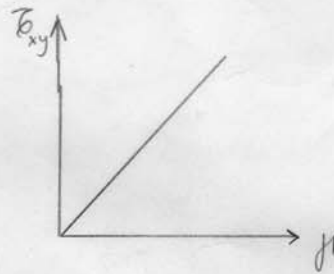
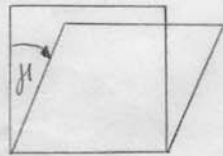
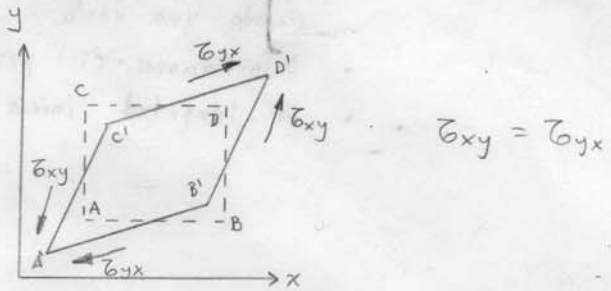
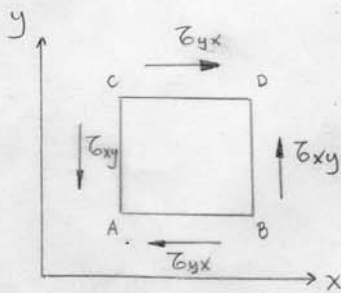


★ Tensiones de Corte.

El material no se estira ni se comprime, se deforma y tiende a cortarse.



$$\tau_{xy} = G \cdot \mu_{xy}$$

G : módulo elástico de corte

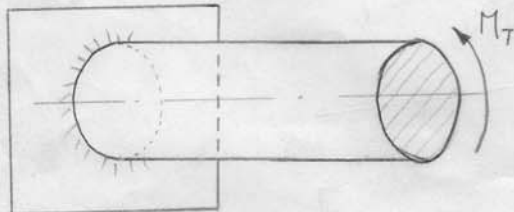
μ : ángulo de deformación (radianes)

La relación entre las tres constantes elásticas E, G, μ es:

$$G = \frac{E}{2(1+\nu)} \quad (\text{Popov, 9-15})$$

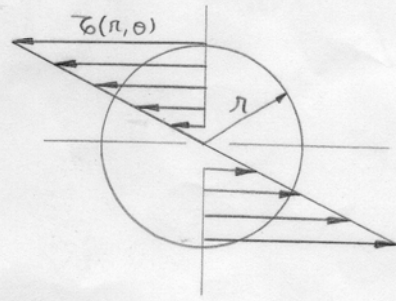
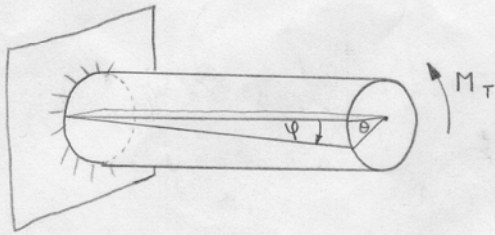
★ Torsión

Una barra sujeta rígidamente en un extremo y sometida en el otro a un momento M_T , aplicado en un plano perpendicular al eje de la barra, se encuentra sometida a torsión.

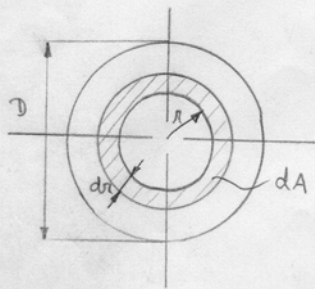


M_T : momento torsor

Esta carga de torsión producirá un desplazamiento angular de la sección de un extremo respecto al otro y originará tensiones cortantes en cualquier sección de la barra perpendicular a su eje. ②



