

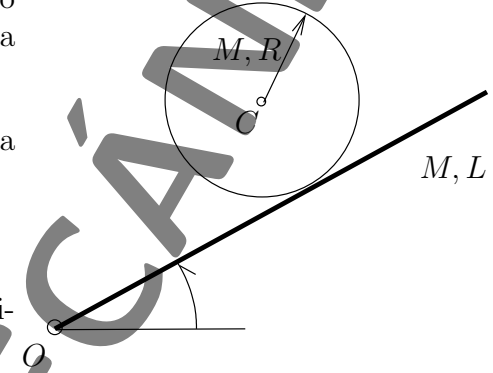
## Mecánica

PROBLEMA PUNTUABLE DE PRÁCTICAS, GRUPO C (17 de enero de 2005)

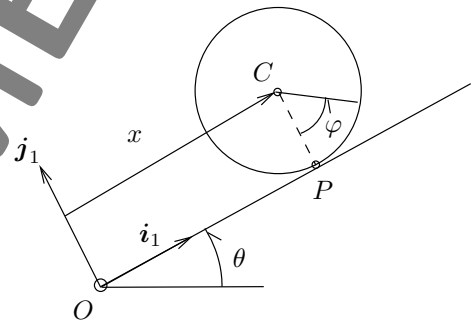
| Apellidos | Nombre | N.º | Grupo |
|-----------|--------|-----|-------|
|           |        |     |       |

Una barra de masa  $M$  y longitud  $L$  puede girar en un plano vertical alrededor de un punto fijo  $O$ . Sobre dicha barra rueda sin deslizar un disco de radio  $R$  y masa  $M$ . Se pide:

- Determinar el número de grados de libertad del sistema conjunto, definiéndolos claramente.
- Calcular las ecuaciones diferenciales del movimiento.
- Discutir la existencia de integrales primeras del movimiento y, en el caso de existir, calcularlas.



1. El sistema posee dos grados de libertad. La primera coordenada corresponde al ángulo  $\theta$  que fija la posición de la barra respecto a una dirección horizontal fija. El disco posee, asimismo, un único grado de libertad al moverse siempre en contacto con la barra rodando sin deslizar. La coordenada adoptada es  $x$  que corresponde a la posición relativa del centro del disco  $C$  con respecto al punto fijo  $O$  en la dirección de la barra.



2. Sabiendo que  $\dot{\varphi} = -\frac{\dot{x}}{R}$ , la velocidad angular  $\omega$  del disco resulta  $\omega = \dot{\theta} - \frac{\dot{x}}{R}$ . La función lagrangiana es:

$$L = T - V =$$

$$\frac{1}{6}ML^2\dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}M[(\dot{x} - R\dot{\theta})^2 + x^2\dot{\theta}^2] + \frac{1}{4}MR^2 \left( \dot{\theta} - \frac{\dot{x}}{R} \right)^2 - Mg(x \operatorname{sen} \theta + R \cos \theta) - Mg\frac{L}{2} \operatorname{sen} \theta.$$

Las dos ecuaciones del movimiento resultan:

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial L}{\partial x} = 0 \Rightarrow \frac{3}{2}M\ddot{x} - \frac{3}{2}MR\ddot{\theta} - Mx\dot{\theta}^2 + Mg \operatorname{sen} \theta = 0;$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow$$

$$\frac{1}{3}ML^2\ddot{\theta} - \frac{3}{2}MR\dot{x} + \frac{3}{2}MR^2\ddot{\theta} + Mx^2\ddot{\theta} + 2Mx\dot{x}\dot{\theta} + Mg(x \cos \theta - R \operatorname{sen} \theta) + Mg\frac{L}{2} \cos \theta = 0.$$

3. La energía se conserva, dado que todas las fuerzas activas actuantes derivan de potencial:

$$E = T + V = \frac{1}{6}ML^2\dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}M[(\dot{x} - R\dot{\theta})^2 + x^2\dot{\theta}^2] + \frac{1}{4}MR^2 \left( \dot{\theta} - \frac{\dot{x}}{R} \right)^2 + Mg(x \operatorname{sen} \theta + R \cos \theta) + Mg\frac{L}{2} \operatorname{sen} \theta = \text{cte.}$$

Ninguna de las coordenadas consideradas  $(x, \theta)$  es cíclica.