

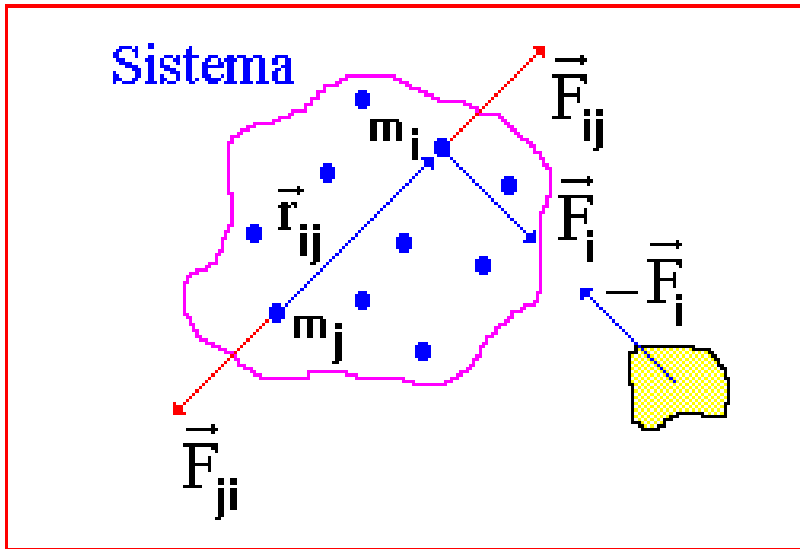
# Sistemas de cuerpos puntuales

Aplicando la segunda ley de Newton para cada partícula

$$\sum_{j=1}^{j=N} \vec{F}_{ij} + \vec{F}_i = m_i \vec{a}_i$$

Sumando sobre todas las partículas del sistema

$$\sum_{i=1}^{i=N} \left( \sum_{j=1}^{j=N} \vec{F}_{ij} + \vec{F}_i \right) = \sum_{i=1}^{i=N} m_i \vec{a}_i$$



Principio de acción y reacción

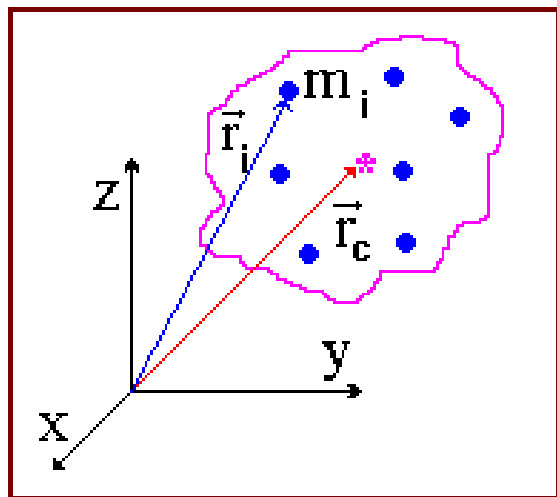
$$\sum_{i=1}^{i=N} \sum_{j=1}^{j=N} \vec{F}_{ij} + \sum_{i=1}^{i=N} \vec{F}_i = \sum_{i=1}^{i=N} m_i \vec{a}_i$$

$$\vec{F}_{ij} = -\vec{F}_{ji}$$

$$\vec{F} = \sum \vec{F}_i = \sum m_i \vec{a}_i$$

$$\vec{F} = \sum m_i \vec{a}_i$$

## Centro de masa



$$\vec{r}_c = \frac{\sum_{i=1}^{i=N} m_i \vec{r}_i}{\sum_{i=1}^{i=N} m_i}$$



$$\vec{r}_c = \frac{\sum m_i \vec{r}_i}{m}$$

$$\vec{v}_c = \frac{d\vec{r}_c}{dt}$$



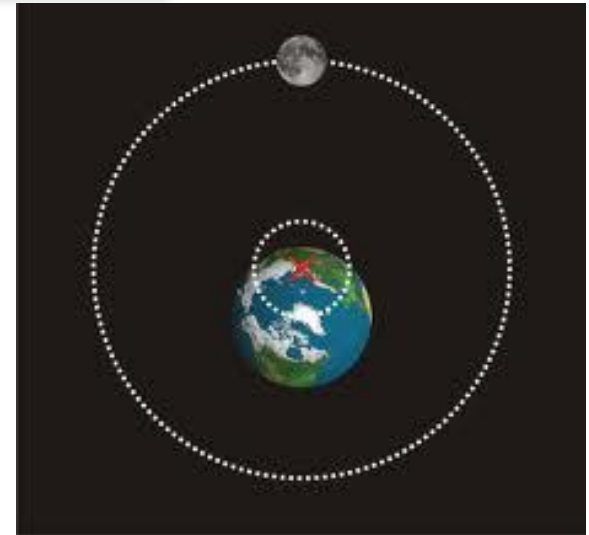
$$\vec{v}_c = \frac{\sum m_i \vec{v}_i}{m}$$

