



FACULTAD
DE INGENIERÍA

GIROSCOPO PRÁCTICA

MECÁNICA APLICADA
MECÁNICA Y MECANISMOS

Ing. Carlos Barrera

BASE TEÓRICA

Estas formulaciones pueden utilizarse junto con el principio de trabajo y energía para resolver problemas que implican fuerza, velocidad y desplazamiento.

$$T_1 + \Sigma U_{1-2} = T_2$$

Ecuaciones de movimiento

Existen tres ecuaciones escalares de movimiento de translación de un cuerpo rígido que se desplaza en tres dimensiones.

$$\Sigma F_x = m(a_G)_x$$

$$\Sigma F_y = m(a_G)_y$$

$$\Sigma F_z = m(a_G)_z$$

Las tres ecuaciones escalares de movimiento de rotación dependen del movimiento de la referencia x, y, z . Con mucha frecuencia, estos ejes están orientados de modo que son ejes de inercia principales. Si los ejes están fijos en el cuerpo y se mueven junto con éste, de modo que $\mathbf{\Omega} = \mathbf{\omega}$, entonces las ecuaciones se conocen como ecuaciones de movimiento de Euler.

$$\Sigma M_x = I_x \dot{\omega}_x - (I_y - I_z) \omega_y \omega_z$$

$$\Sigma M_y = I_y \dot{\omega}_y - (I_z - I_x) \omega_z \omega_x$$

$$\Sigma M_z = I_z \dot{\omega}_z - (I_x - I_y) \omega_x \omega_y$$

$$\mathbf{\Omega} = \mathbf{\omega}$$

Un diagrama de cuerpo libre siempre deberá acompañar la aplicación de las ecuaciones de movimiento.

$$\Sigma M_x = I_x \dot{\omega}_x - I_y \Omega_z \omega_y + I_z \Omega_y \omega_z$$

$$\Sigma M_y = I_y \dot{\omega}_y - I_z \Omega_x \omega_z + I_x \Omega_z \omega_x$$

$$\Sigma M_z = I_z \dot{\omega}_z - I_x \Omega_y \omega_x + I_y \Omega_x \omega_y$$

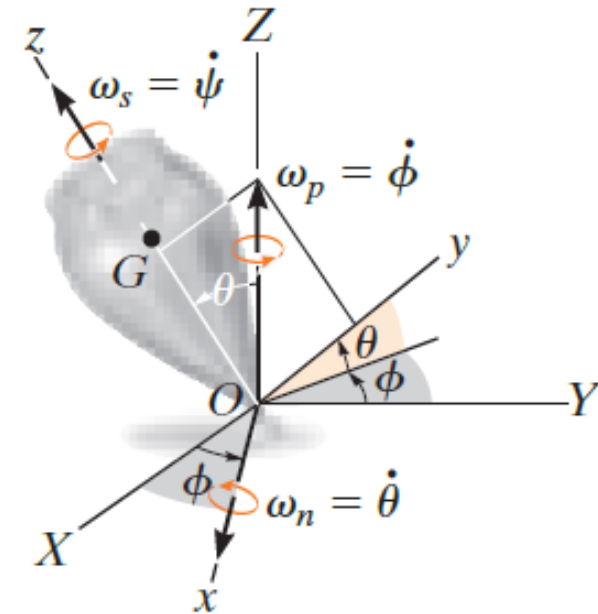
$$\mathbf{\Omega} \neq \mathbf{\omega}$$

Movimiento giroscópico

El movimiento angular de un giroscopio se describe mejor por medio de los tres ángulos de Euler ϕ , θ y ψ . Las componentes de la velocidad angular se llaman precesión $\dot{\phi}$, nutación $\dot{\theta}$, y rotación $\dot{\psi}$.

Si $\dot{\theta} = 0$ y $\dot{\phi}$ y $\dot{\psi}$ son constantes, entonces el movimiento se conoce como precesión constante.

