

- ENERGÍA DE DEFORMACIÓN (por unidad de volumen).

$$u = \frac{1}{2} \left[\epsilon_{xx} \nu_x + \epsilon_{yy} \nu_y + \epsilon_{zz} \nu_z + \gamma_{xy} \tau_{xy} + \gamma_{xz} \tau_{xz} + \gamma_{yz} \tau_{yz} \right]$$

$$u = \frac{1}{2E} \left[\nu_x^2 + \nu_y^2 + \nu_z^2 \right] - \frac{\nu}{E} \left[\nu_x \nu_y + \nu_x \nu_z + \nu_y \nu_z \right] + \frac{1}{2G} \left[\tau_{xy}^2 + \tau_{xz}^2 + \tau_{yz}^2 \right] \quad (*)$$

$$\Rightarrow U_{TOTAL} = \int_V u dV$$

→ volumen del cuerpo

→ energía total

- TEOREMA DE CASTIGLIANO

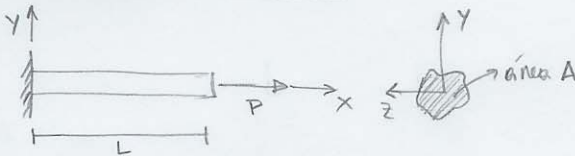
$$\Delta_i = \frac{\delta U_{TOTAL}}{\delta F_i} ; \quad \theta_j = \frac{\delta U_{TOTAL}}{\delta M_j}$$

→ Δ_i = desplazamiento en "i" debido a la fuerza F_i

→ θ_j = ángulo de rotación en "j" debido al momento M_j .

- EJEMPLOS DE ENERGÍA DE DEFORMACIÓN

- CASO VIGA EN TRACCIÓN



P, E, A son ctes.

$$\Rightarrow U_{TOTAL} = \int_V \frac{1}{2E} \cdot \frac{P^2}{A^2} dV = \frac{P^2}{2EA^2} \cdot \int_0^L dx \underbrace{\left(\int_A dA \right)}_{A \rightarrow (dydz)}$$

- solo existe tracción

$$\Rightarrow \nu_x = \frac{P}{A} \Rightarrow \nu_y = \nu_z = 0$$

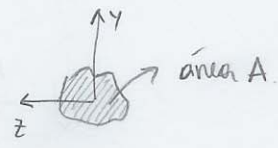
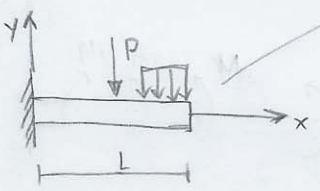
$$\tau_{xy} = \tau_{xz} = \tau_{yz} = 0$$

$$\Rightarrow U_{TOTAL} = \frac{P^2 L}{2EA} \quad (*)$$

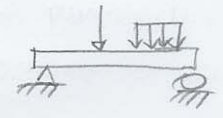
- si ν_x se reemplaza en (*):

$$\Rightarrow u = \frac{1}{2E} \cdot \frac{P^2}{A^2} \int_V dV$$

- CASO VIGA EN FLEXIÓN



tb podría haber sido:



depende si evaluamos en $y > 0$ o $y < 0$ la fórmula $\sigma_x = -\frac{M(x)y}{I_z}$

- en este caso tenemos esfuerzos de compresión y tracción debido al momento de flexión producido por la fgr. P y tb tenemos esfuerzos de corte producto de la fgr. P.

$$\Rightarrow \sigma_x = -\frac{M(x)y}{I_z} ; \tau_{xy} = \frac{V(x)}{t \cdot I_z} \int_y^c \xi dA ; \sigma_y = \sigma_z = 0$$

$$\tau_{xz} = \tau_{yz} = 0$$

- primero veamos la energía de deformación debido a σ_x , reemplazamos en (*)

$$U_{\sigma_x} = \frac{1}{2E} \left[-\frac{M(x)y}{I_z} \right]^2 = \frac{M(x)^2 \cdot y^2}{2E \cdot I_z^2} \int dV$$

