
Práctica N°5: Conservación de la energía

Todos los resultados se obtuvieron usando $g = 10 \text{ m/s}^2$.

- 1) $15N$
 $W = 30 J$
- 2) a) $F_{hombre} = T = 190,62 N$
b) $W_{hombre} = -333,73 J$
c) $W_P = 400,5 J$
d) $W_{F_{roz}} = -66,77 J$.
El trabajo de la normal es nulo ($W_N = 0 J$) porque $\vec{N} \perp \vec{v}$
e) $W_{total} = \sum_i W_i = 0 J$
f) $\Delta E_{c_{v=cte}} = 0 J$
- 3) a) $v_f \approx 31,62 \frac{m}{s}$
b) $v_i \approx 102,47 \frac{m}{s}$
c) $d \approx 5,68 m$
d) $v_f \approx 3,5 \frac{m}{s}$
e) $h \approx 7,2 m$
- 4) a) $W_{F_{roz}} = -400 J$
b) $\mu_d = 0,1$
- 5) a) $v_c \approx 16,29 \frac{m}{s}$. Vuelve a pasar por C con una velocidad de $v'_c \approx 12,06 \frac{m}{s}$
b) $\Delta E_c = -200 J$
c) $W_{total} = -47,2 J$
d) $\Delta x \approx 0,32 m$
- 6) a) $h \approx 0,24 m$
b) $W_{F_{roz}} = -0,06 J$
- 7) a) $v_{inicial} > \sqrt{50} \frac{m}{s} \approx 7,07 \frac{m}{s}$. El cuerpo **no** podría realizar un MCU porque la fuerza de vínculo que puede realizar la soga **si o sí** tiene que estar en la dirección radial y el peso genera una aceleración en la dirección angular.
b) $W_{total} = W_P \approx -20 J$
La tensión no realiza trabajo.
c) $W_{F_{vinculo}} = -W_P \approx 20 J$
Trabajo para ir del mínimo al máximo: $20J$. Trabajo para ir del máximo al mínimo: $-20J$.

$$8) W_F = C \left(\frac{1}{z_2} - \frac{1}{z_1} \right)$$

$$U(z) = -\frac{C}{z}$$

$$9) h = \frac{5}{2}R$$

$$10) \quad a) E_c^A = 8 \text{ erg}, E_c^B = 12 \text{ erg}, \text{ y } E_c^C = 6 \text{ erg}$$

b) Tenemos un movimiento armónico simple desde $x = 1 \text{ cm}$ hasta $x = 5 \text{ cm}$ con $x = 3 \text{ cm}$ como punto de equilibrio.

$$11) \quad a) W_i = 4 J$$

$$W_{ii} = 0 J$$

$$W_{iii} = -1 J$$

$$W_{iv} = 3 J$$

$$b) v_i = 2 \frac{m}{s}$$

$$v_{ii} = 2 \frac{m}{s}$$

$$v_{iii} = \sqrt{3} \frac{m}{s} \approx 1,73 \frac{m}{s}$$