

**Notas importantes:** 1) No usar lápiz ni tinta roja. 2) Razonar todos los pasos. 3) Dar los resultados con la notación indicada y con sus unidades correspondientes si el resultado es numérico, y en una caja: ejemplos:

$$a_{\text{fin}} = \frac{1}{2} g t^2, \quad a_{\text{fin}} = 3 \text{ m/s}^2.$$

**1.** La posición de una partícula viene dada por  $x(t) = 5 + 4t^2 - (4/3)t^3$ , donde  $x$  está en metros y  $t$  en segundos. **(a)** Calcular la velocidad  $v(t)$  y la aceleración  $a(t)$ . **(b)** Calcular la velocidad media  $v_m$  y la aceleración media  $a_m$  entre  $t_0 = 0$  s y  $t_1 = 1$  s. **(c)** Calcular los tiempos:  $t_{a0}$  en que la aceleración se anula;  $t_{v0} > 0$  en que la velocidad se hace cero y  $t_{\text{fin}}$  en que la partícula vuelve al punto inicial ( $t = 0$ ). **(d)** Calcular el valor máximo  $x_{\text{max}}$  que alcanza  $x(t)$  así como la velocidad  $v_{m,f}$  y celeridad ( $c = |v|$ ) media  $c_{m,f}$  entre  $t = 0$  hasta que vuelve a la posición inicial en  $t_{\text{fin}}$ .

**2.** Un ascensor sube con aceleración de  $a = 2 \text{ m/s}^2$  hacia arriba. **(a)** Obtener el peso aparente en el ascensor de una persona de masa  $m = 80$  kg. **(b)** Igualmente cuando baja con la misma aceleración hacia abajo. **(c)** Calcular su peso aparente si se corta el cable y el ascensor cae en el vacío. Nota: imaginar una balanza bajo los pies de la persona.

**3.** Considere un columpio asimilado a una masa puntual  $m$  que cuelga de una cuerda inextensible y sin peso de longitud  $L$ . Llamamos  $\theta$  al ángulo que forma la cuerda con la vertical. **(a)** Si se suelta desde el reposo con un ángulo  $\theta_0$ , obtener la velocidad  $v$  de  $m$  en función de  $\theta$ . **(b)** Obtener la aceleración tangencial en función del ángulo  $\theta$ . **(c)** Obtener la aceleración angular en función de  $\theta$ . **(d)** Si  $\theta$  es pequeño, demostrar que cumple la ecuación de un movimiento armónico simple.

**4.** Un esquiador de fondo toma impulso alcanzando una velocidad  $v_A$  mientras sube por una pendiente larga nevada que forma un ángulo  $\theta = 30^\circ$  con la horizontal. A partir de ese momento deja de usar los bastones y se deja deslizar hacia arriba hasta pararse. **(a)** Si se desprecia el rozamiento, obtener la longitud  $L$  que recorre hacia arriba sobre la superficie de la nieve. **(b)** Si el coeficiente de rozamiento dinámico es  $\mu_d = 0.1$ , calcular la energía que se pierde por rozamiento en función de la distancia que recorre  $L'$  y el valor de dicha distancia  $L'$  en función de los parámetros del problema.

**5.** Demostrar que un campo de fuerzas uniforme  $\vec{F}$  es conservativo y obtener el valor de su energía potencial. Aplicar al campo gravitatorio sobre la superficie terrestre que actúa sobre una masa  $m$ .

Prima parul. Fisica 1. Grupo 2. Curso 2019/20

(1)  $x(t) = 5 + 4t^2 - \frac{5}{3}t^3$  (x en m, t en s.)

(a)  $v(t)$ ?  $v(t) = \frac{dx(t)}{dt} = 8t - 5t^2 \Rightarrow \boxed{v(t) = 8t - 5t^2}$  v en  $m/s$ , t en s.

$a(t) = \frac{dv(t)}{dt} \Rightarrow \boxed{a(t) = 8 - 10t}$  a en  $m/s^2$ , t en s.

