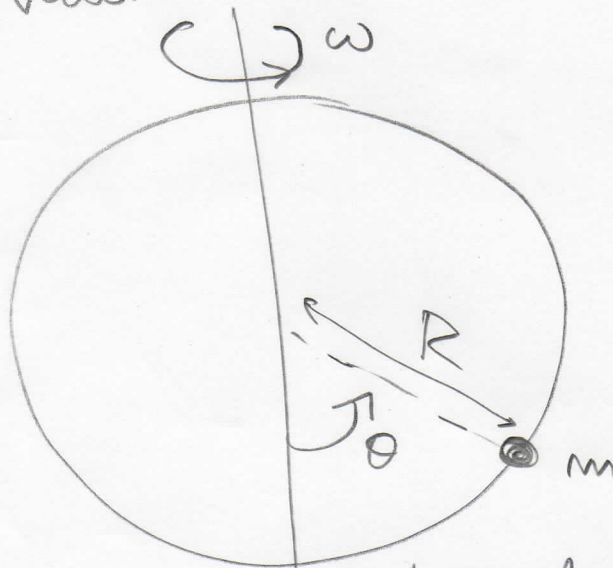


EXAMEN DE DINÁMICA CLÁSICA - DICIEMBRE 2014
CURE

1. Una partícula de masa m se mueve sin fricción sobre un aro vertical de radio R . La partícula (o más bien "aventa"), está enhebrada en el aro, de modo que esto vincula de a moverse sobre este. El aro gira con velocidad angular ω constante en torno a un eje vertical que contiene a uno de sus diámetros.

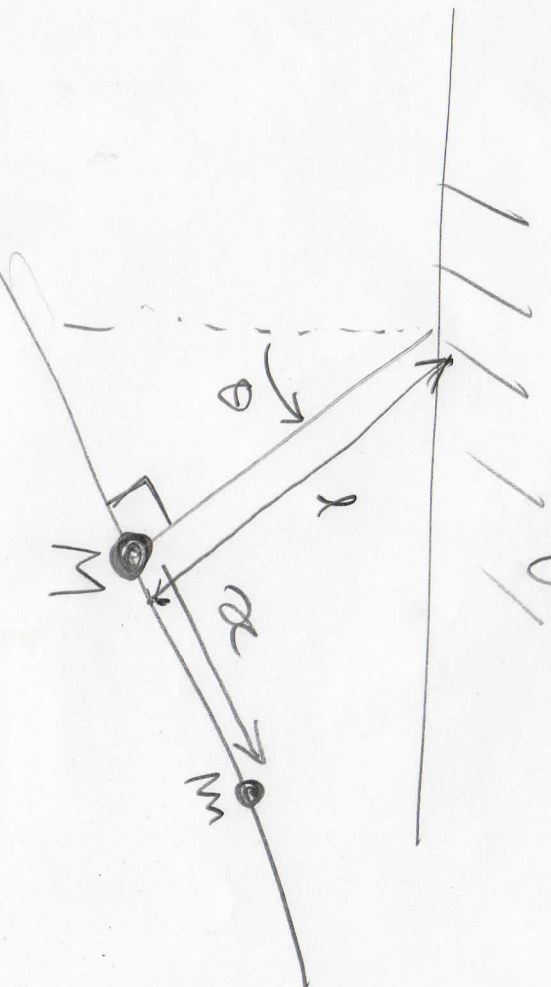
- Escriba la lagrangiana del sistema
- Determine las ecuaciones del movimiento
- ¿Cuáles son las posiciones de equilibrio?
- Determine la frecuencia de las pequeñas oscilaciones en torno a la posición de equilibrio estable. Discuta la estabilidad según el valor de ω .



- ¿Se conserva la energía?
 - ¿Se conserva la función h ?
- Escriba la energía E y la función h .

2] Se considera una masa \underline{M} unida a un extremo de una varilla de masa despreciable y longitud \underline{l} , cuyo otro extremo está unido a un pivote fijo, de modo que la masa \underline{M} y la varilla pueden oscilar en un plano vertical, como un péndulo. Además, unido a la primavera variable en M y formando un ángulo recto con esta, hay una segunda varilla, también de masa despreciable, sobre la que desliza sin fricción una masa \underline{m} . Suponga que la segunda varilla es horizontal y que no llega a sus extremos y que el ángulo de \underline{m} es α con la horizontal.

