

3P

Angles d'Euler

Repàs Angles Euler

Permeten orientar un sòlid resp. una ref. i expressar la vel. angular del sòlid respecte aquesta ref.



- Com està orientat?
- Com gira S respecte R?

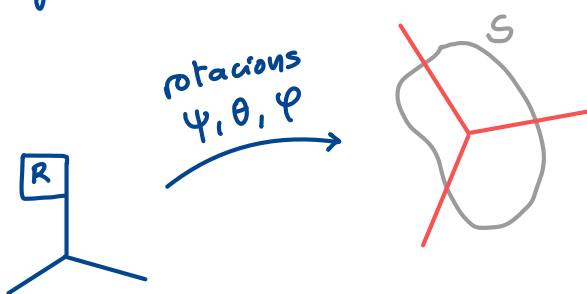
Quina és $\bar{\Omega}_R^S$?

Recordem els angles

ψ	θ	φ
psi	theta	phi
precessió	nutació	spin

Sempre en aquest ordre!

Sigui un sòlid S amb un triedre fix a ell. Les rotacions d'Euler són 3 rotacions encadenades (en sèrie), al voltant de 3 eixos, que permeten definir l'orientació del triedre fix a S relativa a un triedre fix a la referència:



┐ Triedre fix a S

└ Triedre fix a R

A teoria heu vist com són aquestes rotacions en el cas del giroscopi. Vegeu apartat C1.4 de mec.etseib.edu
Wikimec

Però una cosa és com queda orientat aquest triedre fix al sòlid, i una altra de ben diferent és com queden els eixos de rotació després de cada gir. Vegeu-ho:

Eix	Com queda ?	Gira degut a
$\bar{\psi}$	Fix a R	Res !
$\bar{\theta}$	\perp a $\bar{\psi}$, i \perp a $\bar{\varphi}$	ψ
$\bar{\varphi}$	Fix a S	ψ i θ

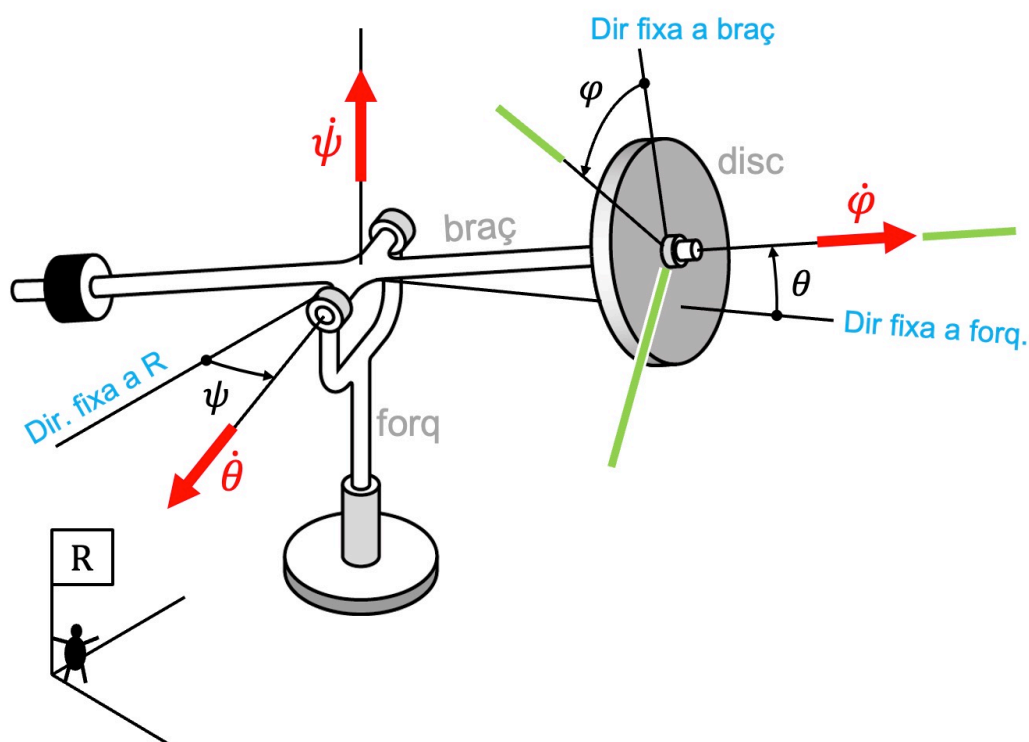
$$\text{Eix } \bar{\theta} = (Pl_{\perp} \bar{\psi}) \cap (Pl_{\perp} \bar{\varphi})$$

Especificació
rigorosa de la
posició del 2ⁿ eix

Tot això es veu clar al giroscopi, on $S = \text{disc}$:

Triedre fix a S ? \rightarrow El verd !

