

Dónde Vídeos Barato
mis proyectos:
<http://pillonerasocial.com>
<http://maestraenascasa.net>
<http://iglesiaadocica.com>
<http://repararsalud.com>
addfrovidalesbarato@gmail.com
Física U.A.Z. MX

Ejemplo 2:

¿Cómo está aquí el Potencial?

R. Otra vez va a depender de θ , se va a balancear en una diferente situación, la anterior está sobre un punto horizontal al anterior.

ESTE PUEDE DESLIZARSE No se quedará en su punto.

¿Necesita la θ ? El potencial se queda así.

$$U(\theta) = mg \left[(R + \frac{a}{2}) \cos \theta + (R - \frac{a}{2}) \theta \sin \theta \right]$$

Entonces vamos a encontrar Los PUNTOS DE EQUILIBRIO. Lo sacó Rony de Colita dijo el Prof. que tienen que ser en el centro.

$$\frac{dU}{d\theta} = mg \left[(-\frac{a}{2} \cos \theta + R \cos \theta) + R \sin \theta \right] = mg \left[-\frac{a}{2} \cos \theta + R \cos \theta \right] = 0$$

Matemáticamente si va a ser un solo punto

ESTE BARRERÍA todo eso.

$$-\frac{a}{2} \cos \theta + R \cos \theta = 0$$

$$\frac{\cos \theta}{\cos \theta} = \frac{R}{\frac{a}{2}}$$

θ=0 Es punto de equilibrio.

$$\tan \theta = \frac{a}{2} R$$

Ahora Karen pasa a deducir si es ESTABLE o INESTABLE.
(derivar y solo es sustituir el Punto de equilibrio en el Potencial)

$$\frac{d}{d\theta} \left[-\frac{a}{2} \cos \theta + R \cos \theta \right] =$$

$$-\frac{a}{2} \cos \theta - R \cos \theta + R \cos \theta = -\frac{a}{2} + R \Rightarrow R > \frac{a}{2} \rightarrow \text{Estable}$$

¿Cuál es la condición para saber si es estable o instable?

R. Si el resultado es positivo = estable, negativo = instable.

¿Qué pasaría si $R < \frac{a}{2}$? R. Sería un conflicto con una CAJOTA ESA ES LA INTERPRETACIÓN.

¿Qué pasaría si fuera instable? ¿Cómo sería su situación física?

R. Una posibilidad es que estuviera en una esquina. Ese sería un punto MUY INESTABLE.

Ejemplo 3:

$$U(x) = -V_0 \left(-\frac{a}{x^2} + \frac{x}{a^2} \right)$$

$$= -V_0 \left(-ax^2 + \frac{x}{a^2} \right)$$

$$\frac{dU(x)}{dx} = -V_0 \left(-(-2)ax^3 + \frac{1}{a^2} \right)$$

$$= -V_0 \left(2ax^3 + \frac{1}{a^2} \right) = 0$$

$$2ax^3 = -\frac{1}{a^2}$$

$$x^3 = -\frac{1}{2a^3}$$

$$\frac{1}{x^3} = -\frac{1}{2a^3}$$

$$x^3 = -2a^3$$

$$x = \sqrt[3]{-2a^3}$$

$$= -2^{1/3}a$$

No necesariamente debe tener 2



Ahora Vamos a ver que tipo de punto de equilibrio es este.

Jessica dice esto:

$$-V_0(2ax^3 + a^2)$$

$$\frac{d}{dx} \left[-V_0(2ax^3 + a^2) \right] = -V_0(-6ax^2)$$

$$= \frac{-6V_0a}{x^4} \quad x = 2^{4/3}a$$

$$= \frac{6V_0a}{x^4}$$

Es estable

También el θ es estable

Ejemplo 4:

Alexis hace este problema.

