

Pauta Control 2: Pregunta 2

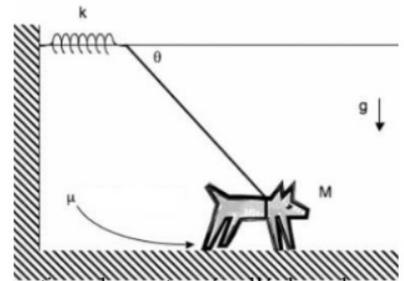
Profesor: Claudio Falcón

Auxiliares: Amparo Guevara, Edgardo Rosas, Felipe Corrales, José Díaz, Rodolfo Salgado, Sofía Huichulef P.

Enunciado: Un perro de masa M está atado a una cuerda. Un extremo de la cuerda se une a un resorte que puede deslizarse sin fricción a lo largo de un tubo horizontal. El otro extremo del resorte está fijo a una muralla. La rigidez de este resorte es k . La cuerda es inextensible, sin masa y, al estar tensionada, se mantiene siempre formando un ángulo θ con el tubo horizontal.

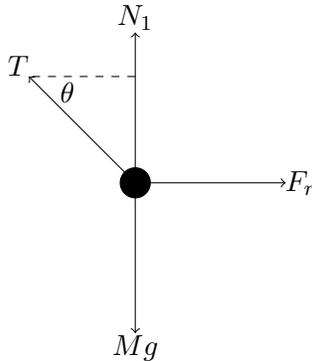
Entre el perro y el piso hay un coeficiente de roce estático μ .

- [3ptos] Haga un diagrama de cuerpo libre del perro y del extremo del resorte que está conectado a la cuerda.
- [3ptos] ¿Cuál es la máxima distancia a la cual el perro puede estirar el resorte más allá de su largo natural?



Solución:

DCL del perro:

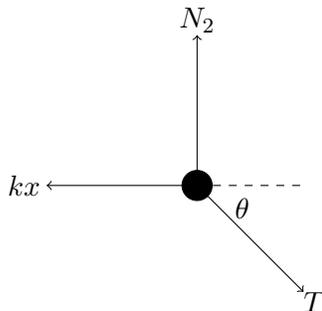


De aquí obtenemos:

$$\sum F_x = F_r - T \cos \theta = Ma \quad (1)$$

$$\sum F_y = N_1 - T \sin \theta - Mg = 0 \quad (2)$$

DCL del extremo del resorte:



$$\sum F_x = T \cos \theta - kx = 0 \quad (3)$$

$$\sum F_y = N_2 - T \sin \theta = 0 \quad (4)$$

Notemos que colocamos kx en vez de F_e , esto ya que hace más fácil visualizar la dirección de la fuerza, de lo contrario si hubiéramos puesto F_e tendría que estar apuntado a la derecha, lo cual podría parecer contra-intuitivo considerando la situación.

Notemos que tenemos como incógnitas F_r , T , a , N_1 y N_2 . Para resolver el problema procedemos de la siguiente manera:

La elongación máxima se alcanzara cuando, producto de las fuerzas que actúan sobre él, el perro no pueda seguir moviéndose y por lo tanto su aceleración será cero ($a = 0$).

Como nuestra situación se presenta en el punto crítico de la fuerza de roce (Cuando esta es máxima) tenemos:

$$F_r = \mu N_1$$

N_1 lo podemos despejar de (2):

$$N_1 = Mg - T \sin \theta$$

Para despejar T usamos (3):

$$T \cos \theta = kx$$
$$T = \frac{kx}{\cos \theta}$$

Ahora aplicamos nuestra condición $a = 0$ en (1) y reemplazamos las variables encontradas:

$$F_r - T \cos \theta = 0$$
$$\mu \left(Mg - \frac{kx}{\cos \theta} \sin \theta \right) - \frac{kx}{\cos \theta} \cos \theta = 0$$
$$\mu Mg - \mu kx \tan \theta - kx = 0$$
$$-\mu kx \tan \theta - kx = -\mu Mg$$
$$\mu kx \tan \theta + kx = \mu Mg$$
$$kx(\mu \tan \theta + 1) = \mu Mg$$
$$\Rightarrow x = \frac{\mu Mg}{k(\mu \tan \theta + 1)}$$