



Universidad
Carlos III de Madrid
www.uc3m.es

Departamento de Mecánica de Medios Continuos y Teoría de Estructuras

Master en Mecánica Estructural Avanzada

Mecánica de Materiales Compuestos

Tema 2. Análisis de la lámina

Curso 2010/2011

Autores: Enrique Barbero Pozuelo, Shirley K. García Castillo, Sonia Sánchez Sáez

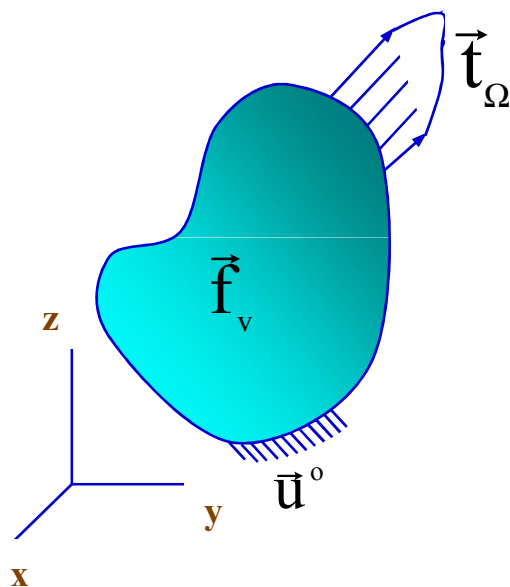




Tema 2.1

Introducción a la Elasticidad Anisótropa

- Planteamiento del problema elástico
- Relación de comportamiento
- Ecuaciones constitutivas
- Simetrías materiales
- Materiales ortótropos
- Láminas



Problema elástico

Conocidas las acciones exteriores determinar el campo de desplazamientos, el tensor de tensión y el tensor de deformación

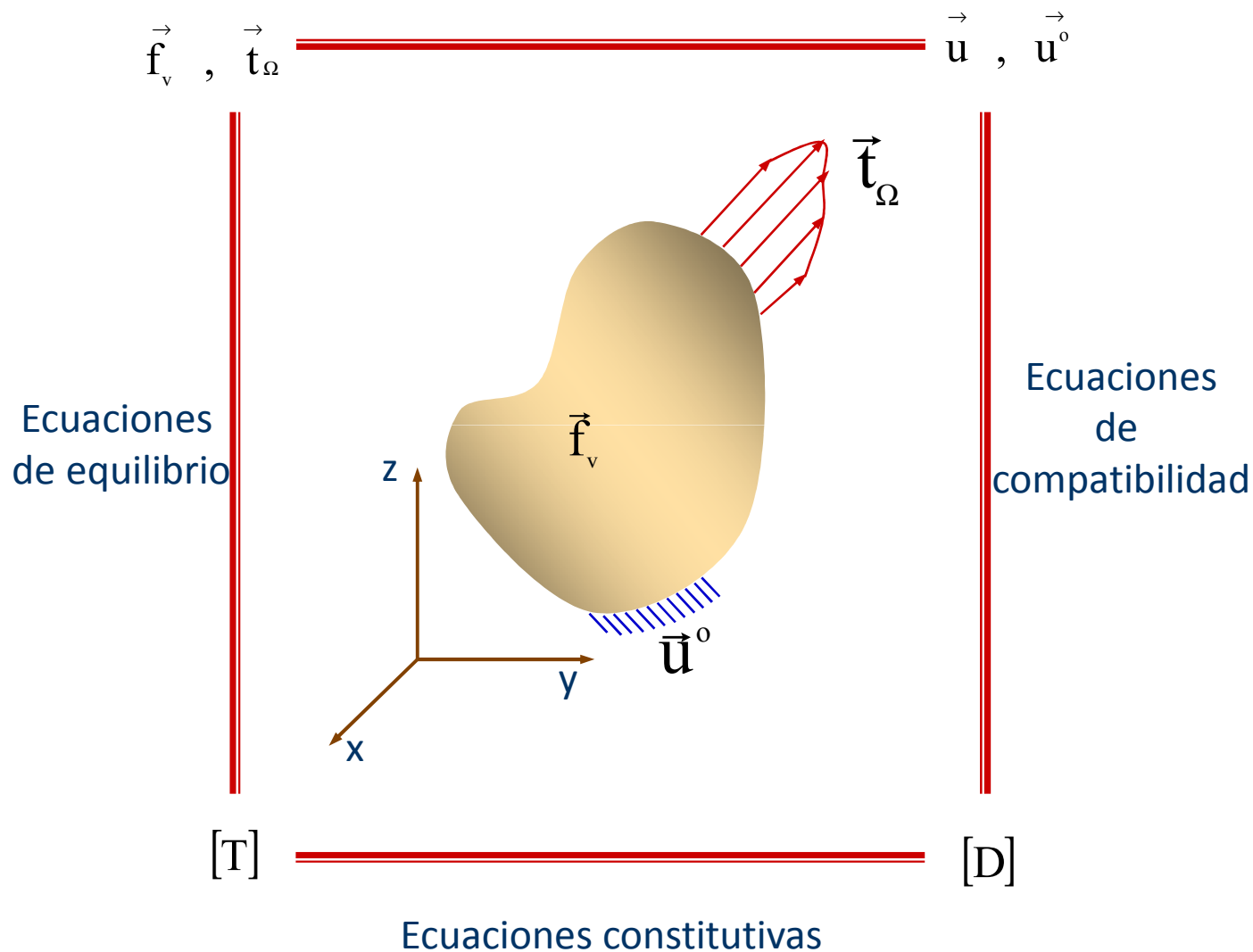
$$\begin{matrix} \vec{f}_v & , & \vec{t}_\Omega \\ \vec{u}^0 \end{matrix}$$



