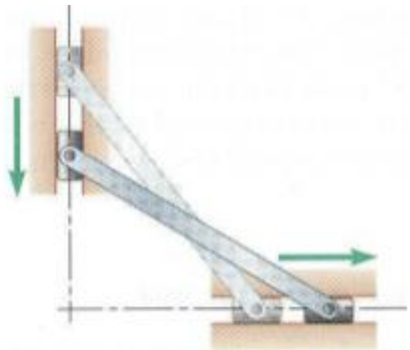
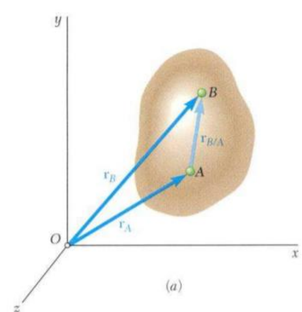
- Cinemática de cuerpos rígidos: relaciones entre tiempo, posición, velocidades, y aceleraciones de partículas que forman un sólido rígido.
- Clasificación del movimiento de los sólidos rígidos:
    - - traslación:
        - Traslación rectilínea:
        - Traslación curvilínea
    - - Rotación alrededor de un eje fijo
    - Movimiento plano general
    - Movimiento alrededor de un punto fijo
    - Movimiento general



Traslación

- Considere un sólido rígido en traslación:
    - La dirección de cualquier línea recta en el interior del sólido permanece constante.
    - Todas las partículas que forman parte del sólido se mueven en líneas paralelas.
- Para dos partículas cualesquiera del sólido,

$$\vec{r}_B = \vec{r}_A + \vec{r}_{B/A}$$



- Derivando respecto al tiempo,

$$\dot{\vec{r}}_B = \dot{\vec{r}}_A + \dot{\vec{r}}_{B/A} = \dot{\vec{r}}_A$$

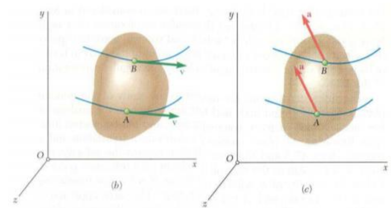
$$\vec{v}_B = \vec{v}_A$$

Todas las partículas tienen igual velocidad.

- Derivando respecto al tiempo,

$$\ddot{\vec{r}}_B = \ddot{\vec{r}}_A + \ddot{\vec{r}}_{B/A} = \ddot{\vec{r}}_A$$

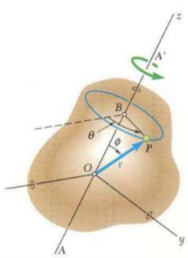
$$\vec{a}_B = \vec{a}_A$$



Todas las partículas tienen igual aceleración.

Rotación alrededor de un eje fijo. Velocidad

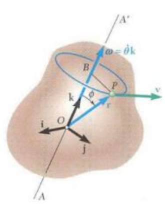
- Considere la rotación de un sólido rígido alrededor de un eje fijo AA’



  - La Velocidad $\vec{v} = d\vec{r}/dt$ de la partícula P
  - es tangente a la trayectoria con: $v = ds/dt$

$$\Delta s = (BP)\Delta\theta = (r\sin\phi)\Delta\theta$$

$$v = \frac{ds}{dt} = \lim_{\Delta t \to 0} (r\sin\phi)\frac{\Delta\theta}{\Delta t} = r\dot{\theta}\sin\phi$$



  - El mismo resultado se obtiene con:

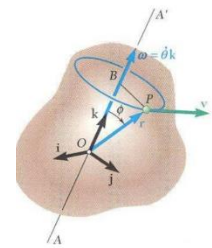
$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{\omega}\times\vec{r}$$

$$\vec{\omega} = \omega\vec{k} = \dot{\theta}\vec{k} = angular\ velocity$$

Rotación alrededor de un eje fijo. Aceleración

- Derivando con respecto al tiempo,

$$
\begin{aligned}
\vec{a} &= \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt}(\vec{\omega}\times\vec{r}) \\
&= \frac{d\vec{\omega}}{dt}\times\vec{r} + \vec{\omega}\times\frac{d\vec{r}}{dt} \\
&= \frac{d\vec{\omega}}{dt}\times\vec{r} + \vec{\omega}\times\vec{v}
\end{aligned}
$$



$$\frac{d\vec{\omega}}{dt} = \vec{\alpha} = angular\ acceleration$$

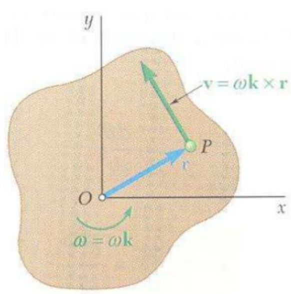
- $= \alpha\vec{k} = \dot{\omega}\vec{k} = \ddot{\theta}\vec{k}$
- La aceleración de P es combinación de dos vectores.

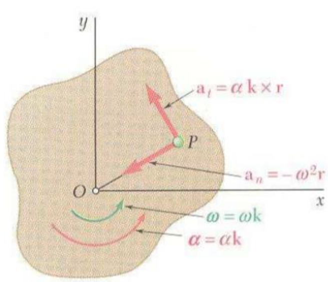
$$\vec{a} = \vec{\alpha}\times\vec{r} + \vec{\omega}\times\vec{\omega}\times\vec{r}$$

$$\vec{\alpha}\times\vec{r} = \text{tangential acceleration component}$$

$$\vec{\omega}\times\vec{\omega}\times\vec{r} = \text{radial acceleration component}$$

Rotación alrededor de un Eje Fijo. Sección representativa





- Considere el movimiento de una sección representativa en un plano perpendicular al eje de rotación.
- La velocidad de cualquier punto P de la sección.

$$\vec{v} = \vec{\omega}\times\vec{r} = \omega k\times\vec{r}$$

$$v = r\omega$$

- La aceleración de cualquier punto P

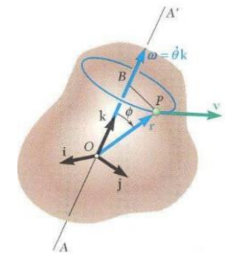
$$
\begin{aligned}
\vec{a} &= \vec{\alpha}\times\vec{r} + \vec{\omega}\times\vec{\omega}\times\vec{r} \\
&= \alpha\vec{k}\times\vec{r} - \omega^2\vec{r}
\end{aligned}
$$

- Descomponiendo la aceleración en su componente tangencial y normal,

$$\vec{a}_t = \alpha\vec{k}\times\vec{r} \qquad a_t = r\alpha$$

$$\vec{a}_n = -\omega^2\vec{r} \qquad a_n = r\omega^2$$

Ecuaciones que definen el giro de un Sólido Rígido alrededor de Ejes Fijos



- El movimiento de un sólido rígido que gira alrededor de un eje fijo depende a menudo del tipo de aceleración.
- Si

$$\omega = \frac{d\theta}{dt} \quad \text{or} \quad dt = \frac{d\theta}{\omega}$$

$$\alpha = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2} = \omega\frac{d\omega}{d\theta}$$

- Rotación Uniforme, $\alpha = 0$:

$$\theta = \theta_0 + \omega t$$

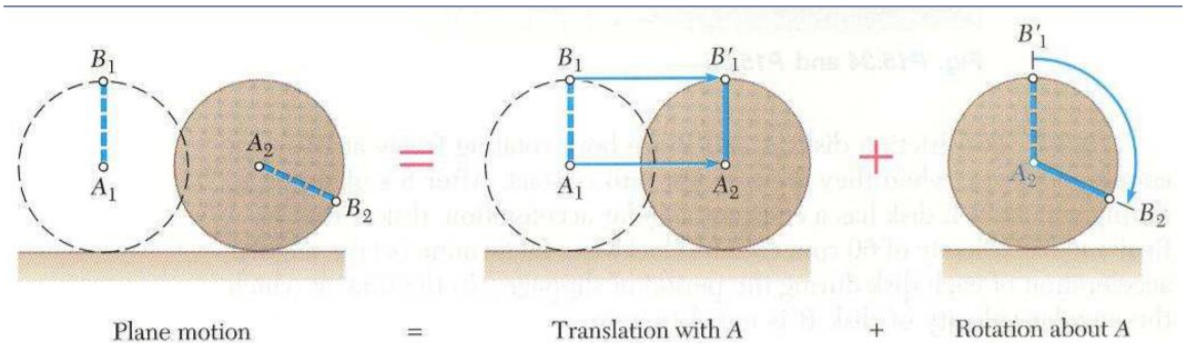
- Rotación uniformemente acelerada, α = constant:

$$\omega = \omega_0 + \alpha t$$

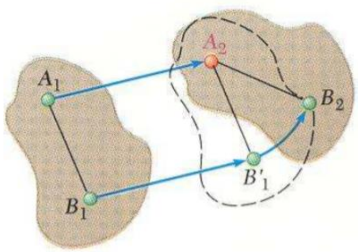
$$\theta = \theta_0 + \omega_0 t + \tfrac{1}{2}\alpha t^2$$

$$\omega^2 = \omega_0^2 + 2\alpha(\theta - \theta_0)$$

Movimiento Plano General

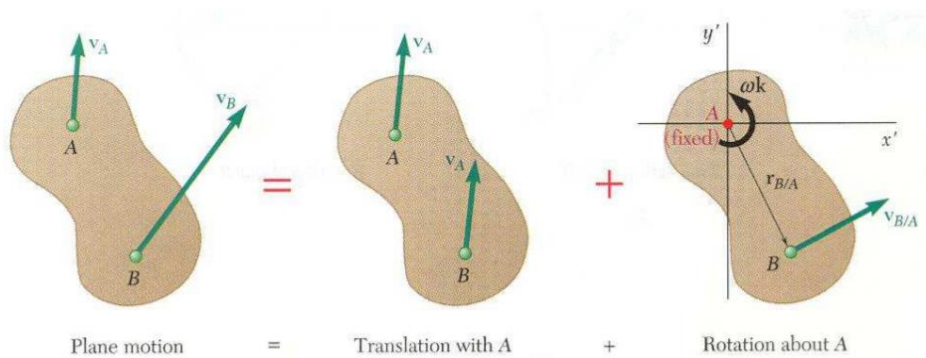


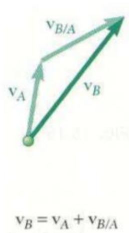
- Movimiento plano general no es traslación o rotación.
- Movimiento plano general se considera la suma de traslación y rotación.



- El desplazamiento de las partículas A y B a A_2 and B_2 se puede efectuar en dos pasos:
    - traslación a A_2 y B_1
    - rotación de alrededor de A_2 y B_2

Velocidad Absoluta y Relativa en el Movimiento Plano





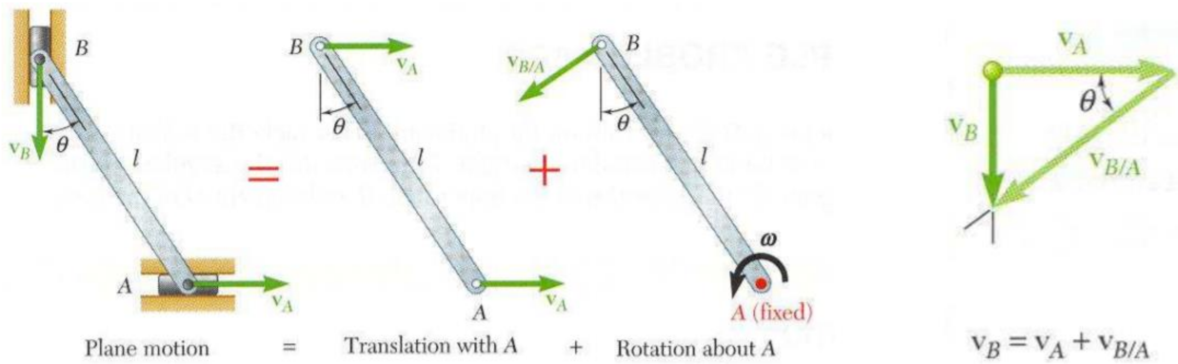
- Cualquier movimiento plano se puede descomponer en una traslación de un punto cualquiera A y de forma simultánea una rotación alrededor de A

