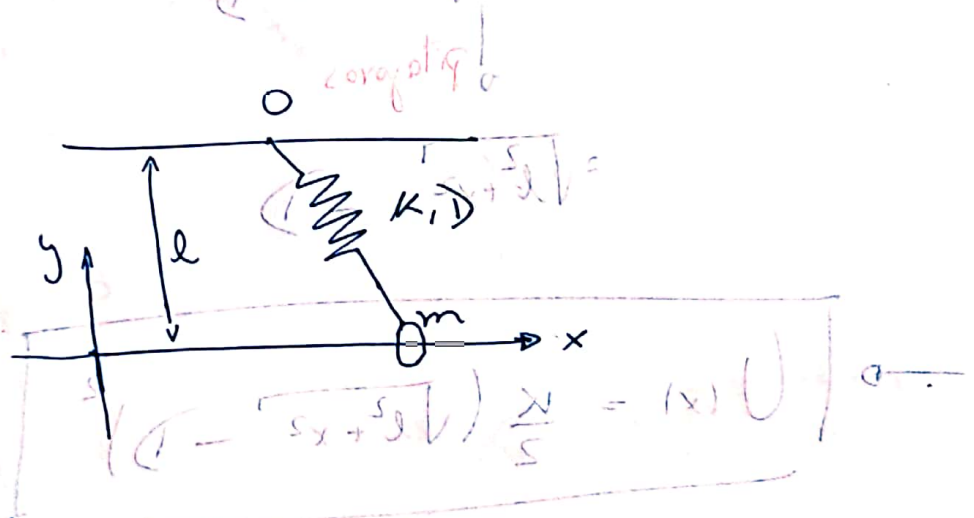


Pauta aux 10

P1)

Tenemos una varilla por la cual una argolla se desliza sin roce. Esta argolla se encuentra además unida a un resorte:



a) Queremos encontrar $U(x)$ de la argolla m :

Notemos que a la argolla le afectan 2 potenciales:

$$U_g = mgy \quad (\text{potencial gravitatorio})$$

$$U_e = \frac{K}{2} (\text{elongación})^2 \quad (\text{potencial elástico})$$

El primero es 0 ni torres que se mueve en $y=0$ (solo se mueve en x)

Para el segundo hay que calcular la elongación del resorte:

$$\text{elongación} = \text{longo} - \text{longo natural}$$

$$= \text{longo} - D$$

↓ Pitágoras

$$= \sqrt{l^2 + x^2} - D$$

$$\rightarrow U(x) = \frac{k}{2} (\sqrt{l^2 + x^2} - D)^2$$

b) Ahora queremos determinar los puntos de equilibrio del sistema:

imponemos: $U'(x_{eq}) = 0$

$$U'(x) = \frac{k}{2} \cdot x (\sqrt{l^2 + x^2} - D) \cdot \frac{1}{\sqrt{l^2 + x^2}} \cdot 2x$$

$$U'(x) = \frac{K(\sqrt{l^2 + x^2} - D)}{\sqrt{l^2 + x^2}} \cdot x = (x)U \quad \text{eq. de equilibrio}$$

igualamos a 0 :

$$\frac{K(\sqrt{l^2 + x_{eq}^2} - D)}{\sqrt{l^2 + x_{eq}^2}} \cdot x_{eq} = 0$$

2 opciones:

$$x_{eq} = 0 \quad \text{or} \quad \sqrt{l^2 + x_{eq}^2} - D = 0 \Rightarrow x_{eq} = \pm \sqrt{D^2 - l^2}$$

Tenemos 3 equilibrios:

$$x_{eq} \in \left\{ 0, \sqrt{D^2 - l^2}, -\sqrt{D^2 - l^2} \right\}$$

Para ver estabilidad

$$U''(x_{eq}) > 0 \quad \text{estable}$$

$$U''(x) = \frac{K(x^2 + l^2 - D^2)}{(x^2 + l^2)^{3/2}}$$

$$U''(0) = \frac{K(D^2 - l^2)}{l^3}$$

estable si $D > l$

Notemos ante que $U'(x) = Kx - \frac{KDx}{\sqrt{l^2 + x^2}}$

ahora:

$$U''(x) = K - \frac{KD \cdot \left(\sqrt{l^2 + x^2} \left(1 - x \cdot \frac{1}{\sqrt{l^2 + x^2}} \cdot 2x \right) \right)}{l^2 + x^2}$$

$$= K - KD \left(\frac{\sqrt{l^2 + x^2} - \frac{x^2}{\sqrt{l^2 + x^2}}}{l^2 + x^2} \right)$$

$$= K - \frac{KD}{\sqrt{l^2 + x^2}} + \frac{KDx^2}{(l^2 + x^2)^{3/2}}$$

evaluamos en nuestros puntos de equilibrio:

$$x_{eq} = 0:$$

$$U''(x_{eq}=0) = K - \frac{KD}{l} = K \left(1 - \frac{D}{l} \right)$$

es estable si $l > D$

$$x_{eq} = \sqrt{D^2 - l^2}$$

LSP

$$U''(x_{eq} = \sqrt{D^2 - l^2}) = K - \frac{KD}{\sqrt{l^2 + D^2 - l^2}} + \frac{KD(D^2 - l^2)}{(l^2 + D^2 - l^2)^{3/2}}$$

$$= K - \frac{KD}{D} + \frac{KD(D^2 - l^2)}{D^3}$$

$$= \frac{KD(D^2 - l^2)}{D^3}$$

estable en $D > l$

exactamente lo mismo por $x_{eq} = -\sqrt{D^2 - l^2}$

obtenemos $\omega_{p.o}$:

Si uno puede escribir la energía como:

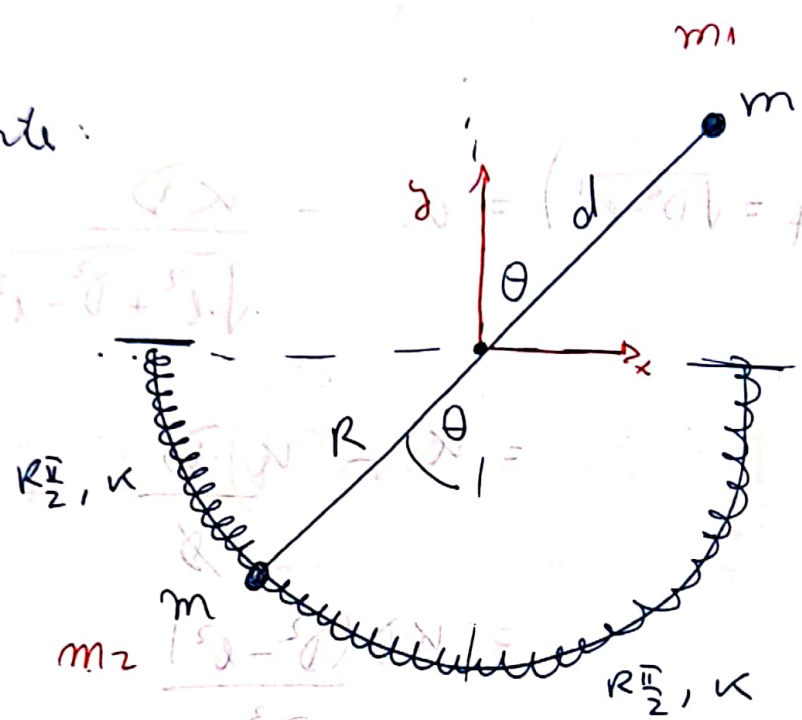
$$E = \frac{m\dot{x}^2}{2} + U(x) \rightarrow \omega^2 = \frac{U''(x_{eq})}{m}$$

$$\rightarrow \text{para } x_{eq} = 0 \rightarrow \omega^2 = \frac{1}{m} \left(K \left(1 - \frac{D}{l} \right) \right)$$

$$\text{para } x_{eq} = \pm \sqrt{D^2 - l^2} \quad \omega^2 = \frac{1}{m} \left(\frac{KD(D^2 - l^2)}{D^3} \right)$$

P21

Temas siguientes:



a) Queremos ver para que valores de d , el ángulo $\theta=0$ es un equilibrio estable.

