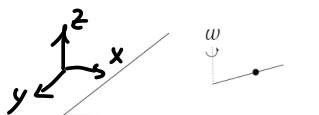


1. Una partícula de masa  $m$  está ensartada en un alambre recto sobre el que puede deslizarse sin rozamiento. El alambre gira en un plano horizontal respecto a un eje vertical que pasa por uno de sus extremos con velocidad angular  $\omega$ . ¿Cuál es el número de grados de libertad del sistema? Elige coordenadas generalizadas adecuadas y obtén la lagrangiana del sistema y las ecuaciones de Lagrange correspondientes. Obtén la hamiltoniana y di si se conserva constante. ¿Es la hamiltoniana igual a la energía? ¿Por qué? Si el alambre tiene una longitud  $d$  y la partícula está inicialmente parada respecto al alambre en su punto medio, ¿cuál será el módulo de la velocidad de la partícula cuando salga por el extremo del alambre?



**2 grados de libertad** p.p. Tomamos esféricas y fijamos  $\theta_0 = \frac{1}{2}$ ,  $\dot{\varphi}$  será  $\dot{\varphi} = \omega$

$$\begin{aligned} x &= \rho \sin \theta_0 \cos \varphi \\ y &= \rho \sin \theta_0 \sin \varphi \\ z &= \rho \cos \theta_0 \end{aligned} \Rightarrow \begin{cases} \dot{x} = \dot{\rho} \sin \theta_0 \cos \varphi - \rho \dot{\varphi} \sin \theta_0 \sin \varphi \\ \dot{y} = \dot{\rho} \sin \theta_0 \sin \varphi + \rho \dot{\varphi} \sin \theta_0 \cos \varphi \\ \dot{z} = \dot{\rho} \cos \theta_0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \dot{x}^2 = \dot{\rho}^2 \sin^2 \theta_0 \cos^2 \varphi + \rho^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0 \sin^2 \varphi - 2\rho \dot{\rho} \sin^2 \theta_0 \sin \varphi \cos \varphi \\ \dot{y}^2 = \dot{\rho}^2 \sin^2 \theta_0 \sin^2 \varphi + \rho^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0 \cos^2 \varphi + 2\rho \dot{\rho} \sin^2 \theta_0 \sin \varphi \cos \varphi \\ \dot{z}^2 = \dot{\rho}^2 \cos^2 \theta_0 \end{cases} \Rightarrow$$

\* (Cuando hice el ej. tendría que haber hecho  $\cos \frac{\pi}{2} = 0$   $\sin \frac{\pi}{2} = 1$  básicamente quedarme con polares)

$$\Rightarrow \dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2 = \dot{\rho}^2 \sin^2 \theta_0 \cos^2 \varphi + \rho^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0 \sin^2 \varphi + \dot{\rho}^2 \sin^2 \theta_0 \sin^2 \varphi + \rho^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0 \cos^2 \varphi + \dot{\rho}^2 \cos^2 \theta_0 =$$

$$= \dot{\rho}^2 \sin^2 \theta_0 + \rho^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0 + \dot{\rho}^2 \cos^2 \theta_0 = \dot{\rho}^2 (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0)$$

$$\rightarrow T = \frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0) \quad U = 0 \rightarrow \mathcal{L} = T = \frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0)$$

La independencia de la lagrangiana respecto a  $\varphi$  nos confirma la simetría y conservación que habíamos predicho gracias al Tm de Noether, el momento conjugado  $p_\varphi$  se conserva. Euler-Lagrange:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\varphi}} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\varphi}} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dt} p_\varphi = 0 \Rightarrow \boxed{m \dot{\varphi} \rho^2 \sin^2 \theta_0 = 0} \Rightarrow \dot{\varphi} m \rho^2 \sin^2 \theta_0 = p_\varphi = \omega \text{ se conserva}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\rho}} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \rho} = 0 \Rightarrow \boxed{m \dot{\rho} (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0) - m \rho^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0 = 0} \Leftrightarrow \ddot{\rho} = \frac{\dot{\rho}^2 \dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta_0}{1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0} = \frac{\dot{\rho}^2 \dot{\varphi}^2}{1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2}$$

$$H = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_i} \dot{q}_i - \mathcal{L} = p_\varphi \dot{\varphi} + p_\rho \dot{\rho} - T = \dot{\varphi}^2 m \rho^2 \sin^2 \theta_0 + m \dot{\rho} (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0) - \frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0) =$$

