



Meccanica

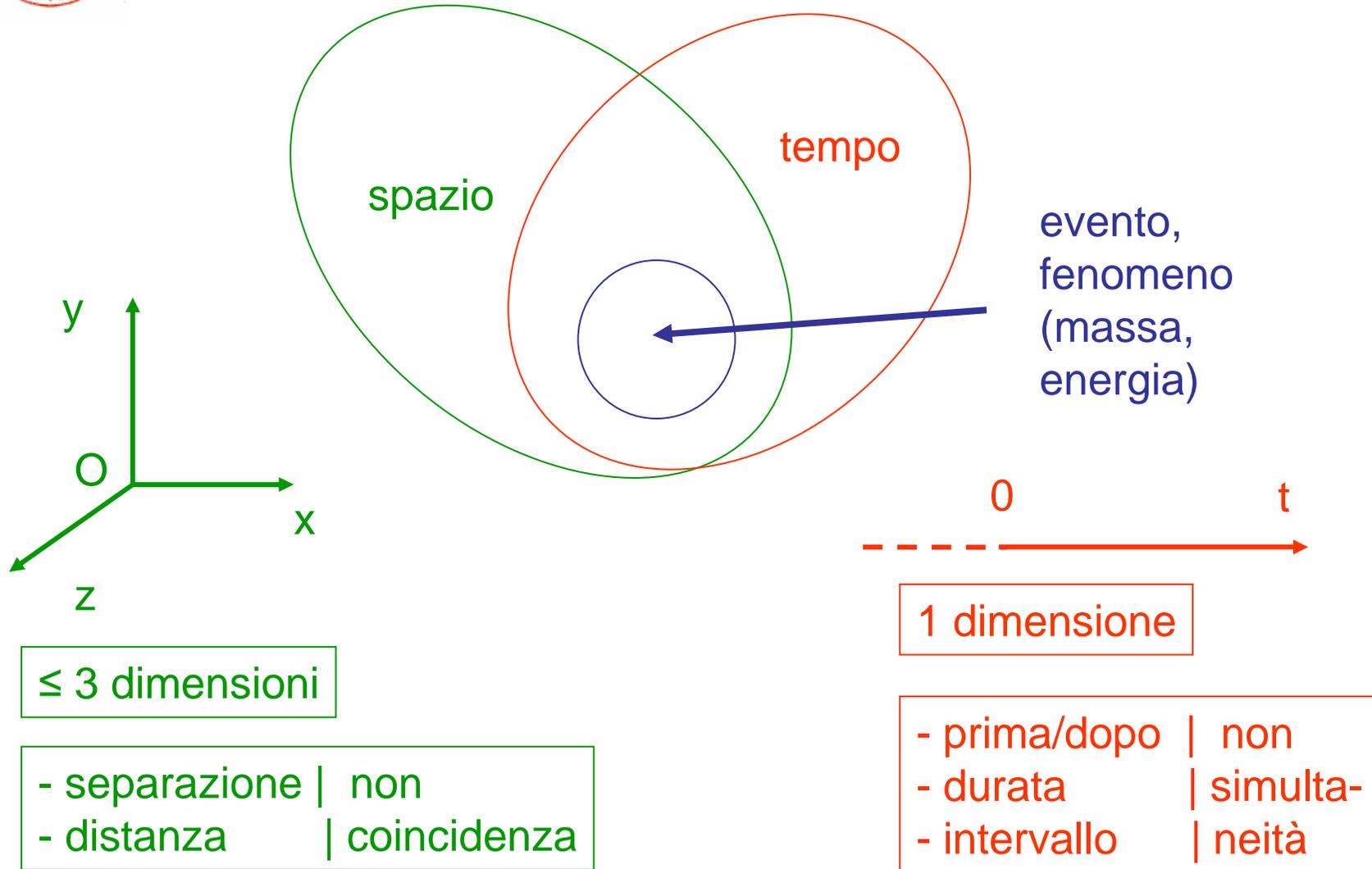


Corso di Fisica per CQPS
AA2008/09

fln - apr-mag 2009



Preliminari: spazio & tempo (*)



(*) facoltativo

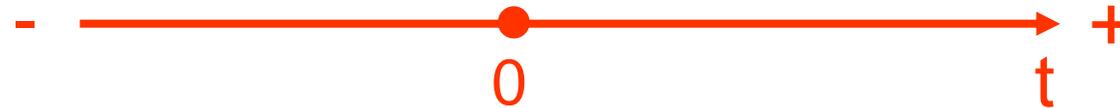
fln - apr-mag 2009



Tempo (2) (*)



- tempo, t , trascorso a partire da un'origine dei tempi (arbitraria, comoda), +vo o -vo, futuro o passato – noi andiamo solo verso il futuro



(non esiste il tempo assoluto, il big bang, la nascita dell'universo, ha avuto luogo $\approx 13.7 \times 10^9$ anni fà, Edwin Hubble, 1929)

- intervallo di tempo, $\Delta t = t_2 - t_1$, fra due eventi, assolutamente svincolato dall'origine dei tempi (matematicamente è quasi lo stesso se si pone $t_1 = 0$ e $t_2 = t$)

(*) facoltativo



Punto materiale (P) (*)

- estensione piccola rispetto al laboratorio
- struttura influente ai fini del movimento
- es.
 - stella, pianeti rispetto al sistema solare
 - sasso rispetto alla terra/NN5
 - molecola in un volume di gas (ad es. 1 litro)
 - etc.
- NB1 il p.m. è differente da (non è identico a) un punto geometrico
- NB2 il fatto che sia materiale (m) sarà rilevante poi nella dinamica



Meccanica 1a parte



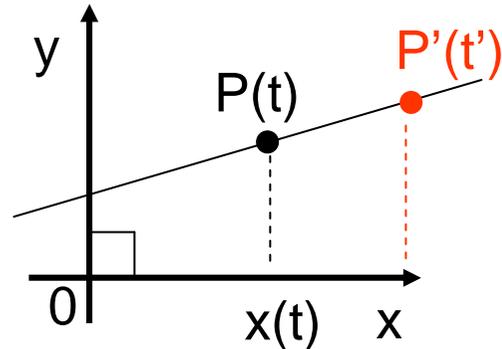
Cinematica

fln - apr-mag 2009



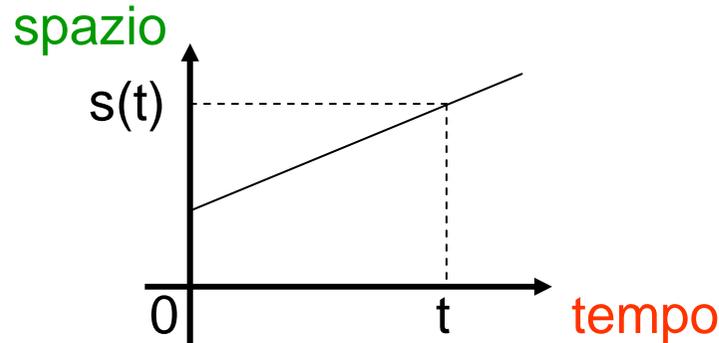
Sistemi di riferimento, eq. oraria

- il moto è relativo => sistema di riferimento



(P occupa varie posizioni nel piano cartesiano al passare di t; 1 dimensione: x occupa varie posizioni lungo l'asse x al passare di t => $x = x(t)$)

- spazio percorso nel tempo, eq. oraria

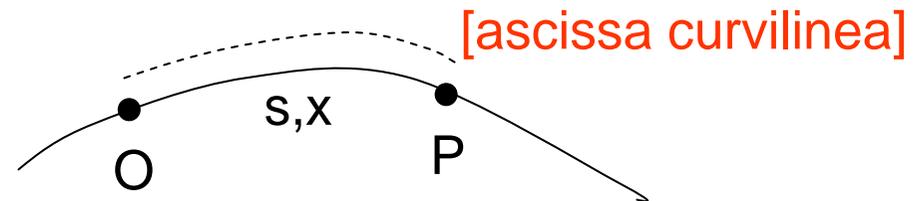
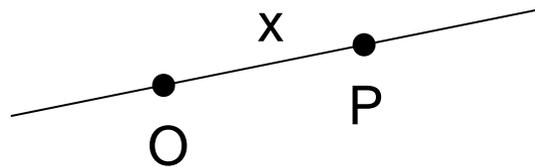


se ci interessa la distanza percorsa in un certo tempo indipendentemente dalla direzione



Moto in 1 dimensione

- in questo caso conta solo il verso +vo o -vo dello spostamento nel tempo => possiamo usare quantità scalari (non cambia la direzione)
- due possibilità: **moto lungo una retta, x**, o **moto lungo una traiettoria (curva) fissata, s o x**



- si definisce

$$\text{velocità media} = \frac{\text{spazio percorso}}{\text{tempo impiegato a percorrerlo}}$$

$$v_m = \frac{s}{t} \quad \text{o} \quad \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta x}{\Delta t} \quad \text{o} \quad \frac{s_2 - s_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta s}{\Delta t}$$