La rotación de un rotor de giro es la responsable de evitar que el rotor caiga y, en cambio, hace que experimente precesión con respecto a un eje vertical. Este fenómeno se llama efecto giroscópico.



$$\Sigma M_x = -I\dot{\phi}^2 \sin \theta \cos \theta + I_z \dot{\phi} \sin \theta (\dot{\phi} \cos \theta + \dot{\psi})$$

$$\Sigma M_y = 0, \Sigma M_z = 0$$

Movimiento sin par de torsión

Un cuerpo sometido a sólo una fuerza de gravitación no tendrá momentos actuando en él con respecto a su centro de masa y, por consiguiente, el movimiento se describe como movimiento sin par de torsión. La cantidad de movimiento angular del cuerpo con respecto a su centro de masa permanecerá constante. Esto hace que el cuerpo tenga tanto rotación como precesión. El movimiento depende de la magnitud del momento de inercia de un cuerpo simétrico con respecto al eje de rotación I_z , *versus* aquél con respecto a un eje perpendicular I .

$$\theta = \text{constante}$$

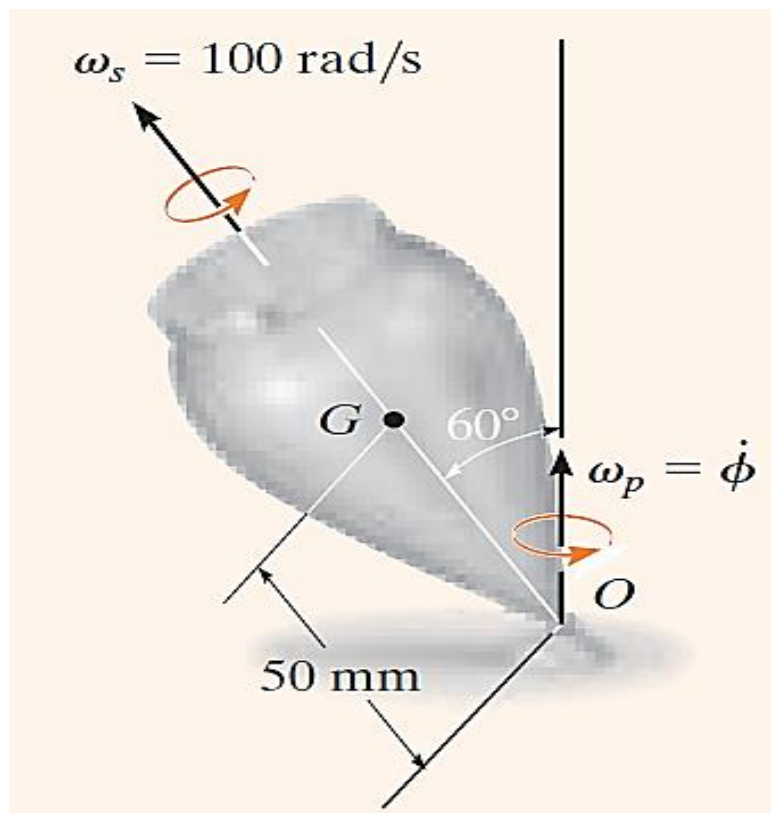
$$\dot{\phi} = \frac{H_G}{I}$$

$$\dot{\psi} = \frac{I - I_z}{I I_z} H_G \cos \theta$$

Ejercicio N° 1

El trompo mostrado en la figura tiene masa de 0,5 kg y precesa con respecto al eje vertical a un ángulo constante $\Theta = 60^\circ$. Si el trompo gira con velocidad angular $\omega_s = 100$ rad/seg, calcular la velocidad de precesión ω_p .

Suponga que los momentos de inercia axial y transversal del trompo son $0,45 (10^{-3}) \text{ kg m}^2$ y $1,2 (10^{-3}) \text{ kg m}^2$ respectivamente medidos con respecto al punto fijo O.



Datos:

$m_T = 0,5 \text{ Kg}$ –Presea $\Theta = 60^\circ$

$w_s = 100 \text{ ra/s}$

Mom. Inercia axial= $0,45 (10^{-3}) \text{ kg m}^2$ y $1,2 (10^{-3}) \text{ kg m}^2$

Incógnita:

$w_p = ?$

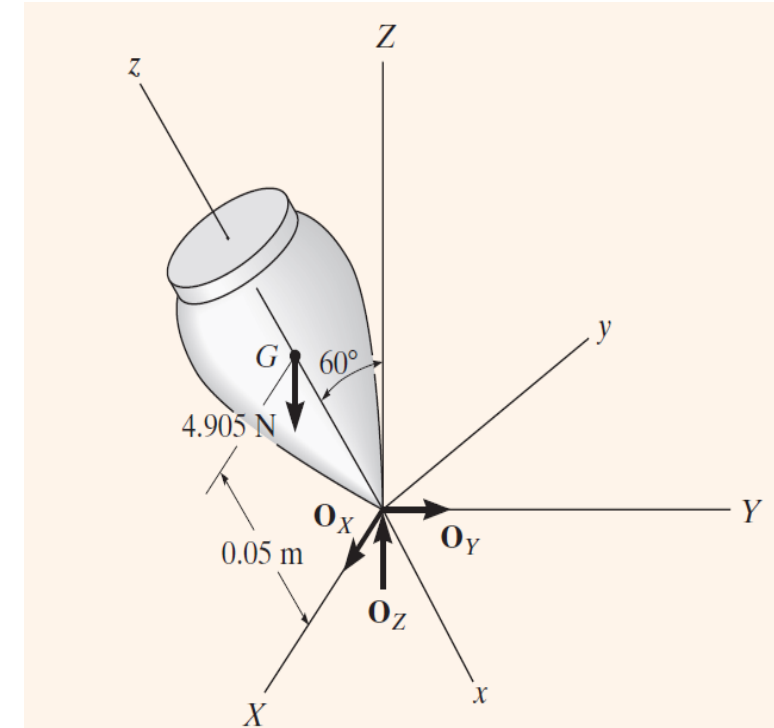
SOLUCIÓN:

Se utilizará la siguiente ecuación para la solución

$$\Sigma M_x = -I\dot{\phi}^2 \sin \theta \cos \theta + I_z \dot{\phi} \sin \theta (\dot{\phi} \cos \theta + \dot{\psi})$$

$$\Sigma M_y = 0$$

$$\Sigma M_z = 0$$



ya que el movimiento de precesión es constante.

Como se muestra en el diagrama de cuerpo libre, los ejes de coordenadas se establecen de la forma usual, es decir, con el eje **z** positivo en la dirección de la rotación, el eje **Z** positivo en la dirección de la precesión, y el eje **x** positivo en la dirección del momento ΣM_x .

- **Como se muestra en el diagrama de cuerpo libre**, consideramos

El eje z positivo en la dirección de la rotación.

El eje Z positivo en la dirección de la precesión.

El eje x positivo en la dirección del momento ΣM_x

$$\Sigma M_x = -I\dot{\phi}^2 \sin \theta \cos \theta + I_z \dot{\phi} \sin \theta (\dot{\phi} \cos \theta + \dot{\psi})$$

Reemplazamos

$$4.905 \text{ N}(0.05 \text{ m}) \sin 60^\circ = -[1.20(10^{-3}) \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \dot{\phi}^2] \sin 60^\circ \cos 60^\circ + [0.45(10^{-3}) \text{ kg} \cdot \text{m}^2] \dot{\phi} \sin 60^\circ (\dot{\phi} \cos 60^\circ + 100 \text{ rad/s})$$

O bien

$$\dot{\phi}^2 - 120.0\dot{\phi} + 654.0 = 0 \quad (1)$$

$$\dot{\phi} = 114 \text{ rad/s} \quad (\text{alta precesión})$$

y

$$\dot{\phi} = 5.72 \text{ rad/s} \quad (\text{baja precesión})$$

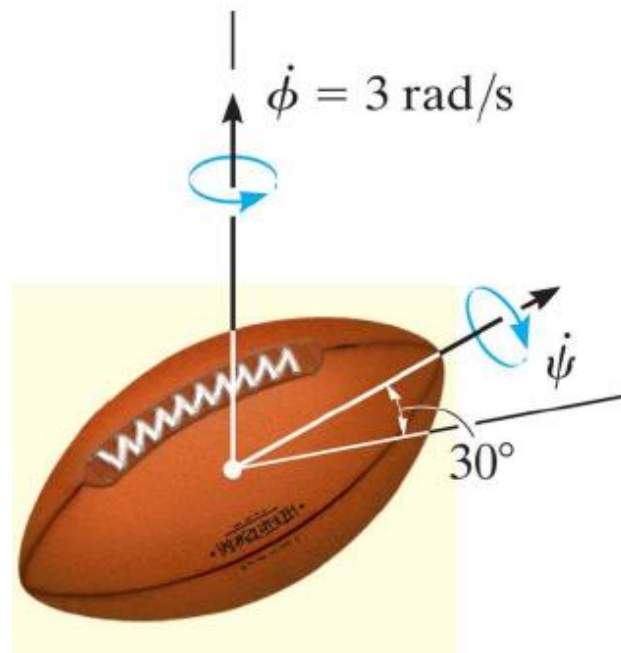
NOTA: En realidad, por lo general se observaría baja precesión del trompo, ya que la alta precesión requeriría una mayor energía cinética.

Ejercicio N° 2

El movimiento de una pelota de rugby se inicia con una rotación que está dirigida a 30° de la horizontal.

Experimenta, además precesión respecto del eje vertical a una velocidad de $\dot{\phi} = 3$ rad/s.

