

Sobre la línea central (Directriz) de un arco empotrado

Especial para DYNÁ

Según Kögler, fue Ligowski el primer investigador que dio la ecuación de la línea central de un arco o bóveda que coincide con la línea de presiones correspondiente a la carga muerta.

Strassner en Alemania y Whitney en los Estados Unidos, basados en la ecuación mencionada, han dado el procedimiento de cálculo directo o de elección racional de un anteproyecto.

Sea un arco simétrico para el cual son:

L = luz o separación entre centros de arranques;

f = flecha o altura de clave (al centro)

$l_1 = L/2$ semiluz.

Sistema de ejes coordenados; el de x , horizontal, dirección positiva hacia la izquierda; el de y vertical, dirigido hacia abajo (figura 1). Origen en la clave.

$$n = \frac{y}{f}, \text{ valor de la ordenada reducida o sea dividida por la flecha};$$

$$s = \frac{x}{l_1}, \text{ valor de la abscisa reducida, dividida por la semiluz}.$$

La ecuación cuya obtención vamos a presentar, es la siguiente:

$$y = \frac{f}{m-1} \left(\cosh k \frac{x}{l_1} - 1 \right)$$

6

$$n = \frac{1}{m-1} (\cosh k s - 1)$$

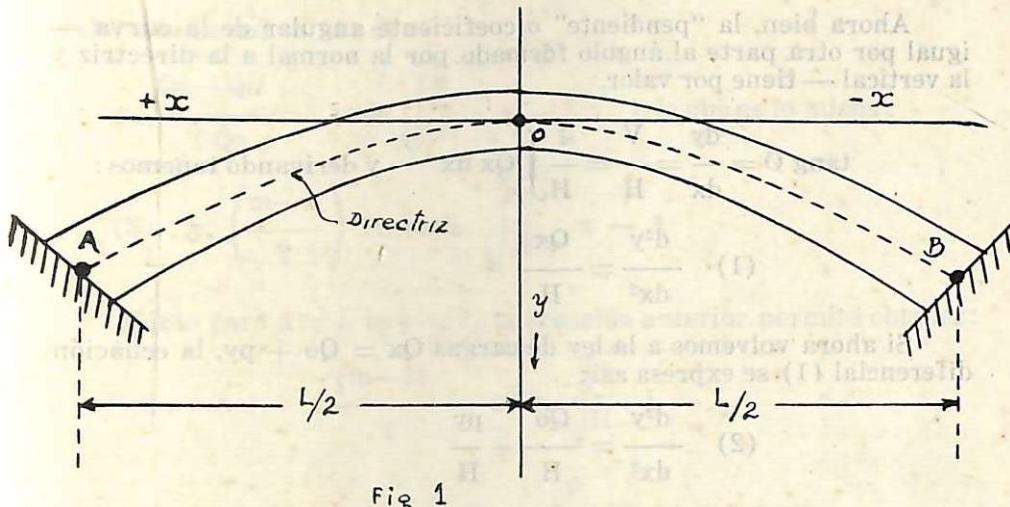
en que $m = \cosh k$.

La significación de m se ve en seguida. Es:

Q_o = carga en la clave;

Q_a = carga en el arranque;

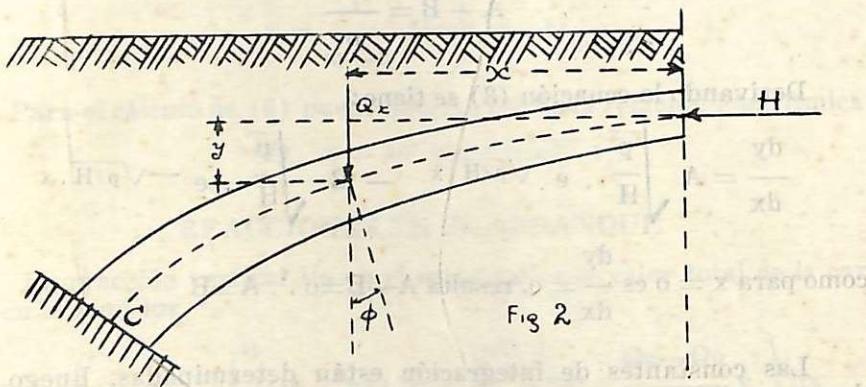
$$m = \frac{Q_a}{Q_o} = \text{razón de dichas cargas.}$$



Atendiendo a la figura 2, vemos que si se desprecia una magnitud pequeña proveniente del mayor peso específico del material —fábrica— de la bóveda sobre el peso específico del material de relleno o terraplén, la ley aproximada de carga es la siguiente:

$$Q_x = Q_o + p y$$

en que: p = peso específico del terraplén.



