

Ecuaciones cinemáticas

Aplicación de las ecuaciones que definen la aceleración y la velocidad en la deducción de dos ecuaciones CINEMÁTICAS:

Ecuación que define la aceleración

$$a_x = \frac{dv_x}{dt}$$

se puede escribir como $dv_x = a_x dt$ o, en términos de una integral (o antiderivada) como

$$\int_{v_{xi}}^{v_{xf}} dv_x = v_{xf} - v_{xi} = \int_0^t a_x dt$$

Para aceleración variable.

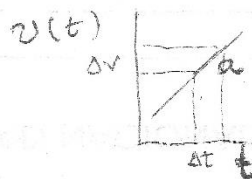
Para el caso especial en que la aceleración es constante, a_x se puede remover de la integral, para dar

$$v_{xf} - v_{xi} = a_x \int_0^t dt = a_x (t - 0) = a_x t$$

$$v_{xf} - v_{xi} = a_x t$$

para a_x constante

Gráfico de la función



y en ausencia de aceleración

$$v_{xf} = v_{xi}$$

Gráfico de la función

$$v_x \text{ vs } t$$

A hora considere la ecuación que define la velocidad

$$v_x = \frac{dx}{dt}$$

Esta ecuación se escribe como $dx = v_x dt$, o, en forma integral como

$$\int_{x_i}^{x_f} dx = x_f - x_i = \int_0^t v_x dt$$

puesto que $v_x = v_{xf} = v_{xi} + a_x t$, esta expresión se convierte en

$$\begin{aligned} x_f - x_i &= \int_0^t (v_{xi} + a_x t) dt && \leftarrow \text{Para aceleración variable} \\ &= \int_0^t v_{xi} dt + a_x \int_0^t t dt && \text{para aceleración constante} \\ &= v_{xi} (t - 0) + a_x \left(\frac{t^2}{2} - 0 \right) \end{aligned}$$

$$x_f - x_i = v_{xi} t + \frac{1}{2} a_x t^2$$

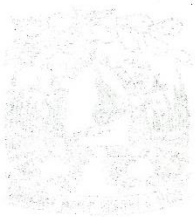
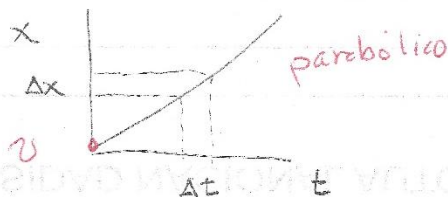


Gráfico de la función

para a_x constante



ENTONCES, LOS MODELOS MATEMÁTICOS A EMPLEAR SON LOS SIGUIENTES:

Ecuaciones para LA PARTÍCULA BAJO
ACELERACIÓN CONSTANTE

$$v_{xf} = v_{xi} + a_x t$$

$$v_{x \text{ prom}} = \frac{v_{xi} + v_{xf}}{2}$$

$$x_f = x_i + \frac{1}{2} (v_{xi} + v_{xf}) t$$

$$x_f = x_i + v_{xi} t + \frac{1}{2} a_x t^2$$

$$v_{xf}^2 = v_{xi}^2 + 2a_x (x_f - x_i)$$

Note

cuando $a_x = 0$

$$x_f = x_i + v_x t$$

$$v_{xf} = v_{xi} = v_x$$

Movimiento
con velocidad
constante