

> **restart:**

Ejercicio 2, examen parcial 08/04/2000

José M^a Goicolea, Abril 2000

Un hexaedro regular, de masa m y lado a , cuyos vértices son OPQRSTUV está colgado de su vértice O a un punto fijo A mediante un hilo inextensible y sin masa. El cubo está en reposo y una masa puntual m impacta en el punto B del mismo, que es el centro de la cara OSVR, con velocidad horizontal y paralela al plano OSUQ, de módulo v_0 . Tras el impacto la partícula queda completamente adherida al punto B.

Se pide:

- 1. Deducir el tensor central de inercia del cubo, referido (por ejemplo) a ejes paralelos a las aristas
- 2. Campo de velocidades del cubo en el instante inmediatamente posterior al impacto.
- 3. Percusión que se produce en el hilo como consecuencia del choque.

> **with(linalg):**

Warning, the protected names norm and trace have been redefined and unprotected

Masa del cubo

> **masa:={m=rho*a^3};**

$$masa := \{m = \rho a^3\}$$

Sean las direcciones (u, v, w) paralelas a las aristas. Momento de inercia de una rebanada perpendicular a w , respecto del eje Gw , normal a la misma:

> **dI:=2*rho*int(int(v^2,v=-a/2..a/2),u=-a/2..a/2);**

$$dI := \frac{1}{6} \rho a^4$$

Momento de inercia del cubo, integrando:

> **Iww:=int(dI,w=-a/2..a/2);**

$$Iww := \frac{1}{6} \rho a^5$$

En función de la masa total del cubo

> **inercia:=lambda=subs(solve(masa,rho),Iww);**

$$inercia := \left\{ \lambda = \frac{1}{6} m a^2 \right\}$$

El eje x es horizontal, según la dirección de la velocidad inicial de la partícula v_0 , el z vertical ascendente, y el y formando un triedro xyz a derechas. La expresión del vector velocidad de la partícula inicial es

> **V0:=vector([v0,0,0]);**

Las incógnitas del problema son los vectores velocidad de G y velocidad angular del cubo después del choque. Sabemos que la velocidad de G debe ser horizontal necesariamente, ya que el hilo impone esta misma condición a O, y el vector OG es vertical. Por tanto, establecemos la componente correspondiente igual a cero, eliminando una incógnita a priori:

> **v[G]:=vector(3):v[G][3]:=0:evalm(v[G]);**

> **Omega:=vector(3):evalm(Omega);**

$$[v_G, v_G, 0]$$

$$[\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3]$$

Tensor de inercia esférico del cubo (en G):

> **J[G]:=diag(lambda,lambda,lambda);**

$$J_G := \begin{bmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{bmatrix}$$

Vector GB

> **r[GB]:=(a/2)*vector([-1/sqrt(6),-1/sqrt(2),1/sqrt(3)]);**

$$r_{GB} := \frac{1}{2} a \left[-\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{3}} \right]$$

velocidad del punto B después de la impulsión (campo de velocidades del sólido):

> **v[B]:=v[G]+crossprod(Omega,r[GB]);**

$$v_B := v_G + \left[\frac{1}{6} \Omega_2 a \sqrt{3} + \frac{1}{4} \Omega_3 a \sqrt{2}, -\frac{1}{12} \Omega_3 a \sqrt{6} - \frac{1}{6} \Omega_1 a \sqrt{3}, -\frac{1}{4} \Omega_1 a \sqrt{2} + \frac{1}{12} \Omega_2 a \sqrt{6} \right]$$

Impulsión reactiva del hilo, necesariamente vertical (y positiva o nula; si el resultado final fuese negativo, el hilo se arrugaría, y habría que rehacer el cálculo poniendo $R = 0$).

> **Rv:=vector([0,0,R]):**

Ecuación vectorial de balance de la cantidad de movimiento del conjunto cubo+partícula:

> **eqv1:=evalm(m*v0+Rv)=evalm(m*v[B]+m*v[G]);**

$$eqv1 := [m v_0, 0, R] =$$

$$\left[m \left(v_{G_1} + \frac{1}{6} \Omega_2 a \sqrt{3} + \frac{1}{4} \Omega_3 a \sqrt{2} \right) + m v_{G_1}, m \left(v_{G_2} - \frac{1}{12} \Omega_3 a \sqrt{6} - \frac{1}{6} \Omega_1 a \sqrt{3} \right) + m v_{G_2}, m \left(-\frac{1}{4} \Omega_1 a \sqrt{2} + \frac{1}{12} \Omega_2 a \sqrt{6} \right) + R \right]$$

