Mecánica General



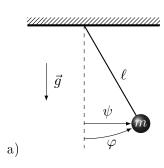
Simulación de la dinámica | Resolución numérica de la ecuación de Euler-Lagrange

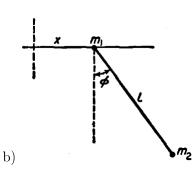
En los siguientes problemas resolverá numericamente cada ecuación de Euler-Lagrange que corresponda a cada coordenada generalizada. Graficando tales soluciones, en el rango de tiempos y con las condiciones iniciales indicadas, estará simulando la dinámica de tales sistemas.

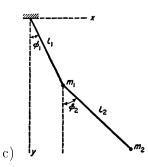
La aceleración gravitatoria tiene por magnitud $|\vec{q}| = 9.81 \,\mathrm{m \, s^{-2}}$.

Los problemas marcados con (*) tienen alguna dificultad adicional, no dude en consultar.

1. **Péndulo rígido ideal** [Marion (english) ex. 7.2] Péndulo de punto de suspensión libre y péndulo doble [Landau §5 ejs. 1 y 2]







Rango de tiempo t = 0 a 10 s. Parámetros físicos y condiciones iniciales:

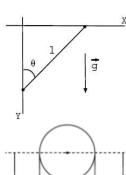
a)
$$m = 3 \text{ kg}, \ \ell = 2 \text{ m}, \ \varphi(t = 0) = \frac{\pi}{4}, \ \dot{\varphi}(t = 0) = 0.$$

b)
$$m_1 = 3 \text{ kg}, m_2 = 1 \text{ kg}, \ell = 2 \text{ m}, x(t=0) = 1 \text{ m}, \dot{x}(t=0) = 0.5 \text{ m s}^{-1}, \phi(t=0) = \frac{\pi}{8}, \dot{\phi}(t=0) = 0.$$

c)
$$m_1 = 3 \text{ kg}, m_2 = 1 \text{ kg}, \ell_1 = 1 \text{ m}, \ell_2 = 1 \text{ m}, \phi_1(t=0) = \frac{\pi}{8}, \dot{\phi}_1(t=0) = 0, \phi_2(t=0) = \frac{\pi}{4}, \dot{\phi}_2(t=0) = -\frac{\pi}{16} \text{s}^{-1}.$$

2. Péndulo de masas acopladas en movimiento restringido

Rango de tiempo t = 0 a 10 s. Parámetros físicos y condiciones iniciales: $m_1 = m_2 = m = 2 \text{ kg}, \ l = 2 \text{ m}, \ \theta(t = 0) = \frac{\pi}{4}, \ \dot{\theta}(t = 0) = 0.$

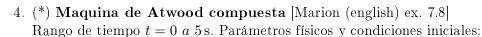


3. Máquina de Atwood simple

Rango de tiempo t = 0 a 10 s. Parámetros físicos y condiciones iniciales: $\ell_{\text{cuerda}} > 150 \,\text{m}, R_{\text{polea 1}} = 0.5 \,\text{m},$

$$m_1 = 2 \,\mathrm{kg}, \, m_2 = 1 \,\mathrm{kg}, \, m_{\mathrm{polea}} = 4 \,\mathrm{kg},$$

$$x(t=0) = 25 \,\mathrm{m}, \, \dot{x}(t=0) = -10 \,\mathrm{m \, s^{-1}}.$$



$$\ell_1 = 15 \,\mathrm{m}, \, R_{\mathrm{polea}\,1} = 0.5 \,\mathrm{m}, \, \ell_2 = 15 \,\mathrm{m}, \, R_{\mathrm{polea}\,2} = 0.5 \,\mathrm{m},$$

$$m_1 = 1 \,\mathrm{kg}, \, m_2 = 2 \,\mathrm{kg}, \, m_3 = 3 \,\mathrm{kg}, \, m_{\mathrm{polea} \, 1} = 4 \,\mathrm{kg}, \, m_{\mathrm{polea} \, 2} = 4 \,\mathrm{kg},$$

$$x(t=0)=1\,\mathrm{m},\,\dot{x}(t=0)=0,\,y(t=0)=2\,\mathrm{m},\,\dot{y}(t=0)=0$$

