

FINAL FEBRERO

MECÁNICA PARA INGENIEROS

8 FEB 2012

EJERCICIO 4

GRUPO:

Tiempo: 45 min.

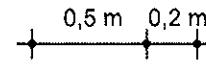
APELLIDOS:

FIRMA:

NOMBRE:

DNI:

Los Problemas representan 1/3 de la nota total de cada parcial (1/3·10).

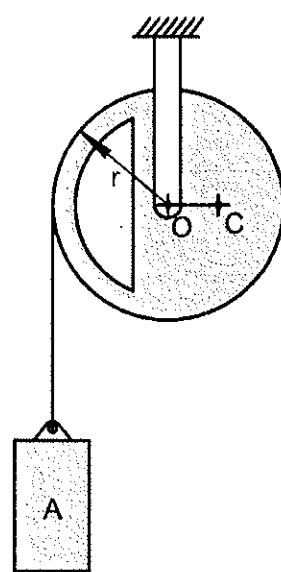


► Ejercicio 4 (2,5 ptos)

Como muestra la figura, el bloque A con masa $m_A=30 \text{ Kg}$ cuelga de una cuerda (cuya masa es despreciable) y que está enrollada en la polea con masa $m=50 \text{ Kg}$ y radio $r=0,5 \text{ m}$, que tiene su centro de masas C desplazado una distancia $d=0,2 \text{ m}$ en horizontal y hacia la derecha, respecto del eje del soporte, O.

Para el instante representado en la figura, se pide:

- Aislar ambos cuerpos, polea y bloque, y dibujar por separado su diagrama de cuerpo libre, situando todas las fuerzas que actúan sobre ellos.
- Calcular el momento de inercia de la polea respecto a su eje de giro (I_O), sabiendo que, el radio de giro de la polea respecto a dicho eje es $i_O=0,3 \text{ m}$.
- Calcular la aceleración del bloque A (a_A), la aceleración angular (α) de la polea y la tensión de la cuerda (T).
- Calcular la aceleración del centro de masas de la polea (a_C) y la reacción en el soporte (R).



NOTA: Se recomienda plantear la ecuación de la ley fundamental del momento cinético respecto del eje de la polea, O.

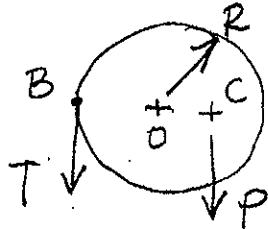
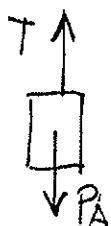
Considerar la aceleración de la gravedad $g=10 \text{ m/s}^2$.

Empiece a responder en esta misma hoja

MECÁNICA PARA INGENIEROS Ex. Final Febrero 2012

Ejercicio nº 4

a) Diagrama de cuerpo libre



b)

$$i_0 = \sqrt{\frac{I_0}{m}}$$

$$I_0 = M \cdot i_0^2 = 4,5 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

c) Ec. dinámica

para la polea:

$$\sum F = M \cdot \underline{a_c} \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \rightarrow \\ +\uparrow \end{array} \right. \begin{array}{l} R_x = M \cdot a_{cx} \\ R_y - T - P = m \cdot a_{cy} \end{array} \quad (1) \quad (2)$$

$$\sum M_0 = I_0 \cdot \alpha \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \rightarrow \\ +\uparrow \end{array} \right. T \cdot r - P \cdot d = I_0 \alpha. \quad (3)$$

para el bloque:

$$\sum F = M_A \cdot \underline{a_A} \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \rightarrow \\ +\uparrow \end{array} \right. \begin{array}{l} 0 = 0. \quad (a_{Ax} = 0) \\ T - P_A = M_A \cdot a_{Ay} \end{array} \quad (4)$$

$$\sum M_A = I_A \cdot \alpha \rightarrow 0 = 0$$

Ec. cinemática:

$$a_{Ay} = -\alpha \cdot r \quad (5)$$

La aceleración del bloque es la misma que la aceleración de un punto cualquiera de la cuerda de la que cuelga y es la aceleración tangencial del punto B de contacto de la cuerda con la polea.

Por tanto se pueden hallar T, α , a_A (3 incógnitas) con las ecuaciones (3), (4) y (5) (3 ecuaciones).

$$\text{de (5)} \quad \alpha = -\frac{\alpha_{Ay}}{r} \quad \text{sust en (3)} \quad -I_o \frac{\alpha_{Ay}}{r} = T \cdot r - P.d$$

de (4) $T = M_A \cdot \alpha_{Ay} + P_A$ y sust en la anterior queda:

$$-I_o \frac{\alpha_{Ay}}{r} = M_A \cdot \alpha_{Ay} \cdot r + P_A \cdot r - P.d$$

$$\boxed{\alpha_{Ay} = \frac{P.d - P_A \cdot r}{I_o/r + M_A \cdot r}} = \boxed{-2'0833 \text{ m/s}^2.} \quad (\downarrow)$$

$$\boxed{\alpha = -\frac{\alpha_{Ay}}{r} = \frac{411667 \text{ rad/s}^2.}{r}} \quad (\leftarrow)$$

$$\boxed{T = M_A \alpha_{Ay} + P_A = 2375 \text{ N}}$$

evidentemente y conforme al diagrama de cuerpo libre la cuerda está sometida a tracción

d) \underline{a}_c ? por cinemática:

$$\underline{a}_c = \underbrace{\underline{a}_0}_{\text{o (pto fijo)}} + \underbrace{\underline{\alpha} \wedge \underline{r}_{c/o}}_{\text{acy.}} + \underbrace{\underline{\omega} \wedge (\underline{\omega} \wedge \underline{r}_{c/o})}_{\text{acx.}} = \underbrace{\alpha d \hat{j}}_{\text{acy.}} - \underbrace{w^2 d \hat{k}}_{\text{acx.}}$$

$$\underline{a}_t = a_{cy} \hat{j} \quad \underline{a}_n = a_{cx} \hat{k}$$

$$a_{cy} = \alpha \cdot d \quad a_{cx} = -w^2 d$$

Si suponemos que en este instante $w=0$ (se parte de la situación de reposo) entonces:

$$\underline{a}_c = \alpha d \hat{j}$$

$$\boxed{a_{cy} = 0'8333 \text{ m/s}^2.} \quad (\uparrow)$$

$$\boxed{a_{cx} = 0.}$$

R 2

de (1) $\boxed{R_x = m \cdot a_{cx} = 0}$ (al haber supuesto $w=0$; en otro caso $R_x = -m \omega^2 d$)

de (2) $\boxed{R_y = m a_{cy} + T + P = m \alpha \cdot d + T + m \cdot g =}$
 $= m (\alpha \cdot d + g) + T = \boxed{779,17 N} \quad (1)$