de equilibrio externo bidimensionales

$$\underbrace{\begin{pmatrix} \bar{X}(s) \\ \bar{Y}(s) \end{pmatrix}}_{\underline{f}(s)} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x(s) & \tau_{xy}(s) \\ \tau_{xy}(s) & \sigma_y(s) \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\sigma}}(s)} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha(s) \\ \beta(s) \end{pmatrix}}_{\hat{n}(s)}$$

Se relacionan las cargas superficiales con la forma de la frontera y los esfuerzos en el interior del sólido para un punto $s \in \delta\Omega$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Partiendo de la ecuación de Cauchy (2.3) que nos permite analizar no solo los esfuerzos en el interior del sólido, sino también las condiciones en la frontera:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} q_x \\ q_y \end{pmatrix}}_{\underline{q}} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} \\ \tau_{xy} & \sigma_y \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\sigma}}} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}}_{\hat{n}}$$

Parametrizando y relacionando con las fuerzas superficiales \underline{f} :

Ecuaciones de equilibrio externo bidimensionales

$$\underbrace{\begin{pmatrix} \bar{X}(s) \\ \bar{Y}(s) \end{pmatrix}}_{\underline{f}(s)} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x(s) & \tau_{xy}(s) \\ \tau_{xy}(s) & \sigma_y(s) \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\sigma}}(s)} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha(s) \\ \beta(s) \end{pmatrix}}_{\hat{n}(s)}$$

Se relacionan las cargas superficiales con la forma de la frontera y los esfuerzos en el interior del sólido para un punto $s \in \delta\Omega$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

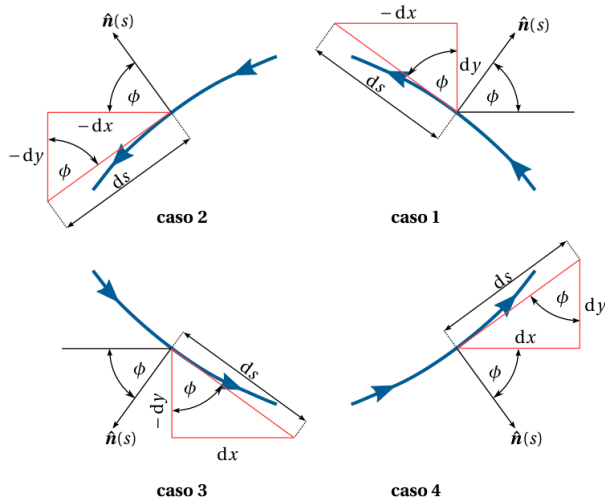
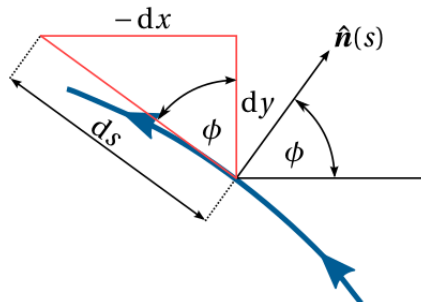


Figura: Componentes del vector $\hat{n} := \hat{n}(s)$. La curva gruesa representa la frontera del sólido y el vector normal a ella está ubicado en el punto $(x(s), y(s))$.

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 1: (*i cuadrante*)



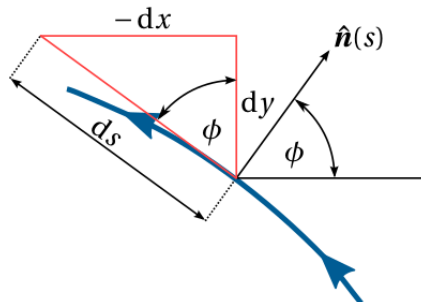
$\hat{n} := [\cos \phi, \cos(\frac{\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos \phi = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{\pi}{2} - \phi\right) = \sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 1: (*i* cuadrante)



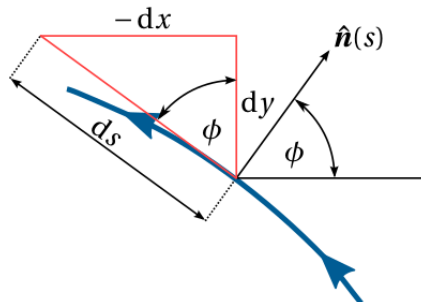
$\hat{\mathbf{n}} := [\cos \phi, \cos(\frac{\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos \phi = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{\pi}{2} - \phi\right) = \sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 1: (*i cuadrante*)



