

ELASTICIDAD EN COORDENADAS CARTESIANAS

• EQUILIBRIO INTERNO:

$$\frac{\partial \sigma_x}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_{xy}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_{xz}}{\partial z} + X = 0; \frac{\partial \sigma_{xy}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_y}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_{yz}}{\partial z} + Y = 0; \frac{\partial \sigma_{xz}}{\partial x} + \frac{\partial \sigma_{yz}}{\partial y} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + Z = 0$$

• EQUILIBRIO EN EL CONTORNO:  $\vec{\sigma} = \underline{\underline{\sigma}} \vec{n}$

• RELACIONES CINEMÁTICAS (TENSOR DE DEFORMACIONES):

$$\epsilon_x = \frac{\partial u}{\partial x}; \epsilon_y = \frac{\partial v}{\partial y}; \epsilon_z = \frac{\partial w}{\partial z}$$

$$\epsilon_{xy} = \frac{1}{2} \gamma_{xy} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right); \epsilon_{yz} = \frac{1}{2} \gamma_{yz} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial y} \right); \epsilon_{zx} = \frac{1}{2} \gamma_{zx} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} \right)$$

• COMPATIBILIDAD EN DEFORMACIONES:

$$\frac{\partial^2 \gamma_{xy}}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 \epsilon_x}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \epsilon_y}{\partial x^2}; \frac{\partial^2 \gamma_{xz}}{\partial x \partial z} = \frac{\partial^2 \epsilon_x}{\partial z^2} + \frac{\partial^2 \epsilon_z}{\partial x^2}; \frac{\partial^2 \gamma_{yz}}{\partial y \partial z} = \frac{\partial^2 \epsilon_y}{\partial z^2} + \frac{\partial^2 \epsilon_z}{\partial y^2};$$

$$2 \frac{\partial^2 \epsilon_x}{\partial y \partial z} = \frac{\partial}{\partial x} \left[ \frac{\partial \gamma_{xz}}{\partial y} + \frac{\partial \gamma_{xy}}{\partial z} - \frac{\partial \gamma_{yz}}{\partial x} \right]; 2 \frac{\partial^2 \epsilon_y}{\partial z \partial x} = \frac{\partial}{\partial y} \left[ \frac{\partial \gamma_{yx}}{\partial z} + \frac{\partial \gamma_{yz}}{\partial x} - \frac{\partial \gamma_{zx}}{\partial y} \right]; 2 \frac{\partial^2 \epsilon_z}{\partial x \partial y} = \frac{\partial}{\partial z} \left[ \frac{\partial \gamma_{zx}}{\partial y} + \frac{\partial \gamma_{zy}}{\partial x} - \frac{\partial \gamma_{xy}}{\partial z} \right]$$

• COMPORTAMIENTO (HOOKE)

$$\epsilon_x = \frac{1}{E} [\sigma_x - \nu(\sigma_y + \sigma_z)]; \epsilon_y = \frac{1}{E} [\sigma_y - \nu(\sigma_z + \sigma_x)]; \epsilon_z = \frac{1}{E} [\sigma_z - \nu(\sigma_x + \sigma_y)]$$

$$\gamma_{xy} = \frac{\tau_{xy}}{G}; \gamma_{yz} = \frac{\tau_{yz}}{G}; \gamma_{zx} = \frac{\tau_{zx}}{G}$$

• COMPORTAMIENTO (LAMÉ)

$$\sigma_x = 2G\epsilon_x + \lambda e; \sigma_y = 2G\epsilon_y + \lambda e; \sigma_z = 2G\epsilon_z + \lambda e; \tau_{xy} = G\gamma_{xy}; \tau_{yz} = G\gamma_{yz}; \tau_{zx} = G\gamma_{zx} \quad e = \epsilon_x + \epsilon_y + \epsilon_z$$

• RELACIÓN ENTRE CONSTANTES:  $G = \frac{E}{2(1+\nu)}$ ;  $\lambda = \frac{E\nu}{(1+\nu)(1-2\nu)}$

• INVARIANTES (TENSIONES)

$$I_1 = \sigma_x + \sigma_y + \sigma_z = \sigma_I + \sigma_{II} + \sigma_{III}; I_2 = \sigma_x \sigma_y + \sigma_y \sigma_z + \sigma_z \sigma_x - \tau_{xy}^2 - \tau_{yz}^2 - \tau_{zx}^2 = \sigma_I \sigma_{II} + \sigma_{II} \sigma_{III} + \sigma_{III} \sigma_I$$

$$I_3 = \begin{vmatrix} \sigma_x & \tau_{xy} & \tau_{xz} \\ \tau_{xy} & \sigma_y & \tau_{yz} \\ \tau_{xz} & \tau_{yz} & \sigma_z \end{vmatrix} = \sigma_I \sigma_{II} \sigma_{III}$$