(b) entre  $t_0=0$  y  $t_1=2s$ , calcular:  $v_m$  y  $a_m$ .

Velocidad media:  $v_m = \frac{x(t_1) - x(t_0)}{t_1 - t_0} = \frac{[5 + 4 \cdot 2^2 - \frac{5}{3} \cdot 2^3] - [5]}{2 - 0} = \frac{4 - \frac{20}{3}}{2} = \frac{4 - \frac{20}{3}}{2} = \frac{12 - 20}{6} = -\frac{8}{6} = -\frac{4}{3}$

$\Rightarrow \boxed{v_m = -\frac{4}{3} = -1,33 \text{ m/s}}$

aceleración media:  $a_m = \frac{v(t_1) - v(t_0)}{t_1 - t_0} = \frac{8 \cdot 2 - 5 \cdot 2^2 - 0}{2 - 0} = \frac{16 - 20}{2} = -2 \Rightarrow$

$\boxed{a_m = -2 \text{ m/s}^2}$

(c)  $t_0$  /  $a=0$  y  $t_1$  /  $v=0$ .

$a=0 \Rightarrow 8 - 10t = 0 \Rightarrow 8(1-t) = 0 \Rightarrow \boxed{t_0 = 1s}$

$v=0 \Rightarrow 8t - 5t^2 = 0 \Rightarrow 5t(2-t) = 0 \Rightarrow \boxed{t=2s}$  si cumple  $t > 0$

$t \text{ fin} / x(t_{fin}) = x(t_0) \Rightarrow 5 + 4t^2 - \frac{5}{3}t^3 = 5 \Rightarrow 4t^2(1 - \frac{5}{12}t) = 0 \Rightarrow t=0 \text{ inicial} \Rightarrow \boxed{t_{fin} = 2s}$   
 $\searrow t=3s \text{ final}$

(d)  $x_{max}$  de  $x(t)$ :

Fisicamente, x será un máximo cuando v cambie de positiva a negativa (de adelante hacia atrás) y por lo tanto  $v=0$ .

Matemáticamente, cuando x tenga un extremo, es decir,  $\frac{dx}{dt} = 0$ , tendremos un máximo o mínimo. Además  $\frac{d^2x}{dt^2} < 0 \Rightarrow a < 0$ .

Entonces,  $v=0$  en  $t=0$  y  $t=2s$  (c).

En  $t=0$   $\begin{cases} x(0) = 5 \\ a(0) = 8 > 0 \end{cases}$  y en  $t=2$ :  $x(2) = 5 + 4 \cdot 2^2 - \frac{5}{3} \cdot 2^3 = 10,3$   
 $a(2) = 8 - 10 \cdot 2 = -12 < 0$ .

Por lo tanto  $\boxed{x_{max} = 10,3 \text{ m}}$

$v_m$  entre  $t=0$  y  $t_{fin} \Rightarrow v_m = \frac{x(t_{fin}) - x(t_0)}{t_{fin} - t_0} = \frac{0}{2-0} = 0 \Rightarrow \boxed{v_m = 0}$

Celeridad media  $\cdot c_m = \frac{1}{\Delta t} \int_{t_i}^{t_f} |v| dt$  ( $t_f > t_i$ ), entonces

$|v| dt = |dx|$  el espacio recorrido en valor absoluto, es decir, sin tener en cuenta en que sentido se mueve la partícula.

