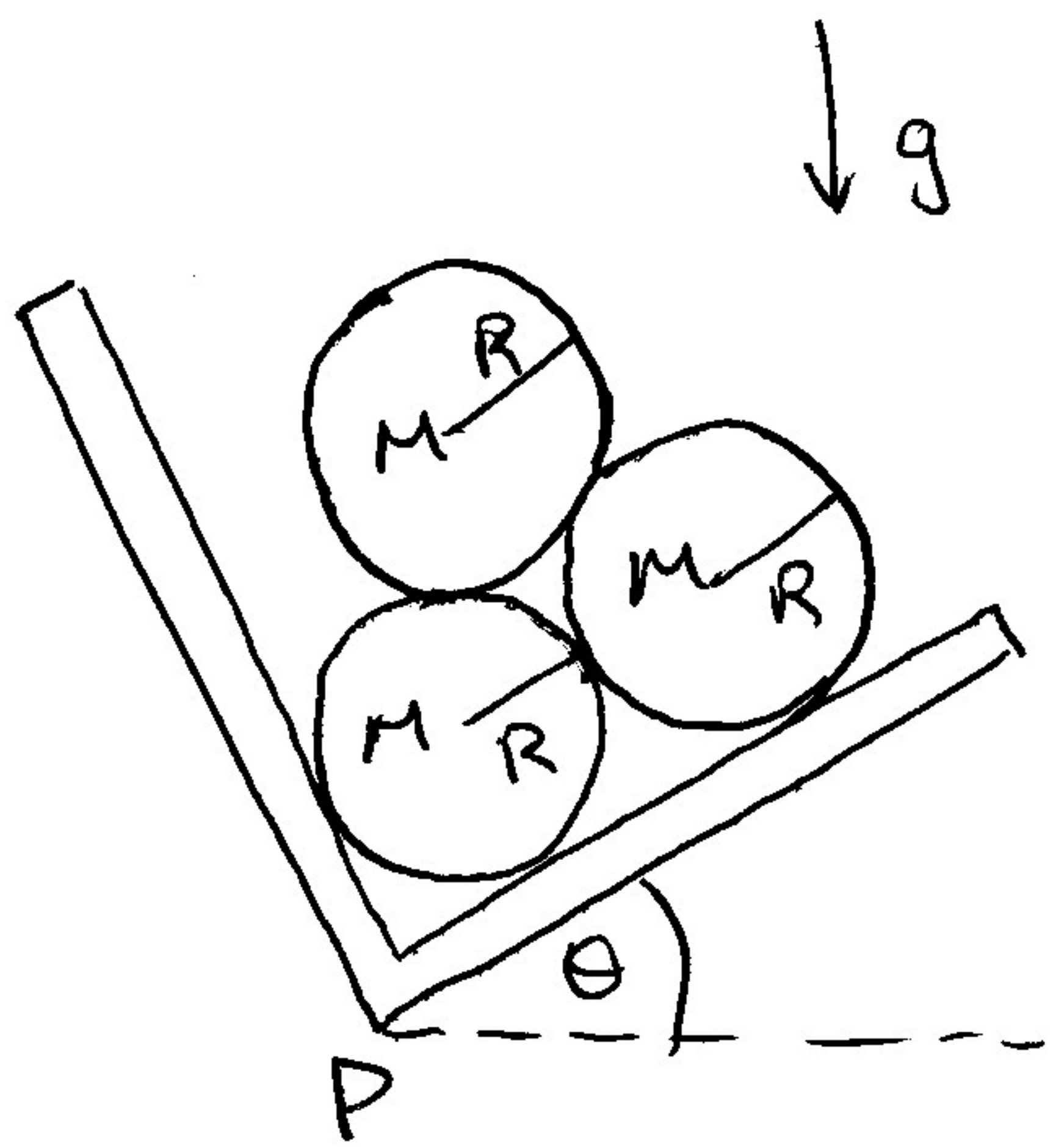