Sacar Potencial a partir de esta Fuerza.

$$F_x = \frac{1}{2} kx + \alpha \frac{x^2}{3} x^2$$

$$\nabla \phi = -F_x$$

$$\int F dx = -\frac{1}{2} \int Kx dx + \alpha \int x^2 dx$$

$$-K \frac{x^2}{4} + \alpha \frac{x^3}{9} = Kx^2 \left[-\frac{1}{4} + \frac{\alpha K x}{9} \right] + C$$

Ahora sacar PUNTOS DE EQUILIBRIO

$$\frac{d}{dx} \left[Kx^2 \left(-\frac{1}{4} + \frac{\alpha K x}{9} \right) \right]$$

$$\frac{d}{dx} \left[-\frac{Kx^2}{4} + \frac{\alpha K^2 x^3}{9} \right]$$

$$\frac{d}{dx} = -\frac{2Kx}{4} + \frac{3\alpha K^2 x^2}{9}$$

$$= -\frac{Kx}{2} + \frac{\alpha K^2 x^2}{3}$$

$$-\frac{Kx}{2} + \frac{\alpha K^2 x^2}{3} = 0$$

$$\frac{Kx}{2} = \frac{\alpha K^2 x^2}{3}$$

$$\frac{K}{2} = \frac{\alpha K^2 x^2}{3}$$

$$\frac{3K}{2\alpha K^2} = x \Rightarrow x = \frac{3}{2\alpha K}$$

1. Punto de Equilibrio

ROTH

Ahora ver si es estable o instable

$$\frac{d}{dx} \left(-\frac{Kx}{2} + \frac{\alpha K^2 x^2}{3} \right)$$

$$= -\frac{K}{2} + \frac{2\alpha K^2 x}{3}$$

Sustituyendo Punto de Equilibrio en x:

$$-\frac{K}{2} + \frac{2\alpha K^2}{3} \left(\frac{3}{2\alpha K} \right)$$

$$= -\frac{K}{2} + K > 0$$

Es ESTABLE.

Z = $x^{3/2}$ (Ahora sí, Resolviendo el examen). Euler - Lagrange

$$Q. \quad z^1 = \frac{3}{2} x^{1/2}, \quad z^2 = \frac{q}{4} x$$

$$S_c \int \sqrt{1+y'^2 + \frac{q}{4}x} dx \quad \frac{\partial F}{\partial y} - \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial y'} \right) = 0$$

$$F = \sqrt{1+y'^2 + \frac{q}{4}x}$$

y' en un lado *y para el otro lado*

$$\frac{\partial F}{\partial y'} = \frac{y'}{\sqrt{1+y'^2 + \frac{q}{4}x}}, \quad \frac{\partial F}{\partial y} = 0 \Rightarrow \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial y'} \right) = 0 \Rightarrow \frac{\partial F}{\partial y} = a \leftarrow$$

$$\frac{y'}{\sqrt{1+y'^2 + \frac{q}{4}x}} = a$$

$$y'^2 = a^2 (1+y'^2 + \frac{q}{4}x)$$

$$y'^2 (1-a^2) = a^2 (1+\frac{q}{4}x)$$

$$y' = \sqrt{\frac{a^2}{1-a^2} \sqrt{1+\frac{q}{4}x}}$$

de
lo ponemos como A para No cargarlo!

$$y' = A \sqrt{1+\frac{q}{4}x}$$

$$y = \int A \sqrt{1+\frac{q}{4}x} dx$$

Jorge hizo esta integral:

$$1 + \frac{q}{4}x = u$$

$$du = \frac{q}{4} dx$$

$$Y = \int A u^{1/2} \frac{4}{q} du$$

$$Y = \frac{4A}{q} \int u^{1/2} du$$

$$Y = \frac{4}{9} A \frac{2}{3} u^{3/2} + C$$

$$= \frac{8}{27} A u^{3/2} + C$$

$$= \frac{8}{27} A (1 + \frac{q}{4}x)^{3/2} + C$$

Hasta Aquí
Cañito! Este Problema.
Hasta Aquí quería el
Profe que llegáramos.