Velocità

- la velocità istantanea è ($\Delta t \rightarrow 0$ uguale a $t_2 \rightarrow t_1$)

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = \frac{dx}{dt}$$

in generale

$$x = x(t)$$

$$v = v(t)$$

- le dimensioni di v sono

$$[v] = [s/t] = [st^{-1}] = [LT^{-1}]$$

- le unità di misura nel SI sono m/s e nel CGS cm/s
– altra unità usata è km/h

6 m/s = ? cm/s; si moltiplica a sx per $1 = 10^2$ cm/m

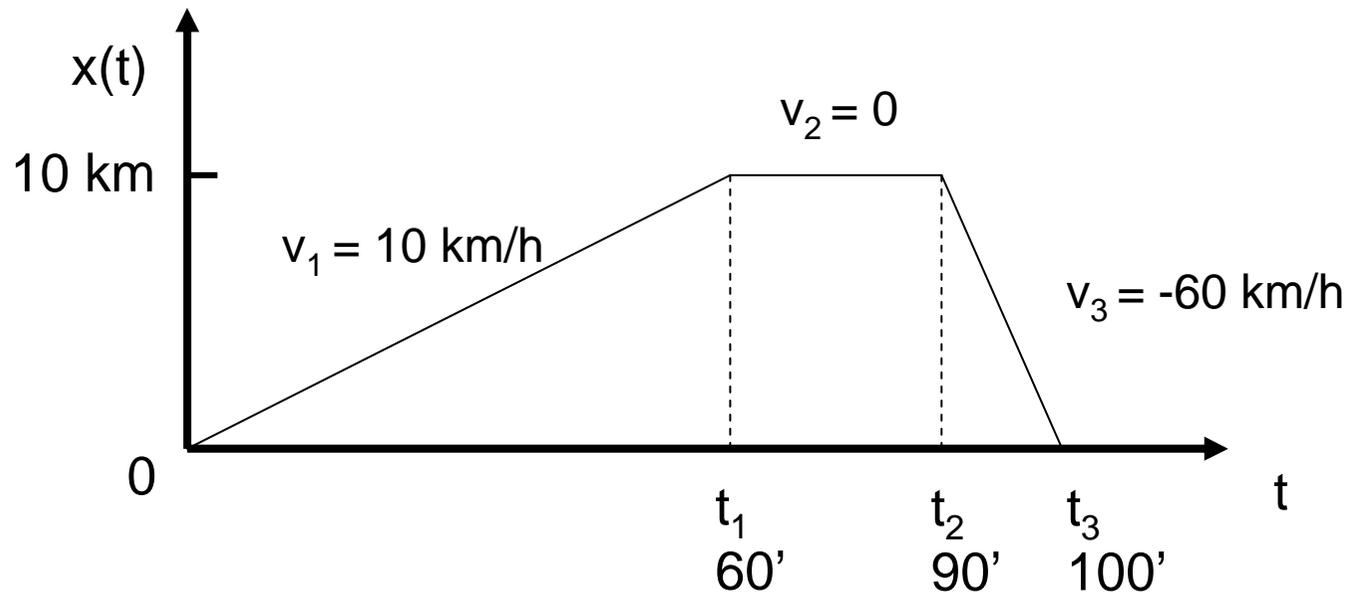
$$6(\cancel{\text{m/s}}) \cdot 10^2 \cancel{\text{cm/m}} = 6 \cdot 10^2 \text{ cm/s}$$

se devo convertire un'unità
a numeratore la metto a
denominatore nel rapporto
unitario etc.; NB $s^{-1} \rightarrow s^{-1}$



Velocità (2)

- $2.5 \text{ m/s} = ? \text{ km/h}$: $1 = 1 \text{ km}/10^3 \text{ m}$ $1 = 3.6 \cdot 10^3 \text{ s/h}$
 $2.5 \cancel{\text{m/s}} \cdot 3.6 \cdot 10^3 \cancel{\text{s/h}} \cdot 1/10^3 \cancel{\text{km/m}} = 2.5 \cdot 3.6 \text{ km/h} = 9.0 \text{ km/h}$
- **NB in generale: v. media \neq media delle velocità**
(se i Δt sono diversi), ad es.





Velocità (3) (*)

- $v_m = [x(t_3) - x(0)] / (t_3 - 0) = (0 - 0) / 100' = 0$
- $\underline{v} = (\sum_{i=1,3} v_i) / 3 = (10 + 0 - 60) / 3 \text{ km/h} = -17 \text{ km/h}$
- in formule

$$v_m = (\sum_{i=1,n} \Delta x_i) / (\sum_{i=1,n} \Delta t_i) = (\sum_{i=1,n} v_i \Delta t_i) / (\sum_{i=1,n} \Delta t_i)$$

quindi solo se i Δt_i sono tutti $= \Delta t$, si ha

$$\sum_{i=1,n} \Delta t_i = \sum_{i=1,n} \Delta t = n \Delta t \quad \text{e}$$

$$\sum_{i=1,n} v_i \Delta t = \Delta t \cdot \sum_{i=1,n} v_i$$

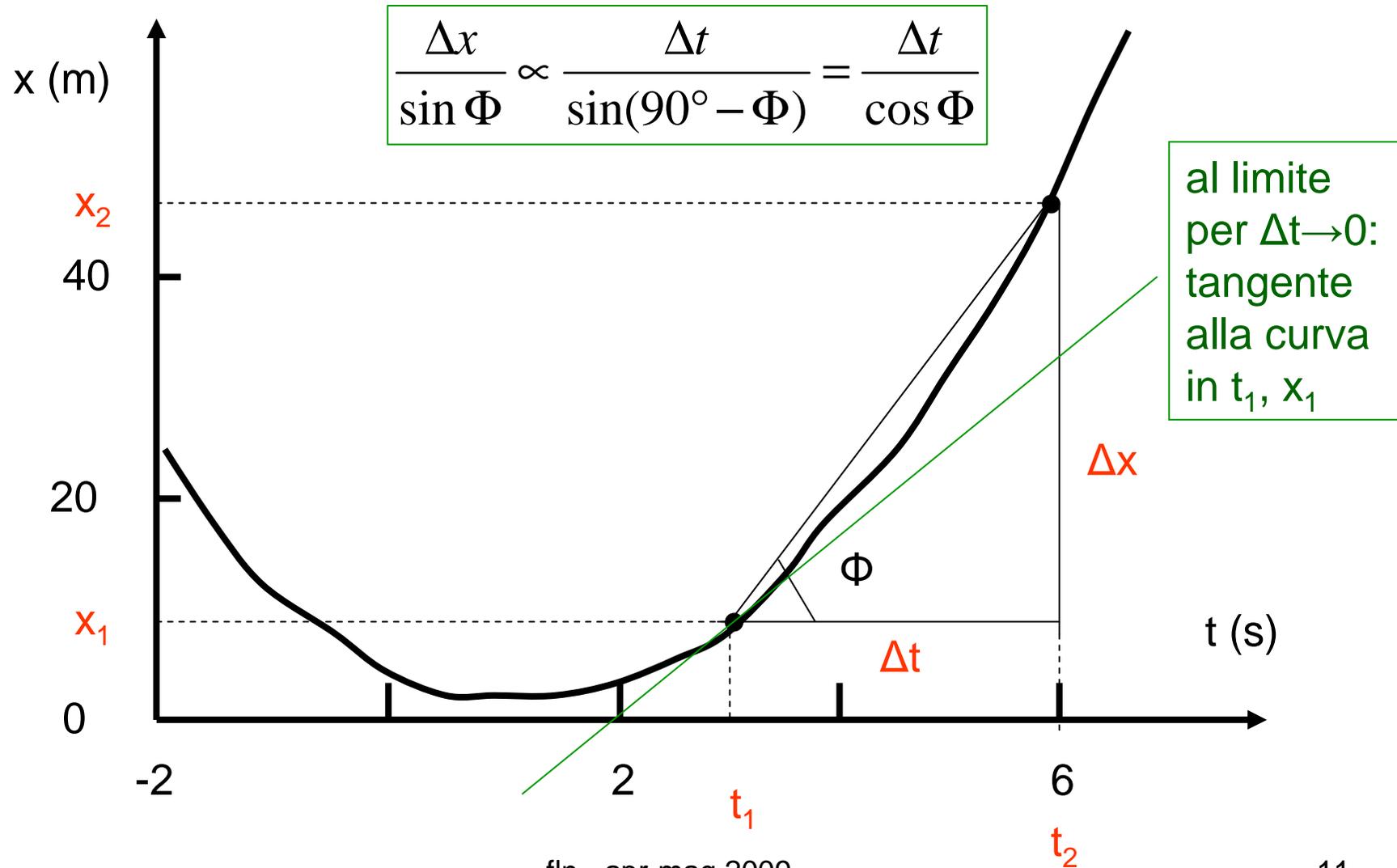
$$\Rightarrow v_m = \Delta t \cdot (\sum_{i=1,n} v_i) / (n \Delta t) = (\sum_{i=1,n} v_i) / n = \underline{v}$$