Si la relación de los momentos de inercia axial y transversal del balón es de $1/3$, medida con respecto al centro de masa. calcule la magnitud de la rotación de la pelota y de su velocidad angular. No se debe tener en cuenta el efecto de resistencia del aire.



Datos:

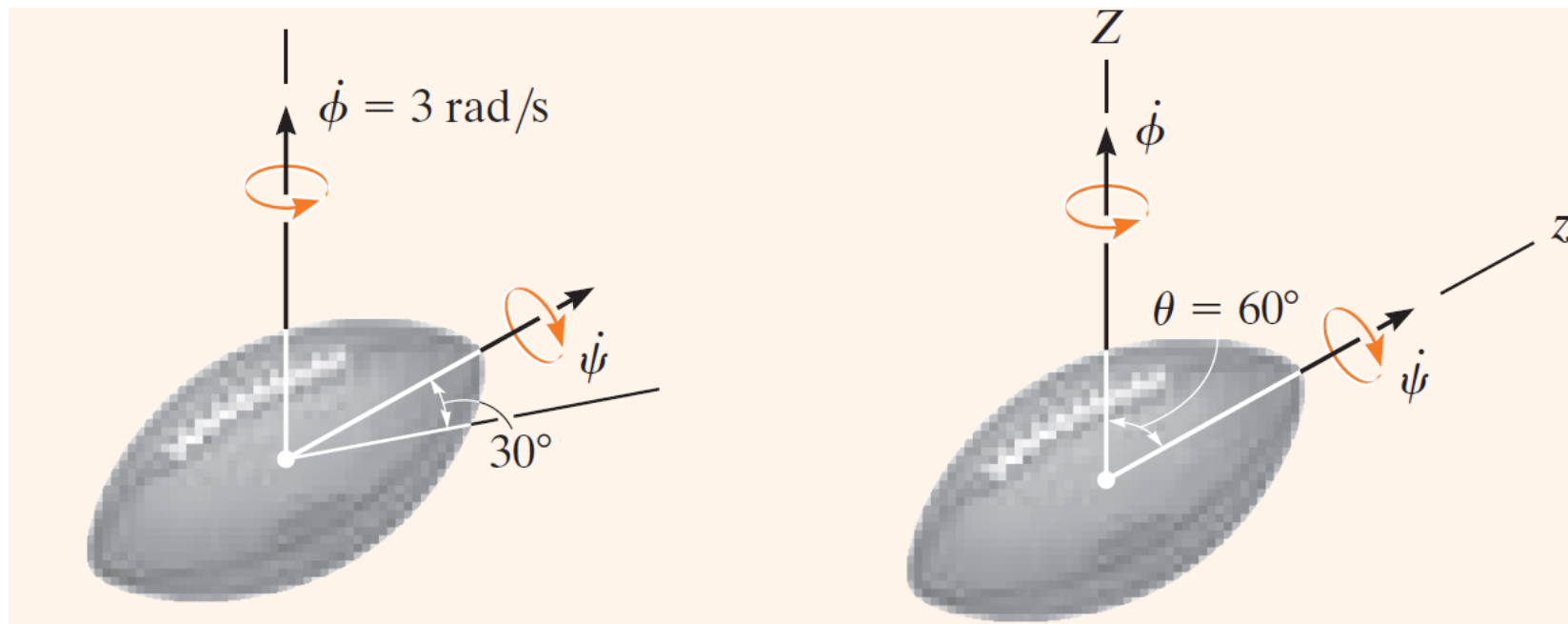
$\psi = 30^\circ$ con la horizontal
 $\dot{\phi} = 3 \text{ rad/s}$ precesión con la vertical
Relación momento axial y transv. $= 1/3$

Incógnita:

Magnitud rotación pelota.
La velocidad angular pelota.
No tener en cuenta el efecto del aire