Otro Problema con POTENCIAL: (Hay que encontrar los puntos de equilibrio).

$$U(x) = U_0 \left[2 \left(\frac{x}{a} \right)^2 - \left(\frac{x}{a} \right)^4 \right]$$

$$= U_0 \left[\frac{4x}{a^2} - \frac{4x^3}{a^4} \right]$$

$$\frac{U_0 4x^3}{a^4 x^2} = U_0 \frac{4x}{a^2}$$

$$\frac{x^2}{a^2} = 1$$

$$x^2 = a^2$$

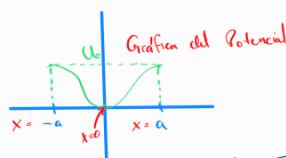
$$\boxed{x = \pm a}$$

Puntos de Equilibrio

¿Cuáles son los Puntos estables e inestables?

R. a y -a son estables
-a es el único inestable

"Obviamente..." dicen algunos...



* Ahora quisiera sacar la Fuerza y expandir en Series de Taylor para encontrar a

F = - ∇U LA FRECUENCIA ANGULAR

$$= - \left(U_0 \left(\frac{4x}{a^2} - \frac{4x^3}{a^4} \right) \right)$$

$$U(x) = U_0(x) + \frac{\partial U(x)}{\partial x} x + \frac{\partial^2 U(x)}{\partial x^2} \frac{x^2}{2!}$$

$$\frac{\partial^2 U}{\partial x^2} = - \frac{4U_0}{a^2} \left(1 - \frac{3x^2}{a^2} \right)$$

$$-\frac{4U_0}{a^2} \left(1 - \frac{3x^2}{a^2} \right) \Big|_{x=0}$$

igualamos al
Valor de Cero
obviamente y
encontramos
EL TÉRMINO
LINEAL

Tomar el término lineal

Mañana Vamos a Ver Oscilador

Y
La Fórmula Que
Saca Todo.

FRECUENCIA ANGULAR. $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{4U_0}{ma^2}}$

Ejercicio Único de Este d(a):

$$U(\theta) = -V(\alpha^2\theta + \alpha \cos^2\theta)$$

Buscar puntos de equilibrio:

$$\frac{dU(\theta)}{d\theta} = -V(\alpha^2\theta - 2\alpha \cos\theta \sin\theta) = 0$$

$$= -\alpha^2 - 2\alpha \cos\theta \sin\theta = 0$$

$$2\alpha \cos\theta \sin\theta = \alpha^2$$

$$\Rightarrow \cos\theta \sin\theta = \frac{\alpha^2}{2\alpha}$$

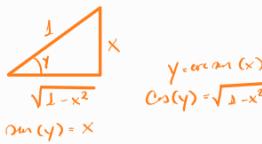
$$\sin 2\theta = \frac{\alpha}{2}$$

$$2\theta = \arccos(\alpha)$$

$$\theta = \frac{\arccos(\alpha)}{2} \quad \leftarrow \begin{array}{l} \text{estable} \\ (\text{es mayor} \\ \text{que cero}) \end{array}$$

$$-\sqrt{\frac{d}{d\theta}}(-\alpha \sin(2\theta)) = +\cos(2\theta)(2)V\alpha$$

$$\frac{d^2U}{d\theta^2} = 2\alpha V \cos(2\theta) \Rightarrow 2\alpha V \cos(2\arccos(\alpha))$$



Ahora sacar la Frecuencia Angular:

$$\vec{F} = -\vec{\nabla}U = 2V\alpha \cos(2\theta)$$

$$F' = 4V\alpha \sin(2\theta)$$

$$\vec{F} = \vec{\nabla}U = F \left|_0 + \frac{1}{1!} F' \left|_0 \theta + \frac{1}{2!} F'' \left|_0 \theta^2 \right. \right. \right.$$

$$= 0 + (-2\alpha V \sqrt{1-\alpha^2})\theta$$

$\underbrace{K}_{\text{Este es el término lineal que contiene la 'K'.}}$

$$w = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

Frecuencia angular.

$$2\alpha V \sqrt{1-\alpha^2} \rightarrow \text{Positivo Estable}$$

$$\alpha \ll 1$$

Ahora veamos un caso sobre las OSCILACIONES:
Nosotros ya sabemos resolver esto con la condición de oscilaciones pequeñas

$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0 \quad \omega = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

Tendencia de oscilaciones pequeñas

Por ejemplo podemos tener:

$$\ddot{x} + \omega^2 \sin x = 0$$

Al ser una oscilación pequeña podemos ignorar el argumento directamente.
¿Cuáles son las soluciones de esto?