Determine la lagrangiana y los osc. del mecanismo del sistema. Tome θ y α (ver figura) como coordenadas generalizadas.



3 Una masa \underline{M} de liza sin rozamiento sobre un plano inclinado un ángulo β con respecto a la horizontal. Un punto consistente de una varilla de longitud L y masa despreciable, y una masa \underline{m} en su extremo, cuelga de la masa \underline{M} .

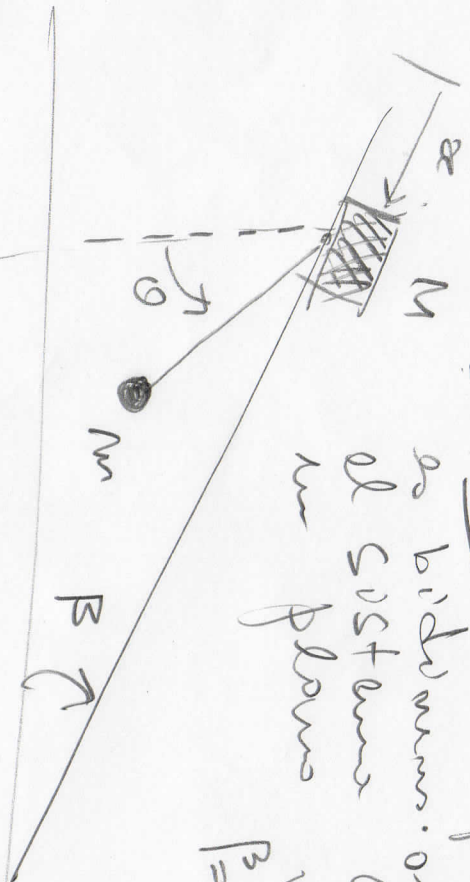
a. Determine la lagrangiana del sistema

b. Determine los momentos generalizados y la hamiltoniana del sistema

c. Halle las ecuaciones de movimiento en la forma de las ecuaciones de Hamilton.

d. ¿ES la hamiltoniana constante del movimiento? ¿Notas: El problema

se bidimensional, así como el sistema confunde en un plano restringido. β es constante.



Sugerencia: use x, y, θ como coordenadas generales de todos.

CURE

[4] Se considera una partícula de masa m bajo la acción de fuerzas conservativas con potencial $V(\vec{r})$. La partícula se mueve en tres dimensiones, y su lagrangiana en un sistema inercial es

$$L = T - V = \frac{m \underline{v}^2}{2} - V(\vec{r}) \quad (\text{como es usual})$$

con $v^2 = \vec{v} \cdot \vec{v}$, siendo \vec{v} la velocidad de la partícula en un sistema inercial. En clase se vio que

$$\vec{v} = \vec{v}_{00} + \vec{\omega} \times \vec{r}' + \vec{v}'$$

donde \vec{v}_{00} es la velocidad del origen de un sistema no inercial S' en el sistema inercial S , $\vec{\omega}$ es la velocidad angular de S' respecto a S , \vec{r}' es la posición relativa a S' y \vec{v}' es la velocidad relativa.

a. Escriba la lagrangiana de la partícula usando \vec{r}' y \vec{v}' en vez de \vec{r} y \vec{v} .

b. Determine las ecuaciones de Lagrange en ese caso, en la forma

$m \vec{a}' = \text{"algo"}$, y determine la forma explícita de ese "algo".

5] Se considera una peonza (trompo) simétrica, con momentos de inercia principales relativos al centro de masa $I_1 = I_2, I_3$. Esta peonza se apoya en un plano horizontal, con un solo punto de contacto, el cual desliza sin rozamiento (a diferencia del caso estándar en que este pivote es fijo).

a. Escriba la lagrangiana para este sistema, con coordenadas generalizadas $\{X, Y, \theta, \varphi, \psi\}$, donde X e Y son las coordenadas horizontales del centro de masa G , y $\{\theta, \varphi, \psi\}$ son los ángulos de Euler. Note que $Z = l \cos \theta$ no es una coordenada independiente.

b. Pruebe que $P_x, P_y, P_\psi, P_\varphi$ y H son constantes del movimiento.

c. Determine los valores posibles para la velocidad angular de precesión del eje de la peonza $\dot{\varphi}$, si $X = Y = 0$, $\theta = \theta_0 = \text{constante}$ y $\omega_3 = \text{constante}$. Que ω_3 sea constante es consecuencia de $P_\psi = \text{cte}$ y vale siempre.

Problema 5

