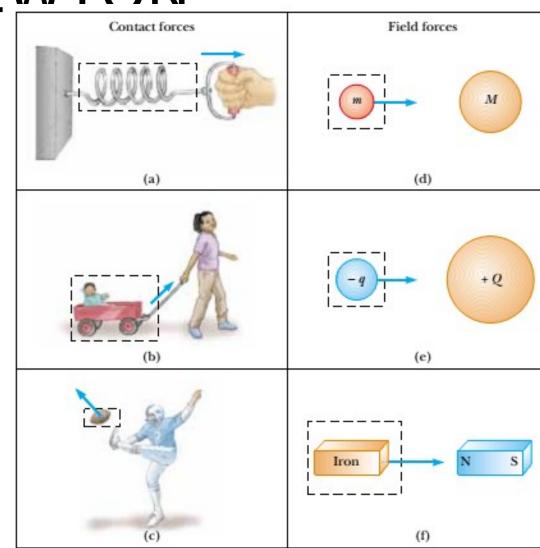
# NEMTONICIA I ODE

### <u>Fuerzas</u>

Existen fuerzas de contacto y fuerzas a distancia.

Las fuerzas se reconocen por sus efectos sobre los cuerpos, que fundamentalmente son:

A- Cambio en su velocidad (aceleración)



Se dice que la fuerza es una magnitud vectorial porque para especificarla completamente deben indicarse, además de su intensidad su dirección y su sentido.

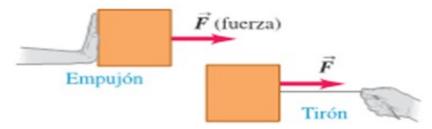
Algunas de las unidades más usadas para indicar su módulo son:

kgf: kilogramo fuerza .(Sist. Técnico)

N: Newton (unidad del sistema internacional)

din din de las fuerzas.

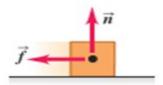
- · Una fuerza es un empujón o un tirón.
- Una fuerza es una interacción entre dos objetos o entre un objeto y su ambiente.
- Una fuerza es una cantidad vectorial con magnitud y dirección.



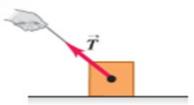
- 4.2 Cuatro tipos de fuerzas comunes.
- a) Fuerza normal n: cuando un objeto descansa o se empuja sobre una superficie, ésta ejerce un empujón sobre el objeto que es perpendicular a la superficie.



b) Fuerza de fricción f: además de la fuerza normal, una superficie puede ejercer una fuerza de fricción sobre un objeto que es paralela a la superficie.



c) Fuerza de tensión  $\vec{T}$ : una fuerza de tirón ejercida sobre un objeto por una cuerda, un cordón, etc.

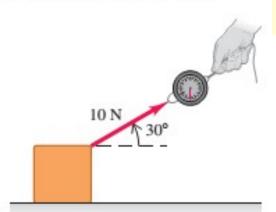


d) Peso w: el tirón de la gravedad sobre un objeto es una fuerza de largo alcance (una fuerza que actúa en una distancia).

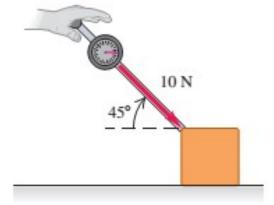


### Superposición de fuerzas

a) Un tirón de 10 N dirigido a 30º por encima de la horizontal

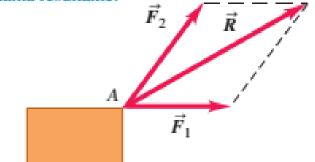


 b) Un empujón de 10 N dirigido a 45° por debajo de la horizontal

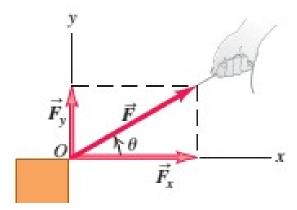


$$\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 + \cdots = \sum \vec{F}$$

