

PROBLEMA (1)

A) En el punto C el móvil debe tener velocidad v_c para que haya aceleración centrípeta $= mg$

$$mg = \frac{mv_c^2}{R} \Rightarrow v_c^2 = gR$$

$$\Rightarrow \left. \begin{aligned} K_c &= \frac{1}{2} mv_c^2 = \frac{1}{2} mgR \\ U_c &= mg \cdot 2R \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} E_c &= \frac{5}{2} mgR \\ U_0 &= mgH_0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \boxed{H_0 = \frac{5}{2} R}$$

B) $(F_A \text{ o } N_A)$ $\frac{1}{2} mv_A^2 = mgH_0 = \frac{5}{2} mgR$

$$N_A - mg = \frac{mv_A^2}{R} \Rightarrow N_A = mg + 5mg = 6mg$$

$$\Rightarrow \boxed{F_A = 6mg}$$

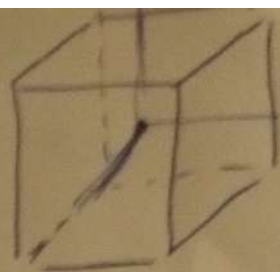
$$F_B = N_B = \frac{mv_B^2}{R} = 3mgR - 2mgR$$

$\frac{1}{2} mv_B^2 = \frac{1}{2} mv_A^2 - mgR$
 $mv_B^2 = mv_A^2 - 2mgR$

$$\boxed{F_B = 3mg}$$

$$\frac{mv_c^2}{R} = mg \Rightarrow N_c = 0 \Rightarrow \boxed{F_c = 0}$$

PROBLEM (2)



$$\begin{aligned}
 a) \quad I_{ij} &= \int_V \rho \left[\delta_{ij} \sum_k x_k^2 - x_i x_j \right] dV \\
 \Rightarrow \quad I_{11} &= \rho \int_V [x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - x_1^2] dV = \rho \int_{-l/2}^{l/2} dx_3 \int_{-l/2}^{l/2} dx_2 \int_{-l/2}^{l/2} (x_2^2 + x_3^2) dx_1 \\
 &= \rho l \int_{-l/2}^{l/2} dx_3 \left. \frac{x_2^3}{3} + x_3^2 x_2 \right|_{-l/2}^{l/2} = \rho l \int_{-l/2}^{l/2} \left(\frac{2l^3}{3} + 2lx_3^2 \right) dx_3 \\
 &= \rho l \left(\frac{l^3}{12} l + 2l \frac{x_3^3}{3} \Big|_{-l/2}^{l/2} \right) = \rho l \left(\frac{l^4}{12} + \frac{l^4}{12} \right) = \frac{2\rho l^5}{12} = \frac{\rho l^3 l^2}{6} \\
 &= \frac{ml^2}{6}
 \end{aligned}$$

Lo mismo se obtiene para I_{22} e I_{33}

$$\begin{aligned}
 I_{12} &= \rho \int_V x_1 x_2 dV = -\rho \int_{-l/2}^{l/2} x_1 dx_1 \int_{-l/2}^{l/2} x_2 dx_2 \int_{-l/2}^{l/2} dx_3 \\
 &= -\rho l \left(\frac{x_1^2}{2} \Big|_{-l/2}^{l/2} \right) \left(\frac{x_2^2}{2} \Big|_{-l/2}^{l/2} \right) = 0
 \end{aligned}$$

Por el mismo argumento vale 0

para I_{ij} con $i \neq j$, $I_{ij} = 0$ si $i \neq j$

$$\Rightarrow \quad I_{CM} = \begin{bmatrix} \frac{1}{6} ml^2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{6} ml^2 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{6} ml^2 \end{bmatrix} = \frac{1}{6} ml^2 \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

~~Los ejes desde el origen perpendicular a las caras del cubo son~~

b) Los ejes desde el origen perpendicular a las caras del cubo son Principales.

Por la simetría $I_{11} = I_{22} = I_{33}$

Por otro lado, los planos paralelos a las caras por el CM son de simetría por lo que los ejes perpendiculares a ellos SON PRINCIPALES.

c) Si llamamos J_{ij} al tensor de inercia calculado con el origen en un vértice

⇓ por el teorema de Steiner

$$J_{ij} = I_{ij} + m(a^2 \delta_{ij} - a_i a_j)$$

⇓

$$J_{ii} = I_{ii} + m(a^2 - a_i^2)$$

Siendo \vec{a} la semi diagonal del cubo

⇓

$$\vec{a} = \frac{l}{2}(\hat{i} + \hat{j} + \hat{k})$$

⇓

$$J_{ii} = I_{ii} + m\left(\frac{3l^2}{4} - \frac{l^2}{4}\right) = I_{ii} + \frac{1}{2}ml^2$$

$$= \frac{1}{6}ml^2 + \frac{1}{2}ml^2$$

$$= \frac{2}{3}ml^2$$

De la misma manera:

$$J_{ij} = \bar{J}_{ij} - m \frac{l^2}{4} = -\frac{ml^2}{4} \quad (i \neq j)$$

$$\Rightarrow J_Q = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{2}{3} & -\frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & -\frac{1}{4} & \frac{2}{3} \end{bmatrix} ml^2$$

D) La diferencia que hay con el tensor I es que este es no diagonal \Rightarrow los ejes No son principales por el vértice

⇓

Esperando porque el vértice no pertenece a un plano de simetría del cubo

