

# Sistema de particulas

## Cinematica:

### Centro de masa

Posición:

$$\begin{aligned}x_{cm} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot x_i}{M} \\y_{cm} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot y_i}{M} \\z_{cm} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot z_i}{M}\end{aligned}$$

Velocidad:

$$\begin{aligned}v_{x_{cm}} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot v_{x_i}}{M} \\v_{y_{cm}} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot v_{y_i}}{M} \\v_{z_{cm}} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot v_{z_i}}{M}\end{aligned}$$

Aceleración:

$$\begin{aligned}a_{x_{cm}} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot a_{x_i}}{M} \\a_{y_{cm}} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot a_{y_i}}{M} \\a_{z_{cm}} &= \frac{\sum_1^n m_i \cdot a_{z_i}}{M}\end{aligned}$$

Energía:

$$E_{c_{sistema}} = \sum E_{c_i} = \sum \frac{1}{2} m_i \cdot v_i^2$$

Esto es distinto a la energía cinetica del centro de masa:

$$E_{cm} = \frac{1}{2} M \cdot v_{cm}^2$$

Cantidad de movimiento:

$$\bar{p}_{sistema} = \sum \bar{p}_i = \sum m_i \cdot \bar{v}_i$$

Esto es igual a calcular la cantidad de movimiento del centro de masa:

$$\bar{p}_{cm} = M \cdot \bar{v}_{cm}$$

## Dinamica:

$$\sum \bar{F}_{exteriores} = M_{total} \cdot \bar{a}_{cm}$$

## Teoremas

### Impulso y cantidad de movimiento

$$\sum \bar{J}_{F_{externas} \Delta t} = \sum \Delta \bar{p}_{i \Delta t} = \Delta \bar{p}_{sistema \Delta t} = \Delta \bar{p}_{cm \Delta t}$$

Recordemos que  $\bar{J}_F = \bar{F} \cdot \Delta t$

### Trabajo y energía

$$\sum W_{F_{Int \text{ y } Ext} A-B} = \Delta E_{c_{sist} A-B}$$

$$\sum W_{F_{NC \text{ Int y Ext } A-B}} = \Delta E_{M_{sist} A-B}$$

Recordemos que  $W_F = \bar{F} \cdot \Delta \bar{r}$

### Momento cinetico e impulso de momentos

$$\sum \bar{J}_{\bar{M}_{F_{ext}}^o \Delta t} = \Delta \bar{L}_{sist \Delta t}^o$$

La sumatoria de impulsos de momentos de fuerzas externas respecto de un punto  $o$  en un lapso  $\Delta t$  es igual a la variación de momento cinetico del sistema respecto del punto  $o$  en ese mismo  $\Delta t$

Recordemos que  $\vec{L} = \vec{p} \times \vec{r}$  siendo  $\vec{r}$  un vector posición de la particula respecto a un punto  $o$

Y además que  $\vec{M}_F^o = \vec{r} \times \vec{F}$  y  $\vec{J}_{M_F^o \Delta t} = \vec{M}_F^o \cdot \Delta t$

## Choques

### Elasticos (ideal)

$$\Delta E_{c_{sist}} = 0$$

### Explosivos (gana energía cinetica)

$$\Delta E_{c_{sist}} > 0$$

### Inelasticos (pierde energía cinetica)

$$\Delta E_{c_{sist}} < 0$$

Además si los cuerpos permanecen pegados se llaman **Plasticos**

### Coeficiente de restitución

*(choques unidimensionales)*

$$e = -\frac{v'_2 - v'_1}{v_2 - v_1}$$

Donde  $v$  es la velocidad antes del choque y  $v'$  despues del choque de dos cuerpos 1 y 2

$$e = 1 \quad \text{En elasticos}$$

$$e = 0 \quad \text{En plasticos}$$

$$0 < e < 1 \quad \text{En inelasticos}$$