

Problema 1

Un bloque de masa m está conectado a un riel que sólo le permite moverse en un eje horizontal, y a un resorte de rigidez k y largo natural despreciable. El otro extremo del resorte está conectado a un clavo que se mueve mediante un motor según $x_{CLAVO} = A \sin(\gamma t)$, en dirección paralela al riel. El sistema está inmerso en un fluido de viscosidad c .

a) Escriba la ecuación del movimiento del bloque en función de las cantidades:

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}, \quad \nu = \frac{c}{m}, \quad a = \frac{kA}{m}$$

b) Demuestre que la solución general de la ecuación se puede escribir en la siguiente forma:

$x(t) = x_H(t) + x_P(t)$, donde x_H es la solución general de la *ecuación homogénea* (clavo fijo) y x_P es una solución particular de esta ecuación.

c) Encuentre x_P . Utilice el *ansatz*: $x_P(t) = x_1 \sin(\gamma t) + x_2 \cos(\gamma t)$ y encuentre las constantes x_1 , x_2 . Analice el caso $\gamma = \omega$.

d) “La dinámica del sistema está regida por la solución particular”. Explique.

Problema 2:

Un proyectil de masa m se dispara desde el suelo con velocidad v_0 en dirección vertical. El aire es un medio turbulento. Sea c su coeficiente de roce *cuadrático*.

Encuentre la trayectoria de la partícula, la altura máxima que alcanza, y el tiempo que demora en llegar a ella.

Problema 3:

Se tiene un oscilador armónico sub-amortiguado. Su frecuencia propia es ω y la viscosidad vale $\nu = \frac{1}{3}\omega$. El sistema es sometido a un forzamiento según: $F(t) = A \sin(\omega t) + B \sin(3\omega t)$.

a) Encuentre la trayectoria para $t \gg 0$.

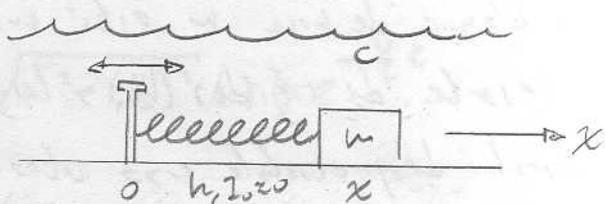
b) Encuentre la relación entre A y B para que las amplitudes de oscilación asociadas a las frecuencias ω y 3ω sean iguales.

Hint: $\forall \alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R} \exists \phi \in [0, 2\pi] / \alpha \sin(\gamma t) + \beta \cos(\gamma t) = \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \cos(\gamma t + \phi)$

P11

Movimiento armónico forzado y amortiguado

Bloque de masa m conectado a un resorte de rigidez h sin largo natural, cuyo otro extremo oscila según $\vec{F}_{\text{ext}} = A \sin(\gamma t) \hat{x}$.



El sistema está inmerso en un fluido de viscosidad c .

Fuerzas horizontales:

$$\vec{F}_h = -h(\vec{r} - \vec{r}_{\text{ext}}) = -h(x - A \sin(\gamma t)) \hat{x}$$

$$\vec{F}_c = -c\dot{\vec{r}} = -c\dot{x} \hat{x}$$

Newton: $\vec{F} = m\vec{a} \Leftrightarrow -h(x - A \sin(\gamma t)) - c\dot{x} = m\ddot{x}$

Sea $\omega = \sqrt{\frac{h}{m}}$, $\nu = \frac{c}{m}$, $a = \frac{hA}{m} \Rightarrow \ddot{x} + \nu\dot{x} + \omega^2 x = a \sin(\gamma t)$

Solución general: $x(t) = x_h(t) + x_p(t)$

x_h : Solución general de la ecuación homogénea. Depende de las condiciones iniciales \rightarrow decae según $e^{-\nu t}$

x_p : Solución particular. Cobiaja la dinámica del sistema por tiempos grandes.