Eixos d'Euler ? \rightarrow Els dels vecs. vermells! $\bar{\psi}, \bar{\theta}, \bar{\varphi}$

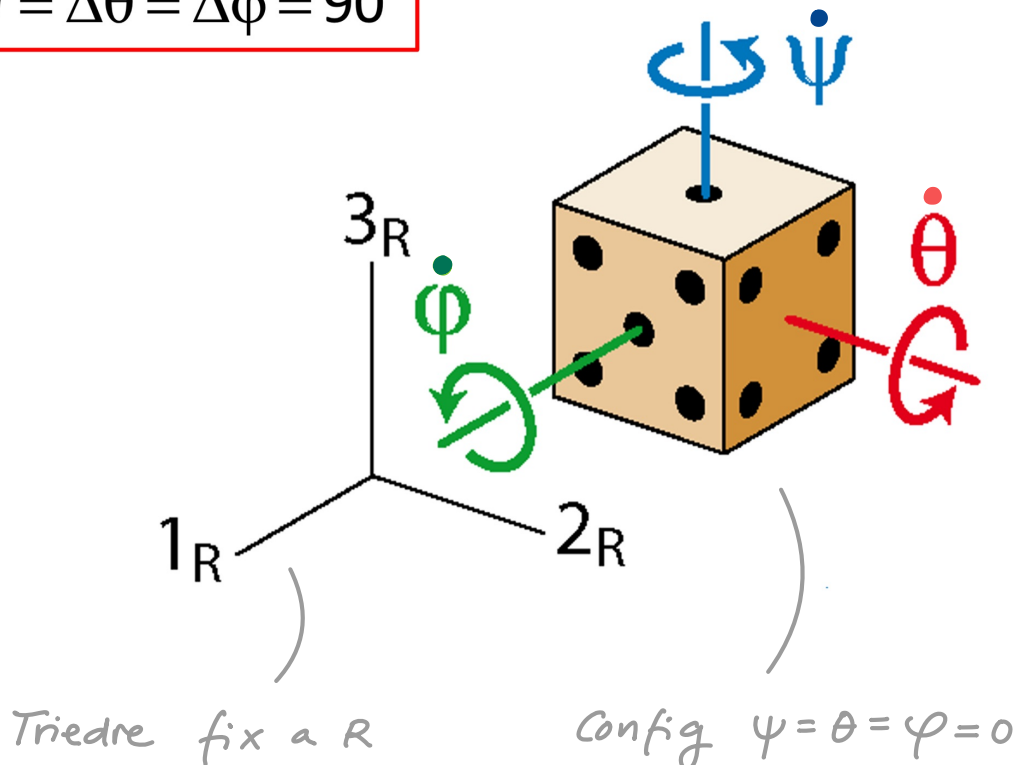


Orientació d'un dau

El dau s'orienta respecte d'una referència R mitjançant tres angles d'Euler. Per a la configuració $\psi = \theta = \varphi = 0$, les tres velocitats angulars associades tenen l'orientació indicada a la figura.

Quina serà l'orientació de $\dot{\bar{\psi}}$, $\dot{\bar{\theta}}$ i $\dot{\bar{\varphi}}$ si es modifiquen els angles d'acord amb els increments $\Delta\psi = \Delta\theta = \Delta\varphi = 90^\circ$? I com quedarà orientat el dau?

$$\Delta\psi = \Delta\theta = \Delta\varphi = 90^\circ$$

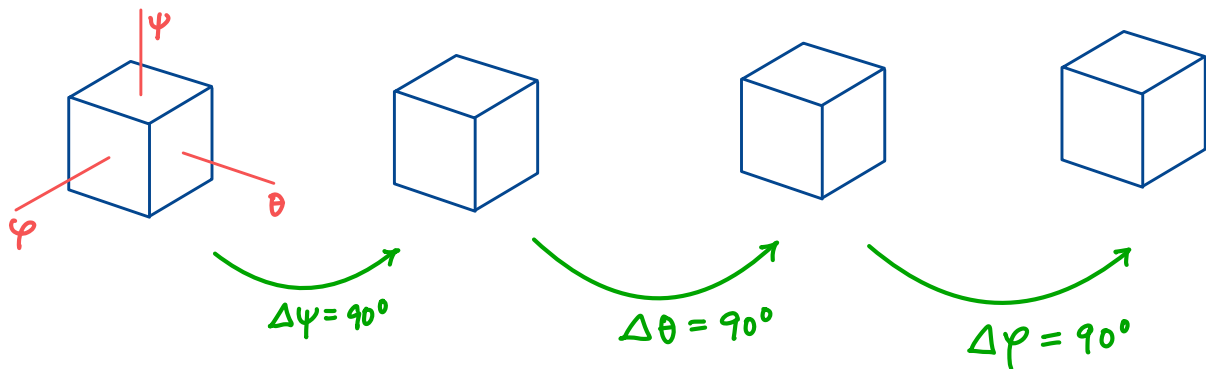


Pistes :

