

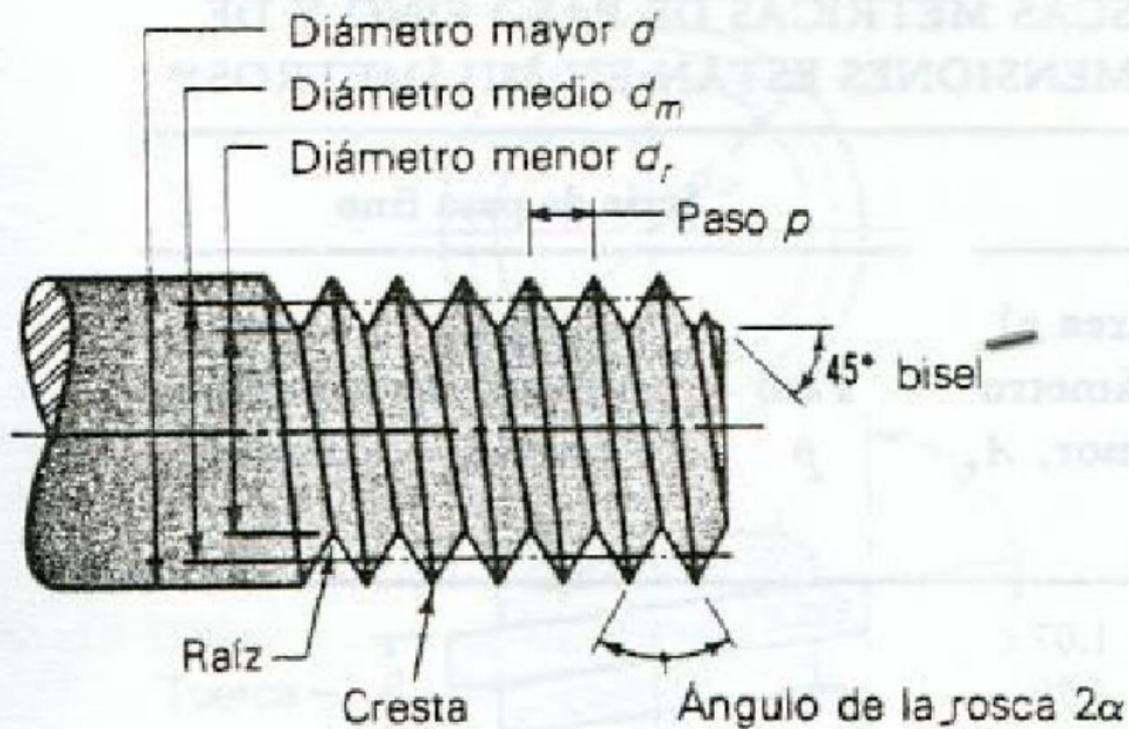
Elementos de Unión y Tornillos de Potencia

Profesor: Roberto Corvalán P.
Auxiliar: Fernando Torres F.

Universidad de Chile

Otoño 2010

Pernos



Parámetros del Perno

- Los diámetros y áreas de roscas métricas de paso gruesa y fino se muestran en la tabla 8-1.
- Avance, l : cuanto se mueve axialmente el perno después de un giro de 360° . Cuando hay solo un hilo $l = p$.
- Paso, p : Distancia entre dos cuerdas adyacentes.
- Área de Esfuerzo de Tensión, A_t : área equivalente para un ensayo de tracción de un perno sin hilo.