Ansatz: $x_p(t) = x_1 \sin(\gamma t) + x_2 \cos(\gamma t)$

$$\dot{x}_p(t) = \gamma (x_1 \cos(\gamma t) - x_2 \sin(\gamma t))$$

$$\ddot{x}_p(t) = -\gamma^2 (x_1 \sin(\gamma t) + x_2 \cos(\gamma t))$$

Reemplazando:

$$(-\gamma^2 x_1 - \gamma v x_2 + \omega^2 x_1) \sin(\gamma t) + (-\gamma^2 x_2 + \gamma v x_1 + \omega^2 x_2) \cos(\gamma t) = a \sin(\gamma t)$$

Para satisfacer la ecuación, los factores del seno y el coseno se deben anular:

$$(\omega^2 - \gamma^2) x_1 - \gamma v x_2 = a, \quad \gamma v x_1 + (\omega^2 - \gamma^2) x_2 = 0$$

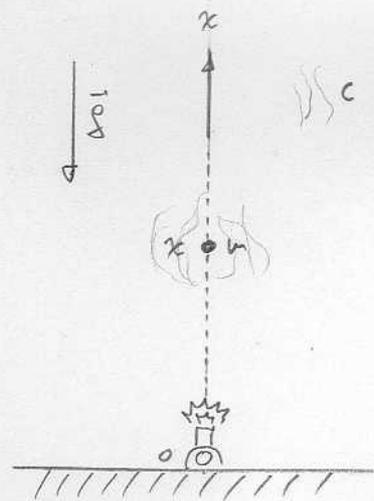
Sistema lineal de 2×2 . La solución es:

$$x_1 = \frac{(\omega^2 - \gamma^2) a}{(\omega^2 - \gamma^2)^2 + (\gamma v)^2} \quad x_2 = - \frac{\gamma v a}{(\omega^2 - \gamma^2)^2 + (\gamma v)^2}$$

$$x_p(t) = a \frac{(\omega^2 - \gamma^2) \sin(\gamma t) - \gamma v \cos(\gamma t)}{(\omega^2 - \gamma^2)^2 + (\gamma v)^2} \quad a = \frac{kA}{m} = \omega^2 A$$

$$\text{Si } \gamma = \omega, \quad x_p(t) = - \frac{a}{\omega v} \cos(\gamma t)$$

P2 Elegimos un S.R. con el origen en el cañón y el eje x apuntando hacia arriba



C.I.s: $x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0$

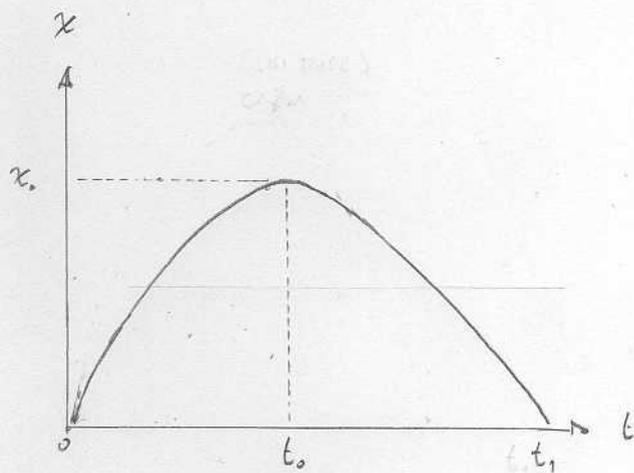
Fuerzas:

Gravedad: $m\vec{g} = -mg\hat{x}$

Resistencia turbulenta: $\vec{f} = -c|\vec{v}|^2\hat{v} = \begin{cases} -c\dot{x}^2\hat{x} & \dot{x} \geq 0 \\ c\dot{x}^2\hat{x} & \dot{x} < 0 \end{cases}$

Podemos hacer algunas afirmaciones sobre la dinámica de la partícula:

- Tal como la caída libre, la trayectoria es simétrica pero no simétrica: el tiempo que toma la masa en alcanzar la altura máxima es menor que el que demora en regresar al suelo ($t_2 > 2t_0$). La altura máxima



x_0 es menor a la que sería si no hubiera roce

- En la caída, esperamos que la velocidad de la partícula tienda a ser constante (bajo la suposición de una "caída eterna", como si el suelo desapareciera).

- Claramente dos fases en la dinámica: ascenso, con $\dot{x} \geq 0$ siempre; y descenso; con $\dot{x} < 0$. Hay que hacer la distinción entre ambas para resolver la ecuación del movimiento.

P Ley de Newton: $\vec{F} = m\vec{a}$

• Fase de ascenso: $-mg - cv^2 = m\ddot{x}$ $\forall t \leq t_0$ (por hallar)

$$\text{Sea } v = \dot{x} \Rightarrow \frac{dv}{dt} = -g - \frac{c}{m}v^2 \Leftrightarrow \frac{dt}{dv} = -\frac{1}{\frac{c}{m}v^2 + g}$$