Recordeu com funcionen les rotacions d'Euler en el cas del giròscopi (C1.4 Wikimec) :

- Eix ψ és fix a la ref.
- Eix θ gira amb ψ
- Eix φ gira amb ψ i θ però és fix al sòlid (dau)

Pinteu com queden els eixos ψ, θ, φ del dau després de les rotacions:

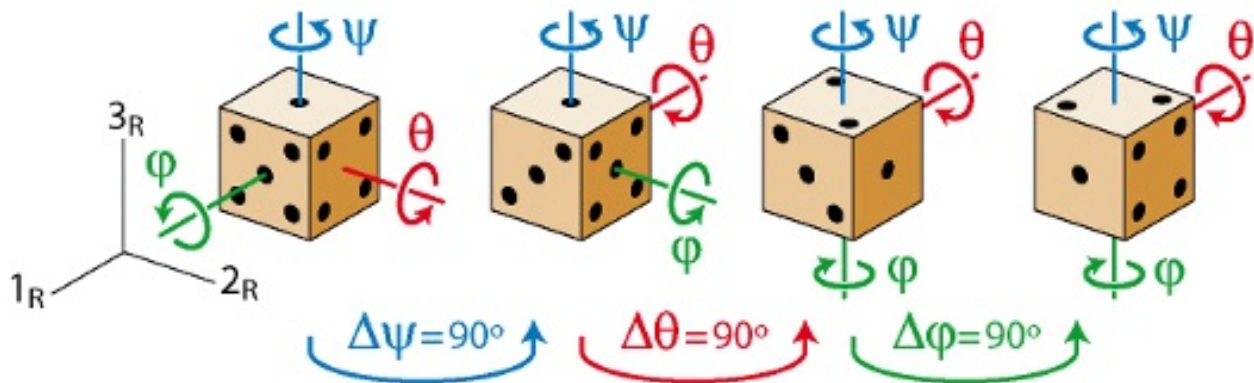


Després pinteu les cares del dau

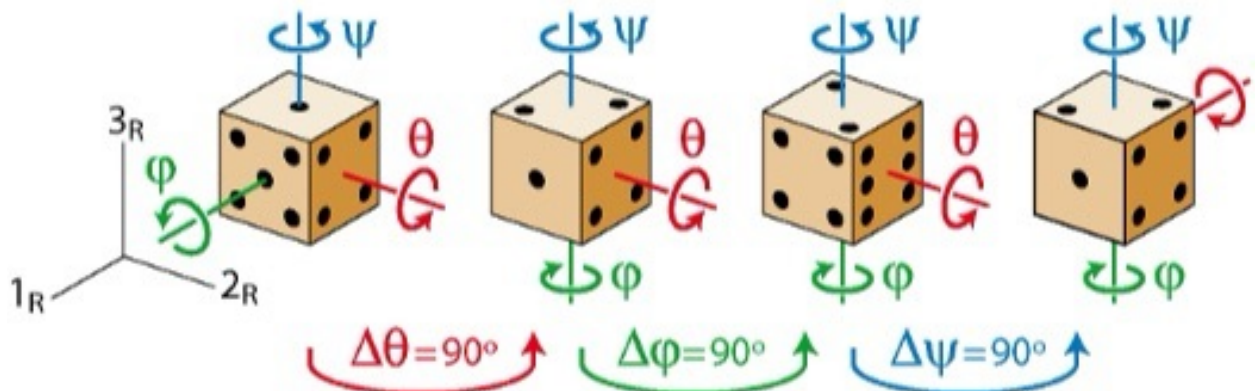
Recordeu : les cares oposades sumen 7.

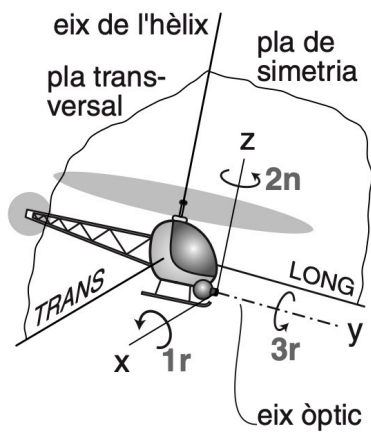
Solució : pàg. següent.