$$\begin{matrix} [T] \\ \vec{u} \\ [D] \end{matrix}$$



Planteamiento del problema elástico





Relación de comportamiento

[T]  Movimiento, temperatura, tiempo

$$[T] = F(\bar{\phi}(t), \bar{\theta}(t), t, \bar{r})$$

Material viscoelástico

→ La relación de comportamiento es lineal

Material elástico lineal

→ Material viscoelástico en el que no existe dependencia del tiempo

Material hiperelástico

$$\frac{\partial U}{\partial \varepsilon_{ij}} = \sigma_{ij}$$

Material hipoeelástico

$$\frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial t} = C \cdot \frac{\partial \varepsilon_{ij}}{\partial t}$$



Material elástico lineal

Relación lineal más general entre tensiones y deformaciones, en notación indicial

Relación de Duhamel-Neumann

$$\sigma_{ij} = (\sigma_{ij})^0 + C_{ijkl} \cdot (\varepsilon_{kl} - \varepsilon_{kl}^0) - \gamma_{ij} \cdot (\theta - \theta^0)$$

$$\sigma_{ij} = C_{ijkl} \cdot \varepsilon_{kl}$$

Generalmente se suele emplear la notación:

$$\begin{bmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_z \\ \tau_{yz} \\ \tau_{xz} \\ \tau_{xy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & C_{14} & C_{15} & C_{16} \\ C_{12} & C_{22} & C_{23} & C_{24} & C_{25} & C_{26} \\ C_{13} & C_{23} & C_{33} & C_{34} & C_{35} & C_{36} \\ C_{14} & C_{24} & C_{34} & C_{44} & C_{45} & C_{46} \\ C_{15} & C_{25} & C_{35} & C_{45} & C_{55} & C_{56} \\ C_{16} & C_{26} & C_{36} & C_{46} & C_{56} & C_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \varepsilon_x \\ \varepsilon_y \\ \varepsilon_z \\ \gamma_{yz}/2 \\ \gamma_{xz}/2 \\ \gamma_{xy}/2 \end{bmatrix}$$



Material elástico lineal

El tensor [C] es simétrico. Para materiales completamente anisótropos se requieren 21 constantes elásticas independientes

También se puede emplear el tensor inverso:

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_x \\ \varepsilon_y \\ \varepsilon_z \\ \gamma_{yz}/2 \\ \gamma_{zx}/2 \\ \gamma_{xy}/2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & S_{14} & S_{15} & S_{16} \\ S_{12} & S_{22} & S_{23} & S_{24} & S_{25} & S_{26} \\ S_{13} & S_{23} & S_{33} & S_{34} & S_{35} & S_{36} \\ S_{14} & S_{24} & S_{34} & S_{44} & S_{45} & S_{46} \\ S_{15} & S_{25} & S_{35} & S_{45} & S_{55} & S_{56} \\ S_{16} & S_{26} & S_{36} & S_{46} & S_{56} & S_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_z \\ \tau_{yz} \\ \tau_{zx} \\ \tau_{xy} \end{bmatrix}$$