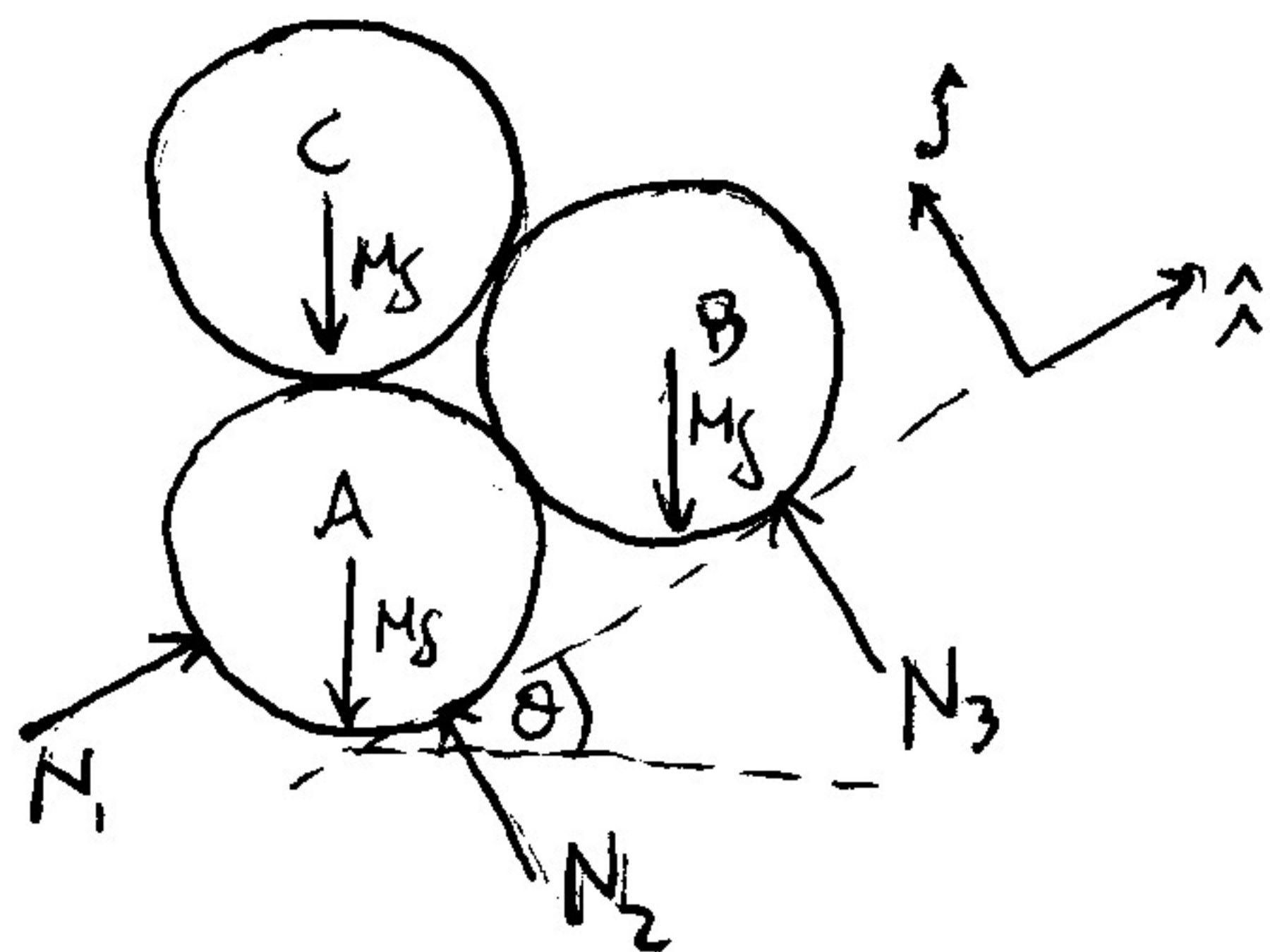