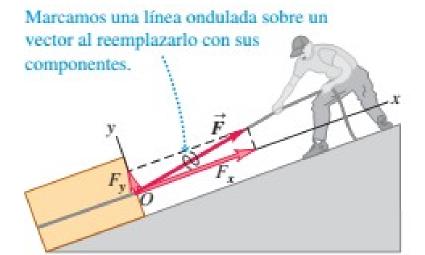
Dos fuerzas  $\vec{F}_1$  y  $\vec{F}_2$  que actúan sobre un punto A tienen el mismo efecto que una sola fuerza  $\vec{R}$  igual a su suma vectorial, que también se le llama resultante.



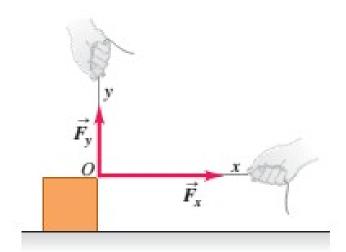
- 4.5 La fuerza  $\vec{F}$ , que actúa con un ángulo  $\theta$  con respecto al eje x, puede ser sustituida por sus vectores componentes rectangulares,  $\vec{F}_x$  y  $\vec{F}_y$ .
- a) Vectores componentes:  $\vec{F}_x$  y  $\vec{F}_y$ Componentes:  $F_x = F \cos \theta$  y  $F_y = F \sin \theta$



4.6 F<sub>x</sub> y F<sub>y</sub> son las componentes de F
paralela y perpendicular a la superficie
del plano inclinado.



b) Los vectores componentes  $\vec{F}_x$  y  $\vec{F}_y$  tienen juntos el mismo efecto que la fuerza original  $\vec{F}$ 



# **4.7** Obtención de las componentes de la suma vectorial (resultante) $\vec{R}$ de dos fuerzas $\vec{F}_1$ y $\vec{F}_2$ .

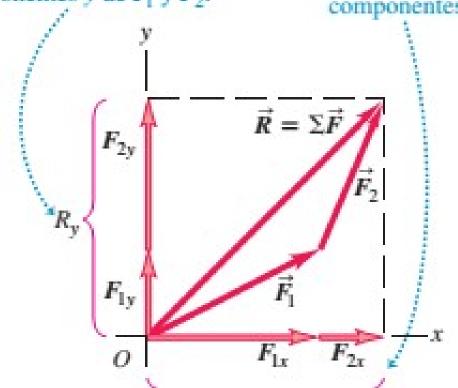
$$R_x = \sum F_x$$
  $R_y = \sum F_y$ 

 $\vec{R}$  es la suma (resultante) de  $\vec{F_1}$  y  $\vec{F_2}$ .

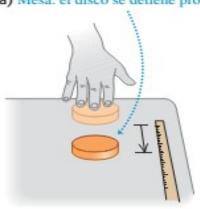
La componente y de  $\vec{R}$  es igual a la suma de las componentes y de  $\vec{F}_1$  y  $\vec{F}_2$ .

Lo mismo es válido para las componentes.

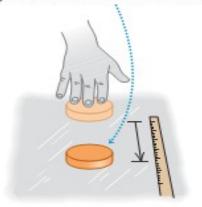
$$R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2}$$



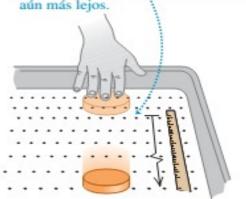
a) Mesa: el disco se detiene pronto.



b) Hielo: el disco se desliza más lejos.



c) Mesa de hockey de aire: el disco se desliza aún más lejos.