Aplicació en l'ordre $\Delta\psi$, $\Delta\theta$, $\Delta\varphi$



Aplicació en l'ordre $\Delta\theta$, $\Delta\varphi$, $\Delta\psi$
(el resultat final ha de ser =)





orientació $\psi = \theta = \varphi = 0$ de la càmera respecte a l'helicòpter

A2 Una càmera per filmar des d'un helicòpter s'orienta **respecte a l'helicòpter** per mitjà de tres angles d'Euler. Per a l'orientació $\psi = \theta = \varphi = 0$, els eixos de rotació d'Euler són els indicats a la figura. Per a una orientació arbitrària de la càmera, quina és la direcció de l'eix de la segona rotació?

- A La de l'eix de l'hèlix.
- B La de la projecció de l'eix z de la càmera sobre el pla transversal de l'helicòpter.
- C La intersecció del pla de la pel·lícula amb el pla transversal de l'helicòpter.
- D La intersecció del pla de la pel·lícula amb el pla de simetria de l'helicòpter.
- E La de la direcció z de la càmera.

Compte :

La càmera s'orienta respecte a l'helicòpter, no el terra.

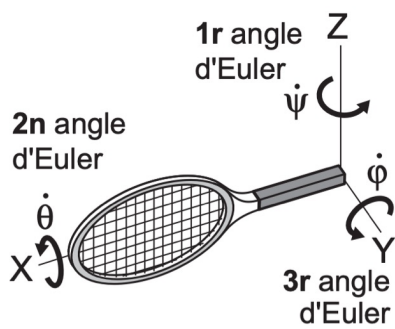
Vol dir que el 1er eix d'Euler, $\bar{\psi}$, és fix a l'helicòpter

Pista :

Visualitzeu el moviment del 2n eix $\bar{\theta}$. Aquest eix es manté sempre

⊥ al 1er eix $\bar{\psi}$
⊥ al 3er eix $\bar{\varphi}$

Feu-vos un dibuix d'aquest moviment.



orientació $\psi=\theta=\phi=0$

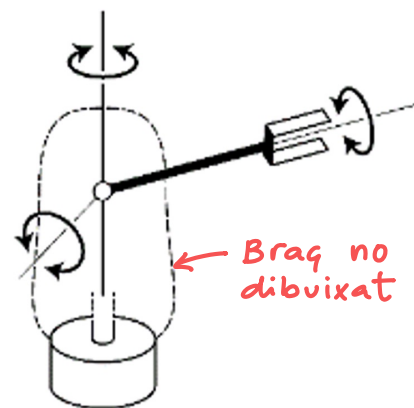
2 Per estudiar la cinemàtica d'una raqueta, es descriu la seva orientació per mitjà de tres rotacions segons angles d'Euler que, per a $\psi = \theta = \phi = 0$, tenen els eixos indicats a la figura. En aquesta configuració, la raqueta es troba en el pla vertical XZ. Per a una orientació general, quina és la direcció del segon eix d'Euler?

- A La de l'eix X fix a terra
- B La del mànec de la raqueta
- C La de la projecció horitzontal del mànec
- D La de la recta horitzontal del pla de la raqueta
- E La de la recta de màxim pendent del pla de la raqueta

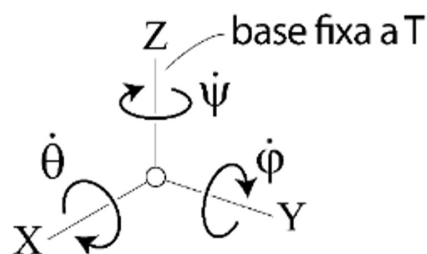
Pinga braç robòtic

La pinga d'un braç robòtic (no dibuixat) pot tenir una orientació arbitrària. Si utilitzem els eixos d'Euler indicats per a indicar aquesta orientació, determineu:

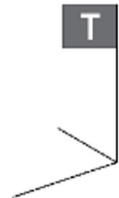
- (1) - La dir. i sentit de $(\dot{\psi}, \dot{\theta}, \dot{\phi})$ per a $\psi = \theta = \phi = 90^\circ$
- (2) - $\vec{\alpha}_T^{\text{pinga}}$ per a $\psi = \theta = \phi = 0$ si $(\dot{\psi}, \dot{\theta}, \dot{\phi})$ tenen valors constants



braç robòtic
introdueix
 ψ, θ, ϕ



eixos d'Euler
per a $\psi = \theta = \phi = 0^\circ$



Pistes

— Per respondre (1) feu-vos un dibuix

- Per respondre (2), calculeu $\bar{\alpha}_T^{pinga}$ per derivació geomètrica

$$\bar{\alpha}_T^{pinga} = \underbrace{\frac{d\bar{\psi}}{dt}}_0 \Big|_T + \underbrace{\frac{d\bar{\theta}}{dt}}_{\bar{\psi} \times \bar{\theta}} \Big|_T + \underbrace{\frac{d\bar{\varphi}}{dt}}_{(\bar{\psi} + \bar{\theta}) \times \bar{\varphi}} \Big|_T$$