* Cálculo del momento polar de inercia para un círculo



$$dA = 2\pi r dr$$

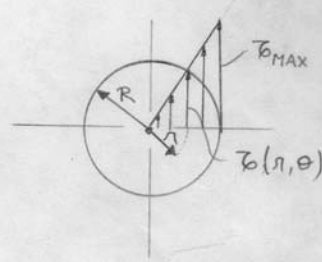
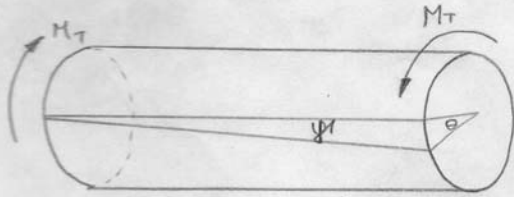
$$I_p = \int_A r^2 dA$$

$$I_p = \int_0^R 2\pi r^3 dr$$

$$I_p = \frac{\pi R^4}{2}$$

$$2R = D \Rightarrow I_p = \frac{\pi D^4}{32}$$

★ Fórmula de torsión para un eje circular.



$$\frac{\tau_{\max}}{R} = \frac{\tau(r, \theta)}{r}$$

$$\tau(r, \theta) = \tau_{\max} \frac{r}{R}$$

$$M_T = \int_A \underbrace{\tau(r, \theta) \cdot dA}_{\text{fuerza en } dA} \cdot r$$

$$M_T = \int_A \tau_{\max} \frac{r^2}{R} dA$$

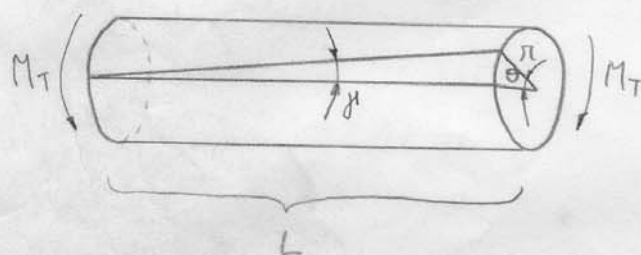
$$M_T = \frac{\tau_{\max}}{R} \underbrace{\int_A r^2 dA}_{I_p}$$

$$M_T = \frac{\tau_{\max} I_p}{R}$$

$$\tau_{\max} = \frac{M_T R}{I_p}$$

$$\tau(r, \theta) = \frac{M_T r}{I_p}$$

* Angulo de torsión en ejes circulares



$$\gamma = \frac{r \theta}{L}$$

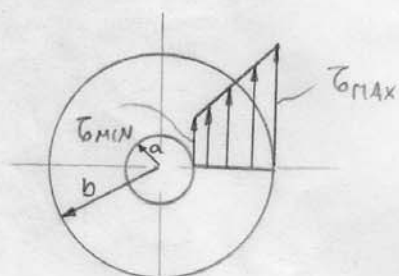
$$\gamma = \frac{\tau(r, \theta)}{G}$$

$$\tau(r, \theta) = \frac{M_T r}{I_p}$$

Luego:

$$\theta = \frac{M_T L}{G I_p}$$

* En ejes huecos



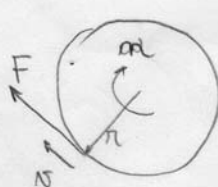
$$I_p = \frac{\pi}{2} (b^4 - a^4)$$

★ Transmisión de potencia

Si se desea conocer M_T en los casos en que exista transmisión de potencia en un eje rotatorio, entonces:

$$\text{Potencia} = \text{Momento torsor} \times \text{velocidad angular}$$

En sistema internacional: $P [\text{Watt}] = M_T [\text{N}\cdot\text{m}] \times n [\text{rad/seg}]$



$$P = F \cdot v$$

$$v = \omega \cdot r$$

$$M_T = F \cdot r$$

$$\left. \begin{array}{l} P = F \cdot v \\ v = \omega \cdot r \\ M_T = F \cdot r \end{array} \right\} \Rightarrow P = M_T \omega$$

$$1 [\text{HP}] = 746 [\text{W}]$$

$$[\text{rad/seg}] = \frac{2\pi}{60} \cdot [\text{rpm}]$$

$$1 \text{ kg} = 9.81 [\text{N}]$$

$$M_T \equiv T = \frac{71600 P [\text{cv}]}{n [\text{rpm}]}$$

$$T [\text{kg}\cdot\text{cm}]$$

$$P [\text{cv}]$$

$$n [\text{rpm}]$$

$$M_T = \frac{72649 P [\text{HP}]}{n [\text{rpm}]}$$

$$M_T [\text{lb}\cdot\text{in}] = \frac{63000 P [\text{HP}]}{n [\text{rpm}]}$$