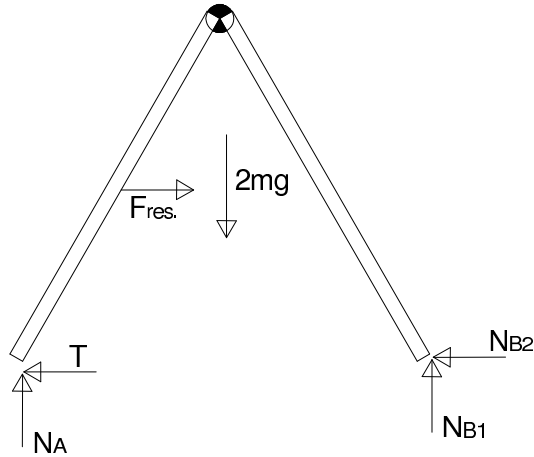


# Solución segundo parcial 2007

## Mecánica Newtoniana

### Ejercicio 1



- a) Planteando cardinales a las barras y teniendo en cuenta que el estiramiento del resorte es  $x = 3L \sin \alpha$ , se obtiene

$$\begin{aligned}N_{B1} &= mg \left( \frac{3}{4} \cos \alpha + 1 \right) \\N_{B2} &= \frac{mg}{2} \left( \frac{3}{2} \sin \alpha + \tan \alpha \right) \\N_A &= mg \left( 1 - \frac{3}{4} \cos \alpha \right) \\T &= \frac{mg}{2} \left( \frac{9}{2} \sin \alpha - \tan \alpha \right)\end{aligned}$$

Para que el sistema se encuentre en equilibrio, se debe verificar  $|T| < fN_A$ , lo cual resulta en

$$\frac{3}{4} \cos \alpha - 1 \leq \frac{9}{4} \sin \alpha - \frac{1}{2} \tan \alpha \leq 1 - \frac{3}{4} \cos \alpha$$

Para  $\alpha = 45^\circ$  no se verifica la segunda desigualdad.

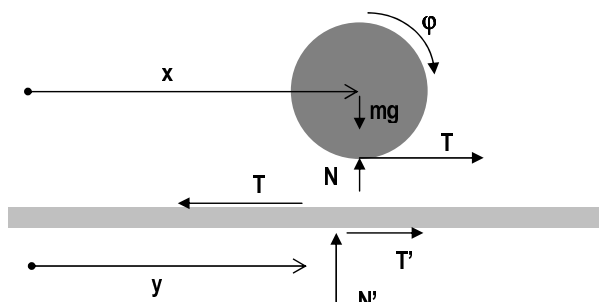
- b) Agregando la reacción ejercida por la masa sobre la barra izquierda, las fuerzas dan como resultado

$$\begin{aligned}T &= mg \left( \frac{9\sqrt{2} - 4}{8} \right) - \frac{Mg}{4} \\N_A &= mg \left( \frac{8 - 3\sqrt{2}}{8} \right) + \frac{3Mg}{4}\end{aligned}$$

Nuevamente, planteando  $|T| < fN_A$  resulta

$$M_{min} = \frac{3}{2} m(\sqrt{2} - 1)$$

## Ejercicio 2



- a) Suponiendo por absurdo que la placa no desliza, con lo que  $T' = T$ , y sabiendo que  $T = fN$  pues el disco sí desliza, debería verificarse  $f < 2f' = f/2$ . Por lo tanto, el régimen estático se rompe y la placa comienza a deslizar.
- b) Las ecuaciones válidas mientras hay deslizamiento en los dos contactos son

$$\begin{aligned}\ddot{x} &= fg \\ \ddot{\varphi} &= -\frac{2fg}{R} \\ \ddot{y} &= -\frac{fg}{2}\end{aligned}$$