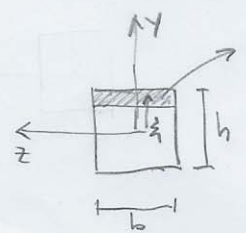
$$\Rightarrow U_{TOTAL \sigma_x} = \int_V \frac{M(x)^2 \cdot y^2}{2E I_z^2} dV = \frac{1}{2} \int_0^L \frac{M(x)^2}{E I_z^2} dx \cdot \underbrace{\int_A y^2 dA}_{I_z} \rightarrow (dy \cdot dz)$$

$$\Rightarrow U_{TOTAL \sigma_x} = \frac{1}{2} \int_0^L \frac{M(x)^2}{E I_z} dx \quad (2)$$

- ahora veamos la energía de deformación debido a τ_{xy} , reemplazamos en (*):

$$U_{\tau_{xy}} = \frac{1}{2G} \left[\frac{V(x)}{t I_z} \int_y^c \xi dA \right]^2$$

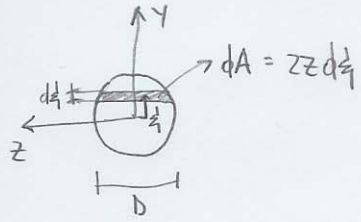
- en este caso nos importa la geometría de la sección transversal A, supongamos que A es un rectángulo:



$$\Rightarrow \tau_{xy} = \frac{V(x)}{t I_z} \int_y^c \xi dA = \frac{V(x)}{b \cdot \left(\frac{1}{12} b h^3 \right)} \int_y^{h/2} b \xi d\xi = \frac{12 V(x)}{b h^3} \cdot \left. \frac{\xi^2}{2} \right|_y^{h/2}$$

$$\Rightarrow \boxed{I_{xy} = \frac{6V(x)}{bh^3} \left[\frac{h^2}{4} - y^2 \right]} \rightarrow \text{sección rectangular}$$

- si A hese un círculo:



$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{V(x)}{tI_z} \int_y^c \xi dA = \frac{V(x)}{tI_z} \int_y^{D/2} \xi (z d\xi)$$

pero $z = z(\xi) \rightarrow z^2 + \xi^2 = \frac{D^2}{4} \rightarrow z = \sqrt{\frac{D^2}{4} - \xi^2}$

$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{V(x)}{tI_z} \int_y^{D/2} \left(\frac{D^2}{4} - \xi^2 \right)^{1/2} \xi d\xi = \frac{V(x)}{tI_z} \left(-\frac{2}{3} \right) \left(\frac{D^2}{4} - \xi^2 \right)^{3/2} \Big|_y^{D/2}$$

$$I_{xy} = \frac{-2V(x)}{3tI_z} \left[\left(\frac{D^2}{4} - \frac{D^2}{4} \right)^{3/2} - \left(\frac{D^2}{4} - y^2 \right)^{3/2} \right] \Rightarrow \boxed{I_{xy} = \frac{2V(x)}{3tI_z} \left[\frac{D^2}{4} - y^2 \right]^{3/2}}$$

pero $t = t(y) \Rightarrow \left(\frac{t}{2} \right)^2 + y^2 = \frac{D^2}{4} \Rightarrow t = 2\sqrt{\frac{D^2}{4} - y^2}$

$$\Rightarrow I_{xy} = \frac{2V(x)}{3I_z} \frac{\left(\frac{D^2}{4} - y^2 \right)^{3/2}}{2\sqrt{\frac{D^2}{4} - y^2}} \Rightarrow \boxed{I_{xy} = \frac{64V(x)}{3\pi D^4} \left[\frac{D^2}{4} - y^2 \right]}$$

$\hookrightarrow \left(\frac{\pi D^4}{64} \right)$

\hookrightarrow sección circular.

$$\Rightarrow \boxed{u_{zxy} = \frac{18V(x)^2}{6b^2h^6} \left[\frac{h^2}{4} - y^2 \right]^2} \rightarrow \text{viga sección rectangular}$$

$$\Rightarrow \boxed{u_{zxy} = \frac{2048 \cdot V(x)^2}{6 \cdot 9 \pi^2 D^8} \left[\frac{D^2}{4} - y^2 \right]^2} \rightarrow \text{viga sección circular}$$

- Finalmente, la energía de deformación total producto de τ_{xy} es:

$$U_{TOTAL \tau_{xy}} = \int_V \frac{18V(x)^2}{Gb^2h^6} \left[\frac{h^2}{4} - y^2 \right]^2 dV \Rightarrow U_{TOTAL \tau_{xy}} = \int_0^L \frac{18V(x)^2 dx}{Gb^2h^6} \underbrace{\int_{-b/2}^{b/2} dz}_b \underbrace{\int_{-h/2}^{h/2} \left[\frac{h^2}{4} - y^2 \right]^2 dy}_{h^5/30}$$

