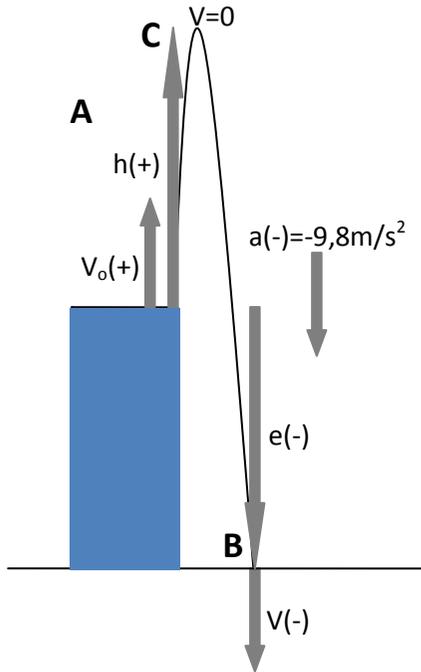


RESUMEN CINEMÁTICA-DINÁMICA-TRABAJO Y ENERGÍA

CINEMÁTICA

M.R.U.
e=V · t

M.R.U.A.
V=V₀ + a · t
e=V₀ · t + ½ · a · t²
V²=V₀² + 2 · a · e



Siempre que realices ejercicios de Cinemática (y también Dinámica) debes dibujar un sistema de ejes cartesiano (ejes x-y) y establecer un convenio de signos.

En el ejemplo del margen izquierdo (tiro vertical hacia arriba desde una torre) hemos establecido como positivas las magnitudes que van hacia arriba y negativas las que van hacia abajo, así, las anteriores fórmulas PARA ESTE EJERCICIO entre dos posiciones cualquiera se escribirían así:

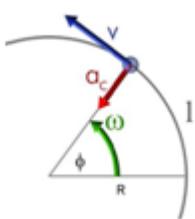
Posiciones A y B:

$$\begin{aligned} -V &= V_0 + (-a) \cdot t \\ -e &= V_0 \cdot t + \frac{1}{2} \cdot (-a) \cdot t^2 \\ (-V)^2 &= V_0^2 + 2 \cdot (-a) \cdot (-e) \end{aligned}$$

Posiciones A y C:

$$\begin{aligned} 0 &= V_0 + (-a) \cdot t \\ h &= V_0 \cdot t + \frac{1}{2} \cdot (-a) \cdot t^2 \\ 0 &= V^2 + 2 \cdot (-a) \cdot h \end{aligned}$$

M.C.U.



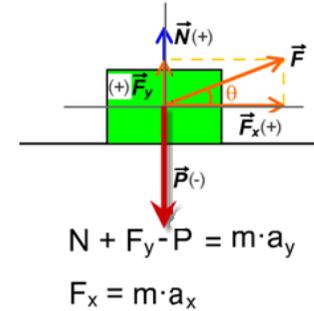
$$\begin{aligned} \omega &= \phi / t \text{ (rad/s)} \\ V &= \omega \cdot R \\ \text{Aceleración centrípeta} &= a_c = V^2 / R \end{aligned}$$

DINÁMICA

$$\Sigma \vec{F} = m \cdot \vec{a} \quad \begin{cases} \Sigma F_x = m \cdot a_x \\ \Sigma F_y = m \cdot a_y \end{cases}$$

$\Sigma \vec{F}$ = Fuerza resultante o Fuerza neta

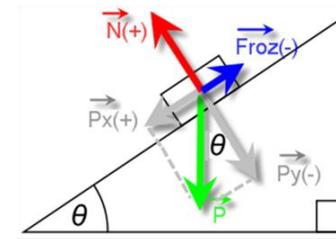
Ejemplo 1:



En casi la totalidad de los casos hay que descomponer los vectores en un sistema de ejes cartesiano (x-y). Normalmente se coge un eje en la dirección del movimiento y el otro eje será perpendicular al primero.

Por último se tendrá que decir también, para cada eje, qué vectores tomamos como positivos y cuáles como negativos (Convenio de signos).

Ejemplo 2:



$$N - P_y = m \cdot a_y \quad (a_y = 0)$$

$$P_x - F_{roz} = m \cdot a_x$$

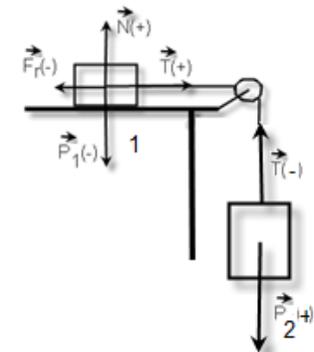
Recuerda:

$$P = m \cdot g$$

$$P_x = m \cdot g \cdot \text{sen} \theta$$

$$P_y = m \cdot g \cdot \text{cos} \theta$$

Ejemplo 3:



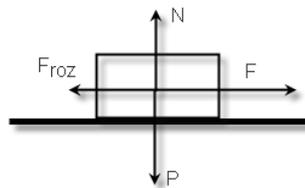
Cuerpo 1: $N - P_1 = m_1 \cdot a_y$
 $T - F_r = m_1 \cdot a_{1x}$
 Cuerpo 2: $P_2 - T = m_2 \cdot a_{2y}$

$a_y = 0$ (ya que el bloque 1 no se mueve verticalmente)
 $a_{1x} = a_{2y}$ (ambos bloques se mueven de la misma forma, sólo cambia la dirección)

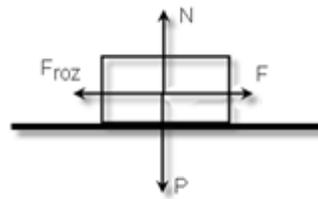
FUERZA DE ROZAMIENTO

Si el cuerpo se mueve:

$F_{roz} = \mu \cdot N$ (μ =coeficiente de rozamiento)

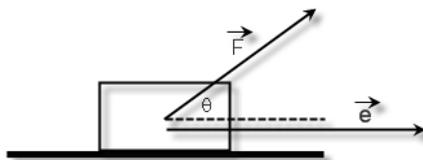


Si el cuerpo no se mueve: $F_{roz} = F$ aplicada



TRABAJO Y ENERGÍA

Trabajo de una fuerza = W



$W = \vec{F} \cdot \vec{e} = F \cdot e \cdot \cos\theta$

Tipos de fuerzas:

- Conservativas: Peso, Fuerza recuperadora ($F = -k \cdot x$ Ley de Hooke).
- No conservativas: F aplicada, Normal, F rozamiento, Tensión.

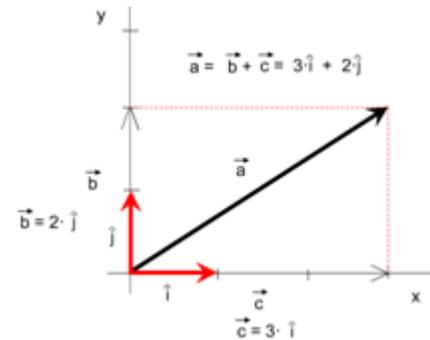
Energía cinética = $\frac{1}{2} m \cdot V^2$
Energía potencial gravitatoria (en la corteza terrestre) = $m \cdot g \cdot h$
Energía potencial elástica = $\frac{1}{2} k \cdot x^2$

Principio de Conservación de la Energía: Simplemente dice que la energía no se crea ni se destruye, sólo se transforma. Otra forma de decir lo mismo es la

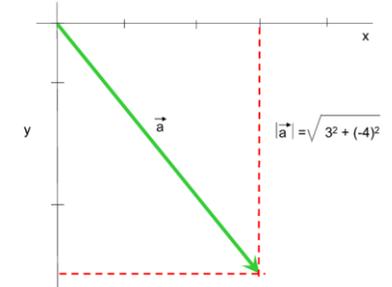
siguiente: “El trabajo total realizado por las fuerzas que actúan sobre un sistema es igual a la suma del trabajo de las fuerzas conservativas más el de las fuerzas no conservativas”.

$W_{total} = W_c + W_{nc}$
 $W_{total} = \Delta E_c = E_{c_{final}} - E_{c_{inicial}}$
 $W_c = -\Delta E_p = -(E_{p_{final}} - E_{p_{inicial}})$

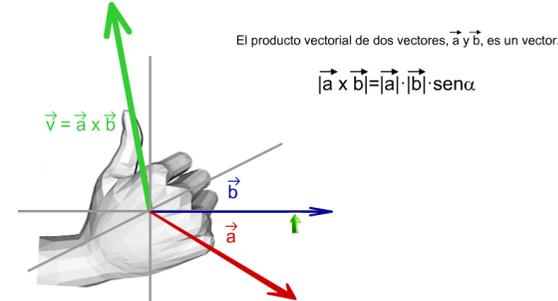
VECTORES



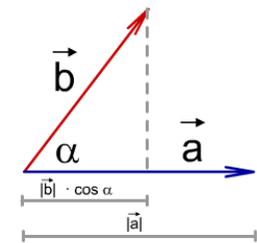
Calcula el módulo del vector $\vec{a} = 3\hat{i} - 4\hat{j}$



Producto vectorial de dos vectores



1. Desliza los vectores uniéndolos por el origen.
2. Coloca la mano derecha de manera que los dedos recorran el menor ángulo para llevar el primer vector, a, sobre el segundo, b.
3. El dedo pulgar determinará la dirección del vector resultante.
4. El vector v es perpendicular a los vectores a y b.



$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| \cdot |\vec{b}| \cdot \cos \alpha$
Producto escalar