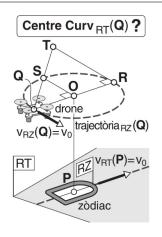
4P - Extra

Exercicis addicionals als de classe, relacionats amb composició de moviments

Versió 1.0

Lluís Ros https://lluisros.github.io/mecanica



Un drone sobrevola una zòdiac que es mou en línia recta respecte de l'aigua (que es considera quieta respecte al terra - RT) amb celeritat constant v_0 . El punt ${\bf Q}$ del drone descriu un moviment circular vist des de la zòdiac (RZ), i en un cert instant té la velocitat representada a la figura. Quin és, per a aquest instant, el centre de curvatura de la trajectòria de Q respecte al terra?

"uniforme"

- 0
- C
- D

Per ubicar CC_{RT} (Q) calcularem:

$$\mathcal{R}_{RT}(Q) = \frac{J_{RT}^{-2}(Q)}{|Q_{RT}^{n}(Q)|}$$

Vista en planta

$$v_{R2}(Q) = v_0$$

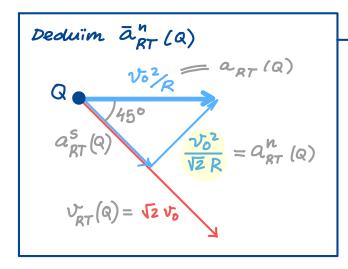
Vista en planta

 $v_T(P)$
 $v_{R2}(Q)$

Farem comp. mov. amb AB = RT = "Ref. terra." REL = R2 = "Ref. 2òdiac"

$$\overline{\mathcal{V}}_{AB}(Q) = \overline{\mathcal{V}}_{REL}(Q) + \overline{\mathcal{V}}_{AC}(Q) = (\downarrow \mathcal{V}_0) + (\rightarrow \mathcal{V}_0) = (\searrow \sqrt{2} \mathcal{V}_0)$$

$$\overline{a}_{AB}(Q) = \overline{a}_{REL}(Q) + \overline{a}_{AC}(Q) + \overline{a}_{COI}(Q) = \left(\rightarrow \frac{v_0^2}{R} \right)$$



$$\Rightarrow \mathcal{R}_{RT}(Q) = \frac{\left(\sqrt{2} v_o^2\right)^2}{\frac{v_o^2}{\sqrt{2} R}} = 2R\sqrt{2}$$

Des de Q, avancem 2RVZ en la dir. de $\bar{a}_{RT}^{n}(Q)$ i trobem que CCRT(Q)=T

$$RESP = E$$