- se si conoscono Δx_i , $v_i \Rightarrow \Delta t_i = \Delta x_i / v_i$ e si ha

$$v_m = (\sum_{i=1,n} \Delta x_i) / (\sum_{i=1,n} \Delta x_i / v_i) \quad \text{(formula utile per gli esercizi)}$$



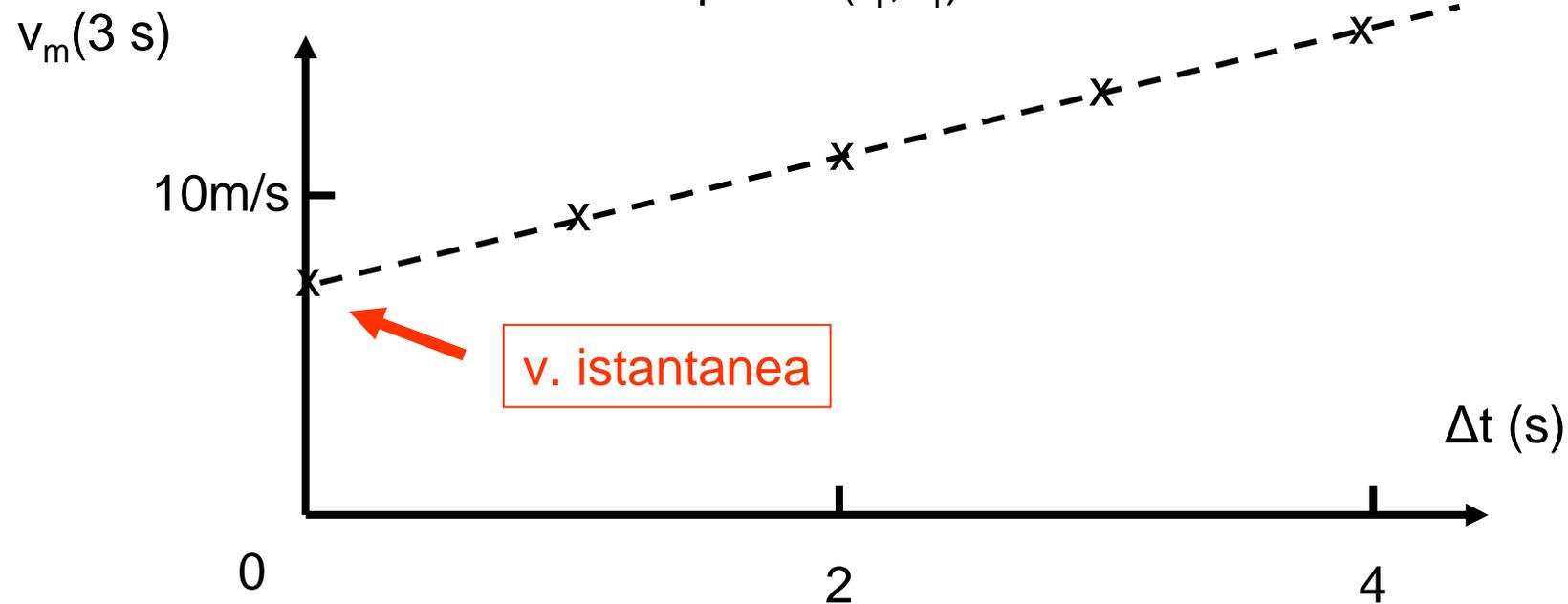
Significato geometrico di v_m e di v istantanea





Significato geometrico di v_m e di v istantanea (2)

- data la curva $x = x(t)$ (lucido precedente)
 - $v_m = \Delta x / \Delta t \sim \text{tg } \Phi$ dà la direzione della **corda** tirata fra i punti (t_1, x_1) e (t_2, x_2)
 - $v(t_1) = dx/dt|_{t_1}$ dà la direzione della **tangente** alla curva nel punto (t_1, x_1)





Accelerazione media e istantanea

- in generale $v = v(t)$, si definisce accelerazione media

$$a_m = \frac{v_2 - v_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

- e accelerazione istantanea

$$a = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{v_2 - v_1}{t_2 - t_1} = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt} \frac{dx}{dt} = \frac{d^2 x}{dt^2}$$

- $[a_m] = [a] = [v/t] = [st^{-1}t^{-1}] = [LT^{-2}]$
- unità SI: m/s^2 CGS: $cm/s^2 = 10^{-2} m/s^2$
- g (accelerazione di gravità) $\approx 9.81 m/s^2 = 981 cm/s^2$



Moto uniforme e uniformemente accelerato

Casi particolari

- moto uniforme (rettilineo o su traiettoria fissa, potrei usare anche x)

$$v_m = v_0 = \text{cost} = \Delta s / \Delta t = (s - s_0) / (t - 0) \quad \text{indipendente da } t$$

$$\Rightarrow \boxed{s = v_0 t + s_0} \quad (*) \quad s = s(t)$$

$$a = 0 \quad \text{infatti } a_m = (v_2 - v_1) / (t_2 - t_1) = (v_0 - v_0) / (t_2 - t_1) = 0$$

- moto uniformemente accelerato

$$a_m = a_0 = \text{cost} = \Delta v / \Delta t = (v - v_0) / (t - 0) \quad \text{indipendente da } t$$

$$\Rightarrow \boxed{v = a_0 t + v_0} \quad (*) \quad v = v(t)$$

capita spesso!
per es. g

(*) le cost. s_0, v_0 dipendono dalla scelta dell'origine dei t



Moto uniformemente accelerato (2) (*)

$$1. \quad v_m = \frac{s_2 - s_1}{t_2 - t_1} \quad \longrightarrow \quad s_2 = s_1 + v_m(t_2 - t_1)$$
$$2. \quad a_m = \frac{v_2 - v_1}{t_2 - t_1} \quad \longrightarrow \quad v_2 = v_1 + a_0(t_2 - t_1)$$

v varia linearmente \rightarrow prendo $v_m = (v_1 + v_2)/2$ (centro dell'intervallo)

$$s_2 = s_1 + \frac{1}{2}(v_1 + v_2)(t_2 - t_1) = s_1 + \frac{1}{2}(v_1 + v_1 + a_0(t_2 - t_1))(t_2 - t_1)$$

$$s_2 = s_1 + v_1(t_2 - t_1) + \frac{1}{2}a_0(t_2 - t_1)^2 \quad \text{ora pongo } t_1 = 0 \text{ e } t_2 = t$$

$$s_1 = s(0) = s_0; \quad s_2 = s(t); \quad v_1 = v(0) = v_0; \quad v_2 = v(t)$$

(NB t_1 e t_2 sono qualsiasi)



Moto uniformemente accelerato (3)

$$\rightarrow s(t) = s_0 + v_0(t-0) + \frac{1}{2}a_0(t-0)^2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} s(t) = s_0 + v_0t + \frac{1}{2}a_0t^2 \\ v(t) = v_0 + a_0t \\ a(t) = a_0 \end{array} \right.$$

dove s_0, v_0 sono spazio percorso e velocità a $t = 0$
Se considero un moto rettilineo unif. acc., userò anche x

$$\left\{ \begin{array}{l} x(t) = x_0 + v_0t + \frac{1}{2}a_0t^2 \\ v(t) = v_0 + a_0t \\ a(t) = a_0 \end{array} \right.$$



Moto uniformemente accelerato (4)

Se considero la caduta di un grave che parte da fermo **in assenza di attrito**, chiamando $h(t)$ l'altezza rispetto al suolo, ponendo cioè $h(0) = h_0$, poichè $a_0 = -g$ accelerazione di gravità in questo sistema di riferimento, ho

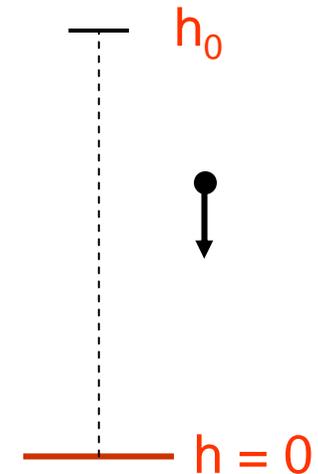
$$\begin{cases} h(t) = h_0 - \frac{1}{2} gt^2 \\ v(t) = -gt \\ a(t) = -g \end{cases}$$

e il grave raggiunge il suolo, $h = 0$, dopo un tempo

$$t = \sqrt{(2h_0/g)} \quad (\text{da } 0 = h_0 - \frac{1}{2} gt^2)$$

$$h_0 = 56 \text{ m}, \theta = 5^\circ 30' \rightarrow t = ? \quad \Delta x \text{ alla base} = ?$$

$$t = 3.38 \text{ s} \quad \Delta x = 5.37 \text{ m} \quad \text{fln - apr-mag 2009}$$