Para ello obtenemos la energía potencial $U(\theta)$

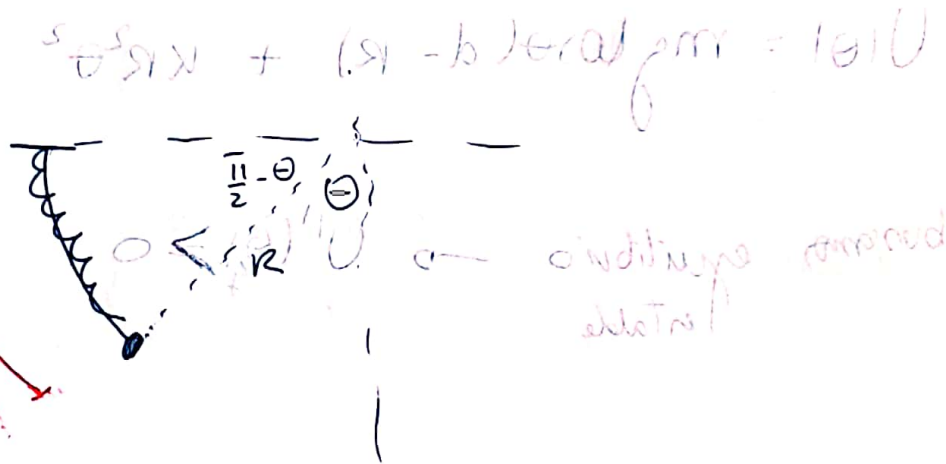
$$\rightarrow U_g(\theta) = \underbrace{mg d \cos \theta}_{m_1} + \underbrace{mg (-R) \cos \theta}_{m_2}$$

$$= mg \cos \theta (d - R)$$

$$U_e(\theta) = \frac{\kappa}{2} \left(\text{loop rotate 1} - R \frac{\pi}{2} \right)^2 + \frac{\kappa}{2} \left(\text{loop rotate 2} - R \frac{\pi}{2} \right)^2$$

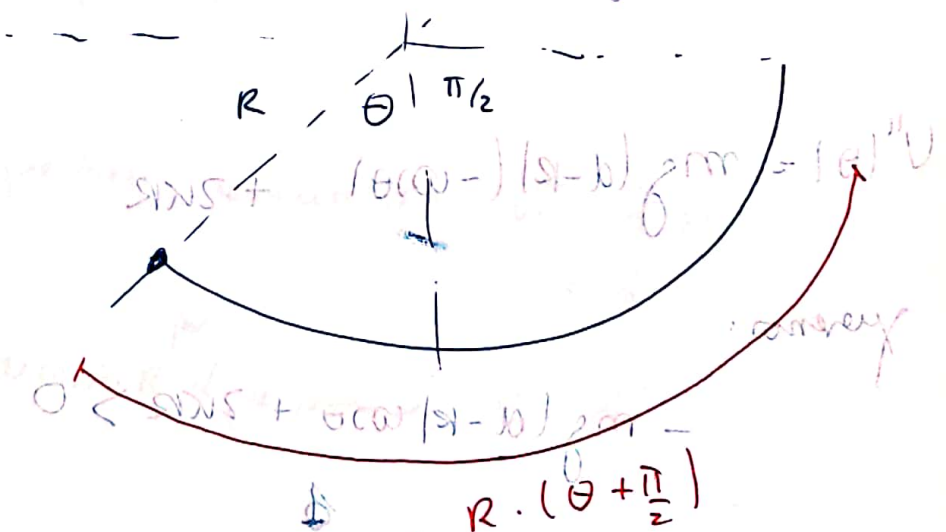
loop rotate 1:

$$R \cdot \left(\frac{\pi}{2} - \theta \right)$$



loop rotate 2:

$$\theta \sin \theta + (\cos \theta - 1) (s_1 - b) \rho_{\text{mm}} = |\theta| U$$



$$U_e(\theta) = \frac{\kappa}{2} \left(R \frac{\pi}{2} - R \theta - R \frac{\pi}{2} \right)^2 + \frac{\kappa}{2} \left(R \left(\theta + \frac{\pi}{2} \right) - R \frac{\pi}{2} \right)^2$$

$$= \frac{\kappa}{2} (R\theta)^2 + \frac{\kappa}{2} (R\theta)^2$$

$$U_e(\theta) = \kappa R^2 \theta^2$$

hugo potencial total: $(\frac{3}{5}d - 1 \text{ ston } \text{gral}) \cdot \frac{\lambda}{5} = 10 \text{ J}$