- c) El instante a determinar es aquel en que se cumple la condición de rodadura sin deslizamiento del disco sobre la placa,

$$\dot{y} = \dot{x} - R\dot{\varphi}$$

Preintegrando las ecuaciones obtenidas en la parte anterior, se despeja

$$t_1 = \frac{2R\omega_0}{7fg}$$

- d) A partir de  $t_1$  deja de verificarse  $T = fN$  y se verifica  $\dot{y} = \dot{x} - R\dot{\varphi}$ . Operando con las cardinales, se tiene

$$\begin{aligned}\ddot{x} &= \frac{fg}{8} \\ \ddot{\varphi} &= -\frac{fg}{4R} \\ \ddot{y} &= \frac{3fg}{8}\end{aligned}$$

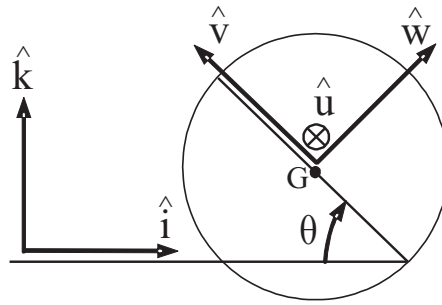
A partir de  $t_1$  se verificará entonces

$$\dot{y}(t) = \dot{y}(t_1) + \frac{3fg}{8}(t - t_1) \quad t > t_1$$

De la ecuación anterior se obtiene el tiempo que transcurre entre el instante inicial y el instante en que se detiene la placa,

$$t_f = \frac{2R\omega_0}{3fg}$$

### Ejercicio 3



- a) Sea  $\Omega'\hat{w}$  la velocidad angular de la pelota relativa al plano vertical que pasa por  $G$  y el punto de contacto con el aro. La velocidad angular de ese plano es  $\Omega\hat{k}$ , por lo que la velocidad angular de la pelota se puede escribir como

$$\vec{\omega} = \Omega\hat{k} + \Omega'\hat{w}$$

La velocidad del centro de la pelota es  $\vec{v}_G = (R - r \cos\theta)\Omega\hat{u}$ , y como la pelota rueda sin deslizar se tiene

$$\vec{v}_G = \vec{\omega} \wedge r\hat{v} \Rightarrow \Omega' = -\frac{R}{r}\Omega \Rightarrow \vec{\omega} = \Omega \left( \hat{k} - \frac{R}{r}\hat{w} \right)$$

- b) La aceleración del centro de masas es  $\vec{a}_G = -(R - r \cos\theta)\Omega^2\hat{i}$  ( $\hat{i}$  contenido en el plano vertical que gira con velocidad angular  $\Omega\hat{k}$ ). Las reacciones del aro sobre la pelota son  $N\hat{v}$  y  $T\hat{w}$ , por lo que las proyecciones horizontal y vertical de la primera cardinal resultan

$$\begin{aligned} T \sin \theta - N \cos \theta &= -m(R - r \cos \theta)\Omega^2 \\ N \sin \theta + T \cos \theta - mg &= 0 \end{aligned}$$

La segunda cardinal se escribe como  $\frac{d\vec{L}_G}{dt} = \vec{M}_G^{ext}$ . El momento de inercia de la pelota alrededor de un eje que pasa por su centro es  $I = \frac{2}{3}mr^2$ , por lo que  $\frac{d\vec{L}_G}{dt} = \frac{2}{3}mr^2\frac{d\vec{\omega}}{dt}$ . Para derivar  $\vec{\omega}$ , se considera la derivación en el sistema relativo  $\{\hat{u}, \hat{v}, \hat{w}\}$ , que tiene velocidad angular  $\Omega\hat{k}$ .

$$\frac{d\vec{\omega}}{dt} = \Omega\hat{k} \wedge \vec{\omega} = -\Omega^2\frac{R}{r}\hat{k} \wedge \hat{w} = -\Omega^2\frac{R}{r}\sin\theta\hat{u}$$

Por otro lado,  $\vec{M}_G^{ext} = -rT\hat{u}$ , por lo que la segunda cardinal se escribe como

$$\frac{2}{3}mR\Omega^2\sin\theta = T$$

- c) Eliminando  $T$  y  $N$  entre las ecuaciones cardinales, resulta

$$\Omega^2 = \frac{g \cot \theta}{\frac{5}{3}R - r \cos \theta}$$