P. Hay 2 tipos de soluciones:

$$x(t) = A \sin(\omega t - \delta)$$

$$x(t) = B \cos(\omega t - \delta)$$

¿Dónde NO hay diferencia de fase? $\frac{\pi}{2}$

Ahora veamos la Energía Total:

Es un sistema conservativo

$$E = T + V = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + V$$

$$\text{Ya sabemos } \dot{x} = A \omega \cos(\omega t - \delta)$$

$$T = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 = \frac{1}{2} m A^2 \omega^2 \cos^2(\omega t - \delta) \dots (1)$$

$$= \frac{1}{2} m A^2 \frac{K}{m} \cos^2(\omega t - \delta)$$

Estamos hablando de un sistema con un excitador.
Entonces, ¿cómo queda el potencial para un excitador?

$$V = \frac{1}{2} K x^2 = \frac{1}{2} K A^2 \sin^2(\omega t - \delta)$$

Tenemos que: $\omega^2 = \frac{K}{m} \therefore$ tenemos ambas en la Ec (1)

$$T = \frac{1}{2} m A^2 \frac{K}{m} \cos^2(\omega t - \delta)$$

Esto implica que $T+T=T$

Entonces la energía Total conservativa

$$E = V + T = \frac{1}{2} K A^2$$

¿Qué pasaría si digieras:

$$x = A$$

$$\dot{x} = 0$$

$$y \text{ si proponemos este potencial}$$

$$U = \frac{1}{2} K x^2$$

$$t = \sqrt{\frac{2}{m}} \int \sqrt{\frac{1}{2} K A^2 - \frac{1}{2} K x^2} dx$$

$$\frac{dx}{dt} = \sqrt{\frac{2}{m}} \sqrt{E - U}$$

No olvidar
Todo ESTO.

(Incluiría lo de las oscilaciones:

$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\ddot{x} + 2\beta\dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

$$x(t) = e^{bt} \left[A e^{\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}t} + B e^{-\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}t} \right]$$

$$\text{Sub } \omega_0^2 > \beta^2$$

$$\text{Caso } \omega_0^2 = \beta^2$$

$$\text{Sobre } \omega_0^2 < \beta^2 \text{ amortiguamiento}$$



$$\text{oscilación simple} \rightarrow m\ddot{\theta} = -mg\sin\theta - \beta\dot{\theta}$$

$$\ddot{\theta} + \frac{\xi}{m}\dot{\theta} + \frac{g}{l}\theta = 0$$

$$\xi = \frac{2\beta}{\omega_0^2}$$

$$\sqrt{\frac{g}{l}} > \frac{\xi}{2ml}$$

$$\sqrt{\frac{g}{l}} < \frac{\xi}{2ml}$$

Oscilación Físico 11:00
 $\vec{F} = \vec{r} \times \vec{F}$

$$I\ddot{\alpha} = -mg\sin\theta - F\theta$$

$$\ddot{\theta} = -\frac{mg}{I}\theta - \frac{F}{I}\dot{\theta}$$

$$\ddot{\theta} + \frac{mg}{I}\theta + \frac{F}{I}\dot{\theta} = 0$$

$$2\beta = \frac{F}{I}, \quad \omega_0^2 = \frac{mg}{I} = \frac{mg}{I}$$

Ejercicio:

$$m\ddot{\theta} = -mg\sin\theta - \frac{3}{4}\dot{\theta}$$

$$m\ddot{\theta} + \frac{3}{4}\dot{\theta} + mg\sin\theta = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{3}{4ml}\dot{\theta} + \frac{g}{l}\sin\theta = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{3}{4ml}\dot{\theta} + \frac{g}{l}\theta = 0$$

