

Fig. 16.5

Se enrolla una cuerda en una rueda que inicialmente está en reposo como se muestra en la figura 16.5. Si se aplica una fuerza a la cuerda y le comunica una aceleración  $a = (4t) \text{ m/s}^2$ , estando  $t$  en segundos, calcule, como función del tiempo, (a) la velocidad angular de la rueda, y (b) la posición angular, en radianes, de la línea  $OP$ .

### SOLUCIÓN

**Parte (a).** La rueda está sujeta a rotación con respecto a un eje fijo que pasa por el punto  $O$ . Por lo tanto, el punto  $P$  de la rueda tiene movimiento en trayectoria circular y, a su vez, la aceleración de este punto tiene componentes tanto tangencial como normal. En particular,  $(a_p)_t = (4t) \text{ m/s}^2$ , ya que la cuerda está conectada con la rueda y es tangente a ella en  $P$ . Por lo tanto, la aceleración angular de la rueda es

$$\begin{aligned} (\uparrow +) \quad (a_p)_t &= \alpha r \\ 4t &= \alpha(0.2) \\ \alpha &= 20t \text{ rad/s}^2 \end{aligned}$$

La velocidad angular  $\omega$  de la rueda se puede calcular mediante  $\alpha = d\omega/dt$ , ya que esta ecuación relaciona a  $\alpha$ ,  $t$  y  $\omega$ . Integrando con la condición inicial  $\omega = 0$  cuando  $t = 0$ , se obtiene

$$\begin{aligned} (\uparrow +) \quad \alpha &= \frac{d\omega}{dt} = 20t \\ \int_0^\omega d\omega &= \int_0^t 20t \, dt \\ \omega &= 10t^2 \text{ rad/s} \end{aligned} \quad \text{Resp.}$$

¿Por qué no es posible emplear la ecuación 16.5 ( $\omega = \omega_0 + \alpha_c t$ ) para obtener este resultado?

**Parte (b).** La posición angular  $\theta$  de la línea  $OP$  radial se puede calcular empleando  $\omega = d\theta/dt$ , porque relaciona a  $\theta$ ,  $\omega$  y  $t$ . Empleando la condición inicial  $\theta = 0$  cuando  $t = 0$ , se obtiene

$$\begin{aligned} (\uparrow +) \quad \frac{d\theta}{dt} &= \omega = 10t^2 \\ \int_0^\theta d\theta &= \int_0^t 10t^2 \, dt \\ \theta &= 3.33 t^3 \text{ rad} \end{aligned} \quad \text{Resp.}$$

El disco  $A$ , que se muestra en la figura 16.6a, parte del reposo y gira con aceleración angular constante  $\alpha_A = 2 \text{ rad/s}^2$ . Si no hay resbalamiento entre los discos, calcule la velocidad y aceleración angulares del disco  $B$  inmediatamente después de que  $A$  completa 10 revoluciones.

### SOLUCIÓN

La velocidad angular de  $A$  se puede calcular mediante las ecuaciones de aceleración angular *constante*, ya que  $\alpha_A = 2 \text{ rad/s}^2$ . Hay  $2\pi \text{ rad}$  en una revolución, de manera que

$$\theta_A = 10 \text{ rev} \left( \frac{2\pi \text{ rad}}{1 \text{ rev}} \right) = 62.83 \text{ rad}$$

Así,

$$\begin{aligned} (\uparrow +) \quad \omega^2 &= \omega_0^2 + 2\alpha(\theta - \theta_0) \\ \omega_A^2 &= 0 + 2(2)(62.83 - 0) \\ \omega_A &= 15.9 \text{ rad/s} \end{aligned}$$

Como se indica en la figura 16.6b, la velocidad del punto  $P$  de contacto de la orilla de  $A$  es

$$(\downarrow +) \quad v_P = \omega_A r_A = (15.9)(2) = 31.8 \text{ ft/s} \downarrow$$

La velocidad siempre es tangente a la trayectoria del movimiento. Como no se tiene resbalamiento entre los discos, la velocidad del punto  $P$  de  $B$  es la misma que la velocidad de  $P$  del disco  $A$ . Por lo tanto, la velocidad angular de  $B$  es

$$(\curvearrowright +) \quad \omega_B = \frac{v_P}{r_B} = \frac{31.8}{1.5} = 21.2 \text{ rad/s} \quad \text{Resp.}$$

También, las *componentes tangenciales* de la aceleración de ambos discos son iguales, ya que los discos se tocan entre sí. Por lo tanto, de la figura 16.6c,

$$\begin{aligned} (a_p)_t &= (a_p)_t \\ \alpha_A r_A &= \alpha_B r_B \\ \alpha_B &= \alpha_A \left( \frac{r_A}{r_B} \right) = 2 \left( \frac{2}{1.5} \right) = 2.67 \text{ rad/s}^2 \quad \text{Resp.} \end{aligned}$$

