



Prueba B 3. Problemas de FÍSICA

Problema 1

Una varilla homogénea de masa m y longitud l , gira alrededor de un eje horizontal perpendicular a ella por uno de sus extremos. La varilla se suelta desde la posición horizontal.

1°. Obtenga la expresión del momento de inercia de una varilla con relación a un eje perpendicular situado en un extremo.

2°. Obtenga, en función del ángulo θ que la varilla forma con la vertical, las expresiones de:

a) la aceleración angular de la varilla

b) la aceleración instantánea de su centro de masa

3°. Determine la reacción que el eje de giro ejerce sobre la varilla

Referencias:

http://www.sc.ehu.es/sbweb/fisica/solido/din_rotacion/varilla/varilla.htm#Fuerzas%20Fx%20y%20Fy%20que%20se%20ejercen%20sobre%20la%20varilla%20en%20su%20eje%20de%20rotaci%C3%B3n sería caso concreto de $\theta_0=90^\circ$.

1°) De manera general $I = \int r^2 dm$

Consideramos el grosor de la varilla despreciable y definimos $\lambda = \frac{m}{l}$

$$m = \lambda l \Rightarrow dm = \lambda dl$$

Para este apartado consideramos la varilla sobre el eje x , con un extremo en el origen.

$$I = \int_0^l x^2 \lambda dx = \lambda \left[\frac{x^3}{3} \right]_0^l = \lambda \frac{l^3}{3} = \frac{1}{3} m l^2$$

Nota: conocida la expresión para el momento de inercia de una varilla respecto su centro de masas,

$$I_{CM} = \frac{1}{12} m l^2, \text{ se podría utilizar el teorema de Steiner } I_o = I_{CM} + m d^2$$

$$I_o = \frac{1}{12} m l^2 + m \left(\frac{l}{2} \right)^2 = \left(\frac{1}{12} + \frac{1}{4} \right) m l^2 = \frac{1}{3} m l^2$$

2°) Tomamos posición inicial varilla eje y , y como eje de giro el eje x .

Enunciado nos obliga a que usemos θ como ángulo formado por la varilla con el eje vertical (que tomamos como z), y lo tomamos como creciente, de modo que en $t=0 \rightarrow \theta=90^\circ$, si $t>0 \rightarrow \theta>90^\circ$

>Para simplificar expresiones usamos trigonometría: $\text{sen}(\theta - \pi/2) = -\text{cos}\theta$,
 $\text{cos}(\theta - \pi/2) = \text{sen}\theta$

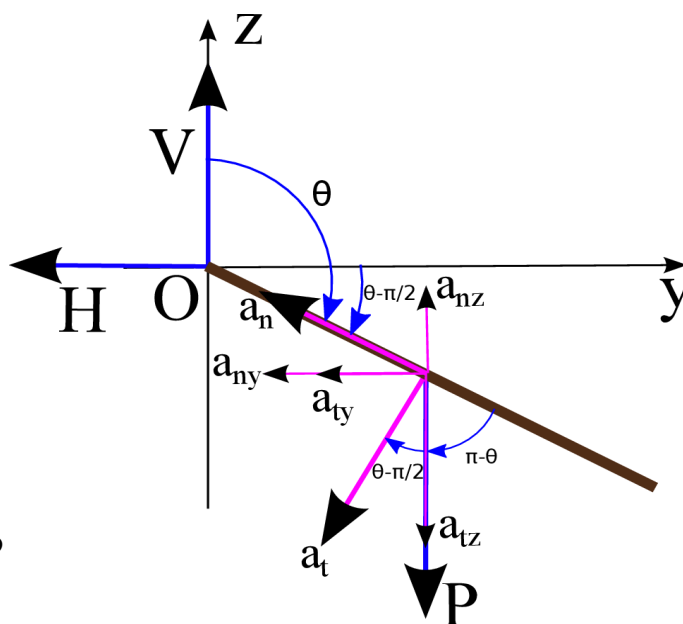
a) $M_o = I \alpha \Rightarrow \alpha = \frac{M_o}{I}$

El vector momento de la fuerza respecto de O (la única fuerza a contemplar sería el peso) estaría dirigido hacia x negativas (hacia dentro en el diagrama), y el ángulo formado por r respecto de O y por el peso sería

$$\pi/2 - (\theta - \pi/2) = \pi - \theta$$

$$|\vec{M}_o| = |\vec{r} \times \vec{F}| = |\vec{r}| \cdot |\vec{F}| \cdot \text{sen}\phi$$

El ángulo formado $\phi = \pi - \theta$, y $\text{sen}(\pi - \theta) = \text{sen}(\theta)$





$$|\vec{M}_o| = \frac{l}{2} \cdot mg \cdot \sin(\theta) \quad \alpha = \frac{\frac{1}{2} m g l \sin(\theta)}{\frac{1}{3} m l^2} = \frac{3}{2} \frac{g}{l} \sin(\theta)$$

Consistente con que la aceleración angular con el convenio de signos tomado debe ser positiva si $\theta > 90^\circ$

$$b) \quad a_t = \alpha \cdot R = \frac{3}{2} \frac{g}{l} \frac{l}{2} \sin \theta = \frac{3}{4} g \sin \theta$$

Para calcular al aceleración normal: $a_n = \omega^2 \cdot R$, y calculamos ω energéticamente.