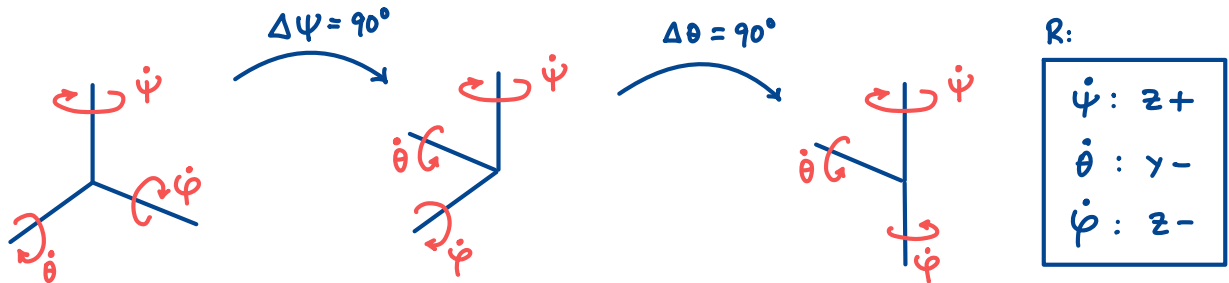
mitjançant un dibuix.

És un bon exemple per veure que la derivació analítica pot ser traïdora: la temptació és projectar $\bar{\alpha}_T^{pinga}$ en tres eixos ortogonals... la qual cosa correspon necessàriament a una expressió particular, ja que $\bar{\psi}$ i $\bar{\varphi}$ no són en general perpendiculars.

En canvi, amb la derivació geomètrica, com que sabem de quines rotacions està afectada cada rotació d'Euler, encara que treballem amb el dibuix particularitzat, la derivada surt bé!

Solucions

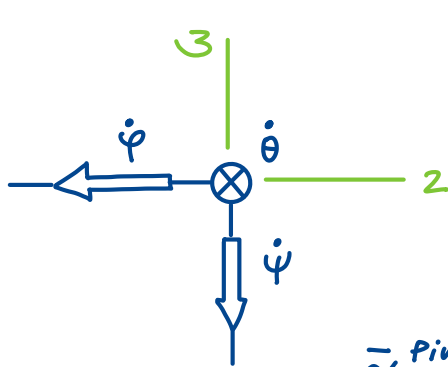
Dir. i sentit de $\bar{\psi}$, $\bar{\theta}$, $\bar{\varphi}$ per a $\psi = \theta = \varphi = 90^\circ$



$\bar{\alpha}_T^{pinga}$ per $\psi = \theta = \varphi = 0$ si $(\dot{\psi}, \dot{\theta}, \dot{\varphi})$ tenen valors ct.

Seguint el consell de les pistes ho fem per via geomètrica.

Via geomètrica



$\bar{\psi}$ no canvia de dir ni valor
 $\bar{\theta}$ canvia de dir, afectat per $\bar{\psi}$
 $\bar{\varphi}$ " " " , " " $\bar{\psi}, \bar{\theta}$

$$\bar{\alpha}_T^{pinga} = \underbrace{(\rightarrow \dot{\psi} \dot{\theta})}_{\text{canvi dir de } \dot{\theta}} + \underbrace{(\otimes \dot{\psi} \dot{\varphi}) + (\uparrow \dot{\varphi} \dot{\theta})}_{\text{canvi dir de } \dot{\varphi}} \quad (A)$$

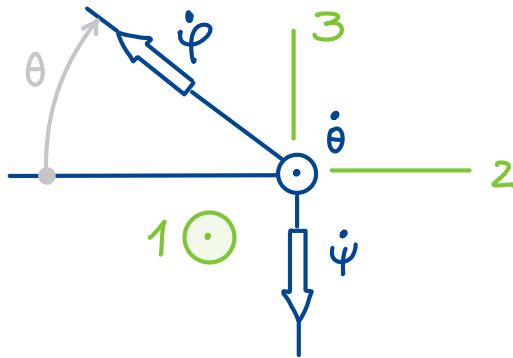
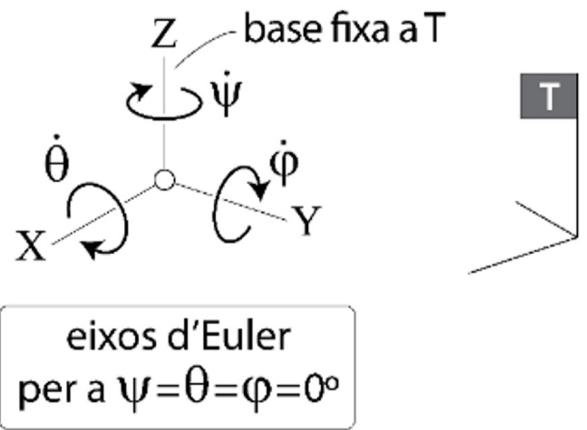
Via analítica

Per qui vulgui intentar la via analítica (opcional),
 allà va la solució:

- Cal dibuix genèric.