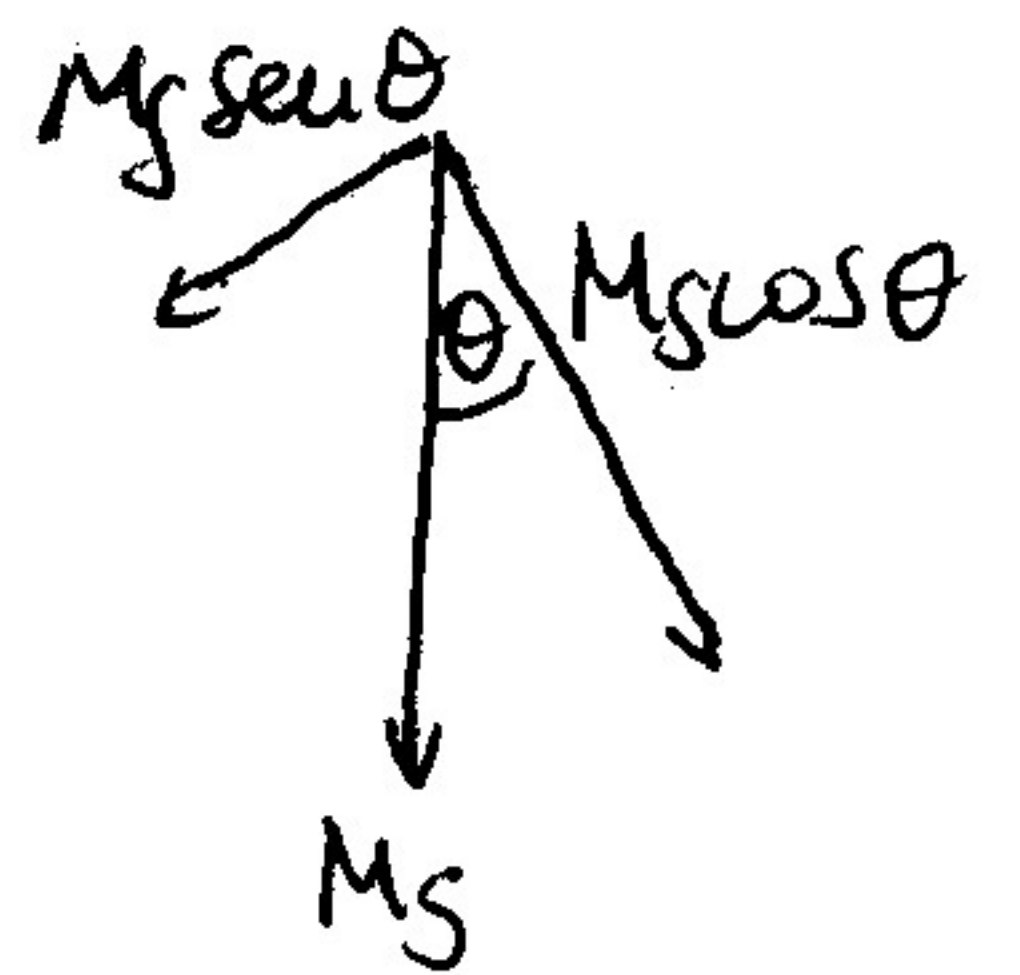
P] Los tres cilindros de la figura están en equilibrio de tal modo ^{1/3} que si, por cualquier razón, el ángulo θ decrece, los cilindros comienzan a rodar. Los tres son idénticos. Desprecie el roce entre ellos y con las paredes. Encuentre el valor del ángulo θ