-Situación inicial, referencia varilla en horizontal, $E_p = 0$, $E_c = 0$

-Situación final, varilla girando y formando ángulo θ con el centro de masas (a distancia $l/2$ de O) a altura negativa $h = -(l/2)\sin(\theta - \pi/2) = (l/2)\cos\theta$

$$mg \frac{l}{2} \cos \theta + \frac{1}{2} I \omega^2 = 0$$

$$m g \frac{l}{2} \cos \theta = -\frac{1}{2} \frac{1}{3} m l^2 \omega^2 \Rightarrow g \cos \theta = -\frac{l}{3} \omega^2 \Rightarrow \omega^2 = \frac{-3 g \cos \theta}{l}$$

$$a_n = \omega^2 R = \frac{-3 g \cos \theta}{l} \frac{l}{2} = -\frac{3}{2} g \cos \theta$$

Los valores indicados son módulos de aceleraciones, que están indicadas vectorialmente en diagrama, teniendo en cuenta que se pide aceleración instantánea total de la varilla y $\vec{a} = \vec{a}_t + \vec{a}_n$
>La expresión puede parecer confusa, como que un cuadrado da un número negativo, pero si θ está entre 90° y 180° , su coseno es negativo, la altura es negativa, y el módulo a_n es positivo.

3º) Según el enunciado, como no se indica explícitamente “en función θ ” como en apartado 2º, se podría calcular la reacción solamente para $t=0$ ($\theta=90^\circ$).

Lo hacemos dinámicamente, para cualquier instante (y luego concretamos en $t=0$ ($\theta=90^\circ$)), tomando el giro en el plano yz, de modo que las coordenadas tendrán signo según el diagrama. Al indicar a_n y a_t usamos su módulo positivo.

La reacción del eje la descomponemos en dos componentes H y V, para las que no fijamos signo a priori, simplemente las representamos en diagrama y tomamos H y V como sus módulos, y el signo indicará sentido respecto a los sentidos positivo de ejes z e y utilizados.

La respuesta es la reacción total será $\vec{R} = \vec{H} + \vec{V}$

Eje z:

$$V - P = m \cdot a_{nz} - m \cdot a_{tz}$$

$$V - mg = m \cdot a_n \cdot \sin(\theta - \pi/2) - m \cdot a_t \cdot \cos(\theta - \pi/2)$$

Eje y:

$$-H = -m \cdot a_{ny} - m a_{ty}$$

$$H = m \cdot a_n \cdot \cos(\theta - \pi/2) + m \cdot a_t \cdot \sin(\theta - \pi/2)$$

$$\text{Eje z:} \quad V - mg = -m \cdot a_n \cdot \cos \theta - m \cdot a_t \cdot \sin \theta$$

$$\text{Eje y:} \quad H = m \cdot a_n \cdot \sin \theta - m \cdot a_t \cdot \cos \theta$$

Sustituyendo las expresiones obtenidas en apartado 2º: $a_t = \frac{3}{4} g \sin \theta$ y $a_n = -\frac{3}{2} g \cos \theta$

$$V - mg = m \frac{3}{2} g \cos^2 \theta - m \frac{3}{4} g \sin^2 \theta$$

$$V = mg \left(1 + \frac{3}{2} \cos^2 \theta - \frac{3}{4} \sin^2 \theta \right) = mg \left(1 + \frac{3}{2} \cos^2 \theta - \frac{3}{4} (1 - \cos^2 \theta) \right) = \frac{1}{4} mg (1 + 9 \cos^2 \theta)$$



$$H = -m \frac{3}{2} g \cos \theta \sin \theta - m \frac{3}{4} g \sin \theta \cos \theta$$

$$H = mg \sin \theta \cos \theta \left(\frac{-3}{2} - \frac{3}{4} \right) = \frac{-9}{4} mg \sin \theta \cos \theta$$

Comprobamos los valores para $t = 0$ ($\theta = 90^\circ$) en la que las expresiones se simplifican y realizamos validación lógica/física:

H: La expresión cumple que si $\theta = 90^\circ$, $H = 0$, lo que parece correcto.

Para $\theta > 90^\circ$ y hasta 180° (cuando la varilla esté vertical) vemos (representando $\sin(x) \cdot \cos(x)$) que el valor de H positivo, lo que supone que es una fuerza en el sentido representado; el pivote realiza fuerza hacia la izquierda en diagrama, lo que podemos asociar a generar aceleración normal asociada al giro, ya que la aceleración normal es radial y dirigida hacia el centro, aunque también podemos ver que V, proyectado sobre la varilla siempre que θ no sean 90° sí genera una componente normal y centrípeta.

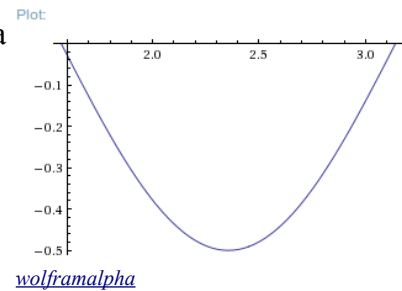
V: Para $\theta = 90^\circ$, $V = (1/4)mg$, ya que $a_T = 3/4g$.

Para $\theta > 90^\circ$ y hasta 180° (cuando la varilla esté vertical) tenemos

$V > 0$; el pivote debe compensar la tendencia de la barra a caer ejercida por el peso, que siempre tira hacia abajo en diagrama, además de contribuir en la fuerza centrípeta.

Viendo la expresión para V se puede comprobar no hay ningún valor en el que V sea 0 ni negativo para θ en el rango 0° a 180° .

plot $\sin(x) \cos(x)$ $x = \frac{\pi}{2}$ to π



[wolframalpha](http://www.wolframalpha.com)