- $\bar{\theta}$ es mou en el pla xy

- Ens ho mirem des de la dir. de $\bar{\theta}$ genèrica i tenim



← Aquí $\bar{\psi}$, $\bar{\theta}$ i $\bar{\varphi}$ ja tenen una configuració genèrica

Ara això ja és un vector "pel·lícula" i el podem derivar

En base $B = (1, 2, 3)$:

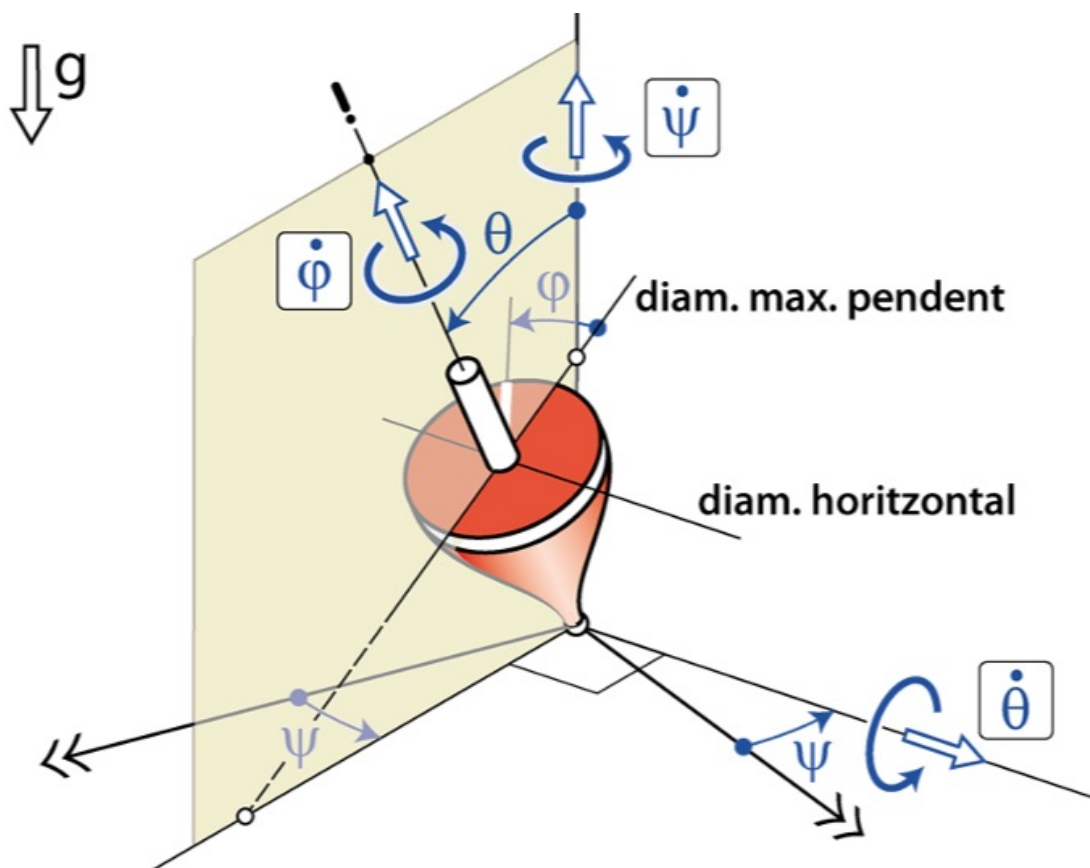
$$\bar{\Omega}_T^{pinça} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ -\dot{\psi} \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} -\dot{\theta} \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} 0 \\ -\dot{\varphi} \cos \theta \\ \dot{\varphi} \sin \theta \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} -\dot{\theta} \\ -\dot{\varphi} \cos \theta \\ -\dot{\psi} + \dot{\varphi} \sin \theta \end{Bmatrix}$$

$$\bar{\alpha}_T^{pinça} = \begin{Bmatrix} 0 \\ \dot{\varphi} \dot{\theta} \sin \theta \\ \dot{\varphi} \dot{\theta} \cos \theta \end{Bmatrix} + \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ -\dot{\psi} \end{Bmatrix} \times \begin{Bmatrix} -\dot{\theta} \\ -\dot{\varphi} \cos \theta \\ -\dot{\psi} + \dot{\varphi} \sin \theta \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} -\dot{\psi} \dot{\varphi} \cos \theta \\ \dot{\varphi} \dot{\theta} \sin \theta + \dot{\psi} \dot{\theta} \\ \dot{\varphi} \dot{\theta} \cos \theta \end{Bmatrix}$$

