

## 2 Inèrcia

### 2.8 Xapa amb forats. Plantilla

#### 2.8.1 Xapa amb forats. Exemple

### 2.8 Xapa amb forats. Plantilla

Es dona una xapa de forma qualsevol definida pels punts mòbils  $X_1 \dots X_{10}$ . També es donen dos forats necessàriament inscrits a la xapa. El primer,  $A_1 \dots A_4$ , compost de 4 punts, i un altre  $B_1 \dots B_8$ , compost de 8 punts, en els dos casos amb punts mòbils de GeoGebra de forma que els forats, igual que la xapa, poden tenir formes indefinides (fig.2.21). Es tracta de calcular el centroide del conjunt  $G$  i el moment d'inèrcia  $I_y$  amb referència a un eix qualsevol  $y-y$ .

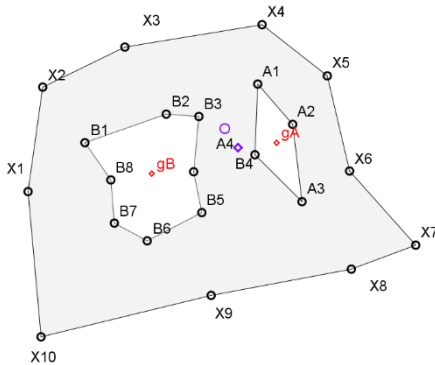


Fig. 2.21

El procés següent és el següent (fig. 2.22):

.1 Coordenades. Es defineixen les coordenades de tots els punts, ja siguin de la xapa o dels forats, amb referència a un centre de coordenades d'origen  $O$ .

.2 Particions. Es divideix la xapa sense forats en zones arbitràriament realitzades però no superposades. En el nostre cas s'han fet 6 particions, però podrien ser diferents. De cada partició es calcula la seva àrea i les coordenades del centroide  $x(g_i)$ ,  $y(g_i)$ , cosa que fa GeoGebra automàticament.

.3 Centroides. El centroide de la xapa sense forats resulta ser  $x(g_X)$  i  $y(g_X)$  i els dels forats  $x(g_A)$ ,  $y(g_A)$  i  $x(g_B)$ ,  $y(g_B)$  respectivament. Tots ells subministrats per GeoGebra.

.4 Àrees. Es calcula l'àrea de la xapa sense forats i la dels forats.

.5 Polígon funicular. Un primer polígon funicular ha de poder definir el centroide de la xapa amb forats de coordenades  $x(G)$  i  $y(G)$ . Perquè això sigui possible, es construeixen dos polígons de forces ortogonals entre ells i en cadascun d'ells forces positives, que representen les àrees de les particions de la xapa, i negatives, que representen les àrees dels forats. Prenent un pol qualsevol  $O$ , les paral·leles als radis polars en el polígon de formes ens donaran dos polígons funiculars del qual el creuament de les seves resultants determinarà el centroide del conjunt  $G$ .

.6 Moments d'inèrcia. Primerament, es defineix un eix  $y-y$  que pot estar situat a una distància qualsevol de la xapa i inclinat un angle  $\alpha$ . Amb aquesta inclinació es construeix un nou polígon funicular de forces amb les forces o àrees col·locades amb el mateix criteri que en els funiculars anteriors i s'adopta un nou pol  $O$  de distància polar  $d$ . Aquest nou polígon funicular, al polígon de formes, es manifesta creant una superfície, de color blau a la figura, que és l'àrea de Mohr  $\Omega$ . Multiplicant per 2 l'àrea de Mohr i per la distància polar  $d$  tindrem el moment d'inèrcia  $I_y$  de la xapa amb els forats, en referència a l'eix  $y-y$ .

