
Práctica N°2: Dinámica

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

- 1) a) $\frac{d^2x(t)}{dt^2} = \frac{F}{m}$
b) $\frac{dv(t)}{dt} = \frac{F}{m}$
 $v(t) = \frac{F}{m}t + v_0$
c) $x(t) = \frac{F}{2m}t^2 + v_0t + x_0$
- 2) $F = 6 \times 10^6 \text{ N}$
- 3) -
- 4) Llamo B al valor que indica la balanza.
 - a) $B = 55 \text{ kgf} = 550 \text{ N}$
 - b) $B = 572 \text{ N}$
 - c) $a = -10 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
- 5) $F = 20 \text{ N}$
 $N = 182.67 \text{ N}$
- 6) a) -
 - b) $T = 1.49 \text{ N}$
 - c) $T = 1.64 \text{ N}$ para $a = 1 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
 $T = 1.34 \text{ N}$ para $a = -1 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
 $T = 1.49 \text{ N}$ para $a = 0 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
- 7) -
- 8) Tomo $m_1 = 2 \text{ kg}$ y $m_2 = 1 \text{ kg}$
 $a_1 = a_2 = -0.45 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
Al ser la aceleración negativa, el sistema se mueve hacia la izquierda (por como se tomaron los ejes).
 $|T_1| = |T_2| = 9.11 \text{ N}$.
Soga con masa despreciable $\rightarrow |T_1| = |T_2| \equiv T$.
Soga inextensible (condición de vínculo entre los cuerpos) $\rightarrow a_1 = a_2 \equiv a$.
- 9) $F - \mu_d mg = m \frac{d^2x}{dx^2}$ ó $\frac{F}{m} - \mu_d g = \frac{d^2x}{dx^2}$
 $v(t) = \underbrace{\left(\frac{F}{m} - \mu_d g\right)}_a t + v_0$ donde $v_0 = v(t=0)$.
 $x(t) = \underbrace{\left(\frac{F}{m} - \mu_d g\right)}_a \frac{t^2}{2} + v_0 t + x_0$ donde $x_0 = x(t=0)$.

- 10) a) No.
b) $a = -0.53 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$ donde, según los ejes elegidos, el signo de a implica que el cuerpo de 5 kg sube.
- 11) a) $F_{\text{max}} = 16 \text{ N}$
b) $a = 2 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
c) $a_1 = 1 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$ y $a_2 = 5.8 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$
d) $F_{\text{max}} = 9.6 \text{ N}$
 $F_{\text{roz}} = 3 \text{ N}$
- 12) $F_{\text{min}} = 50 \text{ N}$
- 13) a) $\mu_d = \frac{5}{9} = 0.\widehat{5}$
b) $a \approx -2.17 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$. Frena porque la aceleración está en sentido contrario al movimiento.
- 14) Tomamos el eje x paralelo al plano inclinado, y apuntando hacia la base del mismo:
 $\mathbf{F} = -58.9 \text{ N}\hat{x}$
 $\mathbf{F}_{\text{roz}} = 149.2 \text{ N}\hat{x}$