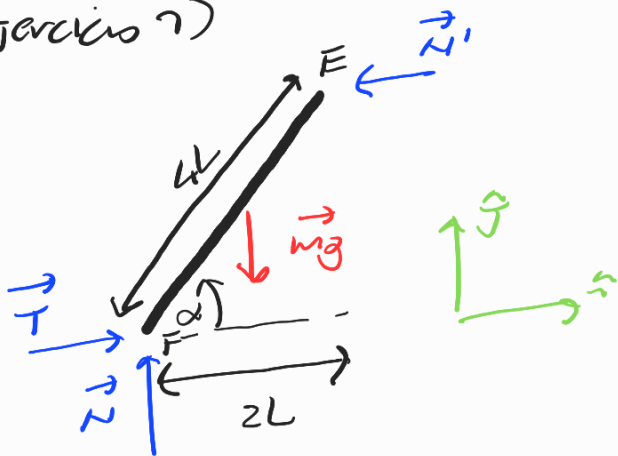


Mecánica Newtoniana, Segundo Parcial (03/12/24)

Ejercicio 7)

a)



$$\cos \alpha = \frac{2L}{4L} = \frac{1}{2} \quad ; \quad \alpha = \frac{\pi}{3}$$

• 1^{ra} cardinal a la barra: $\begin{cases} \hat{x}) T = N' \\ \hat{y}) N = mg \end{cases}$

• 2^{da} cardinal a la barra desde F: $N' 4L \cos \alpha = mg 2L \cos \alpha$

$$\Rightarrow T = mg / 2\sqrt{3}$$

$$N = mg$$

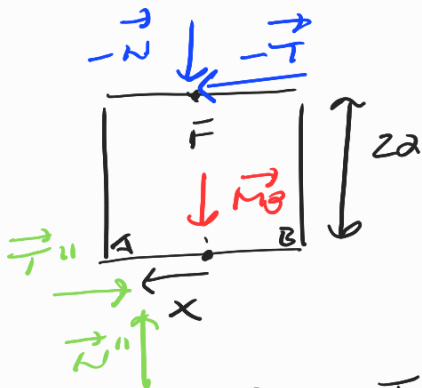
$$N' = mg / 2\sqrt{3}$$

Para que la barra se mantenga en equilibrio se debe verificar:

$$N, N' \geq 0 \quad \checkmark$$

$$|\vec{T}| \leq f |\vec{N}| : \boxed{f \geq \frac{1}{2\sqrt{3}}} \quad (\checkmark)$$

b)



• 1^{ra} cardinal a la placa: $\begin{cases} \hat{x}) T'' = T \\ \hat{y}) N'' = N + Mg \end{cases}$

• 2^{da} cardinal a la barra desde el pto. medio de \overline{AB} :

$$N'' x = T 2a$$

$$\Rightarrow T'' = \frac{mg}{2\sqrt{3}}$$

$$N'' = (m+m_2)g$$

$$x = \left(\frac{m}{m+m_2}\right) \frac{d}{\sqrt{3}}$$

Para que la placa se mantenga en equilibrio se debe verificar:

$$N'' > 0 \checkmark$$

$$T'' \leq f N'' : \left| f \geq \frac{\tau}{2\sqrt{3}} \left(\frac{m}{m+m_2}\right) \right| \quad (\text{ii})$$

$$-a \leq x \leq a : \left| -\tau \leq \left(\frac{m}{m+m_2}\right) \frac{\tau}{\sqrt{3}} \leq \tau \right| \quad (\text{iii})$$

c) (i) $f \geq \frac{\tau}{2\sqrt{3}}$: si no se cumple la barra se desliza con respecto al bloque

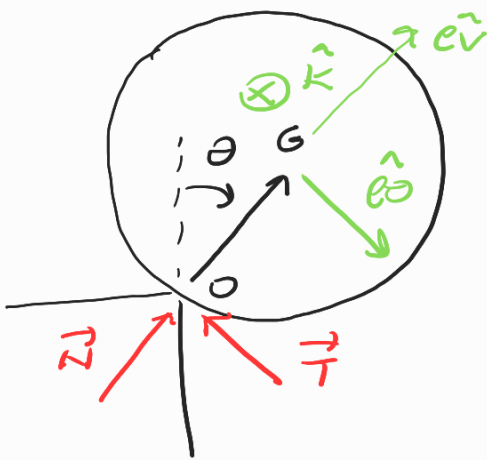
(ii) $f \geq \frac{\tau}{2\sqrt{3}} \left(\frac{m}{m+m_2}\right)$: si no se cumple el bloque se desliza con respecto al piso

