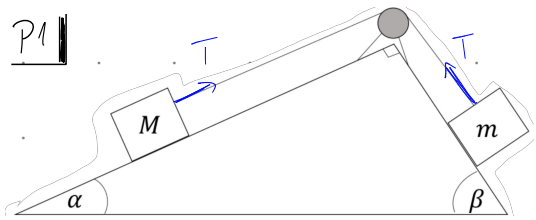


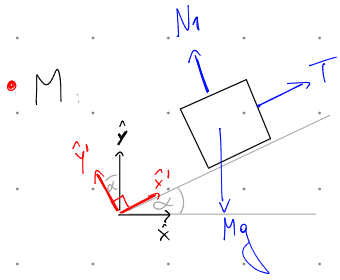
Pauta Aux #6

P1



$\rightarrow M > m$ y $\alpha < \beta$ - sentido del movimiento
 - aceleración de los bloques
 - tensión de la cuerda

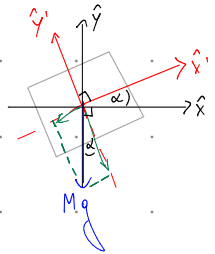
\rightarrow Realicemos los diagramas de cuerpo libre para cada masa:



\rightarrow Como tenemos un plano inclinado, nos será conveniente definir un sistema de coordenadas solidario a la inclinación.

\rightarrow el "costo" es que la fuerza peso tiene componentes en \hat{x}' e \hat{y}'

Geométicamente tenemos:



$$\text{así: } -Mg \hat{y}' = -Mg \sin \alpha \hat{x}' - Mg \cos \alpha \hat{y}'$$

De este manera nuestra suma de fuerzas queda:

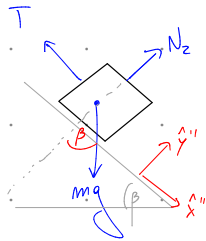
$$\hat{x}' \mid T - Mg \sin \alpha = M \cdot a_m$$

pues la masa va \rightarrow

$$\hat{y}' \mid N_1 - Mg \cos \alpha = M \cdot a_{My'} = 0$$

\rightarrow levante del plano

\bullet m de manera análoga

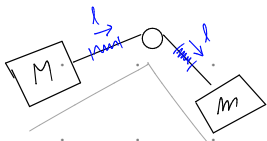


$$\hat{x}'' \mid mg \sin \beta - T = m a_m$$

$$\hat{y}'' \mid N_2 - mg \cos \beta = 0$$

Antes de juntar las ecuaciones, ¿cómo se relaciona a_m y a_M ?

Para nuestro caso:



si m desciende una distancia l , la cuerda "obligará" a M avanzar una distancia l

\hookrightarrow es algo como: $d_M = d_m \rightarrow$ esto también explicará para la rapidez y la aceleración!
 en específico: $a_M = a_m$

Llamemos a la aceleración del sistema simplemente $a = a_M = a_m$.

Así:

$$\begin{array}{l} \hat{x}' \\ \hat{x}'' \end{array} \quad \begin{array}{l} T - Mg \sin \alpha = Ma \\ mg \sin \beta - T = ma \end{array} \quad + \quad g(m \sin \beta - M \sin \alpha) = a(M+m) \quad \Rightarrow \quad a = g \frac{(m \sin \beta - M \sin \alpha)}{M+m}$$

Tenemos la aceleración, ¿y el sentido?

Según nuestro sistema de referencia, si $a > 0$ el sistema va hacia la derecha
si $a < 0$ el sistema va hacia la izquierda

luego:

$$a = \frac{g}{M+m} (m \sin \beta - M \sin \alpha) > 0 \quad \text{si} \quad m \sin \beta - M \sin \alpha > 0 \quad \rightarrow \text{no es del todo conducente}$$

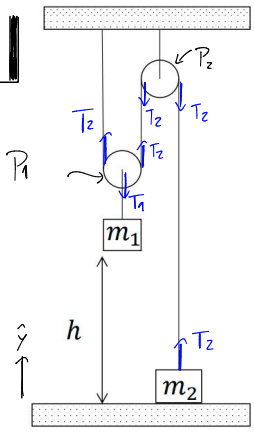
↳ el sistema irá a la derecha si cumple $\frac{\sin \beta}{\sin \alpha} > \frac{M}{m}$
sabemos que ambos son mayores a 1

↳ y el valor de la tensión:

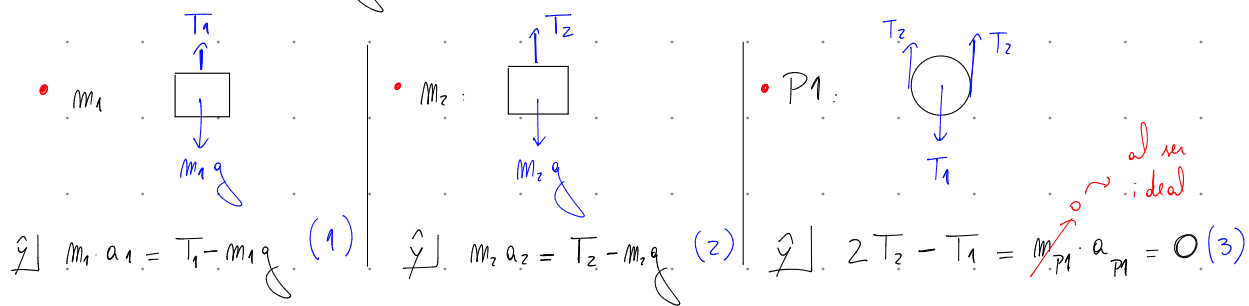
$$\begin{aligned} \text{de } \hat{x}' \quad T &= M(a + g \sin \alpha) = M \left(\frac{g}{M+m} (m \sin \beta - M \sin \alpha) + g \sin \alpha \right) \\ &= \frac{Mg}{M+m} \left[m \sin \beta - M \sin \alpha + M \sin \alpha + m \sin \alpha \right] \\ &= \frac{Mm}{M+m} g (\sin \beta + \sin \alpha) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{de } \hat{x}'' \quad T &= m(g \sin \beta - a) = m g \left(\sin \beta - \frac{(m \sin \beta - M \sin \alpha)}{M+m} \right) = \frac{mg}{M+m} (M \sin \beta + m \sin \beta - m \sin \beta + M \sin \alpha) \\ &= Mmg \sqrt{M+m} (\sin \beta + \sin \alpha) \quad \checkmark \text{ lo mismo} \end{aligned}$$

P2



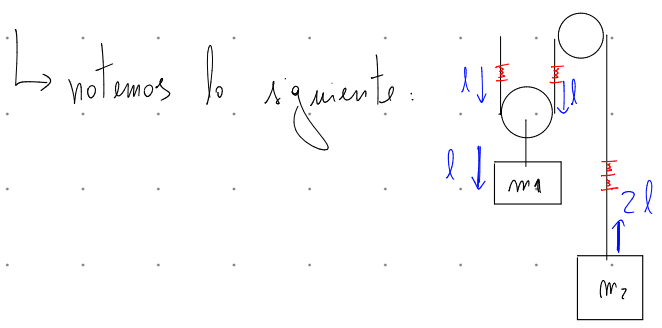
$m_1 = n \cdot m_2$ ¿ a_{m_2} ? ¿ h_{max} que alcance m_2 ?
 → Realicemos los diagramas de cuerpo libre para los cuerpos:



De (3): $T_1 = 2T_2$

De (1): $T_1 = m_1(a_1 + g) \Rightarrow 2T_2 = m_1(a_1 + g)$
 De (2): $T_2 = m_2(a_2 + g)$
 } $T_2 = \frac{m_1}{2}(a_1 + g) = m_2(a_2 + g)$ (4)

Ahora, dado el sistema, ¿ cómo se relacione a_1 y a_2 ?



→ si m_1 desciende una cantidad l , cada cuerda que sostiene la polea se mueve l también. Esto se traduce en que m_2 subirá $2l$

Este misma relación también se aplicará para la velocidad y para la aceleración, en específico: $a_1 = \frac{a_2}{2}$ → esta relación es para el tamaño de las aceleraciones

↳ Ahora, como m_1 baja: $\vec{a}_1 = -a_1 \hat{y}$
 como m_2 sube: $\vec{a}_2 = +a_2 \hat{y}$

Reemplazando en (4): $\frac{m_1}{2}(-a_1 + g) = m_2(a_2 + g) \Leftrightarrow m_1\left(-\frac{a_2}{2} + g\right) = 2m_2(a_2 + g)$

Despejando a_2 : $a_2\left(\frac{m_1}{2} + 2m_2\right) = g(m_1 - 2m_2) \Rightarrow a_2 = 2g \frac{(m_1 - 2m_2)}{m_1 + 4m_2} \stackrel{m_1 = n m_2}{=} 2g \frac{(n-2)}{(n+4)}$

→ Ahora para calcular la altura máxima de m_2 hay que notar que, cuando m_1 llegue al suelo, m_2 habrá adquirido cierta velocidad que le permite seguir subiendo.