Nótese que las componentes normales de la aceleración  $(a_p)_n$  y  $(a_p)_n$  actúan en *direcciones opuestas*, ya que las trayectorias del movimiento de ambos puntos son *diferentes*. Además,  $(a_p)_n \neq (a_p)_n$ , porque las *magnitudes* de esas componentes dependen del radio y de la velocidad angular de cada disco, es decir,  $(a_p)_n = \omega_A^2 r_A$  y  $(a_p)_n = \omega_B^2 r_B$ . En consecuencia,  $\mathbf{a}_p \neq \mathbf{a}_p$ .

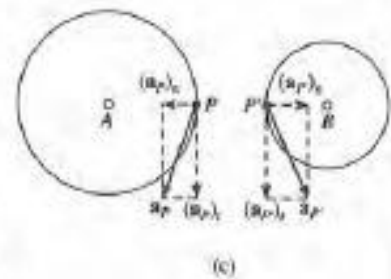
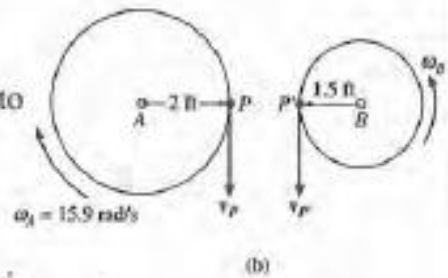
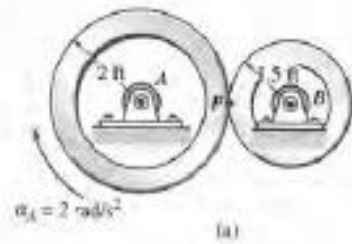
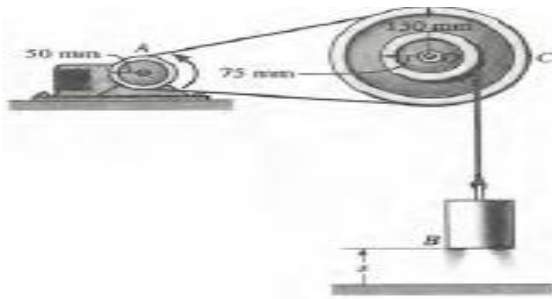


Fig. 16.6

Partiendo del reposo se le da una aceleración angular a la polea A de  $\alpha = (6\theta)$  rad/s<sup>2</sup>, donde  $\theta$  esta en radianes. Calcule la velocidad del bloque B cuando ha subido  $s = 6$ m. La polea tiene un mamelón D fijo a ella, que gira con ella.



Prob. 16.25

$$\alpha_A = 6\theta_A$$

$$\theta_C = \frac{6}{0.075} = 80 \text{ rad}$$

$$\theta_A(0.05) = 80(0.15)$$

$$\theta_A = 240 \text{ rad}$$

$$\alpha d\theta = \omega d\omega$$

$$\int_0^{240} 6\theta_A d\theta_A = \int_0^{\omega_A} \omega_A d\omega_A$$

$$\omega_A = [6(240)^2]^{1/2} = 587.88 \text{ rad/s}$$

$$(587.88)(0.05) = \omega_C(0.15)$$

$$\omega_C = 195.96$$

$$v_B = 195.96(0.075) = 14.7 \text{ m/s} \quad \text{Ans}$$

Also.

$$\alpha_A = 6\theta_A$$

$$\text{But } \alpha_A(50) = 150\alpha_C$$

$$\alpha_A = 3\alpha_C$$

$$3\alpha_C = 6\theta_A$$

$$\alpha_C = 2\theta_A$$

$$\text{But } \theta_A(50) = 150(\theta_C)$$

$$\theta_A = 3\theta_C$$

$$\text{Thus, } \alpha_C = 6\theta_C$$

$$\int_0^{\theta_C} 6\theta_C d\theta_C = \int_0^{\omega_C} \omega_C d\omega_C$$

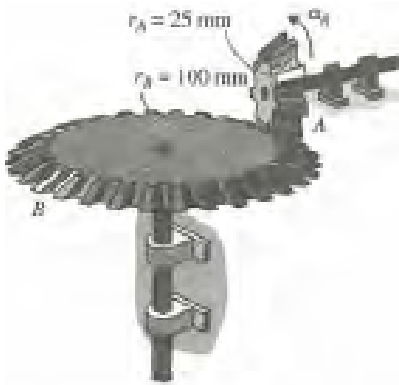
$$6\theta_C^2 = \omega_C^2$$

$$\omega_C = \frac{6}{0.075} = 80 \text{ rad}$$

$$\omega_C = \sqrt{6}(80) = 195.96$$

$$v_B = (195.96)(0.075) = 14.7 \text{ m/s} \quad \text{Ans}$$

**16.2.** El engrane *A* engrana con el *B* como se ve en la figura. Si *A* parte del reposo y tiene aceleración angular constante  $\alpha_A = 2 \text{ rad/s}^2$ , calcule el tiempo necesario para que *B* alcance una velocidad angular  $\omega_B = 50 \text{ rad/s}$ .