(iii) $\left(\frac{m}{m+m_2}\right) \frac{\tau}{\sqrt{3}} > 0$: la placa nunca se cae con respecto a B

$\left(\frac{m}{m+m_2}\right) \frac{\tau}{\sqrt{3}} \leq \tau$: se cumple siempre, por lo que la placa nunca se cae con respecto a A

Ejercicio 2)

a)



Mientras el disco rueda sin deslizar
con respecto al eje de rotación: $\vec{v}_O = 0$

\Rightarrow la potencia de las fuerzas no
conservativas es nula:

$$\left. \begin{aligned} \mathcal{P}(T) &= \vec{T} \cdot \vec{v}_O = 0 \\ \mathcal{P}(N) &= \vec{N} \cdot \vec{v}_O = 0 \end{aligned} \right\} \rightarrow \boxed{\dot{E} = 0}$$

$$E = T + U = \frac{1}{2} I_{O, \hat{K}} \dot{\theta}^2 + mgr \cos \theta = E(0) = mgr$$

$$\uparrow \quad I_{O, \hat{K}} = \text{(Steiner)} \quad I_{G, \hat{K}} + mr^2 = \frac{3}{2} mr^2$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{2} \left(\frac{3}{2} mr^2 \right) \dot{\theta}^2 = mgr(1 - \cos \theta)} \quad (i)$$

b) primera derivada al disco:

$$e_{\hat{r}}) N - mgr \cos \theta = -m r \dot{\theta}^2 \quad (I)$$

$$e_{\hat{\theta}}) mgr \sin \theta - T = m r \ddot{\theta} \quad (II)$$

$$\Rightarrow N = mgr \cos \theta - m r \dot{\theta}^2 \stackrel{(i)}{=} mgr \cos \theta - \frac{4}{3} mg(1 - \cos \theta)$$

$$N = \frac{1}{3} mg(7 \cos \theta - 4)$$

$$\text{derivando (i) en el tiempo: } \boxed{\ddot{\theta} = \frac{2}{3} g / r \sin \theta} \quad (ii)$$

$$T = mgr \sin \theta - m r \ddot{\theta} \stackrel{(ii)}{=} \frac{1}{3} mg \sin \theta$$

Para que el disco no se deslice: $|\vec{T}| \leq f_e |\vec{N}|$

$$f_E \geq \frac{|T|}{|N|} = \frac{\cos\theta}{|7\cos\theta - 4|}$$

si el deslizamiento comienza para $\theta = \frac{\pi}{4}$:

$$f_E = \frac{\cos \pi/4}{7 \cos \pi/4 - 4} = \frac{1}{7 - 4\sqrt{2}}$$

c) A las ecuaciones (I) y (II) le suma suma:

2do cardinal al disco desde O: $I_O \ddot{\omega} = r T$ (III)

y la fricción es de carácter dinámico: $T = f_0 N$ (IV)

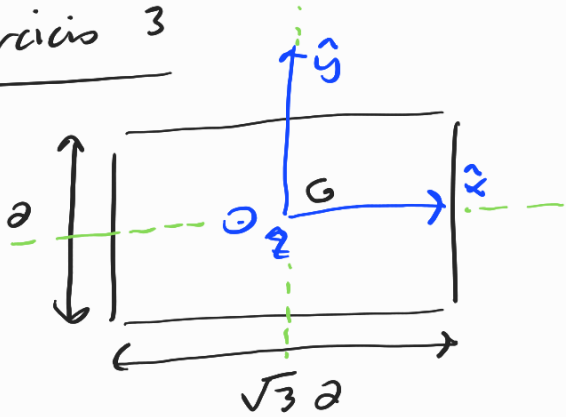
Eliminando T entre (III) y (IV):

$$\ddot{\omega} = 2 \left(\frac{g}{r} \sin\theta - \ddot{\theta} \right)$$

(IV) en (II) y eliminando luego $\ddot{\omega}$ entre (II) y (I):

$$\ddot{\theta} - f_0 \dot{\theta}^2 = \frac{g}{r} (\sin\theta - f_0 \cos\theta)$$

Ejercicio 3



$\{\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}\}$ es base de ejes principales
por ser perpendiculares a planos de
simetría especular (que contienen a G)

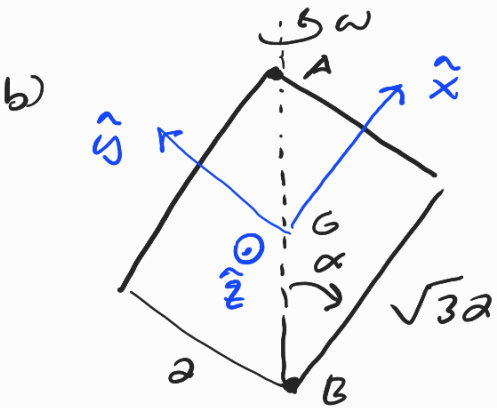
$$I_G[\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}] = \begin{pmatrix} I_1 & 0 & 0 \\ 0 & I_2 & 0 \\ 0 & 0 & I_3 \end{pmatrix}$$

