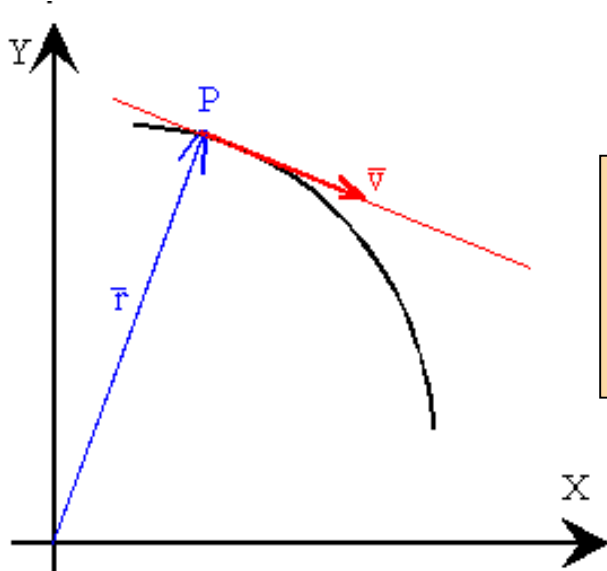


Repaso



$$\vec{v} \equiv \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

tangente a la trayectoria

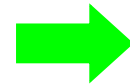
$$\vec{a} \equiv \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

cambios en el módulo y la dirección del vector velocidad

Ejemplo 1

Se dispara un proyectil con una velocidad inicial de 500 m/s y un ángulo de 60° con la horizontal. Calcular el radio de curvatura de la trayectoria 30 segundos después del disparo

La dirección del vector velocidad
(calculado en cartesianas)



Es la dirección tangente
(determina e_t)

COMPONENTES INTRINSECAS. $\vec{v} = v \vec{e}_t = \dot{s} \vec{e}_t$

$$\vec{a} = a_n \vec{e}_n + a_t \vec{e}_t$$

$$a_n = \frac{v^2}{\rho}$$

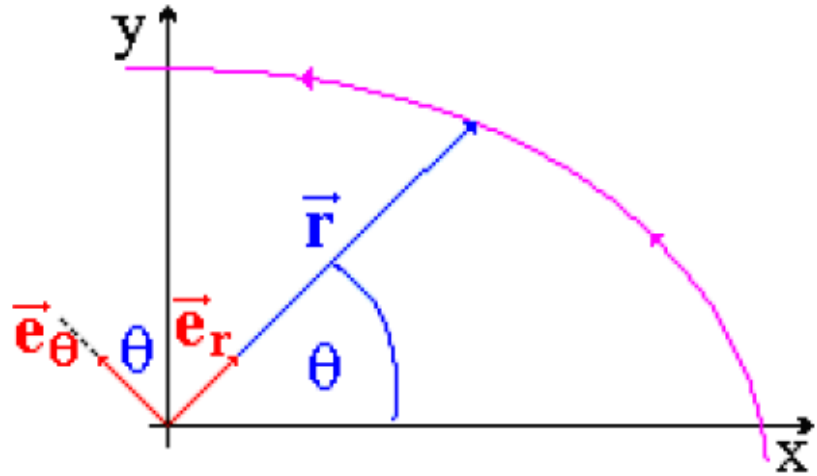
Cambio en la dirección de \mathbf{v}

$$a_t = \frac{dv}{dt}$$

Cambio en el módulo ²

Coordenadas polares

$$r = r(t) \quad y \quad \theta = \theta(t)$$



$$\vec{r}(t) = r(t) \vec{e}_r$$

Vector posición

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

$$\vec{v}(t) = \dot{r}(t) \vec{e}_r + r(t) \dot{\vec{e}}_r$$

$$\vec{e}_r = \cos \theta \vec{i} + \text{sen } \theta \vec{j}$$

$$\dot{\vec{e}}_r = \dot{\theta} \left(-\text{sen } \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j} \right)$$

$$\dot{\vec{e}}_r = \dot{\theta} \vec{e}_\theta$$

$$\vec{v}(t) = \dot{r}(t) \vec{e}_r + r(t) \dot{\theta}(t) \vec{e}_\theta$$

Vector velocidad

$$\vec{v}(t) = \dot{r}(t) \vec{e}_r + r(t) \dot{\theta}(t) \vec{e}_\theta \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

