

aprendemos que $R = 4.0 \cdot e^{0.05t}$, es decir, en un sistema de referencia rectangular, la velocidad es constante.

Respectivamente: $\dot{x}(t) = 4.0 \cdot e^{0.05t} \cdot 0.05 = 0.2 \cdot e^{0.05t}$

que define la base móvil

de acuerdo con la ecuación de movimiento:

se tiene que $\ddot{x}(t) = 0.2 \cdot e^{0.05t} \cdot 0.05^2 = 0.01 \cdot e^{0.05t}$

que es la aceleración.

Es decir, $\ddot{x}(t)$ es tangente a los vectores de velocidad.

En el caso de una base rectangular, se tiene que $\ddot{x}(t) = 0.01 \cdot e^{0.05t}$.

Por lo tanto, se tiene que $\ddot{x}(t) = 0.01 \cdot e^{0.05t}$.

que es la aceleración constante.

en virtud de lo anterior, se tiene que:

que es la aceleración constante.

CLASES PARTICULARES, TUTORÍAS TÉCNICAS ONLINE LLAMA O ENVÍA WHATSAPP: 689 45 44 70

ONLINE PRIVATE LESSONS FOR SCIENCE STUDENTS CALL OR WHATSAPP:689 45 44 70