$$\theta = 90^\circ$$

$$\text{Audio 17:50}$$

$$\ddot{\theta} + \frac{3}{4ml}\dot{\theta} + \frac{g}{l}\theta = 0$$

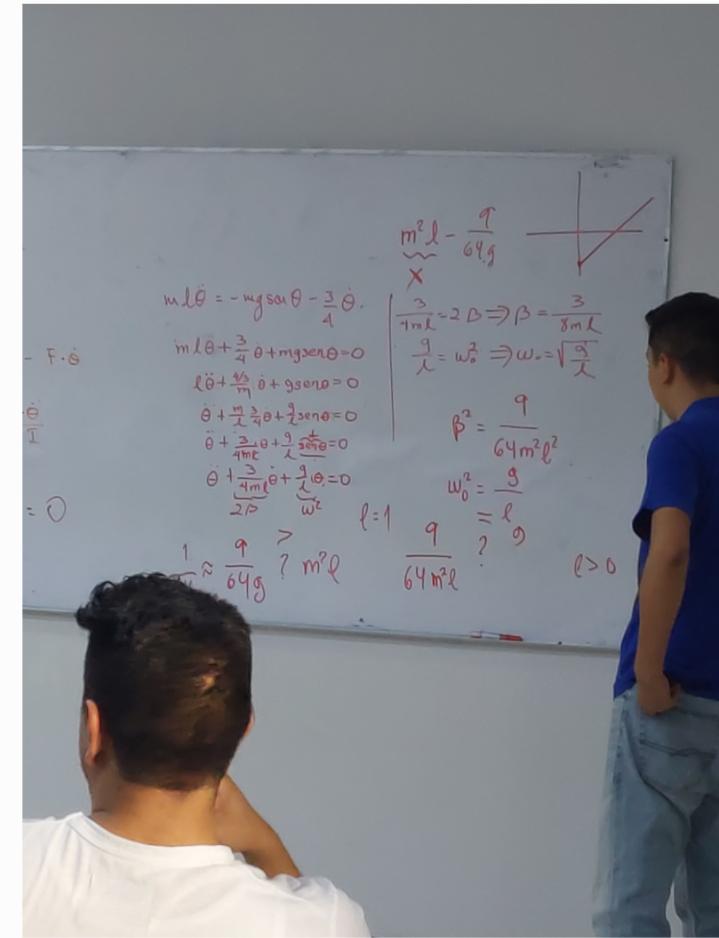
$$\ddot{\theta} + \frac{3}{4ml}\dot{\theta} + \frac{g}{l}\theta = 0$$

$$\begin{aligned} \frac{3}{4ml} &= 2\beta \quad \beta = \frac{3}{8ml} \\ \frac{g}{l} &= \omega_0^2 \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}} \\ \text{Audio 18:50} & \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Sistemas si } m & \\ \text{crece} & \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Pero para si } l & \\ \text{crece} & \\ \text{crece} & \\ \text{crece} & \\ \text{crece} & \end{aligned}$$

$$\text{Audio 20:00}$$



otro Ejemplo:

$$3m\ddot{\theta} = -10mg\theta - \int_0^{\theta} \dot{\theta} d\theta$$

$$3m\ddot{\theta} + \int_0^{\theta} \dot{\theta} d\theta + 10mg\theta = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{10mg}{3} \theta + \frac{25}{3 \cdot 2 \cdot 4} = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{10g}{3} \theta + \frac{25}{6m} = 0$$

$$\ddot{\theta} + \frac{10}{3} g \theta = -\frac{25}{6m}$$

$$A \cos\left(\sqrt{\frac{10}{3}}gt - \delta\right) = \gamma h$$

$$\gamma h + \gamma p = y \Rightarrow \beta \cdot \theta =$$

Martes 13 Junio 2023

$$A \cos\left(\sqrt{\frac{10}{3}}gt - \delta\right)$$

$$\frac{\dot{\theta}^2}{2} \quad \begin{cases} S \\ 0 \end{cases}$$

$$A \cdot 10 \cdot 36:00$$

Es de acuerdo

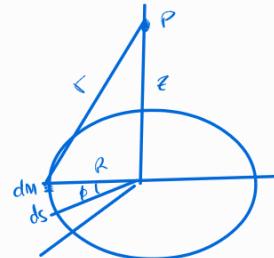
Tiempo: 43:00

$$\vec{F} = -Gm \int_V \frac{\rho(r')}{r^2} \hat{r} dr'$$

$$\vec{g} = -G \int_V \frac{\rho(r')}{r^2} \hat{r} dr'$$

$$\vec{g} = -\nabla \Phi \quad \rho = \frac{dm}{ds}$$

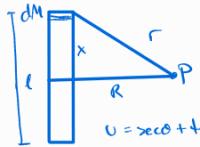
$$\Phi = -G \int_V \frac{\rho(r)}{r} dr$$