### Primera ley de Newton

un cuerpo sobre el que no actúa una fuerza *neta* se mueve con velocidad constante

$$\sum \vec{F} = 0$$
 (cuerpo en equilibrio)

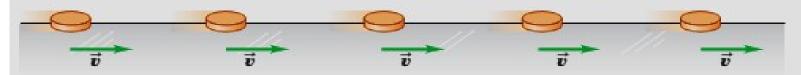
$$\sum F_x = 0$$
  $\sum F_y = 0$ 

#### Marcos de referencia inerciales

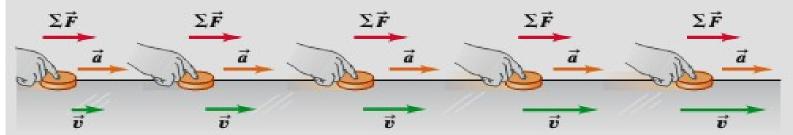
Si tenemos un marco de referencia inercial A, donde se cumple la primera ley de Newton, cualquier otro marco de referencia B será inercial si se mueve con velocidad constante relativa a A

## Segunda ley de Newton

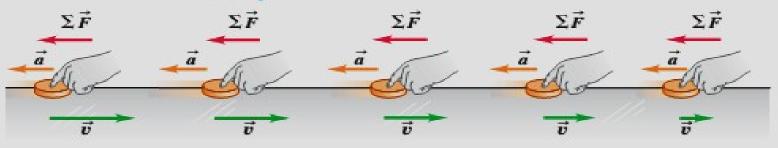
a) Un disco que se mueve con velocidad constante (en equilibrio):  $\vec{\Sigma} F = 0$ ,  $\vec{a} = 0$ .



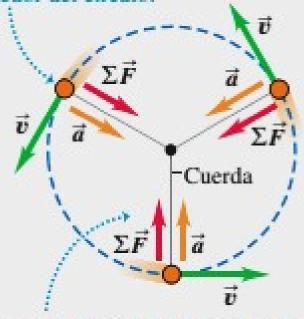
b) Una fuerza neta constante en la dirección del movimiento provoca una aceleración constante en la misma dirección que la fuerza neta.



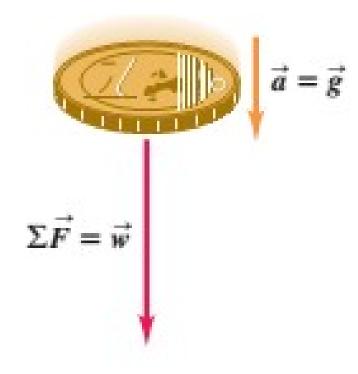
c) Una fuerza neta constante opuesta a la dirección del movimiento causa una aceleración constante en la misma dirección que la fuerza neta.



El disco se mueve a rapidez constante alrededor del círculo.



En cualquier punto, la aceleración  $\vec{a}$  y la fuerza neta  $\Sigma \vec{F}$  tienen la misma dirección, siempre hacia el centro del círculo.

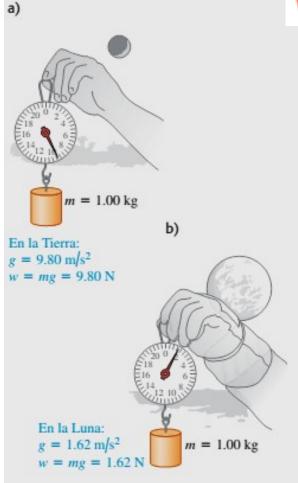


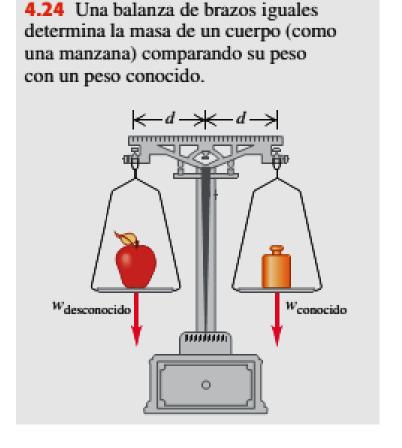
$$m = \frac{|\sum \vec{F}|}{a}$$
 o  $|\sum \vec{F}| = ma$  o  $a = \frac{|\sum \vec{F}|}{m}$ 

