



Tema 8: Movimiento relativo

Física I, 2º, Grado en Ingeniería Energética, Robótica
y Mecatrónica

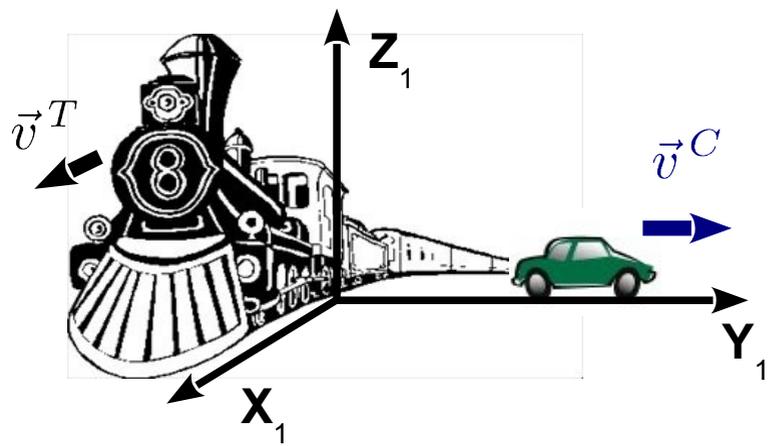
Departamento de Física Aplicada III

Escuela Técnica Superior de Ingeniería

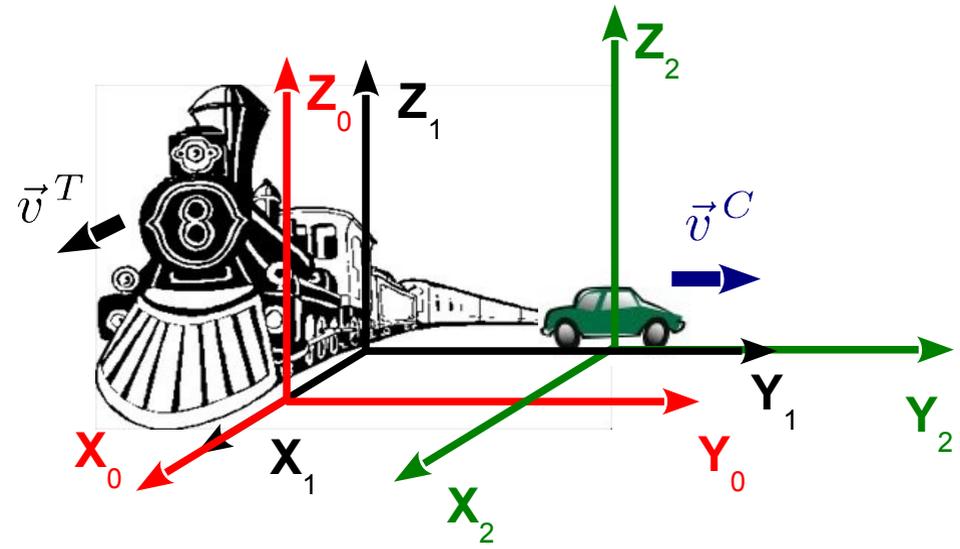
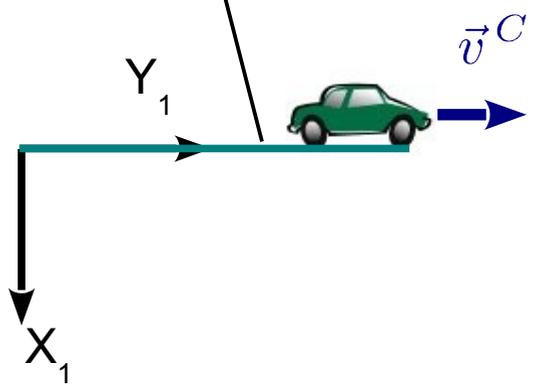
Universidad de Sevilla

- **Introducción**
- Derivación en triedros móviles
- Notación y definiciones
- Composición de velocidades
 - **Traslaciones**
 - **Rotaciones**
- Composición de aceleraciones
 - **Traslaciones**
 - **Rotaciones**
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales

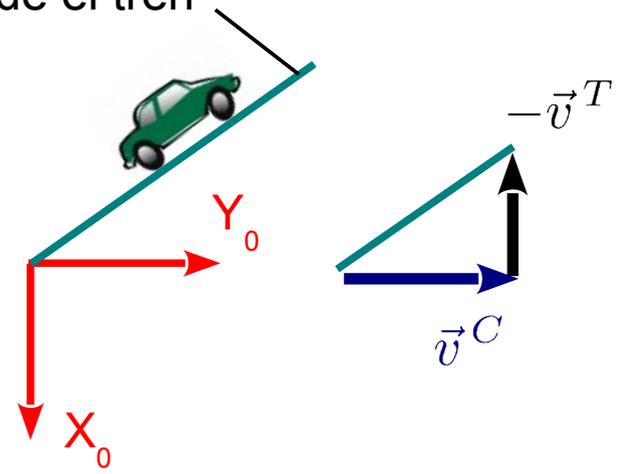
Movimiento relativo: traslación

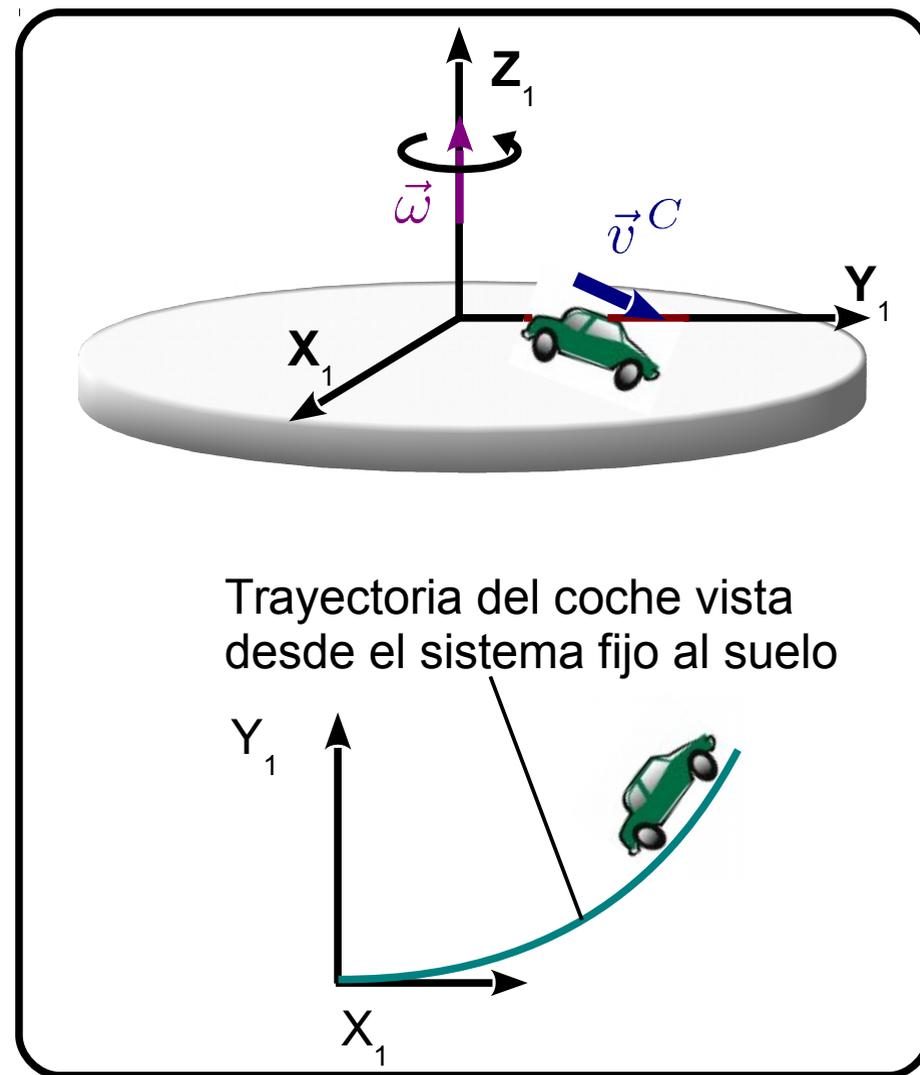
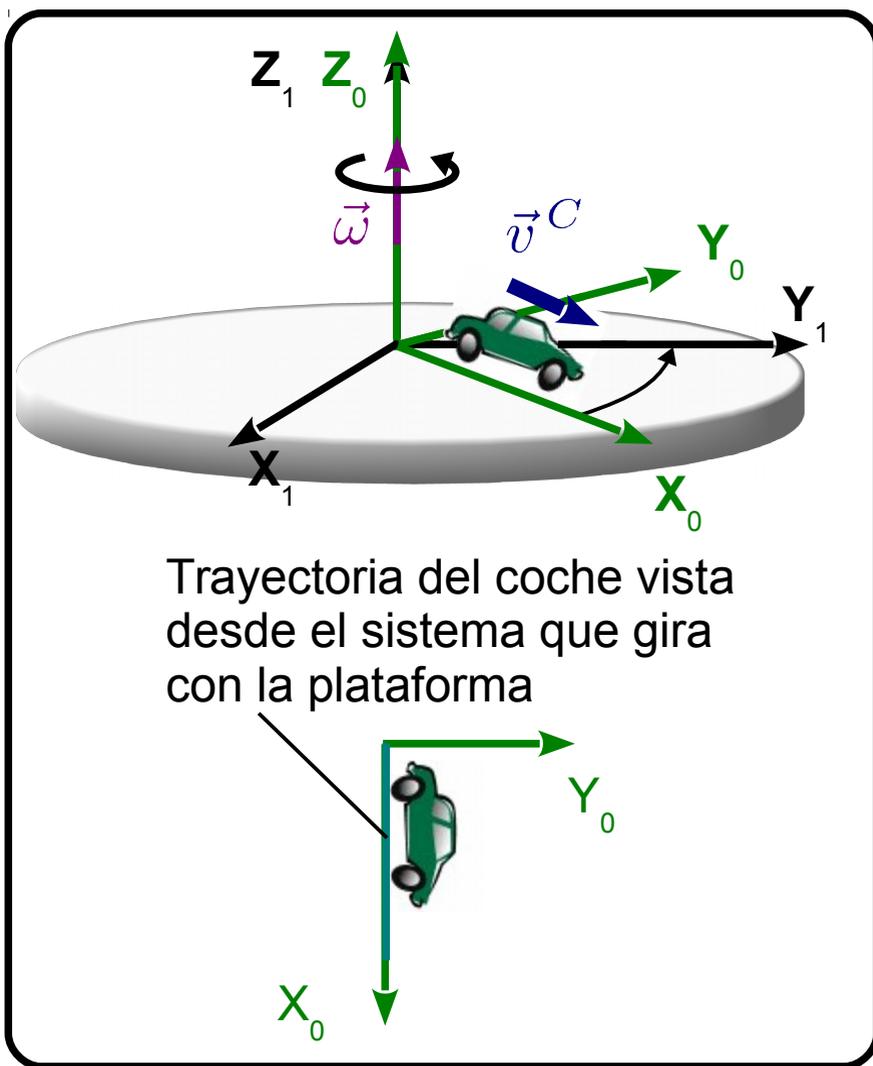