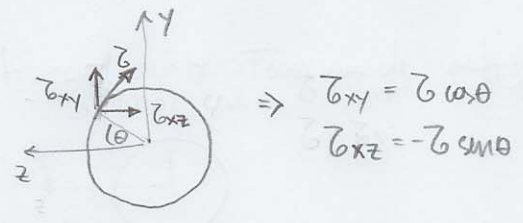
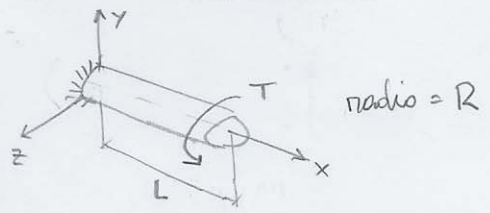
$$\Rightarrow U_{TOTAL \tau_{xy}} = \frac{3}{5} \int_0^L \frac{V(x)^2}{Gb^2h^6} dx \rightarrow \text{caso sección rectangular.} \quad (3)$$

$$U_{TOTAL \tau_{xy}} = \int_V \frac{2048 \cdot V(x)^2}{G \cdot 9 \cdot \pi^2 \cdot D^8} \left[\frac{D^2}{4} - y^2 \right]^2 dV \Rightarrow U_{TOTAL \tau_{xy}} = \int_0^L \frac{2048 \cdot V(x)^2 dx}{G \cdot 9 \cdot \pi^2 \cdot D^8} \underbrace{\int_{-D/2}^{D/2} dz}_D \underbrace{\int_{-D/2}^{D/2} \left[\frac{D^2}{4} - y^2 \right]^2 dy}_{D^5/30}$$

$$\Rightarrow U_{TOTAL \tau_{xy}} = \frac{1024}{135 \cdot \pi^2} \int_0^L \frac{V(x)^2}{G \cdot D^8} dx \rightarrow \text{caso sección circular.} \quad (4)$$

$$\Rightarrow U_{TOTAL} = U_{TOTAL \tau_x} + U_{TOTAL \tau_{xy}} \quad (2) + (3) + (4)$$

- CASO VIGA EN TORSIÓN



$$\Rightarrow \tau_{xy} = \tau \cos \theta$$

$$\tau_{xz} = -\tau \sin \theta$$

$$\Rightarrow \tau_x = \tau_y = \tau_z = 0 ; \tau_{xy} \neq 0$$

$$\tau_{yz} = 0 ; \tau_{xz} \neq 0$$

- sólo existe torsión \Rightarrow existirán sólo esfuerzos de corte τ

$$\tau = \frac{T \cdot r}{J}$$

- reemplazamos en $(*)$:

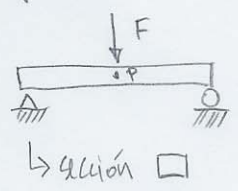
$$u = \frac{1}{2G} \left[(\tau \cos \theta)^2 + (-\tau \sin \theta)^2 \right] \Rightarrow u = \frac{1}{2G} \cdot \tau^2$$

$$\Rightarrow u = \frac{1}{2G} \cdot \frac{T(x)r^2}{J^2} \int dV \rightarrow U_{TOTAL} = \int_V \frac{T(x)r^2}{2GJ^2} dV = \int_0^L \frac{T(x)^2}{2GJ^2} dx \underbrace{\int_A r^2 dA}_J$$

$$U_{TOTAL} = \int_0^L \frac{T(x)^2}{2GJ} dx \quad \textcircled{5} \rightarrow \text{sección circular}$$

- las ecuaciones ①, ②, ③, ④, ⑤ se deben calcular para luego ocupar el T. de Castigliano, que sirve para calcular el desplazamiento o rotación de una viga en un pto. dado.