$$\vec{a} = \ddot{r} \vec{e}_r + \dot{r} \dot{\vec{e}}_r + \dot{r} \dot{\theta} \vec{e}_\theta + r \ddot{\theta} \vec{e}_\theta + r \dot{\theta} \dot{\vec{e}}_\theta$$

$$\vec{e}_\theta = -\sin \theta \vec{i} + \cos \theta \vec{j}$$

$$\dot{\vec{e}}_\theta = -\dot{\theta} (\cos \theta \vec{i} + \sin \theta \vec{j})$$

$$\dot{\vec{e}}_\theta = -\dot{\theta} \vec{e}_r$$

$$\dot{\vec{e}}_r = \dot{\theta} \vec{e}_\theta$$

de antes

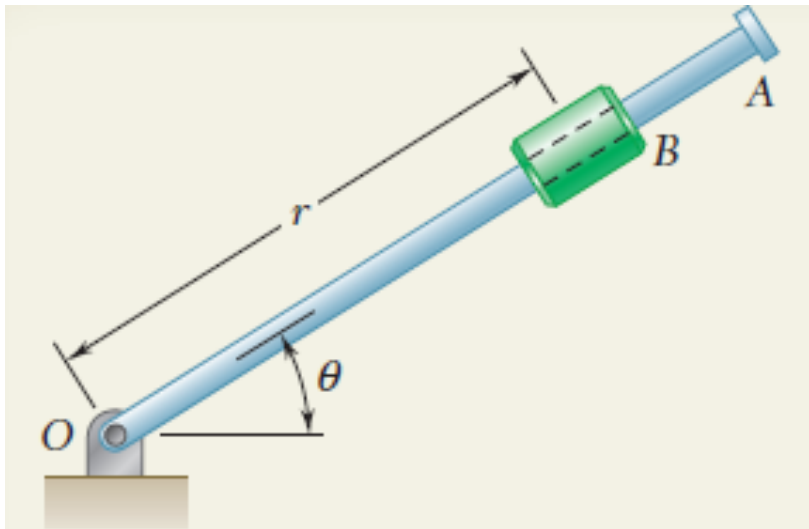
$$\vec{a} = \ddot{r} \vec{e}_r + \dot{r} \dot{\theta} \vec{e}_\theta + \dot{r} \dot{\theta} \vec{e}_\theta + r \ddot{\theta} \vec{e}_\theta - r \dot{\theta}^2 \vec{e}_r$$

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta}) \vec{e}_\theta$$

Vector aceleración

Ejemplo 2

La rotación del brazo OA está dada por $\theta = 0.15t^2$ donde θ está expresada en radianes y t en segundos. El cursor B se desliza tal que su distancia a O es $r = 0.9 - 0.12t^2$, con r en metros. Determinar los vectores velocidad y aceleración de B a los 2 segundos



$$\vec{r}(t) = r(t) \vec{e}_r$$

$$\vec{v}(t) = \dot{r}(t) \vec{e}_r + r(t) \dot{\theta}(t) \vec{e}_\theta$$

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta}) \vec{e}_\theta$$

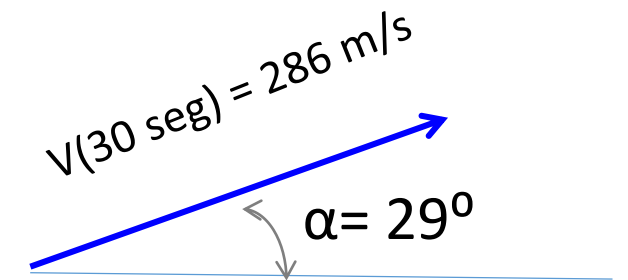
Ejemplo 3

Para la situación del Ejemplo 1 , tomando un polo en el punto de disparo del proyectil, hallar los valores de r y sus variaciones temporales primera y segunda, a los 30 segundos del disparo