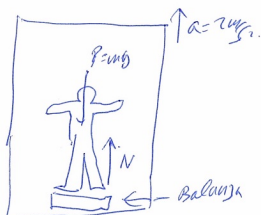
Como  $v$  se hace cero en  $t=2$  (y  $t=0$ ),  $v$  es positiva desde  $t=0$  hasta  $t=2$  y negativa desde  $t=2$  hasta  $t=3$ . En cada uno de estos tramos recorre la distancia  $|x(t_{fin}) - x(2)| =$

$|x(2) - x(0)|$ . Luego:

$$c_m = \frac{1}{\Delta t} \int_{t_0}^{t_{fin}} |v| dt = \frac{\int_0^2 |dx| + \int_2^3 |dx|}{\Delta t} = \frac{|x(2) - x(0)| + |x(t_{fin}) - x(2)|}{\Delta t}$$

$$\Rightarrow c_m = \frac{2|x(2) - x(0)|}{\Delta t} = \frac{2(10.3 - 5)}{3} = \frac{2 \times 5.3}{3} \Rightarrow \boxed{c_m = 3.53 \text{ m/s}}$$

(2) (a) escala hacia arriba  $a = 2m/s^2$  ... ¡Peso aparente!



El peso aparente es lo que marca la balanza. Esto es la fuerza que hace la persona sobre la balanza, igual a la que hace la balanza sobre la persona (en sentido contrario).

Es decir  $P_R = N$

Por el segundo ley de Newton  $F = ma$ .

$$\sum F_y = ma_y \Rightarrow N - mg = ma \Rightarrow$$

$$P_R = N = m(g+a) = 80 \text{ kg} (9.8 + 2) m/s^2 \Rightarrow 955 \text{ N} = 955 \text{ N} \left( \frac{1 \text{ kg}}{9.8 \text{ N}} \right)$$

$$\boxed{P_R = 955 \text{ N} = 96.3 \text{ kg}^{\text{a}}}$$

(b) Si la aceleración es hacia abajo el cuerpo a bajar

$$\sum F_y = ma_y$$

$$N - mg = ma' = -m \cdot 2 m/s^2 \Rightarrow$$

$$N = m(g - |a'|) = 80 \text{ kg} (9.8 - 2) m/s^2 \Rightarrow$$

$$\boxed{P_R = N = 624 \text{ N} = 63.7 \text{ kg}}$$

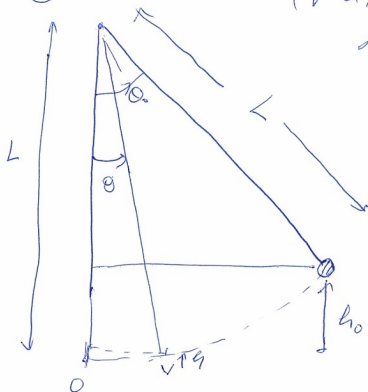
(d) Cuando el ascensor cae al vacío, su aceleración es  $a_y = -g$ , como es también la aceleración que hace la persona que cae,  $N = 0$

$$\Rightarrow \boxed{P_R = 0}$$

también se podría deducir según (b)

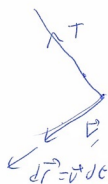
$$N = m(g - |a'|) = m(g - g) = 0 \quad \text{EE unidimensionalidad}$$

3



( $v$  es función de  $\theta$ )

La partícula describe un arco de trayectoria circular, entonces el hilo  $L$  es igual al radio y la fuerza que hace  $\vec{T}$  es perpendicular a  $\vec{v}$ . Como:



$d\vec{r} = \vec{v} dt$  es perpendicular a  $\vec{T}$ ,  
 $dW = \vec{T} \cdot d\vec{r} = 0$ .  
 Es decir  $\vec{T}$  no realiza trabajo

Como  $\vec{T}$  no realiza trabajo y el campo gravitatorio es conservativo se conserva la energía mecánica  $E = mgy + \frac{1}{2}mv^2$

En  $\theta_0$ , como:  $E = mgh_0 + \frac{1}{2}mv_0^2 = mgh_0$ .

