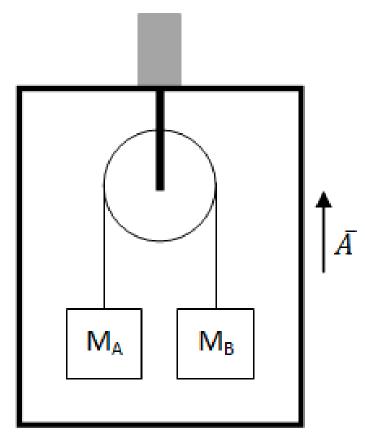
Dinámica de la partícula

Marcos de referencias. SRI y SRNI

Ejemplo extra.

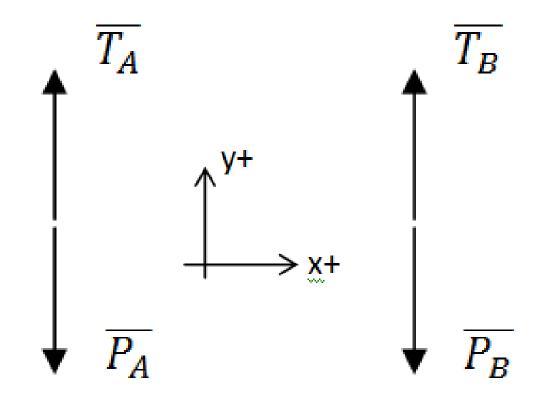
Calcular las aceleraciones de A y B (respecto de Tierra) cuando la polea está unida al techo que se mueve con una aceleración de módulo A.

Datos: MA, MB, g. La polea y la soga son ideales



DCL A

DCL B



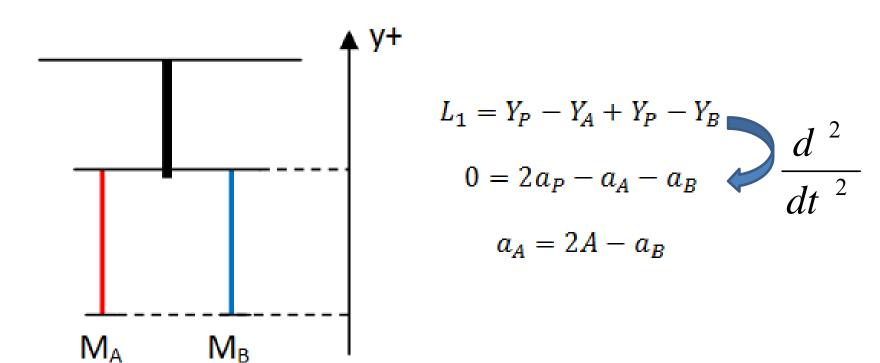
Ecuaciones de movimiento

$$\sum \overline{F_A} = M_A \cdot \overline{a_A}$$
$$y)T_A - P_A = M_A \cdot a_A$$

$$\sum \overline{F_B} = M_B \cdot \overline{a_B}$$
$$y)T_B - P_B = M_B \cdot \overline{a_B}$$

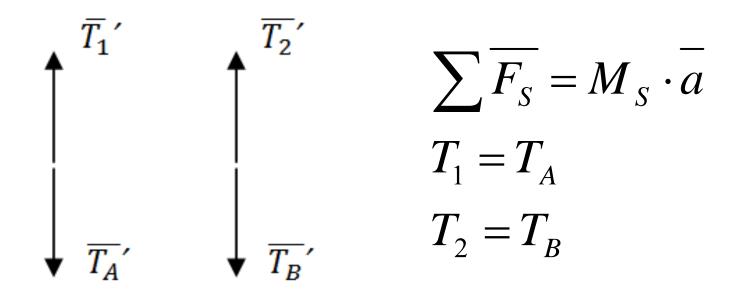
Vínculos

Soga inextensible (L=cte)