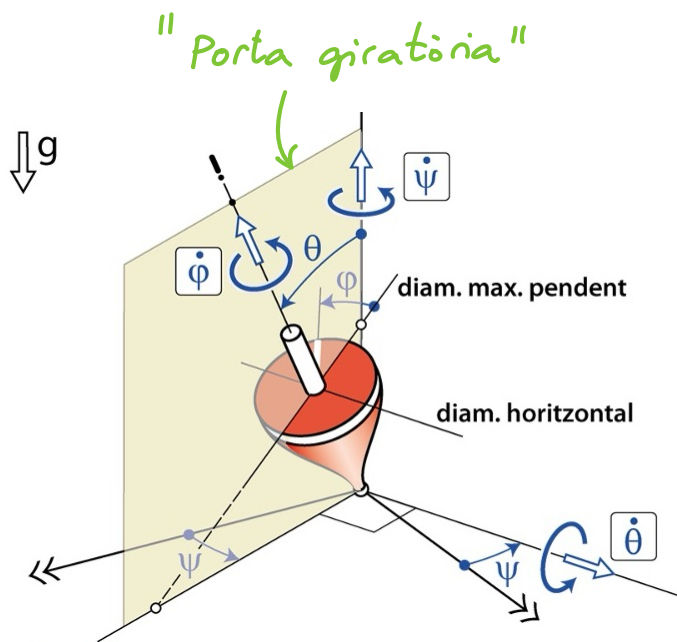
$$\bar{\alpha}_T^{pinça} \Big|_{\substack{\psi=0 \\ \theta=0 \\ \varphi=0}} = \begin{Bmatrix} -\dot{\psi} \dot{\varphi} \\ \dot{\psi} \dot{\theta} \\ \dot{\varphi} \dot{\theta} \end{Bmatrix} \quad (B) \quad \leftarrow \underline{\text{Quadra amb (A)!}}$$

Acceleració angular de la baldufa

A l'exemple següent, calculeu $\bar{\alpha}_T^{baldufa}$ per derivació geomètrica (descomposant $\bar{\varphi} = \bar{\varphi}_{vert} + \bar{\varphi}_{horitz}$), i també per derivació analítica

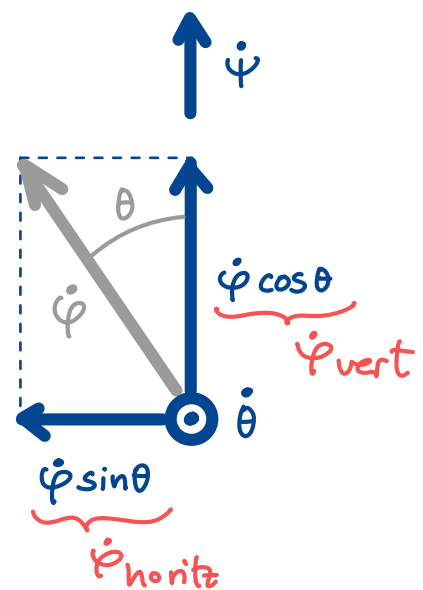


Solució:

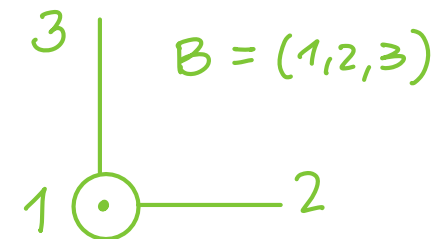
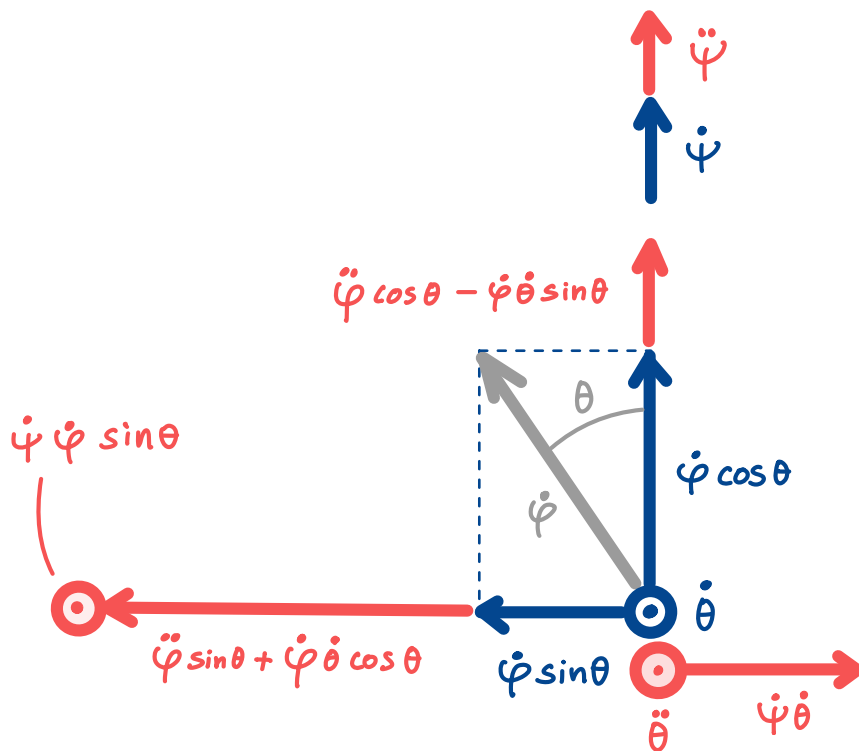