Tomando como referencia el punto 0:  $h_0 = L - L \cos \theta_0 \Rightarrow$

$E_0 = mgL(1 - \cos \theta_0)$

Para otro punto cualquiera  $U = mgh = mgL(1 - \cos \theta)$

Por lo tanto

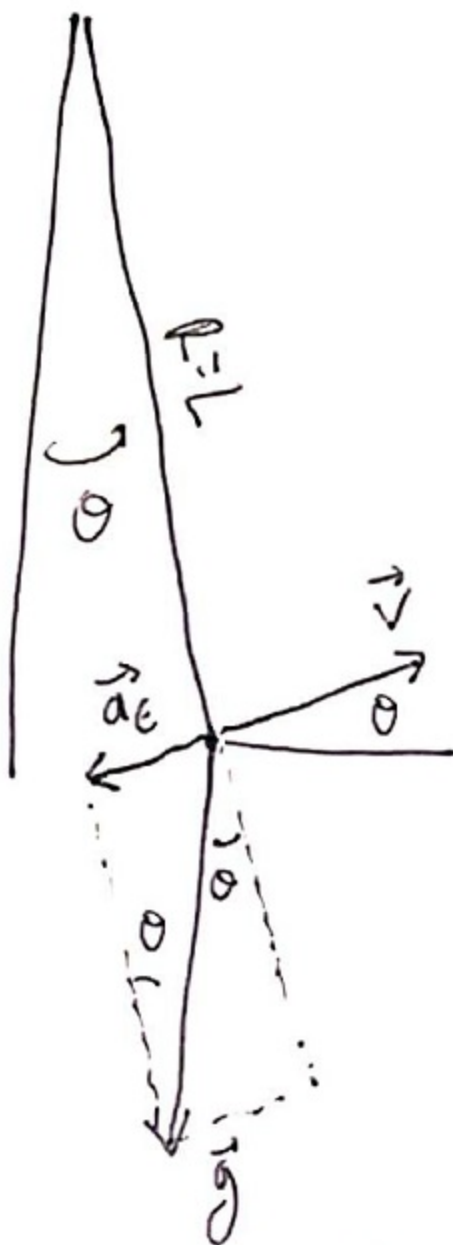
$E_0 = E \Rightarrow mgL(1 - \cos \theta_0) = \frac{1}{2}mv^2 + mgL(1 - \cos \theta) \Rightarrow$

$gL(\cos \theta - \cos \theta_0) = \frac{1}{2}v^2 \Rightarrow v = \pm \sqrt{2gL(\cos \theta - \cos \theta_0)}$

(b) obtener  $a_t$  en función de  $\theta$

La aceleración es  $\vec{g} = -g\vec{j}$

Consideramos como positivo el movimiento hacia la derecha,  $\theta > 0$ ,  $\dot{\theta} > 0$ ,  $v = R\dot{\theta} > 0$ , tal como se ve en el dibujo. Entonces  $a_t$  es la proyección de  $\vec{g}$  sobre  $\vec{v}$  y como tiene sentido contrario, será negativa. Entonces



$$a_t = -g \cos \theta$$

(c) obtener  $\alpha = \alpha(\theta)$

$$\alpha = \frac{a_t}{R} = -\frac{g}{R} \cos \theta \Rightarrow \alpha = -\frac{g}{L} \cos \theta \quad (2)$$

El signo es correcto, puesto  $\theta > 0$ ,  $\alpha < 0$ , es decir la velocidad angular  $\dot{\theta}$  disminuye (si  $\dot{\theta} > 0$ )

(d) obtener la ecuación del M.A.S para  $\alpha$  pequeño

Como  $\alpha = \frac{dw}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2} = \ddot{\theta}$ , de (2) obtenemos

$$\ddot{\theta} = -\frac{g}{L} \cos \theta \quad \text{y si } \theta \text{ es pequeño } \cos \theta \approx 1 \text{ y}$$

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{L} \theta = 0, \text{ Definiendo } \omega^2 = \frac{g}{L}, \text{ que es posible pues } \frac{g}{L} > 0,$$

obtenemos (3)  $\ddot{\theta} + \omega^2 \theta = 0$  con  $\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$

