Tarea 6 Mecánica Analítica

Cerritos Lira Carlos

28 de Marzo del 2020

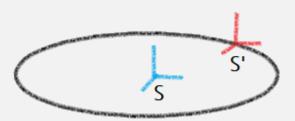
Problemas

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:

$$a = 2\cos(wt)$$

$$v = \frac{2}{w}\sin(wt) + v(0)$$

$$x = -\frac{2}{w^2}\cos(wt) + v(0)t + \frac{2}{w^2} + x(0)$$

donde

$$x(0) = 8$$

podemos encontrar el valor de v(0) mediante la relación $x(\frac{\pi}{2w})=-b$, de donde obtenemos:

$$v(0) = -\frac{\frac{2}{w^2} + 8 + b}{\frac{\pi}{2w}}$$

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?

Caida con paracaídas

Sea v la función de velocidad del hombre en caída libre con paracaídas, donde se elige un sistema de referencia tal que x(0) = 0, v(0) = 0, de acuerdo al problema se satisface la ecuación diferencial:

$$v' = g - kv$$

que tiene por solución:

$$v = \frac{g}{k} - \frac{g}{k}e^{-kt}$$

vemos que cuando $t \to \infty$ se cumple:

$$v_t = \frac{g}{k}$$

a)

La velocidad y posición en caída libre son:

$$v = gt$$
$$x = \frac{g}{2}t^2$$

el tiempo que transcurre cuando se recorre una distancia x_0 es:

$$t_0 = \sqrt{\frac{2}{g}x_0}$$

la velocidad que se alcanza es:

$$v_t = \sqrt{2gx_t} = 3.83 \left[\frac{m}{s^2}\right]$$

despejando k obtenemos:

$$k = \frac{g}{v_t} = 2.55[s^{-1}]$$

b)

La función que nos dice su velocidad para t>5 es:

$$v = \frac{g}{k} - \frac{g}{k}e^{-k(t-5)} + 5g$$
$$v(10) = 52 \left[\frac{m}{s^2}\right]$$

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 x de la ecuación de energía obtenemos:

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

c)

Despejando \dot{x} de la ecuación de energía obtenemos:

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

5.-

3.3)

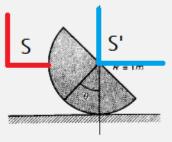
Un semicilindro se balance sinusoidalmente sin deslizamiento, como se muestra en la figura 3-11, de tal forma que $\theta=sin2t$.

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:

$$m{R} = m{\theta} m{i}$$

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

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

$$r = R + r'$$

$$v = \dot{\theta} \mathbf{i} - \dot{\theta} cos(\theta_0 - \theta) \mathbf{i} - \dot{\theta} sin(\theta_0 - \theta) \mathbf{j}$$

$$\mathbf{a} = \ddot{\theta} \mathbf{i} - (\ddot{\theta} cos(\theta_0 - \theta) + \dot{\theta}^2 sin(\theta_0 - \theta)) \mathbf{i} - (\ddot{\theta} sin(\theta - \theta_0) - \dot{\theta}^2 cos(\theta_0 - \theta)) \mathbf{j}$$

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

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

a)

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

$$a = 4j \left[\frac{m}{s^2} \right]$$

b)

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

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

4