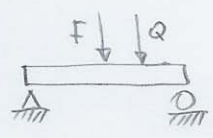
- Ejemplo:



- si se quiere calcular cuanto desciende el pto. P debido a la fuerza F, se debe calcular $M(x)$, luego calcular U_{TOTAL} ($U_{TOTAL} = \textcircled{2} + \textcircled{5}$) y finalmente aplicar la definición de T. de Castigliano,

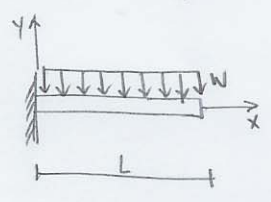
$$\text{o sea } \Delta = \frac{\delta U_{TOTAL}}{\delta F} = \frac{\delta}{\delta F} \left[\frac{1}{2} \int_0^L \frac{M(x)^2}{EI_z} dx + \frac{3}{5} \int_0^L \frac{V(x)^2}{Gbh} dx \right]$$

$$\Delta = \int_0^L \frac{M(x)}{EI_z} \cdot \frac{\delta M(x)}{\delta F} dx + \frac{6}{5} \int_0^L \frac{V(x)}{Gbh} \cdot \frac{\delta V(x)}{\delta F} dx$$

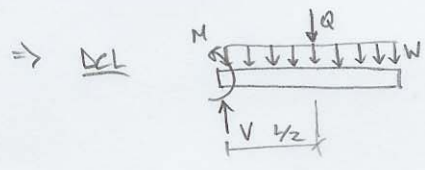


- si se quiere calcular cuanto desciende un pto. cualquiera en la viga se debe colocar una fza Q en el pto. de interés, calcular los $M(x)$ considerando Q, calcular U_{TOTAL} y aplicar el T. de Castigliano obteniéndose $\Delta = \Delta(Q)$. Finalmente se hace $Q=0$ y se obtiene Δ .

P1) Calcule la deflexión de la viga en el pto. $x=L/2$ mediante el teorema de Castigliano.



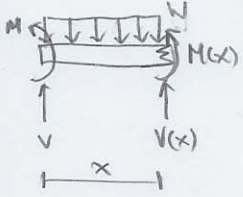
→ primero debemos ubicar una fza Q en el pto donde se quiere calcular la deflexión:



$$\sum F_y = 0 \Rightarrow V - Q - WL = 0 \Rightarrow \boxed{V = Q + WL}$$

$$\sum M_z = 0 \Rightarrow M - \frac{QL}{2} - WL(L/2) = 0 \Rightarrow \boxed{M = \frac{L}{2}(Q + WL)}$$

- CORTES

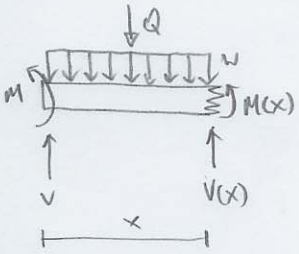


$$\sum F_y = 0 \Rightarrow V(x) + V - Wx = 0 \Rightarrow \boxed{V(x) = W(x-L) - Q} \rightarrow x \in [0, L/2)$$

$$\sum M_z = 0 \Rightarrow M(x) + M - xV + Wx\left(\frac{x}{2}\right) = 0 \Rightarrow M(x) = x(Q + WL) - \frac{Wx^2}{2} - \frac{L}{2}(Q + WL)$$

$$\Rightarrow \boxed{M(x) = Q\left(x - \frac{L}{2}\right) - \frac{W}{2}(x-L)^2}$$

$$\hookrightarrow x \in [0, L/2)$$



$$\sum F_y = 0 \Rightarrow V(x) + V - Q - Wx = 0 \Rightarrow \boxed{V(x) = W(x-L)} \rightarrow x \in [L/2, L)$$

$$\sum M_z = 0 \Rightarrow M(x) + M + (x-L/2)Q + Wx\left(\frac{x}{2}\right) - xV = 0$$

$$\Rightarrow M(x) = x(Q + WL) - \frac{Wx^2}{2} - (x-L/2)Q - \frac{L}{2}(Q + WL)$$

$$M(x) = \cancel{Qx} + WLx - \frac{Wx^2}{2} - \cancel{Qx} + \frac{QL}{2} - \frac{QL}{2} - \frac{WL^2}{2}$$

$$\Rightarrow \boxed{M(x) = -\frac{W}{2}(x-L)^2} \rightarrow x \in [L/2, L)$$

- U_{TOTAL}

$$U_{TOTAL} = \frac{1}{2} \int_0^L \frac{M(x)^2}{EI_z} dx + \frac{3}{5} \int_0^L \frac{V(x)^2}{Gbh} dx \quad \Bigg| \quad \frac{\delta}{\delta Q}$$

$$\Rightarrow \delta = \frac{\delta U_{TOTAL}}{\delta Q} = \int_0^L \frac{M(x)}{EI_z} \frac{\delta M(x)}{\delta Q} dx + \frac{6}{5} \int_0^L \frac{V(x)}{Gbh} \frac{\delta V(x)}{\delta Q} dx$$

