Dinámica: Capítulo 11

Luis I. Reyes Castro

Escuela Superior Politécnica del Litoral (ESPOL) Guayaquil - Ecuador

Separación de Variables ("Magia Negra"):

■ Supongamos que en un problema tenemos dos variables a(t) y b(t) que están relacionadas por una **ecuación diferencial separable**:

$$\frac{da}{db} = \underbrace{f(a)}_{\text{función de } b} \underbrace{g(b)}_{\text{función de } b}$$

■ Entonces es posible hallar una relación (aunque no siempre una función) entre a(t) y b(t) si tratamos la derivada da/db como una fracción y re-escribimos la ecuación anterior de la siguiente manera:

$$\frac{1}{f(a)}\,da\,=\,g(b)\,db$$

Para encontrar la relación simplemente integramos ambos lados de la ecuación anterior:

$$\int_{a_0}^{a(t)} \frac{1}{f(\alpha)} d\alpha = \int_{b_0}^{b(t)} g(\beta) d\beta$$

- El lado izquierdo se integra con respecto a la primera variable (a) desde su valor inicial a_0 hasta su valor actual a(t).
- El lado derecho se integra con respecto a la segunda variable (b) desde su valor inicial b_0 hasta su valor actual b(t).
- Una vez evaluada la última integral, obtenemos una relación entre las dos variables que no involucra derivadas, *i.e.*, el lado izquierdo es una función de a(t) mientras que el lado derecho es una función de b(t).
- Luego, dependiendo de la forma de esta relación, es posible que se pueda escribir a la variable a(t) como una función de la variable b(t).

Tres Casos:

1 La aceleración es una función del tiempo, i.e.:

$$a = f(t)$$

2 La aceleración es una función de la posición, i.e.:

$$a = f(x)$$

3 La aceleración es una función de la velocidad, i.e.:

$$a = f(v)$$

Caso 1: La Aceleración es una Función del Tiempo

- Se nos indica que a(t) = f(t).
- Recordando que

$$a(\tau) = \left. \frac{dv}{dt} \right|_{t=\tau}$$

llegamos a la ecuación diferencial separable:

$$\frac{dv}{dt} = f(t)$$

■ Aplicando separación de variables obtenemos:

$$dv = f(t) dt \implies \int_{v_0}^{v(t)} d\nu = \int_0^t f(\tau) d\tau$$

$$\implies v(t) - v_0 = \int_0^t f(\tau) d\tau$$

$$\implies v(t) = v_0 + \int_0^t f(\tau) d\tau$$

■ Similarmente, dado que

$$v(\tau) = \left. \frac{dx}{dt} \right|_{t=\tau}$$

llegamos a la ecuación diferencial separable:

$$\frac{dx}{dt} = v(t)$$

■ Aplicando separación de variables obtenemos:

$$x(t) = x_0 + \int_0^t v(\tau) d\tau$$

= $x_0 + v_0 t + \int_0^t \left(\int_0^\tau f(u) du \right) d\tau$

Caso 2: La Aceleración es una Función de la Posición

Se nos indica que:

$$a(t) = f(x(t))$$

■ Recordamos que habíamos demostrado que:

$$a(\tau) = v(\tau) \frac{dv}{dx} \Big|_{t=\tau}$$

■ Igualando estas dos expresiones para la aceleración obtenemos:

$$v \frac{dv}{dx} = f(x)$$

■ Reconocemos que tenemos una ecuación diferencial separable:

$$\frac{dv}{dx} = \left(\frac{1}{v}\right) f(x)$$

■ Finalmente, integrando la ecuación anterior obtenemos:

$$v dv = f(x) dx \implies \int_{v_0}^{v(t)} v dv = \int_{x_0}^{x(t)} f(\xi) d\xi$$

$$\implies \frac{1}{2} v(t)^2 - \frac{1}{2} v_0^2 = \int_{x_0}^{x(t)} f(\xi) d\xi$$

$$\implies v(t) = \sqrt{v_0^2 + 2 \int_{x_0}^{x(t)} f(\xi) d\xi}$$

Caso 3: La Aceleración es una Función de la Velocidad

Se nos indica que:

$$a(t) = f(v(t))$$

■ Recordamos que habíamos demostrado que:

$$a(\tau) = v(\tau) \frac{dv}{dx} \Big|_{t=\tau}$$

■ Igualando estas dos expresiones para la aceleración obtenemos:

$$v \frac{dv}{dx} = f(v)$$

■ Reconocemos que tenemos una ecuación diferencial separable:

$$\frac{dv}{dx} = \left(\frac{1}{v}\right) f(v)$$

■ Finalmente, integrando la ecuación anterior obtenemos:

$$\frac{v}{f(v)} dv = dx \implies \int_{v_0}^{v(t)} \frac{v}{f(v)} dv = \int_{x_0}^{x(t)} d\xi$$

$$\implies \int_{v_0}^{v(t)} \frac{v}{f(v)} dv = x(t) - x_0$$

$$\implies x(t) = x_0 + \int_{v_0}^{v(t)} \frac{v}{f(v)} dv$$

Tarea 01

Resuelva los problemas del texto guía (Pág. 613):