Mirat des de $\bar{\theta}$:

Pla porta (gira amb $\bar{\psi}$)



Derivem geomèticament:



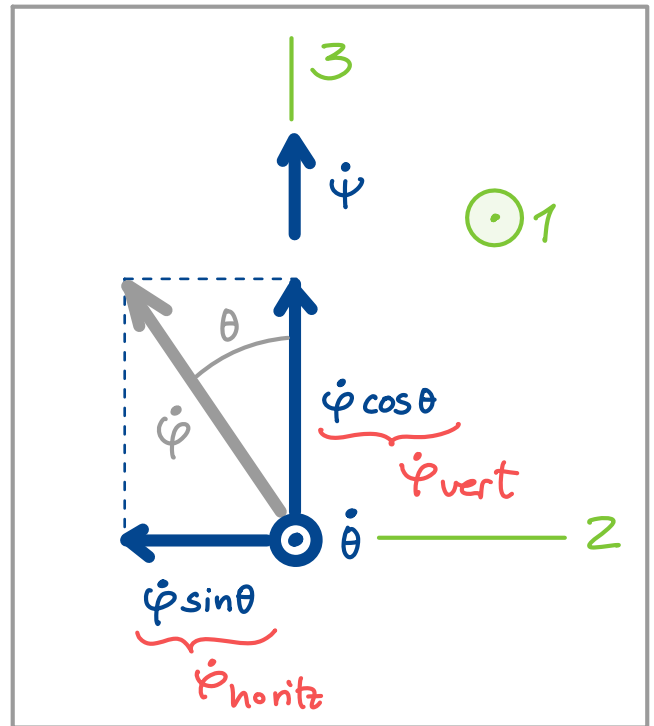
Base mòbil
(fixa a porta giratòria)

$$\left\{ \bar{\alpha}_T^{bald} \right\}_B = \begin{Bmatrix} \ddot{\theta} + \dot{\psi} \dot{\phi} \sin \theta \\ \dot{\psi} \ddot{\theta} - \ddot{\phi} \sin \theta - \dot{\phi} \dot{\theta} \cos \theta \\ \ddot{\psi} + \ddot{\phi} \cos \theta - \dot{\phi} \dot{\theta} \sin \theta \end{Bmatrix}_B \quad (A)$$

Derivant analíticament

$$\left\{ \bar{\Omega}_T^{bald} \right\}_B = \begin{Bmatrix} \theta \\ -\dot{\varphi} \sin \theta \\ \dot{\psi} + \dot{\varphi} \cos \theta \end{Bmatrix}$$

Mirat des de $\bar{\Theta}$:



$$\left\{ \bar{\alpha}_T^{bald} \right\}_B = \begin{Bmatrix} \ddot{\theta} \\ -\ddot{\varphi} \sin \theta - \dot{\varphi} \dot{\theta} \cos \theta \\ \ddot{\psi} + \ddot{\varphi} \cos \theta - \dot{\varphi} \dot{\theta} \sin \theta \end{Bmatrix} + \underbrace{\begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ \dot{\psi} \end{Bmatrix} \times \begin{Bmatrix} \dot{\theta} \\ -\dot{\varphi} \sin \theta \\ \dot{\psi} + \dot{\varphi} \cos \theta \end{Bmatrix}}_{\begin{Bmatrix} \dot{\psi} \dot{\varphi} \sin \theta \\ \dot{\psi} \dot{\theta} \\ 0 \end{Bmatrix}} =$$

$$= \begin{Bmatrix} \ddot{\theta} + \dot{\psi} \dot{\varphi} \sin \theta \\ -\ddot{\varphi} \sin \theta - \dot{\varphi} \dot{\theta} \cos \theta + \dot{\psi} \dot{\theta} \\ \ddot{\psi} + \ddot{\varphi} \cos \theta - \dot{\varphi} \dot{\theta} \sin \theta \end{Bmatrix}$$

Quadra amb (A) !