$$\vec{v}_B = \vec{v}_A + \vec{v}_{B/A}$$

$$\vec{v}_{B/A} = \omega\vec{k} \times \vec{r}_{B/A} \qquad v_{B/A} = r\omega$$

$$\vec{v}_B = \vec{v}_A + \omega\vec{k} \times \vec{r}_{B/A}$$

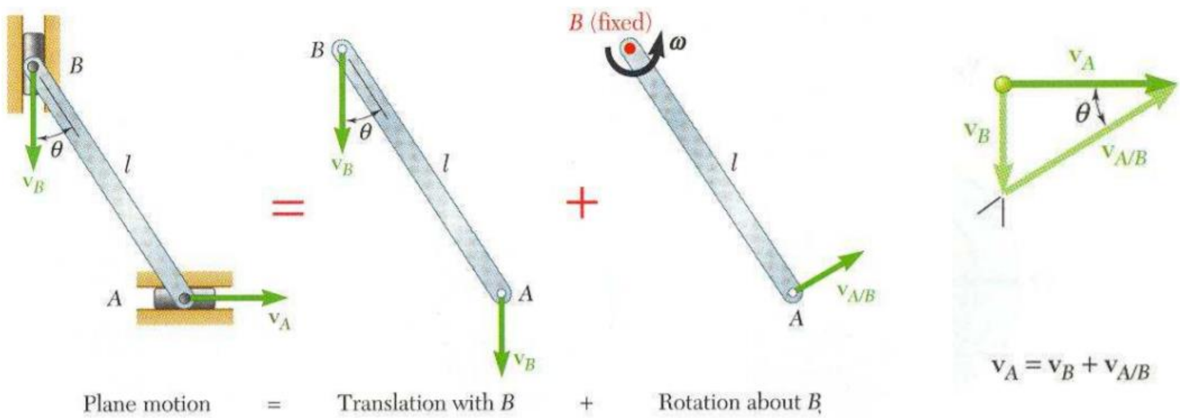
Velocidad absoluta y relativa en el movimiento plano



- Considerando que la velocidad V_A del extremo A es conocida, se desea determinar la velocidad V_B del extremo B y la velocidad angular **ω** en términos de V_A, l, y θ.
- La dirección de V_B y V_B/A son conocidas y se completa el diagrama de velocidades

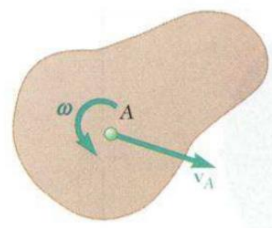
$$\frac{v_B}{v_A} = \tan\theta \qquad \frac{v_A}{v_{B/A}} = \frac{v_A}{l\omega} = \cos\theta$$

$$v_B = v_A \tan\theta \qquad \omega = \frac{v_A}{l\cos\theta}$$

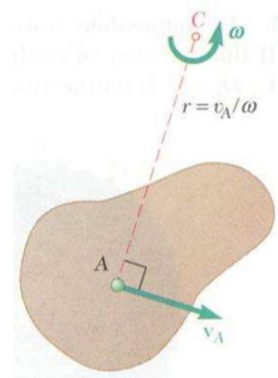


- Seleccionado el punto B como el punto de referencia y resolviendo para la velocidad V_A el extremo A y la velocidad angular se calculan a partir del triángulo de velocidades.
- V_A/B tiene la misma magnitud y sentido contrario de V_B /A. El sentido de la velocidad relativa depende del punto de referencia elegido.
- La velocidad angular ω de la barra es para una rotación alrededor de B igual a la rotación alrededor de A. La velocidad angular no depende del punto de referencia elegido.