- Problemas 11.7 y 11.8
- Problemas 11.13 y 11.14
- Problemas 11.19 y 11.20
- Problema 11.24
- Problemas desde el 11.27 hasta el 11.30

Fecha de entrega: Martes 1 de Noviembre de 2016

§11.4: Movimiento Rectilíneo Uniforme

■ La aceleración es cero en todo momento, i.e.:

$$a(t) = 0$$

- Consecuentemente:
 - La velocidad es constante. En particular:

$$v(t) = v$$

■ La posición es una función lineal en el tiempo. En particular:

$$x(t) = x_0 + v t$$

§11.5: Movimiento Rectilíneo Uniformement Acelerado

■ La aceleración es constante, i.e.:

$$a(t) = a$$

- Consequentemente:
 - La velocidad es una función lineal en el tiempo. En particular:

$$v(t) = v_0 + at$$

La posición es una función cuadrática en el tiempo. En particular:

$$x(t) = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

Movimiento Relativo de Dos Partículas:

- Consideremos dos partículas, denotadas A y B.
 - La partícula A tiene posición x_A , velocidad v_A y aceleración a_A .
 - La partícula B tiene posición x_B , velocidad v_B y aceleración a_B .
- Definimos la posición relativa de la partícula B con respecto a la partícula A, denotada $x_{B/A}$, de tal manera que:

$$x_{B/A} = x_B - x_A \iff x_B = x_A + x_{B/A}$$

■ Similarmente, definimos la velocidad relativa de la partícula B con respecto a la partícula A, denotada $v_{B/A}$, de tal manera que:

$$v_{B/A} = v_B - v_A \iff v_B = v_A + v_{B/A}$$

■ Adicionalmente, definimos la aceleración relativa de la partícula B con respecto a la partícula A, denotada $a_{B/A}$, de tal manera que:

$$a_{B/A} = a_B - a_A \iff a_B = a_A + a_{B/A}$$

Movimiento Dependiente (Problemas con Poleas):

- El truco es primero escribir la longitud de la cuerda en función de las posiciones de las partículas de interés.
- Luego diferenciamos la expresión para la longitud de la cuerda con respecto al tiempo para encontrar una relación entre las velocidades de las partículas de interés.
- Finalmente diferenciamos la relación anterior con respecto al tiempo para encontrar una relación entre las aceleraciones de las partículas de interés.

Ejemplo:

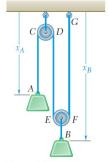


Figura 11.8

Si denotamos a la longitud de la cuerda como ℓ entonces:

$$\ell = x_A(t) + 2x_B(t)$$

Diferenciando la expresión anterior obtenemos:

$$0 = v_A(t) + 2 v_B(t)$$

Diferenciando la expresión anterior obtenemos:

$$0 = a_A(t) + 2 a_B(t)$$

Ejemplo:

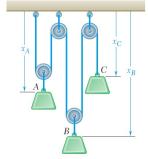


Figura 11.9

Si denotamos a la longitud de la cuerda como ℓ entonces:

$$\ell = 2x_A(t) + 2x_B(t) + x_C(t)$$

Diferenciando la expresión anterior obtenemos:

$$0 = 2 v_A(t) + 2 v_B(t) + v_C(t)$$

Diferenciando la expresión anterior obtenemos:

$$0 = 2 a_A(t) + 2 a_B(t) + a_C(t)$$

Ejercicio: Problemas 11.47, 11.48, 11.49, 11.50.

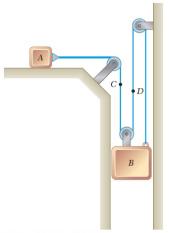


Figura P11.47 y P11.48

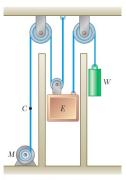


Figura P11.49 y P11.50

Ejercicio: Problemas 11.51, 11.52.

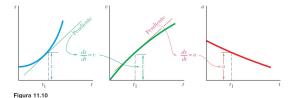


Flgura P11.51 y P11.52

§11.7-8: Solución Gráfica de Prob. de Mov. Rect.

Recordamos que:

$$v(\tau) = \frac{dx}{dt}\Big|_{t=\tau}$$
 $a(\tau) = \frac{dv}{dt}\Big|_{t=\tau}$



§11.7-8: Solución Gráfica de Prob. de Mov. Rect.

Recordamos que:

$$v(t_2) - v(t_1) = \int_{t_1}^{t_2} a(\tau) d\tau$$

$$x(t_2) - x(t_1) = \int_{t_1}^{t_2} v(\tau) d\tau$$

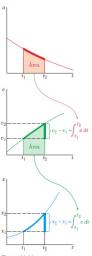


Figura 11.11

Tarea 02

Resuelva los siguientes problemas del texto guía:

- Problemas 11.38, 11.46, 11.48, 11.50, 11.52, 11.55.
- Problemas 11.122, 11.124.

Fecha de entrega: Martes 15 de Noviembre de 2016