Movimiento angular: la Aceleración angular del equipo B se debe determinar en primer lugar.

$\alpha_A r_A = \alpha_B r_B$  Aquí Entonces

$$\alpha_B = \frac{r_A}{r_B} \alpha_A = \left( \frac{25}{100} \right) (2) = 0.5 \text{ rad/s}^2$$

El tiempo para el engranaje B para alcanzar una velocidad angular de  $\omega_B = 50 \text{ rad/s}$  se puede obtener mediante la aplicación de la ecuación. 16-5.

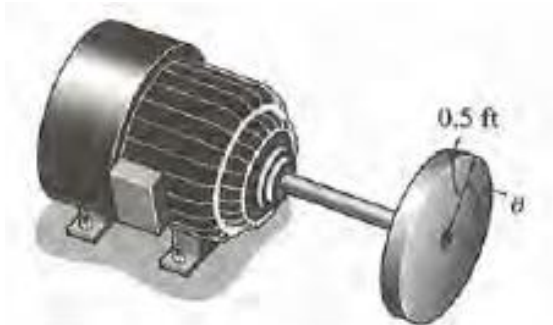
$$\omega_B = (\omega_0)_B + \alpha_B t$$

$$50 = 0 + 0.5t$$

$$t = 100 \text{ s}$$

Respuesta

16.21. El disco es impulsado por un motor de tal forma que la posición angular del disco está definida por  $\theta = (t + 4t^2)$  rad, donde  $t$  se expresa en minutos. Calcule el número de revoluciones, la velocidad angular y la aceleración angular del disco cuando  $t = 90$  s.



Desplazamiento angular: En  $t = 90$  s.

$\Theta = 90 + 4(90)^2 = 32490$  (1 rev/ $2\pi$  rad) = 5170.944101 rev. Respuesta

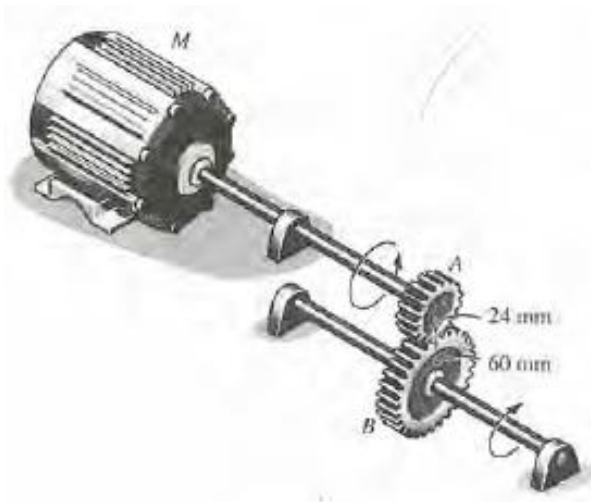
Velocidad angular: Aplicando la ecuación. 16.1. Tenemos

$$\omega = \frac{d\theta}{dt} = 20 + 8t \Big|_{t=90s} = 740 \text{ rad/s}$$

Aceleración angular: Aplicando la ecuación. 16.2. Tenemos

$$\alpha = \frac{d\omega}{dt} = 8 \text{ rad/s}^2$$

16.17 Debido a un incremento de corriente, el motor  $M$  hace girar al engranaje  $A$  y su eje con una aceleración angular  $\alpha = (0.06\theta^2)$  rad/s<sup>2</sup>, estando  $\theta$  en radianes. Si el eje estaba girando inicialmente con  $\omega_1 = 50$  rad/s, calcule la velocidad angular del engranaje  $B$  después de que el eje ha alcanzado un desplazamiento angular  $\Delta\theta = 10$  rev.



$$\omega d\omega = \alpha d\theta$$

$$\int_{50}^{\omega} \omega d\omega = \int_0^{2\pi(10)} 0.06\theta^2 d\theta$$

$$\frac{1}{2}\omega^2 \Big|_{50}^{\omega} = 0.02\theta^3 \Big|_0^{2\pi(10)}$$

$$0.5\omega^2 - 1250 = 4961$$

$$\omega = 111.45 \text{ rad/s}$$

$$\omega_A r_A = \omega_B r_B$$

$$(111.45)(12) = \omega_B (60)$$

$$\omega_B = 22.3 \text{ rad/s}$$

Respuesta