DCL



Mg se descompone según nuestro sistema de referencia como



- Cálculo de las reacciones:

$$\Sigma \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{N}_1 + \vec{N}_2 + \vec{N}_3 + 3\vec{Mg} = 0$$

$$N_1 \hat{i} + N_2 \hat{j} + N_3 \hat{j} + 3(Mg \sen \theta (-\hat{i}) + Mg \cos \theta (-\hat{j})) = 0$$

$$\Sigma \vec{F}_{\hat{i}} = 0 \Rightarrow N_1 - 3Mg \sen \theta = 0$$

$$\textcircled{1} \quad \boxed{\vec{N}_1 = 3Mg \sen \theta \hat{i}}$$

$$\Sigma \vec{F}_{\hat{j}} = 0 \Rightarrow N_2 + N_3 - 3Mg \cos \theta = 0$$

$$\textcircled{2} \quad \boxed{\vec{N}_2 + \vec{N}_3 = 3Mg \cos \theta \hat{j}}$$

$\Sigma \vec{C} = 0$ Escogemos un "punto conveniente" para hacer torque de manera de determinar de inmediato alguna reacción

$$\Sigma \vec{C}_B = 0 \Rightarrow -N_2 \cancel{2R} + Mg \cos \theta \cdot \cancel{2R} + Mg \cos \theta R + Mg \sen \theta \cancel{2R} = 0$$

$$-2N_2 + 3Mg \cos \theta + 2Mg \sen \theta = 0$$

$$\textcircled{3} \quad \boxed{\vec{N}_2 = \left(\frac{3}{2} Mg \cos \theta + Mg \sen \theta \right) \hat{j}}$$

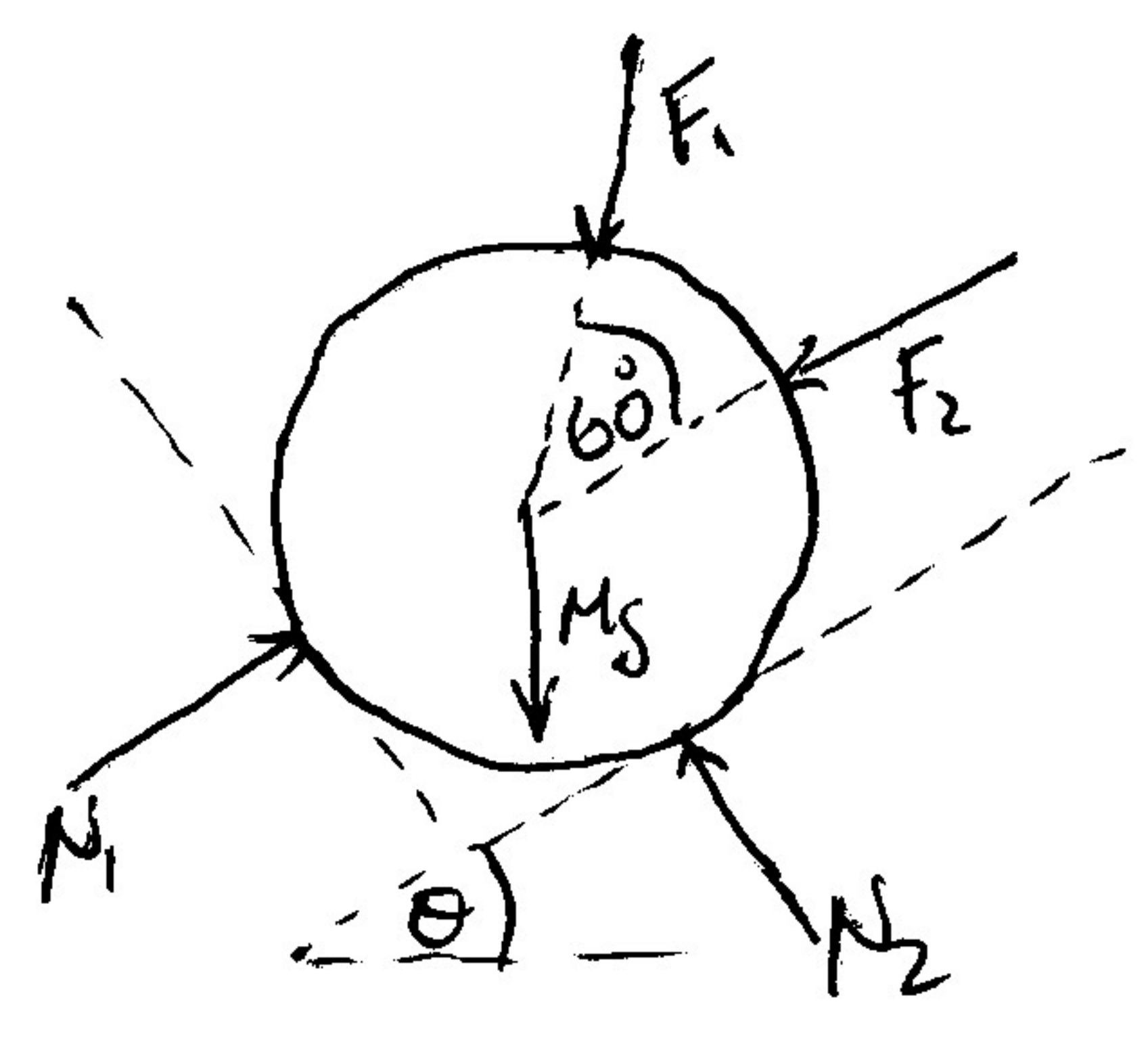
Para calcular \vec{N}_3 se puede reemplazar $\textcircled{3}$ en $\textcircled{2}$ o bien, hacer torque en otro "punto conveniente" que sería el pto A