Hemos aplicado inversa multiplicativa. Sabemos que si $v(t)$ es una función biyectiva (la asumimos decreciente en el intervalo $[0, t_0]$), la derivada de la función inversa $t(v)$ es el recíproco de la derivada de $v(t)$.
El resto es integrar entre v_0 y v (Nótese los abusos de notación):

$$t - 0 = -\int_{v_0}^v \frac{dv}{\frac{c}{m}v^2 + g} = -\frac{1}{g} \int_{v_0}^v \frac{dv}{\frac{c}{mg}v^2 + 1}$$

Cambio de variables:

$$u = \sqrt{\frac{c}{mg}} v$$

$$dv = \sqrt{\frac{mg}{c}} u$$

$$= -\sqrt{\frac{m}{cg}} \int_{\sqrt{\frac{c}{mg}}v_0}^{\sqrt{\frac{c}{mg}}v} \frac{du}{u^2 + 1} = -\sqrt{\frac{m}{cg}} \arctan(u) \Big|_{\sqrt{\frac{c}{mg}}v_0}^{\sqrt{\frac{c}{mg}}v}$$

$$= -\sqrt{\frac{m}{cg}} \arctan\left(\sqrt{\frac{c}{mg}}v\right) + t_0 \quad \text{donde } t_0 = \sqrt{\frac{m}{cg}} \arctan\left(\sqrt{\frac{c}{mg}}v_0\right)$$

$$t(v) = -\sqrt{\frac{m}{cg}} \arctan\left(\sqrt{\frac{c}{mg}}v\right) + t_0 \quad \text{Despejamos } v(t):$$

$$v(t) = -\sqrt{\frac{mg}{c}} \tan\left(\sqrt{\frac{cg}{m}}(t - t_0)\right) \quad (\text{Positivo y decreciente para } t \leq t_0)$$

Nótese que $v(t_0) = 0$. Asumimos que se trata de un punto de rebote:
 t_0 es el tiempo que tarda a la masa llegar a su altura máxima.

$$\text{Traectoria: } x(t) = \int_0^t v(t) dt = -\sqrt{\frac{mg}{c}} \int_0^t \tan\left(\sqrt{\frac{cg}{m}}(t - t_0)\right) dt$$

$$= -\frac{m}{c} \ln \left| \cos\left(\sqrt{\frac{cg}{m}}(t - t_0)\right) \right| \Big|_0^t = -\frac{m}{c} \ln \left| \frac{\cos\left(\sqrt{\frac{cg}{m}}(t - t_0)\right)}{\cos\left(\sqrt{\frac{cg}{m}}t_0\right)} \right| \quad \forall t \leq t_0$$

Para evaluar $\cos(\sqrt{\frac{c\varrho}{w}} t_0)$, recordemos que $t_0 = \sqrt{\frac{w}{c\varrho}} \operatorname{arctan}(\sqrt{\frac{c}{w\varrho}} v_0)$

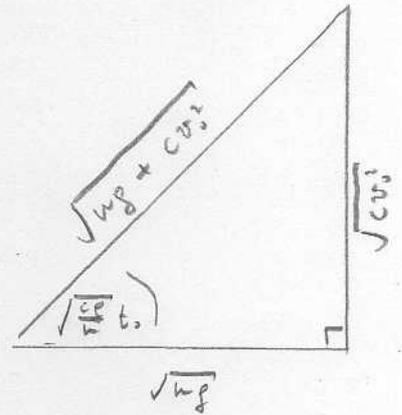
$$\Rightarrow \sqrt{\frac{c\varrho}{w}} t_0 = \operatorname{arctan}(\sqrt{\frac{c v_0^2}{w\varrho}}) \Leftrightarrow \sqrt{\frac{c v_0^2}{w\varrho}} = \tan(\sqrt{\frac{c\varrho}{w}} t_0) = \frac{\text{cateto opuesto}}{\text{cateto adyacente}}$$

Si dibujamos un triángulo rectángulo de catetos

$\sqrt{w\varrho}$ y $\sqrt{c v_0^2}$, podemos describir que:

$$\sin(\sqrt{\frac{c\varrho}{w}} t_0) = \frac{\text{c.o.}}{\text{hip}} = \sqrt{\frac{c v_0^2}{w\varrho + c v_0^2}}$$

$$\cos(\sqrt{\frac{c\varrho}{w}} t_0) = \frac{\text{c.a.}}{\text{hip}} = \sqrt{\frac{w\varrho}{w\varrho + c v_0^2}}$$



