

Las posiciones que ocupa un móvil en su movimiento, vienen dadas por las siguientes ecuaciones, en las que x , y , z , están expresadas en metros, y t en segundos:

$$x = t^2 + 2t - 5 \quad y = t + 1 \quad z = t^3 + 2t$$

Hallar, para el instante $t = 2$ s:

- La posición del móvil.
- El módulo de la velocidad.
- La aceleración.
- La aceleración tangencial y normal.
- El radio de la curvatura de la trayectoria.

$$\begin{aligned} \text{a) para } t = 2 \text{ s.} \quad x &= 2^2 + 2 \times 2 - 5 = 3 \\ y &= 2 + 1 = 3 \\ z &= 2^3 + 2 \times 2 = 12 \end{aligned}$$

$$|\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{3^2 + 3^2 + 12^2} = \underline{\underline{12.73 \text{ m}}}$$

$$\begin{aligned} \text{b) } \vec{v}_x &= \frac{dx}{dt} = 2t + 2 = 6 \text{ m/s} \\ \vec{v}_y &= \frac{dy}{dt} = 1 \text{ m/s} \end{aligned}$$

$$\vec{v}_7 = \frac{dz}{dt} = 3t^2 + 2 = 14 \text{ m/s}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{(2t+2)^2 + 1^2 + (3t^2+2)^2} = \sqrt{6^2 + 1^2 + 14^2} = 15.26 \text{ m/s}$$

$$b) \vec{a}_x = \frac{d\vec{v}_x}{dt} = 2 \text{ m/s}^2, \quad \vec{a}_y = \frac{d\vec{v}_y}{dt} = 0 \text{ m/s}^2, \quad \vec{a}_z = \frac{d\vec{v}_z}{dt} = 6t =$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{2^2 + 0^2 + (6t)^2} = \sqrt{4 + 0 + 12^2} = 12.17 \text{ m/s}^2 = 12 \text{ m/s}^2$$

$$c) |\vec{a}_T| = \frac{d|\vec{v}|}{dt} = \frac{d(\sqrt{(2t+2)^2 + 1^2 + (3t^2+2)^2})}{dt} = \frac{4(2t+2) + 12t(3t^2+2)}{2\sqrt{\dots}} =$$
$$= \frac{360}{2 \times 15.26} = 11.8 \text{ m/s}^2$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{|\vec{a}_T|^2 + |\vec{a}_N|^2}, \quad |\vec{a}_N| = \sqrt{|\vec{a}|^2 - |\vec{a}_T|^2} = \sqrt{(12.17)^2 - (11.8)^2} =$$
$$= 2.98 \text{ m/s}^2$$

$$d) a_N = \frac{|\vec{v}|^2}{R}, \quad R = \frac{|\vec{v}|^2}{a_N} = \frac{(15.26)^2}{2.98} = 78.14 \text{ m}$$