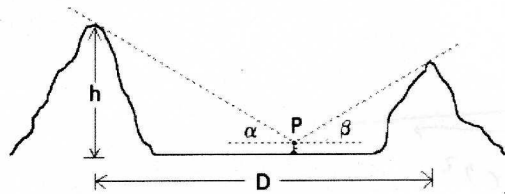


EJERCICIO 1
INTRODUCCION A LA FISICA NEWTONIANA

Profesor R. Arias

Departamento de Física
Facultad de Ciencias Físicas y Matemáticas, Universidad de Chile
Martes 1 de Abril, 2014, Duración 1:30

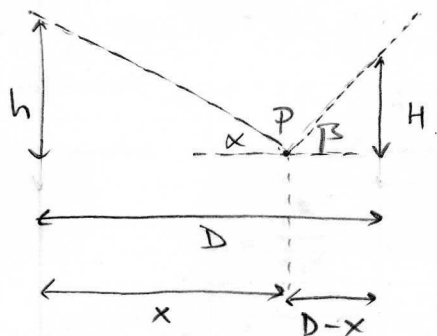
- 1) (1.5) Una persona ubicada en el punto P observa dos montañas que la rodean, una a la derecha y otra a la izquierda. Sean α y β los ángulos de elevación, respectivamente (ver la figura). Si la montaña de la izquierda tiene una altura h y la separación entre las proyecciones de las cimas sobre el nivel de la superficie terrestre es D , calcule la altura del otro monte.



- 2) (3) Un auto parte del reposo en $t = 0$ con una aceleración constante desconocida en una línea recta por $100m$. Llega a una velocidad de $20m/s$ y luego continúa a esta velocidad por $10s$.
 - a) (0.5) Escriba ecuaciones para la posición y velocidad del auto en función del tiempo (sepárelas para los dos intervalos de tiempo relevantes).
 - b) (0.5) ¿Durante cuanto tiempo estuvo el auto acelerando?
 - c) (0.5) ¿Cual fue la magnitud de la aceleración en la parte b)?
 - d) (1.0) Grafique la aceleración vs. tiempo, velocidad vs. tiempo y posición vs. tiempo (durante toda la trayectoria, e indicando las unidades correctas en los ejes).
 - e) (0.5) ¿Cual fue la aceleración promedio (durante toda la trayectoria)?
- 3) (1.5) Calcule la velocidad instantánea $v(t)$, dado que la posición es $x(t) = \sqrt{a^2 + (v_0 t)^2}$ (utilice el proceso límite adecuado).

Parte Ejercicio 1

- 1) Despreciamos la altura de la persona porque comparada con las alturas de las montañas es muy pequeña. Nos piden H .



Por trigonometría, $\operatorname{tg} \alpha = \frac{h}{x} \Rightarrow x = \frac{h}{\operatorname{tg} \alpha}$ (1)

$\operatorname{tg} \beta = \frac{H}{D-x}$ (2)

Reemplazando (1) en (2)

$$\Rightarrow \operatorname{tg} \beta = \frac{H}{D - \frac{h}{\operatorname{tg} \alpha}}$$

$$\Rightarrow H = \operatorname{tg} \beta \left(D - \frac{h}{\operatorname{tg} \alpha} \right)$$

que es la altura del otro monte.

- 2) Ec. de Cinemática importantes:

(1) $x = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$

(2) $v = v_0 + at$

(3) $v^2 = v_0^2 + 2ad$

- (a) Un intervalo de tiempo relevante es desde $t=0$ hasta que el auto deja de aumentar su velocidad. Los siguientes 10 s son el otro intervalo de tiempo relevante.

Suponemos que el auto parte desde el origen del sistema de coordenadas.

Intervalo 1: $x = \frac{1}{2} a t^2$

$v = at$

Intervalo 2:

$x = x_0 + v_0(t-10) = 100 + 20(t-10)$

$10 \leq t \leq 20$

$x = x_0 + v_0 t = 100 + 20t$

$0 \leq t \leq 10$

$v = 20$

} Ambas consideradas buenas respuestas

b) y
 (c) Para determinar durante cuánto tiempo estuvo el auto acelerado conviene usar la ec (3),