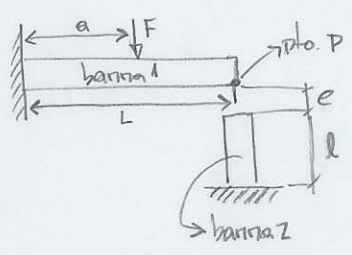
$$\delta = \int_0^{L/2} \frac{[Q(x-L/2) - \frac{W}{2}(x-L)^2]}{EI_z} \cdot (x-L/2) dx + \int_{L/2}^L \frac{-\frac{W}{2}(x-L)^2}{EI_z} \cdot 0 dx + \frac{6}{5} \int_0^{L/2} \frac{[W(x-L) - Q]}{Gbh} \cdot (-1) dx + \frac{6}{5} \int_{L/2}^L \frac{W(x-L)}{Gbh} \cdot 0 dx$$

$$J = \frac{L^3 (17LW + 16Q)}{384 EI_z} + \frac{3L (3WL + 4Q)}{206bh}$$

para $Q=0 \Rightarrow$
$$J = \frac{17L^4 W}{384 EI_z} + \frac{9WL^3}{206bh}$$

PZ] PZ del control z, 2003/01

calcular la deflexión y la f.z.p. de contacto en el pto. P



barra 1 $\rightarrow E_1, I_z, L$
 barra 2 $\rightarrow E_2, A_2, l$

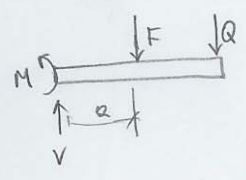
- 2 casos: \rightarrow la barra 1 no alcanza a tocar la barra 2 CASO ①
- \rightarrow la barra 1 si toca a la barra 2. CASO ②

CASO ①

- DL

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow V - F - Q = 0 \Rightarrow V = F + Q$$

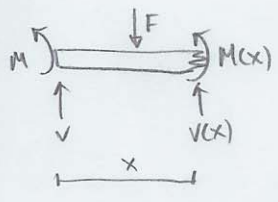
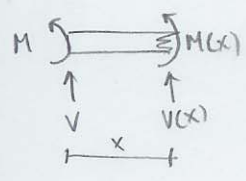
$$\sum M_z = 0 \Rightarrow M - aF - LQ = 0 \Rightarrow M = aF + LQ$$



- CORTES:

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow V + V(x) = 0 \Rightarrow V(x) = -F - Q \quad x \in [0, a)$$

$$\sum M_z = 0 \Rightarrow M + M(x) - xV = 0 \Rightarrow M(x) = F(x-a) + Q(x-L) \quad x \in [0, a)$$



$$\sum F_y = 0 \Rightarrow V + V(x) - F = 0 \Rightarrow V(x) = -Q \quad x \in [a, L)$$

$$\sum M_z = 0 \Rightarrow M(x) + M - xV + (x-a)F = 0$$

$$M(x) = F(a-x) + x(F+Q) - aF - LQ \Rightarrow M(x) = Q(x-L)$$

- dado que tenemos $M(x)$ y $V(x)$, deberíamos ocupar las ecuaciones (2) y (3) o (4), respectivamente pero en este caso despreciamos el efecto de $V(x)$, de esta manera podemos comparar los resultados obtenidos con los obtenidos por el método de la ecuación de la elástica (pauta PZ CZ)

$$U_{TOTAL} = \frac{1}{2} \int_0^L \frac{M(x)^2}{EI_z} dx \quad \left| \frac{\delta}{\delta Q} \right.$$

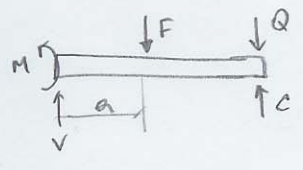
$$\Rightarrow \delta = \int_0^L \frac{M(x)}{EI_z} \cdot \frac{\delta M(x)}{\delta x} dx = \int_0^a \frac{[F(x-a) + Q(x-L)]}{EI_z} \cdot (x-L) dx + \int_a^L \frac{Q(x-L)}{EI_z} \cdot (x-L) dx$$

$$\Rightarrow \delta = \frac{-a [a^2(F-2Q) - 3a(F-2Q)L - 6L^2Q]}{6EI_z} - \frac{(a-L)^3 Q}{3EI_z}$$

pero $Q=0 \Rightarrow \delta = \frac{F(3L-a)a^2}{6EI_z}$ \rightarrow (este método nos entrega el valor del desplazamiento de la viga, no nos indica si el desplazamiento ocurrió, por ejemplo, según \int_0^{-} o \int_0^{+} , por eso δ es >0 cuando debería ser <0 ya que el pto. P desuande.

