

P] Se definen como "planos octaédricos" aquellos $\frac{1}{6}$ que forman ángulos iguales con los 3 ejes principales. Existen 8 de estos planos en un punto.

Demostar que la tensión de corte τ_0 en un plano octaédrico esta dada por:

$$9 \tau_0^2 = (\sigma_1 - \sigma_2)^2 + (\sigma_2 - \sigma_3)^2 + (\sigma_3 - \sigma_1)^2$$

y que en términos de los invariantes de tensiones se tiene:

$$9 \tau_0^2 = 2 I_1^2 - 6 I_2$$

Demostar también que la tensión normal octaédrica vale $\frac{1}{3} I_1$.

Sol: Recordemos primero cuales son los invariantes de un tensor t_{ij}

$$t_{ij} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} & t_{13} \\ t_{21} & t_{22} & t_{23} \\ t_{31} & t_{32} & t_{33} \end{bmatrix}$$

• $I_1 = t_{ii} = \text{traza del tensor.}$

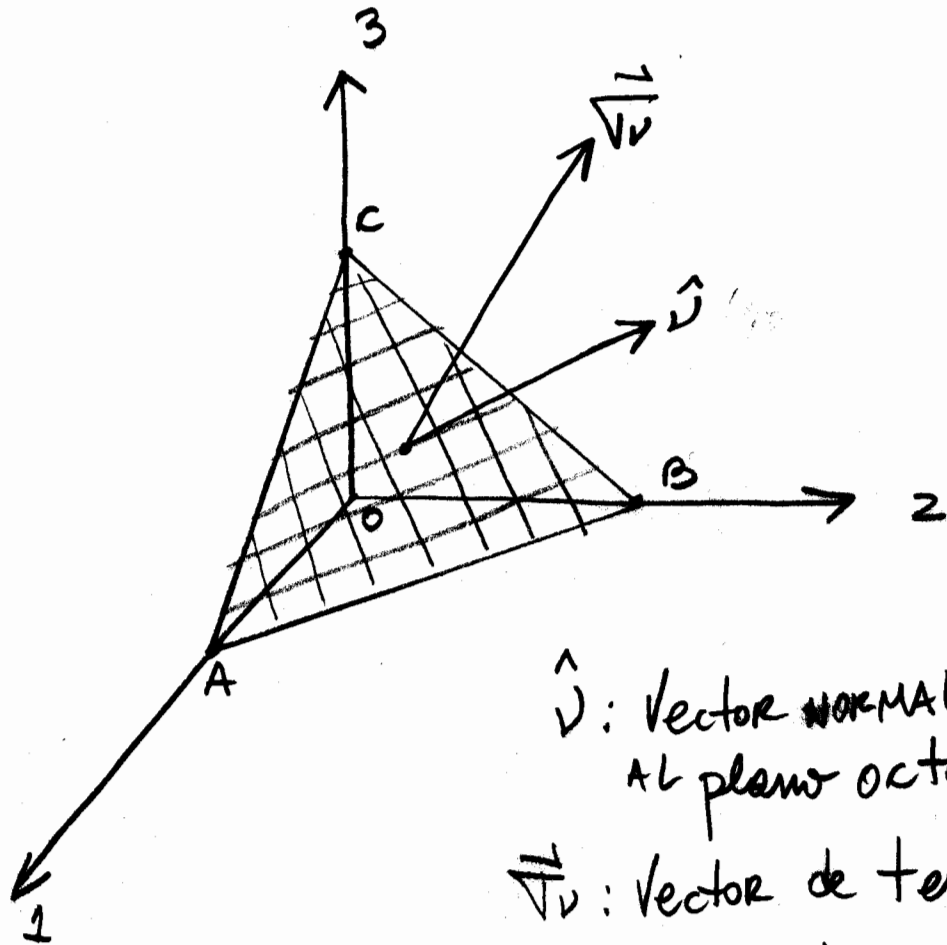
$$I_2 = \begin{vmatrix} t_{11} & t_{12} \\ t_{21} & t_{22} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} t_{22} & t_{23} \\ t_{32} & t_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} t_{33} & t_{31} \\ t_{13} & t_{11} \end{vmatrix}$$

$$\Rightarrow I_2 = t_{ii} t_{(i+1)(i+1)} - t_{i(i+1)}^2 \quad (\leftarrow \text{si el tensor es simétrico})$$

$$I_3 = |t_{ij}| = \epsilon_{ijk} t_{1i} t_{2j} t_{3k}$$

determinante

Volviendo al problema: tenemos un plano (plano octaédrico) que forme ángulos iguales con los 3 ejes principales: 2/6