Un plano de simetría elástica implica que el comportamiento del material es el mismo en las dos direcciones perpendiculares al plano



Materiales con simetría monoclinica

1 plano de simetría elástica → **13** constantes elásticas

Si el plano es el xy

$$\begin{bmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_y \\ \tau_{yz} \\ \tau_{xz} \\ \tau_{xy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & 0 & C_{16} \\ C_{12} & C_{22} & C_{23} & 0 & 0 & C_{26} \\ C_{13} & C_{23} & C_{33} & 0 & 0 & C_{36} \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & C_{45} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{45} & C_{55} & 0 \\ C_{16} & C_{26} & C_{36} & 0 & 0 & C_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \epsilon_x \\ \epsilon_y \\ \epsilon_z \\ \gamma_{yz}/2 \\ \gamma_{xz}/2 \\ \gamma_{xy}/2 \end{bmatrix}$$



Materiales con simetría ortótropa

3 planos ortogonales entre si de simetría elástica → 9 constantes elásticas

$$\begin{bmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_z \\ \tau_{yz} \\ \tau_{xz} \\ \tau_{xy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & 0 & 0 \\ C_{12} & C_{22} & C_{23} & 0 & 0 & 0 \\ C_{13} & C_{23} & C_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \epsilon_x \\ \epsilon_y \\ \epsilon_z \\ \gamma_{yz}/2 \\ \gamma_{xz}/2 \\ \gamma_{xy}/2 \end{bmatrix}$$

Las constantes tienen un significado físico



Materiales transversalmente isótropos

3 planos ortogonales entre si de simetría elástica, uno de los planos es isótropo → 5 constantes elásticas

Si el plano es el xy

$$\begin{bmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_y \\ \tau_{yz} \\ \tau_{xz} \\ \tau_{xy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{13} & 0 & 0 & 0 \\ C_{12} & C_{11} & C_{13} & 0 & 0 & 0 \\ C_{13} & C_{13} & C_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C_{44} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C_{11} - C_{12} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \epsilon_x \\ \epsilon_y \\ \epsilon_z \\ \gamma_{yz}/2 \\ \gamma_{xz}/2 \\ \gamma_{xy}/2 \end{bmatrix}$$

