

# Clase 22: El péndulo doble

Mario Cosenza  
Werner Bramer

Módulo de Instrumentación



Latin American alliance for  
Capacity building in Advanced physics  
**LA-CoNGA physics**



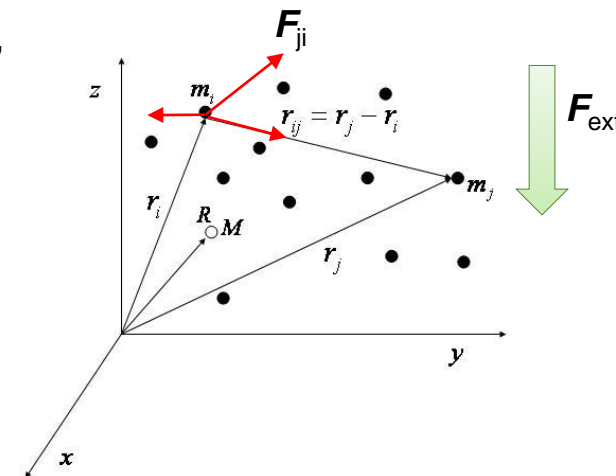
Cofinanciado por el  
programa Erasmus+  
de la Unión Europea





# Mecánica breve y concisa

Leyes de Newton describen el movimiento:  $\mathbf{F}_{\text{ext}}(i) + \sum_{j \neq i}^N \mathbf{F}_{ji} = m_i \frac{d^2 \mathbf{r}_i}{dt^2}$   $3N$  ecuaciones diferenciales 2<sup>do</sup> orden, una para cada componente cartesiana



Formulación Lagrangiana:  $\{q_j\}$   $j=1,2,\dots,s$  coordenadas generalizadas o *grados de libertad*.

Sistema caracterizado por función escalar  $L(q_j, \dot{q}_j, t) = T - V$  Lagrangiano del sistema

$T$  = energía cinética total,  $V$  = energía potencial total, ambas en función de  $(q_j, \dot{q}_j, t)$

Ecuaciones de Lagrange:  $\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0$   $s$  ecuaciones diferenciales 2<sup>do</sup> orden, una para cada grado de libertad.

Momento conjugado asociado a  $q_i$ :  $p_i(q_j, \dot{q}_j, t) \equiv \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right)$  Coordenada  $q_i$  se denomina cíclica si:  $\left( \frac{\partial L}{\partial q_i} \right) = 0$

Momento conjugado asociado a una coordenada cíclica  $q_i$  es constante:  $\frac{dp_i}{dt} = 0 \Rightarrow p_i(q_j, \dot{q}_j) = \text{cte}$

Se puede demostrar que si:  $\left( \frac{\partial L}{\partial t} \right) = 0 \Rightarrow E = T + V = \text{cte}$



# Sistemas integrables y no integrables

Coordenada cíclica  $q_i$  representa una simetría del sistema: si  $q_i$  es una coordenada  $x \rightarrow$  simetría de traslación en dirección  $x$ .  
si  $q_i$  es ángulo de rotación alrededor de un eje  $\rightarrow$  simetría axial alrededor de ese eje.

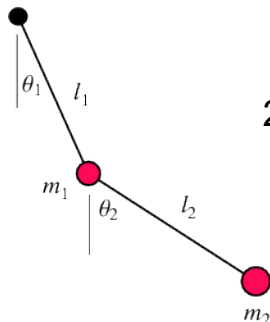
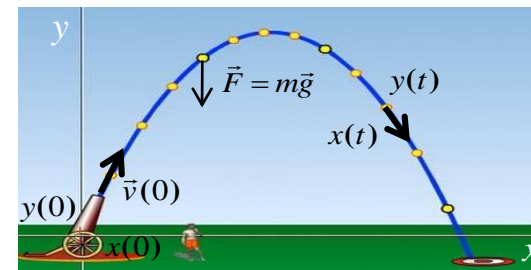
**Teorema de Noether:** cada simetría de un sistema mecánico tiene asociada una cantidad conservada.

Un sistema puede tener  $n$  cantidades conservadas de la forma:  $I_k(q_j, \dot{q}_j) = C_k = \text{cte}$   $k = 1, 2, \dots, n$

Sistema es integrable si:  $s = n$ . No integrable si:  $s > n$ . Superintegrable si  $s < n$ .

## Ejemplos:

- 1) proyectil en campo gravitacional. Grados de libertad  $s = 2$ : coordenadas  $(x, y)$ .  
Cantidades conservadas  $n=2$ :  $p_x, E=T+V$ .  
 $\rightarrow$  *integrable*.



- 2) Péndulo doble.  $s = 2$ : ángulos  $\theta_1, \theta_2$   
Cantidades conservadas  $n=1$ :  $E = T+V$   
 $\rightarrow$  *no integrable*.

- 3) Partícula libre.  $s = 3$ : coordenadas  $(x, y, z)$ .  
Cantidades conservadas  $n=4$ :  $C_1: E = T+V, C_2: p_x, C_3: p_y, C_4: p_z$   
 $\rightarrow$  *superintegrable*.

También: dos cuerpos con interacción gravitacional:  $s = 6, n = 7$ .