$$U(\theta) = mg \cos \theta (d - R) + kR^2 \theta^2$$

buscamos equilibrio $\rightarrow U'(\theta) \geq 0$
estable

$(\theta_g = 0)$

$$U'(\theta) = mg(d - R)(-\sin \theta) + 2kR\theta$$

$$U''(\theta) = mg(d - R)(-\cos \theta) + 2kR$$

queremos:

$$-mg(d - R)\cos \theta + 2kR > 0 \quad , \quad \theta = 0$$

$$-mg(d - R) + 2kR > 0$$

$$-mgd + mgR + 2kR > 0$$

$$mgR + 2kR > mgd$$

$$\left| R + \frac{2kR}{mg} > d \right|$$

estos
valores cumplen
con $\theta = 0$ estable!

para encontrar ω^2 : $\left\{ \begin{array}{l} \text{1) expresamos la energía en términos de } x \text{ y } \dot{x} \\ \text{2) derivamos la energía con respecto a } x \end{array} \right.$

$$E = \frac{\alpha \dot{x}^2}{2} + U(x)$$

$$\rightarrow \omega^2 = \frac{U''(x_{eq})}{\alpha}$$

en otro contrario : hoy no encontramos $\ddot{x} = -\omega^2 x$:

En este caso se puede de ambas ! Veamos la 2ª forma.

$$E = \frac{m}{2} v_1^2 + \frac{m}{2} v_2^2 + mgy \cos \theta (d-R) + \kappa R^2 \theta^2$$

Como es un círculo lo que hace, derivado d :

$$v_1 = d \dot{\theta}_1$$

$$= d \dot{\theta}$$

lo mismo : derivado de radio R el que se mueve $v_2 = R \dot{\theta}_2$

$$\rightarrow E = \frac{m}{2} R^2 \dot{\theta}^2 + \frac{m}{2} d^2 \dot{\theta}^2 + mgy \cos \theta (d-R) + \kappa R^2 \theta^2$$

$$\boxed{E = \frac{m}{2} \dot{\theta}^2 (R^2 + d^2) + mgy \cos \theta (d-R) + \kappa R^2 \theta^2}$$

para encontrar la pequeña forma un Taylor entorno al punto de equilibrio (aprox de pot. onbuiones)

→ como estamos en energía, y no en fuerzas, los

Taylor nos a 2 orden: (ni tienen nada con no premiten por favor)

entonces 2 orden:

$$\sin \theta = \theta$$

$$\cos \theta = 1 - \frac{\theta^2}{2}$$

$$\sin \theta = \theta$$

$$\cos \theta = 1$$

$$\sin \theta = \theta - \frac{\theta^3}{3!}$$

$$\cos \theta = 1 - \frac{\theta^2}{2}$$

usamos estos en ecuaciones tipo $F=ma$

Taylor 1er orden

usamos estos en ecuaciones $E = \dots$

con esto poco:

Taylor 2do orden.

yo que uno deriva 1 vez más!

$$E = \frac{m}{2} \dot{\theta}^2 (R^2 + d^2) + mg(1 - \frac{\theta^2}{2})(d - R) + kR\theta^2$$

Buscamos algo tipo $\ddot{\theta} = -\omega^2 \theta$ — derivamos: $\frac{d}{dt}$

$$\frac{dE}{dt} =$$

$$0 = \frac{m}{2} (R^2 + d^2) \cdot 2\dot{\theta} \ddot{\theta} + mg(d - R) \cdot \frac{2\theta}{2} \dot{\theta} + 2kR\theta \dot{\theta}$$

(189)

$$0 = \frac{m}{2} (R^2 + d^2) \ddot{\theta} + mg(d-R)\theta + 2\kappa R \theta$$

$$\ddot{\theta} m(R^2 + d^2) = - (mg(d-R) + 2\kappa R) \theta$$

$$\ddot{\theta} = - \frac{(mg(d-R) + 2\kappa R)}{m(R^2 + d^2)} \theta$$

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \gamma^2 \theta = 0$$

$$U(\theta) = \frac{1}{2} m \gamma^2 \theta^2$$

$$F = - \frac{dU}{d\theta} = - m \gamma^2 \theta$$

$$F = - \frac{dU}{d\theta} = - m \gamma^2 \theta$$

P3)