\hat{n} : Vector NORMAL
AL plano octaédrico
 \vec{T}_v : Vector de tensiones
EN el plano octaédrico

Como el plano octaédrico forma ángulos iguales con los 3 ejes principales, se tiene que la distancia entre los puntos de intersección del plano con los ejes principales (puntos A, B, C) con el origen es igual para los 3 puntos. Luego el vector normal a este plano es

$$r_i = \frac{1}{\sqrt{3}} \quad \left(\hat{n} = (1, 1, 1) \cdot \frac{1}{\sqrt{3}} \right)$$

Por otro lado, como el sistema de coordenadas es el sistema definido por los 3 ejes principales del tensor ∇_{ij} , el tensor ∇_{ij} queda descrito por sus valores principales ∇_1 , ∇_2 y ∇_3 , es decir

$$\nabla_{ij} = \begin{bmatrix} \nabla_1 & 0 & 0 \\ 0 & \nabla_2 & 0 \\ 0 & 0 & \nabla_3 \end{bmatrix}$$

Luego, el vector de tensiones en el plano octaédrico queda definido por

$$\nabla \nu_i = \nu_j \nabla_{ji}$$

$$\Rightarrow \nabla \nu_1 = \nu_1 \nabla_{11} + \nu_2 \nabla_{21} + \nu_3 \nabla_{31} = \nabla \nu_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \cdot \nabla_1$$

$$\Rightarrow \nabla \nu_1 = \frac{\nabla_1}{\sqrt{3}}$$

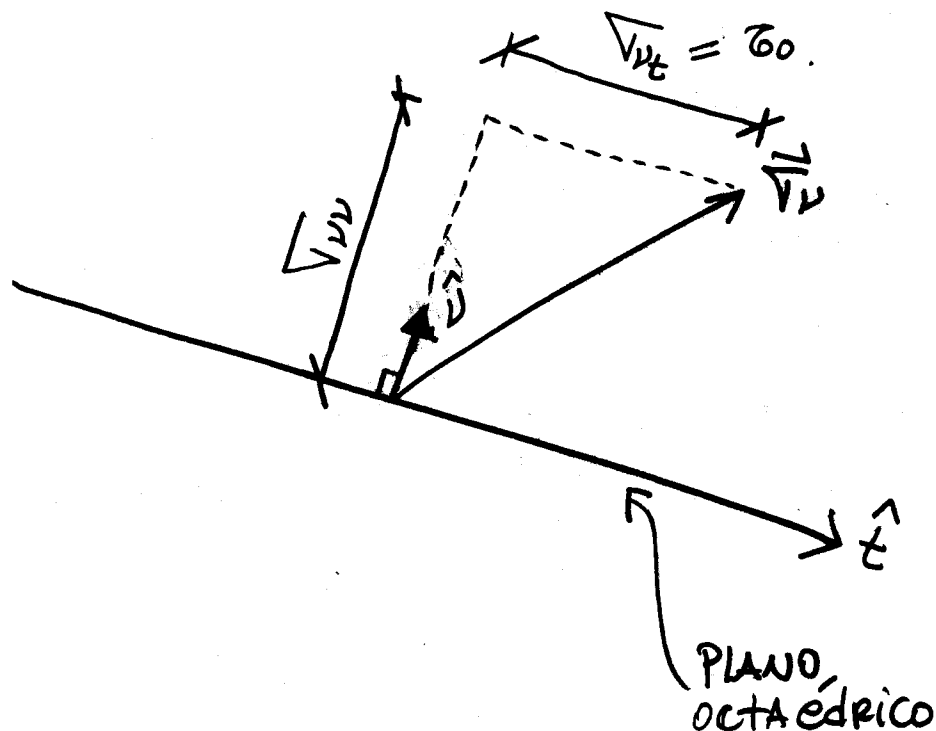
Analogamente $\Rightarrow \nabla \nu_2 = \frac{\nabla_2}{\sqrt{3}} ; \nabla \nu_3 = \frac{\nabla_3}{\sqrt{3}}$

luego

$$\underline{\nabla \nu} = \begin{pmatrix} \nabla_1 \\ \nabla_2 \\ \nabla_3 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{3}}$$

Vector de tensiones en el plano octaédrico

Si observamos el plano perpendicular al plano octaédrico que contiene al vector de tensiones \vec{T}_V , podemos ver lo siguiente