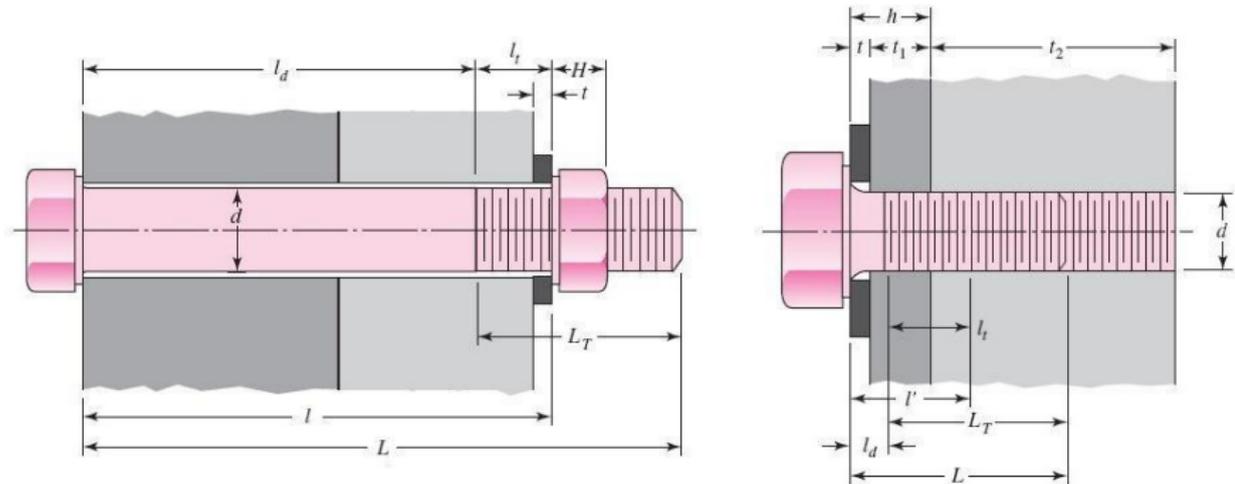
- Largo zona con hilo, L_t :

$$L_t = \begin{cases} 2d + 6 \text{ mm} & L \leq 125 \quad d \leq 48 \text{ mm} \\ 2d + 12 \text{ mm} & 125 < L \leq 200 \text{ mm} \\ 2d + 25 \text{ mm} & 200 < L < 200 \text{ mm} \end{cases}$$

- Redondear usando la tabla A-17
- Todas las medidas están en mm. (Serie M)
- Las roscas (o hilos) para la serie métrica se denominan escribiendo el diámetro y el paso en milímetros, en ese orden.
- Ejemplo: M8x1.25 \Rightarrow d=8[mm], p=1.25[mm]

Parámetros del Perno

- $A_d = \frac{\pi \cdot d^2}{4}$ del área sin rosca
- A_t de la parte rosca, tablas 8-1 y 8-2
- l_d : longitud de la parte útil sin rosca
- l_t : longitud de la parte útil rosca



- El perno proporciona una fuerza para mantener la unión debido a su elongación. Dicha elongación es causada por el apriete de éste
- La fuerza causada por esta elongación se conoce como **Precarga, o F_i**
- La precarga está presente después del apriete, sin importar que no hayan fuerzas externas aplicadas a la unión

- P : carga externa de tensión
- P_b : parte de P tomada por el perno
- P_m : parte de P tomada por los elementos
- $F_b = P_b + F_i$: carga resultante en el perno
- $F_m = P_m - F_i$: carga resultante en los elementos
- C : fracción de la carga externa P soportada por el perno
- $1 - C$: fracción de la carga externa P soportada por los elementos

La carga P es de tensión y causa que el perno se estire en una distancia δ , elongación que puede relacionarse con la rigidez si recordamos que k es la fuerza dividida entre la deflexión.

$$\delta = \frac{P_b}{k_b} = \frac{P_m}{k_m}$$
$$\Rightarrow P_m = P_b \cdot \frac{k_m}{k_b}$$