Moti in una dimensione

- vario $a = a(t)$ (il più generale)
se $av > 0$ accelerato ($av < 0$ decelerato)
- uniforme $a = 0; v = \text{cost}$
- uniformemente accel. $a = \text{cost} = a_0; v = v(t)$

dalle 2 eq. per $x(t)$ e $v(t)$ si può eliminare il parametro t , (*) per es. dalla 2^a,

$$t = (v(t) - v_0) / a_0$$

e sostituendo nella 1^a

$$x(t) = x_0 + v_0 \underbrace{(v(t) - v_0) / a_0}_t + \frac{1}{2} a_0 \underbrace{[(v(t) - v_0) / a_0]^2}_{t^2}$$

(*) dimostrazione facoltativa fln - apr-mag 2009



Una relazione importante per il moto unif. acc.

$$\begin{aligned}x(t) &= x_0 + \cancel{v_0/a_0} - v_0^2/a_0 + \frac{1}{2}(v^2 - \cancel{2vv_0} + v_0^2)/a_0 \\ &= x_0 - \frac{1}{2} v_0^2/a_0 + \frac{1}{2} v^2(t)/a_0 = x_0 + \frac{1}{2}(v^2(t) - v_0^2)/a_0\end{aligned}$$

che può essere riscritta

$$2a_0(x(t) - x_0) = v^2(t) - v_0^2$$

valida per **qualsiasi moto uniformemente accel.** –
intervengono esplicitamente solo **lo spazio, la
velocità e l'accelerazione**

 $v(t) = \sqrt{v_0^2 + 2a_0(x(t) - x_0)}$ etc.



Derivazione e integrazione

- se conosco $x(t)$ \longrightarrow $v(t) = dx(t)/dt$; $a(t) = dv(t)/dt$
- però nei problemi di meccanica (e non solo) si conosce l'accelerazione $\vec{a} = \vec{F}/m$ (vedi 2^a legge della dinamica, $\vec{F} = m\vec{a}$, più avanti)

\longrightarrow bisogna seguire il cammino inverso ed integrare

$$v(t) = \int_0^t a(t) dt; \quad s(t) = \int_0^t v(t) dt$$

(questa operazione è stata fatta “di nascosto” nel ricavare le formule del moto uniformemente accelerato)



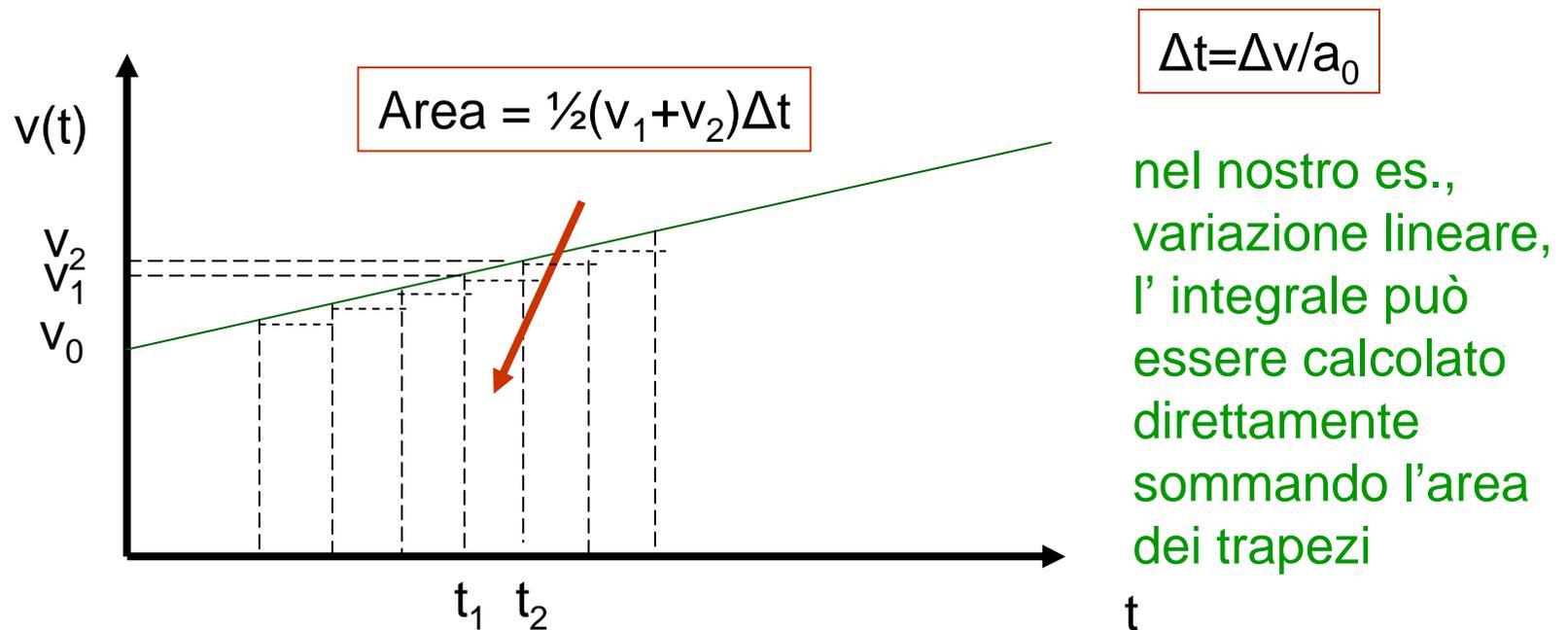
Qualche semplice regola

- la derivata di una costante è zero $(d/dt)\text{cost} = 0$
(ma anche $\Delta(\text{cost}) = \text{cost} - \text{cost} = 0!$)
ad es. $dv_0/dt = 0, ds_0/dt = 0$ etc.
- una costante può essere portata fuori dal segno di derivazione (e di integrazione)
ad es. $d/dt(\frac{1}{2}a_0t^2) = \frac{1}{2}a_0(d/dt)t^2 = a_0t$ etc.
- la derivata di t^1 è $(d/dt)t = 1t^0 = 1$
ad es. $d(v_0 + a_0t)/dt = 0 + a_0$ etc.
- l'integrale di una costante è una retta di pendenza costante
ad es. $v(t) = \int_0^t a_0 dt = a_0 \int_0^t dt = a_0[t]_0^t = a_0(t-0) = a_0t$
- l'integrale di t^1 è $t^2/2$ etc.



L'interpretazione geometrica dell'integrazione(*)

- l'integrazione corrisponde al calcolo dell'area sotto la curva descritta dalla funzione – a rigore è la somma delle aree dei rettangoli $v_1(t_1)(t_2-t_1)$ quando $t_2 \rightarrow t_1$ o $\Delta t \rightarrow 0$



(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

22



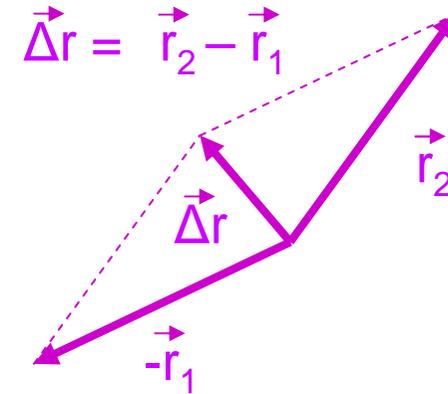
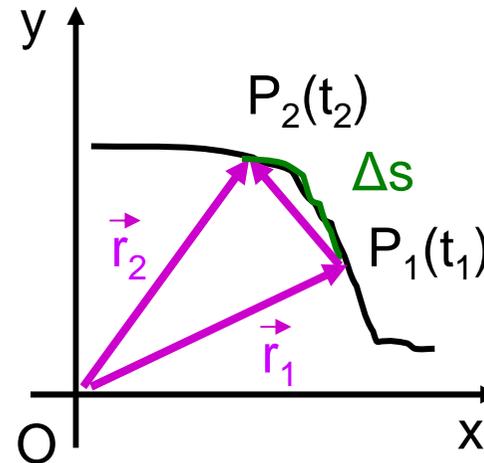
Velocità nel piano

(spostamento)

\vec{r} – raggio vettore

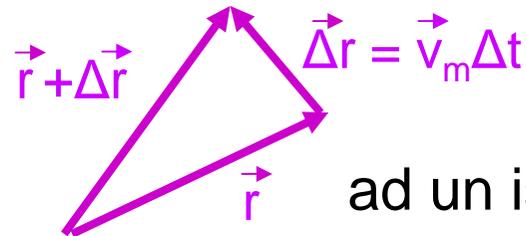
velocità vett. media:

$$\vec{v}_m = \frac{\vec{r}_2 - \vec{r}_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$$



velocità vett. istantanea:

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$



ad un istante generico t

la velocità vettoriale al limite per $\Delta t \rightarrow 0$ (ossia per $t_2 \rightarrow t_1$) risulta *sempre* tangente alla traiettoria (nell'es. in P_1)



Accelerazione nel piano

- \vec{a} nel piano è in generale sia tangenziale che centripeta (\vec{v} in gen. varia sia in modulo che in direz.), diretta sempre verso la concavità della traiettoria

- accelerazione media

$$\vec{a}_m = \frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$

- accelerazione istantanea

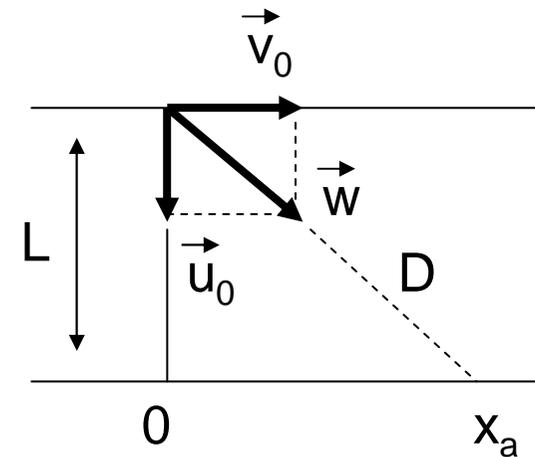
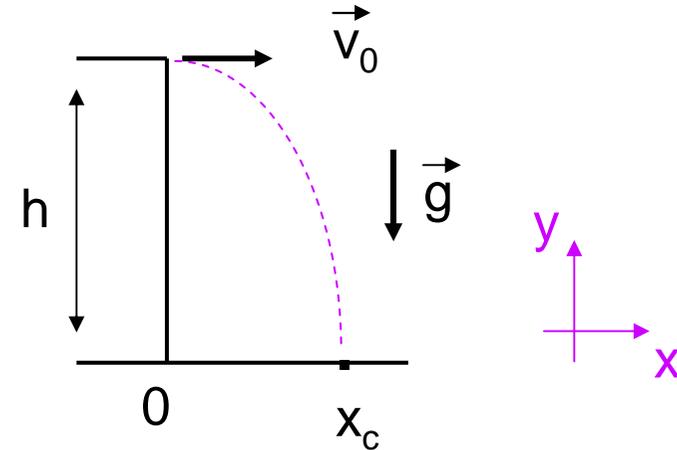
$$\vec{a} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

- NB nel moto rettilineo \vec{v} varia solo in modulo e verso (v) \Rightarrow \vec{a} risulta esclusivamente tangenziale (a)



Moti piani - composizione dei movimenti

- $v_0 = 6 \text{ m/s}$; $h = 20 \text{ m}$; $g = 9.8 \text{ m/s}^2$
 $y_{\text{caduta}} = 0 \text{ m}$; $x_{\text{caduta}} = ?$
 $x = v_0 t$; $y = h - \frac{1}{2} g t^2$
 $\rightarrow t_c = \sqrt{2h/g}$ (lo stesso che cadendo da fermo)
 $\rightarrow x_c = v_0 \sqrt{2h/g} = 6 \cdot 2.02 = 12 \text{ m}$
- barca (nuotatore) vs corrente
o vespa (mosca) vs abitacolo
attraversam.: $t_a = L/u_0 = D/w = x_a/v_0$
(lo stesso che senza corrente ($v_0 = 0$))
 $w = \sqrt{v_0^2 + u_0^2}$ (velocità vista dalla riva (o ciglio della strada))
 $x_a = v_0 t_a = v_0 L/u_0$; $y_a = 0$

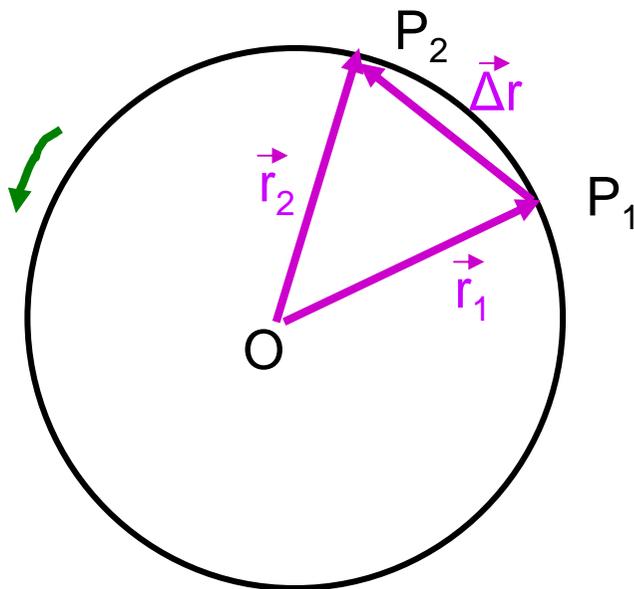




Moto circolare uniforme

un es. di moto piano

- moto circolare: $r = |r| = \text{cost}$
- uniforme/periodico: solo se $v = |v| = \text{cost}$



Il periodo T è il tempo impiegato a fare un giro completo ($r, v = \text{cost}$)

$$T = 2\pi r/v = 1/\nu$$

(frequenza = periodo⁻¹)

La velocità angolare è l'angolo per unità di tempo

$$\omega = 2\pi/T = 2\pi\nu$$

NB ω si misura in rad/s

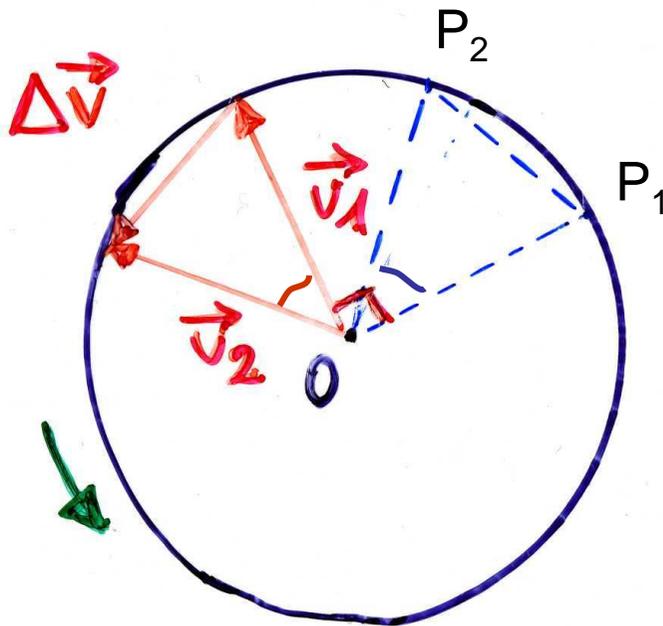
ν si misura in s⁻¹ o hertz (Hz)



Moto circolare uniforme (2)(*)

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$$

$$\vec{v} \perp \vec{r}$$



$$v = \omega r = 2\pi \nu r$$

$$[\text{dalla def. di } T: v = 2\pi r/T = \underbrace{(2\pi/T)}_{\omega} r]$$

$$\vec{a} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$

$$\vec{a} \text{ antic } \parallel \vec{r}$$

(\vec{a} è parallela a $\Delta \vec{v}$)



Moto circolare uniforme (3)(*)

triangoli simili (angolo fra OP_1 e $OP_2 =$
 $=$ angolo fra \vec{v}_1 e \vec{v}_2)

$$\frac{\Delta r}{r} = \frac{\Delta v}{v}$$

siccome $|\vec{r}_1| = |\vec{r}_2| = r$
 $|\vec{v}_1| = |\vec{v}_2| = v$

(isosceli e con un angolo uguale)

$$\frac{1}{r} \frac{\Delta r}{\Delta t} = \frac{1}{v} \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} (\text{ " }) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} (\text{ " })$$

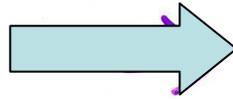
(dividendo per Δt , prima di passare al limite)