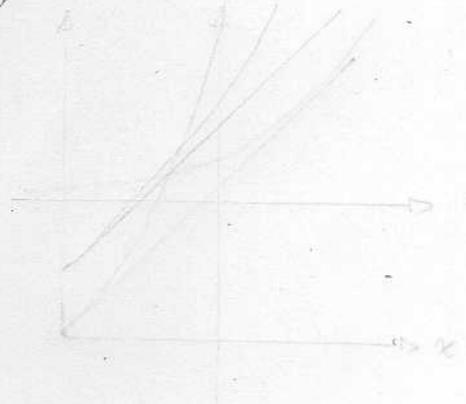
$$\Rightarrow x(t) = \frac{w}{c} L \ln \left| \sqrt{\frac{w\varrho + c v_0^2}{w\varrho}} \cos(\sqrt{\frac{c\varrho}{w}} (t - t_0)) \right| \quad \forall t \leq t_0 //$$

Altura máxima: $x_0 = x(t_0) = \frac{w}{c} L \ln \left(\sqrt{\frac{w\varrho + c v_0^2}{w\varrho}} \right) = \frac{w}{c} L \ln \left(\sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{w\varrho}} \right)$

P.D. de $x_0 \leq \frac{v_0^2}{2g}$ (Altura alcanzada sin roce)

$$\frac{w}{c} L \ln \sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{w\varrho}} \leq \frac{v_0^2}{2g} \Leftrightarrow \sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{w\varrho}} \leq e^{\frac{c v_0^2}{2w\varrho}} \Leftrightarrow 1 + \frac{c v_0^2}{w\varrho} \leq e^{\frac{c v_0^2}{w\varrho}} \checkmark$$

Pro: $1 + x \leq e^x \quad \forall x \in \mathbb{R} \quad \text{C.E.D.} //$



• Fase de descenso: $-wg + cx^2 = w\ddot{x} \quad \forall t \geq t_0$

Sea $v = \dot{x} \Rightarrow \frac{dv}{dt} = -g + \frac{c}{w}v^2 \Rightarrow \frac{dt}{dv} = \frac{1}{\frac{c}{w}v^2 - g} = \frac{1}{g} \frac{1}{\frac{c}{wg}v^2 - 1}$

Suponemos que v es una función decreciente \Rightarrow , por tanto, biyectiva.

Integramos a dv entre $0 > v$

En $v=0 \Rightarrow v(t_0)=0 \Rightarrow t(t_0)=t_0$

$t(t) = t_0$

$\int_0^v \frac{dt}{dv} dv = t(v) - t(0) = t - t_0$

$\frac{1}{g} \int_0^v \frac{dv}{\frac{c}{wg}v^2 - 1} \stackrel{(*)}{=} \sqrt{\frac{w}{cg}} \int_0^{\sqrt{\frac{wg}{c}}v} \frac{du}{u^2 - 1}$

(*) c.v.: $u = \sqrt{\frac{c}{wg}}v$

$dv = \sqrt{\frac{wg}{c}} du$

$= -\sqrt{\frac{w}{cg}} \operatorname{arctanh}(u) \Big|_0^{\sqrt{\frac{wg}{c}}v} = -\sqrt{\frac{w}{cg}} \operatorname{arctanh}\left(\sqrt{\frac{wg}{c}}v\right) = t - t_0$

Despejamos: $v(t) = -\sqrt{\frac{wg}{c}} \operatorname{tanh}\left(\sqrt{\frac{cg}{w}}(t - t_0)\right)$ (Negativa \Rightarrow decreciente para $t \geq t_0$)

Notese que $v(t_0) = 0$; es decir, v es continua en t_0 .

Trajectoria: (Recordar que para $t \leq t_0$ y $t \geq t_0$ $v(t)$ tiene expresiones distintas)

$x(t) = \int_0^t v(t) dt = x(t_0) + \int_{t_0}^t -\sqrt{\frac{wg}{c}} \operatorname{tanh}\left(\sqrt{\frac{cg}{w}}(t - t_0)\right) dt$

$= \frac{w}{c} \operatorname{Ln}\left(\sqrt{1 + \frac{cv^2}{wg}}\right) - \frac{w}{c} \operatorname{Ln}\left|\cosh\left(\sqrt{\frac{cg}{w}}(t - t_0)\right)\right|$

$= \frac{w}{c} \operatorname{Ln}\left(\frac{\sqrt{1 + \frac{cv^2}{wg}}}{\cosh\left(\sqrt{\frac{cg}{w}}(t - t_0)\right)}\right) \quad \forall t \geq t_0$

• Tiempo de caída: encontramos $t_1 \geq t_0$ tal que $x(t_1) = 0$

$$\text{Es decir, } \cosh\left(\sqrt{\frac{c g}{v}} (t_1 - t_0)\right) = \sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{u g}}$$

$$\text{Sean } \alpha = \sqrt{\frac{c g}{v}} (t_1 - t_0), \quad \beta = \sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{u g}} \Rightarrow \cosh(\alpha) = \beta$$