Las tres ecuaciones escalares a las que da lugar son:

> **eq1x:=lhs(eqv1)[1]=rhs(eqv1)[1];**

> **eq1y:=lhs(eqv1)[2]=rhs(eqv1)[2];**

> **eq1z:=lhs(eqv1)[3]=rhs(eqv1)[3];**

$$eq1x := m v_0 = m \left(v_{G_1} + \frac{1}{6} \Omega_2 a \sqrt{3} + \frac{1}{4} \Omega_3 a \sqrt{2} \right) + m v_{G_1}$$

$$eq1y := 0 = m \left(v_{G_2} - \frac{1}{12} \Omega_3 a \sqrt{6} - \frac{1}{6} \Omega_1 a \sqrt{3} \right) + m v_{G_2}$$

$$eq1z := R = m \left(-\frac{1}{4} \Omega_1 a \sqrt{2} + \frac{1}{12} \Omega_2 a \sqrt{6} \right)$$

Ecuación vectorial de balance del momento cinético en G del cubo, considerando el momento de la percusión $P = m v_G - R_v$

> **eqv2:=evalm(crossprod(r[GB],m*v[G]-Rv))=evalm(J[G]&*Omega);**

$$eqv2 := \left[\frac{1}{4} a \sqrt{2} R - \frac{1}{6} a \sqrt{3} m v_{G_2}, \frac{1}{6} a \sqrt{3} m v_{G_1} - \frac{1}{12} a \sqrt{6} R, -\frac{1}{12} a \sqrt{6} m v_{G_2} + \frac{1}{4} a \sqrt{2} m v_{G_1} \right] = [\lambda \Omega_1, \lambda \Omega_2, \lambda \Omega_3]$$

Ecuaciones escalares correspondientes

> **eq2x:=lhs(eqv2)[1]=rhs(eqv2)[1];**

> **eq2y:=lhs(eqv2)[2]=rhs(eqv2)[2];**

> **eq2z:=lhs(eqv2)[3]=rhs(eqv2)[3];**

$$eq2x := \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} R - \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m v_{G_2} = \lambda \Omega_1$$

$$eq2y := \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m v_{G_1} - \frac{1}{12} \alpha \sqrt{6} R = \lambda \Omega_2$$

$$eq2z := -\frac{1}{12} \alpha \sqrt{6} m v_{G_2} + \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} m v_{G_1} = \lambda \Omega_3$$

De estas últimas despejamos las componentes de Ω , y las sustituimos en las anteriores ecuaciones:

> **Omegas:=solve({eq2x,eq2y,eq2z},{Omega[1],Omega[2],Omega[3]});**

$$Omegas := \left\{ \Omega_3 = \frac{1}{12} \frac{\alpha m (-\sqrt{6} v_{G_2} + 3 \sqrt{2} v_{G_1})}{\lambda}, \Omega_2 = \frac{1}{12} \frac{\alpha (2 \sqrt{3} m v_{G_1} - \sqrt{6} R)}{\lambda}, \Omega_1 = -\frac{1}{12} \frac{\alpha (-3 \sqrt{2} R + 2 m v_{G_1})}{\lambda} \right.$$

> **eq1ax:=simplify(subs(Omegas,inercia,eq1x));**

> **eq1ay:=simplify(subs(Omegas,inercia,eq1y));**

> **eq1az:=simplify(subs(Omegas,inercia,eq1z));**

$$eq1ax := m v_0 = \frac{13}{4} m v_{G_1} - \frac{1}{4} \sqrt{2} R - \frac{1}{4} \sqrt{3} m v_{G_2}$$

$$eq1ay := 0 = \frac{11}{4} m v_{G_2} - \frac{1}{4} \sqrt{3} m v_{G_1} - \frac{1}{4} \sqrt{3} \sqrt{2} R$$

$$eq1az := R = \frac{1}{4} \sqrt{2} (-2 \sqrt{2} R + \sqrt{3} m v_{G_2} + m v_{G_1})$$

Estas tres ecuaciones permiten despejar los valores de (R, v_{G_1}, v_{G_2}) que resuelven el problema:

> **solu:=simplify(solve({eq1ax,eq1ay,eq1az},{R,v[G][1],v[G][2]}));**

$$solu := \{v_{G_2} = \frac{5}{126} \sqrt{3} v_0, v_{G_1} = \frac{41}{126} v_0, R = \frac{1}{18} \sqrt{2} m v_0\}$$

Expresión de los vectores solución:

> **v[s][G]=simplify(subs(Omegas,inercia,solu,evalm(v[G])));**

$$v_{s_G} = \left[\frac{41}{126} v_0, \frac{5}{126} \sqrt{3} v_0, 0 \right]$$

> **v[s][B]=simplify(subs(Omegas,inercia,solu,evalm(v[B])));**

$$v_{s_B} = \left[\frac{85}{126} v_0, -\frac{5}{126} \sqrt{3} v_0, \frac{1}{18} \sqrt{2} v_0 \right]$$

> **Omega[s]=simplify(subs(Omegas,inercia,solu,evalm(Omega)));**

$$\Omega_s = \left[\frac{1}{21} \frac{v_0}{\alpha}, \frac{17}{63} \frac{\sqrt{3} v_0}{\alpha}, \frac{3}{7} \frac{\sqrt{2} v_0}{\alpha} \right]$$

> **R[s]=subs(inercia,solu,evalm(Rv));**

$$R_s = \left[0, 0, \frac{1}{18} \sqrt{2} m v_0 \right]$$

> **P[s]=subs(inercia,solu,evalm(m*v[G]-Rv));**

$$P_s = \left[\frac{41}{126} m v_0, \frac{5}{126} \sqrt{3} m v_0, -\frac{1}{18} \sqrt{2} m v_0 \right]$$

Comprobación: balance cantidad de movimiento del conjunto

> **compr1:=subs(solu,evalm(m*V0+Rv))=subs(Omegas,inercia,solu,evalm(m*v[B]+m*v[G]));**

$$\text{compr1} := \left[m v_0, 0, \frac{1}{18} \sqrt{2} m v_0 \right] = \left[\begin{aligned} & m \left(\frac{41}{126} v_0 + \frac{1}{12} \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m v_0 \right) \sqrt{3} \right) + \frac{1}{8} \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \sqrt{2} + \frac{41}{126} m v_0, \\ & m \left(\frac{2}{63} \sqrt{3} v_0 - \frac{1}{24} \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \sqrt{6} \right) + \frac{5}{126} \sqrt{3} m v_0, \\ & m \left(-\frac{1}{84} \sqrt{2} v_0 + \frac{1}{24} \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m v_0 \right) \sqrt{6} \right) \end{aligned} \right]$$

> **simplify(compr1);**

$$\left[m v_0, 0, \frac{1}{18} \sqrt{2} m v_0 \right] = \left[m v_0, 0, \frac{1}{18} \sqrt{2} m v_0 \right]$$

Comprobación: balance momento cinético del conjunto

> **compr2:=crossprod(r[GB],m*V0)=subs(Omegas,inercia,solu,evalm(J[G]
&*Omega+crossprod(r[GB],m*v[B])));**

$$\begin{aligned} \text{compr2} := \left[0, \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m v_0, \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} m v_0 \right] &= \left[\frac{1}{126} \alpha m v_0 - \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} m \left(-\frac{1}{84} \sqrt{2} v_0 + \frac{1}{24} \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m \right. \right. \right. \\ &- \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m \left(\frac{2}{63} \sqrt{3} v_0 - \frac{1}{24} \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \sqrt{6} \right), \frac{1}{12} \alpha \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m v_0 \right) \\ &+ \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m \left(\frac{41}{126} v_0 + \frac{1}{12} \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m v_0 \right) \sqrt{3} \right) + \frac{1}{8} \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \sqrt{2} \\ &+ \frac{1}{12} \alpha \sqrt{6} m \left(-\frac{1}{84} \sqrt{2} v_0 + \frac{1}{24} \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m v_0 \right) \sqrt{6} \right), \frac{1}{12} \alpha m \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \\ &- \frac{1}{12} \alpha \sqrt{6} m \left(\frac{2}{63} \sqrt{3} v_0 - \frac{1}{24} \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \sqrt{6} \right) \\ &\left. + \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} m \left(\frac{41}{126} v_0 + \frac{1}{12} \left(\frac{41}{63} \sqrt{3} m v_0 - \frac{1}{18} \sqrt{6} \sqrt{2} m v_0 \right) \sqrt{3} \right) + \frac{1}{8} \left(-\frac{5}{126} \sqrt{6} \sqrt{3} v_0 + \frac{41}{42} \sqrt{2} v_0 \right) \sqrt{2} \right] \end{aligned}$$

> **simplify(compr2);**

$$\left[0, \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m v_0, \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} m v_0 \right] = \left[0, \frac{1}{6} \alpha \sqrt{3} m v_0, \frac{1}{4} \alpha \sqrt{2} m v_0 \right]$$