

# Coordenadas

---

## Coordenadas Cartesianas

---

El vector posición lo expresamos, como una terna ordenada de números reales o como una expresión en función de los versores que indican la referencia de tres ejes concurrentes al origen.

El vector indica un punto en relación con el origen de coordenadas.  $\vec{r}_{P-O}$

$$\vec{r}_{P-O} = x_p \hat{i} + y_p \hat{j} + z_p \hat{k}$$

El módulo de este vector es la distancia que existe entre P y O:

$$|\vec{r}_{P-O}| = \sqrt{(x_p)^2 + (y_p)^2 + (z_p)^2}$$

$x_p, y_p, z_p$  : son coordenadas del punto, y que variarán en función del tiempo en la medida que la partícula se mueva.

## Coordenadas Polares

---

$$\vec{r}_{P-O} = \pm |\vec{r}_{P-O}| \check{e}_r$$

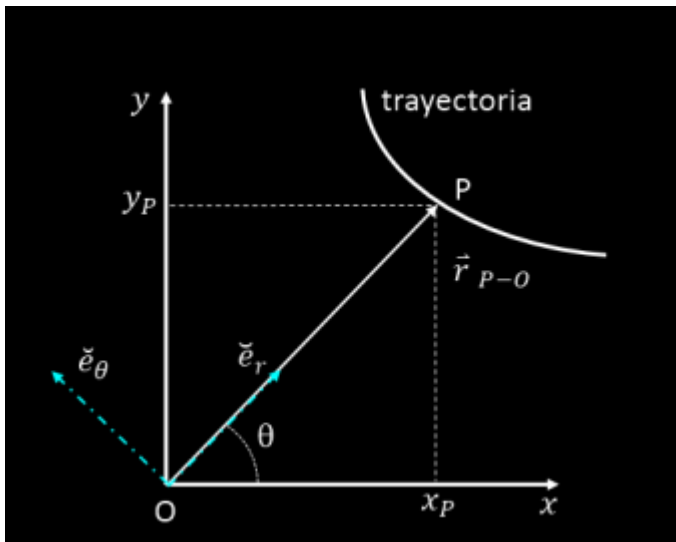
El vector se escribe como módulo del vector en la dirección radial con el signo más si es un vector que apunta del centro hacia afuera como el versor radial  $\check{e}_r$  o el signo menos si apunta hacia adentro contrario a  $\check{e}_r$ .

Lo interesante es que **tenemos un versor que acompañará la posición del punto material**, y esta propiedad es muy útil para describir movimientos curvilíneos en general.

El versor radial se puede escribir en cartesianas, es decir podemos dar la transformación de polar a cartesiano de este versor.

$$\check{e}_r = \cos(\theta) \hat{i} + \sin(\theta) \hat{j}$$

Tenemos que entender que el versor  $\check{e}_r$  es variable en  $\theta$ , que es el ángulo que forma el versor con el eje “+x”, cuando deseamos transformar la notación polar en notación cartesiana.



El versor  $\check{e}_\theta$  es normal al versor radial, matemáticamente se puede calcular mediante la derivada (usando la regla de la cadena) del versor  $\check{e}_r$ .

$$\frac{d(\check{e}_r)}{dt} = \frac{d(\cos \theta \check{i} + \sin \theta \check{j})}{dt}$$

$$\frac{d(\check{e}_r)}{dt} = (-\sin \theta \check{i} + \cos \theta \check{j}) \frac{d\theta}{dt}$$

Recordando que el módulo de la velocidad angular ( $w$ ) es  $\frac{d\theta}{dt}$  y llamando a  $\check{e}_\theta = -\sin(\theta) \hat{i} + \cos(\theta) \hat{j}$

$$\check{e}_\theta = -\sin \theta \check{i} + \cos \theta \check{j}$$

$$\frac{d(\check{e}_r)}{dt} = (-\sin \theta \check{i} + \cos \theta \check{j}) \frac{d\theta}{dt} = \omega \check{e}_\theta$$

Esta ecuación nos está indicando que la derivada de un versor es perpendicular a dicho versor y además su módulo es igual a la velocidad angular del movimiento del punto que estamos estudiando.

## Vectores Polares

$$\check{e}_r = \cos(\theta) \hat{i} + \sin(\theta) \hat{j}$$

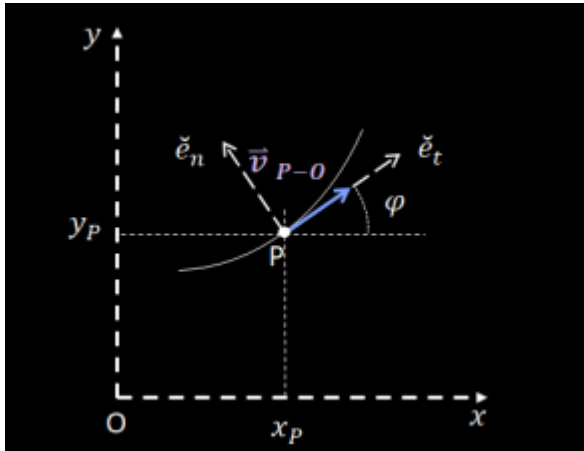
$$\check{e}_\theta = -\sin(\theta) \hat{i} + \cos(\theta) \hat{j}$$

- $\check{e}_r \perp \check{e}_\theta$
- $\frac{d\check{e}_r}{dt} = w \check{e}_\theta$
- $\check{e}_r$  es un versor que acompañará la posición del punto material.