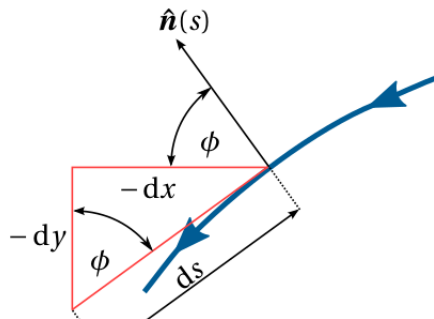
$\hat{\mathbf{n}} := [\cos \phi, \cos (\frac{\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos \phi = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos \left(\frac{\pi}{2} - \phi \right) = \sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 2: (*ii cuadrante*)



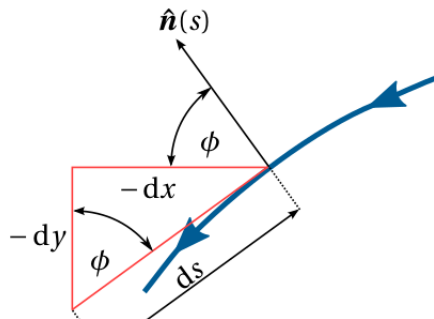
$\hat{n} := [\cos(\pi - \phi), \cos(\frac{\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos(\pi - \phi) = -\cos \phi = \frac{-dy}{-ds} = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{\pi}{2} - \phi\right) = \sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 2: (*ii cuadrante*)



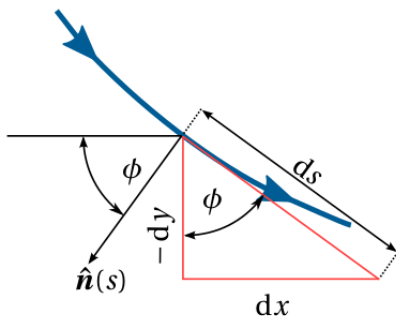
$\hat{\mathbf{n}} := [\cos(\pi - \phi), \cos(\frac{\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos(\pi - \phi) = -\cos \phi = \frac{-dy}{-ds} = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{\pi}{2} - \phi\right) = \sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 3: (*iii cuadrante*)



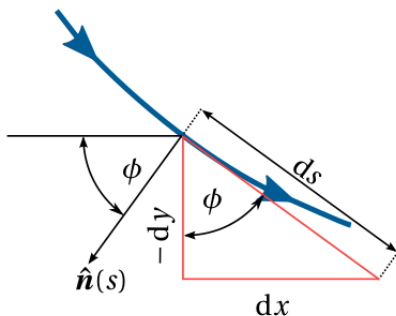
$\hat{\mathbf{n}} := [\cos(\pi + \phi), \cos(\frac{\pi}{2} + \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos(\pi + \phi) = -\cos \phi = \frac{-dy}{ds} = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{\pi}{2} + \phi\right) = -\sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 3: (*iii cuadrante*)



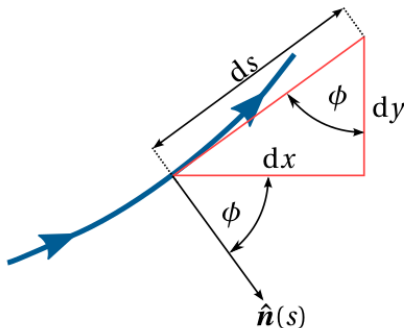
$\hat{\mathbf{n}} := [\cos(\pi + \phi), \cos(\frac{\pi}{2} + \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos(\pi + \phi) = -\cos \phi = \frac{-dy}{ds} = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{\pi}{2} + \phi\right) = -\sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 4: (*iv cuadrante*)



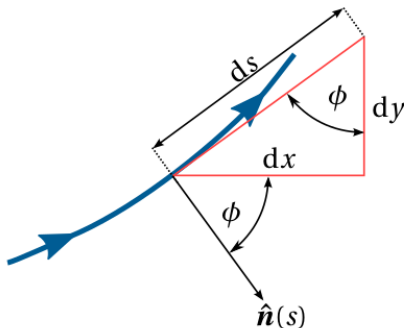
$\hat{n} := [\cos(2\pi - \phi), \cos(\frac{3\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos(2\pi - \phi) = \cos \phi = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{3\pi}{2} - \phi\right) = -\sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Caso 4: (*iv cuadrante*)