$$\Phi = -G \int \frac{dm}{r} = -G \int \frac{\rho ds}{\sqrt{R^2 + s^2}}$$

$$= -\frac{G\rho}{\sqrt{R^2 + z^2}} \int ds = -\frac{G\rho}{\sqrt{R^2 + z^2}} 2\pi R$$

El dd examen:



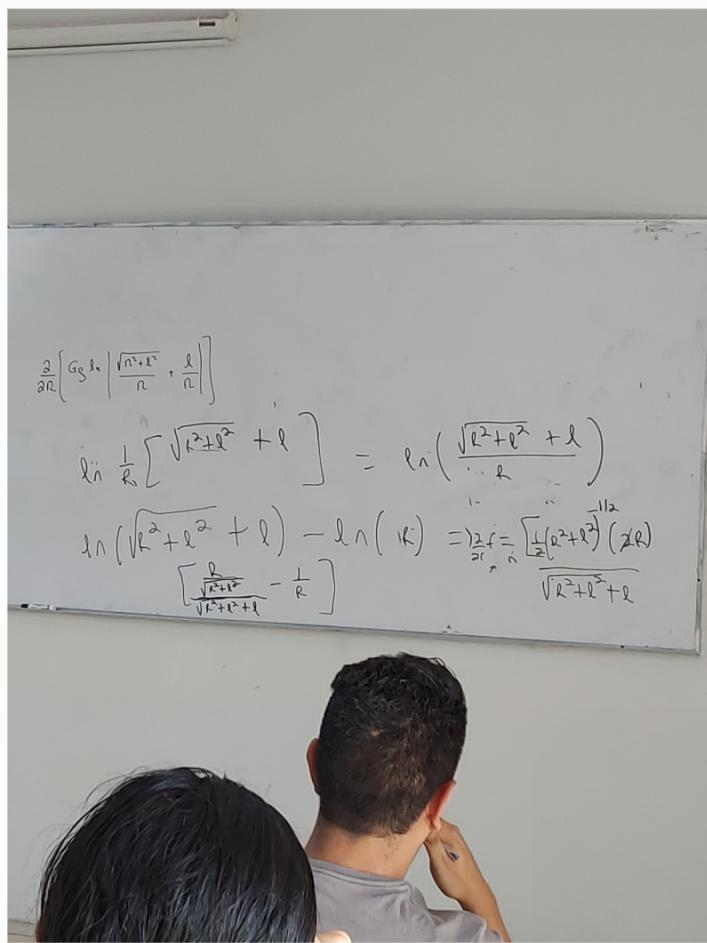
$$dM = \rho dx \quad u = \sec \theta + \tan \theta$$

$$du = \tan \theta d\theta + \sec^2 \theta$$

$$\rho = \frac{dm}{dx}$$



$$\Phi = -G \int \frac{\rho dx}{\sqrt{x^2 + R^2}} = -\frac{G\rho}{R} \int \frac{dx}{\sqrt{\frac{x^2}{R^2} + 1}} = -G \rho \int \sec \theta \left(\frac{\sec \theta + \tan \theta}{\sec \theta + \tan \theta} \right) d\theta = -G \rho \int \frac{du}{u} = -G \rho \ln |\sec \theta + \tan \theta|$$



