

**MECÁNICA CLÁSICA (2425)**

<http://fisica.ciens.ucv.ve/~svincenz/mecanicaclasica.html>

**Tarea 9**

**Cuerpos rígidos**

[http://fisica.ciens.ucv.ve/~svincenz/mecanicaclasica\(t9\).pdf](http://fisica.ciens.ucv.ve/~svincenz/mecanicaclasica(t9).pdf)

1°) Haga los problemas del capítulo VI - secciones § 32, y § 38 - del libro "Mecánica" de Landau y Lifshitz. Vea la bibliografía.

2°) Considere una placa delgada (sin espesor) de dimensión  $a \times a$ . La placa se encuentra colocada en el plano  $x - y$  con vértices en  $(0, 0)$ ,  $(a, 0)$ ,  $(a, a)$  y  $(0, a)$ . Tomaremos el origen  $O$  en el punto  $(0, 0)$ . Por ese punto pasa el sistema de coordenadas  $x_1 = x$ ,  $x_2 = y$  y  $x_3 = z$  (que esta rígidamente ligado a la placa). (a) Encuentre el tensor de inercia con respecto a los ejes  $x_1$ ,  $x_2$  y  $x_3$ . (b) Encuentre los momentos principales de inercia diagonalizando el tensor de inercia que obtuvo en la parte (a). (c) Halle las direcciones de los ejes principales a partir de los autovectores del tensor de inercia de la parte (a).

3°) Considere una esfera homogénea de radio  $a$  que rueda sobre un plano bajo la acción de una fuerza exterior  $\mathbf{F}$  y de un torque  $\mathbf{K}$ . Halle las ecuaciones de movimiento. Ayuda: aquí tiene la respuesta

$$\dot{u}_x = \frac{5}{7m} \left( F_x + \frac{K_y}{a} \right), \quad \dot{u}_y = \frac{5}{7m} \left( F_y - \frac{K_x}{a} \right), \quad \dot{u}_z = 0 \quad (3.1)$$

y

$$\dot{\Omega}_x = -\frac{1}{a} \dot{u}_y, \quad \dot{\Omega}_y = \frac{1}{a} \dot{u}_x, \quad \dot{\Omega}_z = \frac{5}{2} \frac{K_z}{ma^2}. \quad (3.2)$$

4°) Halle los momentos de inercia  $I'_{11}$ ,  $I'_{22}$ ,  $I'_{33}$ , de una varilla delgada de longitud  $l$  con respecto a los ejes  $x'_1$ ,  $x'_2$ ,  $x'_3$ , cuyo origen  $O'$  esta en un extremo de la varilla. Ayuda: use la relación  $I'_{ik} = I_{ik} + M(a^2 \delta_{ik} - a_i a_k)$ , donde  $I_{ik}$  se calcula con respecto a los ejes  $x_1$ ,  $x_2$ ,  $x_3$ , cuyo origen  $O$  se encuentra en el centro de masa de la varilla. Los ejes  $x_3 = x'_3$  se ubican a lo largo de la varilla.

5°) Se arroja un cilindro sobre una mesa de modo que resbala con una velocidad  $v_0 \mathbf{i}$  sin rodar inicialmente (en  $t = 0$ ) ¿En cuanto deberá reducirse su velocidad (comparada con la que tenía inicialmente) para que el cilindro empiece a rodar solamente, sin deslizar? Ayuda: el momento de inercia de un cilindro macizo de masa  $M$  y radio  $a$  con respecto al eje del cilindro es  $I = Ma^2/2$ .

6°) Considere un cilindro rígido, homogéneo, de masa  $m$  y radio  $a$  que descansa sobre una superficie horizontal rígida (plano  $x - y$ ). Supongamos que una fuerza horizontal constante  $\mathbf{F} = F \mathbf{i}$  ( $F > 0$ ) se aplica al cilindro a una altura  $h < 2a$  sobre el plano. El cilindro se mueve sobre la superficie en la dirección  $x$  debido a esta fuerza. Las condiciones iniciales son  $u_x(0) = 0$  y  $\Omega_y(0) = 0$ . (a) Suponga primeramente que el cilindro rueda sin deslizar. Use las ecuaciones de movimiento y exprese la magnitud de la "fuerza

de fricción estática"  $f$  versus  $F$ ,  $a$  y  $h$  (eliminando  $\dot{u}_x$  y  $\dot{\Omega}_y$ ). No olvide el vínculo  $\mathbf{u} - a\boldsymbol{\Omega} \times \mathbf{k} = \mathbf{0}$  (la velocidad del punto de contacto es nula). Además,  $I = Ma^2/2$ . (b) Grafique  $f$  en función de  $h$  y encuentre el correspondiente rango de valores de  $h$  para que  $f$  sea negativa, nula o positiva ¡Explique! Ayuda: recuerde que  $0 < h < 2a$ . Si hizo bien el problema comprobará que el sentido de la fuerza de fricción estática puede ser opuesto o similar al de la fuerza horizontal aplicada  $\mathbf{F}$  ¿Usted esperaba ese resultado? (c) Suponga ahora que el cilindro rueda deslizando. En este caso actúa sobre el cilindro una "fuerza de fricción dinámica" (o disipativa)  $f\mathbf{i}$ , donde  $f$  puede ser positiva, nula o negativa. Escriba las ecuaciones de movimiento. Integrándolas y suponiendo que las condiciones iniciales son las mismas de antes, demuestre que se verifica la siguiente relación en cualquier tiempo:

$$\frac{u_x}{a\Omega_y} = \frac{\dot{u}_x}{a\dot{\Omega}_y}. \quad (6.1)$$

Es importante notar que solo cuando esta relación es igual a la unidad, el cilindro rueda sin deslizar y la velocidad del punto de contacto es nula. (d) Exprese la velocidad del punto de contacto  $\mathbf{v}$  en términos de  $u_x$  y  $\Omega_y$ , y compruebe que cuando  $u_x > a\Omega_y$ , entonces  $v_x > 0$ ; y cuando  $u_x < a\Omega_y$ , entonces  $v_x < 0$ . (e) Usando la relación obtenida en (c), escriba las desigualdades de la parte (d) pero en términos de  $\dot{u}_x$  y  $\dot{\Omega}_y$  ¿Cuál es el sentido, en cada caso, de la fuerza de fricción dinámica? (f) Use lo obtenido en (e) para demostrar los siguientes resultados ¡Explíquelos!:

$$v_x > 0 \Rightarrow 0 > f > \left(\frac{2h}{3a} - 1\right) F \Rightarrow 0 < h < \frac{3a}{2}, \quad (6.2)$$

$$v_x < 0 \Rightarrow 0 < f < \left(\frac{2h}{3a} - 1\right) F \Rightarrow \frac{3a}{2} < h < 2a \quad (6.3)$$

(Como ya sabemos, si  $v_x = 0$  el cilindro rueda sin deslizar).

7°) Un cilindro sólido de masa  $m$  y radio  $a$  rueda sin deslizar sobre una superficie horizontal y bajo la acción de una fuerza horizontal  $F$  aplicada en su centro. La componente  $I_{zz}$  del tensor de inercia del cilindro (coincidiendo la dirección  $z$  con el eje del cilindro) es  $I_{zz} = ma^2/2$ . Escriba (sin introducir un multiplicador de Lagrange): (a) La Lagrangiana del sistema. (b) Las ecuaciones de movimiento de Lagrange. (c) La posición del centro de masa del cilindro en función del tiempo ( $x = x(t)$ ).