# Caos en el péndulo doble

Péndulo doble: sistema determinista. *No integrable.*

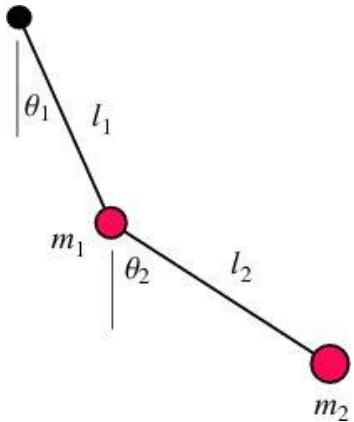
Ecuaciones de movimiento para  $\theta_1, \theta_2$

$$\ddot{\theta}_1 = \frac{g(\sin \theta_2 \cos \Delta\theta - \mu \sin \theta_1) - (l_2 \dot{\theta}_2^2 + l_1 \dot{\theta}_1^2 \cos \Delta\theta) \sin \Delta\theta}{l_1(\mu - \cos^2 \Delta\theta)}$$

$$\Delta\theta = \theta_1 - \theta_2$$

$$\ddot{\theta}_2 = \frac{g\mu(\sin \theta_1 \cos \Delta\theta - \sin \theta_2) - (\mu l_1 \dot{\theta}_1^2 + l_2 \dot{\theta}_2^2 \cos \Delta\theta) \sin \Delta\theta}{l_2(\mu - \cos^2 \Delta\theta)}$$

$$\mu = 1 + \frac{m_1}{m_2}$$



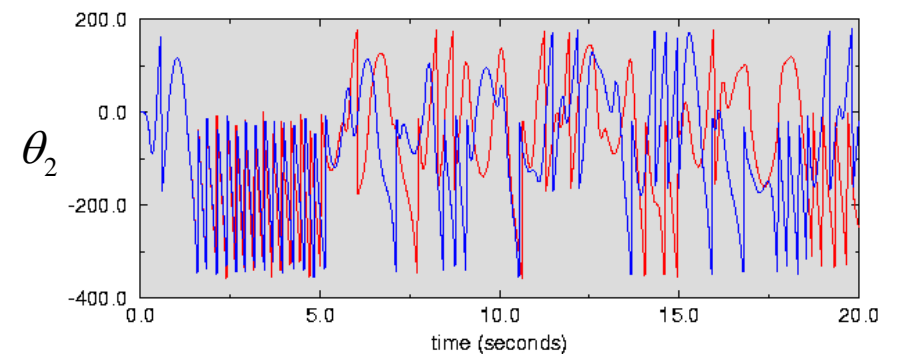
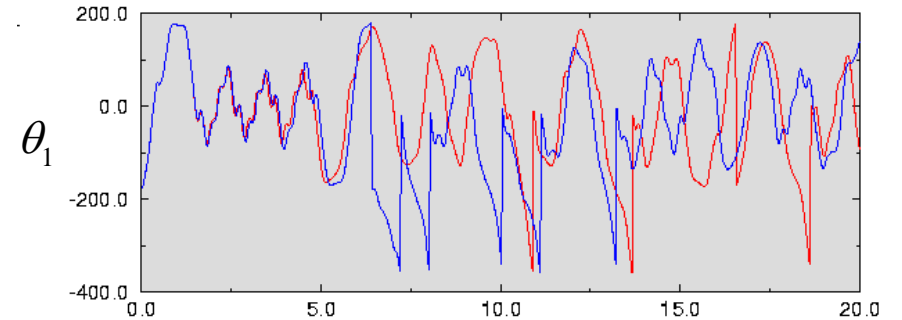
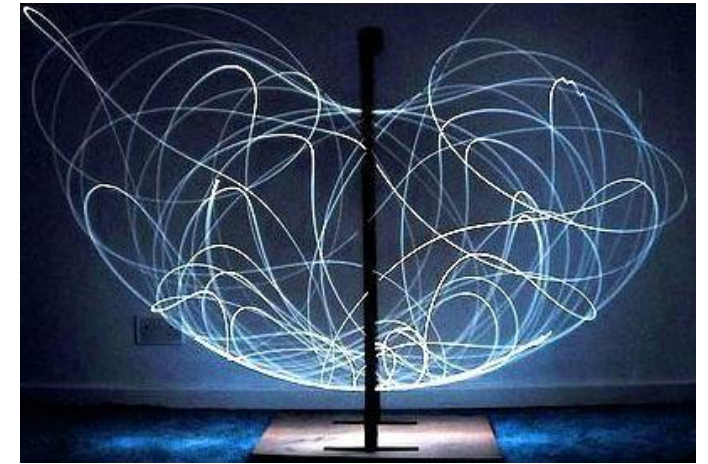
**No integrabilidad:**  
condición necesaria, pero  
no suficiente para caos.

Pequeñas amplitudes  
→ linealización

$$\ddot{\theta}_1 = \frac{g(\theta_2 - \mu\theta_1)}{l_1(\mu - 1)}$$

$$\ddot{\theta}_2 = \frac{g\mu(\theta_1 - \theta_2)}{l_2(\mu - 1)}$$

Modos de oscilación:  
 $\omega_1$ : en fase,  $\omega_2$ : antifase  
 $\omega_2 > \omega_1$





<http://laconga.redclara.net>



[contacto@laconga.redclara.net](mailto:contacto@laconga.redclara.net)



lacongaphysics



Latin American alliance for  
Capacity buildiNG in Advanced physics

**LA-CoNGA physics**



Cofinanciado por el  
programa Erasmus+  
de la Unión Europea

El apoyo de la Comisión Europea para la producción de esta publicación no constituye una aprobación del contenido, el cual refleja únicamente las opiniones de los autores, y la Comisión no se hace responsable del uso que pueda hacerse de la información contenida en la misma.