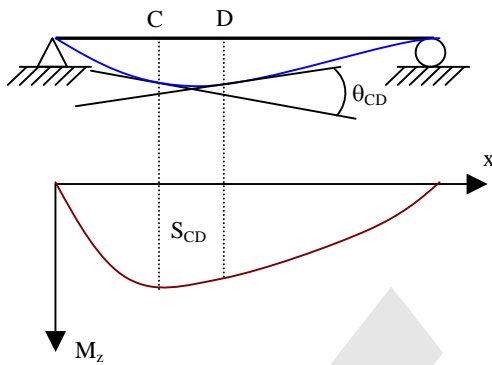


1<sup>er</sup> TEOREMA DE MOHR

El ángulo abarcado entre las dos tangentes a la deformada de una viga entre dos puntos cualesquiera (C y D) es igual al **área encerrada por el diagrama de momentos flectores** entre dichos puntos ( $S_{CD}$ ) dividida por el módulo de Young del material y por el momento de inercia de la viga respecto al eje z.

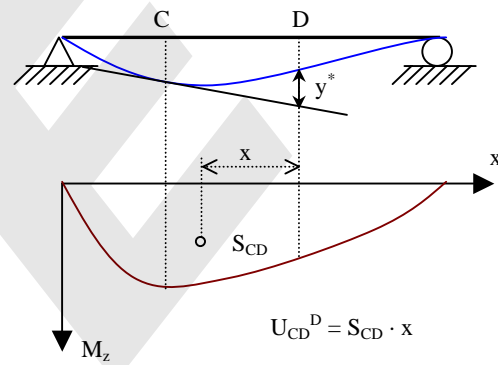
$$\theta_{CD} = \theta_D - \theta_C = \frac{S_{CD}}{E \cdot I_z}$$



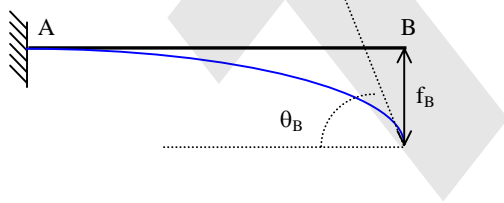
2<sup>o</sup> TEOREMA DE MOHR

La distancia ( $y^*$ ) desde la deformada de una viga por un punto D hasta la tangente a dicha deformada por otro punto C, es igual al **momento estático de la región encerrada por el diagrama de momentos flectores entre dichos puntos**, referido al punto D ( $U_{CD}^D$ ) dividida por el módulo de Young del material y por el momento de inercia de la viga respecto al eje z.

$$y^* = \frac{U_{CD}^D}{E \cdot I_z}$$



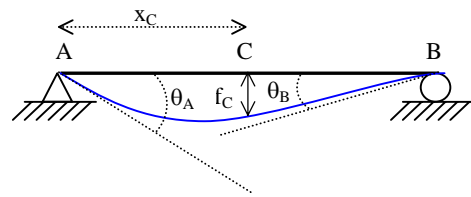
VIGA EMPOTRADA



$$\theta_B = \frac{S_{AB}}{E \cdot I_z}$$

$$f_B = \frac{U_{AB}^B}{E \cdot I_z}$$

VIGA BIAPOYADA



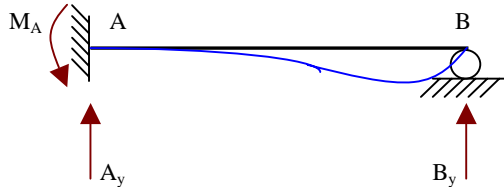
$$\theta_A = -\frac{U_{AB}^B}{E \cdot I_z \cdot L} \quad \theta_B = \frac{U_{AB}^A}{E \cdot I_z \cdot L}$$

$$f_C = \frac{U_{AC}^C}{E \cdot I_z} - |\theta_A| \cdot x_C$$

Cambio de unidades:  $\left\{ \begin{array}{l} S \rightarrow \times 10^7 \text{ para pasar de T}\cdot\text{m}^2 \text{ a Kp}\cdot\text{cm}^2 \\ U \rightarrow \times 10^9 \text{ para pasar de T}\cdot\text{m}^3 \text{ a Kp}\cdot\text{cm}^3 \end{array} \right.$

**FLEXIÓN HIPERESTÁTICA**

**VIGA EMPOTRADA APOYADA**



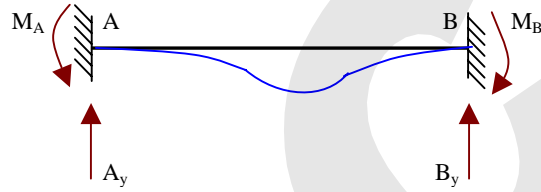
Tenemos 2 ecuaciones  $\left\{ \begin{array}{l} \Sigma F_y = 0 \\ \Sigma M = 0 \end{array} \right.$

con 3 incógnitas:  $A_y, B_y, M_A$

Por lo que necesitaremos una ecuación más que obtendremos de la condición de que el punto B no tiene descenso.

$$f_B = 0 \rightarrow \frac{U_{AB}^B}{E \cdot I_z} = 0 \rightarrow U_{AB}^B = 0$$

**VIGA BIEMPOTRADA**



Tenemos 2 ecuaciones  $\left\{ \begin{array}{l} \Sigma F_y = 0 \\ \Sigma M = 0 \end{array} \right.$

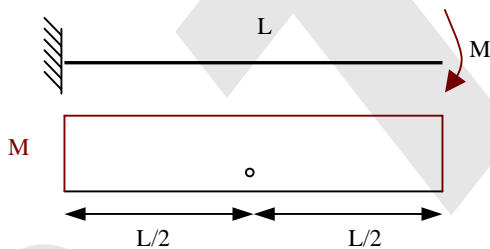
con 4 incógnitas:  $A_y, B_y, M_A, M_B$

Por lo que necesitamos dos ecuaciones más que obtendremos de la condición de que tanto el punto A como el B no giran.

$$\theta_A = 0 \rightarrow -\frac{U_{AB}^B}{E \cdot I_z \cdot L} = 0 \rightarrow U_{AB}^B = 0$$

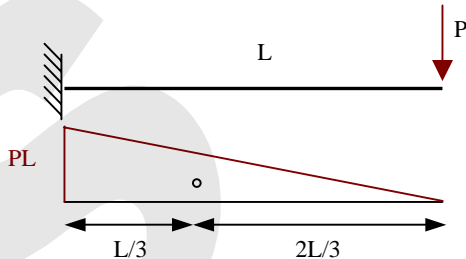
$$\theta_B = 0 \rightarrow \frac{U_{AB}^A}{E \cdot I_z \cdot L} = 0 \rightarrow U_{AB}^A = 0$$

**TIPOS DE CARGA**



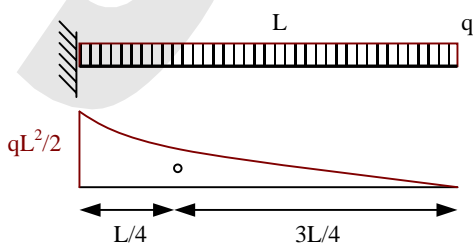
Momento Flector

$$A = b \cdot h = M \cdot L$$



Carga Puntual

$$A = \frac{b \cdot h}{2} = \frac{P \cdot L^2}{2}$$



Carga Repartida

$$A = \frac{b \cdot h}{3} = \frac{q \cdot L^3}{6}$$