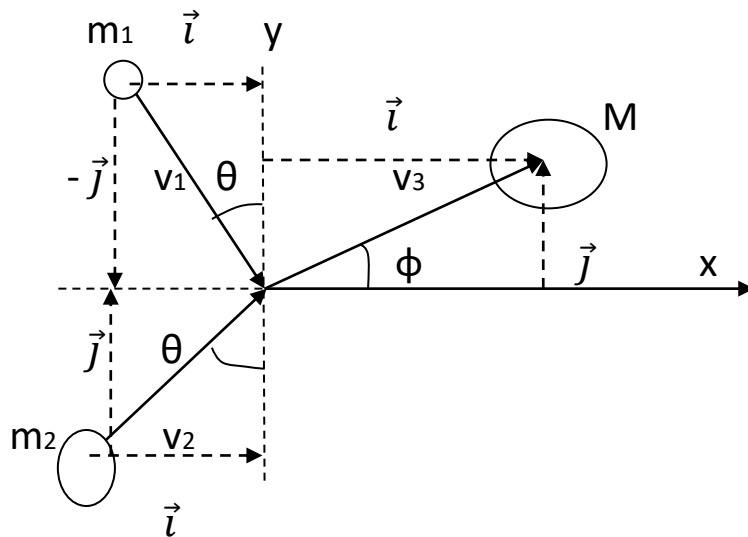


CONSERVACIÓ DE LA QUANTITAT DE MOVIMENT:

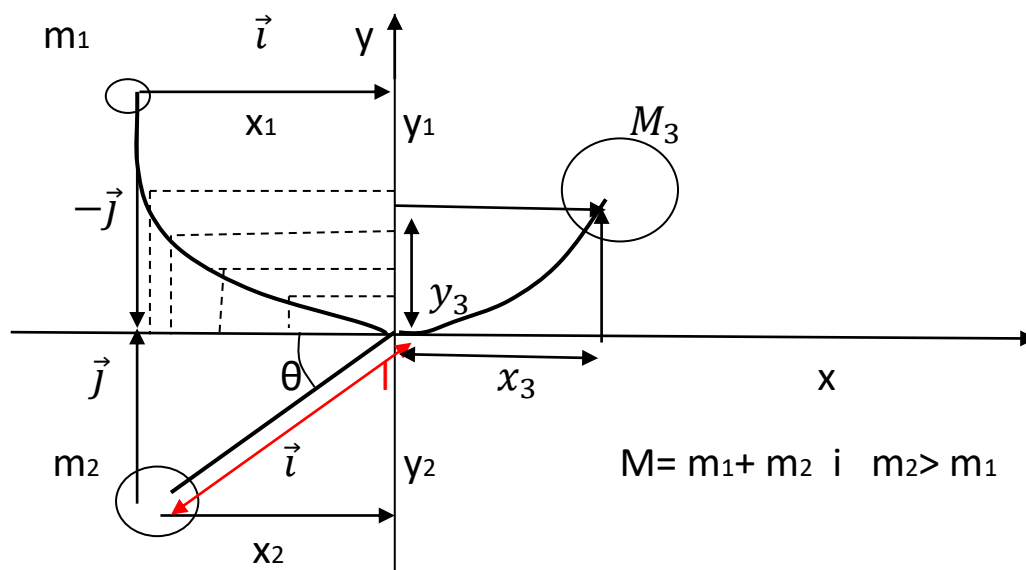


$$P_{\text{abans}} = P_{\text{després}} \quad m_1 \cdot v_1 = -m_1 \cdot v_{1y} \cos \theta \vec{j} + m_1 \cdot v_{1x} \sin \theta \vec{i}$$

$$m_2 \cdot v_2 = m_2 \cdot v_{2y} \cos \theta \vec{j} + m_2 \cdot v_{2x} \sin \theta \vec{i}$$

$$M \cdot v_3 = M[v_{3x} \cos \phi \vec{i} + v_{3y} \sin \theta \vec{j}].$$

I en casos més complexes:



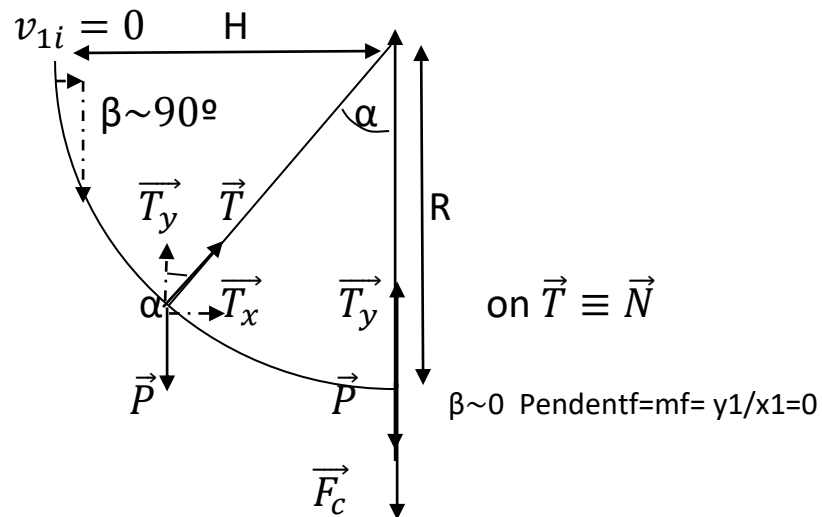
$$M = m_1 + m_2 \quad \text{i} \quad m_2 > m_1$$

$$-y_1 = (k/2) \cdot x_1^2$$

$$x_2^2 + y_2^2 = l^2$$

$$D'altra banda \quad E_{c3} = (1/2) \cdot M \cdot v_3^2, \quad \text{o} \quad y_3 = (k'/2) \cdot x_3^2.$$

