Tarea 6 Mecánica Analítica

Cerritos Lira Carlos

18 de Marzo del 2020

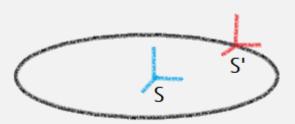
Problemas

1.-

3.4)

Un niño monta un "caballito" que sube y baja sinusoidalemtne $h = h_0 sin(wt)$ con relación a un tiovivo que gira alrededor de la vertical con una velocidad(tangencial) constante Ω . si el niño está a una distancia c del eje de rotación, hallése una expresión de su aceleración relativa al suelo en funcion de Ω , c, h_0 , w y t.

Definimos dos sistemas, S en resposo en el centro del juego y S' justo debajo del caballito como en la figura:



definimos los vectores:

$$e_r = cos(\Omega t)i + sin(\Omega t)j$$

 $e_\theta = sin(\Omega t)i - cos(\Omega t)j$

Sea r la función de posición en el sistema S, se tiene:

$$r = R' + r'$$

$$= ce_r + h_0 sin(wt) k$$

$$v = -c\Omega e_\theta + h_0 wcos(wt) k$$

$$a = -c\Omega^2 e_r - h_0 w^2 sin(wt) k$$

2.-

4.2)

Encontrar la posición en un tiempo t de una partícula de masa m, cuando la fuerza aplicada es F = 2mcos(wt) y x = 8 a t = 0 y x = -b a $t = \frac{\pi}{2w}$.

Tenemos la siguiente información:

$$\begin{aligned} & \boldsymbol{a} = 2cos(wt)\boldsymbol{i} \\ & \boldsymbol{v} = \left(\frac{2}{w}sin(wt) + v_0\right)\boldsymbol{i} \\ & \boldsymbol{x} = \left(-\frac{2}{w^2}cos(wt) + v_0t + \frac{2}{w^2} + x_0\right)\boldsymbol{i} \end{aligned}$$

donde

$$x_0 = 8$$

podemos encontrar el valor de v_0 mediante la relación $\boldsymbol{x}(\frac{\pi}{2w}) = -b\boldsymbol{i}$, de donde obtenemos:

$$v_0 = \frac{\frac{2}{w^2} cos \frac{\pi}{2w} - \frac{2}{w^2} - x_0 - b}{\frac{\pi}{2w}}$$

3.-

4.4)

- a) Si la velocidad límite de caída de un hombre de 80kg, con paracaídas, es la misma que tendría al caer libremente 0.75m; hallar el valor de esta velocidad límite y la constante de amortiguamiento k (supóngase $F_{amort} = -mkv$)
- b) Supongamos ahora que el hombre cae libremente (partiendo del reposo) durante 5 segundos y que después abre su paracaídas. Luego de otros 5 segundos, ¿cual será su velocidad?

4.-

4.7)

Una partícula de masa m tiene aplicada una fuerza $F = -kx^2$. Si $\dot{x} = v_0$ cuando x = 0, hállese:

- a) la ecuación de la energía
- b) el punto de retorno
- c) la velocidad en cualquier posición

a)

Encontramos una energía potencial que satisface $U_0 = 0$ usando la relación:

$$U(x) = -\int_0^x F(x')dx'$$
$$= \frac{k}{3}x^3$$

por el teorema del trabajo y la energía se tiene la relación:

$$U + K = U_0 + K_0$$
$$\frac{k}{3}x^3 + \frac{1}{2}m\dot{x}^2 = \frac{1}{2}mv_0^2 = E$$

b)

En el punto de retorno se satisface $U=E \implies \dot{x}=0$, despejando obtenemos:

$$x = \left(\frac{3m}{2k}v_0^2\right)^{\frac{1}{3}}$$

c)

Despejando \dot{x} obtenemos:

$$\dot{x} = \sqrt{v_0^2 - \frac{2k}{3m}x^3}$$

5.-

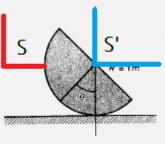
3.3)

Un semicilindro se balance sinusoidalmente sin deslizamiento, como se muestra en la figura 3-11, de tal forma que $\theta=sin2t$.

- a) Cuando pasa por la posición neutra $\theta = 0$, ¿cuál es la aceleración del punto de contacto con la superfice fija?.
- b) Cuando el semicilindro está al ángulo máximo de 1 radían ¿cuál es la aceleración del punto de contacto con la superficie fija?

Caso general

Definimos dos sistemas como en la imagen:



Fro. 3-11

Sea r la función de posición en el sistema S para el punto que se hace de contacto al tiempo t_0 , como se balancea sin deslizamiento:

$$m{R} = m{ heta} m{i}$$

 $m{r'} = sin(m{ heta}_0 - m{ heta}) m{i} - cos(m{ heta}_0 - m{ heta}) m{j}$

El movimiento respecto al sistema en reposo S, está dado por:

$$\begin{split} & \boldsymbol{r} = \boldsymbol{R} + \boldsymbol{r'} \\ & \boldsymbol{v} = \dot{\theta} \boldsymbol{i} - \dot{\theta} cos(\theta_0 - \theta) \boldsymbol{i} - \dot{\theta} sin(\theta_0 - \theta) \boldsymbol{j} \\ & \boldsymbol{a} = \ddot{\theta} \boldsymbol{i} - (\ddot{\theta} cos(\theta_0 - \theta) + \dot{\theta}^2 sin(\theta_0 - \theta)) \boldsymbol{i} - (\ddot{\theta} sin(\theta - \theta_0) - \dot{\theta}^2 cos(\theta_0 - \theta)) \boldsymbol{j} \end{split}$$

La aceleración de este punto cuando se hace de contacto es:

$$\boldsymbol{a}(t_0) = \ddot{\theta}(t_0)\boldsymbol{i} - \ddot{\theta}(t_0)\boldsymbol{i} + \dot{\theta}^2(t_0)\boldsymbol{j}$$
$$= 4\cos^2(2t_0)\boldsymbol{j} \left[\frac{m}{s^2}\right]$$

 $\mathbf{a})$

En este caso $t_0=0[s],$ sustituyendo obtenemos:

$$oldsymbol{a} = 4 oldsymbol{j} \left[rac{m}{s^2}
ight]$$

b)

En este caso tenemos $t_0 = \frac{\pi}{4}[s]$, sustituyendo obtenemos:

$$\boldsymbol{a} = \mathbf{0} \left[\frac{m}{s^2} \right]$$