

Meccanica: quesiti

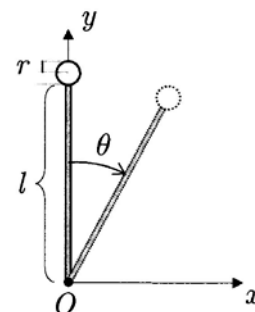
- 1) La posizione di un punto materiale è espressa dal vettore $\mathbf{r} = R \cos \omega t \mathbf{i} + R \sin \omega t \mathbf{j}$. Calcolare le espressioni dei vettori velocità ed accelerazione. Calcolare i loro moduli.
- 2) Due punti materiali P_1 e P_2 , aventi rispettivamente massa m_1 e m_2 , sono inizialmente tenuti in quiete a distanza r_0 e soggetti esclusivamente alla reciproca attrazione gravitazionale. Calcolare le espressioni dei moduli delle velocità v_1 e v_2 assunte dai due punti materiali in funzione della loro distanza istantanea r , nel caso in cui i due punti vengano lasciati liberi con velocità iniziale nulla.
- 3) Verificare se il campo di forze $\bar{F} = -\alpha \{ (2xz + z^2) \bar{i} + 3y^2 \bar{j} + (x^2 + 2xz) \bar{k} \}$ è conservativo. In caso affermativo calcolare l'espressione dell'energia potenziale.
- 4) Spiegare e commentare in dettaglio la definizione di lavoro meccanico di una forza.
- 5) Dimostrare il teorema del momento della forza (nel caso di un punto materiale).

Meccanica: problema

Un'asta omogenea ha lunghezza l , spessore trascurabile e massa m_a . Ad una sua estremità è fissato un disco omogeneo di raggio r e massa m_d , mentre l'altra estremità è vincolata ad un asse ortogonale al piano della Figura e passante per il punto O , asse attorno al quale l'asta può ruotare con attrito trascurabile nel piano verticale. L'asta, che si trova inizialmente nella posizione d'equilibrio instabile, ad un dato istante comincia a cadere in seguito a una lieve perturbazione.

Determinare le espressioni delle seguenti grandezze:

- a) il momento d'inerzia totale I_O del sistema rispetto all'asse orizzontale passante per O ;
- b) la coordinata y_G del centro di massa del sistema nella condizione iniziale di equilibrio instabile;
- c) la massima velocità angolare ω_{max} assunta dal sistema in funzione di m_a , m_d , I_O , y_G e del modulo dell'accelerazione di gravità g .



SOLUZIONI

Q1

$$\vec{r} = R \cos \omega t \vec{i} + R \sin \omega t \vec{j}$$

$$\vec{v} = \dot{\vec{r}} = -\omega R \sin \omega t \vec{i} + \omega R \cos \omega t \vec{j}$$

$$\vec{a} = \dot{\vec{v}} = -\omega^2 R \cos \omega t \vec{i} - \omega^2 R \sin \omega t \vec{j}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{\vec{v} \cdot \vec{v}} = \omega R$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{\vec{a} \cdot \vec{a}} = \omega^2 R$$

Q2

il sistema è isolato e soggetto unicamente a forze conservative, ergo:

$$(1/2) (m_1 v_1^2 + m_2 v_2^2) - \gamma m_1 m_2 / r = -\gamma m_1 m_2 / r_0 \quad (\text{conservazione energia meccanica})$$

$$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = \vec{0} \quad (\text{conservazione quantità di moto})$$

Passando ai moduli (data la centralità della forza), la seconda equazione diventa

$$v_2 = (m_1 / m_2) v_1 \quad \text{da cui}$$

$$v_1 = m_2 \{ [2\gamma / (m_1 + m_2)] (1/r - 1/r_0) \}^{1/2}$$

$$v_2 = m_1 \{ [2\gamma / (m_1 + m_2)] (1/r - 1/r_0) \}^{1/2}$$

Q3 $U = \alpha (x^2 z + y^3 + z^2 x)$

Soluzione problema

a) $I_0 = m_a l^2 / 3 + (1/2) m_d r^2 + m_d (l + r)^2$

b) $y_G = 1 / (m_a + m_d) [m_a l / 2 + m_d (l + r)]$

c) ω_{max} si avrà nella posizione di energia potenziale minima ($\theta = \pi$); applicando la conservazione dell'energia meccanica e la relazione tra energia potenziale della forza peso e quota del centro di massa si ha

$$(m_a + m_d) g y_G = (1/2) (\omega_{max})^2 - (m_a + m_d) g y_G \Rightarrow$$

$$\omega_{max} = [4(m_a + m_d) g y_G / I_0]^{1/2}$$