

Mecánica - ICT

PRÁCTICA PUNTUABLE C4 (9 de abril de 2014)

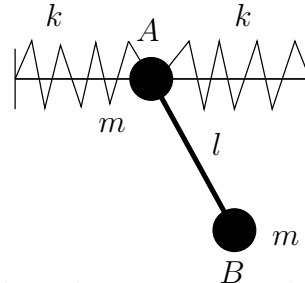
Apellidos

Nombre

Nº

Grupo

Una partícula A de masa m se mueve sobre una recta horizontal lisa. Dicha masa se encuentra unida a dos muelles de constantes respectivas k . Asimismo, otra partícula B de masa m se encuentra rígidamente unida a A una distancia l y contenida en un plano vertical.



Se pide:

1. Ecuaciones diferenciales del movimiento del sistema.
2. Identificar una posición de equilibrio estable y linealizar las ecuaciones diferenciales en torno a dicha posición.
3. Obtener las frecuencias propias y modos propios de vibración para $k = mg/2l$.
4. Obtener la ecuación del movimiento bajo el supuesto de que la partícula A tiene un desplazamiento inicial de $(3 - \sqrt{5})l$ sobre la recta y la partícula B , forma un ángulo inicial de $2(\sqrt{5} - 2)$ con respecto a la vertical; siendo las velocidades iniciales de ambas partículas nulas.

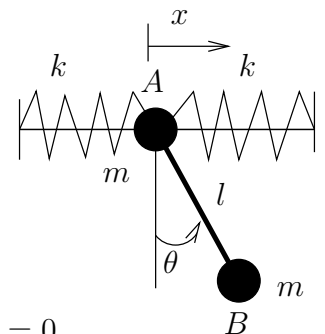
1.- El sistema tiene dos grados de libertad, el correspondiente al desplazamiento horizontal x de la partícula A y el ángulo θ que forma la recta que une ambas partículas con respecto a la vertical. La función lagrangiana del sistema es:

$$L = T - V = m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}m(l^2\dot{\theta}^2 + 2l\dot{x}\dot{\theta}\cos\theta) - kx^2 + mgl\cos\theta \quad (1)$$

Las ecuaciones diferenciales del movimiento resultan:

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial L}{\partial x} = 0 \implies 2m\ddot{x} + ml\ddot{\theta}\cos\theta - ml\dot{\theta}^2\sin\theta + 2kx = 0$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta} = 0 \implies ml\ddot{x}\cos\theta + ml^2\ddot{\theta} + mgl\sin\theta = 0$$



2.- La posición de equilibrio estable corresponde a $(x, \theta) = (0, 0)$. Las ecuaciones linealizadas en torno a dicha posición son:

$$2m\ddot{x} + ml\ddot{\theta} + 2kx = 0 \quad (2)$$

$$ml\ddot{x} + ml^2\ddot{\theta} + mgl\theta = 0 \quad (3)$$

3.- Para $k = mg/2l$, las matrices de masa \mathbf{M} y rigidez \mathbf{K} resultan:

$$\mathbf{M} = \begin{pmatrix} 2m & ml \\ ml & ml^2 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{K} = \begin{pmatrix} \frac{mg}{l} & 0 \\ 0 & mgl \end{pmatrix}. \quad (4)$$

Las frecuencias propias se obtienen resolviendo la ecuación característica del problema de autovalores:

$$|-\omega^2 \mathbf{M} + \mathbf{K}| = 0 \implies \omega^4 - 3\frac{g}{l}\omega^2 + \frac{g^2}{l^2} = 0 \quad (5)$$

resultando:

$$\omega_1^2 = \frac{3 - \sqrt{5}}{2} \frac{g}{l}, \quad \omega_1 = \sqrt{\frac{3 - \sqrt{5}}{2}} \sqrt{\frac{g}{l}} \quad (6)$$

$$\omega_2^2 = \frac{3 + \sqrt{5}}{2} \frac{g}{l}, \quad \omega_2 = \sqrt{\frac{3 + \sqrt{5}}{2}} \sqrt{\frac{g}{l}} \quad (7)$$

Para la obtención de los modos normales de vibración, se resuelve el siguiente conjunto de ecuaciones:

$$(-\omega_1^2 \mathbf{M} + \mathbf{K})\{\mathbf{a}_1\} = 0 \implies \{\mathbf{a}_1\} = \left\{ \begin{array}{c} l \\ \frac{2(\sqrt{5} - 2)}{3 - \sqrt{5}} \end{array} \right\} \quad (8)$$

$$(-\omega_2^2 \mathbf{M} + \mathbf{K})\{\mathbf{a}_2\} = 0 \implies \{\mathbf{a}_2\} = \left\{ \begin{array}{c} l \\ \frac{-2(\sqrt{5} + 2)}{3 + \sqrt{5}} \end{array} \right\} \quad (9)$$

4.- Las ecuaciones horarias del movimiento resultan:

$$\begin{Bmatrix} x(t) \\ \theta(t) \end{Bmatrix} = \{\mathbf{a}_1\}u_1(t) + \{\mathbf{a}_2\}u_2(t) \quad (10)$$

siendo $u_1(t) = A_1 \sin(\omega_1 t + \varphi_1)$ y $u_2(t) = A_2 \sin(\omega_2 t + \varphi_2)$. Es fácil comprobar que las condiciones iniciales expresadas en las coordenadas generalizadas son proporcionales al primer modo. Las condiciones iniciales expresadas en las coordenadas normales resultan: $u_{10} = (3 - \sqrt{5})l$ y $\dot{u}_{10} = u_{20} = \dot{u}_{20} = 0$; por lo que las ecuaciones horarias finalmente son:

$$\begin{Bmatrix} x(t) \\ \theta(t) \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} l(3 - \sqrt{5}) \\ 2(\sqrt{5} - 2) \end{Bmatrix} \cos \omega_1 t \quad (11)$$