$\hat{n} := [\cos(2\pi - \phi), \cos(\frac{3\pi}{2} - \phi)]^T$, por lo tanto:

$$\alpha = \cos(2\pi - \phi) = \cos \phi = \frac{dy}{ds}$$

$$\beta = \cos\left(\frac{3\pi}{2} - \phi\right) = -\sin \phi = -\frac{dx}{ds}$$

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Vector normal y unitario al contorno (bidimensional)

$$\hat{\mathbf{n}} := \left[\frac{dy(s)}{ds}, -\frac{dx(s)}{ds} \right]$$

- $\forall (x(s), y(s)) \in \delta\Omega$
- se deduce que las componentes del vector $\hat{\mathbf{n}}$ están relacionadas con la geometría del sólido
- Esta ecuación es válida únicamente cuando la curva $(x(s), y(s))$ esté parametrizada con respecto a la longitud de arco

Tarea

Se deja como ejercicio al lector demostrar que el vector tangente a la curva paramétrica $(x(s), y(s))$, que apunta en el mismo sentido de la curva y se grafica a medida que s aumenta, está dado por $\hat{\mathbf{s}} = \left[\frac{dx(s)}{ds}, \frac{dy(s)}{ds} \right]$.

5.4.1. Análisis en dos dimensiones

Vector normal y unitario al contorno (bidimensional)

$$\hat{\mathbf{n}} := \left[\frac{dy(s)}{ds}, -\frac{dx(s)}{ds} \right]$$

- $\forall (x(s), y(s)) \in \delta\Omega$
- se deduce que las componentes del vector $\hat{\mathbf{n}}$ están relacionadas con la geometría del sólido
- Esta ecuación es válida únicamente cuando la curva $(x(s), y(s))$ esté parametrizada con respecto a la longitud de arco

Tarea

Se deja como ejercicio al lector demostrar que el vector tangente a la curva paramétrica $(x(s), y(s))$, que apunta en el mismo sentido de la curva y se grafica a medida que s aumenta, está dado por $\hat{\mathbf{s}} = \left[\frac{dx(s)}{ds}, \frac{dy(s)}{ds} \right]$.

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.4.2. Análisis en tres dimensiones

Haciendo un análisis similar al propuesto para el caso bidimensional:

Ecuaciones de equilibrio externo tridimensionales

$$\underbrace{\begin{pmatrix} \bar{X}(\mathbf{x}) \\ \bar{Y}(\mathbf{x}) \\ \bar{Z}(\mathbf{x}) \end{pmatrix}}_{\mathbf{f}(x,y,z)} = \underbrace{\begin{pmatrix} \sigma_x(\mathbf{x}) & \tau_{xy}(\mathbf{x}) & \tau_{xz}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xy}(\mathbf{x}) & \sigma_y(\mathbf{x}) & \tau_{yz}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xz}(\mathbf{x}) & \tau_{yz}(\mathbf{x}) & \sigma_z(\mathbf{x}) \end{pmatrix}}_{\underline{\underline{\boldsymbol{\sigma}}}(\mathbf{x})} \underbrace{\begin{pmatrix} \alpha(\mathbf{x}) \\ \beta(\mathbf{x}) \\ \gamma(\mathbf{x}) \end{pmatrix}}_{\hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x})}$$

- $\forall(x, y, z) \in \delta\Omega$
- Relaciona las cargas superficiales con la geometría de las fronteras del sólido y con los esfuerzos internos.
- En tres dimensiones no es posible describir la frontera como una curva paramétrica.

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.5. Equilibrio estático

Un cuerpo se encuentra en **equilibrio estático** cuando:

$$\mathbf{f}_{masicas} + \mathbf{f}_{superficiales} = 0 \quad \mathbf{m}_{masicas} + \mathbf{m}_{superficiales} = 0;$$

Acciones producidas por las **fuerzas másicas**:

$$\mathbf{f}_{masicas} = \iiint_{\Omega} \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV \quad \mathbf{m}_{masicas} = \iiint_{\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV;$$

Acciones producidas por las **fuerzas superficiales**:

$$\mathbf{f}_{superficiales} = \oiint_{\delta\Omega} \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS \quad \mathbf{m}_{superficiales} = \oiint_{\delta\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS.$$

