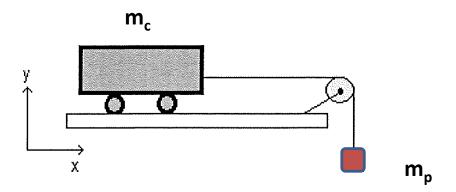
# Laboratorio 1 Turno C

Clase 5 (7/05/2022)

En el día de hoy realizaremos experiencias donde serán relevantes los siguientes conceptos

- ✓ Movimiento rectilíneo uniforme (MRU)
- ✓ Movimiento rectilíneo unifomemente variado (MRUV)
- ✓ Leyes de Newton



## Movimiento rectilíneo uniforme (MRU) y Movimiento rectilíneo uniforme variado (MRUV)

Supongamos que queremos medir la velocidad de un cuerpo en MRU.

En forma directa, por ejemplo usando una pistola de velocidad, se obtiene:

$$v = v_0 \pm \Delta v$$
 Precisión del instrumento



En forma indirecta, midiendo la posición a dos tiempos distintos, y luego haciendo el cociente entre la distancia recorrida y el tiempo.

✓ Cuando el movimiento es en una dirección, la velocidad media tiene una sola componente

$$\bar{v} = \frac{(x_f - x_i)}{t_f - t_i} i = \frac{\Delta x i}{\Delta t} = \bar{v}_x i$$

✓ La componente de la velocidad es el valor límite de la componente de la velocidad media cuando el intervalo de tiempo tiende a cero

$$v_{x} = \lim_{\Delta t \to 0} \bar{v}_{x} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{dx}{dt}$$

✓ Si lo hacemos para cada componente

$$\overrightarrow{v} = \frac{d\overrightarrow{r}}{dt}$$

Cuando el objeto cambia la velocidad, la aceleración caracteriza lo rápido que se produce ese cambio ( en módulo y dirección)

aceleración media 
$$\overline{a} = \frac{v_f - v_i}{t_f - t_i} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

✓ Cuando el intervalo de tiempo tiende a cero, definimos la aceleración como

$$a = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{dv}{dt}$$

 $\checkmark$  Si el movimiento del objeto es unidireccional (por ej. en la dirección x, expresada por el versor i)

$$a = ai$$
  $v = vi$ 

✓ La aceleración se expresa como

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2}$$

✓ Si la aceleración es constante ——— movimiento rectilíneo uniforme variado (MRUV)

$$v(t) = v_o + a(t - t_o)$$
 Ecuaciones del movimiento rectilíneo uniforme variado (MRUV)

#### ✓ Si la aceleración es cero

#### movimiento rectilíneo uniforme

$$x(t) = x_o + v_o(t - t_o) + \frac{a}{2}(t - t_o)^2 \longrightarrow x(t) = x_o + v_o(t - t_o)$$

#### ✓ Leyes de Newton

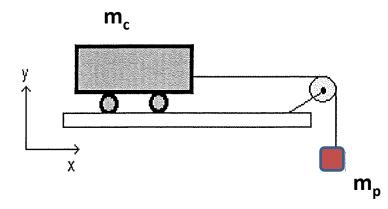
- → Primera Ley: Si sobre un objeto no se ejercen fuerzas, la aceleración del objeto es cero.
- Segunda Ley: La aceleración de un objeto es proporcional a la fuerza resultante ejercida sobre el objeto.

Esto puede ser escrito como

$$\sum F = ma$$

Donde m es la masa del objeto, la cual es el factor de proporcionalidad entre la fuerza resultante sobre el objeto  $\sum F$  (sumatoria de todas las fuerzas que actúan sobre éste) y la aceleración de éste a.

Tercera Ley: A toda acción siempre se opone una reacción de igual valor, o, las acciones mutuas de dos cuerpos entre sí siempre se dirigen hacia la parte contraria.



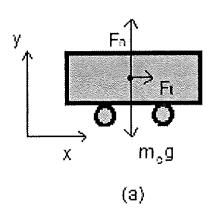
En un caso ideal:

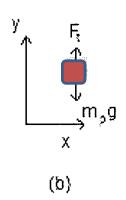
- Se desprecia la masa de la cuerda
- No hay rozamiento
- La polea gira libremente
- Se deprecia la fricción del aire con el carro y pesa

Como la pesa y el carro están unidos por la cuerda, tienen el mismo valor de módulo de la aceleración.

Por la 2da Ley de Newton, en la dirección x  $\longrightarrow$   $F_t=m_c$ . a

Diagramas de cuerpo libre





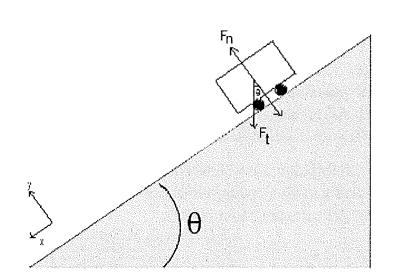
$$-m_{p}. g + F_{t} = -m_{p}. a$$

$$\Rightarrow F_{t} = -m_{p}. a + m_{p}. g$$

$$a = \frac{m_{p}}{m_{p} + m_{c}} g$$

Aceleración del carro

### Caso de un carro deslizando por un plano inclinado



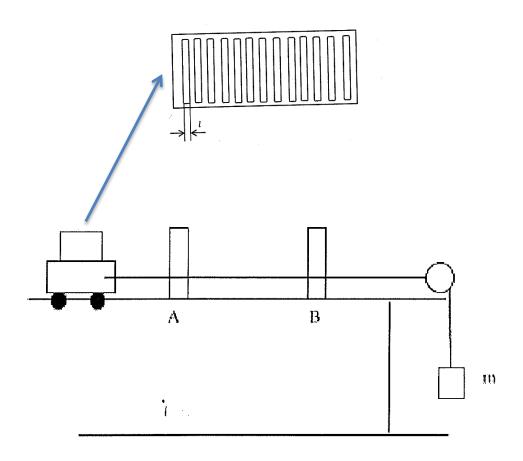
$$F_{tx} = F_t \operatorname{sen} \theta$$