$$0 \cdot \ddot{r} + (0 \cdot \dot{r} - 0) \dot{\theta} + \ddot{\theta} (r - L \cdot \dot{\theta}) m = 0$$

$$E_0, r_0 > 0$$

Notar además que $U(r) = E_0 \ln\left(\frac{r}{r_0}\right)$

a) Encontrar radio r_c el cual tiene momento angular l :

recordemos que $\vec{l} = \vec{r} \times m\vec{v}$, pero en ^{coordenadas polares} movimiento circular

$$l = m r v$$

$$\boxed{l = m r^2 \dot{\phi}} \rightarrow \text{debemos encontrar } \dot{\phi}$$

cuando se mueve con radio r_c

→ como $U(r) = E_0 \ln\left(\frac{r}{r_0}\right)$ es Fuerza central

$$-\frac{dU}{dr} = F = -\frac{E_0 r_0}{r} \cdot \frac{1}{r_0}$$

$$-\frac{dU}{dr} = \boxed{-\frac{E_0}{r} = F}$$

Como en un movimiento en círculo: $\vec{a} = -\frac{v^2}{r} \hat{r}$

En polares: $\vec{a} = (\ddot{r} - r\dot{\phi}^2) \hat{r} + (2\dot{r}\dot{\phi} + r\ddot{\phi}) \hat{\phi}$

→ Fuerza central → v en $\hat{r}$

→ $F = m a \quad (r) U + \frac{1}{2} (v) \frac{m}{r} = E$

$-\frac{E_0}{r} \hat{r} = (\ddot{r} - r\dot{\phi}^2) \hat{r} + (2\dot{r}\dot{\phi} + r\ddot{\phi}) \hat{\phi} =$

Además $r = r_c \rightarrow \dot{r} = \ddot{r} = 0$

$-\frac{E_0}{r_c} \hat{r} = (-r_c \dot{\phi}^2) \hat{r} + m r_c \ddot{\phi} \hat{\phi}$

$\frac{E_0}{r_c} = r_c \dot{\phi}^2 \quad \rightarrow \quad \dot{\phi}^2 = \frac{E_0}{m r_c^2}$

luego tenemos $l = m r^2 \dot{\phi} = \sqrt{\frac{E_0 m}{r_c}}$

$l = m r_c^2 \sqrt{\frac{E_0}{m r_c}}$

$l = \frac{m r_c^2}{r_c} \sqrt{\frac{E_0}{m}}$

$r_c = \frac{l^2}{E_0 m}$

b) queremos encontrar $\omega_{p=0}$ de las γ del $\omega_{p=0}$ en términos de v .

Escribamos la energía:

$$E = \frac{m}{2} (v)^2 + U(r)$$

$$= \frac{m}{2} (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\phi}^2) + E_0 \ln\left(\frac{r}{r_0}\right)$$

(Velocidad)²
en polos

Como $l^2 = m^2 r^4 \dot{\phi}^2 \rightarrow \dot{\phi}^2 = \frac{l^2}{m^2 r^4}$

ya que

$$E = \frac{m}{2} \dot{r}^2 + \frac{m}{2} r^2 \cdot \frac{l^2}{m^2 r^4} + E_0 \ln\left(\frac{r}{r_0}\right)$$

$$= \frac{m}{2} \dot{r}^2 + \frac{l^2}{2mr^2} + E_0 \ln\left(\frac{r}{r_0}\right)$$

$$U_{\text{eff}}(r)$$

Queda

$$E = \frac{m \dot{r}^2}{2} + U_{\text{eff}}(r)$$

en el tipo $E = \frac{\alpha}{2} \dot{r}^2 + U(r) \rightarrow \omega_{p.o.}^2 = \frac{U''(r_{eq})}{\alpha}$

en este caso $r_{eq} = r_c$

$$\rightarrow \omega_{p.o.}^2 = \frac{U''_{\text{eff}}(r_c)}{m}$$

$$U''_{\text{eff}} = -\frac{E_0}{r^2} + \frac{3\ell^2}{mr^4}$$

$$U''_{\text{eff}}(r_c) = \frac{2mE_0^2}{\ell^2}$$

$$\rightarrow \boxed{\omega^2 = \frac{2E_0^2}{\ell^2}}$$