Accelerazione centripeta

passando al limite si ha il modulo di a_c , l'indice c implica una a centripeta

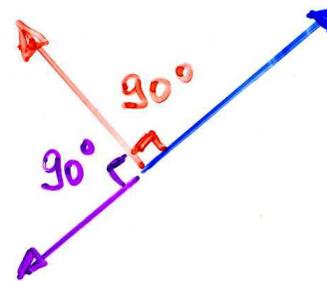
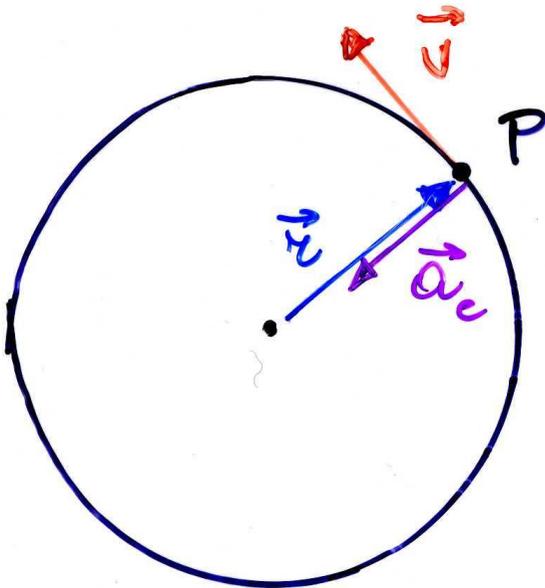
$$\frac{v}{r} = \frac{a}{v}$$



$$a_c = \frac{v^2}{r} = \omega^2 r$$

\vec{a}_c : direzione di \vec{r} , verso opposto

$$\vec{a}_c = -\omega^2 \vec{r}$$



$$a_c = \omega v$$

(l'acc. centripeta, \vec{a}_c , è diretta verso il centro della circonferenza; in generale, se la traiettoria non è circolare, verso il centro di curvatura della traiettoria)



Moto circolare uniforme: applicazione

- Un satellite TV deve essere fisso rispetto alla parabola a terra. Che altezza (h) deve avere?

$$g' = g[r_T/(r_T+h)]^2 \quad (\text{vedi legge di gravitazione universale, + avanti})$$

ma a_c del satellite deve essere

$$a_c = \omega^2(r_T+h) = g'$$

$$\rightarrow \omega^2(r_T+h) = g[r_T/(r_T+h)]^2 \quad \rightarrow (r_T+h)^3 = gr_T^2/\omega^2$$

$$h = \sqrt[3]{gr_T^2/\omega^2} - r_T$$

$$\text{ora } \omega = 2\pi/T = 2\pi/1g = 6.283/86400 \text{ rad/s} \quad (\text{orbita}$$

$$\text{geostazionaria)} \quad = 7.272 \cdot 10^{-5} \text{ rad/s}$$

$$h = (42.18 - 6.37) \cdot 10^6 = 35.8 \cdot 10^6 \text{ m}$$

all'equatore, che corrisponde alla cintura di Clarke (quello che ha avuto l'idea)



Meccanica 2a parte



Statica e dinamica



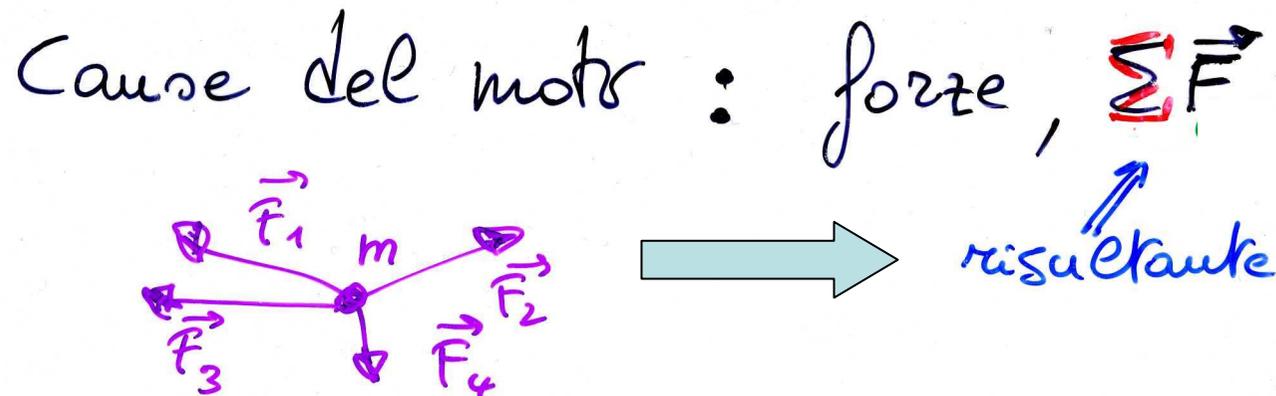
Le forze

- Le cause del moto o, meglio, della variazione della quantità di moto di un corpo di massa m , $\mathbf{q} = m\mathbf{v}$, sono le forze.
- Forza \leftrightarrow sforzo muscolare. 1) si può lanciare un corpo 2) si può sostenere un corpo (e non farlo cadere): 1) alterazione dello stato di riposo/moto 2) impedisce il movimento.
- \rightarrow Forza: qualsiasi causa capace di alterare lo stato di riposo o di moto di un corpo. Le forze hanno carattere vettoriale, non basta l'intensità, occorre specificare direzione e verso (tirare in porta \neq tirare fuori)



Cause del moto: le forze

- modifica dello stato di quiete/moto di un corpo: occorre una interazione con altri c. (a contatto o a distanza) - l'interazione con altro c. è necessaria per variare la \mathbf{v} (\mathbf{q}) del c.
- in assenza d'interazione (forza) – o nel caso di forza risultante nulla - lo stato di moto (rettilineo uniforme) o di quiete permane: principio d'inerzia (I principio)
- sistema inerziale (in cui vale il principio d'inerzia): terna centrata sul sole, fissa rispetto alle stelle lontane – la terra è solo approx inerziale (rotazione)



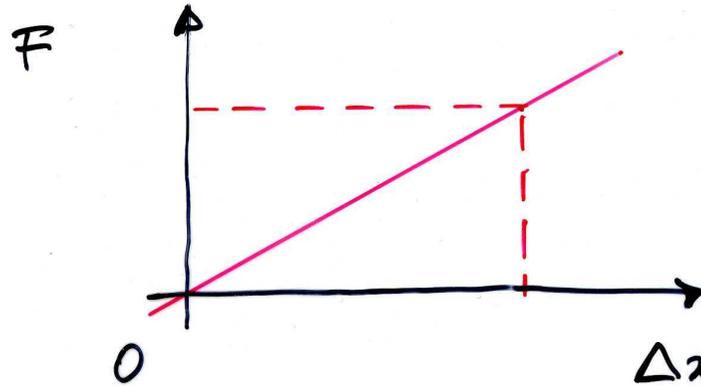


Forze: effetto dinamico ed effetto statico

- occorre una definizione operativa di forza, ossia dare il metodo di misura
- **constatazione**: tutti i gravi, se sono liberi di cadere, si sentono attratti dalla terra e cadono lungo la verticale verso il basso: sentono la forza peso o di gravità (effetto dinamico)
- **altra constatazione**: se lo stesso grave è vincolato ad una molla elicoidale non cade ma la deforma, la allunga (effetto statico)
- in generale, \forall forza vincolata produce una qualche deformazione
- la molla (il dinamometro) può essere usata per misurare le forze previa calibrazione ed entro il limite di elasticità (limite dato dalla validità della legge di Hooke): una volta calibrata la molla può essere usata per \forall tipo di forze (elett., magn., etc.)
- la direzione del vettore forza è quella dell'asse della molla ed il verso è quello in cui si produce l'allungamento



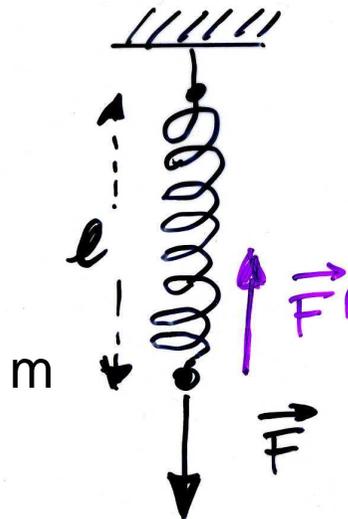
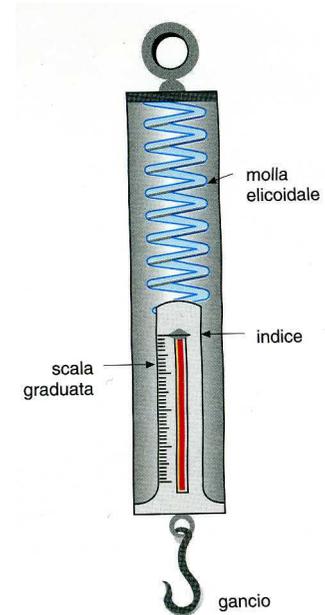
Dinamometro (molla) e misura statica delle forze



$$F = k \Delta x$$

↑
costante
delle molle

$$\Delta x = l - l_0$$



Legge di Hooke:
forza \propto allungamento

ad es. il cilindretto di Fe portato a lezione
($m = 44.83 \text{ g}$) produce una $l = 26 \text{ cm}$ sulla
molla ($l_0 = 19 \text{ cm}$): $\Delta x = l - l_0 = 7 \text{ cm}$

→ $k \propto m/\Delta x$

(si può vedere usando altre coppie m' , $\Delta x'$...)



