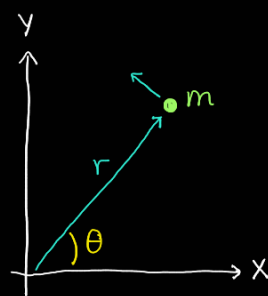


# Resolución de examen

6 marzo 23

1. Una partícula de masa  $m$  se mueve bajo la acción de un campo central cuyo potencial es de la forma  $U = kr^2/2$ . Escriba el lagrangiano en términos de las coordenadas generalizadas adecuadas y encuentre dos constantes de movimiento. Describa el tipo de trayectorias posibles en función de las dos constantes de movimiento ¿existen estados ligados?



(i)  $U = \frac{1}{2}kr^2$      $\vec{F} = -kr\hat{r}$      $\vec{v} = \dot{r}\hat{e}_r + r\dot{\theta}\hat{e}_\theta$

$\vec{r} \times \vec{F} = 0$      $\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{r} \times \vec{F}$      $T = \frac{1}{2}m\vec{v}^2 = \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2)$      $\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}}\right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q} = 0$

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2) - \frac{1}{2}kr^2$$

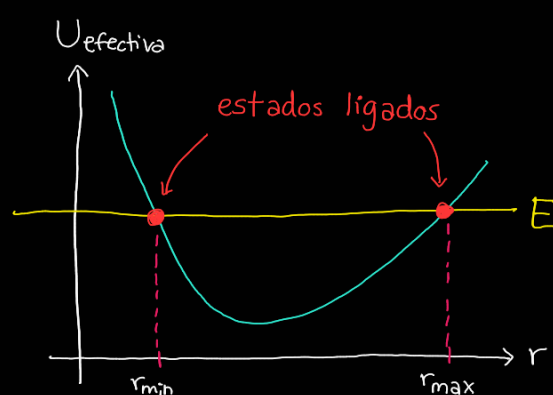
Note que  $mr^2\dot{\theta} = p_\theta = \text{cte}$ , entonces

$$E = \frac{1}{2}m\dot{r}^2 + \frac{p_\theta^2}{2mr^2} + \frac{1}{2}kr^2$$

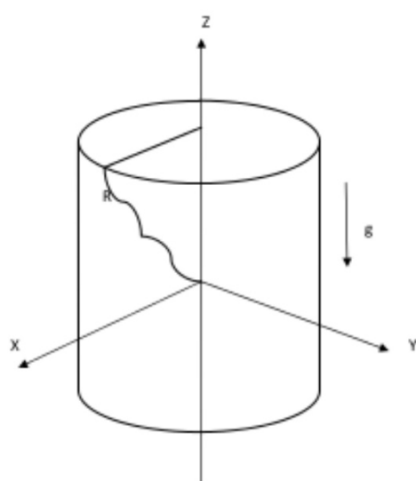
Como  $m\ddot{r} = m\dot{r}\dot{\theta}^2 - kr$ , se sigue

$$m\ddot{r} = \frac{p_\theta^2}{mr} - kr$$

ecuaciones de mov.



2. Considere una partícula de masa  $m$  sobre un cilindro de radio  $R$ , unida al origen por un resorte de constante  $k$  y sujeto a una fuerza de gravedad  $g$ , como se muestra en la figura.



$$T = \frac{1}{2}m(\dot{\rho}^2 + \rho^2\dot{\theta}^2 + \dot{z}^2);$$

$$\dot{\rho} = 0 \Rightarrow \rho = \text{cte}$$

$$T = \frac{1}{2}m(R^2\dot{\theta}^2 + \dot{z}^2)$$

$$U = \frac{1}{2}k(\rho^2 + z^2) + mgz$$

$$\therefore \mathcal{L} = \frac{1}{2}m(R^2\dot{\theta}^2 + \dot{z}^2)$$

$$- \frac{1}{2}k(R^2 + z^2) - mgz$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \theta} = mR^2\dot{\theta} = p_\theta = \text{cte}$$

$$m\ddot{z} = -kz - mg$$

oscilador

- a) Encuentre el lagrangiano del sistema y las ecuaciones de Euler-Lagrange.
- c) Encuentre al menos dos constantes de movimiento y resuelva el sistema con estas dos constantes, bajo las condiciones iniciales  $z(0) = h$ ,  $\dot{z}(0) = v$ ,  $\theta(0) = 0$  y  $\dot{\theta}(0) = \Omega$ .