Las constantes tienen un significado físico



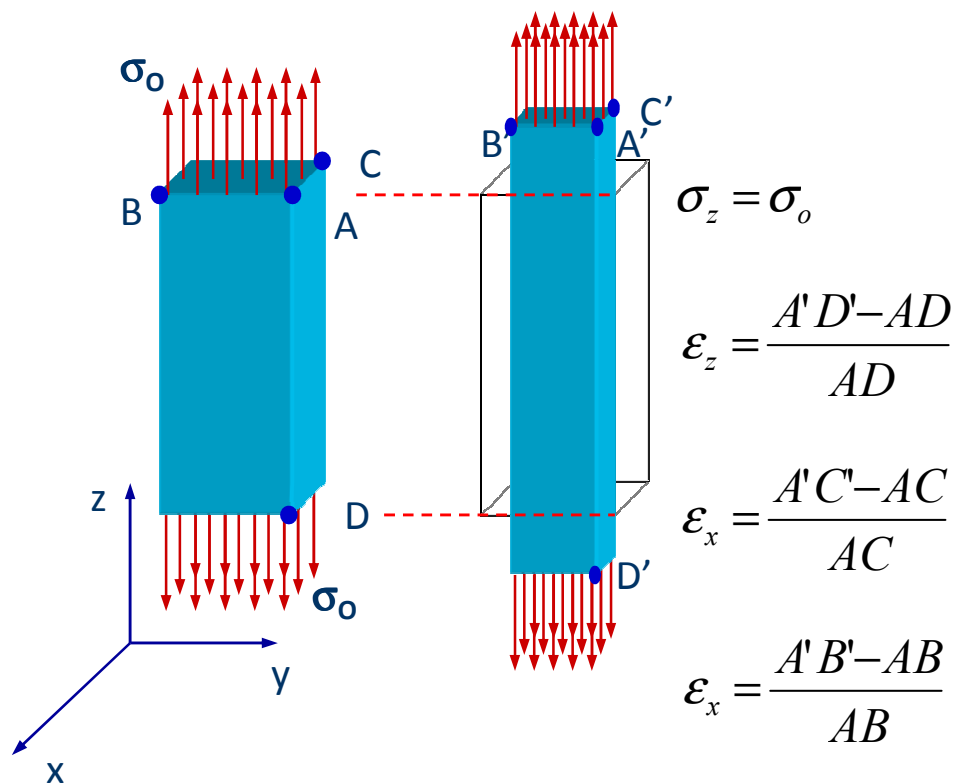
Materiales isótropos

2 constantes elásticas

$$\begin{bmatrix} \sigma_x \\ \sigma_y \\ \sigma_y \\ \tau_{yz} \\ \tau_{xz} \\ \tau_{xy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} & C_{12} & 0 & 0 & 0 \\ C_{12} & C_{11} & C_{12} & 0 & 0 & 0 \\ C_{12} & C_{12} & C_{11} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & C_{11} - C_{12} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & C_{11} - C_{12} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & C_{11} - C_{12} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \varepsilon_x \\ \varepsilon_y \\ \varepsilon_z \\ \gamma_{yz}/2 \\ \gamma_{xz}/2 \\ \gamma_{xy}/2 \end{bmatrix}$$

Las constantes tienen un significado físico

Módulo de elasticidad y coeficiente de Poisson



Experimentalmente se observa:
(Material lineal elástico)

$$\epsilon_z = \frac{\sigma_z}{E}$$

Ley
de Hooke

$$\epsilon_x < 0$$

$$\epsilon_x = -\nu \cdot \epsilon_z$$

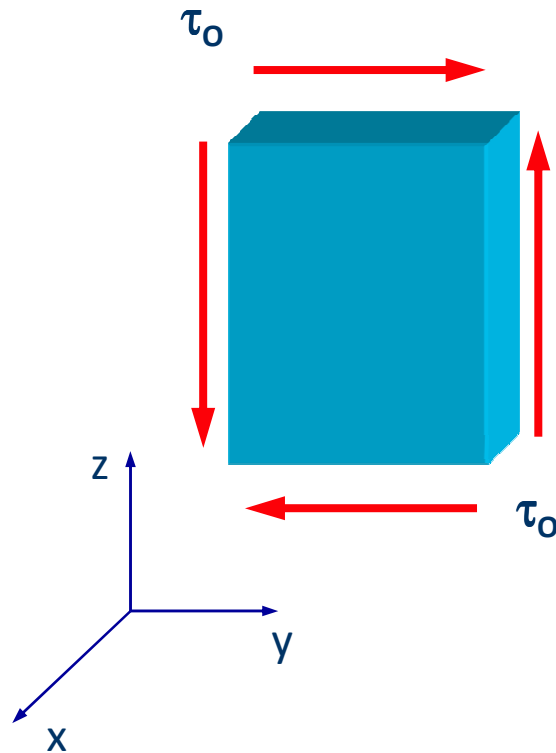
$$\epsilon_y < 0$$

$$\epsilon_y = -\nu \cdot \epsilon_z$$

Efecto
Poisson

E = Módulo de elasticidad
o de Young (GPa)
 ν = Coeficiente de Poisson

Módulo de elasticidad a cortadura



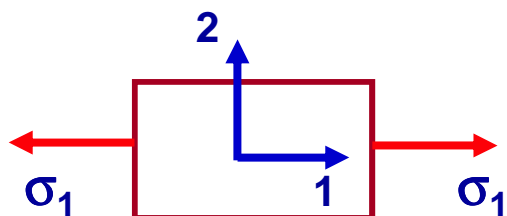
$$\tau_{xy} = \tau_0$$

$$\gamma_{xy} = \frac{\tau_{xy}}{G}$$

Ley
de Hooke

G = Módulo de elasticidad
a cortadura (GPa)

Significado físico de las constantes



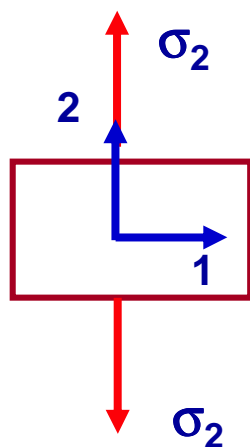
Ley de Hooke

$$\varepsilon_1 = \frac{\sigma_1}{E_1}$$

$$\varepsilon_2 = -\nu_{21} \cdot \varepsilon_1 = -\frac{\nu_{21}}{E_1} \cdot \sigma_1$$

