

Mecánica

1^{er} EXAMEN PARCIAL Y FINAL EXTRAORDINARIO (26 de Enero de 1998)

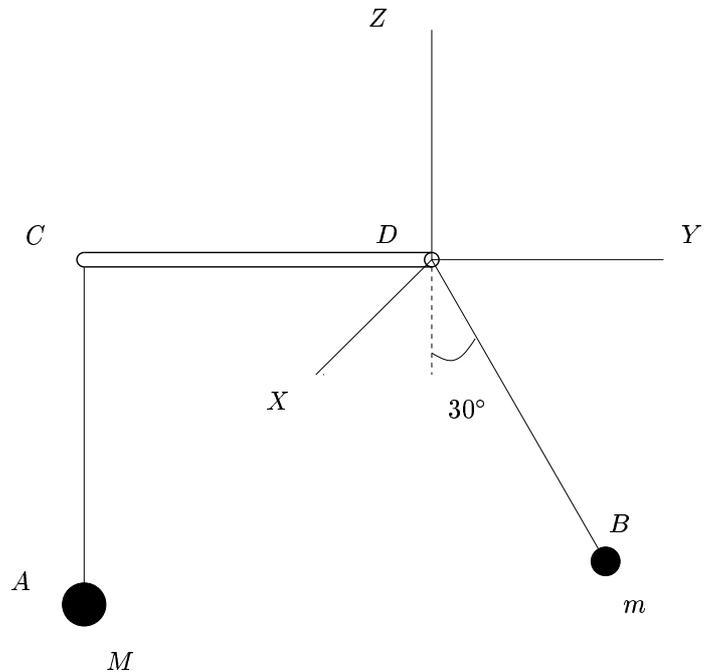
Apellidos	Nombre	N ^o	Grupo

Ejercicio 4^o

Tiempo: 60 min.

Un hilo AB (flexible, inextensible y de masa despreciable) de longitud $3b$ pasa a través de un tubo CD (fijo, horizontal y liso) de longitud b . En los extremos del hilo están sujetas sendas partículas, de masa M la que se encuentra en A , y de masa m la que se encuentra en B . En la situación inicial se cumple:

- El hilo sobresale por igual por ambos extremos del tubo (con lo que $AC = CD = DB = b$)
- Todo el hilo se encuentra situado en un plano vertical DYZ , colgando verticalmente el tramo AC , mientras que el tramo DB esta desviado 30° de la vertical descendente



- La partícula M está en reposo, mientras que la partícula m tiene velocidad horizontal $v_0 > 0$, dirigida según el eje X

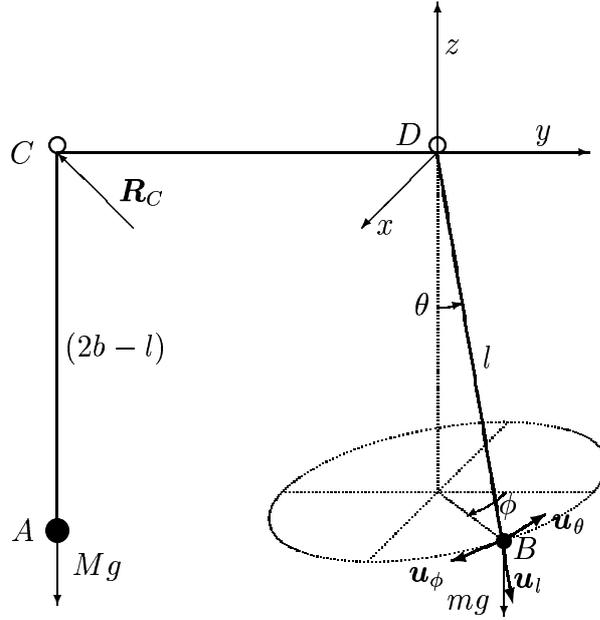
Se pide:

1. Expresar las ecuaciones diferenciales necesarias para definir completamente el movimiento, mediante los teoremas generales de Newton-Euler.
2. Integrales primeras del movimiento.
3. Demostrar que no es posible que m alcance el extremo D .
4. Calcular el valor de v_0 que hace que la masa M permanezca en reposo.

Tomamos como parámetros libres que definen la configuración del sistema (l, ϕ, θ) , definidos en la figura siguiente. Aunque la partícula A estaría en principio libre para moverse lateralmente, al partir del reposo y no existir sobre ella otras fuerzas que no sean verticales, su movimiento llevará esta dirección. La distancia AC vale $(2b - l)$.

1.- Llamando T a la tensión del hilo, la ecuación dinámica de la partícula A es

$$M\ddot{l} = T - Mg \quad (1)$$



Para la partícula B proyectamos la ecuación dinámica según las direcciones $(\mathbf{u}_\phi, \mathbf{u}_l, \mathbf{u}_\theta)$, empleando coordenadas esféricas. Respectivamente estas ecuaciones son

$$m \left(2\dot{l}\dot{\phi} \sin \theta + 2l\dot{\theta}\dot{\phi} \cos \theta + l\ddot{\phi} \sin \theta \right) = 0 \quad (2)$$

$$m \left(\ddot{l} - l\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta - l\dot{\theta}^2 \right) = -T + mg \cos \theta \quad (3)$$

$$m \left(2\dot{l}\dot{\theta} - l\dot{\phi}^2 \sin \theta \cos \theta + l\ddot{\theta} \right) = -mg \sin \theta \quad (4)$$

Resultan pues 4 ecuaciones (1, 2, 3, 4) para 4 incógnitas (ϕ, l, θ, T) . Eliminando T entre (1) y (3) se obtiene

$$(M + m)\ddot{l} - ml\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta - ml\dot{\theta}^2 = -Mg + mg \cos \theta \quad (5)$$

quedando de esta manera descrito el sistema mediante las ecuaciones (2, 4, 5).

