

Ejercicio 7

$$a) \vec{f}_r + \vec{f}_z = m\vec{a} \quad ; \quad \vec{f}_r = f(r)\hat{e}_r \quad , \quad \vec{f}_z = -b\vec{v} = -b(\dot{r}\hat{e}_r + r\dot{\theta}\hat{e}_\theta)$$

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)\hat{e}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})\hat{e}_\theta$$

$$\Rightarrow \begin{array}{l} \hat{e}_r \\ \hat{e}_\theta \end{array} \left\{ \begin{array}{l} f(r) - b\dot{r} = m(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \quad (i) \\ -br\dot{\theta} = m(r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) \quad (ii) \end{array} \right.$$

b) multiplicando por r en (ii):

$$-br^2\dot{\theta} = m(rz\ddot{\theta} + 2r\dot{r}\dot{\theta})$$

usando que $l = mrz\dot{\theta}$, la ecuación anterior se puede escribir como:

$$\frac{-b}{m} l = \dot{l}$$

que integrada en el tiempo da:

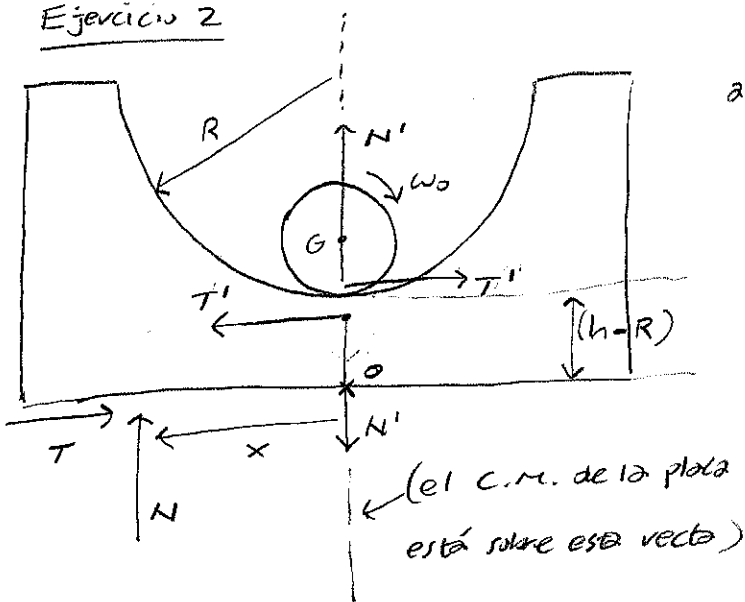
$$l(t) = l(0) e^{-b/m t} \quad \left(\Gamma = \frac{b}{m} \right)$$

c) Para una órbita circular $r = \text{cte.}$, lo que hace que la ec. (i) se reduzca a:

$$f(r) = -mr\dot{\theta}^2 \Rightarrow \dot{\theta} = \text{cte.}$$

Por otro lado $l = mrz\dot{\theta}$, que para $r = \text{cte.}$, $\dot{\theta} = \text{cte.}$ da $l = \text{cte.}$, lo que es contradictorio con el resultado de b)

Ejercicio 2



a) 1^{er} Cardinal a la placa:

$$N - Mg - N' = 0 \quad (i)$$

$$T = T' \quad (ii)$$

2^{da} Cardinal desde el pto medio de la base (O):

$$xN = (h-R)T' \quad (iii)$$

1^{er} C al disco en la dirección vertical:

$$N' = mg \quad (iv)$$

Usando que la fricción entre el disco y la placa es cinética:

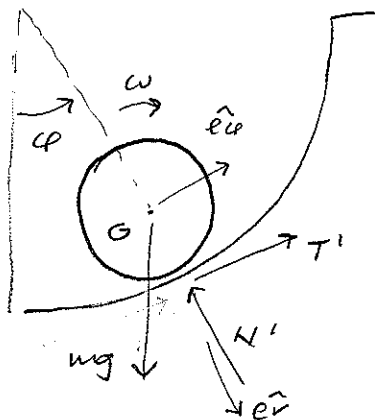
$$T' = f_d N' \quad (v)$$

Para que la placa se mantenga en reposo no debe deslizar ni volcar:
$$\begin{cases} T \leq f_e N \\ -L \leq x \leq L \end{cases}$$

que usando (i-v), se puede reescribir como:

$$\begin{cases} f_e \geq f_d \left(\frac{m}{m+M} \right) \\ L > (h-R) f_d \left(\frac{m}{m+M} \right) \end{cases}$$

b)