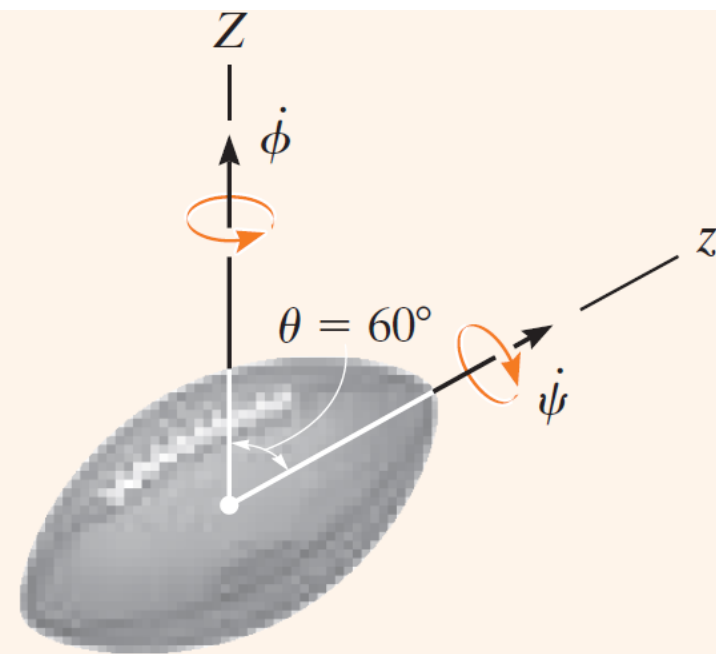
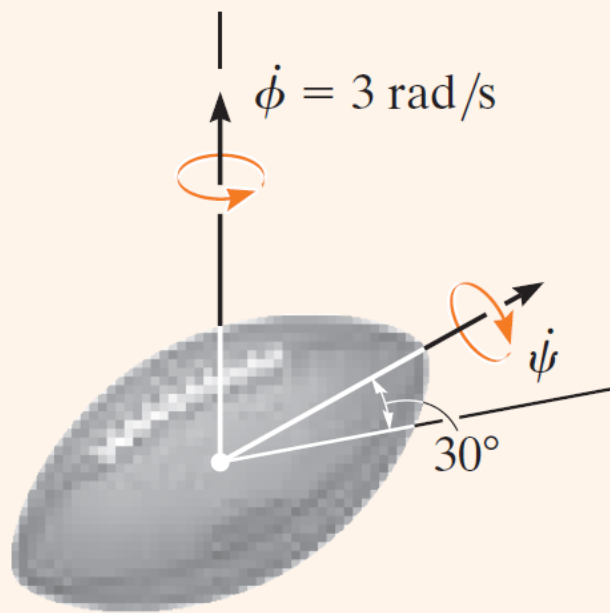
SOLUCIÓN

Como el peso del balón es la única fuerza que actúa, el movimiento es sin par de torsión. En el sentido convencional, si el eje z se establece a lo largo del eje de rotación y el eje Z a lo largo del eje de precesión, como se indica en las siguientes figuras



Entonces el ángulo $\theta = 60^\circ$. Al aplicar la siguiente ecuación, la rotación es

$$\dot{\psi} = \frac{I - I_z}{I_z} \dot{\phi} \cos \theta$$



$$\dot{\psi} = \frac{I - I_z}{I_z} \dot{\phi} \cos \theta$$

La rotación nos queda:

$$\dot{\psi} = \frac{I - I_z}{I_z} \dot{\phi} \cos \theta = \frac{I - \frac{1}{3}I}{\frac{1}{3}I} (3) \cos 60^\circ = 3 \text{ rad/s}$$

Si utilizamos las ecuaciones

$$\omega_x = 0 \quad \omega_y = \frac{H_G \sin \theta}{I} \quad \omega_z = \frac{H_G \cos \theta}{I_z}$$

$$\theta = \text{constante}$$

$$\dot{\phi} = \frac{H_G}{I}$$

$$\dot{\psi} = \frac{I - I_z}{I I_z} H_G \cos \theta$$

$$\omega_x = 0 \quad \omega_y = \frac{H_G \sen \theta}{I} \quad \omega_z = \frac{H_G \cos \theta}{I_z}$$

$$\theta = \text{constante}$$

$$\dot{\phi} = \frac{H_G}{I}$$

$$\dot{\psi} = \frac{I - I_z}{I I_z} H_G \cos \theta$$

Tenemos

$$\omega_x = 0$$

$$\omega_y = \frac{H_G \sen \theta}{I} = \frac{3I \sen 60^\circ}{I} = 2.60 \text{ rad/s}$$

$$\omega_z = \frac{H_G \cos \theta}{I_z} = \frac{3I \cos 60^\circ}{\frac{1}{3}I} = 4.50 \text{ rad/s}$$