- donde:
- \hat{n} es el vector normal al plano octaédrico
 - \hat{t} es un vector tangente al plano octaédrico
 - T_{Vn} es la componente normal al plano octaédrico del vector \vec{T}_V
 - T_{Vt} es la componente tangencial al plano octaédrico del vector \vec{T}_V

luego T_{Vn} se calcula proyectando el vector de tensiones \vec{T}_V sobre la normal al plano

$$\Rightarrow T_{Vn} = v_i T_{Vi} = \frac{1}{\sqrt{3}} \frac{T_1}{\sqrt{3}} + \frac{1}{\sqrt{3}} \frac{T_2}{\sqrt{3}} + \frac{1}{\sqrt{3}} \cdot \frac{T_3}{\sqrt{3}}$$

$$\Rightarrow T_{Vn} = \frac{1}{3} (T_1 + T_2 + T_3) = \frac{1}{3} I_1$$

Ahora, para calcular la componente tangencial al plano (∇_{vt}) del vector de tensiones $\vec{\nabla}_v$, usamos el teorema de pitágoras:

$$\Rightarrow \|\vec{\nabla}_v\|^2 = \nabla_{vv}^2 + \nabla_{vt}^2 \quad (\text{Recordar que } \nabla_{vt} = \tau_0)$$

$$= \nabla_{vv}^2 + \tau_0^2$$

$$\Rightarrow \tau_0^2 = \|\vec{\nabla}_v\|^2 - \nabla_{vv}^2$$

donde $\|\vec{\nabla}_v\|^2 = \frac{\nabla_1^2}{3} + \frac{\nabla_2^2}{3} + \frac{\nabla_3^2}{3} = \frac{\nabla_1^2 + \nabla_2^2 + \nabla_3^2}{3}$

$$\begin{aligned} \nabla_{vv}^2 &= \frac{(\nabla_1 + \nabla_2 + \nabla_3)^2}{9} = \frac{(\nabla_1 + \nabla_2)^2 + 2\nabla_3(\nabla_1 + \nabla_2) + \nabla_3^2}{9} \\ &= \frac{\nabla_1^2 + 2\nabla_1\nabla_2 + \nabla_2^2 + 2\nabla_3\nabla_1 + 2\nabla_3\nabla_2 + \nabla_3^2}{9} \\ &= \frac{\nabla_1^2 + \nabla_2^2 + \nabla_3^2 + 2(\nabla_1\nabla_2 + \nabla_2\nabla_3 + \nabla_3\nabla_1)}{9} \end{aligned}$$

luego

$$\tau_0^2 = \frac{\nabla_1^2 + \nabla_2^2 + \nabla_3^2}{3} - \frac{\nabla_1^2 + \nabla_2^2 + \nabla_3^2 + 2(\nabla_1\nabla_2 + \nabla_2\nabla_3 + \nabla_3\nabla_1)}{9} \quad / \cdot 9$$

$$\begin{aligned} 9\tau_0^2 &= 2(\nabla_1^2 + \nabla_2^2 + \nabla_3^2) - 2(\nabla_1\nabla_2 + \nabla_2\nabla_3 + \nabla_3\nabla_1) \\ &= (\nabla_1^2 - 2\nabla_1\nabla_2 + \nabla_2^2) + (\nabla_2^2 - 2\nabla_2\nabla_3 + \nabla_3^2) + (\nabla_3^2 - 2\nabla_3\nabla_1 + \nabla_1^2) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow 9\tau_0^2 = (\tau_1 - \tau_2)^2 + (\tau_2 - \tau_3)^2 + (\tau_3 - \tau_1)^2$$

6/6

falta probar que $9\tau_0^2 = 2I_1^2 - 6I_2$

tenemos que $\tau_0^2 = \|\vec{\tau}_v\|^2 - \tau_{vv}^2$

$$\Rightarrow \tau_0^2 = \frac{\tau_1^2 + \tau_2^2 + \tau_3^2}{3} - \frac{I_1^2}{9} \quad / \cdot 9$$

$$\Rightarrow 9\tau_0^2 = 3(\tau_1^2 + \tau_2^2 + \tau_3^2) - I_1^2$$

por otro lado

$$\cdot I_1 = \tau_1 + \tau_2 + \tau_3$$

$$\cdot I_2 = \tau_{ii} \tau_{(i+1)(i+1)} - \cancel{\tau_{i(i+1)}^2} \rightarrow 0.$$

$$= \tau_{11} \tau_{22} + \tau_{22} \tau_{33} + \tau_{33} \tau_{11}$$

$$\Rightarrow I_2 = \tau_1 \tau_2 + \tau_2 \tau_3 + \tau_3 \tau_1$$

Luego

$$3I_1^2 - 6I_2 = 3(\tau_1 + \tau_2 + \tau_3)^2 - 6(\tau_1 \tau_2 + \tau_2 \tau_3 + \tau_3 \tau_1)$$

$$= 3(\tau_1^2 + \tau_2^2 + \tau_3^2 + 2(\tau_1 \tau_2 + \tau_1 \tau_3 + \tau_2 \tau_3)) - 6(\tau_1 \tau_2 + \tau_2 \tau_3 + \tau_3 \tau_1)$$

$$= 3(\tau_1^2 + \tau_2^2 + \tau_3^2)$$

$$\Rightarrow 9\tau_0^2 = 3I_1^2 - 6I_2 - I_1^2 \Rightarrow 9\tau_0^2 = 2I_1^2 - 6I_2$$

