

Mecánica

EXAMEN FINAL EXTRAORDINARIO (4 de septiembre del 2010)

Apellidos

Nombre

N.º

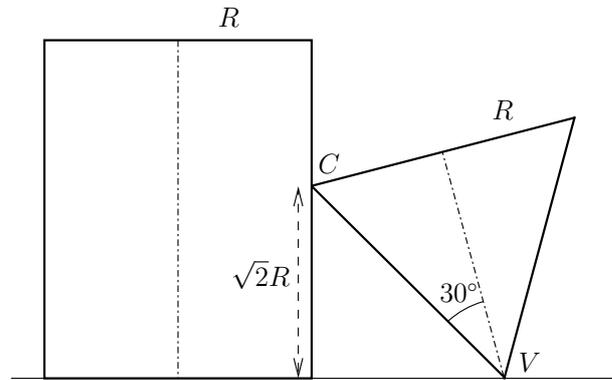
Grupo

--	--	--

Ejercicio 3.º (puntuación: 10/45)

Tiempo: 60 min.

Un cono de radio R y semiángulo cónico 30° se mueve de manera que su base rueda sin deslizar sobre un cilindro fijo de radio R , estando en todo momento el vértice V en el plano de la base del cilindro y el punto de contacto C a una altura $\sqrt{2}R$ sobre dicho plano (ver la sección principal en la figura). El punto de contacto C y el vértice V están contenidos en todo momento en un plano vertical por el eje del cilindro, siendo v_0 la velocidad constante de sucesión de C .



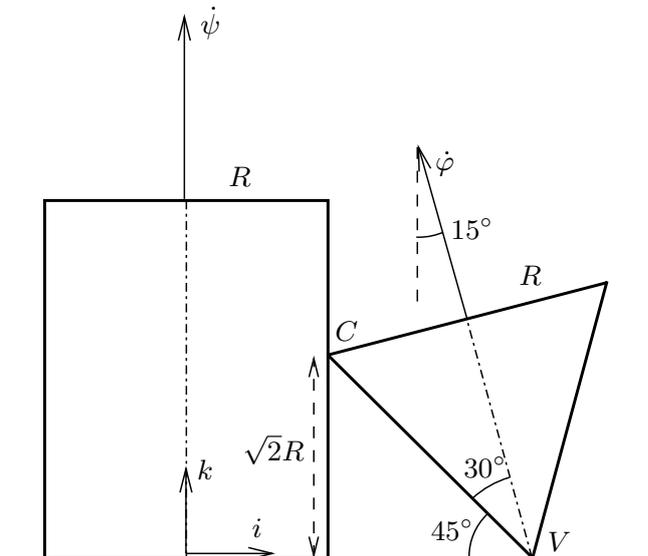
Se pide:

1. Razonar si el movimiento corresponde a una rotación instantánea y, en su caso, interpretarlo como la composición de una rotación alrededor del eje del cilindro y una rotación alrededor del eje del cono.
2. Calcular la velocidad angular y la aceleración angular del cono.
3. Calcular las velocidades y la aceleraciones del vértice V y del punto material de la base del cono que está en contacto con el cilindro.

★

1. Dado que el cono tiene al menos un punto de velocidad nula (el punto de contacto C con el cilindro), su movimiento corresponde a una rotación instantánea alrededor de un eje que pasa por C .

De acuerdo con el enunciado, el movimiento del plano de la figura que contiene a la sección principal del cono es un rotación $\dot{\psi}$ alrededor del eje del cilindro, que se puede componer con otra rotación $\dot{\varphi}$ alrededor del eje del cono. Al ser el eje del cono una recta material del mismo, el punto Q de intersección de ambas rotaciones es un punto fijo del movimiento. En consecuencia, el eje instantáneo de rotación es la recta que pasa por los puntos C y Q .



2. Dado que el punto geométrico de contacto entre el cono y el cilindro está contenido en todo momento en el plano de la figura que contiene a la sección principal del cono, a partir de su velocidad de sucesión se puede obtener la expresión de $\dot{\psi}$:

$$\dot{\psi} = \frac{v_0}{R} \quad (1)$$

Expresando la velocidad del punto material del cono que está en contacto con el cilindro mediante la composición de las velocidades de rotación $\dot{\psi}$ y $\dot{\varphi}$, e imponiendo que sea nula:

$$\dot{\psi}R - \dot{\varphi}R = 0 \quad \dot{\varphi} = \dot{\psi} = \frac{v_0}{R} \quad (2)$$

Utilizando los ángulos deducidos en la figura y los ejes auxiliares representados en la misma, la expresión vectorial de la velocidad angular Ω es:

$$\Omega = \dot{\psi} + \dot{\varphi} = \frac{v_0}{R}(-\sin 15^\circ \mathbf{i} + (1 + \cos 15^\circ)\mathbf{k}) = \frac{v_0}{R} \left(-\frac{\sqrt{2 - \sqrt{3}}}{2} \mathbf{i} + \left(1 + \frac{\sqrt{2 + \sqrt{3}}}{2}\right) \mathbf{j} \right) \quad (3)$$

Esta velocidad angular permanece constante respecto del plano que gira con velocidad angular $\dot{\psi}$ alrededor del eje del cilindro. Por tanto su derivada temporal corresponde únicamente a la rotación de dicho plano:

$$\dot{\Omega} = \dot{\psi} \mathbf{k} \wedge \Omega = -\frac{v_0^2}{R^2} \frac{\sqrt{2 - \sqrt{3}}}{2} \mathbf{j} \quad (4)$$

3. El vértice V del cono describe la circunferencia contenida en el plano XY , con centro en el eje del cilindro y radio $R(1 + \sqrt{2})$, permaneciendo en todo momento en el plano que gira con $\dot{\psi}$. Por tanto, su velocidad es:

$$\mathbf{v}_V = \dot{\psi}R(1 + \sqrt{2})\mathbf{j} = v_0(1 + \sqrt{2})\mathbf{j} \quad (5)$$

y su aceleración corresponde únicamente al término *normal*:

$$\mathbf{a}_V = -\frac{v_V^2}{(1 + \sqrt{2})R} \mathbf{i} = -v_0^2 \frac{1 + \sqrt{2}}{R} \mathbf{i} \quad (6)$$

La aceleración del punto de la base del cono la obtenemos a partir de la aceleración del vértice mediante la expresión del campo de aceleraciones del sólido:

$$\mathbf{a}_C = \mathbf{a}_V + \dot{\Omega} \wedge \mathbf{r}_{VC} + \Omega \wedge (\Omega \wedge \mathbf{r}_{VC}) \quad (7)$$

Sustituyendo en esta expresión $\mathbf{r}_{VC} = \sqrt{2}R(-\mathbf{i} + \mathbf{k})$ y las expresiones de \mathbf{a}_V , $\dot{\Omega}$ y Ω calculadas anteriormente, resulta:

$$\mathbf{a}_C = -\frac{v_0^2}{R} \left(\left(1 + \frac{\sqrt{2 + \sqrt{3}}}{2}\right) \mathbf{i} + \frac{\sqrt{2 - \sqrt{3}}}{2} \mathbf{k} \right) \quad (8)$$