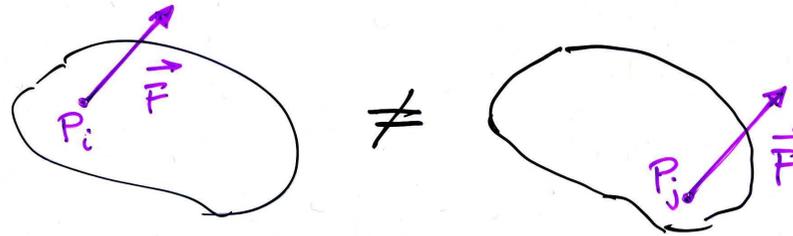
Equilibrio di un punto materiale

- Un corpo sostenuto è in equilibrio sotto l'azione di due forze uguali e contrarie: peso, che lo farebbe cadere con accelerazione g , e forza del vincolo,
 $k\Delta x = mg = p$
- unità SI di forza: newton (N), $1 \text{ N} = 1 \text{ kg ms}^{-2}$ (vedi II principio)
- se appoggio lo stesso c. sul pavimento o lo lego ad una fune/filo, il c. risulta in equilibrio sotto l'azione del peso e della reazione vincolare
- se la risultante delle forze applicate ad un punto materiale è nulla, $\vec{\mathbf{F}}_{\text{ris}} = \sum_i \vec{\mathbf{F}}_i = 0$, il p.m. è in equilibrio statico, se è fermo, o dinamico, se si muove di moto rettilineo uniforme

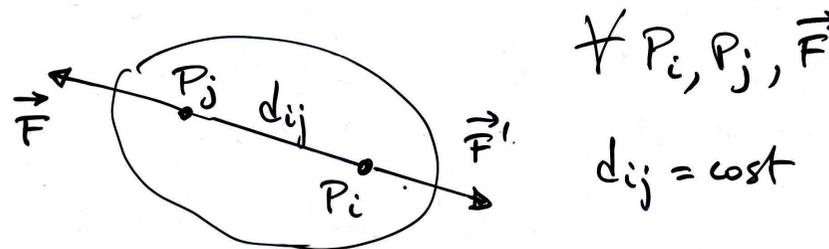


Corpo (rigido) esteso

– per i corpi estesi, il punto di applicazione delle forze diventa importante



– def. di corpo rigido



- sperimentalmente: 1) due \vec{F} uguali e contrarie lungo la stessa retta di applicazione in punti diversi non alterano lo stato di moto del c.r.;
- 2) una \vec{F} applicata ad un punto può essere spostata lungo la sua retta di applicazione senza alterarne gli effetti

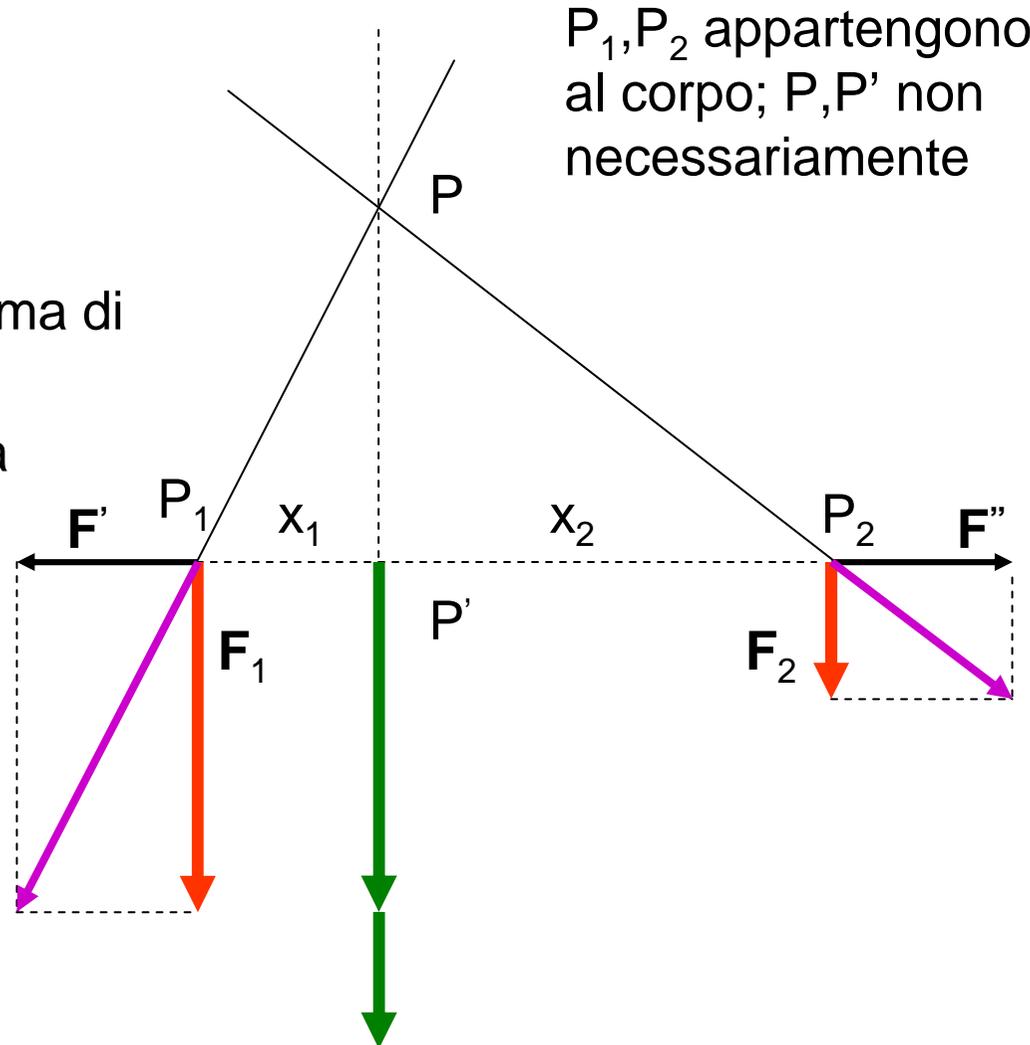


Corpo rigido: risultante di forze parallele (*)

- aggiungo \mathbf{F}' e $\mathbf{F}'' = -\mathbf{F}'$
(\mathbf{F}' a piacere, arbitraria)
- traslo le risultanti in P: le componenti orizzontali si annullano, rimane la somma di \mathbf{F}_1 e \mathbf{F}_2
- posso ritraslare la somma in P'
- la risultante è la somma di \mathbf{F}_1 e \mathbf{F}_2 lungo P'P con

$$\frac{P_1P'}{P_2P'} = \frac{x_1}{x_2} = \frac{F_2}{F_1}$$

$$\left(\frac{PP'}{PP'} = \frac{F'}{F_1}; \quad \frac{P_2P'}{PP'} = \frac{F''}{F_2} \right)$$



P_1, P_2 appartengono al corpo; P, P' non necessariamente



Risultante di forze parallele (2), baricentro (*)

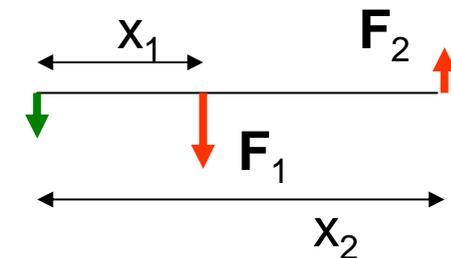
- posso riscrivere la rel. precedente come

$$F_1 x_1 = F_2 x_2$$

- se F_1 e F_2 sono antiparallele, la risultante ha per modulo la differenza dei moduli, verso quello della F più grande, retta di applicazione all'esterno dalla parte della F più grande, con