5.5. Equilibrio estático

Un cuerpo se encuentra en **equilibrio estático** cuando:

$$\mathbf{f}_{masicas} + \mathbf{f}_{superficiales} = 0 \quad \mathbf{m}_{masicas} + \mathbf{m}_{superficiales} = 0;$$

Acciones producidas por las **fuerzas másicas**:

$$\mathbf{f}_{masicas} = \iiint_{\Omega} \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV \quad \mathbf{m}_{masicas} = \iiint_{\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV;$$

Acciones producidas por las **fuerzas superficiales**:

$$\mathbf{f}_{superficiales} = \oiint_{\delta\Omega} \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS \quad \mathbf{m}_{superficiales} = \oiint_{\delta\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS.$$

5.5. Equilibrio estático

Un cuerpo se encuentra en **equilibrio estático** cuando:

$$\mathbf{f}_{masicas} + \mathbf{f}_{superficiales} = 0 \quad \mathbf{m}_{masicas} + \mathbf{m}_{superficiales} = 0;$$

Acciones producidas por las **fuerzas másicas**:

$$\mathbf{f}_{masicas} = \iiint_{\Omega} \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV \quad \mathbf{m}_{masicas} = \iiint_{\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV;$$

Acciones producidas por las **fuerzas superficiales**:

$$\mathbf{f}_{superficiales} = \oiint_{\delta\Omega} \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS \quad \mathbf{m}_{superficiales} = \oiint_{\delta\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS.$$

5.5. Equilibrio estático

En conclusión, como tenemos equilibrio estático, resulta que:

$$\begin{aligned}\iiint_{\Omega} \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint\!\!\!\oint_{\delta\Omega} \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS &= 0 \\ \iiint_{\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint\!\!\!\oint_{\delta\Omega} \mathbf{x} \times \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS &= 0\end{aligned}$$

Tenga en cuenta que las integrales $\oint\!\!\!\oint$ son integrales de contorno, que se efectúan sobre toda la "piel" de Ω , es decir, sobre $\delta\Omega$.

5.5. Equilibrio estático

Particularización para el caso bidimensional

La ecuación (5.26a) (equilibrio de fuerzas):

$$\begin{aligned}\iint_{\Omega} X(\mathbf{x}) dA + \oint_{\delta\Omega} \bar{X}(s) ds &= 0 \\ \iint_{\Omega} Y(\mathbf{x}) dA + \oint_{\delta\Omega} \bar{Y}(s) ds &= 0\end{aligned}$$

La ecuación (5.26b) (equilibrio de momentos):

$$\iint_{\Omega} (xY(\mathbf{x}) - yX(\mathbf{x})) dA + \oint_{\delta\Omega} (x(s)\bar{Y}(s) - y(s)\bar{X}(s)) ds = 0$$

5.5. Equilibrio estático

Particularización para el caso bidimensional

La ecuación (5.26a) (equilibrio de fuerzas):

$$\begin{aligned}\iint_{\Omega} X(\mathbf{x}) dA + \oint_{\delta\Omega} \bar{X}(s) ds &= 0 \\ \iint_{\Omega} Y(\mathbf{x}) dA + \oint_{\delta\Omega} \bar{Y}(s) ds &= 0\end{aligned}$$

La ecuación (5.26b) (equilibrio de momentos):

$$\iint_{\Omega} (xY(\mathbf{x}) - yX(\mathbf{x})) dA + \oint_{\delta\Omega} (x(s)\bar{Y}(s) - y(s)\bar{X}(s)) ds = 0$$

5.5. Equilibrio estático

Particularización para el caso bidimensional

La ecuación (5.26a) (equilibrio de fuerzas):

$$\begin{aligned}\iint_{\Omega} X(\mathbf{x}) dA + \oint_{\delta\Omega} \bar{X}(s) ds &= 0 \\ \iint_{\Omega} Y(\mathbf{x}) dA + \oint_{\delta\Omega} \bar{Y}(s) ds &= 0\end{aligned}$$

La ecuación (5.26b) (equilibrio de momentos):

$$\iint_{\Omega} (xY(\mathbf{x}) - yX(\mathbf{x})) dA + \oint_{\delta\Omega} (x(s)\bar{Y}(s) - y(s)\bar{X}(s)) ds = 0$$

5.5. Equilibrio estático

Ecuaciones integrales de equilibrio

Ecuaciones integrales de equilibrio (postulado de Cauchy)