$$\vec{a}_c = \frac{\sum m_i \vec{a}_i}{m}$$

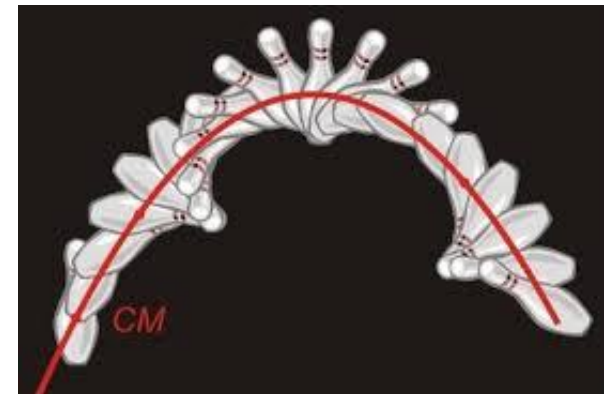


Ecuación de movimiento para el centro de masa de un sistema de partículas

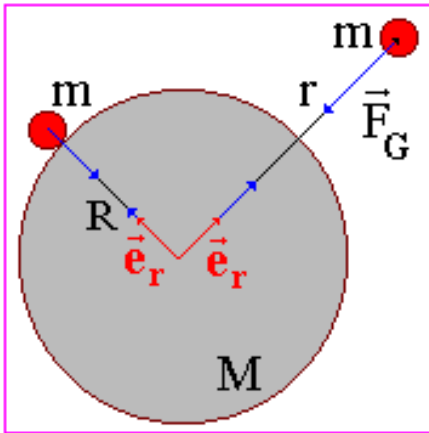
$$\vec{F} = \sum m_i \vec{a}_i \quad \longrightarrow \quad \vec{F} = m \vec{a}_c$$



- ¿Es el resultado obtenido una ley?
  - ¿Porqué si?
  - ¿Porqué no?



# Peso de un cuerpo



$$\vec{F} = -G \frac{mM}{R^2} \vec{e}_r$$

$$\vec{g} = -G \frac{M}{R^2} \vec{e}_r$$

Peso del cuerpo

$$\vec{F} = m\vec{g}$$

$$g = 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

Centro de Masa del Cuerpo

$$a = \frac{mg}{m} \quad \therefore \quad a = g$$

Centro de Masa de la Tierra

$$A = \frac{mg}{M} \quad \therefore \quad a = \frac{m}{M}g$$

$$A = \frac{m}{M}a$$

## Peso de un cuerpo



Bascula de contrapesos

Nos da una medida de la “masa” de un cuerpo

## Experimento

- 1) Suponga que antes de subir a un ascensor Ud. se sube a una balanza y toma el valor que le indica.
- 2) Luego lleva la balanza con Ud. y en el ascensor cuando esta subiendo se pesa nuevamente.

¿Qué diferencia observa entre la primer y la segunda medición?

¿Por qué observa diferencia?

¿Que información nos da la balanza?

## Diferencia entre masa y peso

Características de masa	Características de peso
<ol style="list-style-type: none"><li>1. Es la cantidad de materia que tiene un cuerpo.</li><li>2. Es una magnitud escalar.</li><li>3. Se mide con la balanza.</li><li>4. Su valor es constante, es decir, independiente de la altitud y latitud.</li><li>5. Sus unidades de medida son el gramo (g) y el kilogramo (kg).</li><li>6. Sufre aceleraciones</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Es la fuerza que ocasiona la caída de los cuerpos.</li><li>2. Es una magnitud vectorial.</li><li>3. Se mide con el dinamómetro.</li><li>4. Varía según su posición, es decir, depende de la altitud y latitud.</li><li>5. Sus unidades de medida en el Sistema Internacional son la dina y el Newton.</li><li>6. Produce aceleraciones.</li></ol>

# Diferentes expresiones para la ecuación de movimiento

$$\vec{F} = m\vec{a}$$

Coordenadas Cartesianas

Coordenadas Intrínsecas

Coordenadas Polares

Movimiento Plano

# Diferentes expresiones para la ecuación de movimiento

## Coordenadas Cartesianas

La ecuación de Newton escrita en estas coordenadas resulta:

$$\vec{F} = m\ddot{x}(t)\hat{i} + m\ddot{y}(t)\hat{j}$$

La cual nos llevará al siguiente sistema de ecuaciones:



$$\begin{aligned}F_x &= m\ddot{x}(t) \\ F_y &= m\ddot{y}(t)\end{aligned}$$



# Diferentes expresiones para la ecuación de movimiento

## Coordenadas Intrínsecas

La ecuación de Newton escrita en estas coordenadas resulta:

$$\vec{F} = m\ddot{s}(t)\hat{e}_t + m\frac{\dot{s}^2(t)}{\rho}\hat{e}_n$$

La cual nos llevará al siguiente sistema de ecuaciones:

$$\begin{aligned} F_t &= m\ddot{s}(t) \\ F_n &= m\frac{\dot{s}^2(t)}{\rho} \end{aligned}$$

# Diferentes expresiones para la ecuación de movimiento

## Coordenadas Polares

La ecuación de Newton escrita en estas coordenadas resulta:

$$\vec{F} = m \left[ \ddot{r}(t) - r(t)\dot{\theta}^2(t) \right] \hat{e}_r + m \left[ r(t)\ddot{\theta}(t) + 2\dot{r}\dot{\theta}(t) \right] \hat{e}_\theta$$

La cual nos llevará al siguiente sistema de ecuaciones:

$$\begin{aligned} F_r &= m \left[ \ddot{r}(t) - r(t)\dot{\theta}^2(t) \right] \\ F_\theta &= m \left[ r(t)\ddot{\theta}(t) + 2\dot{r}\dot{\theta}(t) \right] \end{aligned}$$

# Resolviendo la ecuación de movimiento

## Receta

1. **Realice el diagrama de cuerpo libre.**
2. **Establezca los vínculos entre los distintos cuerpos o entre las diferentes magnitudes que aparecen en el problema.**
3. **Escriba las ecuaciones de movimiento para cada cuerpo.**
4. **Plantee las ecuaciones en coordenadas.**
5. **Finalmente, resuelva el sistema de ecuaciones obtenido.**