→ Calculemos el tiempo en que m_1 llega al suelo:

$$y_{m_1}(t^*) = 0 = h + \cancel{v_0} \cdot t^* - \frac{1}{2} a_1 t^{*2} \Rightarrow t^* = \sqrt{\frac{2h}{a_1}} = \sqrt{\frac{4h}{a_2}}$$

↳ Como m_1 descendió h , m_2 estará en $2h$ a una velocidad:

$$v(t) = \cancel{v_0} + a_2 \cdot t \Rightarrow v(t^*) = a_2 \sqrt{\frac{4h}{a_2}} = \sqrt{4h a_2}$$

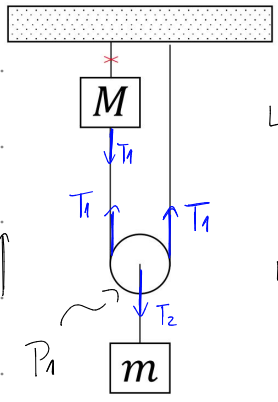
Usando Torricelli para calcular cuánto más ascendió:

$$v_f^2 - v_i^2 = 2 a \cdot d \quad \rightsquigarrow \text{ahora } a = -g \text{ debido a que ya no acelera por efectos de la masa } m_1$$

$$\Rightarrow d = \frac{v_i^2}{2g} = \frac{4h a_2}{2g} = 2 \frac{h}{g} a_2$$

$$\begin{aligned} \text{Así: } H_{\max} &= 2h + d = 2h \left(1 + \frac{a_2}{g} \right) = 2h \left(1 + \frac{2(n-2)}{(n+4)} \right) = \frac{2h}{(n+4)} (n+4 + 2n-4) \\ &= \frac{2h}{n+4} \cdot 3n \end{aligned}$$

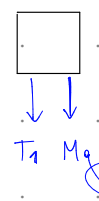
$$\therefore H_{\max} = \frac{6hn}{n+4}$$

P3  ¿ a_M tras cortarse la cuerda?

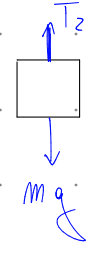
↳ Intuición: al cortarse la cuerda superior a M, la cuerda inferior tendrá a M, aumentando su aceleración de caída

↳ DCL

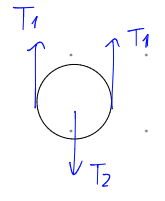
• M:



• m:



• P1:

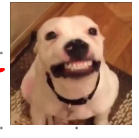


$$\hat{y} \downarrow -T_1 - Mg = M a_M \quad (1)$$

$$\hat{y} \downarrow T_2 - mg = m a_m \quad (2)$$

$$\hat{y} \downarrow 2T_1 - T_2 = 0 \quad (3)$$

↳ acá no había equivocado

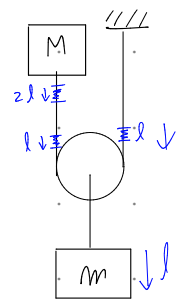


De (3): ~~$T_1 = 2T_2$~~ $\rightarrow T_2 = 2T_1$

De (1): $T_1 = -M(g + a_M) = T_2/2$ } $T_2 = -2M(g + a_M) = m(g + a_m) \quad (4)$

De (2): $T_2 = m(g + a_m)$

↳ ¿Cómo se relaciona a_M y a_m ?



Si M desciende $2l$, estos se repartirán equitativamente en las cuerdas que sostienen a la polea, haciendo que m descienda l

↳ Como para la aceleración es análogo: $a_M = 2a_m$

Como ambas masas descienden: $\vec{a}_M = -a_M \hat{y}$ $\vec{a}_m = -\frac{a_M}{2} \hat{y}$

Reemplazando en (4): $-2M(g - a_M) = m(g - \frac{a_M}{2}) \Rightarrow a_M \left(2M + \frac{m}{2}\right) = g(m + 2M)$

$$\therefore \vec{a}_M = -g \left(\frac{2m + 4M}{m + 4M} \right) \hat{y}$$

Si $M \gg m$: $\vec{a}_M = -g \frac{(2 + 4M/m)\hat{y}}{1 + 4M/m} \approx -g \frac{4M/m \hat{y}}{4M/m} = -g \hat{y}$

Si $m \gg M$: $\vec{a}_M = -2g \hat{y} \rightarrow \vec{a}_m = -g \hat{y}$

¿Tienen sentido estos casos?