Es fácil comprobar que  $\theta = \theta_0 \cos(\omega t + \phi)$  cumple la ecuación (3)

$$\dot{\theta} = -\omega \theta_0 \sin(\omega t + \phi) \Rightarrow \ddot{\theta} = -\omega^2 \theta_0 \cos(\omega t + \phi) = -\omega^2 \theta \Rightarrow \ddot{\theta} + \omega^2 \theta = 0,$$

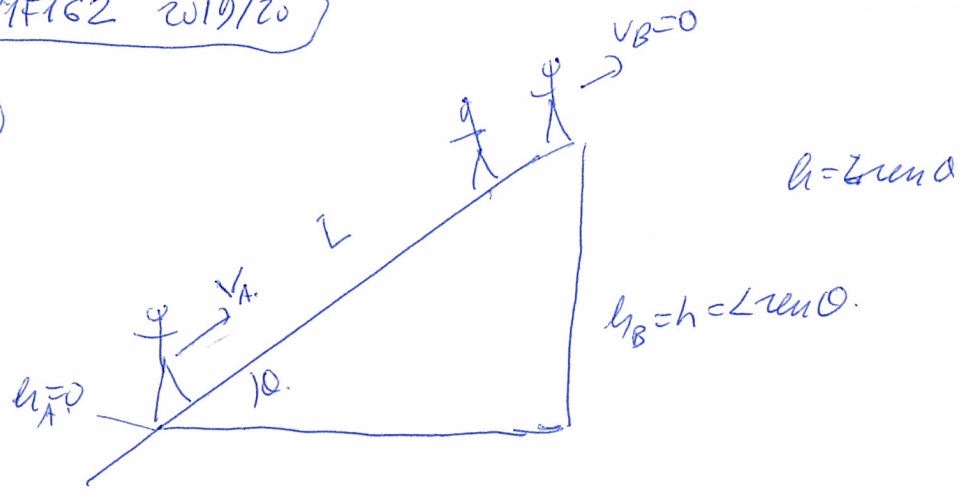
tal como se quería demostrar.

(b) Avanzado. Hay que tener en cuenta el sentido de la velocidad, pues si  $\dot{\theta} > 0$  (movimiento hacia la derecha)  $a_t = -g \cos \theta$ , pero si  $\dot{\theta} < 0$  (movimiento hacia la izquierda),  $a_t = g \cos \theta$ , ya que tiene el mismo sentido que  $v$

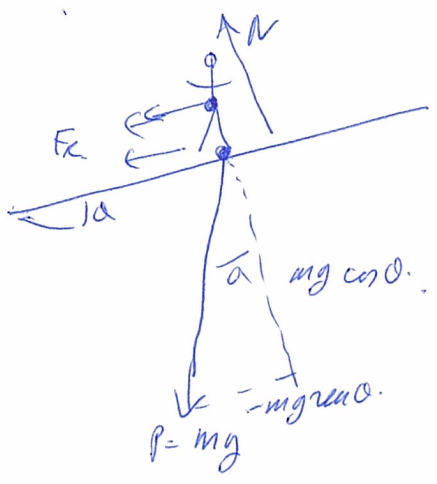
Esto se ve también vectorialmente.  $a_t = (-g\vec{j}) \cdot \vec{e}$  y  $\vec{e} = \frac{\vec{v}}{v}$ , como

$$\vec{v} = L\dot{\theta} (\cos \theta, \sin \theta); \quad \vec{e} = \frac{\dot{\theta}}{|\dot{\theta}|} (\cos \theta, \sin \theta) \quad \text{y} \quad a_t = -g \cos \theta \frac{\dot{\theta}}{|\dot{\theta}|} = -g \cos \theta \operatorname{signo}(\dot{\theta})$$

3



Sobre el eje actúa un peso, la normal a la superficie y un rozamiento, la fuerza de rozamiento hacia atrás.



Si descomponemos las fuerzas en la dirección normal y paralela a la superficie.