## Medición de masa y peso

4.23 El peso de una masa de 1 kilogramo a) en la Tierra y b) en la Luna.

#### Variación de g con la ubicación

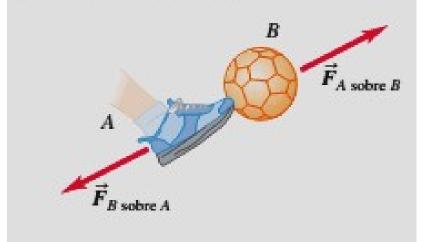




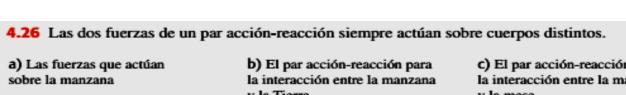
# Tercera ley de Newton

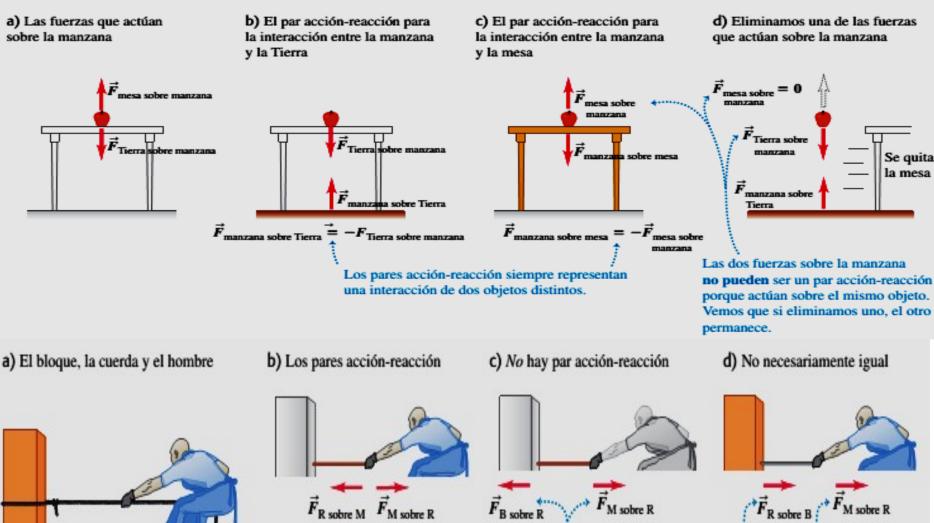
$$\vec{F}_{A \text{ sobre } B} = -\vec{F}_{B \text{ sobre } A}$$

**4.25** Si el cuerpo A ejerce una fuerza  $\vec{F}_{A \text{ sobre } B}$  sobre el cuerpo B, entonces, el cuerpo B ejerce una fuerza  $\vec{F}_{B \text{ sobre } A}$  sobre el cuerpo A que tiene la misma magnitud, pero dirección opuesta:  $\vec{F}_{A \text{ sobre } B} = -\vec{F}_{B \text{ sobre } A}$ .



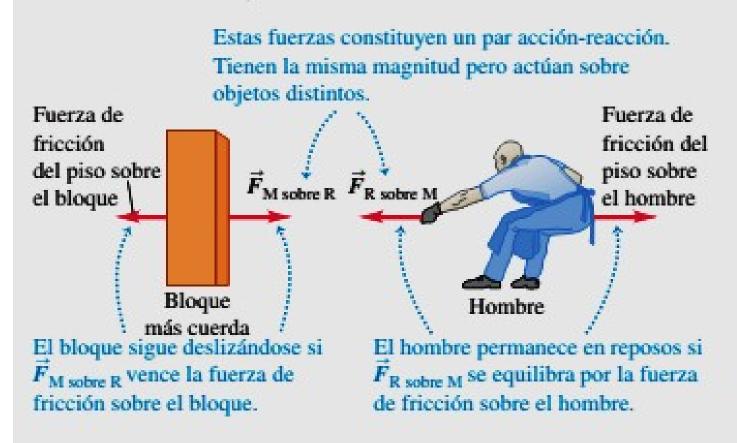
Las dos fuerzas en un par acción-reacción actúan *sobre cuerpos diferentes* 