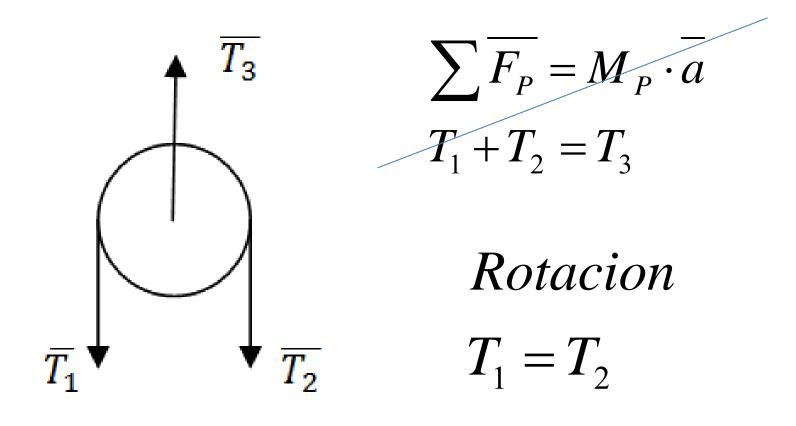
Vínculos

Masa de soga despreciable



Vínculos

Masa de polea despreciable



Ecuaciones de movimiento

$$T_A - P_A = M_A \cdot a_A$$
$$T_B - P_B = M_B \cdot a_B$$

- Ecuaciones de vínculo
 - Soga inextensible

$$a_A = 2a_P - a_B$$

$$a_A = 2A - a_B$$

Masa despreciable

$$T_1 = T_A = T_2 = T_B = T$$

 Reemplazo los vínculos en las ecuaciones de movimiento

$$T - P_A = M_A \cdot (2A - a_B)$$
$$T - P_B = M_B \cdot a_B$$

Resuelvo

$$P_A - P_B = (M_A + M_B) \cdot a_B - 2M_A \cdot A$$

$$a_B = \frac{M_A (g + 2A) - M_B \cdot g}{(M_A + M_B)}$$

Respuesta

$$\overline{a_B} = \frac{M_A(g+2A) - M_B \cdot g}{(M_A + M_B)} \hat{j}$$

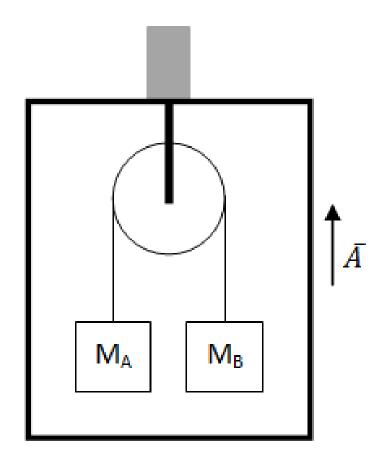
$$\overline{a_A} = (2A - a_B) \hat{j}$$

$$\overline{a_A} = \left(2A - \frac{M_A(g+2A) - M_B \cdot g}{(M_A + M_B)}\right) \hat{j}$$

$$\overline{a_A} = \frac{M_B(g+2A) - M_A \cdot g}{(M_A + M_B)} \hat{j}$$

Otra perspectiva.

Calcular la aceleración de las masas. La soga es ideal y la polea es ideal (dentro de un ascensor que sube con aceleración de módulo A) Datos: MA, MB, g.



Sistemas de referencias no inerciales

- Son sistemas donde no se cumple el primer principio.
- Para el estudio de Física 1 es un sistema de referencia (O´) que está acelerado respecto de la Tierra (O)

¿Por qué trabajar así? ¿Cómo trabajamos con eso?

Sistemas de referencias no inerciales

$$\sum \overline{F_A} = M_A \cdot \overline{a_A}$$

$$\sum \overline{F_A} = M_A \cdot \overline{a_{A/O}}$$

$$\sum \overline{F_A} = M_A \cdot (\overline{a_{A/O'}} + \overline{a_{O'/O}})$$

$$\sum \overline{F_A} - M_A \cdot \overline{a_{O'/O}} = M_A \cdot \overline{a_{A/O'}}$$

$$\sum \overline{F_A} + \overline{F^*} = M_A \cdot \overline{a_{A'}} \qquad \overline{F^*} = -M_A \cdot \overline{a_{O'/O}}$$

DCL A DCL B $\overline{T_B}$ $\overline{F_A^*}$ $\overline{P_B}$

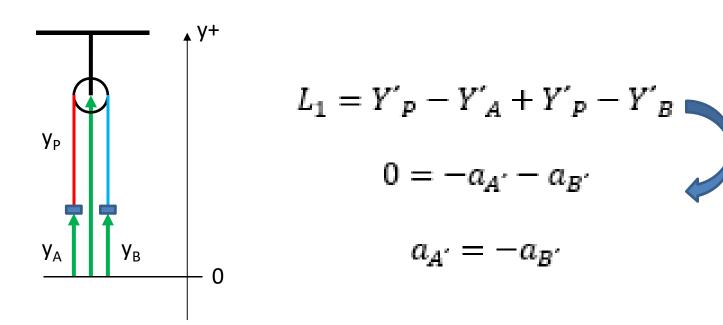
Ecuaciones de movimiento en SRNI

$$\sum \overline{F_A} + \overline{F_A^*} = M_A \cdot \overline{a_{A'}}$$
$$y)T_A - P_A - M_A \cdot A = M_A \cdot a_{A'}$$

$$\sum \overline{F_B} + \overline{F_B^*} = M_B \cdot \overline{a_{B'}}$$
$$y)T_B - P_B - M_B \cdot A = M_B \cdot a_{B'}$$

¿Por qué este vínculo entre las aceleraciones?

Soga inextensible (L=cte)



Ecuaciones de movimiento

$$T_A - P_A - M_A \cdot A = M_A \cdot a_{A'}$$
$$T_B - P_B - M_B \cdot A = M_B \cdot a_{B'}$$

- Ecuaciones de vínculo
 - Soga inextensible

$$a_{A'} = -a_{B'}$$

Masa despreciable

$$T_A = T_B = T$$

 Reemplazo los vínculos en las ecuaciones de movimiento

Ec. I
$$T-P_A-M_A\cdot A=M_A\cdot (-a_{B'})$$
 Ec. II
$$T-P_B-M_B\cdot A=M_B\cdot a_{B'}$$

• Resuelvo (Ec. II – Ec. I)

$$P_{A} - P_{B} + M_{A}A - M_{B}A = (M_{A} + M_{B}) \cdot a_{B'}$$

$$a_{B'} = \frac{(g + A) \cdot (M_{A} - M_{B})}{(M_{A} + M_{B})}$$

Respuesta

$$\overline{a_{B'}} = \frac{(g+A)\cdot(M_A - M_B)}{(M_A + M_B)}\hat{j}'$$

$$\overline{a_{A'}} = -a_{B'}\hat{j} = \frac{(g+A)\cdot(M_B - M_A)}{(M_A + M_B)}\hat{j}'$$

Para terminar...

- ¿Cómo podemos compatibilizar estos resultados?
 - Relacionando los resultados según la relación de movimiento relativo

$$\overline{a}_{A/O} = \overline{a}_{A/O'} + \overline{a}_{O'/O} = \overline{a}_{A'} + \overline{A}
\overline{a}_{B/O} = \overline{a}_{B/O'} + \overline{a}_{O'/O} = \overline{a}_{B'} + \overline{A}$$

 En el cálculo de las fuerzas (las de interacción) ya que en ambos sistemas tienen el mismo valor.