Dirección normal  $\Sigma F_n = 0 \Rightarrow N - mg \cos \theta = 0$   
 $\Rightarrow N = mg \cos \theta$

Dirección paralela (hacia la derecha)

$-mg \sin \theta - F_r = ma$

Además con este movimiento  $F_r = \mu_d N$

$-mg \sin \theta - \mu_d N = ma \Rightarrow$

$-mg \sin \theta - \mu_d mg \cos \theta = ma$

$a = -g (\sin \theta + \mu_d \cos \theta)$

No obstante el problema, es más sencillo por energía:

(a) Si  $M_B = 0$ , como  $N$  no realiza trabajo al ser  $\perp$  al desplazamiento, se conserva la energía mecánica:

$\frac{1}{2} m v_A^2 = \frac{1}{2} m v_B^2 + mgh \Rightarrow \frac{1}{2} v_A^2 = g L \sin \theta \Rightarrow$

$L = \frac{1}{2} \frac{v_A^2}{g \sin \theta}$

Como  $a_x = g \sin \theta$ , esta es la conocida fórmula  $2L a = v^2$

(b) En ese caso para  $F_r$  existe y recorre  $L' \Rightarrow \Phi = |W_r| = F_r L' \Rightarrow$

$\Phi = \mu_d N L' \Rightarrow \Phi = \mu_d mg \cos \theta L'$

se balancea de energía en  $E_A = E_B + \Phi \Rightarrow$

$\frac{1}{2} m v_A^2 = mgh' + \Phi \Rightarrow \frac{1}{2} m v_A^2 = mg L' \sin \theta + \mu_d mg \cos \theta L' \Rightarrow$

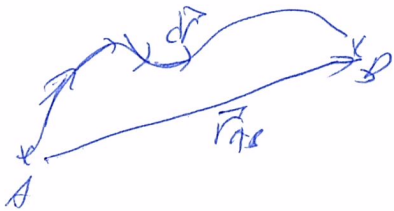
$L' = \frac{1}{2} \frac{v_A^2}{g (\sin \theta + \mu_d \cos \theta)}$

Finalmente corresponde a la ecuación  $2ax = v^2$ .

5) Demuestran que  $\vec{F}$  es conservativa si es unfnue.

El trabajo realizado por  $\vec{F}$  es.

$$W_{AB} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \vec{F} \cdot \int_A^B d\vec{r} = \vec{F} \cdot \vec{r}_{AB} \quad \text{pue } \vec{r}_{AB} \text{ es la suma vectorial de todos los } d\vec{r}.$$



Cómo  $\vec{F} \cdot \vec{r}_{AB}$  no depende del camino, vemos que  $\vec{F}$  es conservativa.

Obtem.  $U$ .

$$\text{Como } \vec{r}_{AB} = \vec{r}_B - \vec{r}_A \Rightarrow W_{AB} = \vec{F} \cdot (\vec{r}_B - \vec{r}_A) = \vec{F}_B \cdot \vec{r}_B - \vec{F}_A \cdot \vec{r}_A$$

Sabemos que en un campo de f. conservativa  $W_{AB} = U_A - U_B$ , por lo que comparemos.

$$U_B = -\vec{F}_B \cdot \vec{r}_B ; \quad U_A = -\vec{F}_A \cdot \vec{r}_A$$

En queda

$$\boxed{U = -\vec{F} \cdot \vec{r} + \phi}$$

de cte  $\phi$  no cambia el trabajo realizado es arbitraria.

Aplicación a  $\vec{F}$

$$\text{Si } \vec{F} = -mg \vec{k} \quad \text{a} \quad \vec{F} \cdot \vec{r} = (0, 0, -mg) \cdot (x, y, z) = -mgz \Rightarrow$$

$$\boxed{U = mgz + \phi}$$

$\phi$  arbitraria, usualmente se hace  $\phi = 0$  cuando la altura de referencia, suele ser en  $z = 0$ .