$$F_{ty} = F_t \cos \theta$$

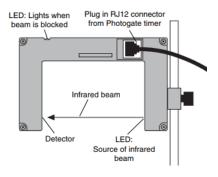
**Figura 3**. Se representa un carrito sobre un plano inclinado y su diagrama de cuerpo libre en ausencia de rozamiento. 
$$F_n$$
 es la reacción de vínculo al plano y  $F_t$  es la fuerza peso del carrito.

$$m_c a = F_t \operatorname{sen} \theta = m_c g \operatorname{sen} \theta \longrightarrow a = g \operatorname{sen} \theta$$

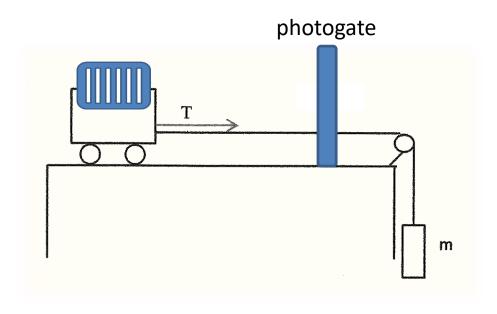
# Experiencias

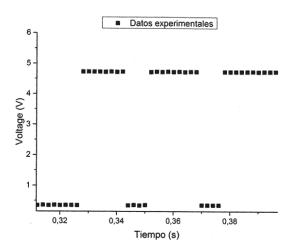


- ✓ Se utiliza una placa ranurada equi-espaciada.
- ✓ Se mide el ancho de la ranura con un calibre.
- ✓ Se coloca una ranura sobre el carro.
- ✓ Cuando la luz del photogate atraviesa la ranura y llega al detector, se activa un señal que es registrada por la plaqueta DAQ y se lee en la PC.
- ✓ Elegir una velocidad de muestreo adecuada (500 1000 lecturas/s)



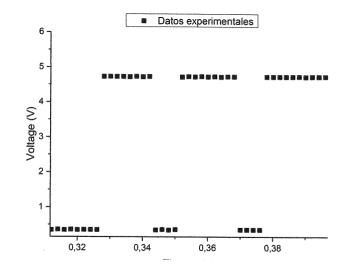
# Experiencia 1

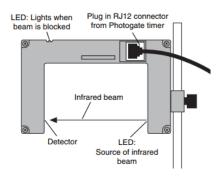


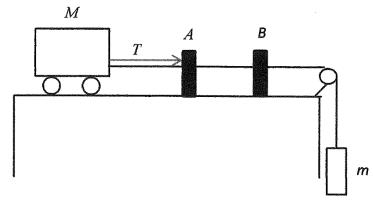


- ✓ Se ajusta el largo de la cuerda tal que la masa m llegue al suelo antes que el carro pase por el lugar donde se encuentra el sensor.
- $\checkmark$  Se coloca el carro en una posición  $x_0$ .
- ✓ Se comienza la adquisición de datos. Se suelta el móvil.
- ✓ Analizar la información registrada por el sistema.
- ✓ Repetir la experiencia varias veces para tener una buena estadística.
- ✓ Verificar que es estamos frente a un MRU

# Experiencia 2







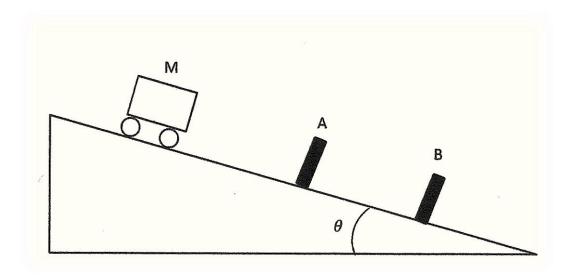
$$a = \frac{m_p}{m_p + m_c} g$$

Información básica que se espera obtener

- √ ¿Cómo se logra estimar la velocidad?
- √ ¿Qué error atribuimos a la medición?

- $\checkmark$  Se separan los sensores A y B a 40 cm.
- ✓ Al soltar el carro, el mismo debe pasar por la posición de los sensores estando la cuerda tensa.
- ✓ Se parte con el móvil en reposo en una posición  $x_o$ .
- ✓ Se comienza la adquisición de datos. Se suelta el móvil.
- ✓ Analizar la información registrada por el sistema.
- ✓ Se obtiene la velocidad instantánea de cada sensor.
- ✓ A partir de la diferencia de velocidades en A y B se calcula las aceleraciones medias.
- ✓ Verificar que se trata de un MRUV

# Experiencia 3



 $a = g \operatorname{sen} \theta$ 

- ✓ Se modifica el ángulo del riel respecto de la mesada.
- ✓ Se separan los sensores A y B a 50 cm.
- ✓ Se parte con el móvil en reposo en una posición  $x_o$ .
- ✓ Se comienza la adquisición de datos. Se suelta el móvil (velocidad inicial nula)
- ✓ Analizar la información registrada por el sistema.
- ✓ Calcular la aceleración y a partir de esta la aceleración de la gravedad g

Repetir cada experiencia 5 veces para tener una buena estadística.