Trayectoria del coche vista desde el suelo



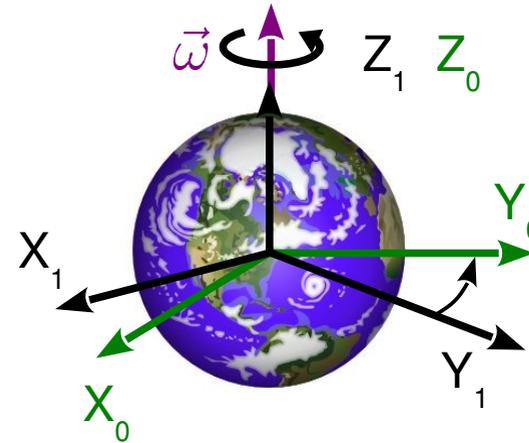
Trayectoria del coche vista desde el tren





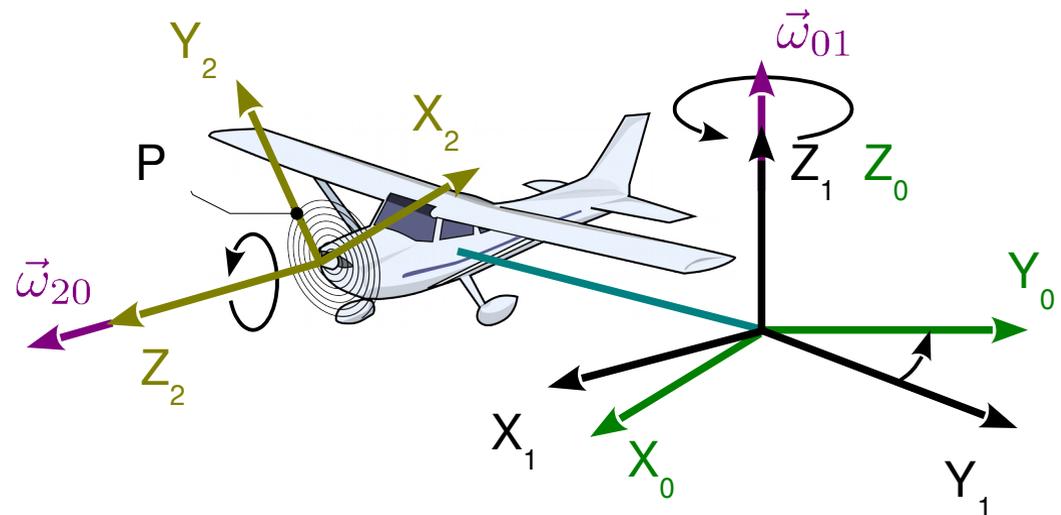
Rotación de la Tierra

Un sistema solidario a la tierra es un sistema en rotación



Composición de movimientos

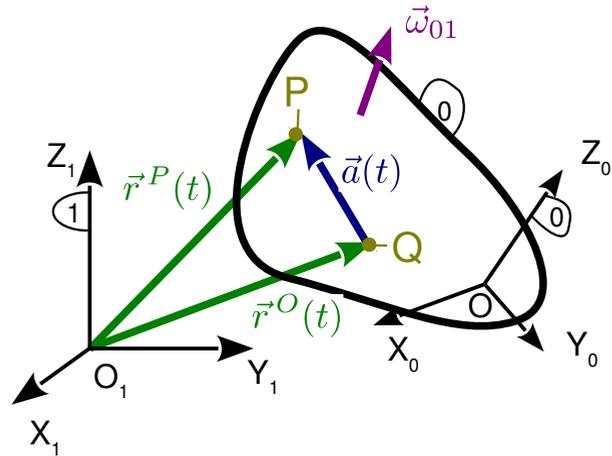
El movimiento de un punto de la hélice se describe más fácilmente intercalando un sistema de referencia auxiliar



- Introducción
- **Derivación en triedros móviles**
- Notación y definiciones
- Composición de velocidades
 - **Traslaciones**
 - **Rotaciones**
- Composición de aceleraciones
 - **Traslaciones**
 - **Rotaciones**
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales

Derivación temporal en triedros móviles: fórmulas de Poisson

El vector $\vec{a}(t)$ se mueve solidariamente con el sólido (triadro) 0

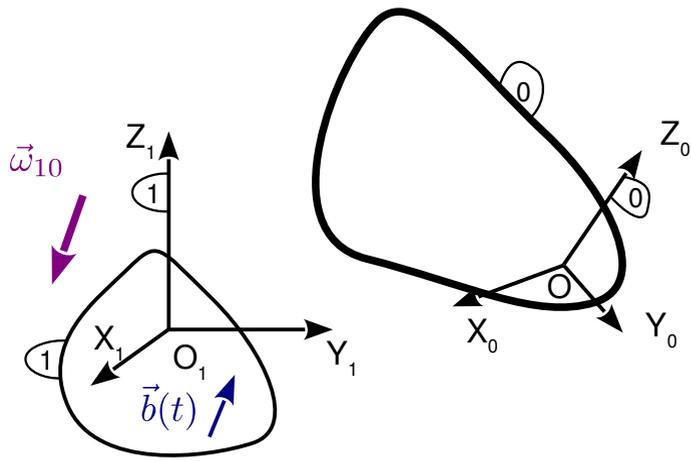


$$\vec{a} = \overrightarrow{QP} = \vec{r}^P - \vec{r}^Q$$

$$\left. \frac{d\vec{a}}{dt} \right|_1 = \frac{d\vec{r}^P}{dt} - \frac{d\vec{r}^Q}{dt} = \vec{v}^P - \vec{v}^Q = \vec{\omega}_{01} \times \overrightarrow{QP}$$

$$\left. \frac{d\vec{a}}{dt} \right|_1 = \vec{\omega}_{01} \times \vec{a}$$

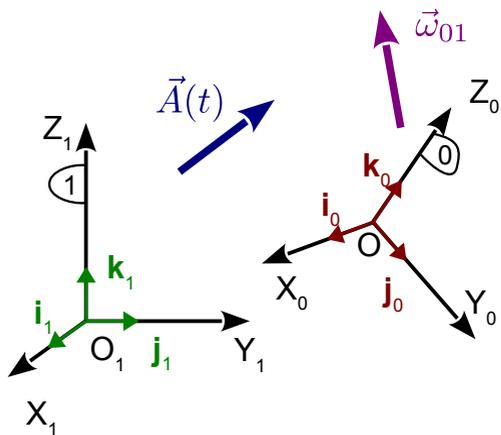
$\vec{\omega}_{01}$ es el vector rotación total instantáneo del movimiento del sólido 0 respecto al sólido 1



La fórmula también funciona a la inversa, suponiendo el sólido 0 en reposo y el 1 moviéndose

$$\left. \frac{d\vec{b}}{dt} \right|_0 = \vec{\omega}_{10} \times \vec{b}$$

Derivación temporal en triedros móviles: fórmulas de Poisson



Los vectores de la base del triedro 0 se mueven respecto al triedro 1

$$\left. \frac{d\vec{i}_0}{dt} \right|_1 = \vec{\omega}_{01} \times \vec{i}_0 \quad \left. \frac{d\vec{j}_0}{dt} \right|_1 = \vec{\omega}_{01} \times \vec{j}_0 \quad \left. \frac{d\vec{k}_0}{dt} \right|_1 = \vec{\omega}_{01} \times \vec{k}_0$$

Un vector cualquiera puede expresarse en los dos sistemas

$$\vec{A}(t) = A_x^{(1)}(t)\vec{i}_1 + A_y^{(1)}(t)\vec{j}_1 + A_z^{(1)}(t)\vec{k}_1 = A_x^{(0)}(t)\vec{i}_0 + A_y^{(0)}(t)\vec{j}_0 + A_z^{(0)}(t)\vec{k}_0$$

Variación temporal del vector $\mathbf{A}(t)$ respecto al triedro 1

$$\left. \frac{d\vec{A}(t)}{dt} \right|_1 = \left. \frac{d\vec{A}(t)}{dt} \right|_0 + \vec{\omega}_{01} \times \vec{A}$$

Variación temporal del vector $\mathbf{A}(t)$ respecto al triedro 0

$$\left. \frac{d\vec{A}(t)}{dt} \right|_0 = \left. \frac{d\vec{A}(t)}{dt} \right|_1 + \vec{\omega}_{10} \times \vec{A}$$

