

Pauta examen P1

como viene en órbita parabólica $\Rightarrow E=0$

$$\frac{1}{2} m v_A^2 - \frac{GMm}{\lambda R} = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{2} m v_A^2 = \frac{GMm}{\lambda R}}$$

K autos del frenado

si hacemos

$$g = \frac{GM}{R^2} \Rightarrow gR = \frac{GM}{R}$$

(1 punto)

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{2} m v_A^2 = \frac{m g R}{\lambda}}$$

K autos del frenado

después del frenado ... usamos conservación del momento angular y conservación de la Energía (2 pts)

$$L = \text{cte} \Rightarrow m(\lambda R) v_A^e = m R v_B$$

$$\Rightarrow \boxed{\lambda v_A^e = v_B}$$

(1 pto)

$$E = \text{cte} \Rightarrow \frac{1}{2} m (v_A^e)^2 - \frac{GMm}{\lambda R} = \frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{GMm}{R}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} m (v_A^e)^2 [1 - \lambda^2] = \frac{GMm}{R} \left[\frac{1}{\lambda} - 1 \right]$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} m (v_A^e)^2 = \frac{GMm}{R} \frac{1 - \lambda}{\lambda(1 - \lambda^2)} \quad / \quad gR = \frac{GM}{R}$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{2} m (V_A^e)^2 = mgR \frac{\frac{\lambda}{1+\lambda}}{1+\lambda}} \quad \text{K despues del frenado}$$

(1 pto)

$$\Rightarrow \Delta K = mgR \left[\frac{\frac{\lambda}{1+\lambda}}{1+\lambda} - \frac{1}{\lambda} \right]$$

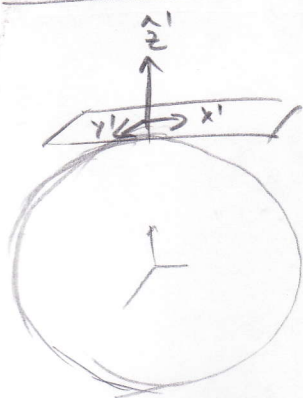
$$\Rightarrow \Delta K = \frac{mgR}{\lambda} \left(\frac{1 - (1+\lambda)}{1+\lambda} \right)$$

$$\Rightarrow \boxed{\Delta K = -\frac{mgR}{1+\lambda}}$$

Cambio de energía cinética.

(1 pto)

Pauta examen P3



$$\vec{r} = R\hat{z} = d\vec{e} \Rightarrow \boxed{\frac{d\vec{e}}{dt} = 0}$$

$$\vec{\Omega} \times (\vec{\Omega} \times \vec{r}') \rightarrow 0 \text{ (enunciado)}$$

$$\vec{\Omega} \times \vec{r}' = 0 \text{ pues } \vec{\Omega} = d\vec{e}$$

por lo tanto tenemos

$$m\vec{a}' = -2m\vec{\Omega} \times \vec{v}'$$

$$\vec{a}' = -2\vec{\Omega} \times \vec{v}'$$

pero $\vec{\Omega} = \Omega\hat{z}$ y $\vec{v}' = v_x'\hat{x}' + v_y'\hat{y}'$

$$\Rightarrow \vec{\Omega} \times \vec{v}' = \Omega_0 v_x' (\underbrace{\hat{z} \times \hat{x}'}_{\hat{y}'}) + \Omega_0 v_y' (\underbrace{\hat{z} \times \hat{y}'}_{-\hat{x}'}) \quad (1)$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{\Omega} \times \vec{v}' = -\Omega_0 v_y' \hat{x}' + \Omega_0 v_x' \hat{y}'}$$

y como $\vec{a}' = \dot{v}_x' \hat{x}' + \dot{v}_y' \hat{y}'$ se tiene que

$$\boxed{\dot{v}_x' \hat{x}' + \dot{v}_y' \hat{y}' = +2\Omega_0 v_y' \hat{x}' - 2\Omega_0 v_x' \hat{y}'} \quad (1)$$

Separando en ecuaciones escalares

$$\underline{\hat{x}} \quad \dot{v}_x' = 2\Omega_0 v_y' \quad (1)$$

$$\underline{\hat{y}} \quad \dot{v}_y' = -2\Omega_0 v_x' \quad (2)$$

$$\frac{d}{dt} (2) \Rightarrow \ddot{v}_y' = -2\Omega_0 \dot{v}_x' \quad / \quad \dot{v}_x' \stackrel{\text{de (1)}}{=} 2\Omega_0 v_y'$$

$$\Rightarrow \boxed{\ddot{v}_y' + 4\Omega_0^2 v_y' = 0}$$

$$\Rightarrow v_y' = v_{0y} \sin(2\Omega_0 t) \quad (L)$$

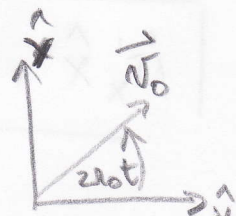
de la misma forma

$$\boxed{\ddot{v}_x' + 4\Omega_0^2 v_x' = 0}$$

$$\Rightarrow v_x' = v_{0x} \cos(2\Omega_0 t) \quad \text{(crossed out)}$$

$$\text{pero } (v_x')^2 + (v_y')^2 = v_0^2 \Rightarrow v_{0x} = v_{0y} = v_0$$

$$\Rightarrow \left. \begin{aligned} v_x' &= v_0 \cos(2\Omega_0 t) \\ v_y' &= v_0 \sin(2\Omega_0 t) \end{aligned} \right\} \text{ que es la descomposición de la velocidad en un mov. circular} \quad (L)$$



en M.C.U. Sabemos que

$$|\vec{a}_c| = \frac{V_0^2}{R} \quad / \quad |\vec{a}_c| = \sqrt{\dot{v}_x^2 + \dot{v}_y^2} = v_0 2\Omega$$

$$\Rightarrow 2\Omega \cancel{v_0} = \frac{v_0^2}{R}$$

$$\Rightarrow \boxed{R = \frac{v_0}{2\Omega}} \quad \text{radio de la circunferencia} \quad (1)$$

en M.C.U. tenemos

$$v = \omega R \Rightarrow \omega = \frac{v_0}{R} = \frac{v_0}{\frac{v_0}{2\Omega}}$$

$$\Rightarrow \boxed{\omega = 2\Omega} \quad \text{velocidad angular} \quad (1)$$