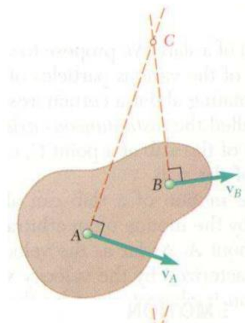
Centro Instantáneo de Rotación en el Movimiento Plano

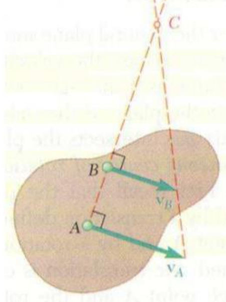


- El movimiento plano de todas las partículas en una sección siempre se puede sustituir por una traslación de un punto arbitrario y una rotación alrededor de A con una velocidad angular independiente de A.

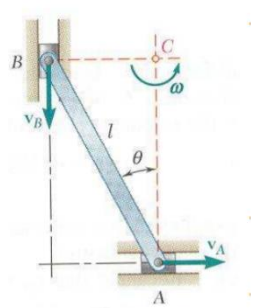


- El mismo resultado de la velocidad como suma de traslación y rotación alrededor de A se puede obtener permitiendo que la sección gire con la misma velocidad angular entorno al punto C que se encuentra sobre una perpendicular a la velocidad A.
- La velocidad de todas las partículas en la sección se puede calcular de forma similar a la de A.
- De esta forma todas las secciones parecen girar en torno al punto C que se conoce como Centro Instantáneo de Rotación.



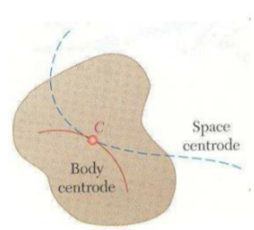


- Si se conoce la velocidad de dos puntos A y B, el centro instantáneo de rotación se encuentra en la intersección de las perpendiculares a los vectores velocidad de dichos.
- Si los vectores velocidad de A y B son perpendiculares, el centro instantáneo de rotación se encuentra en la intersección de las líneas que unen los extremos de las velocidades A y B.
- Si los vectores velocidad son paralelos, el centro instantáneo se encontraría en el infinito y la velocidad angular sería cero.
- Si los vectores velocidad tienen igual, el centro instantáneo está en el infinito y la velocidad angular es cero.



- El centro instantáneo de rotación se sitúa en la intersección de la perpendicular al vector velocidad que pasa por A y B

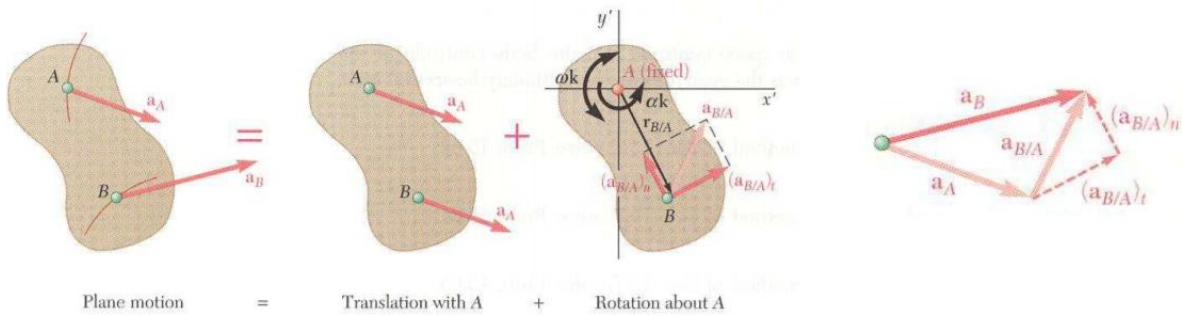
$$\omega = \frac{v_A}{AC} = \frac{v_A}{l\cos\theta} \qquad v_B = (BC)\omega = (l\sin\theta)\frac{v_A}{l\cos\theta} = v_A \tan\theta$$



- La velocidad de todas las partículas de la barra es como si girasen en torno a C.
- La partícula que pasa por el centro instantáneo tiene v=0.
- La partícula que coincide con el centro instantáneo de rotación cambia con el tiempo y la aceleración no es igual a cero.