Como  $z(0) = h$ ,

$$\dot{z}(0) = v,$$

$$\dot{\theta}(0) = \Omega$$

siempre que tengamos problemas del oscilador busque centrarlo en su punto de equilibrio

3. Una esfera de radio  $a$  se mueve sin resbalar sobre la superficie interna de otra esfera de radio  $R > a$  como se muestra en la figura.

- a) Escriba el lagrangiano del problema en las coordenadas generalizadas adecuadas y encuentre las ecuaciones de movimiento.
- b) Calcule la velocidad tangencial mínima inicial que debe tener la esfera para dar una vuelta completa.

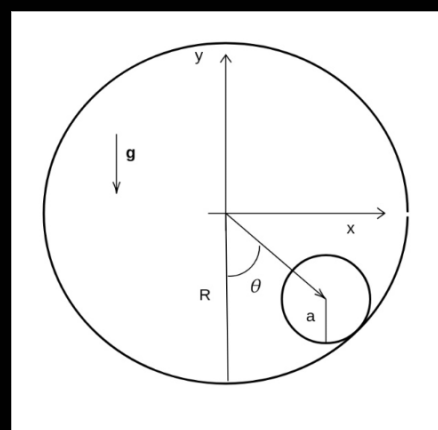
$$T = \frac{1}{2}m(\dot{x}^2 + \dot{y}^2) + \frac{1}{2}I\dot{\varphi}^2 = \frac{1}{2}mR^2\dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}I\dot{\varphi}^2 = \frac{I_o}{2}\dot{\theta}^2 + \frac{I}{2}\dot{\varphi}^2$$

$$U = mgR(1 - \cos\theta)$$

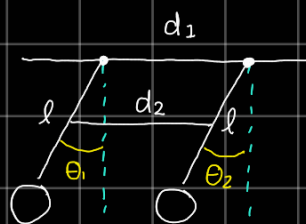
$$\mathcal{L} = \frac{I_c}{2}\dot{\theta}^2 + \frac{I}{2}\dot{\varphi}^2 - mgR(1 - \cos\theta) \quad \text{sin restricciones geom.}$$

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2}I_c\dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}I\left(\frac{R+b}{b}\right)^2\dot{\theta}^2 - mgR(1 - \cos\theta) = \frac{1}{2}\left(I_c + \left(\frac{R+b}{b}\right)^2I\right)\dot{\theta}^2 - mgR(1 - \cos\theta)$$

$$I_{ef}\ddot{\theta} = -mgR\sin\theta, \quad \ddot{\theta} \approx -\frac{mgR\theta}{I_{ef}}; \quad \theta \approx \sin\theta$$



4. Dos péndulos de la misma masa ( $m$ ) y longitud ( $l$ ) están acoplados por una barra rígida, de longitud  $d_1$ , sujeta a una distancia  $l/2$  de los puntos de suspensión. Suponga que la distancia entre los puntos de suspensión es  $d_2 < d_1$ . Encuentre el lagrangiano del sistema y las ecuaciones de movimiento. ¿Cómo sería el lagrangiano y las ecuaciones de movimiento si se cambia la barra rígida por un resorte de constante  $k$ ?



$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} I \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} I \dot{\theta}_2^2 - mgl(1 - \cos\theta_1) - mgl(1 - \cos\theta_2)$$

$$\theta_1 = \theta_2 + \alpha; \quad d\theta_1 - d\theta_2 = 0$$

$$I\ddot{\theta}_1 + mgl\sin\theta_1 = \lambda, \quad I\ddot{\theta}_2 + mgl\sin\theta_2 = -\lambda$$

Un mult. de Lagrange por cada restricción

$$\lambda = k(\theta_1 - \theta_2)$$