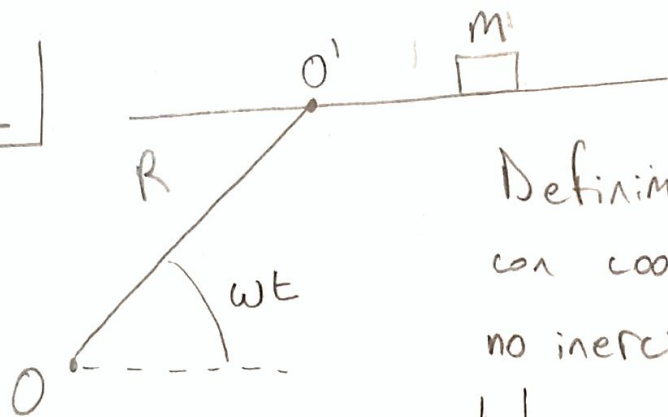


P2



Definimos un sistema inercial en O , con coordenadas polares, y uno no inercial en O' con cartesianas, tal que el eje \hat{x}' es en la dirección horizontal.

$$\vec{r}' = x' \hat{x}' + y' \hat{y}' \quad \vec{a}' = \ddot{x}' \hat{x}' + \ddot{y}' \hat{y}'$$

Sea \vec{R} el vector desde O , hacia O'

$$\vec{R} = R \hat{\rho} \quad \dot{\vec{R}} = R \omega \hat{\phi} \quad \ddot{\vec{R}} = -R \omega^2 \hat{\rho}$$

¿Cuanto vale $\ddot{\vec{R}}$? $\ddot{\vec{R}} = 0$ ya que, si bien O' describe una traslación en torno a O , su orientación no rota porque la plataforma siempre se mantiene horizontal.

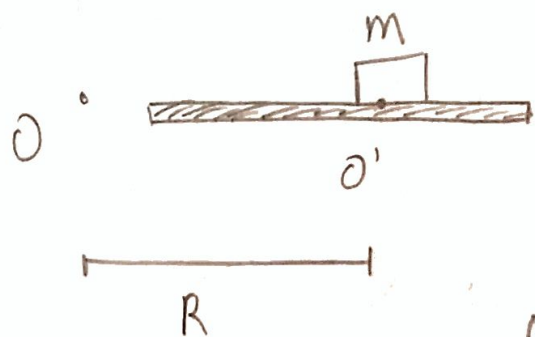
Expresamos $\hat{\rho}$ en el sistema no inercial

$$\hat{\rho} = \cos(\omega t) \hat{x}' + \sin(\omega t) \hat{y}'$$

La ecuación de movimiento en O' es

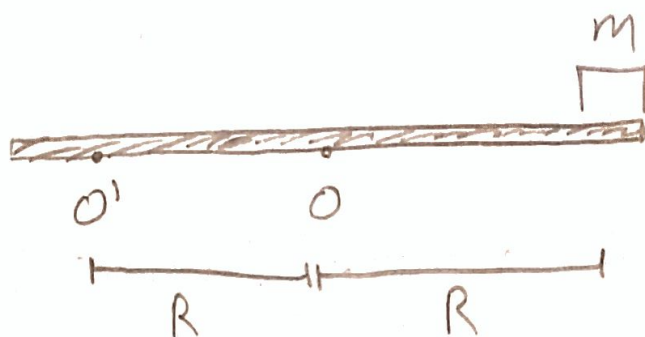
$$m(\ddot{x}' \hat{x}' + \ddot{y}' \hat{y}') = (N - mg) \hat{y}' + mR\omega^2 (\cos \omega t \hat{x}' + \sin \omega t \hat{y}')$$

b) Inicialmente $x'(0) = 0$. Ya que no hay ninguna



fuerza actuando sobre la partícula, esta siempre mantendrá su misma posición en el eje horizontal (viendo el problema desde un sistema inercial lejano).

Por esto, la mayor distancia que alcanza m con respecto a O' es cuando O' se encuentra en un punto diametralmente opuesto a la condición inicial.

