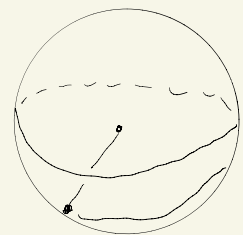


Condiciones iniciales
(posiciones y velocidades) en la esfera.
de la restricción

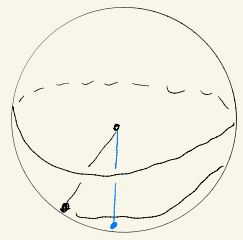
$$x(0)^2 + y(0)^2 + z(0)^2 = l^2 \quad \text{sobre la superficie de la esfera.}$$

$x(0), y(0), z(0) \cdot (\dot{x}(0), \dot{y}(0), \dot{z}(0)) = 0$ el vector tangente a la curva está en el espacio tangente de la esfera.

$$x(0)\dot{x}(0) + y(0)\dot{y}(0) + z(0)\dot{z}(0) = 0$$



2) Linealizar sobre las soluciones que son casi-verticales



$x=0$
 $y=0$
 $z=l$ } solución de equilibrio.

La solución

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -l \end{pmatrix} \text{ es un equilibrio.}$$

Las ecuaciones linealizadas alrededor de este equilibrio son.

Observación: La dinámica de z será muy cercana a $-l$ y las dinámicas de x y y serán muy cercanas a $(0,0)$

$$z = -\sqrt{l^2 - (x^2 + y^2)} \approx -l + \mathcal{O}(x^2 + y^2)$$

$$\ddot{x} = -g/l x$$

$$\ddot{y} = -g/l y$$

$$\ddot{z} = 0$$

ecuaciones linealizadas alrededor de $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -l \end{pmatrix}$

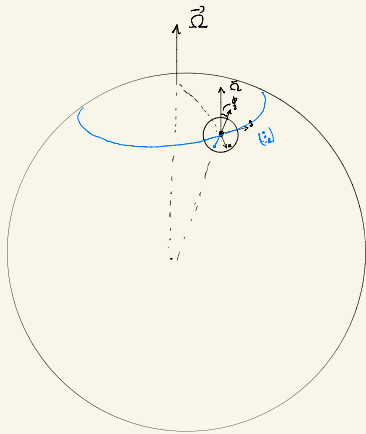
$$\ddot{x} = -\omega^2 x$$

$$\ddot{y} = -\omega^2 y$$

$$\ddot{z} = 0$$

$$\omega = \sqrt{g/l}$$

3) El marco del péndulo esférico K se desplaza sobre la superficie de la tierra.



{La fuerza de Coriolis}

$$-2m \vec{\Omega} \times \dot{\vec{a}} \quad \dot{\vec{a}} = \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ 0 \end{pmatrix} \text{ a primer orden.}$$

$$\vec{\Omega} = |\Omega| \cos \phi \vec{E}_z - |\Omega| \sin \phi \vec{E}_x = \begin{pmatrix} -|\Omega| \sin \phi \\ 0 \\ |\Omega| \cos \phi \end{pmatrix} \quad |\Omega| \cos \phi = \Omega_z$$

$$-2 \vec{\Omega} \times \dot{\vec{a}} = -2 \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ -|\Omega| \sin \phi & 0 & |\Omega| \cos \phi \\ \dot{x} & \dot{y} & 0 \end{vmatrix} = 2 \begin{pmatrix} \dot{y} \Omega_z \\ -\dot{x} \Omega_z \\ \dot{y} \Omega_x \end{pmatrix}$$

$$\left. \begin{aligned} \ddot{x} &= -\omega^2 x + 2\dot{y} \Omega_z \\ \ddot{y} &= -\omega^2 y - 2\dot{x} \Omega_z \end{aligned} \right\} \text{ lo que nos interesa en este caso es el movimiento en } (x, y)$$

$$\ddot{z} = 0 + \dot{y} \Omega_z$$

Sea $\vec{r}(t) = x(t) + iy(t)$

$$\ddot{\vec{r}}(t) = -\omega^2 \vec{r}(t) - 2i \Omega_z \dot{\vec{r}}(t)$$

$$\ddot{\vec{r}}(t) + 2i \Omega_z \dot{\vec{r}}(t) + \omega^2 \vec{r}(t) = 0$$

$$\vec{r}(t) = e^{\mu t}$$

$$\mu^2 + 2i \Omega_z \mu + \omega^2 = 0$$

$$\mu = \frac{-2i \Omega_z \pm \sqrt{-4 \Omega_z^2 - 4 \omega^2}}{2}$$

$$\mu = i \Omega_z \pm i \sqrt{\Omega_z^2 + \omega^2}$$

Para la tierra $|\Omega| = 7.3 \times 10^{-5} / \text{sec}$
 $\omega^2 \gg \Omega_z^2$

$$\sqrt{\omega^2 + \Omega_z^2} \approx \omega + \mathcal{O}(\Omega_z^2)$$

A primer orden

$$\mu = -i\Omega_2 \pm i\omega$$

$$\vec{z}(t) = C_1 e^{(-i\Omega_2 + i\omega)t} + C_2 e^{(-i\Omega_2 - i\omega)t}$$

$$= e^{-i\Omega_2 t} (C_1 e^{i\omega t} + C_2 e^{-i\omega t})$$

$C_1, C_2 \in \mathbb{C}$ constantes.

$$\omega = \sqrt{g/l}$$

$$\Omega_2 = 7.3 \times 10^{-5} \text{ 1/seg.}$$