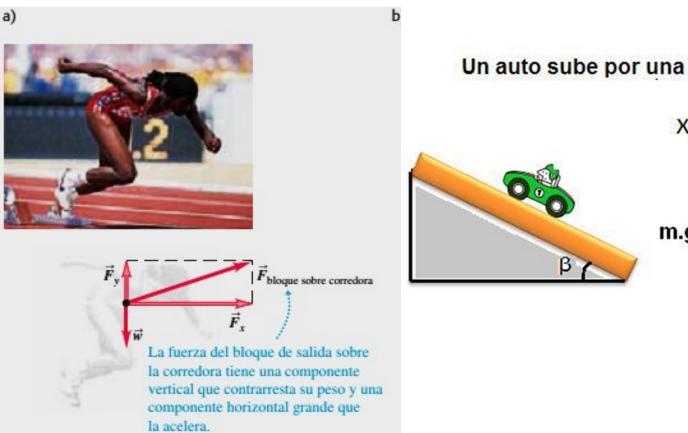


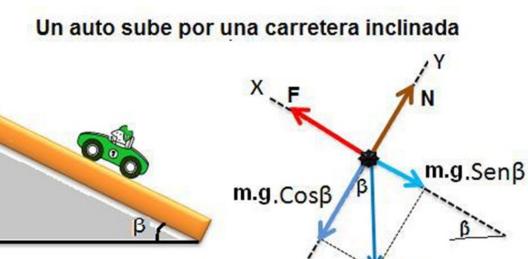
Estas fuerzas no constituyen Estas fuerzas son iguales sólo si un par acción-reacción porque la cuerda está en equilibrio actúan sobre el mismo objeto (o puede considerarse sin masa). (la cuerda).

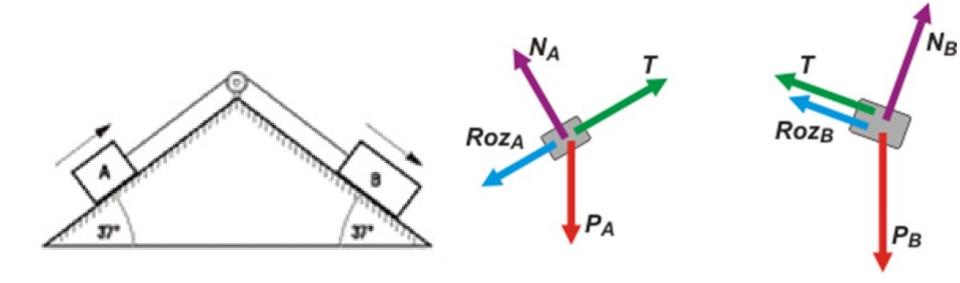
4.28 Las fuerzas horizontales que actúan sobre la combinación bloque-cuerda (izquierda) y el hombre (derecha). (No se muestran las fuerzas verticales.)



# Diagramas de cuerpo libre







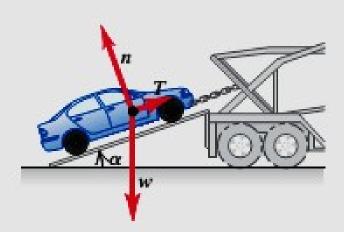




Para saltar, este jugador empujará hacia abajo contra el piso, incrementando la fuerza de reacción hacia arriba n del piso sobre él.