Y como sabemos que $P = P_b + P_m$

$$P_b = \frac{k_b \cdot P}{k_b + k_m} = C \cdot P$$

y

$$P_m = P - P_b = (1 - C) \cdot P$$

Donde

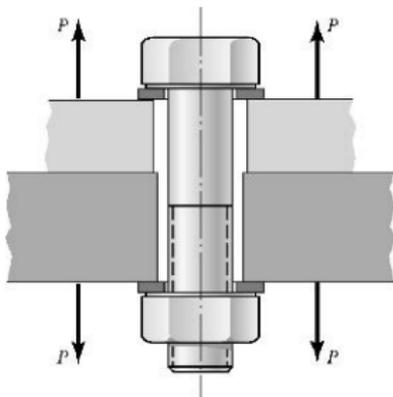
$$C = \frac{k_b}{k_b + k_m}$$

La carga resultante en el perno es

$$F_b = P_b + F_i = C \cdot P + F_i \quad F_b > 0$$

La carga resultante en los elementos es

$$F_m = P_m - F_i = (1 - C) \cdot P - F_i \quad F_m < 0$$



El perno se diseña en función de la carga F_b

La rigidez del perno esta dada por

$$k_t = \frac{A_t \cdot E}{l_t} \quad \text{Parte con hilo}$$

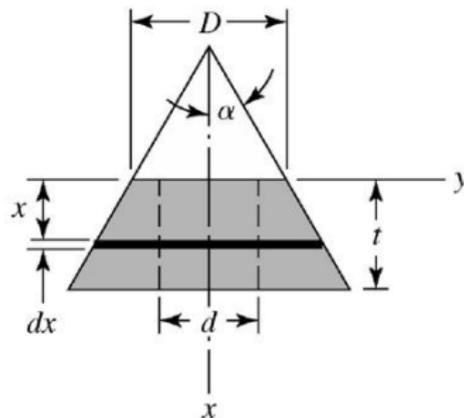
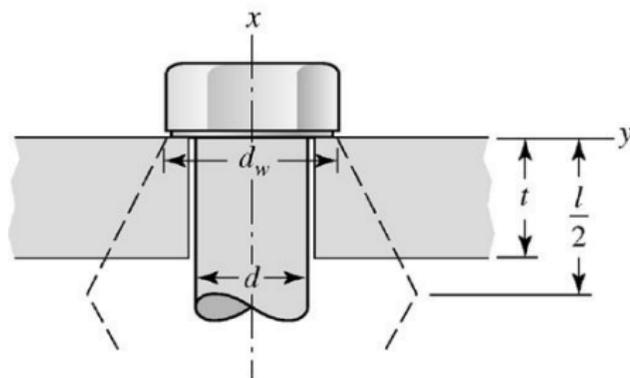
$$k_d = \frac{A_d \cdot E}{l_d} \quad \text{Parte sin hilo}$$

$$\frac{1}{k_b} = \frac{1}{k_t} + \frac{1}{k_d}$$

$$\Rightarrow k_b = \frac{A_d \cdot A_t \cdot E}{A_d \cdot l_t + A_t \cdot l_d}$$

Rigidez de los Elementos

Hay una distribución de la carga en los elementos unidos, denominada como de presión de Rotscher.



- La rigidez de un elemento está dada por

$$k_{m,i} = \frac{\pi \cdot E \cdot d \cdot \tan(\alpha)}{\ln \left(\frac{(2 \cdot \tan(\alpha) \cdot t + D - d)(D + d)}{(2 \cdot \tan(\alpha) \cdot t + D + d)(D - d)} \right)}$$

- Para acero endurecido, hierro fundido o aluminio, el ángulo del cono se toma $\alpha = 30^\circ$
- En este caso, la rigidez de un elemento esta dada por:

$$k_{m,i} = \frac{0,5774 \cdot \pi \cdot E \cdot d}{\ln \left(\frac{(1,155 \cdot t + D - d)(D + d)}{(1,155 \cdot t + D + d)(D - d)} \right)}$$

- Donde D es el diametro en el inicio del cono
- Usualmente se usa que $D = d_w$, donde d_w es el diámetro de la arandela

Finalmente, la rigidez de los n elementos está dada por

$$\frac{1}{k_m} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{k_{m,i}}$$

Rigidez de los Elementos

Para el caso en que:

- $\alpha = 30^\circ$
- $d/l = 0,4$
- Arandelas de diametro estándar ($d_w = 1,5 \cdot d$)
- Elementos del mismo material

Se puede utilizar la tabla 8-8 con

$$\frac{k_m}{E \cdot d} = A \cdot \exp\left(\frac{B \cdot d}{l}\right)$$

Material Used	Poisson Ratio	Elastic GPa	Modulus Mpsi	A	B
Steel	0.291	207	30.0	0.787 15	0.628 73
Aluminum	0.334	71	10.3	0.796 70	0.638 16
Copper	0.326	119	17.3	0.795 68	0.635 53
Gray cast iron	0.211	100	14.5	0.778 71	0.616 16
General expression				0.789 52	0.629 14

Precarga y Par de Torsión

Se puede obtener una buena estimación del par de torsión necesario para producir una precarga es dado por

$$T = K \cdot F_i \cdot d$$

Donde K es el **coeficiente del par de torsión**

$$K = \left(\frac{d_m}{2d} \right) \left(\frac{\tan\lambda + f \cdot \sec\alpha}{1 - f \cdot \tan\lambda \cdot \sec\alpha} \right) + 0,625 \cdot f_c$$