2.- Las fuerzas que actúan (gravedad) son conservativas y los enlaces lisos, por lo que se conserva la energía:

$$E = T + V = \frac{1}{2}M\dot{l}^2 + \frac{1}{2}m \left(\dot{l}^2 + l^2\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta + l^2\dot{\theta}^2 \right) - Mg(2b - l) - mg(l \cos \theta). \quad (6)$$

Particularizando para las condiciones iniciales $(l = b, \theta = 30^\circ, \phi = 0, \dot{l} = 0, \dot{\theta} = 0, \dot{\phi} = v_0/(b/2))$ evaluamos el valor de la constante, resultando

$$\frac{1}{2}M\dot{l}^2 + \frac{1}{2}m \left(\dot{l}^2 + l^2\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta + l^2\dot{\theta}^2 \right) = \frac{1}{2}mv_0^2 + Mg(b - l) + mg \left(l \cos \theta - b\frac{\sqrt{3}}{2} \right) \quad (7)$$

Por otra parte, el momento de las fuerzas en D no tiene componente vertical. Para calcularlo tenemos en cuenta la reacción $\mathbf{R}_C = -T\mathbf{j} + T\mathbf{k}$, resultando

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_D &= (l\mathbf{u}_l) \wedge (-mg\mathbf{k}) + (-b\mathbf{j} - (2b - l)\mathbf{k}) \wedge (-Mg\mathbf{k}) + (-b\mathbf{j}) \wedge (-T\mathbf{j} + T\mathbf{k}) \\ &= -mgl \sin \theta \mathbf{u}_\phi + Mgb \mathbf{i} - Tb \mathbf{i} \end{aligned} \quad (8)$$

En la ecuación anterior se comprueba que $\mathbf{M}_D \cdot \mathbf{k} =$, como se dijo. El momento cinético del conjunto es

$$\begin{aligned}\mathbf{H}_D &= (l\mathbf{u}_l) \wedge (m\mathbf{v}_B) + (-b\mathbf{j} - (2b-l)\mathbf{k}) \wedge (M\mathbf{v}_A) \\ &= -ml^2\dot{\phi} \sin \theta \mathbf{u}_\theta + ml^2\dot{\theta} \mathbf{u}_\phi - Mbl \mathbf{i}\end{aligned}\quad (9)$$

la componente vertical de (9) se conserva,

$$\mathbf{H}_D \cdot \mathbf{k} = -ml^2\dot{\phi} \sin^2 \theta. \quad (10)$$

Estableciendo las condiciones iniciales se halla el valor de la constante, resultando

$$l^2\dot{\phi} \sin^2 \theta = \frac{b}{2}v_0 \quad (11)$$

Puede comprobarse fácilmente que la derivada temporal de esta última ecuación equivale a (2).

3.- Si $v_0 \neq 0$, por la ecuación (11), para $l = 0$ necesitaría ser $\dot{\phi} = \infty$, lo que resulta imposible.

4.- La condición pedida implica $l = b$, $\dot{l} = \ddot{l} = 0$. Sustituyendo en la ecuación (5),

$$-mb \left(\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta + \dot{\theta}^2 \right) = -Mg + mg \cos \theta. \quad (12)$$

Y haciendo lo mismo en (7),

$$\frac{1}{2}mb^2 \left(\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta + \dot{\theta}^2 \right) = \frac{1}{2}mv_0^2 + mgb \left(\cos \theta - \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \quad (13)$$

Eliminando el término $(\dot{\phi}^2 \sin^2 \theta + \dot{\theta}^2)$ entre (12) y (13) queda

$$\frac{1}{2}mgb \left(\frac{M}{m} - \cos \theta \right) = \frac{1}{2}mv_0^2 + mgb \left(\cos \theta - \frac{\sqrt{3}}{2} \right). \quad (14)$$

Esta ecuación obliga a que θ tenga un valor constante a lo largo del movimiento, que deberá coincidir con el inicial, $\theta = 30^\circ$. Sustituyendo este valor se obtiene

$$v_0^2 = gb \left(\frac{M}{m} - \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \quad (15)$$

Por otra parte, particularizando valores en (11) se obtiene $\dot{\phi} = 2v_0/b$, y entrando con este y los demás valores en (4) se llega finalmente a

$$v_0^2 = \frac{gb}{2\sqrt{3}}. \quad (16)$$

Para que se produzca el movimiento pedido se necesitan por tanto dos condiciones. En primer lugar, el valor de v_0 dado por (16). por otra parte, sustituyendo este valor en (15) se obtiene la relación que debe haber entre las masas

$$\frac{M}{m} = \frac{2}{\sqrt{3}}. \quad (17)$$