

LS F  
1983

UNIVERSIDAD DE BUENOS AIRES  
FACULTAD DE CIENCIAS EXACTAS Y NATURALES

DEPARTAMENTO: de FÍSICA

ASIGNATURA: MECANICA I

CARRERA/S: Ciencias Físicas

ORIENTACION:

PLAN

CARACTER: Obligatorio

DURACION DE LA MATERIA: 1 (un) cuatrimestre

HORAS DE CLASE: a) Teóricas...5.... hs. b) Problemas ...6... hs  
c) Laboratorio...7... hs. d) Seminarios...7... hs  
e) Totales: ...11.... hs

ASIGNATURAS CORRELATIVAS

Trabajos Prácticos de Física III

1. Formulación Newtoniana de la Mecánica.  
Leyes de Newton. Conservación del momento lineal, angular y energía. Vínculos. Leyes de Newton con vínculos.
2. Formulación Lagrangiana y Principio de Hamilton.  
Grados de libertad. Coordenadas generalizadas. Principio de trabajo virtual. Fuerzas generalizadas. Principio de D'Alembert. Ecuaciones de Lagrange. Potenciales que dependen de la velocidad. Deducción del Principio de Hamilton a partir del principio de D'Alembert. Elementos del cálculo de variaciones. Deducción de las ecuaciones de Lagrange del Principio de Hamilton. Extensión a sistemas no conservativos y anholonomos. Multiplicadores de Lagrange. Fuerzas conservativas, disipativas y giroscópicas. Función de disipación de Rayleigh.
3. Simetrías y el Lagrangiano  
Transformaciones de coordenadas. Invariancia. Simetrías. Teorema de Noether. Constantes de movimiento. Invariancia frente a traslaciones temporales. El hamiltoniano, relación con la energía. Espacio de las fases.
4. Sistemas no inerciales.  
Transformaciones de coordenadas. Sistemas no inerciales. Comportamiento de Lagrangiano y Hamiltoniano. Derivada temporal en un sistema inercial y en uno rotante. Ecuaciones de movimiento en sistemas no inerciales.

5. Cinemática del cuerpo rígido.
  - Rotaciones. Matrices ortogonales. Rotacionales infinitesimales.
  - Vectores y tensores. Grados de libertad del cuerpo rígido. Velocidad del cuerpo rígido.
  - Energía cinética. Tensor de inercia. Momento angular del cuerpo rígido.
  - Ejes principales. Diagonalización de una matriz. Autovalores y autovectores.
  - Movimiento general de un cuerpo rígido. Teorema de Euler. Orientación del cuerpo rígido. Angulos de Euler.
6. Dinámica del cuerpo rígido
  - Dependencia temporal del momento angular del cuerpo rígido. Ecuaciones de Euler. Lágrangiano del cuerpo rígido. Aplicaciones: cuerpo rígido libre. Trompo simétrico pesado.
7. Teoría de la Relatividad Especial
  - Eventos. Espacio-tiempo. Invariancia del intervalo. Cuadriectores contravariantes y covariantes.
  - Métrica de Minkowski. Trayectorias en el espacio-tiempo.
  - Cono de luz. Causalidad. Transformaciones de Lorentz. Momento lineal y energía relativista. Colisiones relativistas. Fuerza Relativista. Ecuaciones de movimiento.
8. Pequeñas oscilaciones para sistemas con varios grados de libertad.
  - Planteo del problema. Movimiento del sistema con una sola frecuencia. Ecuaciones de autovalores. Frecuencias normales, coordenadas normales. Frecuencias nulas. Vibraciones de moléculas lineales y no lineales.
  - Excitación de los modos normales. Pequeñas oscilaciones de un sistema con disipación.
9. Ecuaciones de Movimiento de Hamilton
  - Deducción a partir de las Ecuaciones de Lagrange y del Principio de Hamilton. Principio de mínima acción. Formalismo Simplectico.
10. Transformaciones canónicas. Definición y ejemplos. Integrales de Poincaré, paréntesis de Lagrange y de Poisson. Transformaciones canónicas infinitesimales. El hamiltoniano como generador infinitesimal de la evolución temporal. Invariancias del Hamiltoniano y propiedades de conservación, paréntesis de Poisson de las componentes del momento angular. Teorema de Liouville
11. Ecuación de Hamilton-Jacobi: ecuaciones para la función principal de Hamilton y la función característica de Hamilton.
  - Separación de variables. Variables de ángulo acción. Teoría clásica de perturbaciones.
12. Sistemas de dos cuerpos. Reducción al problema de un cuerpo.
  - Problema unidimensional equivalente. Órbitas, propiedades.
  - Atracción gravitatoria y leyes de Kepler.
  - Teorema del virial. Dispersión: definición, cálculo y medición de secciones eficaces. Fórmula de Rutherford. Sección eficaz total. Transformación del sistema del centro de masa al de laboratorio.

BIBLIOGRAFIA

GOLDSTEIN, H. "Classical Mechanics" 2nd. Ed. Addison Wesley  
 LANDAU, L.D. and LIPSCHITZ, E.M. "Curso de Física Teórica" - Vol. I. Reverté.  
 SOMMERFELD, A. "Lectures on Theoretical Physics", Vol. I. Academic Press.  
 TER HAAR, D. "Elements of Hamiltonian Mechanics" - Pergamon Press.  
 TAYLOR, E.F. y WHEELER, J.A. "Spacetime Physics"-Freeman and Co.  
 SUDARSHAN, E. y LUKUNDA, N. "Classical Dynamics: A Modern Perspective",  
 J. Wiley and Sons.

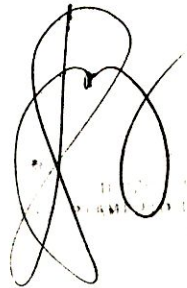
Firma del Profesor:



Aclaración de firma: Dr. D.R.C. Bruno

12 AGO. 1983

Firma del Director:



SECRET  
INSTITUTO VENEZOLANO DE INVESTIGACIONES CIENTÍFICAS  
FÍSICA

Aprobado por Resolución 2A 1090/83