$I_3 = I_1 + I_2$ por ser rígido plano
(y G pertenece al plano)

$$I_1 = \int_{-\frac{\sqrt{3}a}{2}}^{\frac{\sqrt{3}a}{2}} dx \int_{-\frac{a}{2}}^{\frac{a}{2}} dy \left(\frac{m}{\sqrt{3}a^2} \right) y^2 = \frac{ma^2}{12}$$

cambiando el rol de $a \rightarrow \sqrt{3}a$: $I_2 = \frac{ma^2}{4}$

Luego: $I_G[\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}] = \frac{ma^2}{12} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$



$$\vec{L}_G = I_G \vec{\omega}; \quad \vec{\omega} = \omega \cos \alpha \hat{x} + \omega \sin \alpha \hat{y}$$

$$I_G \vec{\omega} = \omega \cos \alpha \underbrace{I_G \hat{x}}_{\left(\frac{ma^2}{12}\right) \hat{x}} + \omega \sin \alpha \underbrace{I_G \hat{y}}_{3\left(\frac{ma^2}{12}\right) \hat{y}}$$

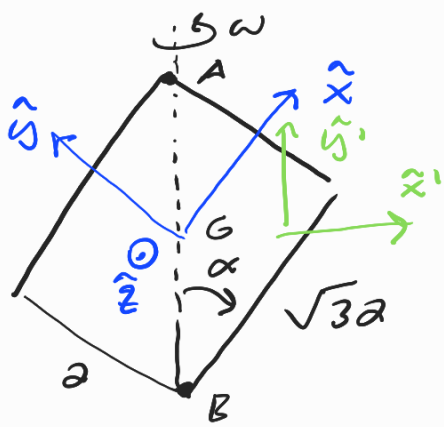
\hat{x} es eje. ppal. de I_G \hat{y} es eje. ppal. de I_G

$$\Rightarrow \vec{L}_G = \frac{ma^2}{12} \omega (\cos \alpha \hat{x} + 3 \sin \alpha \hat{y}) \quad \left| \quad \tan \alpha = \frac{1}{\sqrt{3}} : \alpha = \frac{\pi}{6}$$

c)

$$\vec{M}_G^{(ext)} = \dot{\vec{L}}_G = \frac{ma^2}{12} \omega \left(\cos \alpha \underbrace{\dot{\vec{\omega}} \times \hat{x}}_{-\omega \sin \alpha \hat{z}} + 3 \sin \alpha \underbrace{\dot{\vec{\omega}} \times \hat{y}}_{\omega \cos \alpha \hat{z}} \right)$$

$$\vec{M}_G^{(ext)} = \frac{ma^2}{6} \omega^2 \sin \alpha \cos \alpha \hat{z}$$



Las reacciones en A y B: \vec{R}_A, \vec{R}_B se pueden escribir como:

$$\vec{R}_A = R_{Ax'} \hat{x}' + R_{Ay'} \hat{y}' + R_{Az} \hat{z}$$

$$\vec{R}_B = R_{Bx'} \hat{x}' + R_{By'} \hat{y}' + R_{Bz} \hat{z}$$

$$AG^2 = BG^2 = \frac{1}{2} \sqrt{a^2 + 3a^2} = a$$

1era Condición de equilibrio:

$$\begin{cases} \hat{x}') R_{Ax'} + R_{Bx'} = 0 & \text{(i)} \\ \hat{y}') R_{Ay'} + R_{By'} = mg & \text{(ii)} \\ \hat{z}') R_{Az} + R_{Bz} = 0 & \text{(iii)} \end{cases}$$

2da Condición de equilibrio:

$$\begin{cases} \hat{x}') + 2R_{Az} - 2R_{Bz} = 0 & \text{(iv)} \\ \hat{z}') - 2R_{Ax'} + 2R_{Bx'} = \frac{ma^2 \omega^2 \sin \alpha \cos \alpha}{6} & \text{(v)} \end{cases}$$

De (iii) y (iv):

$$R_{Az} = R_{Bz} = 0$$

(ii) y (v):

$$R_{Bx'} = \frac{m a^2 \omega^2 \sin \alpha \cos \alpha}{12}$$

$$R_{Ax'} = -R_{Bx'}$$