1^{er} Cardinal al disco:

$$\hat{e}_r) N' - mg \cos \varphi = m(R-r) \dot{\varphi}^2 \quad (I)$$

$$\hat{e}_\varphi) T' - mg \sin \varphi = m(R-r) \ddot{\varphi} \quad (II)$$

2^{da} Cardinal desde G:

$$I_G \dot{\omega} = -rT' \quad (III), \quad I_G = \frac{mr^2}{2}$$

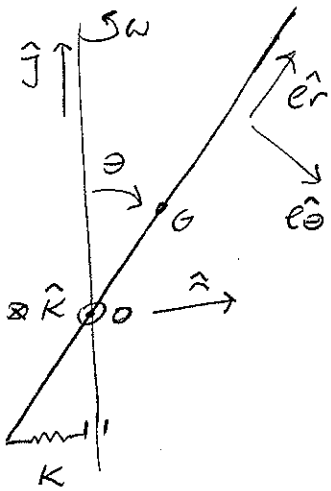
Eliminando T' entre (II) y (III):

$$\left| -\frac{mr}{2} \dot{\omega} - mg \sin \varphi = m(R-r) \ddot{\varphi} \right|$$

Usando (v) en (II) y eliminando N' entre (I) y (II):

$$\left| f_d (mg \cos \varphi + m(R-r) \dot{\varphi}^2) - mg \sin \varphi = m(R-r) \ddot{\varphi} \right|$$

Ejercicio 3



a) $Z^{(act)}$ Cardinal a la barra desde O, proyectada según \hat{K}
 (de manera de que no interaccionen las reactivas en O)

$$\vec{M}_O^{(act)} \cdot \hat{K} = \vec{L}_O \cdot \hat{K}$$

$$\vec{L}_O = I_O \vec{\omega} ; \vec{\omega} = \omega \hat{j} + \dot{\theta} \hat{K}$$

$$I_O \{ \hat{e}_r, \hat{e}_\theta, \hat{K} \} = I_O \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad I_O = \int_{-L}^{3L} \left(\frac{m}{4L} \right) dx x^2 = \frac{7}{3} mL^2$$

$$\vec{\omega} = \omega \cos \theta \hat{e}_r - \omega \sin \theta \hat{e}_\theta + \dot{\theta} \hat{K}$$

$$\Rightarrow \vec{L}_O = I_O (-\omega \sin \theta \hat{e}_\theta + \dot{\theta} \hat{K})$$

$$\Rightarrow \dot{\vec{L}}_O \cdot \hat{K} = I_O (-\omega \sin \theta \vec{\omega} \times \hat{e}_\theta \cdot \hat{K} + \ddot{\theta}) = I_O (\ddot{\theta} - \omega^2 \sin \theta \cos \theta)$$

$$\vec{M}_O^{(act)} \cdot \hat{K} = mgL \sin \theta - KL^2 \cos \theta \sin \theta$$

$$\Rightarrow \boxed{mgL \sin \theta - KL^2 \sin \theta \cos \theta = I_O (\ddot{\theta} - \omega^2 \sin \theta \cos \theta)}$$

b) equilibrio relativo: $\ddot{\theta} = 0$;

$$mgL \sin \theta - KL^2 \sin \theta \cos \theta = -I_O \omega^2 \sin \theta \cos \theta = -\frac{7}{12} mL^2 \omega^2 \sin \theta \cos \theta$$

$$\sin \theta \left[\frac{g}{L} + \left(\frac{7}{3} \omega^2 - \frac{K}{m} \right) \cos \theta \right] = 0 : \sin \theta = 0 : \theta = 0, \pi$$

$$\cos \theta = \frac{g/L}{\left(\frac{K}{m} - \frac{7}{3} \omega^2 \right)}, \quad \exists \text{ si!}$$

$$\left| \frac{g/L}{\frac{K}{m} - \frac{7}{3} \omega^2} \right| \leq 1$$