

te de los sólidos, porque el conjunto (tanto la geometría como las cargas, las cuales se comentan más adelante) presenta planos de simetría. La ubicación espacial de los tres sólidos se presenta en la fig. 5.6. Sin pérdida apreciable de información, se puede simplificar a un problema bidimensional trabajando con la mitad de la sección que contiene a la diagonal de la huella (ver fig. 5.7).

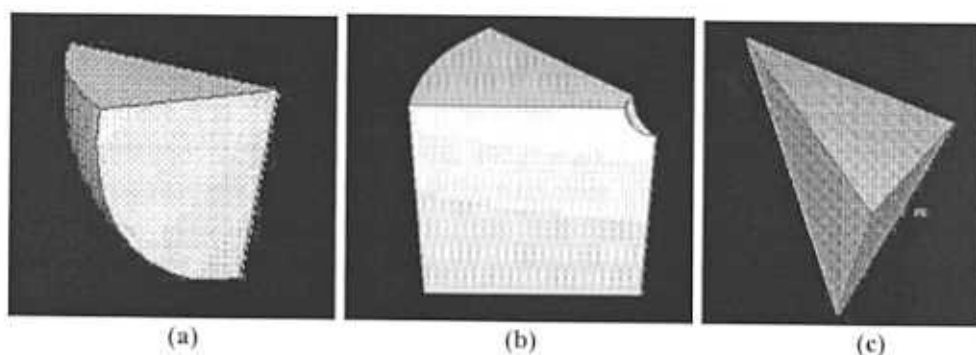


Figura 5.5. Forma con la que se han simulado los tres sólidos del problema. (a) partícula; (b) resina; (c) penetrador. Sólo se representa una octava parte de cada sólido debido a la simetría del problema.

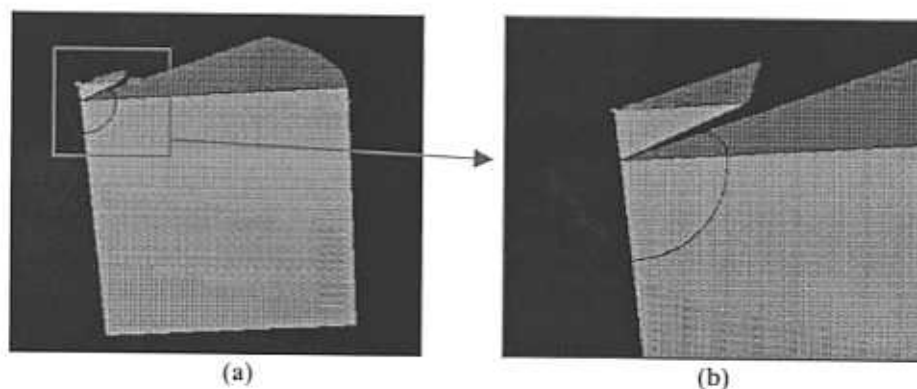


Figura 5.6. Posiciones relativas de los tres sólidos involucrados en el problema (3D). (a) Vista general. (b) Ampliación de la zona de la partícula.

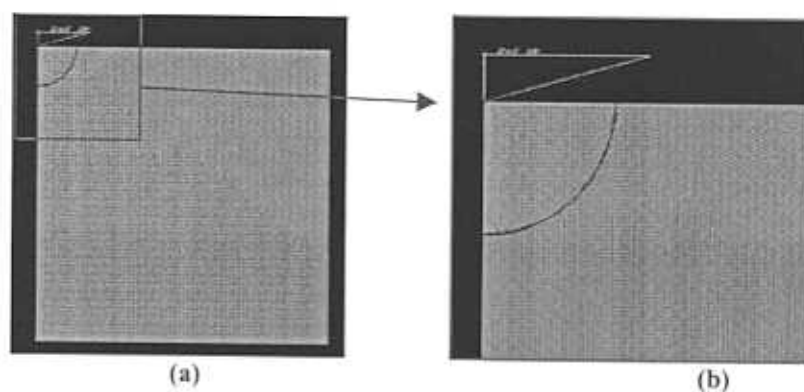


Figura 5.7. Posiciones relativas de los tres sólidos involucrados en el problema (2D). (a) Vista general. (b) Ampliación de la zona de la partícula.