

# Cálculo del Momento de Inercia en Coordenadas Polares

Utilizando la fórmula

$$I = \int r^2 dm,$$

podemos establecer que  $dm$  en nuestras coordenadas polares será

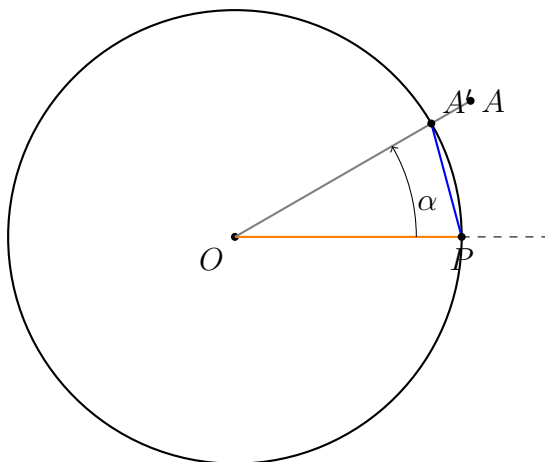
$$dm = \lambda r d\alpha.$$

Entonces nuestra integral ahora queda como

$$I = \int r^2 \cdot \lambda r d\alpha = \lambda \int r^3 d\alpha.$$

Ahora hay que escribir  $r$  en función de  $\alpha$ , por lo que nos apoyaremos en la ley de senos.

$A'$  es el lugar geométrico denotado por el segmento  $AP$ , por lo que nuestro  $d\alpha$  “hace moverse” a  $A'$  por todo  $AP$ , donde en el valor máximo de  $\alpha$ ,  $A' = A$ , y en el valor mínimo de  $\alpha = 0$ ,  $A' = P$ .



Por la ley de senos sabemos que:

$$\frac{r}{\sin \theta} = \frac{R}{\sin(\theta - \alpha)}$$

De donde despejamos:

$$r = R \cdot \frac{\sin \theta}{\sin(\theta - \alpha)}$$

Ya definimos  $r$  en términos de  $\alpha$ , ya podríamos realizar la integral, sin embargo, es una integral definida, entonces hay que definir los límites que puede tomar  $\alpha$ .

Ya conocíamos que lo mínimo para que  $A' = P$  es cuando  $\alpha = 0$ , pero para que  $A' = A$  significaría que esta ley de senos se cumpliría

$$\frac{AP}{\sin \alpha} = \frac{R}{\sin(\theta - \alpha)}$$

despejando

$$\frac{\sin(\theta - \alpha)}{\sin \alpha} = \frac{R}{AP}$$

$$\sin(\theta - \alpha) = \sin \theta \cos \alpha - \cos \theta \sin \alpha$$

$$\frac{\sin \theta \cos \alpha - \cos \theta \sin \alpha}{\sin \alpha} = \frac{R}{AP}$$

$$\sin \theta \cot \alpha - \cos \theta = \frac{R}{AP}$$

$$\sin \theta \cot \alpha - \cos \theta = \frac{R}{AP}$$

$$\alpha = \tan^{-1} \left( \frac{\sin \theta}{\frac{R}{AP} + \cos \theta} \right)$$

$$\alpha \in \left[ 0, \tan^{-1} \left( \frac{\sin \theta}{\frac{R}{AP} + \cos \theta} \right) \right]$$

Ahora ya se puede evaluar la integral

$$I(\theta) = \lambda \int r^3 d\alpha = \lambda \int_0^{\tan^{-1} \left( \frac{\sin \theta}{\frac{R}{AP} + \cos \theta} \right)} \left( R \cdot \frac{\sin \theta}{\sin(\theta - \alpha)} \right)^3 d\alpha$$