$$\Sigma \vec{\tau}_A = 0 \Rightarrow N_3 \cancel{2R} - Mg \cos \theta \cdot \cancel{2R} - Mg \cos \theta \cdot \cancel{R} + Mg \sin \theta \cdot \cancel{2R} = 0$$

$$2N_3 - 3Mg \cos \theta + 2Mg \sin \theta = 0$$

$$\textcircled{4} \quad \boxed{\vec{N}_3 = \left(\frac{3}{2} Mg \cos \theta - Mg \sin \theta \right) \hat{j}}$$

Analicemos ahora el cilindro A



Donde \vec{F}_1 y \vec{F}_2 son las fuerzas internas que se ejercen entre los cilindros.

Como el sistema formado por los 3 cilindros está en equilibrio, entonces cada cilindro está en equilibrio.

Debemos encontrar el ángulo θ , tal que si éste decrece los cilindros empiezan a rodar, entonces imponemos la condición $\vec{F}_2 = 0$, o sea, cuando θ es crítico (θ^c) la fuerza de contacto entre el cilindro A y B se anula.

$$\Sigma \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{N}_1 + \vec{N}_2 + \vec{F}_1 + Mg = 0$$

$$N_1 \hat{i} + N_2 \hat{j} + F_1 \cos 60^\circ (-\hat{i}) + F_1 \sin 60^\circ (-\hat{j}) + Mg \sin \theta^c (-\hat{i}) + Mg \cos \theta^c (-\hat{j}) = 0$$

$$\Sigma F_{\hat{i}} = 0 \Rightarrow N_1 - F_1 \cos 60^\circ - Mg \sin \theta^c = 0$$

$$\textcircled{5} \quad \boxed{N_1 - \frac{F_1}{2} - Mg \sin \theta^c = 0} \quad N_1 \text{ ya no es el calculado anteriormente, porque ahora } \theta \text{ es } \theta^c$$

$$\Sigma F_{\hat{j}} = 0 \Rightarrow N_2 - F_1 \sin 60^\circ - Mg \cos \theta^c = 0$$

$$\textcircled{6} \quad \boxed{N_2 - \frac{\sqrt{3}}{2} F_1 - Mg \cos \theta^c = 0}$$

