

Examen de Física-1, 1º Ingeniería Química
Diciembre de 2010
Cuestiones (Un punto por cuestión).

Cuestión 1: Los vectores $(-3, 2, -1)$, $(1, -3, 5)$ y $(2, 1, -4)$, están aplicados en los puntos A $(2, 1, 2)$, B $(-1, 0, 1)$ y C $(1, 2, 0)$ respectivamente. Calcular:

- a) La resultante.
- b) El momento resultante respecto del origen.
- c) El momento resultante respecto del punto P $(5, 8, -3)$.

Solución:

a) La resultante es la suma de los vectores:

$$\mathbf{A} = (-3, 2, -1)$$

$$\mathbf{B} = (1, -3, 5)$$

$$\mathbf{C} = (2, 1, -4)$$

$$\mathbf{R} = (0, 0, 0)$$

b) El momento resultante es la suma de los momentos

$$\mathbf{M}_O \mathbf{A} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 2 & 1 & 2 \\ -3 & 2 & -1 \end{vmatrix} = \mathbf{i}(-1-4) + \mathbf{j}(-6+2) + \mathbf{k}(4+3) = -5\mathbf{i} - 4\mathbf{j} + 7\mathbf{k}$$

$$\mathbf{M}_O \mathbf{B} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & -3 & 5 \end{vmatrix} = \mathbf{i}(0+3) + \mathbf{j}(1+5) + \mathbf{k}(3-0) = 3\mathbf{i} + 6\mathbf{j} + 3\mathbf{k}$$

$$\mathbf{M}_O \mathbf{C} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & -4 \end{vmatrix} = \mathbf{i}(-8-0) + \mathbf{j}(0+4) + \mathbf{k}(1-4) = -8\mathbf{i} + 4\mathbf{j} - 3\mathbf{k}$$

El momento resultante es la suma de los momentos:

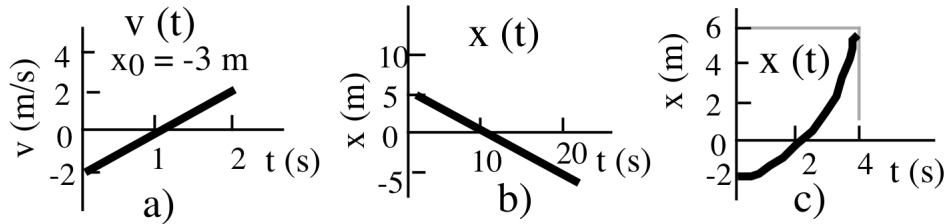
$$\sum \mathbf{M}_O = -10\mathbf{i} + 6\mathbf{j} + 7\mathbf{k}$$

c) La relación entre el momento resultante respecto al origen O y respecto a un punto P es

$$\mathbf{M}_P = \mathbf{M}_O - \mathbf{OP} \wedge \mathbf{R}$$

Como la resultante es nula $\mathbf{R} = 0$, $\sum \mathbf{M}_P = \sum \mathbf{M}_O \Rightarrow \mathbf{M}_P = -10\mathbf{i} + 6\mathbf{j} + 7\mathbf{k}$

Cuestión 2: Tres partículas describen movimientos unidimensionales representados en las figuras. Determinar en cada caso las características del movimiento [x_0 , $x(t)$, v_0 , $v(t)$, $a(t)$ y el tipo de movimiento.] Representar para cada una de ellas $x(t)$, $v(t)$ y $a(t)$.



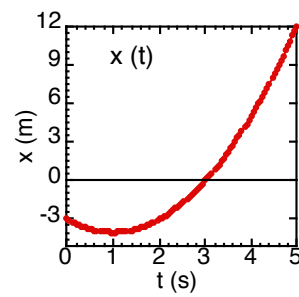
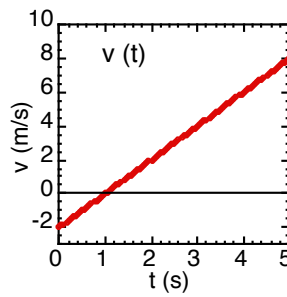
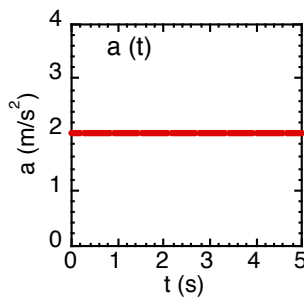
Solución:

a) La velocidad aumenta linealmente, por lo que es un movimiento uniformemente acelerado:

$$a = \Delta v / \Delta t = 4 / 2 = 2 \text{ m/s}^2$$

$$v_0 = -2 \text{ m/s} \Rightarrow v = -2 + 2t$$

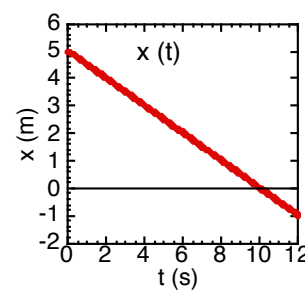
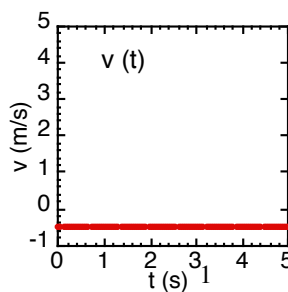
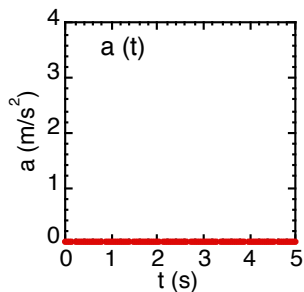
$$x_0 = -3 \text{ m} \Rightarrow x = -3 - 2t + t^2$$



b) La posición disminuye linealmente, por lo que la velocidad es constante y la $a = 0$ (es un movimiento uniforme):

$$v = \Delta x / \Delta t = -5 / 10 = -0.5 \text{ m/s}$$

$$x_0 = 5 \text{ m} \Rightarrow x = 5 - 0.5t$$



c) La posición aumenta de forma parabólica, por lo que es un movimiento uniformemente acelerado:

$$x = x_0 + v_0 t + (1/2) a t^2$$

En la gráfica puede observarse que en $t = 0$ la pendiente es 0

$$\Rightarrow v_0 = 0 \text{ m/s}$$

Además,

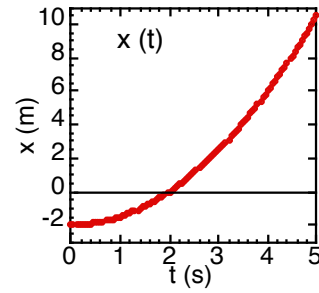
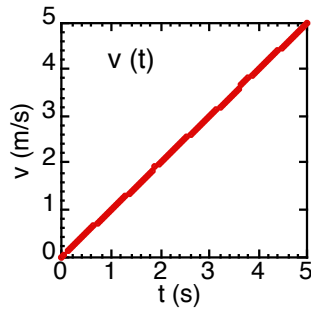
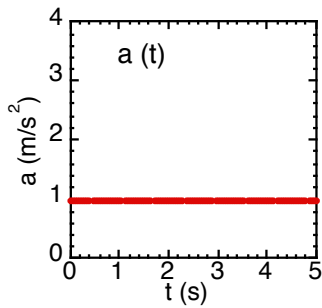
$$x_0 = -2 \text{ m}$$

por lo que para $t = 2 \text{ s}$, $0 = -2 + (1/2) a 2^2 \Rightarrow a = 1 \text{ m/s}^2$

Las ecuaciones de la posición y la velocidad son:

$$v = t$$

$$x = -2 + (1/2) t^2$$



Cuestión 3: Un velocista corre una carrera de 100 m en 10 s. Aproximar este movimiento suponiendo una aceleración constante en los primeros 15 m y una velocidad constante en los restantes 85 m. Determinar:

- La velocidad final.
- El tiempo necesario para completar los primeros 15 m.
- El tiempo necesario para recorrer los restantes 85 m.
- La aceleración en los primeros 15 m.

