1. Bajo la acción de la gravedad, se lanza un proyectil de masa  $m_1$  que explota en el punto más alto de su trayectoria —a una distancia horizontal de  $x_0$ — en dos fragmentos de masas  $m_2$  y  $m_3$ , tal que  $m_3 = 3m_2$ . Calcule la distancia horizontal que alcanza  $m_3$  sabiendo que  $m_2$  vuelve al punto de lanzamiento (despreciar el rozamiento con el aire).

Solución:  $x = 8x_0/3$ .

- 2. Demuestre que la variación con respecto del tiempo del momento angular de un sistema de partículas es debida exclusivamente a la existencia de un momento total de fuerzas externas al sistema.
- 3. Encuentre la expresión general para la energía cinética de un sistema de partículas en términos de la velocidad del centro de masas y la velocidad relativa de las partículas al sistema.
- 4. Un sistema de dos partículas se mueve en tres dimensiones bajo la acción del potencial

$$V(\vec{r}_1, \vec{r}_2, t) = x_1^2 + 2y_2 - 3(z_1 - z_2)t.$$
(1)

- (a) Calcule la fuerza ejercida sobre la partícula 2 en un punto arbitrario.
- (b) Obtener la componente z de la fuerza total que actúa sobre el sistema. ¿Se conserva la componente del momento lineal?
- (c) ¿Se conserva la energía total?

**Solución:** (a)  $\vec{F}_2 = -2 \hat{j} - 3t \hat{k}$ ; (b)  $F_z = 0$ .

5. Un sistema de dos partículas se mueve en tres dimensiones bajo la acción del potencial

$$V(\vec{r}_1, \vec{r}_2) = 3(z_1 + z_2) + (x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2.$$
(2)

- (a) Calcule la fuerza total ejercida sobre el sistema cuando  $\vec{r}_1 = \vec{r}_2 = \vec{0}$  .
- (b) ¿Cómo cambia el potencial bajo un desplazamiento del sistema dado por  $\vec{a} = (1, 1, 1)$ ?

**Solución:** (a)  $\vec{F} = -6 \ \hat{k}$ ; (b)  $V(\vec{r}_1 + \vec{a}, \vec{r}_2 + \vec{a}) = 6 + V(\vec{r}_1, \vec{r}_2)$ .

6. Un sistema de dos partículas se mueve en tres dimensiones bajo la acción del potencial

$$V(\vec{r}_1, \vec{r}_2) = (x_1 - x_2)^2 + y_1^2 - z_2^2 . (3)$$

- (a) Obtener las fuerzas sobre las partículas 1 y 2, y la fuerza total sobre el sistema. ¿Qué componentes de los momentos lineales se conservan?
- (b) ¿En qué dirección se puede desplzar el sistema para que el potencial no cambie?

**Solución:** (a)  $\vec{F}_1 = -2(x_1 - x_2) \hat{i} - 2y_1 \hat{j}$ ,  $\vec{F}_2 = 2(x_1 - x_2) \hat{i} + 2z_2 \hat{k}$ .

- 7. Dos partículas de masas 2 y 3 kg, moviéndose en un campo de fuerzas, tienen posiciones dadas por  $\vec{r}_1(t) = 3 \hat{i} 2t \hat{j} + t^2 \hat{k}$  y  $\vec{r}_2(t) = 2t^2 \hat{j} 2 \hat{k}$ —en metros—. En el instante t = 2 s, determinar
  - (a) La posición del centro de masas.
  - (b) La energía cinética del sistema.
  - (c) El momento angular del sistema.
  - (d) La fuerza total sobre el sistema.

**Solución:** (a) 
$$\vec{R} = (6, 16, 2)/5$$
 m; (b)  $T = 116$  J; (c)  $\vec{L} = (32, -24, -12)$  kg m<sup>2</sup>/s ; (d)  $\vec{F} = (0, 12, 4)$  N .

- 8. Dos partículas aisladas de masas  $m_1 = 1$  kg y  $m_2 = 2$  kg, en un determinado instante están situadas en las coordenadas (0,-4) m y (2,0) m y tienen velocidades  $\vec{v}_1 = 2$   $\hat{i}$  m/s y  $\vec{v}_2 = -2$   $\hat{i}$  m/s, respectivamente. Calcule en ese instante,
  - (a) La posición y el momento lineal del centro de masas.
  - (b) El momento angular y la energía cinética del sistema.

**Solución:** (a) 
$$\vec{R} = 4(\hat{i} - \hat{j})/3$$
 m,  $\vec{P} = -2 \hat{i}$  kg m/s; (b)  $\vec{L} = 8 \hat{k}$  kg m<sup>2</sup>/s,  $T = 6$  J.

9. Dos partículas, de 2 kg, se mueven dadas por los vectores  $\vec{r}_1(t) = (1 + 2\cos{(\omega t)})\,\hat{i} - t^2\hat{j}$  y  $\vec{r}_2(t) = (1 - 2\cos{(\omega t)})\,\hat{i} - t^2\hat{j}$ . Calcule el momento lineal del centro de masas, la fuerza total que actúa sobre el sistema, las fuerzas que actúan sobre cada una de las parículas y la energía cinética del sistema.

**Solución:** 
$$\vec{P} = -8t \ \hat{j} \ \text{kg m/s}, \vec{F} = -8 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_1 = -4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_2 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_2 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_3 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_4 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_5 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_6 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_7 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_8 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_9 = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \text{N}, \vec{F}_{10} = 4\omega^2 \cos{(\omega t)} \ \hat{i} - 4 \ \hat{j} \ \hat{j} \ \hat{j} - 4 \ \hat{j} \$$

- 10. Sea un sistema de dos masas con  $m_2 > m_1$ , colgadas cada una de un lado de una polea de radio R—donde las masas de la polea y el cable son despreciables. Tomando en cuenta que en el instante inicial las dos masas están a la misma altura,
  - (a) Calcular la posición, velocidad y aceleración del centro de masas.
  - (b) Comprobar explícitamente la relación entre la fuerza total aplicada y la aceleración del centro de masas.
  - (c) Calcular la energía cinética en el sistema laboratorio y también en el sistema de referencia del centro de masas.
  - (d) Calcular el momento angular total en el sistema laboratorio y también en el sistema de referencia del centro de masas.

Solución: (a) 
$$\vec{R} = \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} \left( R \ \hat{j} - \frac{1}{2} \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} g t^2 \ \hat{k} \right), \vec{v}_{\text{CM}} = - \left( \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} \right)^2 g t \ \hat{k}, \vec{a}_{\text{CM}} = - \left( \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} \right)^2 g \ \hat{k};$$
 (b)  $\vec{F} = -M \left( \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} \right)^2 g \ \hat{k};$  (c)  $T = \frac{1}{2} \frac{(m_1 - m_2)^2}{m_1 + m_2} g^2 t^2;$  (d)  $\vec{L} = (m_1 - m_2) Rgt \ \hat{i}$ .