Sea un sólido Ω el cual está sujeto a unas fuerzas másicas y de superficie representadas por los campos vectoriales \mathbf{b} y \mathbf{f} , respectivamente. Entonces cada subdominio V de un sólido Ω , es decir, cada $V \subseteq \Omega$ satisface la siguientes ecuaciones de equilibrio

$$\begin{aligned}\iiint_V \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS &= 0 \\ \iiint_V \mathbf{x} \times \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \mathbf{x} \times \mathbf{f}(\mathbf{x}) dS &= 0\end{aligned}$$

- $\mathbf{x} := [x, y, z]^T \in V$
- Tienen como dominio $V \subseteq \Omega$ (5.29), por lo que son ecuaciones más generales que las vistas anteriormente (5.26).

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Recordemos las EDPs de equilibrio:

$$\operatorname{div} \underline{\underline{\sigma}} + \mathbf{b} = 0$$

Primer enfoque

Al hacer sumatorias de fuerzas en un elemento diferencial de sólido.

Recordemos la primera EDPs de equilibrio tridimensional:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X = 0$$

Segundo enfoque

Cualquier subconjunto V del sólido Ω está en equilibrio de fuerzas, tal y como lo dicen las **ecuaciones integrales de equilibrio** (5.29)

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Recordemos las EDPs de equilibrio:

$$\operatorname{div} \underline{\underline{\sigma}} + \mathbf{b} = 0$$

Primer enfoque

Al hacer sumatorias de fuerzas en un elemento diferencial de sólido.

Recordemos la primera EDPs de equilibrio tridimensional:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X = 0$$

Segundo enfoque

Cualquier subconjunto V del sólido Ω está en equilibrio de fuerzas, tal y como lo dicen las **ecuaciones integrales de equilibrio** (5.29)

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Recordemos las EDPs de equilibrio:

$$\operatorname{div} \underline{\underline{\sigma}} + \mathbf{b} = 0$$

Primer enfoque

Al hacer sumatorias de fuerzas en un elemento diferencial de sólido.

Recordemos la primera EDPs de equilibrio tridimensional:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X = 0$$

Segundo enfoque

Cualquier subconjunto V del sólido Ω está en equilibrio de fuerzas, tal y como lo dicen las **ecuaciones integrales de equilibrio** (5.29)

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Procedimiento:

$$\iiint_V \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \underline{\underline{\boldsymbol{\sigma}}} \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Tomando la primera ecuación integral

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \begin{bmatrix} \sigma_x(\mathbf{x}) \\ \tau_{xy}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xz}(\mathbf{x}) \end{bmatrix} \cdot \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Aplicando el teorema de la divergencia

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \iiint_V \operatorname{div} ([\sigma_x(\mathbf{x}), \tau_{xy}(\mathbf{x}), \tau_{xz}(\mathbf{x})]^T) dV = 0$$

$$\iiint_V \left(\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X \right) dV = 0$$

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Procedimiento:

$$\iiint_V \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \underline{\underline{\boldsymbol{\sigma}}} \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Tomando la primera ecuación integral

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \begin{bmatrix} \sigma_x(\mathbf{x}) \\ \tau_{xy}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xz}(\mathbf{x}) \end{bmatrix} \cdot \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Aplicando el teorema de la divergencia

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \iiint_V \operatorname{div} ([\sigma_x(\mathbf{x}), \tau_{xy}(\mathbf{x}), \tau_{xz}(\mathbf{x})]^T) dV = 0$$

$$\iiint_V \left(\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X \right) dV = 0$$

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Procedimiento:

$$\iiint_V \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \underline{\underline{\boldsymbol{\sigma}}} \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Tomando la primera ecuación integral

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \begin{bmatrix} \sigma_x(\mathbf{x}) \\ \tau_{xy}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xz}(\mathbf{x}) \end{bmatrix} \cdot \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Aplicando el teorema de la divergencia

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \iiint_V \operatorname{div} ([\sigma_x(\mathbf{x}), \tau_{xy}(\mathbf{x}), \tau_{xz}(\mathbf{x})]^T) dV = 0$$

$$\iiint_V \left(\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X \right) dV = 0$$

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Procedimiento:

$$\iiint_V \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \underline{\underline{\boldsymbol{\sigma}}} \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Tomando la primera ecuación integral

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \begin{bmatrix} \sigma_x(\mathbf{x}) \\ \tau_{xy}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xz}(\mathbf{x}) \end{bmatrix} \cdot \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Aplicando el teorema de la divergencia

