

Módulo de Instrumentación 2024

Clase 21: Pendúlo doble: caos en un sistema no lineal

Mario Cosenza



Latin American alliance for
Capacity building in Advanced physics

LA-CoNGA physics



Cofinanciado por el
programa Erasmus+
de la Unión Europea



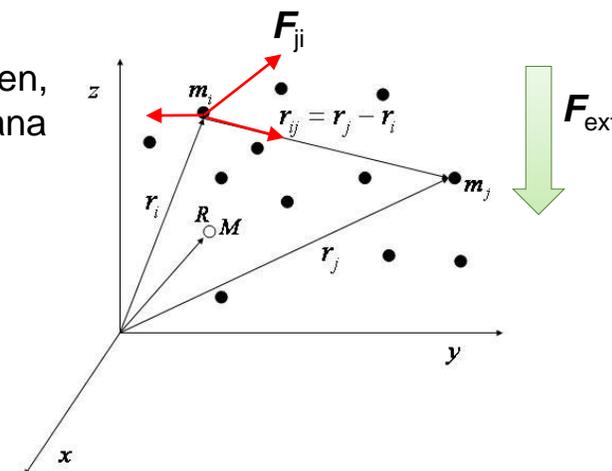


Mecánica breve y concisa

Leyes de Newton describen el movimiento:
sistema de $i = 1, 2, \dots, N$ partículas

$$\mathbf{F}_{\text{ext}}(i) + \sum_{j \neq i}^N \mathbf{F}_{ji} = m_i \frac{d^2 \mathbf{r}_i}{dt^2}$$

Ec. movimiento para partícula i
→ $3N$ ecuaciones diferenciales 2^{do} orden,
una para cada componente cartesiana



Formulación Lagrangiana: $\{q_j\} \quad j=1, 2, \dots, s$ 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:
 $j=1, 2, \dots, s$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0$$

s ecuaciones diferenciales 2^{do} orden,
una para cada grado de libertad.
→ condición para mínima *acción*

$$S = \int_{t_1}^{t_2} L(q_j, \dot{q}_j, t) dt$$

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.

$\partial L / \partial t = 0 \rightarrow$ homogeneidad del tiempo.

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

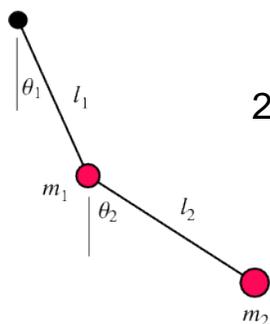
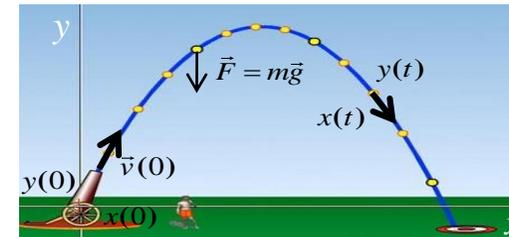
Un sistema puede tener n cantidades conservadas de la forma: $I_k(q_j, \dot{q}_j) = C_k = \text{cte} \quad k = 1, 2, \dots, n$

Sistema es *integrable* si: $s = n$. \rightarrow coordenadas $q_j(t)$ se pueden expresar como integrales de funciones.

Sistema es *no integrable* si: $s > n$. *Superintegrable* si: $s < n$ (existen pocos conocidos).

Ejemplos:

- 1) proyectil en campo gravitacional. Grados de libertad $s = 2$: coordenadas (x, y) .
Cantidades conservadas $n=2$: $C_1: p_x, C_2: E=T+V$.
 \rightarrow *integrable*.



- 2) Péndulo doble. $s = 2$: ángulos θ_1, θ_2
Cantidades conservadas $n=1$: $C_1: E = T+V$
 \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*.