Busquemos, ahora, la ecuación diferencial de la directriz. Sea CE la línea de presiones que hemos de tomar como directriz del arco. Sea Q_x la carga continua que corresponde al punto de coordenadas x, y . H = empuje en la clave = componente horizontal del empuje en E . La componente vertical del empuje en E , vale:

$$V = \int_0^x Qx \, dx$$

Ahora bien, la "pendiente" o coeficiente angular de la curva — igual por otra parte al ángulo formado por la normal a la directriz y la vertical — tiene por valor.

$$\tan \theta = \frac{dy}{dx} = \frac{V}{H} = \frac{1}{H} \int_0^x Qx \, dx \quad \text{y derivando tenemos:}$$

$$(1) \quad \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{Qx}{H}$$

Si ahora volvemos a la ley de cargas $Qx = Q_0 + py$, la ecuación diferencial (1) se expresa así:

$$(2) \quad \frac{d^2y}{dx^2} = \frac{Q_0}{H} + \frac{py}{H}$$

La solución de esta ecuación diferencial es la siguiente:

$$(3) \quad y = Ae^{\sqrt{p/H} \cdot x} + Be^{-\sqrt{p/H} \cdot x} - \frac{Q_0}{p}$$

por tenerse $y = 0$ para $x = 0$, obtenemos:

$$A + B = \frac{Q_0}{p}$$

Derivando la ecuación (3) se tiene:

$$\frac{dy}{dx} = A \sqrt{\frac{p}{H}} \cdot e^{\sqrt{p/H} \cdot x} - B \sqrt{\frac{p}{H}} \cdot e^{-\sqrt{p/H} \cdot x}$$

como para $x = 0$ es $\frac{dy}{dx} = 0$, resulta $A - B = 0 \therefore A = B$

Las constantes de integración están determinadas. Luego podemos escribir:

$$(4) \quad y = \frac{Q_0}{2p} \left(e^{\sqrt{p/H} \cdot x} + e^{-\sqrt{p/H} \cdot x} \right) - \frac{Q_0}{p}$$

De la relación de cargas obtenemos: $Q_a = Q_0 + pf \therefore p = \frac{Q_a - Q_0}{f}$

valor que llevado a (4) da:

$$y \cdot \frac{Q_a - Q_0}{f Q_0} = \cosh \sqrt{\frac{p}{H}} \cdot x - 1 \quad \text{o lo que es lo mismo,}$$

$$(5) \quad y \cdot \left(\frac{m-1}{f} \right) = \cosh \sqrt{\frac{p}{H}} \cdot x - 1$$

Como para $x = l_1$ es $y = f$, la ecuación anterior permite obtener:

$$f \frac{(m-1)}{f} = \cosh \sqrt{\frac{p}{H}} \cdot l_1 - 1$$

si escribimos $\sqrt{\frac{p}{H}} \cdot l_1 = k$, llegamos a

(6) $m = \cosh k$, por una parte, y por otra según (5)

$$y = \frac{f}{m-1} \left(\cosh \frac{k}{l_1} \cdot x - 1 \right) \quad \text{o también}$$

$$n = \frac{1}{m-1} (\cosh ks - 1)$$

Para el cálculo de (6) puede hacerse uso de la relación logarítmica:

$$(7) \quad k = \ln (m + \sqrt{m^2 - 1})$$

REACCIONES EN EL ARRANQUE

La reacción vertical V_a en el arranque es el valor total de la carga en la semi-luz.

$$V_a = \int_0^{l_1} Qx \, dx = \int_0^{l_1} (Q_0 + py) \, dx = \int_0^{l_1} \left(Q_0 + \frac{Q_a - Q_0}{f} y \right) \, dx$$

$$V_a = Q_0 \int_0^{l_1} \left(1 + \frac{m-1}{f} \cdot y \right) \, dx = Q_0 l_1 + Q_0 \frac{(m-1)}{f} \int_0^{l_1} y \, dx$$

$$\begin{aligned}
 &= Q_0 l_1 + Q_0 \frac{f}{(m-1)} \cdot \frac{m-1}{f} \int_0^{l_1} \left(\cosh \frac{kx}{l_1} - 1 \right) dx \\
 &= Q_0 l_1 + Q_0 \frac{l_1}{k} \left(\operatorname{senh} \frac{kx}{l_1} \right)_0^{l_1} - Q_0 l_1 \\
 &V_a = Q_0 \frac{l_1}{k} \operatorname{senh} k = Q_0 \frac{l_1}{k} \sqrt{m^2 - 1}
 \end{aligned}$$

VALOR DE TANGENTE θ EN EL ARRANQUE

$$\begin{aligned}
 \tan \theta &= \frac{dy}{dx} = \frac{f}{m-1} \cdot \frac{k}{l_1} \operatorname{senh} \frac{k}{l_1} \cdot x, \text{ que para } x = l_1 \text{ nos da} \\
 (\tan \theta)^{l_1} &= \frac{kf}{l_1 (m-1)} \cdot \operatorname{senh} k = \frac{kf \sqrt{m^2 - 1}}{l_1 (m-1)}
 \end{aligned}$$

VALOR DE H

$$\begin{aligned}
 H &= \frac{V}{\tan \theta} = \frac{Q_0 l_1 \sqrt{m^2 - 1}}{k^2 f \sqrt{m^2 - 1}} l_1 (m-1) \\
 &= \frac{Q_0 (m-1) l_1^2}{K^2 f}
 \end{aligned}$$

Por el Profesor LUIS DE GREIFF B.