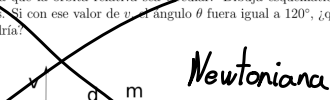
$$= \dot{\varphi} \omega + \frac{1}{2} m \dot{\rho} (1 + \dot{\varphi}^2 \rho^2 \sin^2 \theta_0) = \dot{\varphi} \omega + \mathcal{L} \neq \mathcal{L} \Rightarrow \boxed{H \text{ no se conserva en el tiempo} \Rightarrow H \neq E} \rightarrow \text{Mala pinta}$$

$$\rho(0) = \frac{d}{2} \quad \dot{\rho}(0) = ? \quad \Delta T = T_d - T_{d/2} = \frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 \left( \frac{d}{2} \right) - \frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 \left( \frac{d}{2} \right) (1 + \dot{\varphi}^2 \left( \frac{d}{2} \right)^2) = -\frac{1}{2} \dot{\rho}^2 \left( \frac{d}{2} \right) (m + \omega) = \dot{\varphi} \omega$$

No puedo hacer  $E = \Delta T \times q$   $H \neq E$

$$\Rightarrow \dot{\rho} \left( \frac{d}{2} \right) = \frac{-2 \dot{\varphi} \omega}{m + \omega} \rightarrow \text{Bien feo}$$

2. Dos partículas de masa  $m$  están separadas una distancia  $d$  y tienen velocidades como se muestra en la figura. Entre ellas actúa la fuerza de la gravedad. Obtener el ángulo  $\theta$  y el valor de  $v$  (en función  $G$ ,  $m$  y  $d$ ) para que la órbita relativa sea circular. Dibuja esquemáticamente la trayectoria de las partículas. Si con ese valor de  $v$  el ángulo  $\theta$  fuera igual a  $120^\circ$ , ¿qué tipo de movimiento relativo se tendría?



3. Una bolita de masa  $m$  está ensartada en un alambre, como muestra la figura, y puede deslizarse sin rozamiento. Sobre la bolita actúa la fuerza de la gravedad (con intensidad  $g$ ). Si el alambre tiene forma parabólica con ecuación  $y = cx^2$ , siendo  $c$  una constante, obtén la energía cinética, potencial y la lagrangiana del sistema usando como coordenada generalizada la coordenada  $x$ . Obtén la posición de equilibrio y la frecuencia de las pequeñas oscilaciones alrededor de la posición de equilibrio.



Posición de equilibrio  $\Rightarrow$  Mínimo en  $U$

$$\frac{\partial U}{\partial x} = 0 \Leftrightarrow 2gmcx = 0 \Leftrightarrow \boxed{x = 0} \quad \text{II} \quad \text{Como } \frac{\partial^2 U}{\partial x^2}(0) = 0 \text{ es equilibrio estable}$$

$$|U - \omega^2 T| = 0 \Leftrightarrow 2gmc - \omega^2 m (1 + 4c^2 x^2) = 0 \Leftrightarrow \omega = \sqrt{\frac{2gc}{1 + 4c^2 x^2}}$$

$$\text{Si hay pequeñas oscilaciones } x \rightarrow 0 \Rightarrow \boxed{\omega = \sqrt{2gc}} \quad \text{III}$$

1 ligadura  $y = cx^2 \Rightarrow$  1 grado de libertad ( $x$ )

$$\begin{aligned} x &= x \\ y &= cx^2 \end{aligned} \Rightarrow \begin{cases} \dot{x} = \dot{x} \\ \dot{y} = 2cx\dot{x} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \dot{x}^2 = \dot{x}^2 \\ \dot{y}^2 = 4c^2 \dot{x}^2 x^2 \end{cases}$$

$$\boxed{T = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + 4c^2 \dot{x}^2 x^2) = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 (1 + 4c^2 x^2)} \quad \text{I}$$

$$\boxed{U = gmcx^2} \Rightarrow \boxed{\mathcal{L} = T - U = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 (1 + 4c^2 x^2) - gmcx^2}$$