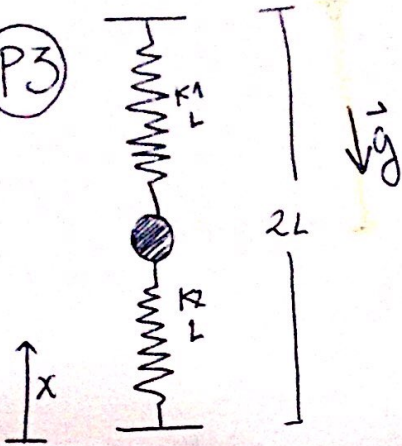


Distancia máxima: $x'_{\max} = 2R$

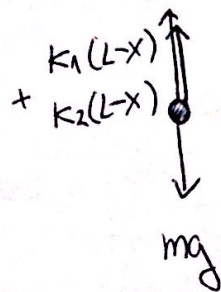
c) Para que la masa se despreque de la plataforma la aceleración vertical de la plataforma debe ser mayor o igual a \vec{g} . La aceleración vertical máxima está dada por $\max \{ R\omega^2 \sin \omega t \} = R\omega^2$

Por lo tanto, la masa se desprega para $\omega \geq \sqrt{\frac{g}{R}}$

(P3)



(a) Pto de equilibrio



Hacia donde ponemos las Fzas del resorte?

Hacia arriba, para equilibrar el peso. Ambos resortes son de largo natural L y toda la altura es de $2L$. Por esto ambos empujan a la masa

hacia arriba, o ambos hacia abajo (jamás en sentidos distintos).

$$\Rightarrow k_1(L-x) + k_2(L-x) - mg = 0$$

$$\Rightarrow L(k_1 + k_2) - x(k_1 + k_2) - mg = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{x = L - \frac{mg}{k_1 + k_2}} \quad 2.$$

medido desde el piso.

$L - \frac{mg}{k_1 + k_2}$ es la altura de equilibrio.

(b) El potencial está dado por:

$$U(x) = mgx + \frac{1}{2}k_1(L-x)^2 + \frac{1}{2}k_2(L-x)^2$$

$$\Rightarrow \frac{dU}{dx} = mg + k_1(L-x) \cdot -1 + k_2(L-x) \cdot -1 = 0 \quad \swarrow \text{pto eq}$$

$$\Rightarrow x_{eq} = L - \frac{mg}{k_1 + k_2} \rightarrow \text{Se obtiene lo mismo.}$$

$$\frac{\partial^2 U}{\partial x^2} = k_1 + k_2 > 0 \rightarrow x_{eq} \text{ es estable}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{\partial^2 U(x_{eq})}{\partial x^2} / m} = \sqrt{\frac{k_1 + k_2}{m}} = \omega$$

2

Para las oscilaciones verticales calculamos $\frac{dV}{dy}$

$$U = \frac{1}{2}k_1(L - \sqrt{(2L - x_{eq})^2 + y^2}) + \frac{1}{2}k_2(L - \sqrt{x_{eq}^2 + y^2})$$

$$\frac{dU}{dy} = \frac{-\frac{1}{2}k_1 \cdot 2y}{2\sqrt{(2L - x_{eq})^2 + y^2}} + \frac{-\frac{1}{2}k_2 \cdot 2y}{2\sqrt{x_{eq}^2 + y^2}} = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{y=0} \rightarrow \text{equilibrio.} \dots \quad \frac{d^2U(0)}{dy^2} = k_1 + k_2 \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{k_1 + k_2}{m}}$$

Pauta C2

Mecánica

(a) La situación es análoga a lo que ocurre al abalanzar la jugueta. El ~~plata~~ ^{envase} gira, es decir, el sistema de referencia es no inercial. Luego, hay una fuerza ficticia centrípeta asociada, que hace que el fluido intente "escaparse".

(b) i) Sí. Puesto que al no existir roce, las mantas se mueven sin enterarse de que el planeta gira (viéndolo desde afuera).

ii) Ambos objetos chocan a la altura del ecuador por lo mismo que en i).

iii) Al ser lanzados desde el ecuador, los objetos llevan una velocidad tangencial al ecuador (según un observador que está afuera de la tierra), ~~de~~ ya que hay v angular y radio de giro. Entonces, los objetos no llegan a los polos (son desviados).