Efecto Poisson

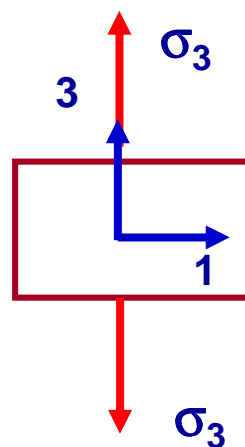
$$\varepsilon_3 = -\nu_{31} \cdot \varepsilon_1 = -\frac{\nu_{31}}{E_1} \cdot \sigma_1$$



$$\varepsilon_2 = \frac{\sigma_2}{E_2}$$

$$\varepsilon_1 = -\nu_{12} \cdot \varepsilon_2 = -\frac{\nu_{12}}{E_2} \cdot \sigma_2$$

$$\varepsilon_3 = -\nu_{32} \cdot \varepsilon_2 = -\frac{\nu_{32}}{E_2} \cdot \sigma_2$$



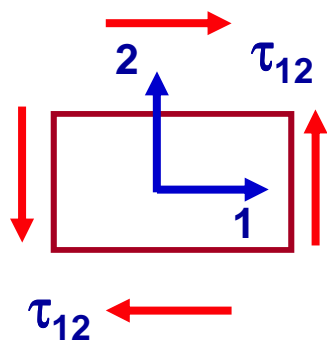
$$\varepsilon_3 = \frac{\sigma_3}{E_3}$$

$$\varepsilon_1 = -\nu_{13} \cdot \varepsilon_3 = -\frac{\nu_{13}}{E_3} \cdot \sigma_3$$

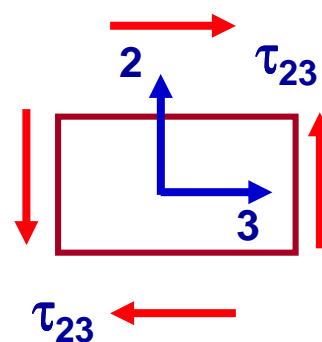
$$\varepsilon_2 = -\nu_{23} \cdot \varepsilon_3 = -\frac{\nu_{23}}{E_3} \cdot \sigma_3$$



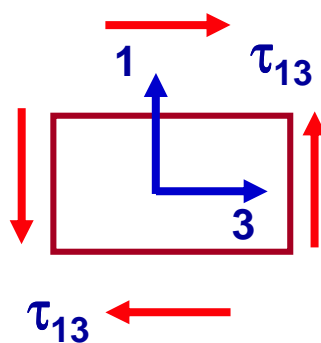
Significado físico de las constantes



$$\gamma_{12} = \frac{\tau_{12}}{G_{12}}$$



$$\gamma_{23} = \frac{\tau_{23}}{G_{23}}$$



$$\gamma_{13} = \frac{\tau_{13}}{G_{13}}$$



Significado físico de las constantes

$$\begin{aligned}\varepsilon_1 &= \frac{\sigma_1}{E_1} - \frac{\nu_{12}}{E_2} \cdot \sigma_2 - \frac{\nu_{13}}{E_3} \cdot \sigma_3 & \gamma_{12} &= \frac{\tau_{12}}{G_{12}} \\ \varepsilon_2 &= \frac{\sigma_2}{E_2} - \frac{\nu_{21}}{E_1} \cdot \sigma_1 - \frac{\nu_{23}}{E_3} \cdot \sigma_3 & \gamma_{13} &= \frac{\tau_{13}}{G_{13}} \\ \varepsilon_3 &= \frac{\sigma_3}{E_3} - \frac{\nu_{31}}{E_1} \cdot \sigma_1 - \frac{\nu_{32}}{E_2} \cdot \sigma_2 & \gamma_{23} &= \frac{\tau_{23}}{G_{23}}\end{aligned}$$



Significado físico de las constantes

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \varepsilon_3 \\ \gamma_{23} \\ \gamma_{13} \\ \gamma_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & 0 & 0 & 0 \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & 0 & 0 & 0 \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & S_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & S_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & S_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \\ \tau_{23} \\ \tau_{13} \\ \tau_{12} \end{bmatrix}$$

$$s_{11} = \frac{1}{E_1} \quad s_{12} = \frac{1}{E_2} \quad s_{33} = \frac{1}{E_3}$$