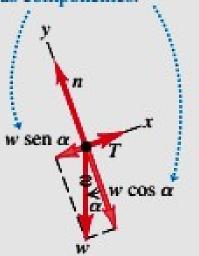


a) Auto sobre rampa

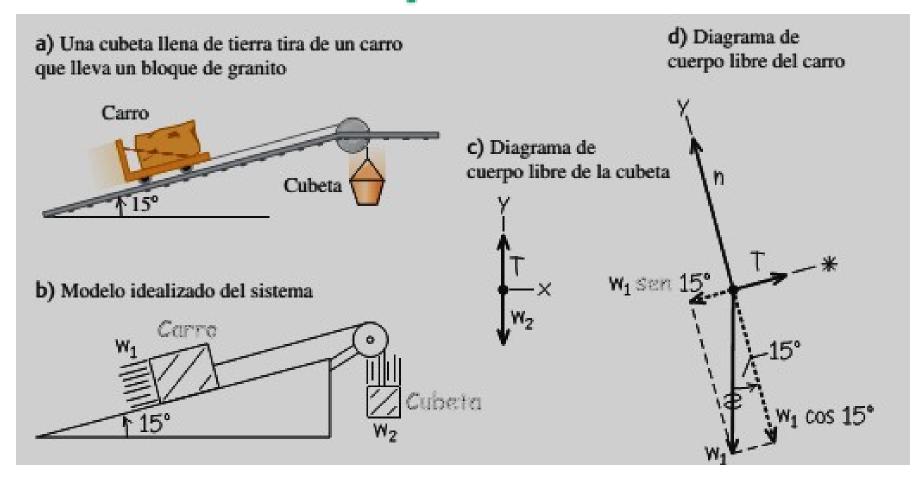


 b) Diagrama de cuerpo libre del auto

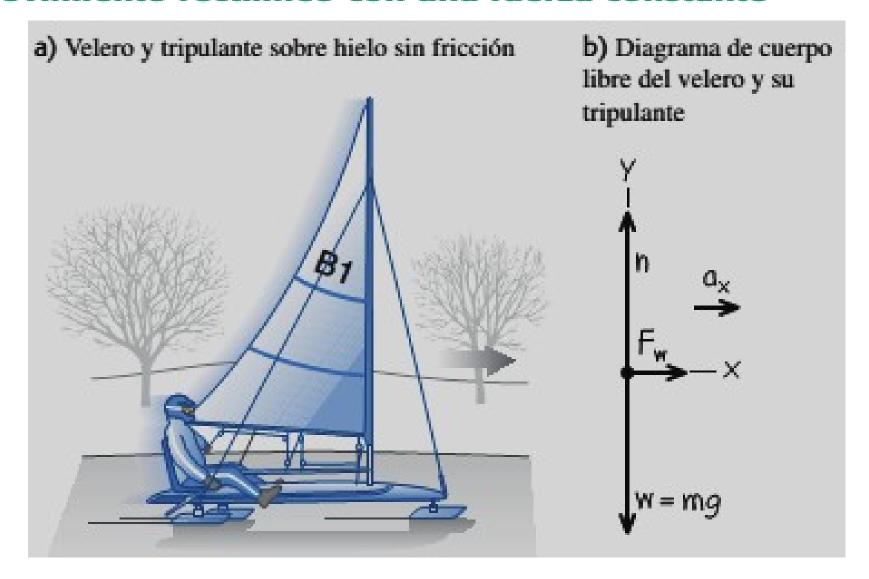
Remplazamos el peso por sus componentes.