Por lo tanto,

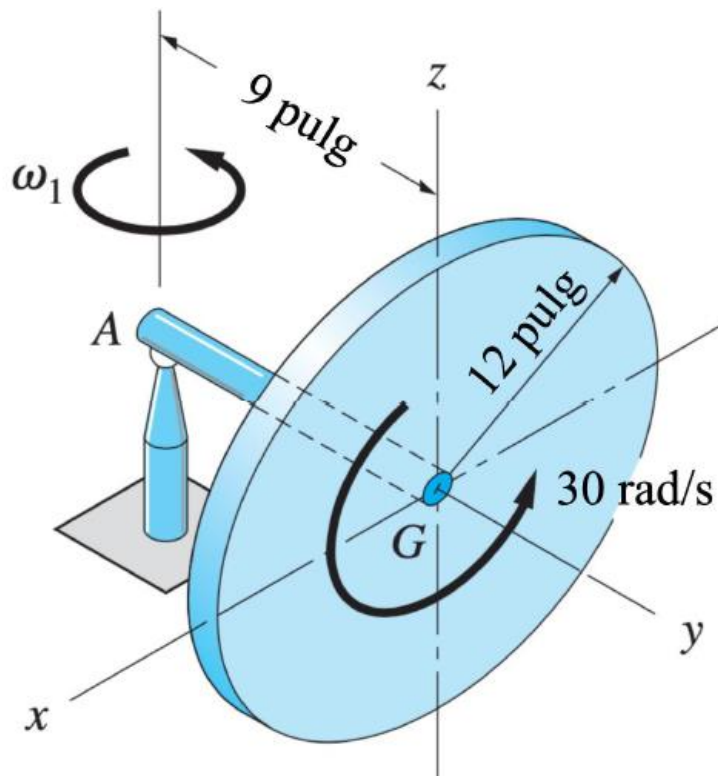
$$\omega = \sqrt{(\omega_x)^2 + (\omega_y)^2 + (\omega_z)^2} = \sqrt{(0)^2 + (2.60)^2 + (4.50)^2}$$

$$\omega = 5.20 \text{ rad/s}$$

Ejercicio N° 3

El disco de 25 lb gira respecto al eje AG con velocidad angular constante de 30 rad/s. El eje se apoya en una rótula esférica en A y rota respecto al eje vertical con velocidad angular constante ω_1 .

Calcular el valor de ω_1 de modo que el eje permanezca horizontal durante el movimiento. Desprecie el peso del eje.



Datos:

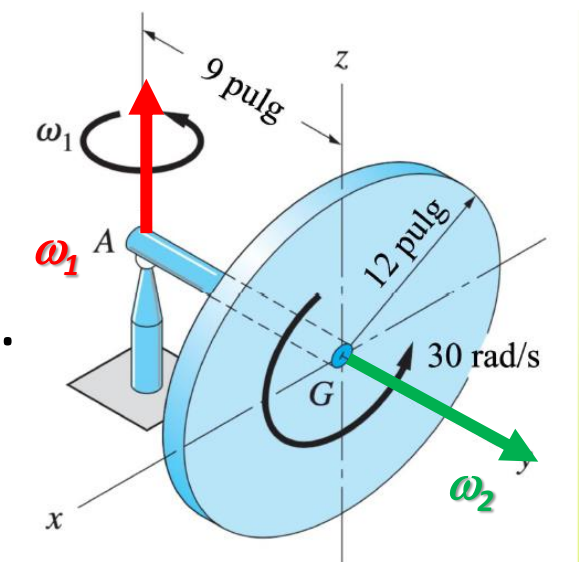
$$m_{\text{DISCO}} = 25 \text{ lb} \quad \omega_{\text{DISCO(AG)}} = 30 \text{ rad/s}$$

$$\omega_1 \text{ EJE } z = \omega_1$$

Incógnita:

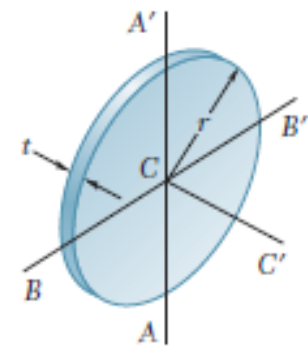
$$\omega_1 = ? \text{ Eje permanezca horizontal}$$

- ESTRATEGIA:** Se analizarán la velocidad angular que tenemos como dato y la que es incógnita, luego el momento de inercia del disco.
- MODELAR:** vamos a relacionar las velocidades angulares



$$\omega = \omega_{AG} \mathbf{j} + \omega_1 \mathbf{k} \qquad \Omega = \omega_1 \mathbf{k}$$

$$\omega = (30 \text{ rad/s}) \mathbf{j} + (\omega_1) \mathbf{k}$$



$$I_{AA'} = I_{BB'} = \frac{1}{4} m r^2$$

$$I_{CC'} = I_{AA'} + I_{BB'} = \frac{1}{2} m r^2$$

En nuestro caso nos queda

$$I_y = \frac{1}{2} m . R^2 = \frac{1}{2} . (W/g) . (R)^2 = \frac{1}{2} (25 \text{ lb}/ 32,2 \text{ pies/s}^2) . (12 \text{ in}/ 12 \text{ in}/ \text{pies})^2 = 0.3882 \text{ slug.ft}^2$$