Solución:

Llamamos t_1 al tiempo que tarda en recorrer los primeros 15 m y t_2 al tiempo que tarda en recorrer los restantes 85 m, se cumple que

$$t_1 + t_2 = 10 \quad [1]$$

En el primer tramo realiza un movimiento uniformemente acelerado por lo que la ecuación es: $x = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$, y como parte del reposo ($v_0 = 0$) se puede escribir:

$$15 = \frac{1}{2} a t_1^2 \quad [2]$$

Además, $v_f = a t_1$ por lo que sustituyendo la aceleración en la ecuación [2]:

$$15 = \frac{1}{2} (v_f / t_1) t_1^2 = \frac{1}{2} v_f t_1 \Rightarrow t_1 = 30 / v_f \quad [3]$$

En el segundo tramo el movimiento es un uniforme, por lo que la ecuación que hay que utilizar es $x = v t$, que en nuestro caso se transforma en:

$$85 = v_f t_2 \Rightarrow t_2 = 85 / v_f \quad [4]$$

Sustituyendo las ecuaciones [3] y [4] en la [1],

$$30/v_f + 85/v_f = 10 \Rightarrow 115/v_f = 10 \Rightarrow v_f = 11.5 \text{ m/s}$$

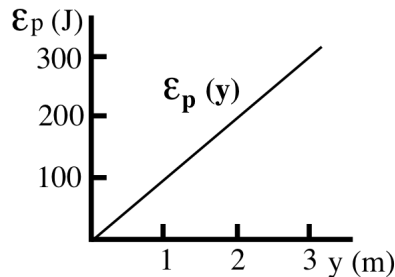
b) Utilizando la ecuación [3] $t_1 = 30 / 11.5 = 2.61 \text{ s}$

c) Utilizando la ecuación [4] $t_2 = 85 / 11.5 = 7.39 \text{ s}$

d) Como $a = v_f / t_1 = 11.5 / 2.61 = 4.41 \text{ m/s}^2$

Cuestión 4: La gráfica muestra la energía potencial gravitatoria para un objeto de 10.2 kg cercano a la superficie terrestre; $y = 0$ corresponde al nivel del suelo. Supóngase que la energía mecánica del sistema es de 0.2 kJ. **A partir de la gráfica**, determinar:

- La altura máxima que alcanza el objeto.
- La energía cinética máxima del objeto y el punto donde se alcanza.
- La posición del objeto cuando la energía cinética es igual a la energía potencial.
- La fuerza sobre el objeto en cualquier posición.

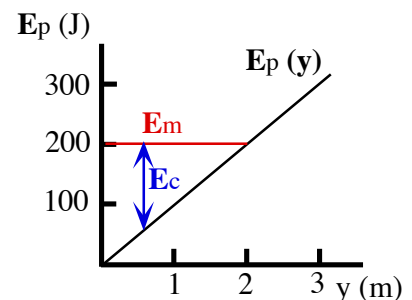


Solución:

La energía mecánica es la suma de las energías cinética y potencial ($E_m = E_c + E_p$) y es la máxima energía que puede tener el objeto. La energía mecánica es 0.2 kJ = 200J.

- En la posición de máxima altura, el objeto estará en reposo y la energía cinética será cero; por lo que toda la energía mecánica es energía potencial. Esa situación se corresponde a una posición

$$y = 2 \text{ m}$$



- La energía cinética máxima se alcanza cuando la energía potencial es cero, su valor es igual a la energía mecánica:

$$E_c^{max} = 200 \text{ J},$$

y se alcanza para

$$y = 0 \text{ m}$$

- Como $E_c + E_p = E_m$, si la energía cinética es igual a la energía potencial $\Rightarrow E_c = E_p = 100 \text{ J}$ Esta situación se alcanza en

$$y = 1 \text{ m}$$

d) La fuerza es

$$\vec{F} = -\nabla E_p = -\left(\frac{\partial E_p}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial E_p}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial E_p}{\partial z} \vec{k}\right)$$

En este caso como la E_p no depende ni de x ni de z , $F_x = F_z = 0$, y únicamente tiene componente y . La fuerza es la pendiente de la curva $E_p(y)$, y como es una recta, la pendiente es la misma y la fuerza no depende de la posición:

$$F_y = -\frac{dE_p}{dy} = -\frac{(200 - 0)}{(2 - 0)} = -100 \text{ N}$$

$$F_y = -dE_p/dy = - (200 - 0) / (2 - 0) = - 100 \text{ N}$$