- Introducción
- Derivación en triedros móviles
- **Notación y definiciones**
- Composición de velocidades
 - **Traslaciones**
 - **Rotaciones**
- Composición de aceleraciones
 - **Traslaciones**
 - **Rotaciones**
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales

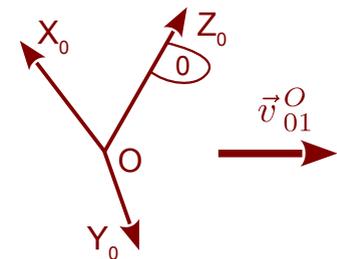
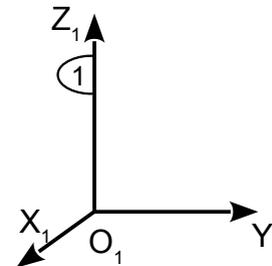
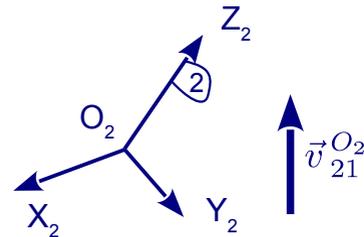
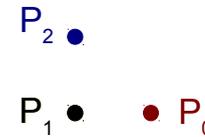
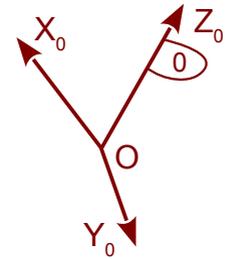
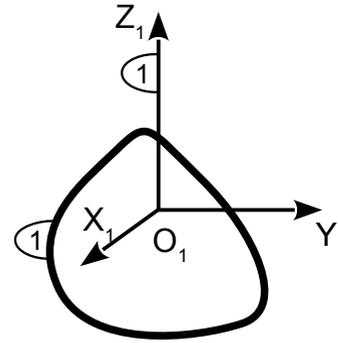
Cada sólido rígido es un triedro infinito, tenga o no partes materiales

Al moverse, los sólidos se "atravesan" unos a otros

Cada punto geométrico del espacio pertenece simultáneamente a todos los sólidos definidos

En cada punto geométrico del espacio se superponen en cada instante varios puntos

En el instante posterior, cada uno de esos puntos superpuestos se mueve con su sólido correspondiente



$\{ij\}$ mov. del sólido "i" respecto al sólido *observador* "j"

Magnitudes cinemáticas

$\vec{\omega}_{ij}$ Velocidad angular del sólido "i" respecto al "j"

$\vec{\alpha}_{ij}$ Aceleración angular del sólido "i" respecto al "j"

\vec{r}_{ij}^P Vector de posición del punto P perteneciente al sólido "i" respecto al sólido "j"

\vec{v}_{ij}^P Vector de velocidad del punto P perteneciente al sólido "i" respecto al sólido "j"

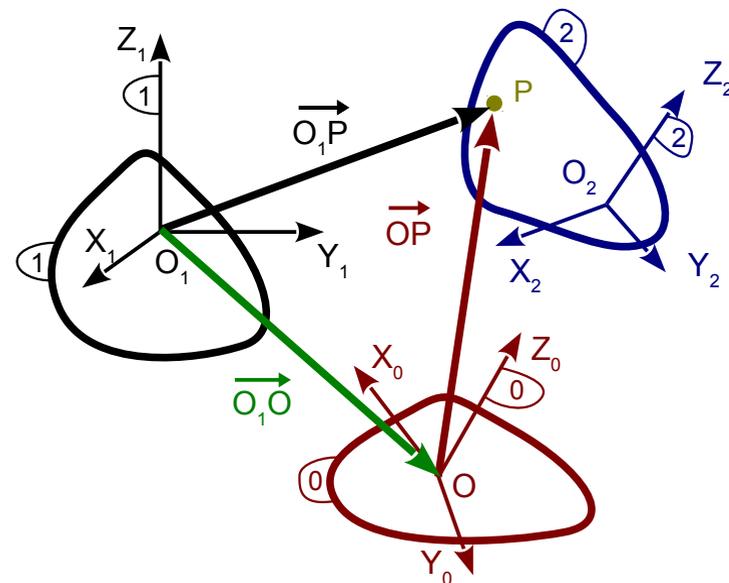
\vec{a}_{ij}^P Vector de aceleración del punto P perteneciente al sólido "i" respecto al sólido "j"

Si sólo hay tres sólidos

"1" sólido de referencia

"0" sólido intermedio

"2" sólido problema



{21} mov. absoluto	\vec{r}_{21}^P	$\vec{v}_{21}^P = \left. \frac{d\vec{r}_{21}^P}{dt} \right _1$	$\vec{a}_{21}^P = \left. \frac{d\vec{v}_{21}^P}{dt} \right _1$	$\vec{\omega}_{21}$	$\vec{\alpha}_{21} = \left. \frac{d\vec{\omega}_{21}}{dt} \right _1$
{20} mov. relativo	\vec{r}_{20}^P	$\vec{v}_{20}^P = \left. \frac{d\vec{r}_{20}^P}{dt} \right _0$	$\vec{a}_{20}^P = \left. \frac{d\vec{v}_{20}^P}{dt} \right _0$	$\vec{\omega}_{20}$	$\vec{\alpha}_{20} = \left. \frac{d\vec{\omega}_{20}}{dt} \right _0$
{01} mov. arrastre	\vec{r}_{01}^P	$\vec{v}_{01}^P = \left. \frac{d\vec{r}_{01}^P}{dt} \right _1$	$\vec{a}_{01}^P = \left. \frac{d\vec{v}_{01}^P}{dt} \right _1$	$\vec{\omega}_{01}$	$\vec{\alpha}_{01} = \left. \frac{d\vec{\omega}_{01}}{dt} \right _1$

Para dos sólidos genéricos “i”, “j”

$$\vec{v}_{ij}^P = \left. \frac{d\vec{r}_{i0}^P}{dt} \right|_0 \quad \vec{a}_{ij}^P = \left. \frac{d\vec{v}_{ij}^P}{dt} \right|_0 \quad \vec{\alpha}_{ij} = \left. \frac{d\vec{\omega}_{ij}}{dt} \right|_0$$

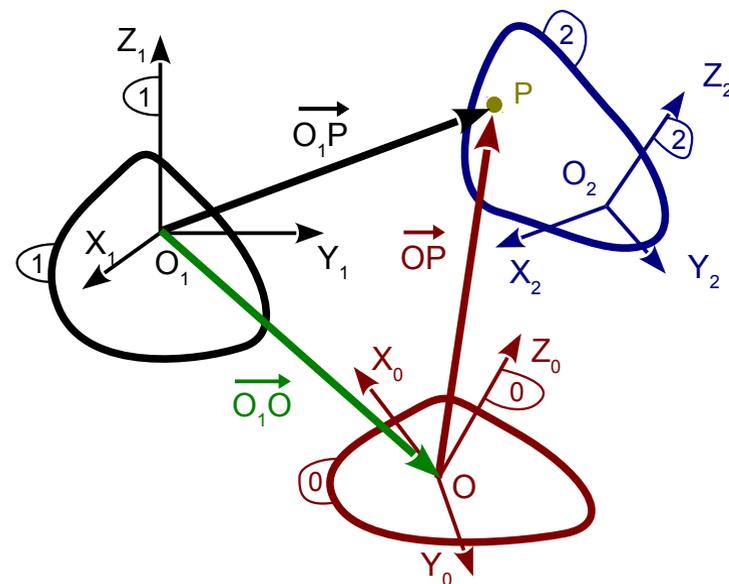
Campos de velocidad y aceleración

$$\vec{v}_{ij}^P = \vec{v}_{ij}^Q + \vec{\omega}_{ij} \times \overrightarrow{QP}$$

$$\vec{a}_{ij}^P = \vec{a}_{ij}^Q + \vec{\alpha}_{ij} \times \overrightarrow{QP} + \vec{\omega}_{ij} \times (\vec{\omega}_{ij} \times \overrightarrow{QP})$$

El movimiento entre dos sólidos se puede descomponer en dos movimientos introduciendo un sólido intermedio

$$\{ij\} = \{ik\} + \{kj\} \quad \longrightarrow \quad \text{Leyes de composición}$$



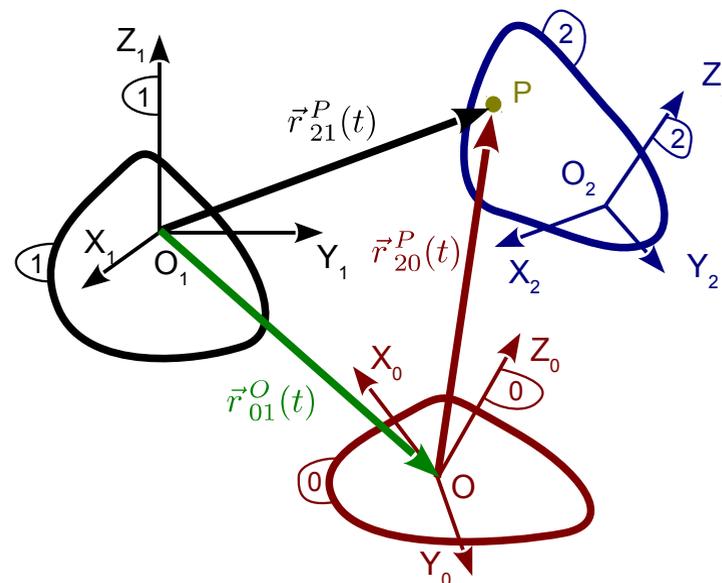
- Introducción
- Derivación en triedros móviles
- Notación y definiciones
- Composición de velocidades
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Composición de aceleraciones
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales

En un instante dado

$$\overrightarrow{O_1\dot{P}} = \overrightarrow{O_1\dot{O}} + \overrightarrow{O\dot{P}}$$

Esta expresión no es derivable en el tiempo

El punto P no está asignado a un sólido determinado



Para cualquier instante

$$\vec{r}_{21}^P(t) = \vec{r}_{01}^O(t) + \vec{r}_{20}^P(t)$$

Cada uno de los vectores esta asociado a un punto de un sólido

Esta expresión es derivable en el tiempo

Composición de velocidades

Derivamos respecto del tiempo

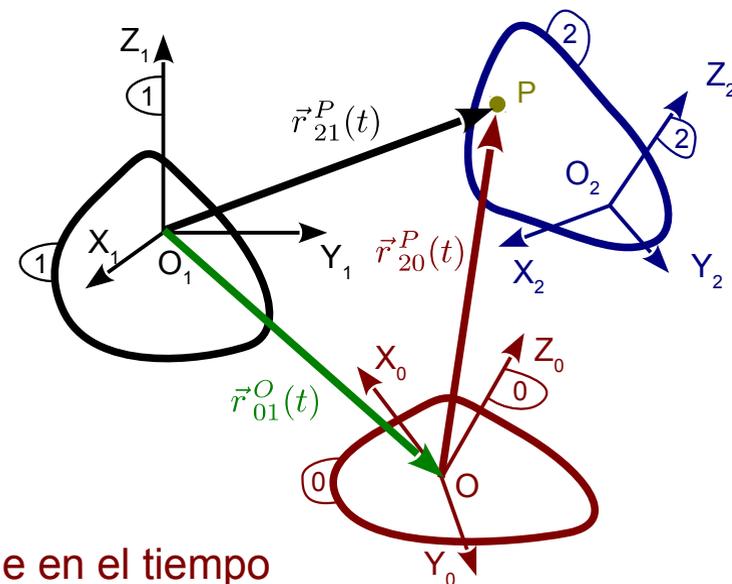
$$\vec{r}_{21}^P(t) = \vec{r}_{01}^O(t) + \vec{r}_{20}^P(t)$$

$$\left. \frac{d\vec{r}_{21}^P(t)}{dt} \right|_1 = \left. \frac{d\vec{r}_{01}^O(t)}{dt} \right|_1 + \left. \frac{d\vec{r}_{20}^P(t)}{dt} \right|_1$$

$$\vec{v}_{21}^P(t) = \vec{v}_{01}^O(t) + \left. \frac{d\vec{r}_{20}^P(t)}{dt} \right|_0 + \vec{\omega}_{01}(t) \times \vec{r}_{20}^P$$

$$\vec{v}_{21}^P(t) = \vec{v}_{01}^O(t) + \vec{v}_{20}^P(t) + \vec{\omega}_{01}(t) \times \vec{r}_{20}^P$$

$$\vec{v}_{21}^P(t) = \vec{v}_{01}^O(t) + \vec{v}_{20}^P(t) + \vec{\omega}_{01}(t) \times \vec{r}_{20}^P$$



Derivable en el tiempo

Con validez instantánea

$$\vec{r}_{20}^P = \vec{r}_{00}^P = \vec{OP} \quad \rightarrow \quad \vec{v}_{21}^P = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^O + \vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{00}^P$$

$$\vec{v}_{01}^O + \vec{\omega}_{01} \times \vec{OP}$$

$$\vec{v}_{21}^P = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^P$$

No derivable en el tiempo

$$\vec{v}_{ij}^P = \vec{v}_{ik}^P + \vec{v}_{kj}^P$$

$$\vec{v}_{ik}^P = -\vec{v}_{ki}^P$$

Composición de velocidades angulares

Ley de composición de velocidades

$$\vec{v}_{21}^P = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^P$$

Ecuación del campo de velocidades

$$\vec{v}_{21}^O + \vec{\omega}_{21} \times \vec{OP} = \vec{v}_{20}^O + \vec{\omega}_{20} \times \vec{OP} + \vec{v}_{01}^O + \vec{\omega}_{01} \times \vec{OP}$$

Reagrupando

$$\boxed{\vec{v}_{21}^O - \vec{v}_{20}^O - \vec{v}_{01}^O} + (\vec{\omega}_{21} - \vec{\omega}_{20} - \vec{\omega}_{01}) \times \vec{OP} = \vec{0} \quad (\forall \vec{OP})$$

Ley de composición de velocidades angulares

$$\vec{\omega}_{21} = \vec{\omega}_{20} + \vec{\omega}_{01}$$

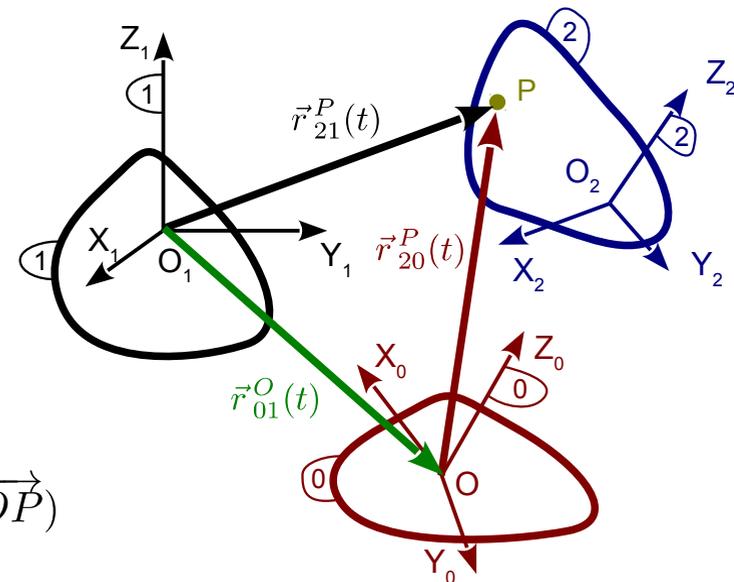
$$\vec{\omega}_{ij} = \vec{\omega}_{ik} + \vec{\omega}_{kj}$$

$$\{ij\} = \{ik\} + \{kj\}$$

Esta expresión es derivable en el tiempo

Tomando $i=j$ $\vec{\omega}_{ii} = \vec{0} = \vec{\omega}_{ik} + \vec{\omega}_{ki}$ \rightarrow

$$\vec{\omega}_{ik} = -\vec{\omega}_{ki}$$



Composición de velocidades: traslación

Coche respecto al paso a nivel {21}

$$\vec{\omega}_{21} = \vec{0} \quad \vec{v}_{21}^P = v_c \vec{j}_1 = v_c \vec{j}_0$$

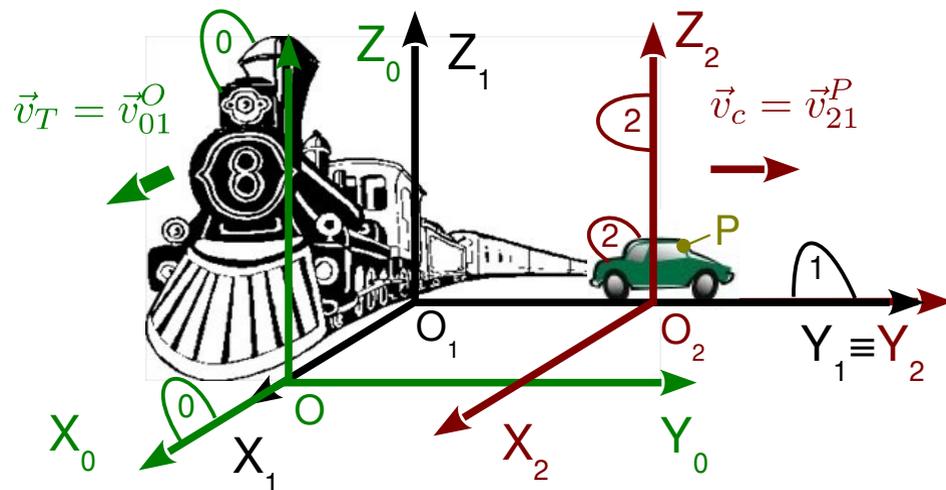
Tren respecto al paso a nivel {01}

$$\vec{\omega}_{01} = \vec{0} \quad \vec{v}_{01}^O = \vec{v}_{01}^P = v_t \vec{i}_1 = v_t \vec{i}_0$$