• INVARIANTES (DEFORMACIONES)

$$J_1 = \epsilon_x + \epsilon_y + \epsilon_z = \epsilon_I + \epsilon_{II} + \epsilon_{III}; J_2 = \epsilon_x \epsilon_y + \epsilon_y \epsilon_z + \epsilon_z \epsilon_x - \frac{1}{4} \gamma_{xy}^2 - \frac{1}{4} \gamma_{yz}^2 - \frac{1}{4} \gamma_{zx}^2 = \epsilon_I \epsilon_{II} + \epsilon_{II} \epsilon_{III} + \epsilon_{III} \epsilon_I$$

$$J_3 = \begin{vmatrix} \epsilon_x & \frac{1}{2} \gamma_{xy} & \frac{1}{2} \gamma_{xz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{xy} & \epsilon_y & \frac{1}{2} \gamma_{yz} \\ \frac{1}{2} \gamma_{xz} & \frac{1}{2} \gamma_{yz} & \epsilon_z \end{vmatrix} = \epsilon_I \epsilon_{II} \epsilon_{III}$$

• TENSIONES OCTAÉDRICAS:  $\sigma_{oct} = \frac{I_1}{3}$ ;  $\tau_{oct} = \sqrt{\frac{2}{9} I_1^2 - \frac{2}{3} I_2}$

# ELASTICIDAD Y RESISTENCIA DE MATERIALES.

## FORMULARIO CURSO 2011/2012

Este formulario, sin anotaciones de ningún tipo, es el único que podría ser usado durante la realización de los exámenes de la asignatura si el profesorado lo considera pertinente.

- ENERGÍA DE DEFORMACIÓN (POR UNIDAD DE VOLUMEN):

$$U = \frac{1}{2} (\sigma_x \varepsilon_x + \sigma_y \varepsilon_y + \sigma_z \varepsilon_z + \tau_{xy} \gamma_{xy} + \tau_{yz} \gamma_{yz} + \tau_{xz} \gamma_{xz})$$

- CRITERIOS DE PLASTIFICACIÓN:

RANKINE:  $\sigma_{eq} = \text{Max} \{ |\sigma_I|, |\sigma_{II}|, |\sigma_{III}| \}$

SAINT-VENANT:  $\sigma_{eq} = \text{Max} \begin{cases} |\sigma_I - \nu(\sigma_{II} + \sigma_{III})| \\ |\sigma_{II} - \nu(\sigma_I + \sigma_{III})| \\ |\sigma_{III} - \nu(\sigma_{II} + \sigma_I)| \end{cases}$

TRESCKA:  $\sigma_{eq} = \sigma_I - \sigma_{III}$

BELTRAMI:  $\sigma_{eq} = \sqrt{\sigma_I^2 + \sigma_{II}^2 + \sigma_{III}^2 - 2\nu(\sigma_I \sigma_{II} + \sigma_I \sigma_{III} + \sigma_{II} \sigma_{III})}$

VON-MISES:

$$\sigma_{eq} = \sqrt{\frac{1}{2} [(\sigma_I - \sigma_{II})^2 + (\sigma_I - \sigma_{III})^2 + (\sigma_{II} - \sigma_{III})^2]} =$$

$$\sqrt{\frac{1}{2} [(\sigma_x - \sigma_y)^2 + (\sigma_x - \sigma_z)^2 + (\sigma_y - \sigma_z)^2 + 6(\tau_{xy}^2 + \tau_{xz}^2 + \tau_{yz}^2)]}$$

MOHR:  $\sigma_{eq} = \sigma_I - k \sigma_{III}; k = \left| \frac{\sigma_{RT}}{\sigma_{RC}} \right|$

### ELASTICIDAD PLANA

$$\sigma_I = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} + \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2}; \quad \sigma_{II} = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} - \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2}$$

$$\sigma_n = \frac{\sigma_x + \sigma_y}{2} + \left( \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2} \right) \cdot \cos 2\theta; \quad \tau = \left( \sqrt{\left(\frac{\sigma_x - \sigma_y}{2}\right)^2 + \tau_{xy}^2} \right) \cdot \sin 2\theta$$