- La aceleración de las partículas en la sección no se puede determinar como si giraran en torno a
- La trayectoria de la localización del centro instantáneo de rotación sobre el cuerpo es la curva Polar Móvil (ruleta) y en el espacio es polar fija (base).

Aceleración Absoluta y Relativa en Movimiento Plano



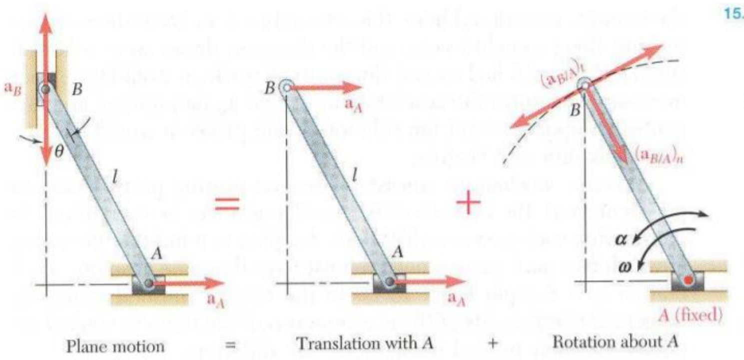
- Aceleración absoluta de una partícula,

$$\vec{a}_B = \vec{a}_A + \vec{a}_{B/A}$$

- Aceleración relativa asociada con la rotación alrededor de A incluyendo las componentes tangenciales y normal.

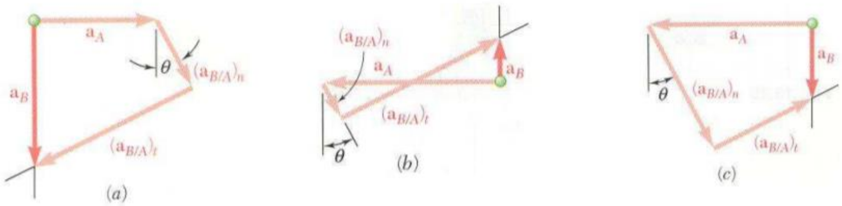
$$\left(\vec{a}_{B/A}\right)_t = \alpha\vec{k} \times \vec{r}_{B/A} \qquad \left(a_{B/A}\right)_t = r\alpha$$

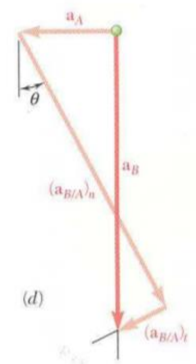
$$\left(\vec{a}_{B/A}\right)_n = -\omega^2 \vec{r}_{B/A} \qquad \left(a_{B/A}\right)_n = r\omega^2$$



- Dado $\vec{a}_A$ and $\vec{v}_A$, determinar $\vec{a}_B$ and $\vec{\alpha}$.

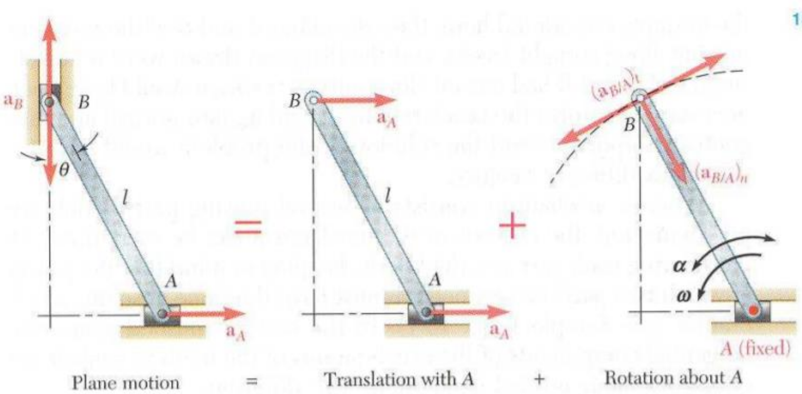
$$\vec{a}_B = \vec{a}_A + \vec{a}_{B/A}$$
$$= \vec{a}_A + \left(\vec{a}_{B/A}\right)_n + \left(\vec{a}_{B/A}\right)_t$$

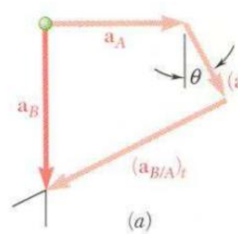




- El vector resultante depende del sentido de $\vec{a}_A$ y de la magnitud de a_A and $\left(a_{B/A}\right)_n$

- Debe conocer la velocidad angular ω.