P] Dado el tensor de tensiones

1/3

$$\tau_{ij} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & \tau_0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Determine τ_0 de modo que el vector de tensiones en algún plano que contenga el punto sea nulo.

Determine, además, el vector normal unitario que define dicho plano libre de tensiones.

sol: // Hay que encontrar τ_0 tal que el vector de tensiones sea nulo en algún plano, es decir que

$$\tau_{vj} = v_i \tau_{ij} = 0.$$

de aquí obtenemos 3 ecuaciones, pero tenemos 4 incógnitas que son v_1, v_2, v_3 y τ_0 .

La cuarta ecuación la obtenemos de la normalización del vector normal al plano donde se evalúa el vector de tensiones:

$$v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 = 1$$

2/4

luego tenemos 4 ecuaciones y 4 incógnitas, por lo que podemos resolver el problema.

Veamos:

de $V_i \nabla_{ij} = 0$ tenemos.

$$V_1 \nabla_{11} + V_2 \nabla_{21} + V_3 \nabla_{31} = 0$$

$$V_1 \nabla_{12} + V_2 \nabla_{22} + V_3 \nabla_{32} = 0$$

$$V_1 \nabla_{13} + V_2 \nabla_{23} + V_3 \nabla_{33} = 0$$

Además

$$V_1^2 + V_2^2 + V_3^2 = 1$$

reemplazando tenemos las siguientes ecuaciones

$$V_2 + 2V_3 = 0 \quad (1)$$

$$V_1 + \nabla_0 V_2 + V_3 = 0 \quad (2)$$

$$2V_1 + V_2 = 0 \quad (3)$$

$$V_1^2 + V_2^2 + V_3^2 = 1 \quad (4)$$

$$\text{de (1)} \Rightarrow V_3 = -\frac{V_2}{2}$$

$$\text{de (3)} \Rightarrow V_1 = -\frac{V_2}{2}$$

$$\Rightarrow -\frac{V_2}{2} + \nabla_0 V_2 - \frac{V_2}{2} = 0 \Rightarrow V_2(\nabla_0 - 1) = 0$$

luego reemplazando (1) y (3) en (2)

$$\Rightarrow -\frac{v_2}{2} + v_0 v_2 - \frac{v_2}{2} = 0$$

$$\Rightarrow v_2 \left(-\frac{1}{2} + v_0 - \frac{1}{2} \right) = 0$$

$$\Rightarrow v_2 (v_0 - 1) = 0$$

$$\Rightarrow v_2 = 0 \quad \vee \quad v_0 = 1$$

pero $v_2 \neq 0$ ya que si $v_2 = 0 \Rightarrow \begin{cases} v_3 = -\frac{v_2}{2} = 0 \\ v_1 = -\frac{v_2}{2} = 0 \end{cases}$ //

lo que no es posible
ya que no se cumplió
la ecuación (4)

luego $\boxed{v_0 = 1}$

ahora hay que encontrar v_i , para ello reemplazamos las ecuaciones (1) y (3) en la ecuación (4)

$$\Rightarrow \left(-\frac{v_2}{2} \right)^2 + v_2^2 + \left(-\frac{v_2}{2} \right)^2 = 1$$

$$\Rightarrow v_2^2 \cdot \left(\frac{1}{4} + 1 + \frac{1}{4} \right) = 1$$

$$\Rightarrow v_2^2 = \frac{2}{3} \Rightarrow v_2 = \sqrt{\frac{2}{3}} \text{ luego de (1) y (3) } \Rightarrow \begin{cases} v_1 = -\frac{1}{2} \sqrt{\frac{2}{3}} \\ v_3 = -\frac{1}{2} \sqrt{\frac{2}{3}} \end{cases}$$

luego $\boxed{v_1 = -\sqrt{\frac{1}{6}} ; v_2 = \sqrt{\frac{2}{3}} ; v_3 = -\sqrt{\frac{1}{6}}}$
 $\boxed{v_0 = 1}$