

## Meccanica

---

**Q1)** Un pendolo di massa  $m$  e lunghezza  $l$  è spostato rispetto alla verticale di un certo angolo  $\theta$ . Calcolare la tensione del filo nel momento in cui transita dalla posizione di equilibrio.

**Q2)** Determinare l'espressione del lavoro compiuto dalla forza conservativa  $\vec{f} = \alpha[(y^2 + 2xz)\vec{i} + (z^2 + 2xy)\vec{j} + (x^2 + 2yz)\vec{k}]$  su di un punto materiale di massa  $m$  che si muove di moto rettilineo uniformemente accelerato partendo da fermo nell'origine del sistema di riferimento e raggiungendo il punto  $P \equiv (x_0, y_0, z_0)$ .

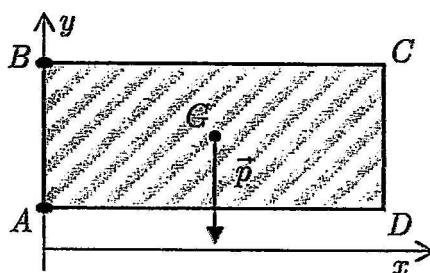
**Q3)** Calcolare l'espressione del momento d'inerzia di un corpo piano di spessore trascurabile, avente forma di triangolo isoscele con altezza  $h$ , base  $b$  e massa  $M$  uniformemente distribuita sulla sua superficie  $S$  rispetto all'asse coincidente con la base.

**Q4)** Dimostrare una delle relazioni di Poisson.

**Q5)** Discutere le principali proprietà e leggi che caratterizzano i corpi rigidi.

## Problema

Si consideri la superficie metallica costituita dal rettangolo  $ABCD$  mostrato in Figura, di lati  $a=BC$  e  $b=CD$ , vincolato nei punti  $A$  e  $B$  a un asse verticale (coincidente con l'asse  $y$  d'un riferimento cartesiano piano) e soggetto alla forza peso  $\vec{p}$ .



Sapendo che il centro di massa  $G$  si trova all'incrocio delle diagonali del rettangolo determinare, nelle condizioni di equilibrio del sistema, le espressioni delle seguenti grandezze fisiche: a) le componenti orizzontali delle forze  $\vec{\Phi}_A$  e  $\vec{\Phi}_B$  esercitate dai vincoli nei punti  $A$  e  $B$  come reazioni vincolari alla forza peso; b) la risultante delle componenti verticali delle forze  $\vec{\Phi}_A$  e  $\vec{\Phi}_B$ .

## Soluzioni

Q1

$$E = mgh + \frac{1}{2}mv^2 \quad mgl(1 - \cos \vartheta) = \frac{1}{2}mv_0^2 \quad v_0 = \sqrt{2gl(1 - \cos \vartheta)}$$

$$T - mg = m \frac{v_0^2}{l} \quad T = mg(3 - 2\cos \vartheta)$$

Q2

Integrando sul percorso a zig zag da (0,0,0) a (x<sub>0</sub>,y<sub>0</sub>,z<sub>0</sub>) otteniamo

$$L = \int_{0,0,0}^{x_0,0,0} f_x dx + \int_{x_0,0,0}^{x_0,y_0,0} f_y dy + \int_{x_0,y_0,0}^{x_0,y_0,z_0} f_z dz = x_0 y_0^2 + x_0^2 z_0 + y_0 z_0^2.$$

Q3

$$I = \int_0^h \int_{-\frac{b}{2}(1-\frac{y}{h})}^{\frac{b}{2}(1-\frac{y}{h})} y^2 \sigma dy dx = \int_0^h y^2 \sigma dy \int_{-\frac{b}{2}(1-\frac{y}{h})}^{\frac{b}{2}(1-\frac{y}{h})} dx = \int_0^h y^2 \sigma dy (x) \Big|_{-\frac{b}{2}(1-\frac{y}{h})}^{\frac{b}{2}(1-\frac{y}{h})} = \int_0^h b(1-\frac{y}{h}) y^2 \sigma dy =$$

$$= b\sigma \int_0^h (y^2 - \frac{y^3}{h}) dy = b\sigma (\frac{1}{3}y^3 - \frac{1}{4h}y^4) \Big|_0^h = \frac{b\sigma h^3}{12} \quad \text{ma } M = \frac{bh\sigma}{2}$$

$$I = \frac{1}{6} M h^2$$

Problema

Assumiamo come polo di riduzione il punto  $\Omega = (0, a/2)$ . Si ha

$$\vec{F}^e = M \vec{a}_{CM} \quad \Phi_{Ax} \vec{i} + \Phi_{Ay} \vec{j} + \Phi_{Bx} \vec{i} + \Phi_{By} \vec{j} - p \vec{j} = \vec{0}$$

$$\begin{cases} \Phi_{Ax} + \Phi_{Bx} = 0 \\ \Phi_{Ay} + \Phi_{By} - p = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} \Phi_{Ax} = -\Phi_{Bx} \\ p = \Phi_{Ay} + \Phi_{By} \end{cases} \quad (\text{risposta } b)$$

$$\vec{M}^e = \frac{d\vec{L}}{dt} + \vec{v}_\Omega \wedge \vec{P} \quad \frac{a}{2} \vec{i} \wedge (-p \vec{j}) + \frac{b}{2} \vec{j} \wedge (\Phi_{Bx} \vec{i} + \Phi_{By} \vec{j}) - \frac{b}{2} \vec{j} \wedge (\Phi_{Ax} \vec{i} + \Phi_{Ay} \vec{j}) = \vec{0}$$

$$\left\{ -\frac{ap}{2} - \frac{b\Phi_{Bx}}{2} + \frac{b\Phi_{Ax}}{2} = 0 \right\} \quad \left\{ -ap + b\Phi_{Ax} + b\Phi_{Ax} = 0 \right.$$

$$\left. \left\{ \Phi_{Ax} = \frac{a}{2b} p \right\} \quad \left\{ \Phi_{Bx} = -\frac{a}{2b} p \right\} \quad (\text{risposta } a)$$