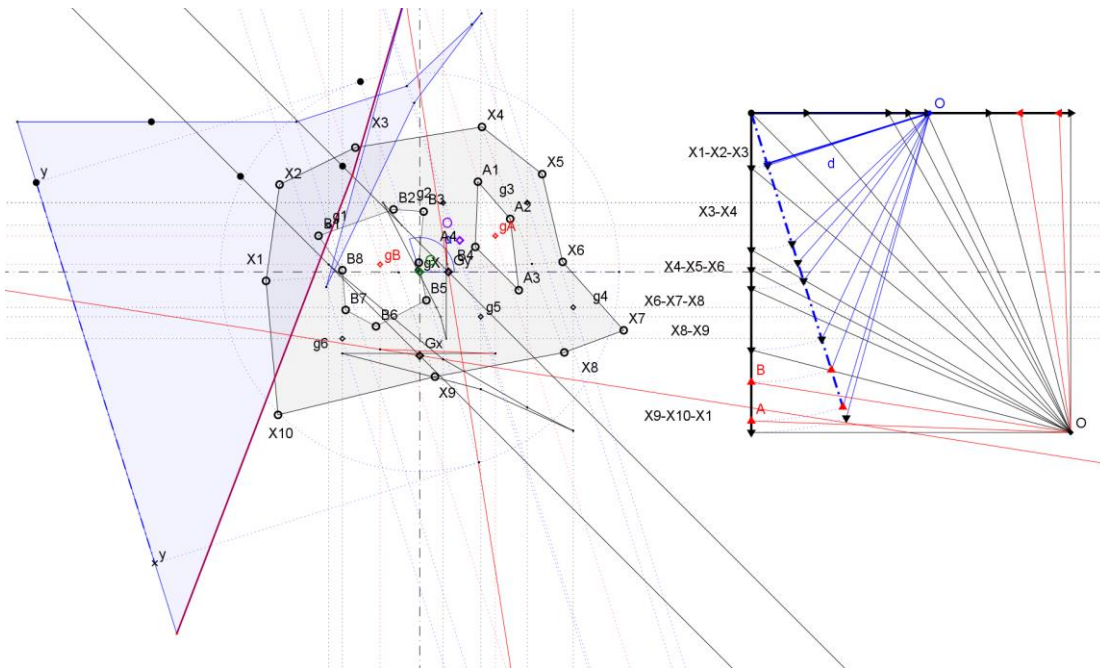


Fig. 2.22

### 2.8.1 Xapa amb forats. Exemple

Com a exemple de xapa amb forats es dona una xapa rectangular amb un forat també rectangular i un altre, en forma d'octògon regular, que podria passar per un cercle (fig. 2.23). A la figura es veu el procés, idèntic al desenvolupat en el punt anterior 2.8.

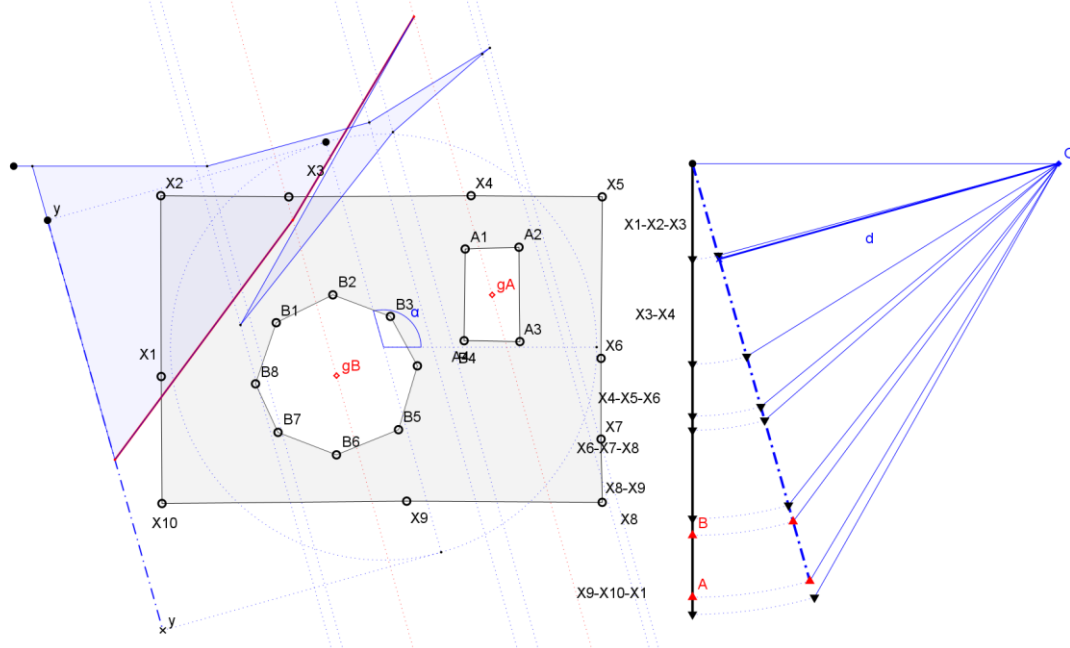


Fig. 2.23

Es pot trobar més informació a:

'Estática gráfica. Apunte didáctico' de Javier Alejandro Cequeira editat el 2021 per la Facultat de Ciencias Forestales. Universidad Nacional de Misiones

'Polígono funicular. Una aproximació a Karl Culmann' de Josep M. Genescà Ramon editat per l'ACE Associació de Consultors d'Estructures el 2018