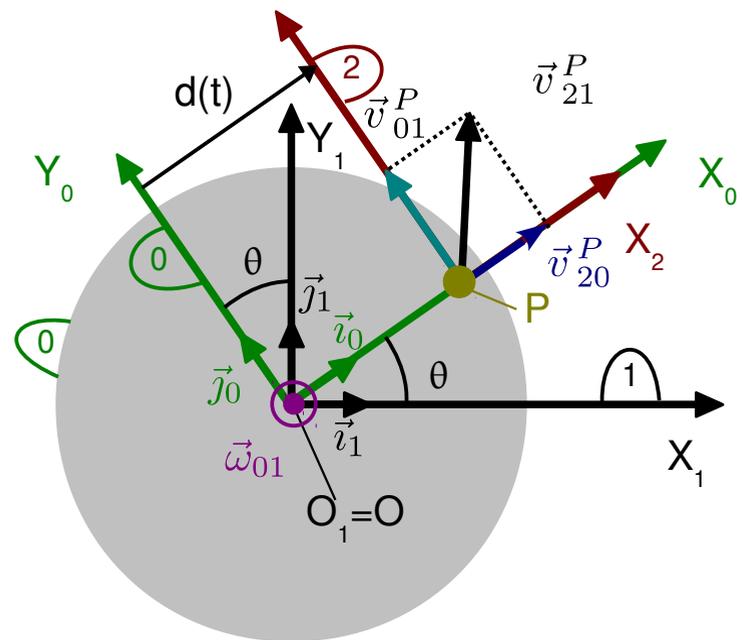
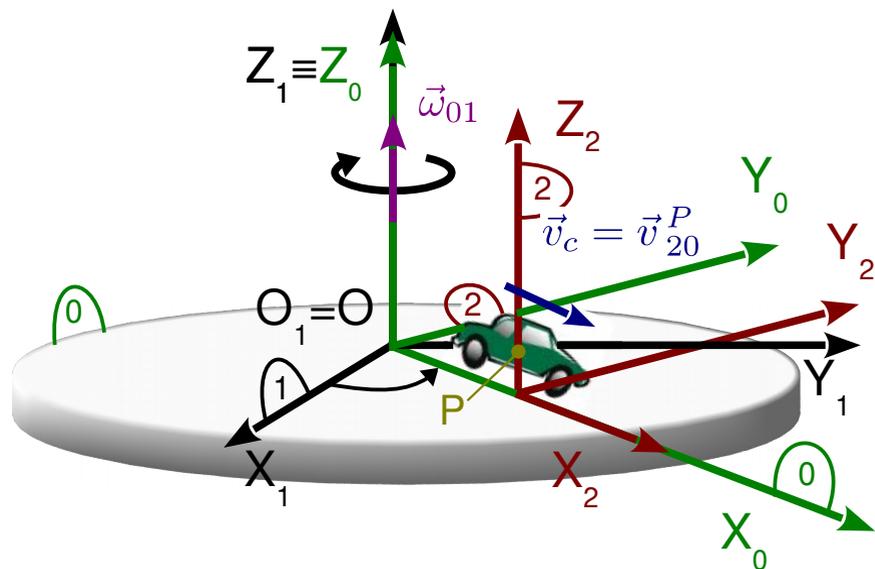
Coche respecto al tren {20}

$$\vec{\omega}_{21} = \vec{\omega}_{20} + \vec{\omega}_{01} \quad \vec{\omega}_{20} = \vec{0}$$

$$\vec{v}_{21}^P = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^P \quad \vec{v}_{20}^P = \vec{v}_{21}^P - \vec{v}_{01}^P = -v_t \vec{i}_0 + v_c \vec{j}_0$$



Composición de velocidades: rotación



Plataforma respecto al suelo {01}

$$\vec{\omega}_{01} = \omega \vec{k}_1 = \omega \vec{k}_0 \quad \vec{v}_{01}^O = \vec{0}$$

Coche respecto a la plataforma {20}

$$\vec{\omega}_{20} = \vec{0} \quad \vec{v}_{20}^P = v_c \vec{i}_0$$

Distancia recorrida sobre la plataforma

$$d(t) = v_c t$$

Coche respecto al suelo {21}

$$\vec{\omega}_{21} = \vec{\omega}_{20} + \vec{\omega}_{01} = \omega \vec{k}_0$$

$$\vec{v}_{21}^P = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^P$$

$$\begin{aligned} \vec{v}_{01}^P &= \vec{v}_{01}^O + \vec{\omega}_{01} \times \vec{OP} = \\ &= \vec{\omega}_{01} \times \vec{OP} \\ &= (\omega \vec{k}_0) \times (d(t) \vec{i}_0) \\ &= \omega v_c t \vec{j}_0 \end{aligned}$$

$$\vec{\omega}_{21} = \omega \vec{k}_0$$

$$\vec{v}_{21}^P = v_c \vec{i}_0 + \omega v_c t \vec{j}_0$$

- Introducción
- Derivación en triedros móviles
- Notación y definiciones
- Composición de velocidades
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Composición de aceleraciones
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales

Composición de aceleraciones

Ley de composición de velocidades derivable en el tiempo

$$\vec{v}_{21}^P(t) = \vec{v}_{20}^P(t) + \vec{v}_{01}^O + \vec{\omega}_{01}(t) \times \vec{r}_{20}^P(t)$$

Derivación respecto del tiempo desde el sólido "1"

$$\left. \frac{d\vec{v}_{21}^P}{dt} \right|_1 = \left. \frac{d\vec{v}_{20}^P}{dt} \right|_1 + \left. \frac{d\vec{v}_{01}^O}{dt} \right|_1 + \left. \frac{d\vec{\omega}_{01}}{dt} \right|_1 \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times \left. \frac{d\vec{r}_{20}^P}{dt} \right|_1$$

$$\vec{a}_{21}^P = \left. \frac{d\vec{v}_{20}^P}{dt} \right|_1 + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times \left. \frac{d\vec{r}_{20}^P}{dt} \right|_1$$

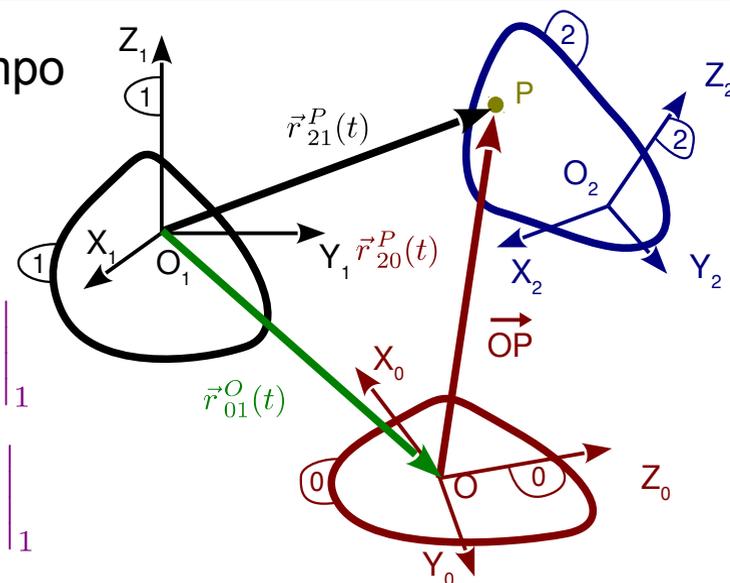
$$\left. \frac{d\vec{A}(t)}{dt} \right|_1 = \left. \frac{d\vec{A}(t)}{dt} \right|_0 + \vec{\omega}_{01} \times \vec{A}$$

$$\vec{a}_{21}^P = \left. \frac{d\vec{v}_{20}^P}{dt} \right|_0 + \vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times \left(\left. \frac{d\vec{r}_{20}^P}{dt} \right|_0 + \vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{20}^P \right)$$

$$\vec{a}_{21}^P = \vec{a}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times \left(\vec{v}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{20}^P \right)$$

$$\vec{a}_{21}^P = \vec{a}_{20}^P + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times (\vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{20}^P) + 2\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$

Derivable en el tiempo



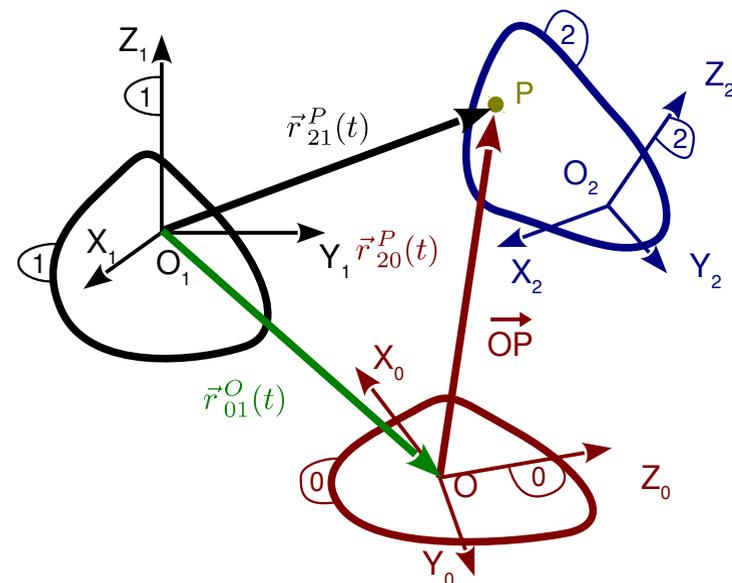
Composición de aceleraciones

Buscamos una expresión mas sencilla en términos de composición de movimientos

$$\vec{a}_{21}^P = \vec{a}_{20}^P + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times (\vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{20}^P) + 2\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$

$$\vec{r}_{20}^P = \vec{OP} = \vec{r}_{00}^P \quad \text{Validez instantánea}$$

$$\vec{a}_{21}^P = \vec{a}_{20}^P + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{OP} + \vec{\omega}_{01} \times (\vec{\omega}_{01} \times \vec{OP}) + 2\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$



$$\vec{a}_{21}^P = \vec{a}_{20}^P + \vec{a}_{01}^P + 2\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$