Ejemplo 1

Se dispara un proyectil con una velocidad inicial de 500 m/s y un ángulo de 60° con la horizontal. Calcular el radio de curvatura de la trayectoria 30 segundos después del disparo

Al resolver, obtuvimos

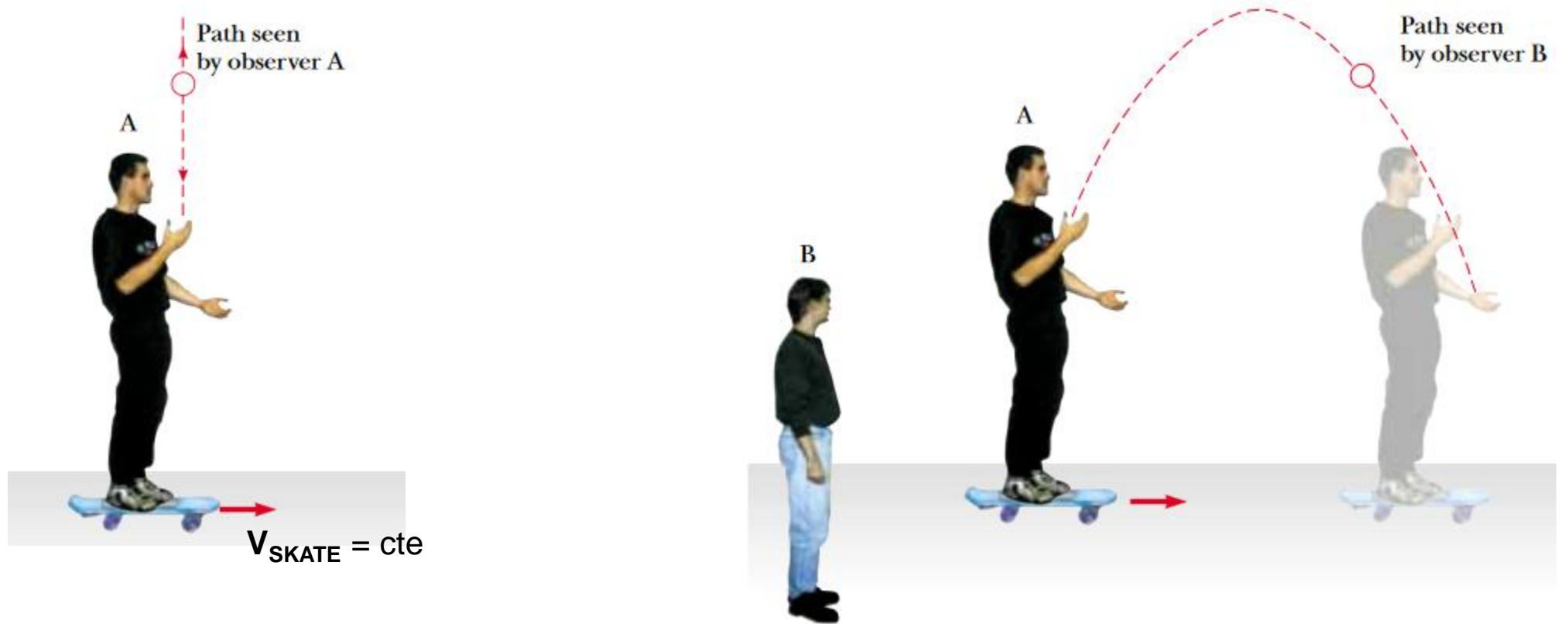


$$\vec{r}(t) = r(t) \vec{e}_r$$

$$\vec{v}(t) = \dot{r}(t) \vec{e}_r + r(t) \dot{\theta}(t) \vec{e}_\theta$$

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta}) \vec{e}_\theta$$

Sistemas de Referencia con traslación relativa



Observador A, desde un Sistema de referencia solidario al skate:

lanza la pelota de manera que en su sistema de referencia, sigue una trayectoria recta

Observador B, desde un Sistema de referencia fijo al suelo:

verá la pelota moverse a lo largo de una parábola. La pelota tiene también una componente horizontal de la velocidad (además de la vertical)

Para el miércoles...

**Pueden hacer
hasta el problema 32**