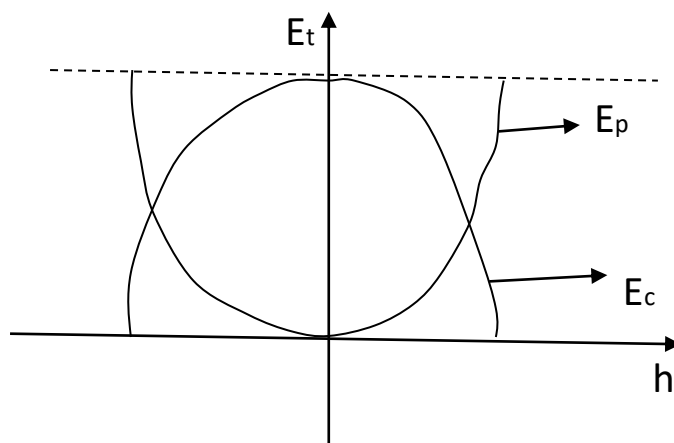
Mentre que per la dinàmica de m_2 podem dir: $p_2 = m_2 \cdot v_2$.

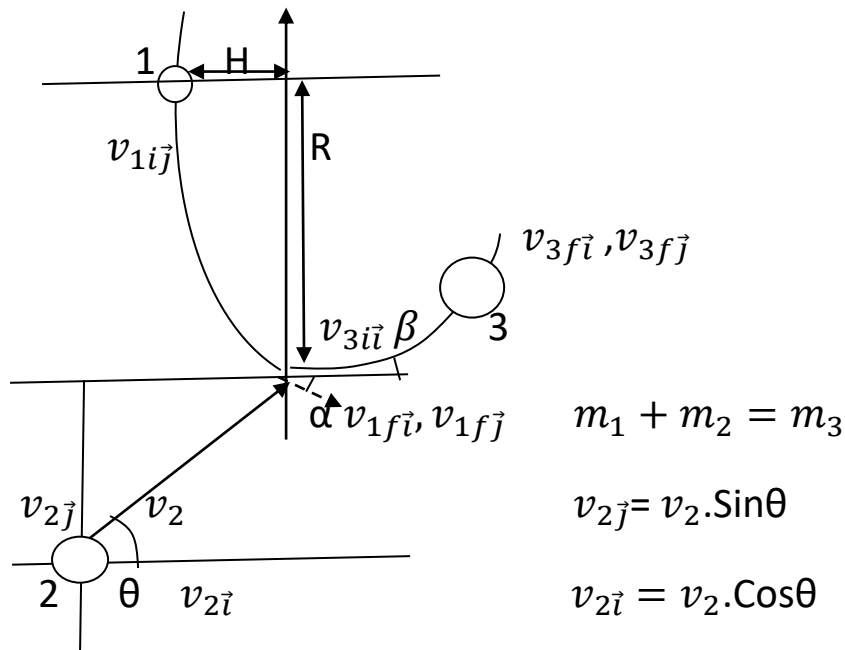


Ens trobem amb la força centrípeta \vec{F}_c . Així, al punt més baix, tenim $\vec{T}_y = \vec{P} + \vec{F}_c$, $T_y = T \cdot \cos \alpha$, $T_x = T \cdot \sin \alpha$

$$\vec{F}_c = \vec{T}_y - \vec{P} \quad m \cdot \frac{v_{1f}^2}{R} = T_y - m \cdot \vec{g}$$

Per analogia amb:





Conservació de la quantitat de moviment:

En \vec{i} : $m_2 \cdot v_2 \cdot \cos\theta + m_1 v_{1f} \cdot \cos\alpha = m_3 \cdot v_{3i} \cdot \cos\beta$

En \vec{j} : $m_2 \cdot v_2 \cdot \sin\theta - m_1 v_{1f} \cdot \sin\alpha = m_3 \cdot v_{3i} \cdot \sin\beta$

Suposant ara el tractament amb el principi de conservació de l'energia: $E_{cf} + E_{pf} = E_{ci} + E_{pi}$

i que: $E_{c1i} = 0$, $E_{c1f} = \frac{1}{2} \cdot m_1 \cdot v_{1f}^2$, $E_{c2i} = E_{c2f} = \frac{1}{2} \cdot m_2 \cdot v_2^2$ i $v_{3f} = 0$

i $E_{p1i} = m_1 \cdot g \cdot R$