Teorema de Coriolis

$$\vec{a}_{ij}^P = \vec{a}_{ik}^P + \vec{a}_{kj}^P + 2\vec{\omega}_{kj} \times \vec{v}_{ik}^P$$

$$\{ij\} = \{ik\} + \{kj\}$$

Tomando $i=j$ $\vec{a}_{ii}^P = \vec{0} = \vec{a}_{ik}^P + \vec{a}_{ki}^P + 2\vec{\omega}_{ki} \times \vec{v}_{ik}^P$ \rightarrow

$$\vec{a}_{ik}^P \neq -\vec{a}_{ki}^P$$

Composición de aceleraciones angulares

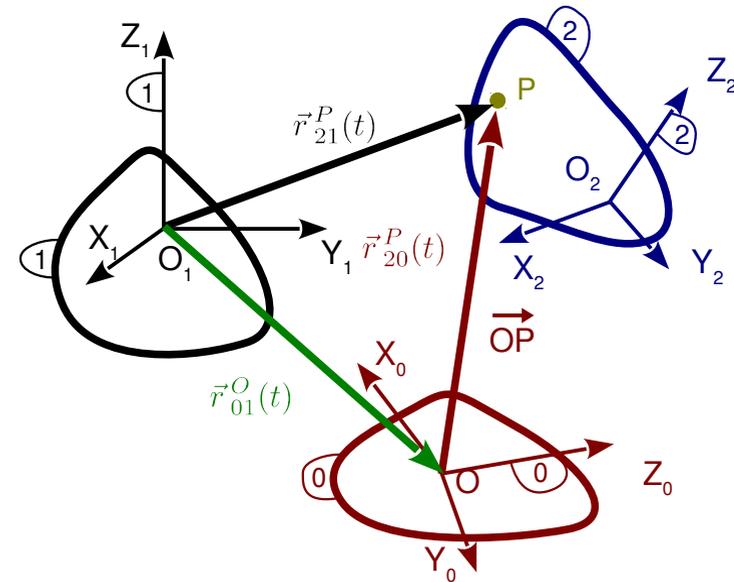
Ley de composición de velocidades angulares

$$\vec{\omega}_{21} = \vec{\omega}_{20} + \vec{\omega}_{01}$$

Derivamos respecto al tiempo desde el sólido "1"

$$\left. \frac{d\vec{\omega}_{21}}{dt} \right|_1 = \left. \frac{d\vec{\omega}_{20}}{dt} \right|_1 + \left. \frac{d\vec{\omega}_{01}}{dt} \right|_1$$

$$\vec{\alpha}_{21} = \left. \frac{d\vec{\omega}_{20}}{dt} \right|_1 + \vec{\alpha}_{01} = \left. \frac{d\vec{\omega}_{20}}{dt} \right|_0 + \vec{\omega}_{01} \times \vec{\omega}_{20} + \vec{\alpha}_{01}$$



Ley de composición de aceleraciones angulares

$$\vec{\alpha}_{21} = \vec{\alpha}_{20} + \vec{\alpha}_{01} + \vec{\omega}_{01} \times \vec{\omega}_{20}$$

$$\vec{\alpha}_{ij} = \vec{\alpha}_{ik} + \vec{\alpha}_{kj} + \vec{\omega}_{kj} \times \vec{\omega}_{ik} \quad \{ij\} = \{ik\} + \{kj\}$$

Tomando $i=j$ $\vec{\alpha}_{ii} = \vec{0} = \vec{\alpha}_{ik} + \vec{\alpha}_{ki} + \vec{\omega}_{ki} \times \vec{\omega}_{ik} \quad \vec{0} \quad \rightarrow \quad \vec{\alpha}_{ik} = -\vec{\alpha}_{ki}$

Velocidades

$$\vec{v}_{21}^P(t) = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^O + \vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{20}^P$$

Instantánea $\vec{v}_{21}^P = \vec{v}_{20}^P + \vec{v}_{01}^P$

$$\vec{v}_{ij}^P = -\vec{v}_{ji}^P$$

Velocidades angulares

$$\vec{\omega}_{21}(t) = \vec{\omega}_{20} + \vec{\omega}_{01}$$

$$\vec{\omega}_{ij} = -\vec{\omega}_{ji}$$

Aceleraciones

$$\vec{a}_{21}^P(t) = \vec{a}_{20}^P + \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha}_{01} \times \vec{r}_{20}^P + \vec{\omega}_{01} \times (\vec{\omega}_{01} \times \vec{r}_{20}^P) + 2\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$

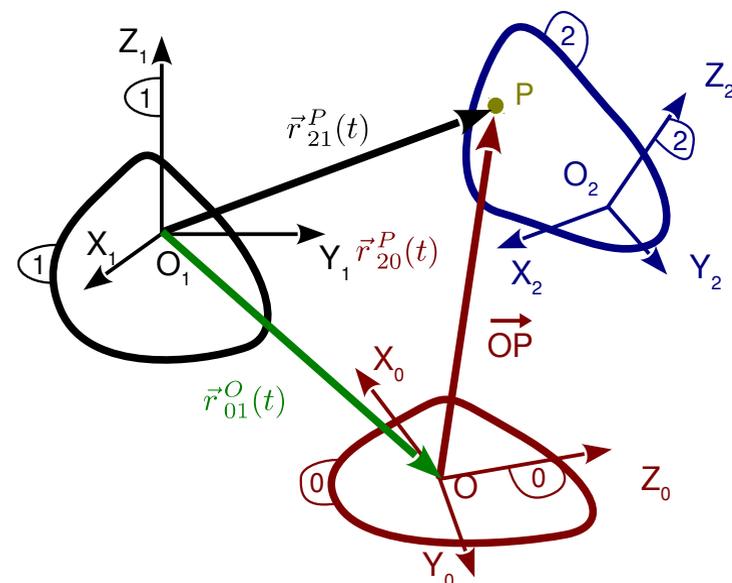
Instantánea $\vec{a}_{21}^P = \vec{a}_{20}^P + \vec{a}_{01}^P + 2\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$

$$\vec{a}_{ij}^P \neq -\vec{a}_{ji}^P$$

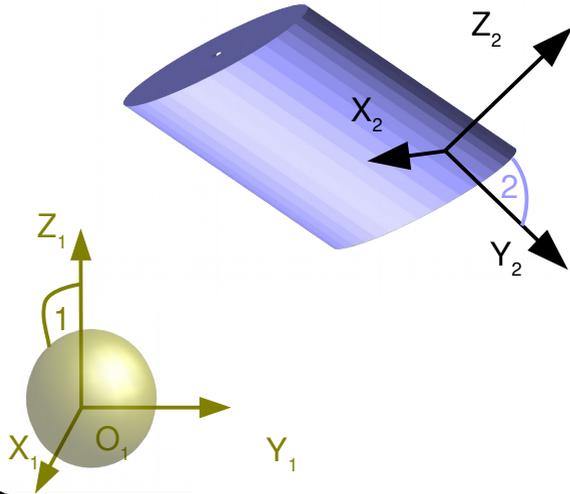
Aceleraciones angulares

$$\vec{\alpha}_{21}(t) = \vec{\alpha}_{20} + \vec{\alpha}_{01} + \vec{\omega}_{01} \times \vec{\omega}_{20}$$

$$\vec{\alpha}_{ij} = -\vec{\alpha}_{ji}$$



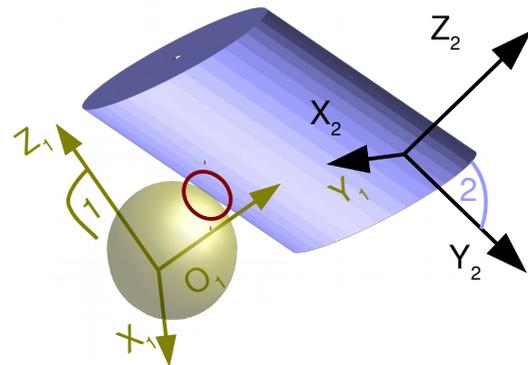
- Introducción
- Derivación en triedros móviles
- Notación y definiciones
- Composición de velocidades
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Composición de aceleraciones
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales



El sólido rígido **libre** tiene 6 grados de libertad

La reducción cinemática en cualquier punto tiene 6 **componentes independientes**

$$\{\vec{\omega}_{21}; \vec{v}_{21}^O\}$$



El sólido rígido **vinculado** tiene sus movimientos **limitados**, por tanto tiene menos grados de libertad

El numero de componentes independientes de la reducción cinemática es igual al número de grados de libertad

Un par de sólidos vinculados y en movimiento relativo es un **par cinemático**

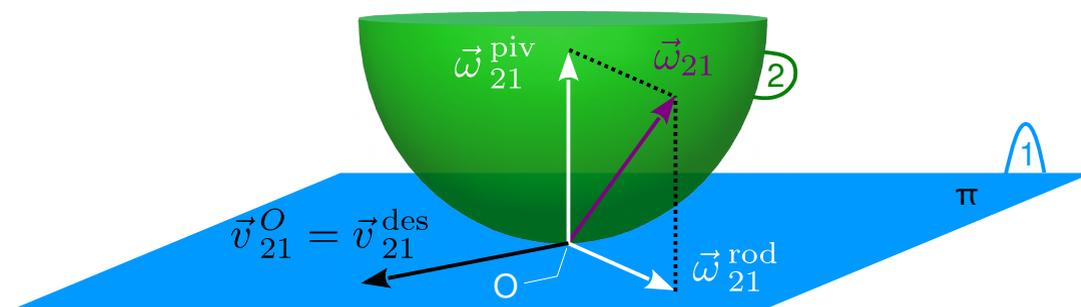
Sólidos en contacto puntual (par esférico instantáneo)

Las superficies de los sólidos están siempre en **contacto puntual**

π es el plano tangente común

$$\vec{\omega}_{21} = \overbrace{\vec{\omega}_{21}^{\text{rod}}}_{\parallel \pi} + \overbrace{\vec{\omega}_{21}^{\text{piv}}}_{\perp \pi}$$

$$\vec{v}_{21}^O = \overbrace{\vec{v}_{21}^{\text{des}}}_{\parallel \pi} + \overbrace{\vec{0}}_{\perp \pi}$$



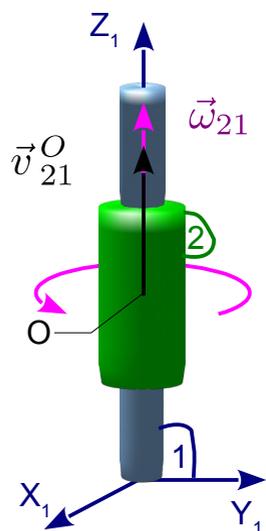
$\vec{\omega}_{21}^{\text{rod}}$ **rodadura**: es la componente de la rotación paralela al plano π

$\vec{\omega}_{21}^{\text{piv}}$ **pivotamiento** es la componente de la rotación perpendicular al plano π