Indicar gradient para sacar la Fuerza

$$\frac{\partial}{\partial R} \left[G\rho \ln \left| \frac{\sqrt{R^2 + l^2}}{R} + \frac{l}{R} \right| \right]$$

$$\frac{\partial}{\partial R} \left[\text{base todo alejado} \right]$$

boceto $\Delta \neq x >$

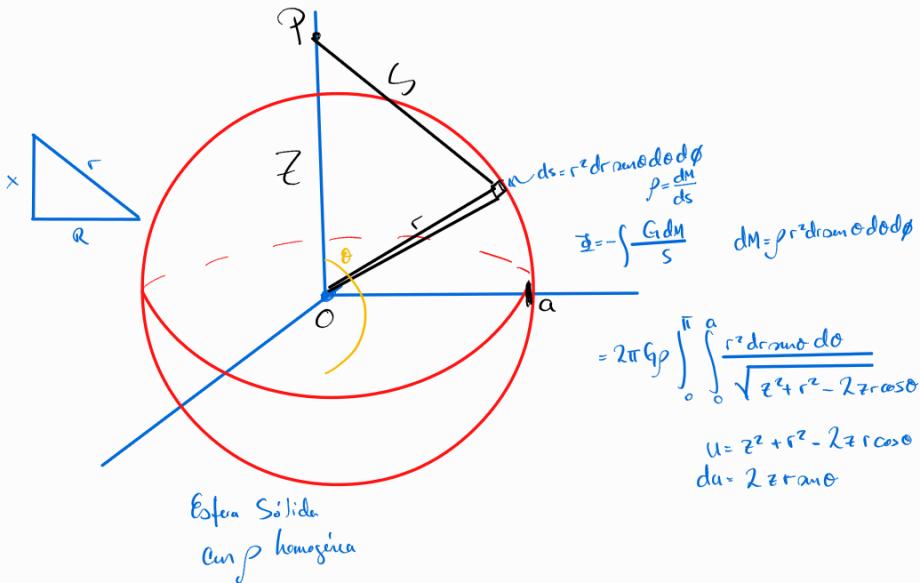
$$= -G\rho \ln \left| \frac{\sqrt{R^2 + x^2}}{R} + \frac{x}{R} \right| \Big|_{0 \rightarrow \infty} = -G\rho \left[\ln \left| \frac{\sqrt{R^2 + x^2}}{R} + \frac{l}{R} \right| \right]_0^\infty$$

Este \rightarrow

$$\frac{\partial}{\partial R} \left[G_S \ln \left| \frac{\sqrt{R^2 + l^2}}{n} + \frac{l}{n} \right| \right] =$$
$$G_S \frac{\frac{1}{2} \frac{l}{R} \left(R^2 + l^2 \right)^{\frac{1}{2}} (2l) - \left(l^2 + R^2 \right)^{\frac{1}{2}} (1)}{\frac{\sqrt{R^2 + l^2}}{R} + \frac{l}{R}} - \frac{l}{R^2} = \frac{\frac{1}{2} \left[- (R^2 + l^2)^{\frac{1}{2}} - (l^2 + R^2)^{\frac{1}{2}} \right]}{\frac{\sqrt{l^2 + R^2}}{R} + \frac{l}{R}} - \frac{l}{R^2}$$



Otro Ejemplo:



$$\begin{aligned}
 &= -2\pi G p \int_0^\pi \int_0^a \frac{r^2 \sin\theta \, dr}{\sqrt{z^2 + r^2 - 2rz \cos\theta}} \, d\theta = 2\pi G p \int_0^a \left[\frac{r \sin\theta}{2z \sqrt{u}} \right] dr = -2\pi G p \int_0^a \frac{r}{2z} \left. \frac{\sqrt{u}}{\sqrt{u}} \right|_{u_z}^{u_r} dr \\
 &= -2\pi G p \int_0^a \frac{r}{2z} \sqrt{z^2 + r^2 - 2rz \cos\theta} \Big|_0^\pi dr = -2\pi G p \int_0^a \frac{r}{2z} \left[\sqrt{z^2 + r^2 + 2rz} - \sqrt{z^2 + r^2 - 2rz} \right] dr \\
 &= -2\pi G p \int_0^a \frac{r}{2z} [z + r - (z - r)] dr = -2\pi G p \int_0^a \frac{2r^2}{2z} dr = -2\pi G p \frac{2}{2} \frac{r^3}{3} \Big|_0^a \\
 &= \frac{-4\pi G p a^3}{3z} = \frac{MG}{z}
 \end{aligned}$$