



En la gráfica posición-tiempo ($x-t$) de un movimiento rectilíneo uniforme (M.R.U.) representa en el eje horizontal (eje x) el tiempo y en el eje vertical (eje y) la posición, se puede observar como la posición aumenta o disminuye de manera constante cuando avanza del tiempo. Además se puede distinguir cuando la velocidad es positiva o negativa.



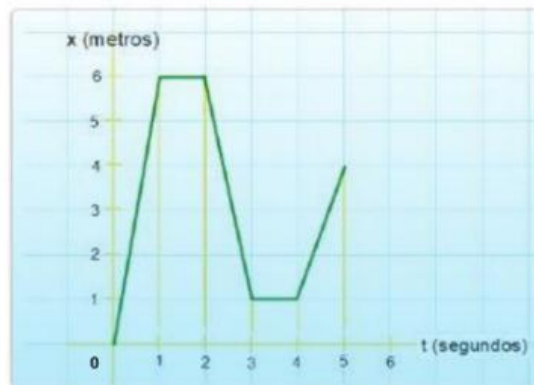
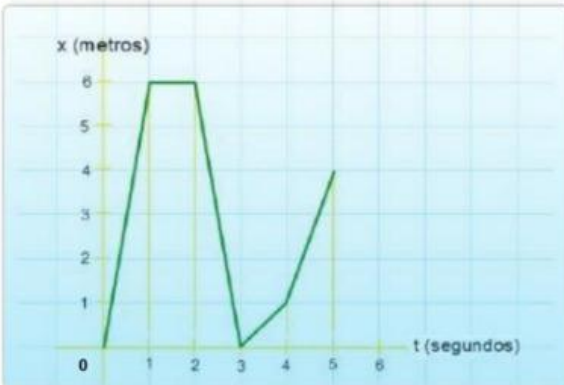
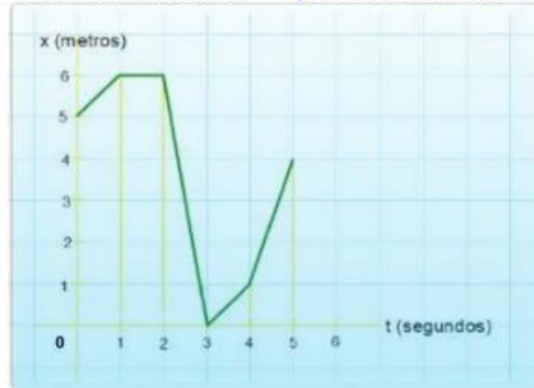
Lee con cuidado cada problema y responde lo que se pregunta.

1

Un Robot avanzó siempre hacia la derecha describiendo trayectorias rectilíneas. Sus posiciones:

Tiempo (s)	t	0	1	2	3	4	5
Posición (m)	x	5	6	6	0	1	4

a) ¿Cuál es la gráfica que representa correctamente los datos anteriores? (Haz clic sobre la correcta)



De acuerdo a la gráfica correcta:

b) ¿En qué intervalo de tiempo permaneció el cuerpo en reposo? De $t_i =$ s a $t_f =$ s

c) ¿Cuál fue el desplazamiento del móvil entre 2 s y 3 s?

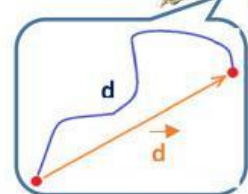
$|\vec{d}| =$ m

d) ¿Cuál fue el desplazamiento total del cuerpo?

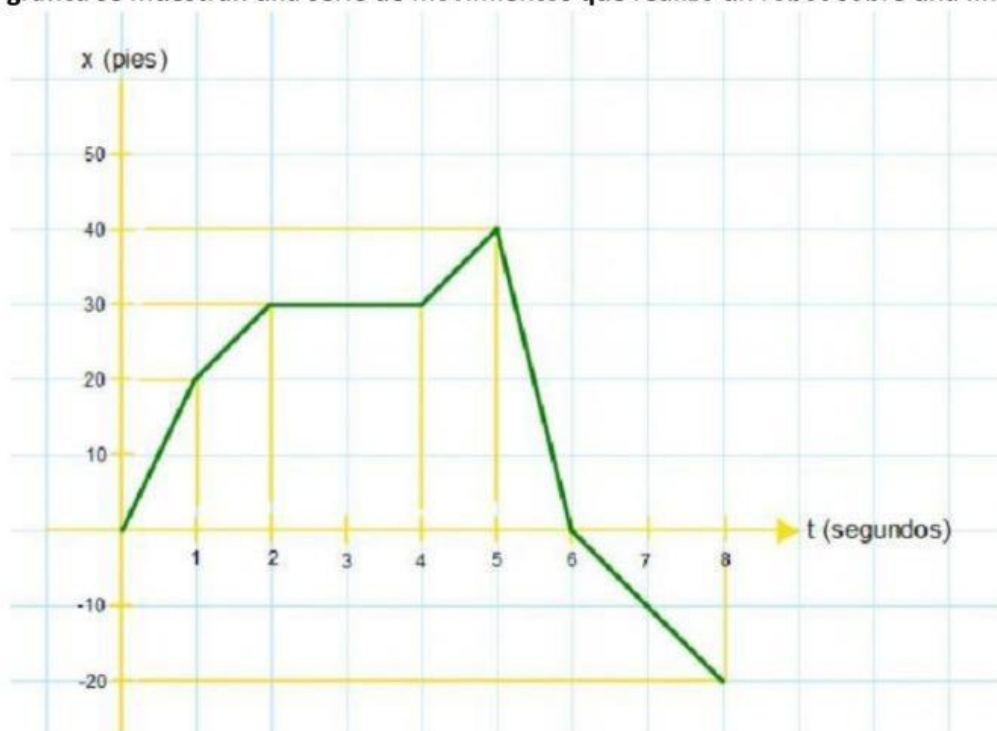
$|\vec{d}| =$ m

e) ¿Cuál fue la distancia total recorrida por el cuerpo?

$d =$ m



2 En la gráfica se muestran una serie de movimientos que realizó un robot sobre una línea recta:



- a) ¿Cuánto recorrió en el intervalo de 0 a 1 segundos? $d =$ pies
- b) ¿Cuánto recorrió en el intervalo de 1 a 2 segundos? $d =$ pies
- c) ¿Cuánto recorrió en el intervalo de 2 a 4 segundos? $d =$ pies
- d) ¿Cuánto recorrió en el intervalo de 4 a 5 segundos? $d =$ pies
- e) ¿Cuánto recorrió en el intervalo de 5 a 6 segundos? $d =$ pies
- f) ¿Cuánto recorrió en el intervalo de 6 a 8 segundos? $d =$ pies
- g) ¿Cuánto recorrió en total? $d =$ pies
- h) ¿Cuánto desplazamiento total alcanzó? $|\vec{d}| =$ pies, en sentido
- i) ¿En qué intervalo de tiempo el desplazamiento es cero? De $t_i =$ s a $t_f =$ s
- j) ¿En qué intervalo de tiempo el robot volvió a su origen? De $t_i =$ s a $t_f =$ s
- k) ¿En qué intervalo de tiempo el robot avanza (+)? De $t_i =$ s a $t_f =$ s
de $t_i =$ s a $t_f =$ s
y de $t_i =$ s a $t_f =$ s
- l) ¿En qué intervalo de tiempo el robot retrocede (-)? De $t_i =$ s a $t_f =$ s
y de $t_i =$ s a $t_f =$ s