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \iiint_V \operatorname{div} ([\sigma_x(\mathbf{x}), \tau_{xy}(\mathbf{x}), \tau_{xz}(\mathbf{x})]^T) dV = 0$$

$$\iiint_V \left(\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X \right) dV = 0$$

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Procedimiento:

$$\iiint_V \mathbf{b}(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \underline{\underline{\boldsymbol{\sigma}}} \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Tomando la primera ecuación integral

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \oint_{\delta V} \begin{bmatrix} \sigma_x(\mathbf{x}) \\ \tau_{xy}(\mathbf{x}) \\ \tau_{xz}(\mathbf{x}) \end{bmatrix} \cdot \hat{\mathbf{n}}(\mathbf{x}) dS = 0$$

Aplicando el teorema de la divergencia

$$\iiint_V X(\mathbf{x}) dV + \iiint_V \operatorname{div} ([\sigma_x(\mathbf{x}), \tau_{xy}(\mathbf{x}), \tau_{xz}(\mathbf{x})]^T) dV = 0$$

$$\iiint_V \left(\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X \right) dV = 0$$

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Como esta ecuación es válida para todo $V \subseteq \Omega$ (es decir, cualquier parte V del sólido Ω puede ser escogida), entonces deducimos que el integrando es cero (0), y por lo tanto:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X = 0$$

Pregunta de control 12, sección 5.15

Sea $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ una función que se integra sobre una región V y supongamos que su integral vale cero para todo $V \subseteq \Omega$, es decir, $\int_V f(x)dx = 0 \forall V \subseteq \Omega$; esto implica que $f(x) = 0 \forall x \in \Omega$

5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio

Como esta ecuación es válida para todo $V \subseteq \Omega$ (es decir, cualquier parte V del sólido Ω puede ser escogida), entonces deducimos que el integrando es cero (0), y por lo tanto:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \tau_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \tau_{xz}}{\partial z} + X = 0$$

Pregunta de control 12, sección 5.15

Sea $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ una función que se integra sobre una región V y supongamos que su integral vale cero para todo $V \subseteq \Omega$, es decir, $\int_V f(x) dx = 0 \forall V \subseteq \Omega$; esto implica que $f(x) = 0 \forall x \in \Omega$

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones

Caso bidimensional

$$\begin{aligned}\varepsilon_x(x, y) &= \frac{\partial u(x, y)}{\partial x} \rightarrow \partial u(x, y) = \varepsilon_x(x, y) \partial x \rightarrow u(x, y) = \int \varepsilon_x(x', y) dx' + f(y) \\ \varepsilon_y(x, y) &= \frac{\partial v(x, y)}{\partial y} \rightarrow \partial v(x, y) = \varepsilon_y(x, y) \partial y \rightarrow v(x, y) = \int \varepsilon_y(x, y') dy' + g(x)\end{aligned}$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} \left(\int \varepsilon_x(x', y) dx' + f(y) \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left(\int \varepsilon_y(x, y') dy' + g(x) \right)$$

5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones

Caso bidimensional

$$\begin{aligned}\varepsilon_x(x, y) &= \frac{\partial u(x, y)}{\partial x} \rightarrow \partial u(x, y) = \varepsilon_x(x, y) \partial x &\rightarrow u(x, y) &= \int \varepsilon_x(x', y) dx' + f(y) \\ \varepsilon_y(x, y) &= \frac{\partial v(x, y)}{\partial y} \rightarrow \partial v(x, y) = \varepsilon_y(x, y) \partial y &\rightarrow v(x, y) &= \int \varepsilon_y(x, y') dy' + g(x)\end{aligned}$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} \left(\int \varepsilon_x(x', y) dx' + f(y) \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left(\int \varepsilon_y(x, y') dy' + g(x) \right)$$

5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones

Caso bidimensional

$$\begin{aligned}\varepsilon_x(x, y) &= \frac{\partial u(x, y)}{\partial x} \rightarrow \partial u(x, y) = \varepsilon_x(x, y) \partial x \rightarrow u(x, y) = \int \varepsilon_x(x', y) dx' + f(y) \\ \varepsilon_y(x, y) &= \frac{\partial v(x, y)}{\partial y} \rightarrow \partial v(x, y) = \varepsilon_y(x, y) \partial y \rightarrow v(x, y) = \int \varepsilon_y(x, y') dy' + g(x)\end{aligned}$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} \left(\int \varepsilon_x(x', y) dx' + f(y) \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left(\int \varepsilon_y(x, y') dy' + g(x) \right)$$