③ en ⑥

$$\frac{3}{2} Mg \cos \theta^c + Mg \sin \theta^c - \frac{\sqrt{3}}{2} F_1 - Mg \cos \theta^c = 0$$

$$\frac{1}{2} Mg \cos \theta^c + Mg \sin \theta^c = \frac{\sqrt{3}}{2} F_1$$

$$\textcircled{7} \quad \boxed{\frac{1}{\sqrt{3}} Mg \cos \theta^c + \frac{2}{\sqrt{3}} Mg \sin \theta^c = F_1}$$

⑦ en ⑤

$$N_1 - \frac{1}{2\sqrt{3}} M g \cos \theta^c - \frac{1}{\sqrt{3}} M g \operatorname{sen} \theta^c - M g \operatorname{sen} \theta^c = 0$$

$$\textcircled{8} \quad \left[\vec{N}_1 = \left(\frac{1}{2\sqrt{3}} M g \cos \theta^c + \frac{(\sqrt{3}+1)}{\sqrt{3}} M g \operatorname{sen} \theta^c \right) \hat{i} \right]$$

Finalmente hacemos Torque en el punto donde gira el sistema o sea el pto P.

$$\sum \vec{\tau}_P = 0$$

$$-N_1 R + N_2 R + N_3 3R + \overbrace{M g \operatorname{sen} \theta \cdot R - M g \cos \theta \cdot R}^{\text{Torque cilindro A}} + \overbrace{M g \operatorname{sen} \theta \cdot R - M g \cos \theta \cdot 3R}^{\text{Torque cilindro B}} + \overbrace{M g \operatorname{sen} \theta (2 + \frac{\sqrt{3}}{2}) R - M g \cos \theta (2 + \frac{\sqrt{3}}{2}) R}^{\text{Torque cilindro C}} = 0$$

$$-N_1 R + N_2 R + N_3 3R + 4M g R \operatorname{sen} \theta + \frac{\sqrt{3}}{2} M g R \operatorname{sen} \theta - 6M g R \cos \theta = 0$$

$$\textcircled{9} \quad \left[-N_1 + N_2 + N_3 + 4M g \operatorname{sen} \theta + \frac{\sqrt{3}}{2} M g \operatorname{sen} \theta - 6M g \cos \theta = 0 \right]$$

reemplazando ⑧, ③ y ④ en ⑨ tenemos

$$-\frac{1}{2\sqrt{3}} M g \cos \theta^c + \frac{(\sqrt{3}+1)}{\sqrt{3}} M g \operatorname{sen} \theta^c + \frac{3}{2} M g \cos \theta^c + M g \operatorname{sen} \theta^c + \frac{9}{2} M g \cos \theta^c - 3M g \operatorname{sen} \theta^c + 4M g \operatorname{sen} \theta^c + \frac{\sqrt{3}}{2} M g \operatorname{sen} \theta^c - 6M g \cos \theta^c = 0$$

$$\cancel{M g} \left(-\frac{1}{2\sqrt{3}} + \frac{3}{2} + \frac{9}{2} - 6 \right) \cos \theta^c + \left(-\frac{(\sqrt{3}+1)}{\sqrt{3}} + 1 - 3 + 4 + \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \operatorname{sen} \theta^c = 0$$

$$-\frac{1}{2\sqrt{3}} \cos \theta^c + \left(2 - 1 - \frac{1}{\sqrt{3}} + \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \operatorname{sen} \theta^c = 0$$

$$-\frac{1}{2\sqrt{3}} \cos \theta^c + \left(1 + \frac{(-2+3)}{2\sqrt{3}} \right) \operatorname{sen} \theta^c = 0$$

$$-\frac{1}{2\sqrt{3}} \cos \theta^c + \frac{(2\sqrt{3}+1)}{2\sqrt{3}} \operatorname{sen} \theta^c = 0$$

$$(2\sqrt{3}+1) \operatorname{sen} \theta^c = \cos \theta^c$$

$$\tan \theta^c = \frac{1}{2\sqrt{3}+1} = 0,224$$

$$\boxed{\theta^c = 12,63^\circ}$$

dudas. a.

josrodri@ing.uchile.cl