Significado físico de las constantes

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \varepsilon_3 \\ \gamma_{23} \\ \gamma_{13} \\ \gamma_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & 0 & 0 & 0 \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & 0 & 0 & 0 \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & S_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & S_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & S_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \\ \tau_{23} \\ \tau_{13} \\ \tau_{12} \end{bmatrix}$$

$$s_{23} = \frac{1}{G_{23}} \quad s_{55} = \frac{1}{G_{13}} \quad s_{66} = \frac{1}{G_{12}}$$



Significado físico de las constantes

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \varepsilon_3 \\ \gamma_{23} \\ \gamma_{13} \\ \gamma_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & 0 & 0 & 0 \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & 0 & 0 & 0 \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & S_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & S_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & S_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \\ \tau_{23} \\ \tau_{13} \\ \tau_{12} \end{bmatrix}$$

$$s_{12} = -\frac{\nu_{12}}{E_2} \quad s_{13} = -\frac{\nu_{13}}{E_3} \quad s_{23} = -\frac{\nu_{23}}{E_3}$$



Significado físico de las constantes

$$\begin{bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \varepsilon_3 \\ \gamma_{23} \\ \gamma_{13} \\ \gamma_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} & S_{13} & 0 & 0 & 0 \\ S_{21} & S_{22} & S_{23} & 0 & 0 & 0 \\ S_{31} & S_{32} & S_{33} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & S_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & S_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & S_{66} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \\ \tau_{23} \\ \tau_{13} \\ \tau_{12} \end{bmatrix}$$

$$s_{21} = -\frac{\nu_{21}}{E_1} \quad s_{31} = -\frac{\nu_{31}}{E_1} \quad s_{32} = -\frac{\nu_{32}}{E_2}$$



Significado físico de las constantes

Restricciones al valor de las constantes elásticas

Debido a que la
matriz [S] es
simétrica

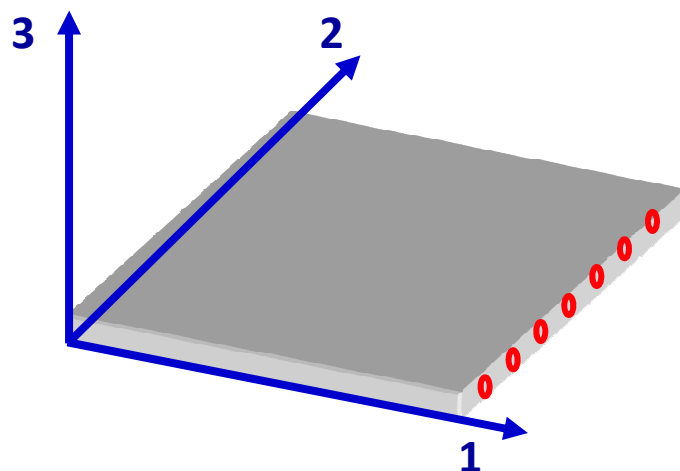
$$\frac{\nu_{ji}}{E_i} = \frac{\nu_{ij}}{E_j} \quad , \quad i, j = 1 \dots 3 \quad , \quad i \neq j$$

Debido a que los
términos de la
diagonal principal de
[S] y [C] son positivos

$$0 < \nu_{ij} < \sqrt{\frac{E_i}{E_j}} \quad , \quad i, j = 1 \dots 3 \quad , \quad i \neq j$$

$$1 - \nu_{12} \cdot \nu_{21} - \nu_{23} \cdot \nu_{32} - \nu_{31} \cdot \nu_{13} - 2 \cdot \nu_{21} \cdot \nu_{32} \cdot \nu_{13} > 0$$

Ecuaciones constitutivas



Estado tensión plana

$$\varepsilon_1 = \frac{\sigma_1}{E_1} - \frac{\nu_{12}}{E_2} \cdot \sigma_2$$

$$\varepsilon_2 = \frac{\sigma_2}{E_2} - \frac{\nu_{21}}{E_1} \cdot \sigma_1$$

$$\gamma_{12} = \frac{\tau_{12}}{G_{12}}$$

$$\{\varepsilon\} = [S] \cdot \{\sigma\} \quad \text{Matriz de flexibilidad}$$

$$\{\sigma\} = [Q] \cdot \{\varepsilon\} \quad \text{Matriz de rigidez}$$