5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones

Caso bidimensional

Organizando términos:

$$\frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = \gamma_{xy}(x, y) - \frac{\partial}{\partial y} \left(\int \varepsilon_x(x', y) dx' \right) - \frac{\partial}{\partial x} \left(\int \varepsilon_y(x, y') dy' \right).$$

El desplazamiento depende de dos funciones $f(y)$ y $g(x)$; encontrarlas requiere de cierta pericia en el cálculo de la solución, ya que estas dos funciones contienen términos asociados a los desplazamientos y rotaciones rígidas del sólido.

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Ni el desplazamiento ni la rotación rígida producen deformaciones longitudinales o angulares en el sólido, es decir:

$$\varepsilon_x(x, y) = \varepsilon_{x,y} = \gamma_{xy}(x, y) = 0 \quad \forall (x, y) \in \Omega$$

Obtenemos que los desplazamientos vendrán dados por:

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \text{ obtenemos } u(x, y) = c_1 + f(y) \quad (1)$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} \text{ obtenemos } v(x, y) = c_2 + g(x) \quad (2)$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$, resulta:

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (c_1 + f(y)) + \frac{\partial}{\partial x} (c_2 + g(x)) = \frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = 0$$

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Ni el desplazamiento ni la rotación rígida producen deformaciones longitudinales o angulares en el sólido, es decir:

$$\varepsilon_x(x, y) = \varepsilon_{x,y} = \gamma_{xy}(x, y) = 0 \quad \forall (x, y) \in \Omega$$

Obtenemos que los desplazamientos vendrán dados por:

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \text{ obtenemos } u(x, y) = c_1 + f(y) \quad (1)$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} \text{ obtenemos } v(x, y) = c_2 + g(x) \quad (2)$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$, resulta:

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (c_1 + f(y)) + \frac{\partial}{\partial x} (c_2 + g(x)) = \frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = 0$$

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Ni el desplazamiento ni la rotación rígida producen deformaciones longitudinales o angulares en el sólido, es decir:

$$\varepsilon_x(x, y) = \varepsilon_{x,y} = \gamma_{xy}(x, y) = 0 \quad \forall (x, y) \in \Omega$$

Obtenemos que los desplazamientos vendrán dados por:

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \text{ obtenemos } u(x, y) = c_1 + f(y) \quad (1)$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} \text{ obtenemos } v(x, y) = c_2 + g(x) \quad (2)$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$, resulta:

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (c_1 + f(y)) + \frac{\partial}{\partial x} (c_2 + g(x)) = \frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = 0$$

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Ni el desplazamiento ni la rotación rígida producen deformaciones longitudinales o angulares en el sólido, es decir:

$$\varepsilon_x(x, y) = \varepsilon_{x,y} = \gamma_{xy}(x, y) = 0 \quad \forall (x, y) \in \Omega$$

Obtenemos que los desplazamientos vendrán dados por:

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \text{ obtenemos } u(x, y) = c_1 + f(y) \quad (1)$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} \text{ obtenemos } v(x, y) = c_2 + g(x) \quad (2)$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$, resulta:

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (c_1 + f(y)) + \frac{\partial}{\partial x} (c_2 + g(x)) = \frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = 0$$

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Ni el desplazamiento ni la rotación rígida producen deformaciones longitudinales o angulares en el sólido, es decir:

$$\varepsilon_x(x, y) = \varepsilon_{x,y} = \gamma_{xy}(x, y) = 0 \quad \forall (x, y) \in \Omega$$

Obtenemos que los desplazamientos vendrán dados por:

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \text{ obtenemos } u(x, y) = c_1 + f(y) \quad (1)$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} \text{ obtenemos } v(x, y) = c_2 + g(x) \quad (2)$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$, resulta:

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (c_1 + f(y)) + \frac{\partial}{\partial x} (c_2 + g(x)) = \frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = 0$$

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Ni el desplazamiento ni la rotación rígida producen deformaciones longitudinales o angulares en el sólido, es decir:

$$\varepsilon_x(x, y) = \varepsilon_{x,y} = \gamma_{xy}(x, y) = 0 \quad \forall (x, y) \in \Omega$$