Con

$$\tan\lambda = \frac{l}{\pi \cdot d_m}$$

Alternativamente, se puede obtener K de la tabla 8-15

Table 8-15

Torque Factors K for Use
with Eq. (8-27)

Bolt Condition	K
Nonplated, black finish	0.30
Zinc-plated	0.20
Lubricated	0.18
Cadmium-plated	0.16
With Bowman Anti-Seize	0.12
With Bowman-Grip nuts	0.09

- El **esfuerzo de prueba** S_p se define como el esfuerzo aproximado que genera una deformación permanente de 0.0001 [in] en el sujetador. (Tablas 8-9, 8-10 y 8-11)
- La fracción de la carga de prueba utilizada por la precarga es

$$\xi_1 = \frac{F_i}{S_p A_t} = \frac{\sigma_i}{S_p}$$

- La fracción del esfuerzo de prueba que siente el perno está dado por

$$\xi_2 = \frac{\sigma_b}{S_p} = \frac{CP}{A_t S_p} + \frac{\sigma_i}{S_p} = \frac{CP}{A_t S_p} + \xi_1$$

La ecuación de diseño para cargas estáticas queda

$$n_p \cdot F_b \leq F_p$$

$$n_p = \frac{F_p}{F_b} = \frac{A_t S_p}{A_t \sigma_b} = \frac{S_p}{\xi_2 S_p} = \frac{1}{\xi_2}$$

Carga Variable

- El empleo de roscas laminadas es el método predominante de formación de roscas en sujetadores de tornillo
- Para pernos y tornillos con roscas laminadas se tiene tabulada la resistencia a la fatiga S_e completamente corregida para carga axial en la tabla 8-17.

Grade or Class	Size Range	Endurance Strength
SAE 5	$\frac{1}{4}$ -1 in	18.6 kpsi
	$1\frac{1}{8}$ - $1\frac{1}{2}$ in	16.3 kpsi
SAE 7	$\frac{1}{4}$ - $1\frac{1}{2}$ in	20.6 kpsi
SAE 8	$\frac{1}{4}$ - $1\frac{1}{2}$ in	23.2 kpsi
ISO 8.8	M16-M36	129 MPa
ISO 9.8	M1.6-M16	140 MPa
ISO 10.9	M5-M36	162 MPa
ISO 12.9	M1.6-M36	190 MPa

- La mayoría de las veces, la carga aplicada de manera externa fluctúa entre cero y alguna fuerza máxima
- Para tales casos $F_{max} = F_b$ y $F_{min} = F_i$
- La componente alternante de la fuerza es

$$F_a = \frac{F_{max} - F_{min}}{2} = \frac{F_b - F_i}{2}$$

- Dividiendo por A_t se obtiene la componente alternante del esfuerzo del perno

$$\sigma_a = \frac{F_b - F_i}{2A_t} = \frac{(CP + F_i) - F_i}{2A_t} = \frac{CP}{2A_t}$$

- El esfuerzo medio es igual al componente alternante más el esfuerzo mínimo $\sigma_i = \frac{F_i}{A_t}$

$$\sigma_m = \frac{CP}{2A_t} + \frac{F_i}{A_t}$$

- En el diagrama de fatiga, la línea de carga es $\sigma_m = \sigma_a + \sigma_i$

Los criterios de falla utilizados para estos casos son:

- Goodman

$$\frac{S_a}{S_e} + \frac{S_m}{S_{ut}} = 1$$

- Gerber

$$\frac{S_a}{S_e} + \left(\frac{S_m}{S_{ut}}\right)^2 = 1$$

- ASME elíptico

$$\left(\frac{S_a}{S_e}\right)^2 + \left(\frac{S_m}{S_{ut}}\right)^2 = 1$$

Donde $S_m = S_a + \sigma_i$

- El factor de seguridad que protege contra la fatiga está dado por

$$n_f = \frac{S_a}{\sigma_a}$$

- Aplicando lo anterior a la ecuación de Goodman se obtiene la ecuación de diseño

$$n_f = \frac{2 \cdot S_e (S_{ut} \cdot A_t - F_i)}{CP(S_{ut} + S_e)}$$