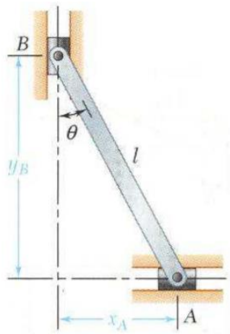
- $\vec{a}_B = \vec{a}_A + \vec{a}_{B/A}$ descomponiedo en sus componetes,

$\overset{+}{\rightarrow}$ x componente: $0 = a_A + l\omega^2 \sin\theta - l\alpha\cos\theta$

$+\uparrow$ y componente: $-a_B = -l\omega^2 \cos\theta - l\alpha\sin\theta$

- Resolver para a_B and α.

Análisis de Movimiento Plano en función de un Parámetro.



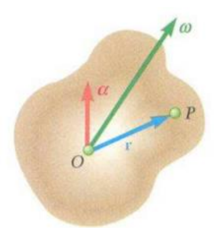
- En algunos casos, resulta ventajoso determinar la velocidad y aceleración absoluta de un mecanismo directamente.

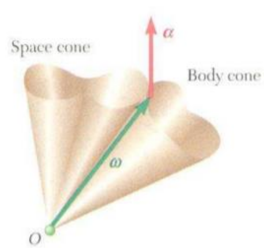
$$x_A = l\sin\theta \qquad y_B = l\cos\theta$$

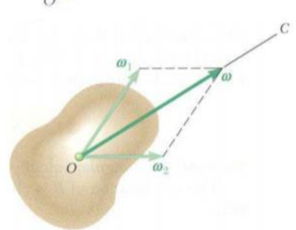
$$\begin{aligned} v_A &= \dot{x}_A & v_B &= \dot{y}_B \\ &= l\dot{\theta}\cos\theta & &= -l\dot{\theta}\sin\theta \\ &= l\omega\cos\theta & &= -l\omega\sin\theta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a_A &= \ddot{x}_A & a_B &= \ddot{y}_B \\ &= -l\dot{\theta}^2\sin\theta + l\ddot{\theta}\cos\theta & &= -l\dot{\theta}^2\cos\theta - l\ddot{\theta}\sin\theta \\ &= -l\omega^2\sin\theta + l\alpha\cos\theta & &= -l\omega^2\cos\theta - l\alpha\sin\theta \end{aligned}$$

Movimiento alrededor de un Punto Fijo







- El movimiento más general de un sólido rígido respecto a un punto fijo O es equivalente a una rotación del cuerpo alrededor de un eje por O.
- Con el eje instantáneo de rotación y la velocidad angular la velocidad de la partícula P del c ω, cuerpo es

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{\omega}\times\vec{r}$$

y la aceleración de la partícula P es

$$\vec{a} = \vec{\alpha}\times\vec{r} + \vec{\omega}\times(\vec{\omega}\times\vec{r}) \qquad \vec{\alpha} = \frac{d\vec{\omega}}{dt}.$$

- La aceleración angular representa el cambio del vector ω.
- El vector se mueve con el cuerpo y en el espacio y genera un cono del cuerpo y otro del espacio tangentes a lo largo del eje instantáneo de rotación
- Las velocidades angulares tienen magnitud y dirección sumándose siguiendo la ley del paralelogramo.

Bibliografía:

Fu, K.S.; González, R.C. y Lee, C.S.G. Robotics: Control, Sensing, Vision, and Intelligence. McGraw-Hill. 1987.