Obtenemos que los desplazamientos vendrán dados por:

$$\varepsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x} \text{ obtenemos } u(x, y) = c_1 + f(y) \quad (1)$$

$$\varepsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y} \text{ obtenemos } v(x, y) = c_2 + g(x) \quad (2)$$

Reemplazando en $\gamma_{xy} = \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x}$, resulta:

$$\gamma_{xy}(x, y) = \frac{\partial}{\partial y} (c_1 + f(y)) + \frac{\partial}{\partial x} (c_2 + g(x)) = \frac{df(y)}{dy} + \frac{dg(x)}{dx} = 0$$

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \qquad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \qquad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \qquad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \quad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \quad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \quad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \qquad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \qquad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \qquad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \quad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \quad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \quad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \quad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \quad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \quad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \quad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \quad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \quad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

La ecuación anterior se puede descomponer en dos ecuaciones diferenciales a saber:

$$\frac{df(y)}{dy} + \omega_0 = 0 \quad \frac{dg(x)}{dx} - \omega_0 = 0$$

Resolviendo estas ecuaciones:

$$f(y) = -\omega_0 y + d_1 \quad g(x) = \omega_0 x + d_2$$

Reemplazando en (eq 5.32)

$$u(x, y) = c_1 + d_1 - \omega_0 y \quad v(x, y) = c_2 + d_2 + \omega_0 x$$

Haciendo $u_0 = c_1 + d_1$ y $v_0 = c_2 + d_2$ obtenemos:

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

Los desplazamientos asociados a la rotación y al desplazamiento rígido en las direcciones x y y están dados, respectivamente, por:

$$u(x, y) = u_0 - \omega_0 y \quad v(x, y) = v_0 + \omega_0 x;$$

Donde:

- u_0, v_0 representan el desplazamiento rígido en las direcciones x y y , respectivamente.
- ω_0 representa, para ángulos pequeños, el ángulo de rotación rígida del sólido en radianes.

Ejemplo: encontrando los desplazamientos asociados al desplazamiento y la rotación rígida

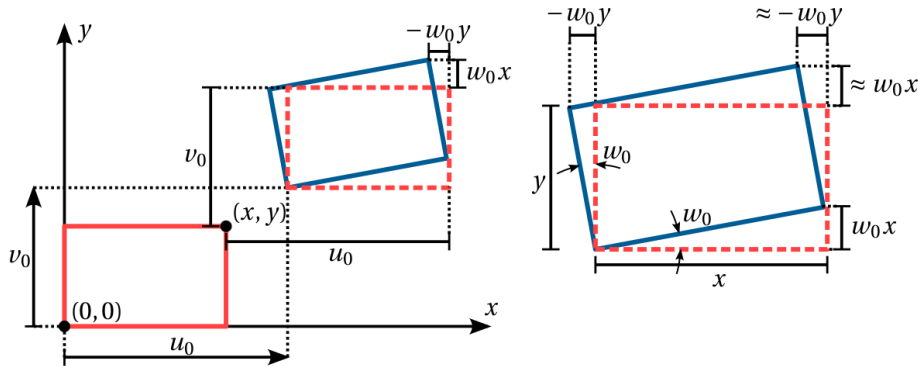



Figura: (5.6) El rectángulo mostrado con vértices de coordenadas $(0, 0)$ y (x, y) sufre un desplazamiento rígido u_0 en la dirección x y otro v_0 en la dirección y ; adicionalmente rota rigidamente un ángulo ω_0 medido en radianes y en sentido antihorario; observe que el desplazamiento del punto (x, y) está dado por las ecuaciones (5.35). Para el cálculo de las distancias $\omega_0 x$ y $-\omega_0 y$ se tuvo en cuenta el hecho de que para ángulos pequeños $\omega_0 \approx \tan \omega_0$

- 1 5.3. Condiciones de frontera
- 2 5.4. Condiciones de equilibrio en la frontera
 - 5.4.3. Nota sobre la nomenclatura
 - 5.4.1. Análisis en dos dimensiones
 - 5.4.2. Análisis en tres dimensiones
- 3 5.5. Equilibrio estático
- 4 5.6. Un enfoque alternativo para deducir las ecuaciones diferenciales parciales de equilibrio
- 5 5.7. Cálculo de los desplazamientos a partir de las deformaciones
- 6 Referencias

 Álvarez, D. A. (2022).
Teoría de la elasticidad.
Universidad Nacional de Colombia.