$\vec{v}_{21}^{\text{des}}$ es la velocidad de desplazamiento, paralela al plano π

La semiesfera tiene 5 grados de libertad

Par cilíndrico



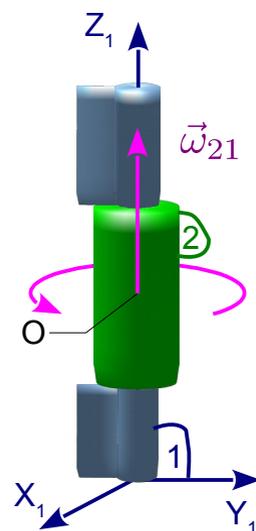
$$\vec{\omega}_{21} = [0, 0, \omega_z]$$

$$\vec{v}_{21}^O = [0, 0, v_z]$$

Cojinete de sustentación

2 grados de libertad

Par de revolución



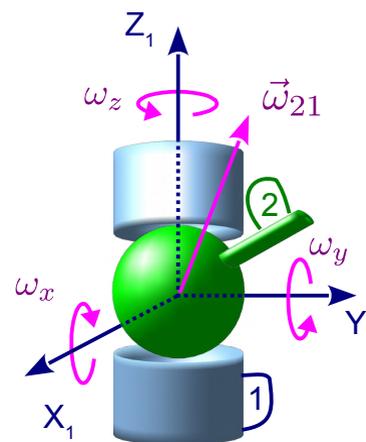
$$\vec{\omega}_{21} = [0, 0, \omega_z]$$

$$\vec{v}_{21}^O = [0, 0, 0]$$

Bisagra

1 grado de libertad

Par esférico



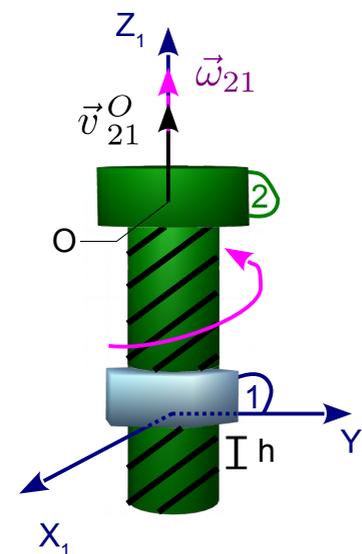
$$\vec{\omega}_{21} = [\omega_x, \omega_y, \omega_z]$$

$$\vec{v}_{21}^O = [0, 0, 0]$$

Rótula

3 grados de libertad

Par helicoidal



$$\vec{\omega}_{21} = [0, 0, \omega_z]$$

$$\vec{v}_{21}^O = [0, 0, \omega_z h / 2\pi]$$

Tornillo

1 grado de libertad

- Introducción
- Derivación en triedros móviles
- Notación y definiciones
- Composición de velocidades
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Composición de aceleraciones
 - Traslaciones
 - Rotaciones
- Pares cinemáticos. Sólidos en contacto puntual
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales

Sistemas de referencia no inerciales

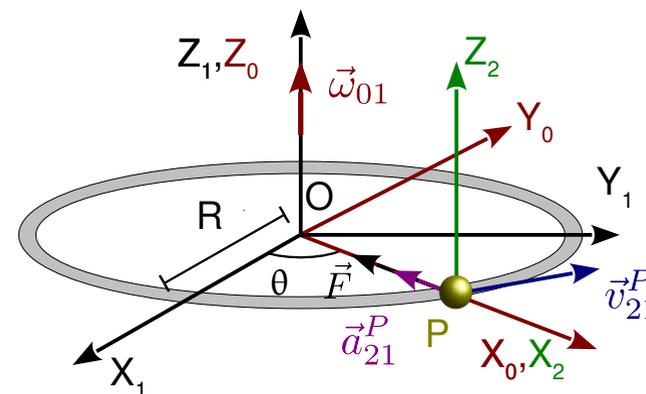
- Consideramos un punto material que realiza un movimiento circular con velocidad angular constante

$$\vec{\omega}_{01} = \dot{\theta} \vec{k}_1 = \omega \vec{k}_1 \quad \vec{\alpha}_{01} = \vec{0}$$

$$\vec{r}_{21}^P(t) = \overrightarrow{OP} = R \vec{u}_\rho$$

$$\vec{v}_{21}^P(t) = \dot{\vec{r}}_{21}^P(t) = R \dot{\vec{u}}_\rho = R \dot{\theta} \vec{u}_\theta = R \omega \vec{u}_\theta$$

$$\vec{a}_{21}^P(t) = \dot{\vec{v}}_{21}^P(t) = -R \omega \dot{\theta} \vec{u}_\rho = -R \omega^2 \vec{u}_\rho$$



- Aplicamos la Segunda Ley de Newton en el sistema $OX_1Y_1Z_1$ para obtener la fuerza

$$\vec{F} = m \vec{a}_{21}^P = -m R \omega^2 \vec{u}_\rho$$

- Se puede aplicar la Segunda Ley de Newton pues el sistema "1" es un S.R.I.
- En este caso particular obtenemos la fuerza a partir del movimiento conocido en el S.R.I.
- Es una fuerza centrípeta

- ¿Se puede aplicar la Segunda Ley de Newton en el sistema “0”?

$\vec{\omega}_{01} \neq \vec{0}$ → Es un sistema no inercial

■ No se puede aplicar la Segunda Ley $m \vec{a}_{20}^P \neq \vec{F}$

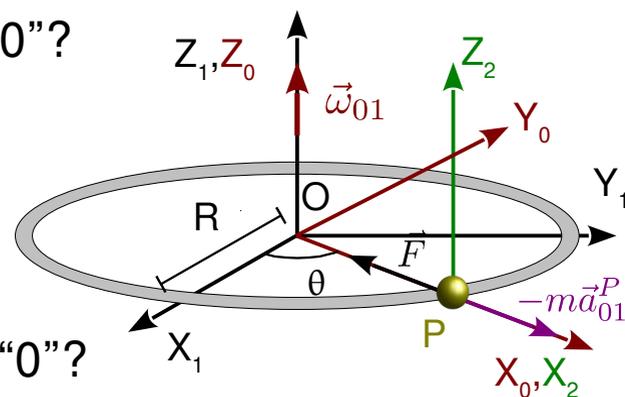
- ¿Hay alguna forma de analizar el problema desde el sistema “0”?

$$m \vec{a}_{20}^P = m \vec{a}_{21}^P - m \vec{a}_{01}^P - 2m \vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$

$$m \vec{a}_{21}^P = \vec{F} = -mR\omega^2 \vec{u}_\rho$$

$$m \vec{a}_{01}^P = m \vec{a}_{01}^O + \vec{\alpha} \times \vec{OP} + \vec{\omega}_{01} \times (\vec{\omega}_{01} \times \vec{OP}) = -mR\omega^2 \vec{u}_\rho$$

$$2m \vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P = \vec{0}$$



$$\rightarrow m \vec{a}_{20}^P = \vec{F} - m \vec{a}_{01}^P = \vec{0}$$

- En el sistema “0” la partícula está en reposo
- Para poder analizar la dinámica en el sistema “0” hemos tenido que corregir la Segunda Ley introduciendo **fuerzas de inercia**
- $-m\vec{a}_{01}^P$ es, en este caso, la fuerza centrífuga, que **no es la reacción de la centrípeta**

- Segunda Ley de Newton en un sistema no inercial en el caso general ($\omega_{01} \neq 0$ y/o $\mathbf{a}_{01}^O \neq 0$)

$$m\vec{a}_{20}^P = \vec{F} - m\vec{a}_{01}^P - 2m\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P = \vec{F} + \vec{F}_{arr} + \vec{F}_{cor}$$

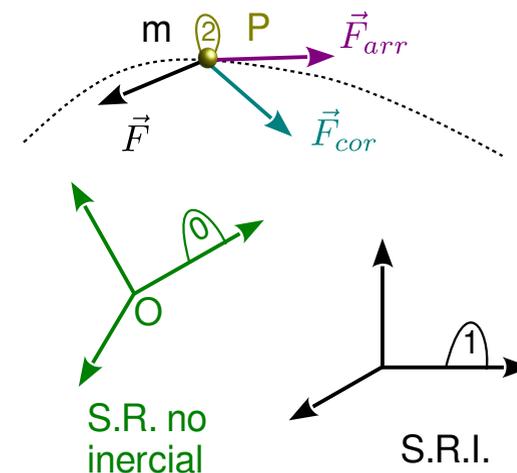
- \mathbf{F} es la fuerza neta real en el S.R.I (debida a interacciones)

- \mathbf{F}_{arr} es la fuerza de arrastre $\vec{F}_{arr} = -m\vec{a}_{01}^P$

- \mathbf{F}_{cor} es la fuerza de Coriolis $\vec{F}_{cor} = -2m\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$

