



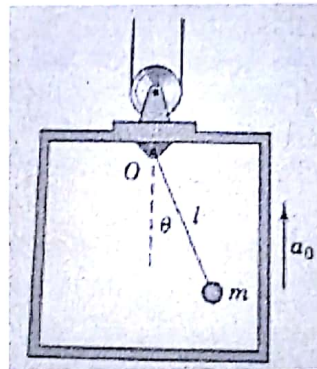
Ejercicio #8

Tema: Sistemas de referencia no inerciales

Auxiliares: Cristóbal Zenteno, Benjamín Medina & Miguel Letelier

Tiempo: 30 min

P1 Un péndulo es colocado en un elevador, el cual acelera verticalmente hacia arriba. Si el péndulo se eleva hasta un ángulo de θ_0 y liberado del reposo relativo al elevador. Determine la tensión T_0 en el soporte cuando $\theta = 0$. Evalúe su resultado para $\theta = \pi/2$. (Constantes conocidas, la masa del péndulo m , el largo del péndulo l y la aceleración del ascensor a_0)

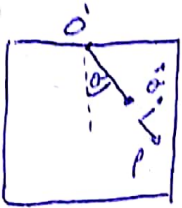


Ejercicio 8: Sist de ref no inerciales.

- Tenemos un ascensor que acelera verticalmente. En el ascensor hay un péndulo que se libera en un ángulo θ_0 .

→ Dada T_0 , tensión, cuando $\theta=0$, ver también $T(\theta=\theta_0)$

- Definimos el sistema fijo en el suelo y el no inercial en el punto O' con un sist polar

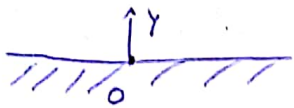


• Luego \vec{R} será: $\vec{R} = y\hat{y} \Rightarrow \ddot{\vec{R}} = a_0\hat{y}$

• No tenemos que O' no gira en torno a O por lo que $\dot{\theta}=0$

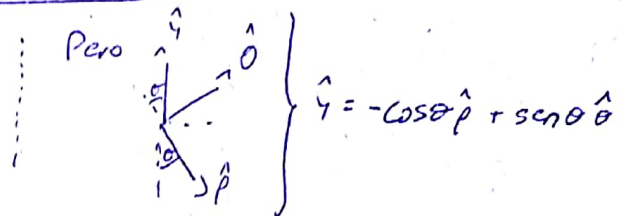
• Luego la ec de mov para la masa será

$$m\ddot{\vec{r}}' = \vec{F} - m\ddot{\vec{R}}$$



• Donde $\vec{r}' = l\hat{\rho} \Rightarrow \boxed{\ddot{\vec{r}}' = -l\ddot{\theta}\hat{\rho} + l\ddot{\theta}\hat{\theta}}$ y $\boxed{\vec{F} = -T\hat{\rho}}$

$\Rightarrow m(-l\ddot{\theta}\hat{\rho} + l\ddot{\theta}\hat{\theta}) = -T\hat{\rho} - ma_0\hat{y}$



• Los ees de movimiento serán.

$$\left. \begin{array}{l} \hat{\rho} \quad -ml\ddot{\theta} = -T + ma_0\cos\theta \\ \hat{\theta} \quad ml\ddot{\theta} = -ma_0\sin\theta \end{array} \right\}$$

→ De la ec en $\hat{\theta}$, hacemos $\ddot{\theta} = \dot{\theta} \frac{d\dot{\theta}}{d\theta}$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \dot{\theta} d\dot{\theta} &= -\frac{a_0}{l} \sin\theta d\theta \quad \int_{\theta_0}^{\theta} \\ \Rightarrow \frac{\dot{\theta}^2}{2} &= \frac{a_0}{l} (\cos\theta - \cos\theta_0) \end{aligned}$$

→ Obtenemos la tensión en función de θ reemplazando en la ec $\hat{\rho}$

$$T(\theta) = ma_0(3\cos\theta - 2\cos\theta_0)$$

$$\boxed{T(0) = ma_0(3 - \cos\theta_0)}$$

$$\boxed{T(\theta_0) = -2ma_0\cos\theta_0}$$