$$I_x = I_z = \frac{1}{2} I_y = 0.1941 \text{ slug.ft}^2$$

Ejes x, y, z que tienen movimiento $\Omega \neq \omega$. Para simplificar los cálculos de la derivada con respecto al tiempo de V , con frecuencia es conveniente seleccionar los ejes x, y, z con una velocidad angular Ω diferente de la velocidad angular ω del cuerpo. Esto es particularmente adecuado para el análisis de giróscopos y giroscopios, los cuales son *simétricos* con respecto a sus ejes de giro. Cuando éste sea el caso, los momentos y productos de inercia permanecen constantes con respecto al eje de giro.

$$\begin{aligned}\Sigma M_x &= I_x \dot{\omega}_x - I_y \Omega_z \omega_y + I_z \Omega_y \omega_z \\ \Sigma M_y &= I_y \dot{\omega}_y - I_z \Omega_x \omega_z + I_x \Omega_z \omega_x \\ \Sigma M_z &= I_z \dot{\omega}_z - I_x \Omega_y \omega_x + I_y \Omega_x \omega_y\end{aligned}$$

Aquí $\Omega_x, \Omega_y, \Omega_z$ representan las componentes x, y, z de Ω , medidas con respecto al marco de referencia inercial, y $\omega_x, \omega_y, \omega_z$ deben determinarse con respecto a los ejes x, y, z que tienen la rotación V .

Para nuestro caso consideramos

$$\begin{aligned}\Sigma M_x &= I_z \Omega_y \omega_z - I_y \Omega_z \omega_y \\ -0.75 A_z &= 0 - (0.3882) \cdot \omega_1 (30)\end{aligned}$$

Utilizamos $\Sigma F_z = m \cdot a_z \Rightarrow AZ - 25 = 0 \Rightarrow A_z = 25 \text{ lb}$

Reemplazamos $-0.75 (25 \text{ lb}) = - (0.3882) \cdot \omega_1 (30) \Rightarrow$