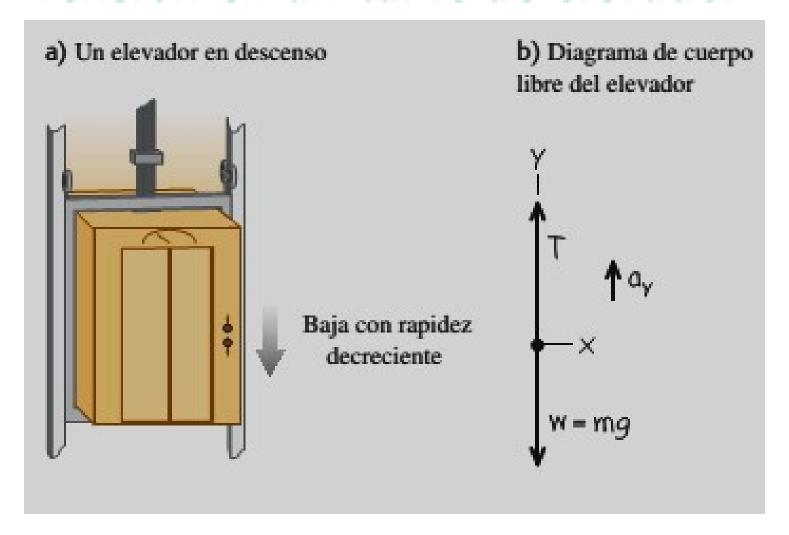
### Tensión en una polea sin fricción



#### Movimiento rectilíneo con una fuerza constante

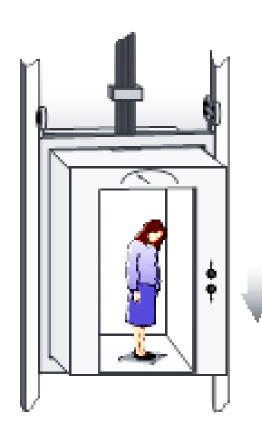


### Tensión en un cable de elevador

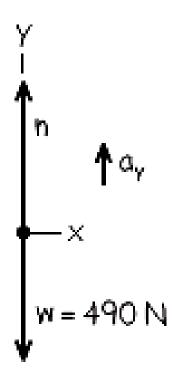


#### Peso aparente en un elevador con aceleración

 a) Mujer en el elevador en descenso  b) Diagrama de cuerpo libre de la mujer



Baja con rapidez decreciente



## Fricción cinética y estática

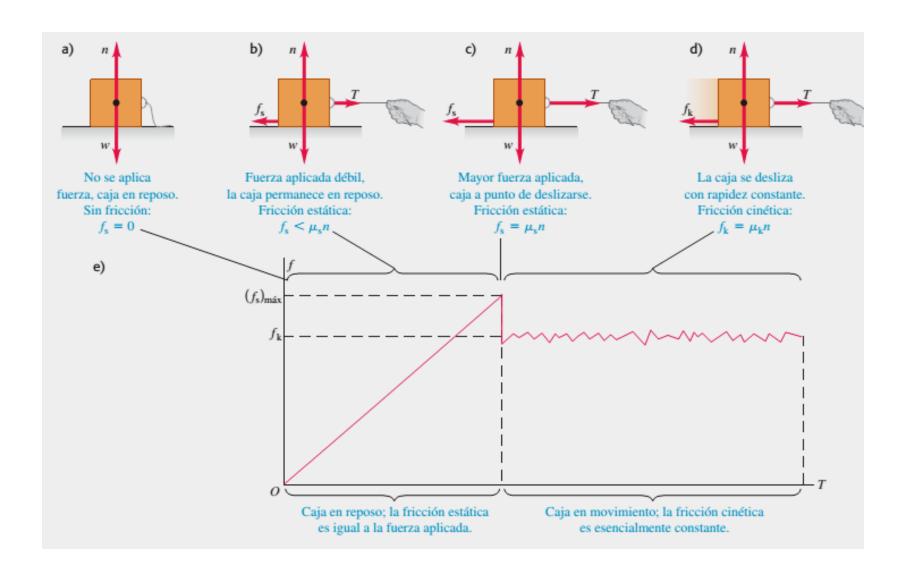
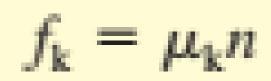
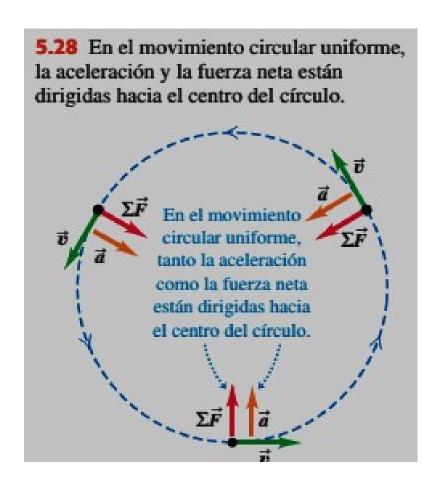


