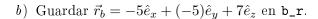
DIT Department de Ingenieria en revestigaciones Tecnologicas

VECTORES POSICIÓN Y VELOCIDAD. ENERGÍA CINÉTICA

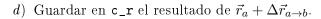
Vector posición

1. Posición suma

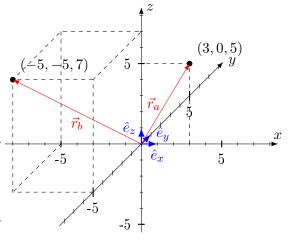
a) Guardar en una variable llamada a_r un vector que indique la posición $\vec{r}_a = 3\hat{e}_x + 0\hat{e}_y + 5\hat{e}_z$.



c) Restar las variables correspondientes para realizar $\Delta \vec{r}_{a \to b} = \vec{r}_b - \vec{r}_a$ y guardar el resultado en ab_deltaR.



e) Para verificar que todo se hizo bien leer $\mathbf{c}_{-}\mathbf{r}$ y comprobar que $\vec{r_c} = \vec{r_b}$.

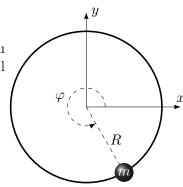


2. Posición en función de una variable

Una partícula de masa m está engarzada en un aro de radio R, por lo que su radio medido desde el centro del aro es constante. Basta entonces conocer el ángulo φ para describir su posición.



b) Calcule la velocidad.



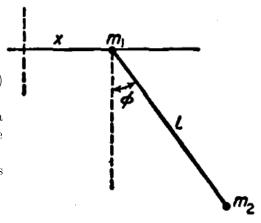
Energía cinética

3. **Péndulo con punto de suspensión libre** [Landau §5 ej. 2]

Péndulo plano de masa m_2 , cuyo punto de suspensión (de masa m_1) puede desplazarse en el mismo plano sobre una recta horizontal.

La cuerda que une las partículas de masas m_1 y m_2 se considera rígida (no se dobla) y por tanto mantiene una distancia constante de ℓ entre ambas.

Escriba la energía cinética en función de las coordenadas indicadas por las figura: x, ϕ .



4. **Péndulo doble** [Landau §5 ej. 1]

Un péndulo doble oscila en un plano en función de las coordenadas generalizadas sugeridas por las figura.

Calcule su energía cinética.