$$\omega_1 = 1.610 \text{ rad/s}$$

Cátedra:
**MECÁNICA
APLICADA**
**MECÁNICA Y
MECANISMOS**

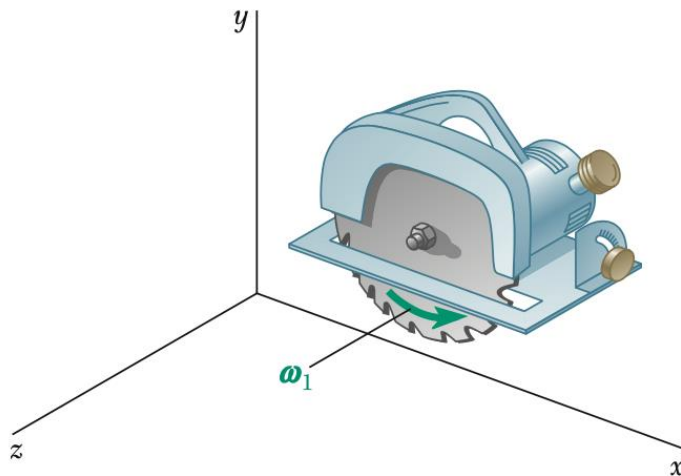
EJERCICIOS DE PLATAFORMA

SEGUNDA PARTE

9B_5_TP_MR_CUERPORIGIDO_3DIM_GIROSCOPO_2025

Problema N°1

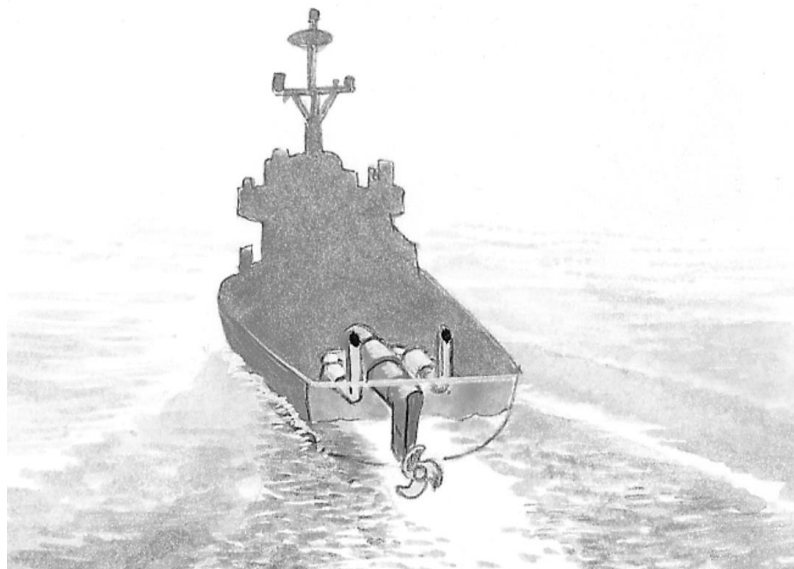
La hoja de una sierra portátil y el rotor de su motor tienen un peso total de 2,5 lb y un radio de giro combinado de 1,5 in. La hoja gira como se indica, con una velocidad angular de $n_1 = 1\,500$ rpm.



a) Determinar el vector del **par M** que debe ejercer un trabajador sobre la agarradera de la sierra para girarla con una velocidad angular constante $\omega_2 = -(2.4 \text{ rad/s})\mathbf{j}$.

Problema N°2

Un barco tiene un motor de turbina. El eje de giro de la turbina axial asimétrica que se muestra en la figura es horizontal y está alineada con el eje longitudinal del barco. La turbina gira a **10000 rpm**. Su momento de inercia respecto a su eje de giro es de **1000 kg.m²**. El barco vira a una razón constante de **20 grados por minuto**.



a) Determinar la magnitud del **momento** que ejerce la turbina sobre el barco.

Problema N°3

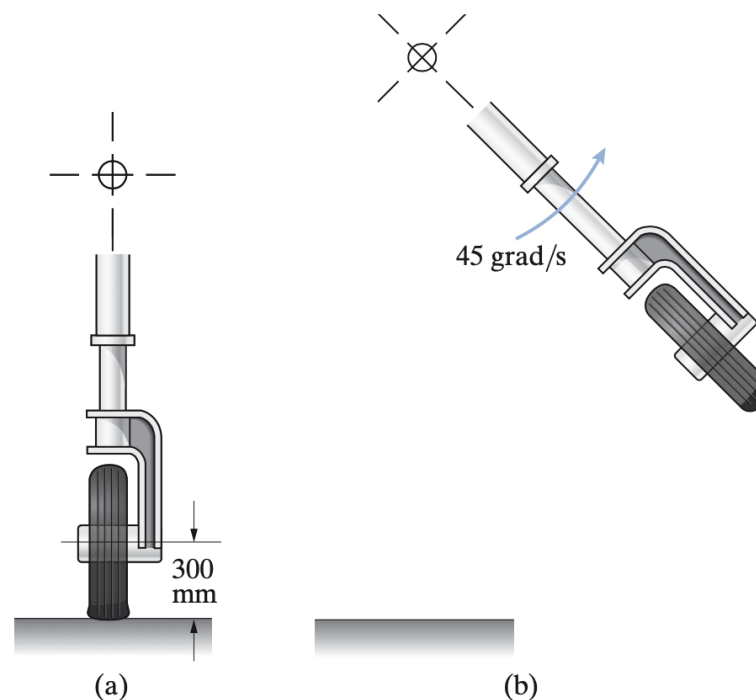
El helicóptero de la figura se encuentra en reposo. El eje z del sistema coordenado fijo al cuerpo apunta hacia abajo y coincide con el eje del rotor del helicóptero. El momento de inercia del rotor respecto al eje z es de 8600 kg.m^2 . Su velocidad angular es $258k \text{ (rpm)}$. El helicóptero comienza una maniobra de lanzamiento durante la cual su velocidad angular es $0,02j \text{ (rad/s)}$.



a) Determinar la magnitud del **momento** giroscópico ejercido por el rotor sobre el helicóptero.

Problema N°4

En la figura a se muestra el tren de aterrizaje de un avión visto desde la parte posterior del aeroplano. El radio de la rueda es de 300 mm y su momento de inercia es de 2 kg.m^2 . El avión despegue a 30 m/s . Después del despegue, el tren se recoge girando hacia el lado derecho del avión, como se muestra en la figura b.



a) Determinar la magnitud del par ejercido por la rueda sobre su soporte (ignore el movimiento angular del avión) tratando el movimiento como precesión estable.

Cátedra:
**MECÁNICA
APLICADA**
**MECÁNICA Y
MECANISMOS**

GRACIAS POR SU ATENCIÓN