Como \cosh es simétrica, si α es solución, entonces $-\alpha$ también lo es.

$$\text{Luego, } \frac{e^\alpha + e^{-\alpha}}{2} = \beta \Leftrightarrow e^\alpha + e^{-\alpha} - 2\beta = 0 \Leftrightarrow e^{2\alpha} - 2\beta e^\alpha + 1 = 0$$

$$\Leftrightarrow (e^\alpha - \beta)^2 - \beta^2 + 1 = 0 \Leftrightarrow (e^\alpha - \beta)^2 = \beta^2 - 1 \quad \text{obs: } \beta > 1$$

$$\Leftrightarrow e^\alpha - \beta = \pm \sqrt{\beta^2 - 1} \quad (\text{Tomamos } +)$$

$$\Leftrightarrow e^\alpha = \beta \pm \sqrt{\beta^2 - 1} \Leftrightarrow \alpha = \ln(\beta \pm \sqrt{\beta^2 - 1})$$

Tomamos "+" por que nos interesa el α positivo.

$$\Leftrightarrow \sqrt{\frac{c g}{v}} (t_1 - t_0) = \ln\left(\sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{u g}} + \sqrt{\frac{c v_0^2}{u g}}\right)$$

$$\Leftrightarrow t_1 = t_0 + \sqrt{\frac{u}{c g}} \ln\left(\sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{u g}} + \sqrt{\frac{c v_0^2}{u g}}\right) //$$

$$= \sqrt{\frac{u}{c g}} \left(\tan\left(\sqrt{\frac{c}{u g}} v_0\right) + \ln\left(\sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{u g}} + \sqrt{\frac{c v_0^2}{u g}}\right) \right) //$$

$$\beta - 1 = \beta^2 - 1$$

$$\beta^2 - 1 = \beta^2 - 1$$

P3 / Ecuación del movimiento: $\omega^2 x + \nu \dot{x} + \ddot{x} = \frac{F(t)}{m}$

con $\nu = \frac{1}{3}\omega$ $\gamma F(t) = A \sin(\omega t) + B \sin(3\omega t)$

Solución general: $x(t) = x_h(t) + x_A(t) + x_B(t)$

Donde x_h , x_A y x_B son soluciones de las ecuaciones:

$$\omega^2 x_h + \frac{\omega}{3} \dot{x}_h + \ddot{x}_h = 0$$

$$\omega^2 x_A + \frac{\omega}{3} \dot{x}_A + \ddot{x}_A = \frac{A}{m} \sin(\omega t)$$

$$\omega^2 x_B + \frac{\omega}{3} \dot{x}_B + \ddot{x}_B = \frac{B}{m} \sin(3\omega t)$$

La solución homogénea es conocida. Es una c.l. de dos funciones, que tienen una parte oscilatoria y una parte exponencial de exponente $-\frac{\nu}{2}t$. Esto se debe a que $\nu < 2\omega$. En caso contrario, las funciones base son puramente exponenciales con exponentes negativos. En cualquier caso, para $t \gg 0$, $x_h(t) \approx 0$, la dinámica está gobernada por las soluciones particulares x_A y x_B .

Dada la ecuación $\omega^2 x + \nu \dot{x} + \ddot{x} = a \sin(\gamma t)$, una solución particular es:

$$x_p(t) = a \frac{(\omega^2 - \gamma^2) \sin(\gamma t) - \gamma \nu \cos(\gamma t)}{(\omega^2 - \gamma^2)^2 + (\gamma \nu)^2}$$

Aplicar esta fórmula para encontrar x_A y x_B .

$$x_A(t) = -\frac{3A}{m\omega^2} \cos(\omega t) \quad \leftarrow \text{Obs. ocurre caso } \nu = \omega \text{ (freq. resonante)}$$

$$x_B(t) = -\frac{B}{\sqrt{65}m\omega^2} (\cos(3\omega t) + \sin(3\omega t))$$

Usando el L116, sabemos que $B \sin(3\omega t) + C \cos(\omega t) = \sqrt{65} \cos(\omega t + \phi)$

$$\text{Luego } x_B(t) = -\frac{B}{\sqrt{65} \omega^2} \cos(\omega t + \phi)$$

Para que las amplitudes sean iguales:

$$\frac{3A}{\omega^2} = \frac{B}{\sqrt{65} \omega^2} \quad \Leftrightarrow \quad \frac{B}{A} = 3\sqrt{65} \approx 25 //$$