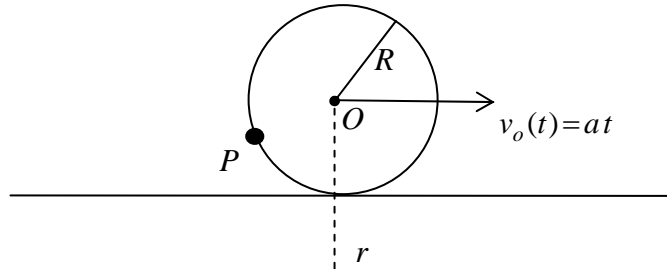


Mecánica clásica – Curso 2008

Primer parcial - 26/5/2008

Ejercicio 1

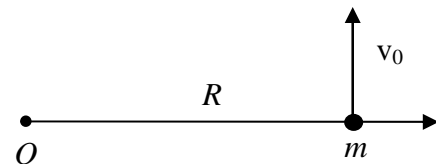
Un aro de radio R se mueve rodando sin deslizar sobre una superficie, de modo que la velocidad de su centro vale $v_o(t) = at$, con a constante. Sobre el aro se desliza una partícula P de masa m con una velocidad relativa impuesta de módulo constante. No hay peso.



- a) Encuentre la velocidad angular del sistema solidario al aro.
- b) i) Si en $t = 0$ la partícula se halla en el punto I del aro que está tocando a la superficie, escriba la expresión para el ángulo que forma OP con la recta r perpendicular a la superficie, en términos del ángulo ϕ entre OP y OI y los demás parámetros. ii) Calcule el tiempo que demora la partícula en llegar al punto más alto del aro.
- c) Halle las fuerzas que deben actuar sobre P .

Ejercicio 2

Una partícula de masa m se mueve en un campo de fuerzas centrales dirigido a un punto O , que tiene la forma:

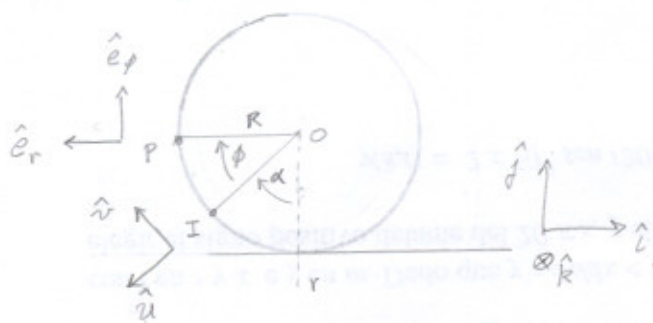


$$\vec{F}(\vec{r}) = -\frac{k_1}{r^2} \hat{e}_r - \frac{k_2}{r^3} \hat{e}_r, \quad \text{con } k_1, k_2 > 0$$

La partícula parte con velocidad v_0 perpendicular al eje Ox del dibujo (que puede ser tomado como origen de los ángulos) y a una distancia R de O .

- a) Si $v_0^2 > \frac{k_2}{mR^2}$, bosqueje el potencial efectivo visto por la partícula.
- b) Determine la ecuación polar de la trayectoria de la partícula: $r = r(\theta)$.
- c) Halle la separación angular entre dos máximos consecutivos de r y determine la condición que deben verificar los parámetros para que la órbita sea cerrada.

Ej 1



a) S' SOLIDARIO AL ARO, PARA EL PUNTO C EN CONTACTO CON LA SUP.:

$$\vec{v}_c = \vec{v}_c' + \vec{v}_o + \vec{\omega} \wedge (c-o) = (at)\hat{i} + \omega \hat{k} \wedge (-R\hat{j})$$

$$\Rightarrow \vec{v} = (at)\hat{i} - \omega R\hat{i} \Rightarrow \boxed{\vec{\omega} = \frac{at}{R}\hat{k}}$$

bi) $\theta = (OP, \hat{r}) \Rightarrow \theta = \alpha + \phi$, $\dot{\phi} = \text{CTE (LETRA)} \Rightarrow \phi(t) = \dot{\phi}_0 t$

$\alpha = (OI, \hat{r})$

• ES $\omega = \dot{\alpha} = \frac{at}{R} \Rightarrow \alpha(t) = \frac{at^2}{2R}$

$$\Rightarrow \theta(t) = \frac{at^2}{2R} + \dot{\phi}_0 t$$

ii) $\theta(t_1) = \frac{at_1^2}{2R} + \dot{\phi}_0 t_1 = \pi \rightarrow t_1^2 + \frac{2R\dot{\phi}_0}{a}t_1 - \frac{2\pi R}{a} = 0$

$$t_1 = \frac{1}{2} \left[-\frac{2R\dot{\phi}_0}{a} \pm \sqrt{\frac{4R^2\dot{\phi}_0^2}{a^2} + 4\frac{2\pi R}{a}} \right] = \sqrt{\frac{R^2\dot{\phi}_0^2}{a^2} + \frac{2\pi R}{a}} - \frac{R\dot{\phi}_0}{a}$$

c) EN $S' \{O, \hat{u}, \hat{v}, \hat{k}\}$: \hat{e}_r, \hat{e}_ϕ VERSORES DE COORD. POLARES RELATIVAS A S' (ϕ MEDIDO A PARTIR DE OI, COMO EN b))

$$\vec{r}' = R\hat{e}_r \quad \vec{v}' = R\dot{\phi}_0\hat{e}_\phi \quad \vec{a}' = -R\dot{\phi}_0^2\hat{e}_r$$