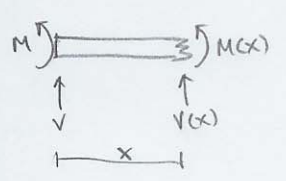
- CASO (2)

- DCL barra 1

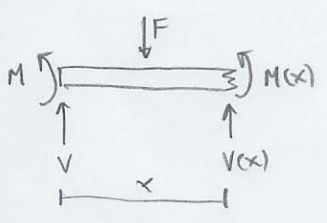


$$\begin{aligned} \sum F_y = 0 &\Rightarrow V + c - F - Q = 0 \Rightarrow V = F + Q - c \\ \sum M_z = 0 &\Rightarrow M - aF + L(c - Q) = 0 \Rightarrow M = aF + L(Q - c) \end{aligned}$$

- cortes:



$$\begin{aligned} \sum F_y = 0 &\Rightarrow V + V(x) = 0 \Rightarrow V(x) = c - F - Q \quad \leftarrow x \in [0, a) \\ \sum M_z = 0 &\Rightarrow M + M(x) - xV = 0 \Rightarrow M(x) = F(x-a) + (Q-c)(x-L) \quad \leftarrow \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} \sum F_y = 0 &\Rightarrow V + V(x) - F = 0 \Rightarrow V(x) = c - Q \quad \leftarrow x \in [a, L) \\ \sum M_z = 0 &\Rightarrow M(x) + M - xV + (x-a)F = 0 \Rightarrow M(x) = (Q-c)(x-L) \quad \leftarrow \end{aligned}$$

$$\Delta_1 = \int_0^L \frac{M(x)}{E_1 I_2} \frac{\delta M(x)}{\delta Q} dx = \int_0^a \frac{[F(x-a) + (Q-c)(x-L)]}{E_1 I_2} (x-L) dx + \int_a^L \frac{(Q-c)(x-L)}{E_1 I_2} (x-L) dx$$

$$\Rightarrow \Delta_1 = \frac{-a \left[a^2(2c+F-2Q) - 3aL(2c+F-2Q) + 6L^2(c-Q) \right]}{6E_1 I_2} + \frac{(a-L)^3 \cdot (c-Q)}{3E_1 I_2}$$

$$\Delta_1 = -a \left[\frac{(2c+F)(a^2 - 3aL) + 6L^2c}{6E_1 I_2} \right] + \frac{(a-L)^3 c}{3E_1 I_2}$$

$$\Delta_1 = \frac{1}{E_1 I_2} \left[-\frac{a^3 F}{6} + \frac{a^2 FL}{2} - \frac{cL^3}{3} \right]$$

DCL banana Z



$$\Sigma F_y = 0 \Rightarrow v - c = 0 \Rightarrow v = c$$

$$U_{TOTAL} = \frac{c^2 l}{2EA} \quad / \quad \frac{\delta}{\delta c} \Rightarrow \Delta_2 = \frac{cl}{E_2 A_2}$$

$$\Rightarrow \Delta_1 = e + \Delta_2 \Rightarrow \frac{1}{E_1 I_2} \left[-\frac{a^3 F}{6} + \frac{a^2 FL}{2} - \frac{cL^3}{3} \right] = e + \frac{cl}{E_2 A_2}$$

$$\Rightarrow c \left[\frac{l}{E_2 A_2} + \frac{L^3}{3E_1 I_2} \right] = \frac{1}{E_1 I_2} \left[-\frac{a^3 F}{6} + \frac{a^2 FL}{2} \right] - e$$

$$\Rightarrow c = \frac{\frac{F}{E_1 I_2} \left[-\frac{a^3}{6} + \frac{a^2 L}{2} \right] - e}{\left[\frac{l}{E_2 A_2} + \frac{L^3}{3E_1 I_2} \right]}$$