## Coordenadas Intrínsecas

## La velocidad es tangente a la trayectoria.

Esta propiedad la utilizamos para encontrar el versor tangente y expresar la velocidad de la partícula “P”.



$$\vec{v}_{P-O} = |\vec{v}_{P-O}| \check{e}_t$$

El versor tangente, es el vector velocidad dividido por su módulo.

$$\check{e}_t = \frac{\vec{v}_{P-O}}{|\vec{v}_{P-O}|}$$

- $|\vec{v}_{P-O}|$  : es el módulo del vector velocidad.
- $\check{e}_t$  : es el versor tangencial a la trayectoria o versor tangente.

La expresión en coordenadas cartesianas de este versor es:

$$\check{e}_t = \cos(\varphi) \hat{i} + \sin(\varphi) \hat{j}$$

Otra vez, **como para polares**, en este sistema, se verifica que el ángulo  $\varphi$ , es una variable que se toma desde el eje de abscisas y que depende del tiempo en la medida que se mueve el punto “P”.

Para definir el versor normal utilizaremos la técnica de la derivada del versor tangente.

$$\frac{d\check{e}_t}{dt} = (-\sin \varphi \hat{i} + \cos \varphi \hat{j}) \frac{d\theta}{dt} \Rightarrow \frac{d\check{e}_t}{dt} = (-\sin \varphi \hat{i} + \cos \varphi \hat{j}) \omega$$

El paréntesis es un versor que se denomina **versor normal**:

$$\check{e}_n = -\sin \varphi \hat{i} + \cos \varphi \hat{j}$$

## Vectores Intrínsecos

$$\check{e}_t = \cos(\varphi) \hat{i} + \sin(\varphi) \hat{j}$$

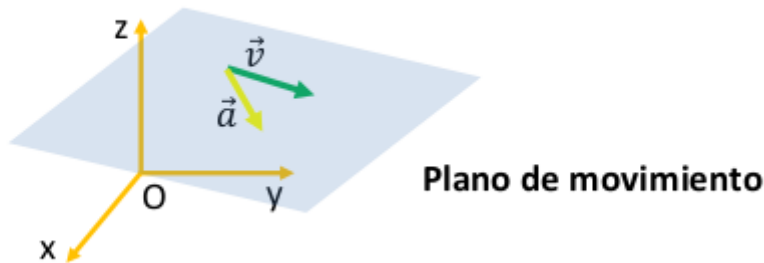
$$\check{e}_n = -\sin(\varphi) \hat{i} + \cos(\varphi) \hat{j}$$

- $\check{e}_r \perp \check{e}_n$

- $\frac{d\check{e}_t}{dt} = w \check{e}_n$
- $\check{e}_t$  es un versor **tangente a la trayectoria**, por tanto tiene la misma dirección que la velocidad en ese instante  $\vec{v}_{P-O}$

Obtener vectores intrínsecos y normal

## Sistema intrínseco



$$\hat{b} = \frac{\vec{v} \times \vec{a}}{|\vec{v} \times \vec{a}|}$$

$$\hat{t} = \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|}$$

$$\hat{n} = \hat{b} \times \hat{t}$$

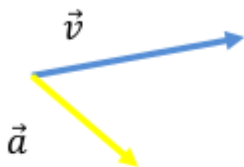
Versor binormal:  
perpendicular al  
plano de  
movimiento

Versor tangente:  
paralelo a la  
velocidad

Versor normal: en  
la dirección de la  
aceleración  
perpendicular a la  
velocidad

## Sistema intrínseco

Plano de movimiento



$$\hat{t} = \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|} \quad \hat{b} = \frac{\vec{v} \times \vec{a}}{|\vec{v} \times \vec{a}|} \quad \hat{n} = \hat{b} \times \hat{t}$$

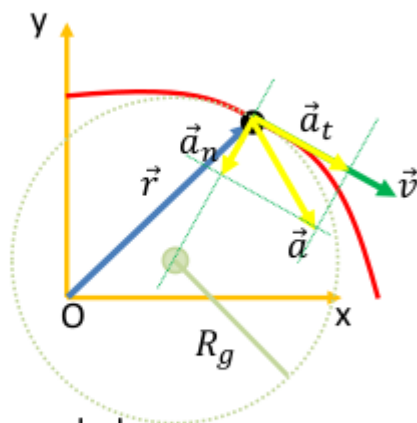
$$\vec{v} = v \hat{t}$$

$$\vec{a}_t = (\vec{a} \cdot \hat{t}) \hat{t}$$

$$\begin{aligned} \vec{a} &= \vec{a}_t + \vec{a}_n \\ \vec{a}_n &= \vec{a} - \vec{a}_t \\ \hat{n} &= \frac{\vec{a}_n}{|\vec{a}_n|} \end{aligned}$$

Radio de Giro

# Círculo osculador y radio de giro



Círculo osculador

$$a_t = \partial v / \partial t$$

$$a_n = v^2 / R_g$$

$R_g$  Radio de giro

$$\vec{v} = v \hat{t}$$

$$\vec{a} = \frac{\partial v}{\partial t} \hat{t} + \frac{v^2}{R_g} \hat{n}$$

$$a_n = \omega^2 \cdot R_g = \frac{v^2}{R_g}$$

Recordar  $v = \omega \cdot r$