

Mecánica

EXAMEN FINAL EXTRAORDINARIO (6 de julio de 2015)

Apellidos

Nombre

N.º

Grupo

--	--	--

Ejercicio 1.b (puntuación: 5/30)

Tiempo: 30 min.

Responder dentro del espacio provisto en la hoja.

Se considera un sólido rígido \mathcal{B} con el movimiento más general posible. *Desarrollar* la expresión del momento cinético de \mathcal{B} respecto a su centro de masas G . *Definir* a partir de esta expresión el tensor de inercia del sólido en G .

APLICACIÓN: Sea un disco plano de masa m y radio r , con velocidad de rotación de magnitud ω y cuya dirección forma 45° con el plano del disco. Expresar las componentes del tensor de inercia y el momento cinético del disco en su centro.

El momento cinético de \mathcal{B} respecto a su centro de masas G se expresa como:

$$\mathbf{H}_G = \int_{\mathcal{B}} \mathbf{r}' \wedge \mathbf{v} \rho dV = \int_{\mathcal{B}} \mathbf{r}' \wedge (\mathbf{v}_G + \boldsymbol{\Omega} \wedge \mathbf{r}') \rho dV, \quad (1)$$

siendo \mathbf{v}_G la velocidad del centro de masas; $\boldsymbol{\Omega}$ la velocidad angular del sólido; ρ la densidad y $\mathbf{r}' = \mathbf{r} - \mathbf{r}_G$, la posición de los puntos del sólido respecto a G . Desarrollando esta expresión:

$$\mathbf{H}_G = \underbrace{\int_{\mathcal{B}} \mathbf{r}' \wedge \mathbf{v}_G \rho dV}_{=0} + \int_{\mathcal{B}} \mathbf{r}' \wedge (\boldsymbol{\Omega} \wedge \mathbf{r}') \rho dV = \int_{\mathcal{B}} [r'^2 \boldsymbol{\Omega} - (\mathbf{r}' \cdot \boldsymbol{\Omega}) \mathbf{r}'] \rho dV = \mathbf{I}_G \cdot \boldsymbol{\Omega}, \quad (2)$$

siendo el desarrollo en componentes cartesianas (notación indicial con sumatoria implícita para índices repetidos)

$$H_{G,i} = \int_{\mathcal{B}} [r'^2 \Omega_i - (r'_j \Omega_j) r'_i] \rho dV = I_{G,ij} \Omega_j. \quad (3)$$

La definición del tensor de inercia \mathbf{I}_G en esta expresión es

$$\mathbf{I}_G = \int_{\mathcal{B}} (r'^2 \mathbf{1} - \mathbf{r}' \otimes \mathbf{r}') \rho dV \Leftrightarrow I_{G,ij} = \int_{\mathcal{B}} (r'^2 \delta_{ij} - r'_i r'_j) \rho dV. \quad (4)$$

APLICACIÓN: Sea un sistema de ejes que acompaña el movimiento del disco ($G, \mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$), de forma que \mathbf{k} tiene la dirección del eje de revolución e (\mathbf{i}, \mathbf{j}) son direcciones radiales mutuamente perpendiculares en el plano del disco. Supondremos \mathbf{j} alineado con la proyección de la velocidad angular sobre el disco, sin pérdida de generalidad. En dichos ejes, el tensor central de inercia y la velocidad angular son

$$[\mathbf{I}_G] = mr^2 \begin{pmatrix} 1/4 & 0 & 0 \\ 0 & 1/4 & 0 \\ 0 & 0 & 1/2 \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{\Omega} = \omega \frac{\sqrt{2}}{2} (\mathbf{j} + \mathbf{k}), \quad (5)$$

por lo que el momento cinético resulta:

$$\mathbf{H}_G = \mathbf{I}_G \cdot \boldsymbol{\Omega} = mr^2 \frac{\sqrt{2}}{4} \left(\frac{1}{2} \mathbf{j} + \mathbf{k} \right). \quad (6)$$