$$V^2 = V_0^2 + 2ad$$

Es un dato que parte desde el reposo y por lo tanto $V_0 = 0$

Además, recorre 100 m, por lo tanto $d = 100$ m

Y sabemos que su velocidad final es de 20 m/s $\Rightarrow V^2 = 20^2$

Despejando la aceleración,

$$a = \frac{V^2}{2d} = \frac{400}{2 \cdot 100} = 2 \text{ m/s}^2$$

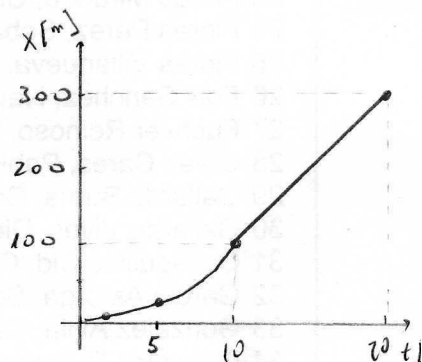
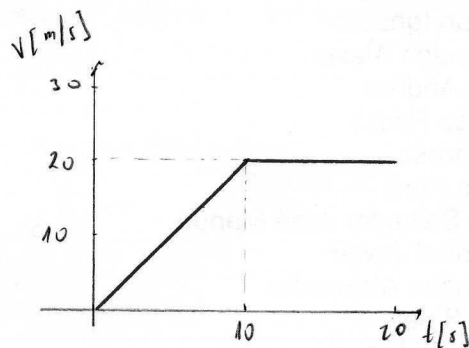
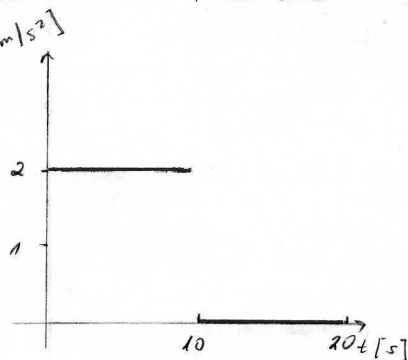
Es directo de la ec (2) obtener el tiempo:

$$V = V_0 + at$$

$$\Rightarrow t = \frac{V}{a} = \frac{20}{2} = 10 \text{ s}$$

$\therefore$ El auto estuvo acelerado por 10 s y la magnitud de la aceleración fue de 2 m/s^2 .

(d) $a [\text{m/s}^2]$



Para graficar posición vs. tiempo, hagamos una pequeña table con distintos valores para X , los cuales en el primer intervalo vienen dados por

$$X = \frac{1}{2}at^2 = t^2$$

t	0	2	5	10
X	0	4	25	100

Luego avanzará con velocidad constante,

$$X = X_0 + V_0(t - 10)$$

$$X = 100 + 20(t - 10)$$

$$\Rightarrow \begin{array}{c|c|c} t & 10 & 20 \\ \hline X & 100 & 300 \end{array}$$

(e) La aceleración promedio será

$$a_m = \frac{V_f - V_i}{\Delta t} = \frac{20 - 0}{20} = 1 \text{ m/s}^2$$

(3) $x(t) = \sqrt{a^2 + (v_0 t)^2}$

La velocidad instantánea es la derivada con respecto al tiempo de la posición (cómo varía la posición a través del tiempo).

Sabemos que la derivada está definida como el límite,

$$v(t) = \frac{dx(t)}{dt} = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{x(t+\epsilon) - x(t)}{\epsilon} = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{\sqrt{a^2 + v_0^2(t+\epsilon)^2} - \sqrt{a^2 + (v_0 t)^2}}{\epsilon}$$

* Recuerden que la notación $x(t)$ o $x(t+\epsilon)$ quiere decir que la posición x está evaluada en el tiempo t o $t+\epsilon$, respectivamente.

$$\Rightarrow v(t) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2 + v_0^2 \epsilon^2 + 2v_0^2 t \epsilon} - \sqrt{a^2 + v_0^2 t^2}}{\epsilon}$$

Multiplicamos toda la expresión por uno, escrito como,

$$\frac{\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2 + v_0^2 \epsilon^2 + 2v_0^2 t \epsilon} + \sqrt{a^2 + v_0^2 t^2}}{\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2 + v_0^2 \epsilon^2 + 2v_0^2 t \epsilon} + \sqrt{a^2 + v_0^2 t^2}}$$

de tal manera de que en el numerador quede una suma por diferencia.

$$\begin{aligned} \Rightarrow v(t) &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{a^2 + v_0^2 t^2 + v_0^2 \epsilon^2 + 2v_0^2 t \epsilon - a^2 - v_0^2 t^2}{\epsilon (\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2 + v_0^2 \epsilon^2 + 2v_0^2 t \epsilon} + \sqrt{a^2 + v_0^2 t^2})} \\ &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{\overbrace{v_0^2 \epsilon^2}^{\rightarrow 0} + 2v_0^2 t}{\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2 + \underbrace{v_0^2 \epsilon^2}_{\rightarrow 0}} + \underbrace{2v_0^2 t \epsilon}_{\rightarrow 0} + \sqrt{a^2 + v_0^2 t^2}} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow v(t) = \frac{2v_0^2 t}{2\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2}} = \frac{v_0^2 t}{\sqrt{a^2 + v_0^2 t^2}}$$

es la velocidad instantánea.