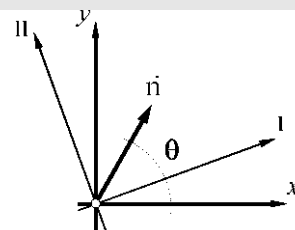


Fig 1: Direcciones x, y, principales y normal genérica

### RESISTENCIA DE MATERIALES

TENSIONES NORMALES EN LA SECCIÓN  
(EN VALOR ABSOLUTO)

$$\sigma_x = \frac{M_z \cdot y}{I_z}$$

TEOREMA DE COLIGNON-JOURAVSKI  
(TENSION EN VALOR ABSOLUTO)

$$\tau_{xy} = \frac{S_z(y)}{I_z} V_y$$

- ECUACION DIFERENCIAL DE LA ELÁSTICA:  $\frac{d^2 y(x)}{dx^2} = \frac{M_z(x)}{EI_z}$

- FLUJO DE CORTANTE EN LA SECCIÓN (ABIERTA):  $q_{sx}(s) = \tau_{sx}(s) e(s) = \frac{V_y S_z(s)}{I_z}$

- TENSIONES TANGENCIALES PARA TORSIÓN CIRCULAR:  $\tau_{xr}(x, r) = \frac{M_x(x)}{I_p} r$

- TORSIÓN EN PERFILES ABIERTOS DE PARED DELGADA:  
TENSIONES TANGENCIALES EN LA SECCIÓN:

$$\tau_{xs}^i = \frac{3e_i}{\sum_{i=1}^{i=n} S_i e_i^3} M_t$$

n ES EL NÚMERO DE RAMIFICACIONES

ÁNGULO UNITARIO DE TORSIÓN:

$$\theta_x = \frac{3}{G \sum_{i=1}^{i=n} S_i e_i^3} M_t$$



Este formulario, sin anotaciones de ningún tipo, es el único que podría ser usado durante la realización de los exámenes de la asignatura si el profesorado lo considera pertinente.

• **TORSIÓN EN PERFILES CERRADOS DE PARED DELGADA:**

FLUJO DE TENSIONES EN LA SECCIÓN:

$$q_s = \frac{M_t}{2A^*}$$

ÁNGULO UNITARIO DE TORSIÓN:

$$\theta_x = \frac{M_t}{GI_t} \text{ CON } I_t = \frac{4A^{*2}}{\oint \frac{1}{e(s)} ds}$$

• **TENSIÓN EQUIVALENTE DE VON MISES:**  $\sigma_{eq}^{VM} = \sqrt{\sigma^2 + 3\tau^2}$

• **TEOREMA DE TRABAJOS VIRTUALES:**  $\sum (F \cdot \delta + M \cdot \theta) = \int_0^L \frac{N^r N^v}{EA} dx + \int_0^L \frac{M^r M^v}{EI} dx + \int_0^L \frac{M_t^r M_t^v}{GI_t} dx + \int_0^L \frac{V^r V^v}{GI} \chi dx$

DONDE r ES EL ESTADO REAL Y v ES EL ESTADO VIRTUAL

• **TENSIÓN CRÍTICA DE EULER:**

$$\sigma_{cr} = \frac{P_{cr}}{A} = \left( \frac{\pi}{\beta L} \right)^2 \frac{EI}{A} = \left( \frac{\pi}{\lambda} \right)^2 E \quad \beta = 0.5 \text{ E-E}; \beta = 0.7 \text{ E-A}; \beta = 1 \text{ A-A}; \text{BIARTICULADA}; \beta = 2 \text{ E-L};$$

• **RAÍCES DEL POLINOMIO DE TERCER GRADO:**  $\lambda^3 - I_1 \lambda^2 + I_2 \lambda - I_3 = 0$

$$p = I_2 - \frac{1}{3} I_1^2 \qquad q = \frac{1}{3} I_1 I_2 - \frac{2}{27} I_1^3 - I_3 \qquad \theta = \arccos \left( - \frac{q}{2\sqrt{-p^3/27}} \right)$$

SI P=0:

$$\lambda_I = \lambda_{II} = \lambda_{III} = (I_3)^{1/3}$$

$$\text{SI } \frac{q^2}{4} + \frac{p^3}{27} \leq 0$$

$$\lambda_I = \frac{I_1}{3} + 2 \cos \left( \frac{\theta}{3} \right) \sqrt{-p/3}$$

$$\lambda_{II} = \frac{I_1}{3} + 2 \cos \left( \frac{\theta + 2\pi}{3} \right) \sqrt{-p/3}$$

$$\lambda_{III} = \frac{I_1}{3} + 2 \cos \left( \frac{\theta + 4\pi}{3} \right) \sqrt{-p/3}$$