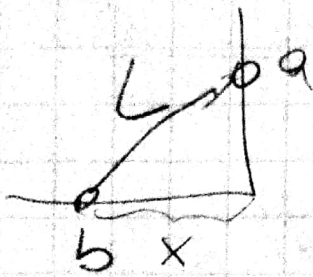


Pauta P2



Una ascuerde con v_0 constante

$$\Rightarrow x^2 + y^2 = L^2 \Rightarrow y = \sqrt{L^2 - x^2} \quad / \frac{d}{dt}$$

$$\Rightarrow v_0 = \frac{-2x\dot{x}}{2\sqrt{L^2 - x^2}} \Rightarrow \dot{x} = -v_0 \frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{x}$$
$$= -v_0 \sqrt{\left(\frac{L}{x}\right)^2 - 1}$$

Rapidez: $|\dot{x}| = +v_0 \frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{x}$

De \dot{x} sacamos la magnitud de la aceleración

$$\dot{x} = -v_0 \frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{x} \Rightarrow \ddot{x} = -v_0 \left[\frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{x^2} \dot{x} + \frac{-2x\dot{x}}{2x\sqrt{L^2 - x^2}} \right]$$

$$\Rightarrow \ddot{x} = \frac{v_0}{x^2 \sqrt{L^2 - x^2}} \left[(L^2 - x^2) \dot{x} + x^2 \dot{x} \right]$$

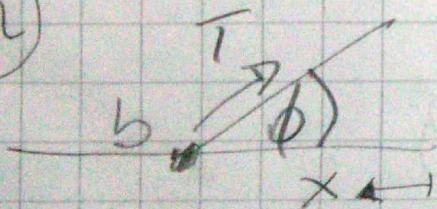
$$\Rightarrow \ddot{x} = \frac{v_0}{x^2 \sqrt{L^2 - x^2}} [L^2 \dot{x}]$$

Reemplazando $\dot{x} = -\frac{v_0 \sqrt{L^2 - x^2}}{x}$

$$\Rightarrow \ddot{x} = -\frac{v_0^2 L^2}{x^3}$$

Para saber la tensión notamos que la masa b se mueve a la derecha y la única fuerza sobre ella es la tensión

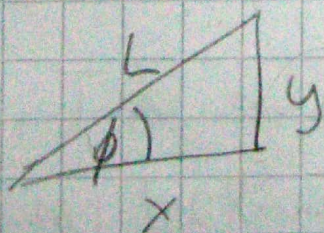
(DCL)



$$\Rightarrow m_b \ddot{x} = -T \cos \phi$$

Notar que medimos los x de la base a la partícula b , por lo que al definir el sist. se ocupa la misma idea

Además



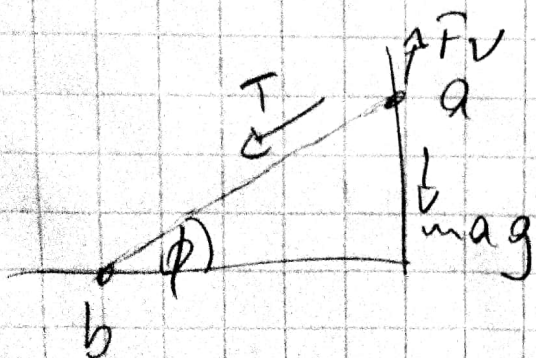
$$\Rightarrow \cos \phi = \frac{x}{L}$$

Reemplazando \ddot{x}

$$\Rightarrow -m_b \frac{v_0^2 L^2}{x^3} = -\frac{T x}{L}$$

$$\Rightarrow T = \frac{m_b v_0^2 L^3}{x^4}$$

Para F_V hacemos DCL en a



$$\Rightarrow m_a \ddot{y} = F_V - T \sin \phi - m_a g$$

Por geometría sabemos que

$$\cos^2 \phi + \sin^2 \phi = 1 \Rightarrow \sin \phi = \frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{L}$$

Además tenemos el valor de T , y sabemos

que se mueve a velocidad constante

$$\dot{y} = v_0 \Rightarrow \ddot{y} = 0$$

$$\Rightarrow F_V = T \sin \phi + m a g$$

$$T = m_b \frac{v_0^2 L^3}{x^4} ; \sin \phi = \frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{L}$$

$$\Rightarrow F_V = m a g + m_b v_0^2 L^2 \frac{\sqrt{L^2 - x^2}}{x^4}$$

$$\text{Para } x = L/2$$

$$T = \frac{m_b v_0^2 \cdot 16}{L}$$

$$F_V = m a g + \frac{m_b v_0^2}{L} \cdot 8\sqrt{3}$$