$$m\vec{a}' = \vec{F} - m\vec{a}_T - m\vec{a}_C$$

$$\begin{aligned} \vec{a}_T &= \vec{a}_o + \vec{\omega} \wedge (\vec{\omega} \wedge \vec{r}') + \dot{\vec{\omega}} \wedge \vec{r}' = a\hat{i} - \left(\frac{at}{R}\right)^2 R\hat{e}_r + \frac{a}{R} R\hat{e}_\phi \\ &= a\hat{i} - \frac{a^2 t^2}{R}\hat{e}_r + a\hat{e}_\phi \end{aligned}$$

$$\vec{a}_C = 2\vec{\omega} \wedge \vec{v}' = -2\frac{at}{R} R\dot{\phi}_0\hat{e}_r = -2a\dot{\phi}_0 t\hat{e}_r$$

$$\Rightarrow -mR\dot{\phi}_0^2 \hat{e}_r = \vec{F} - ma\hat{i} + m\frac{a^2 t^2}{R} \hat{e}_r - ma\hat{e}_\phi + 2ma\dot{\phi}_0 t \hat{e}_r$$

$$\hat{e}_r) F_r = ma\hat{i} \cdot \hat{e}_r - mR\dot{\phi}_0^2 - m\frac{a^2 t^2}{R} - 2ma\dot{\phi}_0 t$$

$$\hat{e}_\phi) F_\phi = ma\hat{i} \cdot \hat{e}_\phi + ma$$

$$\hat{i} \cdot \hat{e}_r = -\sin(\alpha + \phi)$$

$$\hat{i} \cdot \hat{e}_\phi = -\cos(\alpha + \phi)$$

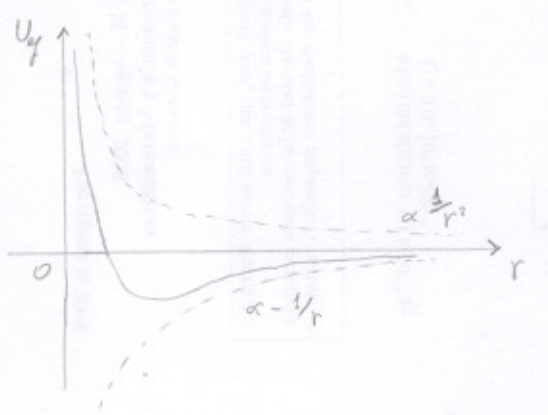
Ej 2

$$\vec{F}(r) = -\left(\frac{k_1}{r} + \frac{k_2}{r^2}\right) \hat{e}_r$$

a

$$U(r) = -\left(\frac{k_1}{r} + \frac{k_2}{2r^2}\right) \Rightarrow U_{\text{ef}}(r) = \frac{l^2}{2mr^2} + U(r) = -\frac{k_1}{r} + \frac{m^2 R^2 v_0^2}{2mr^2} - \frac{k_2}{2r^2}$$

$$l = mRv_0 \Rightarrow = \frac{mR^2 v_0^2 - k_2}{2r^2} - \frac{k_1}{r}$$



b

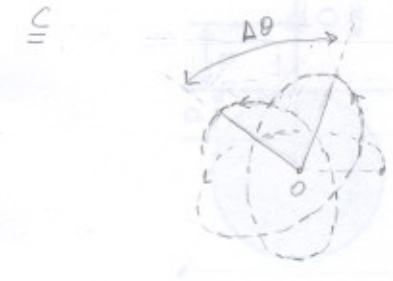
$$u'' + u = -\frac{m}{l^2} \frac{F[u]}{u^2} = -\frac{1}{mR^2 v_0^2} \frac{(-k_1 u^2 - k_2 u^3)}{u^2} = +\frac{k_1}{mR^2 v_0^2} + \frac{k_2}{mR^2 v_0^2} u$$

$$\Rightarrow u'' + \left(1 - \frac{k_2}{mR^2 v_0^2}\right) u = \frac{k_1}{mR^2 v_0^2}$$

SEA: $\begin{cases} W^2 = 1 - \frac{k_2}{mR^2 v_0^2} (> 0) \\ \frac{1}{P} = \frac{k_1}{mR^2 v_0^2} \end{cases}$

$$\begin{cases} u_{GH} = A \cos W\theta + B \sin W\theta \\ u_{PHH} = \frac{1}{W^2 P} \end{cases}$$

CI: $\begin{cases} u(0) = A + \frac{1}{W^2 P} = \frac{1}{R} \\ u'(0) = WB = -\frac{m}{l} \dot{r}(0) = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} u(\theta) = \left(\frac{1}{R} - \frac{1}{W^2 P}\right) \cos W\theta + \frac{1}{W^2 P} \\ r(\theta) = \frac{1}{\left(\frac{1}{R} - \frac{1}{W^2 P}\right) \cos W\theta + \frac{1}{W^2 P}} \end{cases}$



$W \neq 1 \Rightarrow r(\theta)$ TIENE PERÍODO $Q = \frac{2\pi}{W}$ EN θ

1) $\Delta\theta = \frac{Q}{2} = \frac{\pi}{W}$ DISTANCIA ANGULAR ENTRE MÁXIMOS

2) ÓRBITA CERRADA: $r(0) = r(2\pi)$

$$\Rightarrow \sin W\theta = \sin W2\pi = 0 \Leftrightarrow 2\pi W = m\pi \Rightarrow \boxed{W = \frac{m}{2}}$$

$m = 1, 2, 3, \dots$