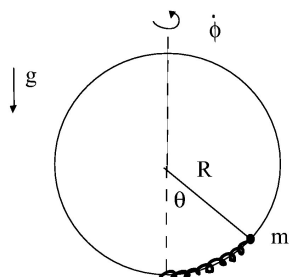


(Desarrolle sus respuestas y **cuide la presentación.**)

I Partícula en un aro.



Una masa puntual m puede deslizarse sin roce sobre un anillo de radio R colocado en posición vertical en el campo gravitacional terrestre. El anillo gira con velocidad angular constante sobre un eje vertical que pasa por su centro y la masa m está unida a un resorte de constante k fijo al otro extremo en el punto más bajo del anillo. El resorte tiene largo natural $R\theta_0$.

1. (2 pt) Escriba el Lagrangeano del sistema.
2. (2 pt) Escriba las cantidades conservadas del sistema.
3. (1 pt) Defina un potencial efectivo para el sistema, tal que $d^2\theta/dt^2 = -dV_{\text{eff}}(\theta)/d\theta$.
4. (1 pt) Determine puntos fijos, con θ constante, y estudie su estabilidad.

II Fuerzas de Constricción.

Una argolla de masa m está restringida a moverse en una hélice que en coordenadas cilíndricas está dada por $r = a$ y $dz = b d\theta$, con a y b constantes. La argolla se mueve sin roce sobre esta hélice, y está también sujeta a un potencial $V(r, z) = k(r^2 + z^2)/2$. En $t = 0$ la argolla se lanza con velocidad $\dot{z}|_{t=0} = v_0$ desde $z|_{t=0} = 0$. Encuentre la fuerza de constricción que actúa sobre la partícula como función del tiempo utilizando el método de multiplicadores de Lagrange.

III Teoría en Mecánica Analítica.

Una pregunta a elección (hay puntos extra si responde ambas):

1. Enuncie el principio de d'Alembert y deduzca las ecuaciones de Lagrange.
2. Cuerpo rígido.

- a) Demuestre que la velocidad de un punto \vec{r}_o de un cuerpo rígido en un sistema inercial S_o se puede escribir

$$\vec{v}_o = \vec{V} + \vec{\Omega} \wedge \vec{r},$$

en \vec{V} es la velocidad del origen de un sistema S ligado al cuerpo, \vec{r} es la posición de \vec{r}_o en S , $\vec{\Omega}$ es el vector rotación angular.

- b) Demuestre que el momentum angular de un cuerpo rígido en un sistema inercial con origen en el centro de masa es

$$L_i = \sum_{\sigma=1}^N m_{\sigma} (\vec{r}_{\sigma} \wedge \vec{v}_{\sigma})|_i = I_{ik} \Omega_k,$$

donde I es el tensor de inercia.

- c) Escriba el Lagrangeano del cuerpo rígido usando I .
- d) Demuestre que para un vector \vec{A} cualquiera,

$$\left. \frac{d\vec{A}}{dt} \right|_{\text{inercial}} = \left. \frac{d\vec{A}}{dt} \right|_{\text{cuerpo}} + \vec{\Omega} \wedge \vec{A},$$

y escriba las ecuaciones de movimiento de un cuerpo rígido libre, en S_o , pero con cantidades definidas en un sistema ligado al cuerpo y cuyos ejes diagonalizan a I .