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



Caos en el péndulo doble

Péndulo doble: sistema determinista. *No integrable.*

Ecuaciones de movimiento para θ_1, θ_2

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

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

$$\mu = 1 + \frac{m_1}{m_2} \quad \Delta\theta = \theta_1 - \theta_2$$

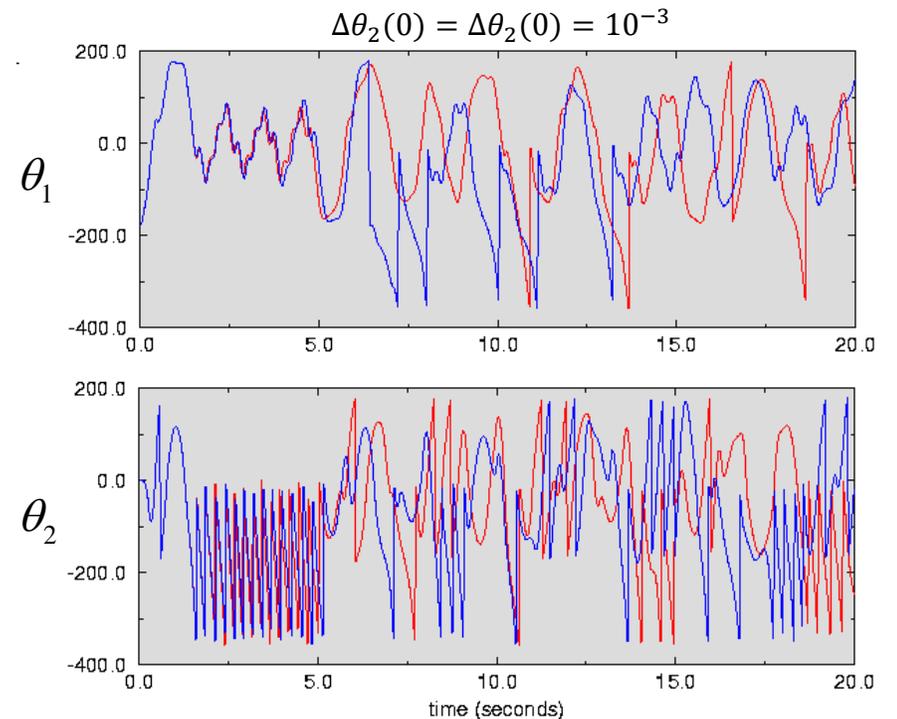
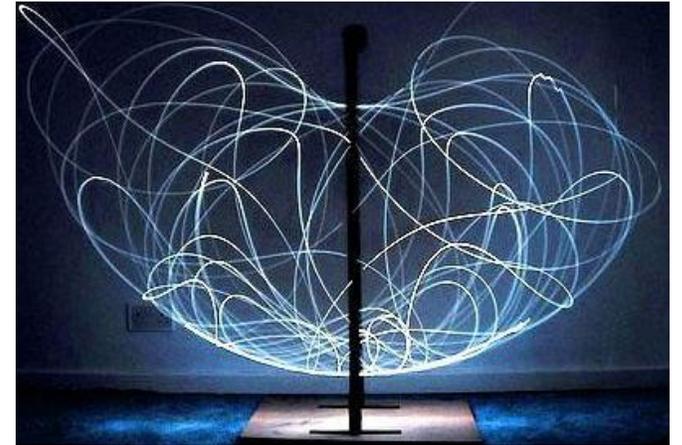
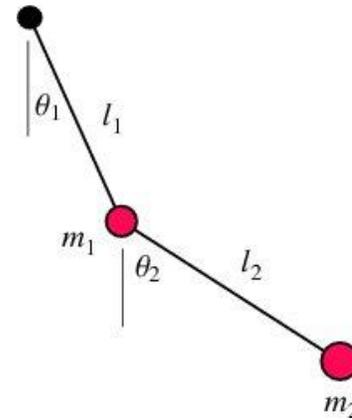
No integrabilidad:
condición necesaria, pero no suficiente para caos.

Pequeñas amplitudes
→ linearización

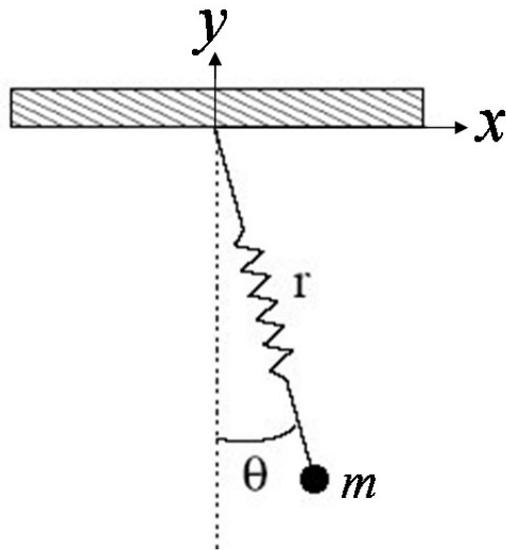
$$\ddot{\theta}_1 = \frac{g(\theta_2 - \mu\theta_1)}{l_1(\mu - 1)}$$

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

Modos de oscilación:
 ω_1 : en fase, ω_2 : antifase
 $\omega_2 > \omega_1$



Péndulo de resorte



$$r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} + g \sin \theta = 0,$$
$$\ddot{r} - r\dot{\theta}^2 + \frac{k}{m}(r - l) - g \cos \theta = 0.$$