Tabla 5.1 Coeficientes de fricción aproximados

| Materiales                 | Coeficiente de fricción estática, $\mu_s$ | Coeficiente de<br>fricción cinética, $\mu_k$<br>0.57 |  |
|----------------------------|---|--|--|
| Acero sobre acero          | 0.74                                      |  |  |
| Aluminio sobre acero       | 0.61                                      | 0.47   |  |
| Cobre sobre acero          | 0.53                                      | 0.36   |  |
| Latón sobre acero          | 0.51                                      | 0.44   |  |
| Zinc sobre hierro colado   | 0.85                                      | 0.21   |  |
| Cobre sobre hierro colado  | 1.05                                      | 0.29   |  |
| Vidrio sobre vidrio        | 0.94                                      | 0.40   |  |
| Cobre sobre vidrio         | 0.68                                      | 0.53   |  |
| Teflón sobre teflón        | 0.04                                      | 0.04   |  |
| Teflón sobre acero         | 0.04                                      | 0.04   |  |
| Hule sobre concreto (seco) | 1.0                                       | 0.8  |  |
| Hule en concreto (húmedo)  | 0.30                                      | 0.25   |  |



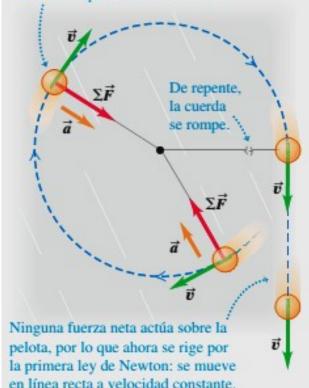
#### Dinámica del movimiento circular



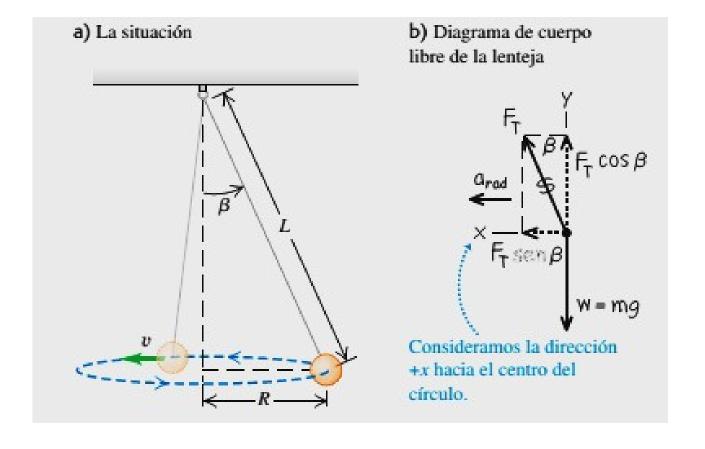
$$a_{\text{rad}} = \frac{v^2}{R}$$

5.29 ¿Qué sucede si la fuerza radial hacia adentro repentinamente deja de actuar sobre un cuerpo en movimiento circular?

Una pelota unida a una cuerda gira sobre una superficie sin fricción.



### El péndulo cónico



### Tomar una curva peraltada