- Propiedades de la fuerzas de inercia

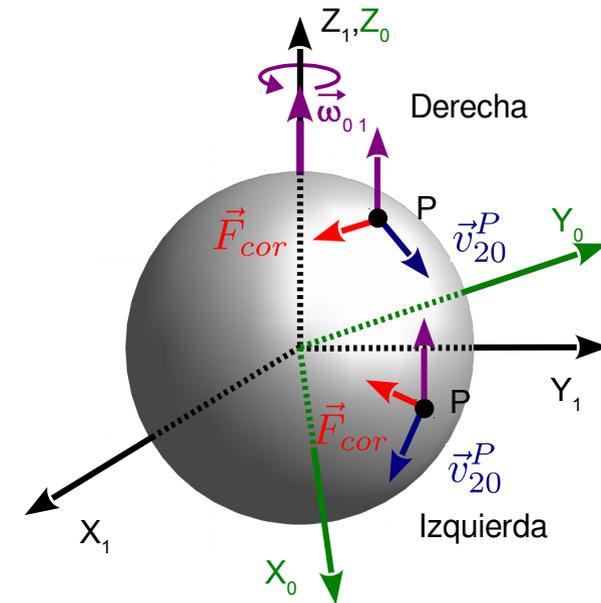
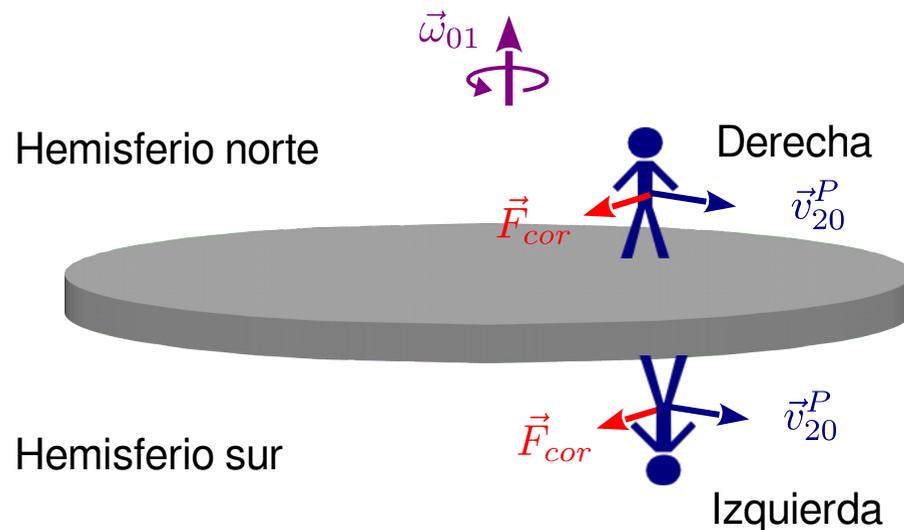
- Son aparentes o ficticias para el observador inercial, pero para el no inercial tienen los mismos efectos que una fuerza real (realizan trabajo, pueden ser conservativas)
- Son proporcionales a la masa
- No añaden incógnitas al problema dinámico {20} (conocido el movimiento {01})



- El sólido 2 es un punto P moviéndose con velocidad \mathbf{v}_0 paralela a la superficie de la Tierra

$$m\vec{a}_{20}^P(t) = m\vec{a}_{21}^P - m\vec{a}_{01}^P - 2m\vec{\omega}_{01} \times \vec{v}_{20}^P$$

- El término de Coriolis empuja hacia la derecha en el hemisferio norte y hacia la izquierda en el hemisferio sur



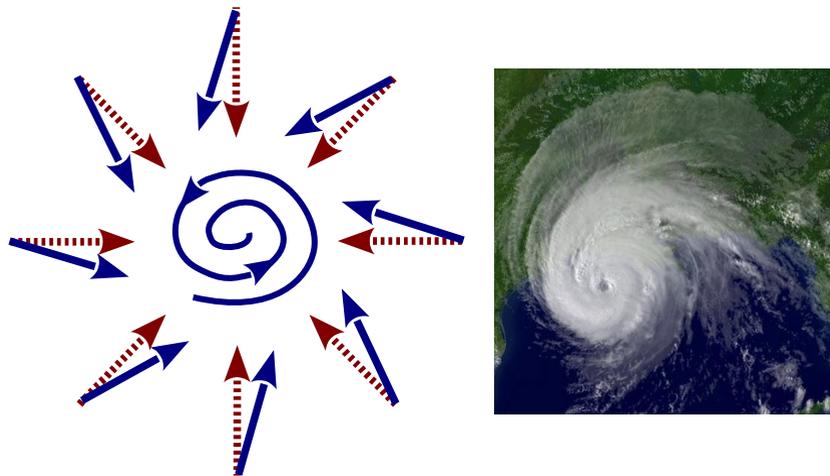
- Este efecto se deja sentir sólo en sistemas de tamaño muy grande o que se mueven muy rápido, o en los que se acumula el efecto en el tiempo
 - Huracanes
 - Péndulo de Foucault
 - El efecto en el sentido de giro del agua en los desagües es despreciable

Fuerza de Coriolis: sentido de giro de los huracanes

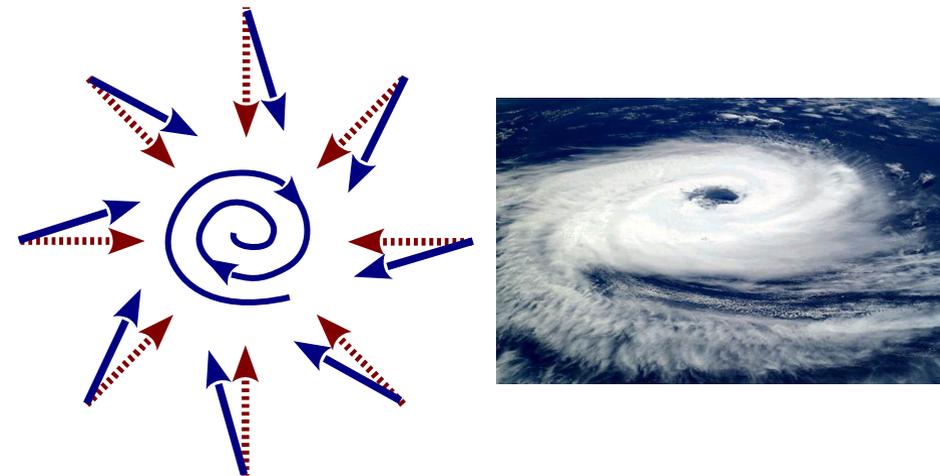
En las tormentas, una zona de bajas presiones relativas atrae el aire formando un corriente convergente de aire

En el hemisferio norte el flujo de aire se desvía hacia la derecha, y en el hemisferio sur hacia la izquierda, formando la estructura espiral del torbellino

Hemisferio norte

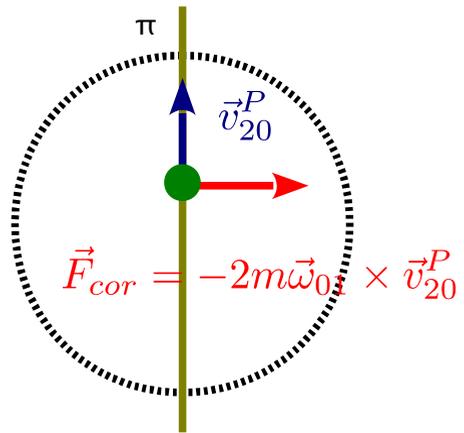
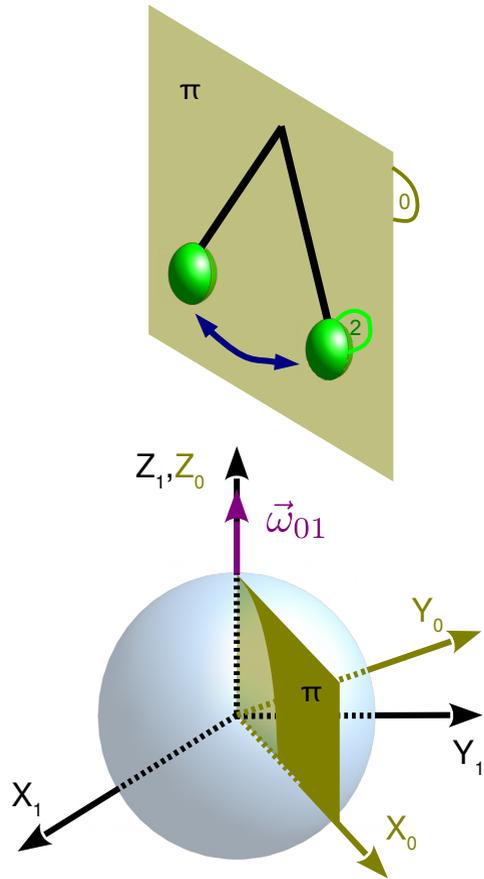


Hemisferio sur

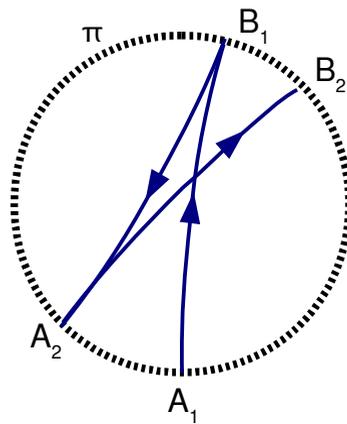


Fuerza de Coriolis: péndulo de Foucault

El término de Coriolis hace girar el plano de oscilación de un péndulo



En cada oscilación, el término de Coriolis empuja al péndulo hacia la derecha (en el hemisferio norte)



A lo largo del tiempo, el plano de oscilación gira respecto a la Tierra, pero no respecto al espacio (si estuviese en el Polo Norte o Sur). Esto demuestra que la Tierra tiene un movimiento de rotación

Fuerza de Coriolis: péndulo de Foucault

Experimento de Foucault en el Pantheon en París, 1851



Péndulo de Foucault en el Pantheon en París



- Fórmulas de Poisson
 - Describe como varía en el tiempo un vector solidario con un sólido rígido
- Notación y definiciones
 - Velocidad, aceleración, velocidad angular y aceleración angular
- Leyes de composición
 - Velocidades
 - Aceleraciones
 - Velocidades angulares
 - Aceleraciones angulares

- Pares cinemáticos
 - El sólido vinculado tiene menos grados de libertad
- Ejemplos de pares
 - Contacto puntual
 - Revolución (bisagra)
 - esférico (rótula)
 - Helicoidal (tornillo)
 - Cilíndrico (cojinete)
- Dinámica en sistemas de referencia no inerciales
 - Fuerzas de inercia