$$F_1 x_1 = -F_2 x_2$$

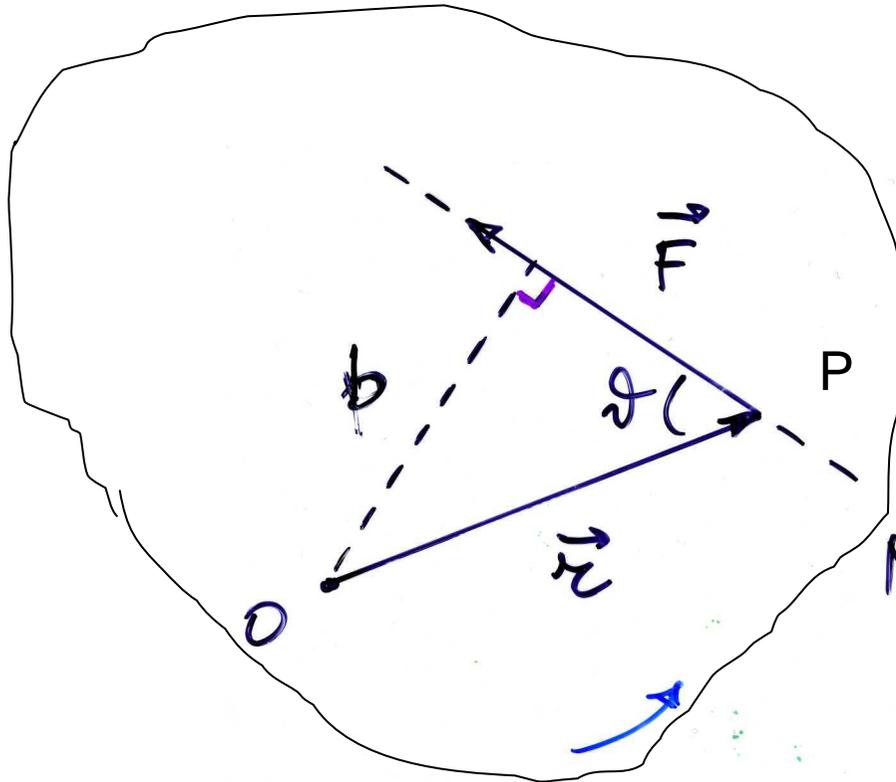
$$|F_1 x_1| = |F_2 x_2|$$



- se si considera un corpo rigido esteso diviso in volumetti di massa m_i e di peso $m_i g$, nel limite in cui g è costante, la risultante di tutte le forze peso è il peso del corpo $P = \sum_i m_i g = g \sum_i m_i = mg$ che sarà applicato nel centro di gravità o baricentro (per un corpo omogeneo è il centro geometrico – in generale può anche trovarsi fuori dal corpo)



Momento di una forza rispetto a un punto



il momento è perpendicolare
al piano individuato da \mathbf{r} e \mathbf{F}
NB $\mathbf{M} = 0$ se \mathbf{r} parall. \mathbf{F}

momento di \mathbf{F} rispetto ad O
 $\mathbf{M} = \overrightarrow{OP} \wedge \mathbf{F}$

b , minima distanza fra O e la retta
di applicazione di \mathbf{F} , è il braccio

$$\vec{M} = \vec{r} \wedge \vec{F}$$

$$M = Fb$$

$$= rF \sin \alpha$$

$$[\text{Momento}] = [LF] = [ML^2T^{-2}]$$

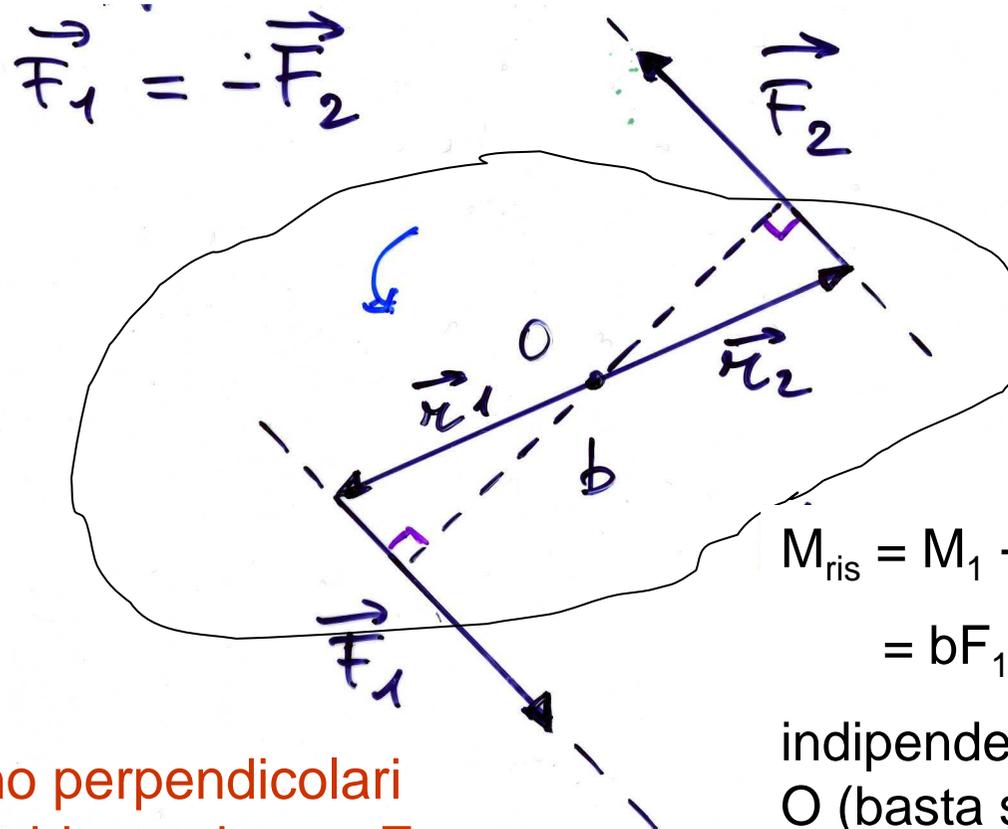
unità SI: $N \cdot m$

CGS: $1 \text{ dyne} \cdot \text{cm} =$

$$= 10^{-5} \text{ N} \cdot 10^{-2} \text{ m} = 10^{-7} \text{ Nm}$$



Coppia di forze



$$\vec{F}_1 = -\vec{F}_2$$

$$M_{ris} = M_1 + M_2 \\ = bF_1 + bF_2 = 2bF_1$$

M_1 e M_2 sono perpendicolari al piano individuato da r_1 e F_1 e sono paralleli (producono una rotazione nello stesso verso)

indipendente dalla scelta di O (basta spostare O lungo il segmento tratteggiato $b_1 + b_2 = 2b$ etc.)



Condizioni generali di equilibrio di un corpo rigido

perchè il c.r. sia in equilibrio (permanga nel suo stato di moto uniforme precedente):

1. la risultante delle forze (esterne) applicate al c.r. deve essere nulla
2. il momento risultante delle forze (esterne) applicate al c.r. deve essere nullo

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{F}_{\text{ris}} = \sum_i \vec{F}_i = 0 \\ \vec{M}_{\text{ris}} = \sum_i \vec{M}_i = 0 \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} \text{forze esterne} \\ \text{"} \end{array}$$

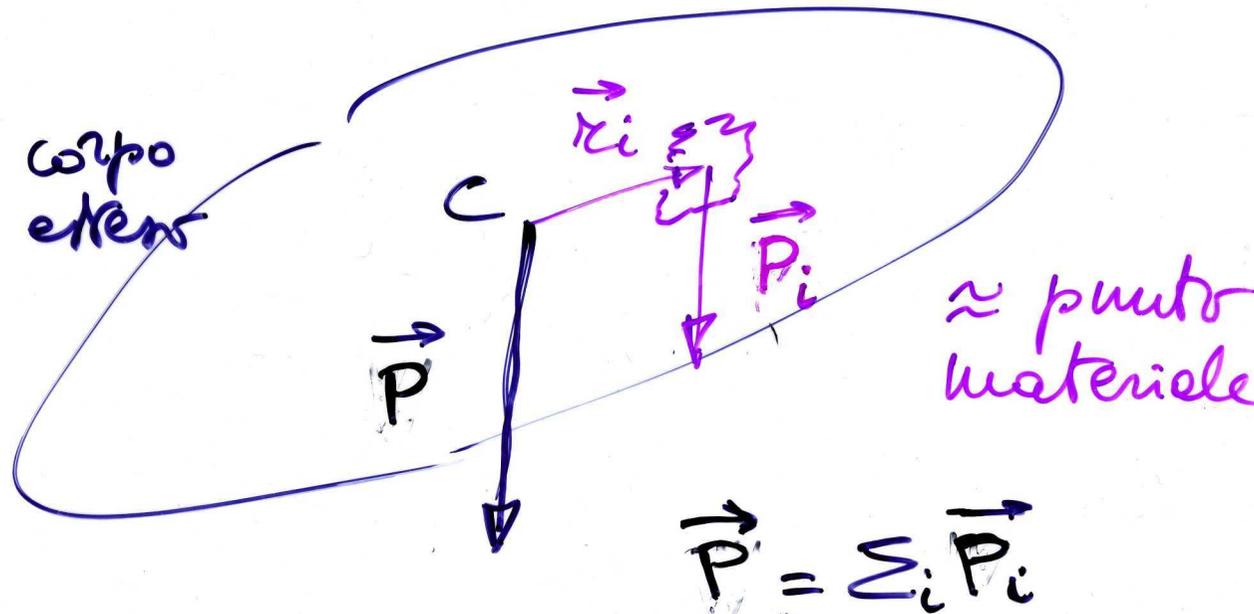
una risultante non nulla è causa di una variazione nel moto di **traslazione**; un momento risultante non nullo causa le **rotazioni**



Centro di gravità o baricentro

in modo del tutto equivalente alla def. precedente (p.39), il baricentro è individuabile imponendo che la somma dei momenti delle forze peso (ottenuta scomponendo il c.r. in *piccole* parti) rispetto ad esso sia nulla

la forza peso \vec{P} è applicata nel baricentro

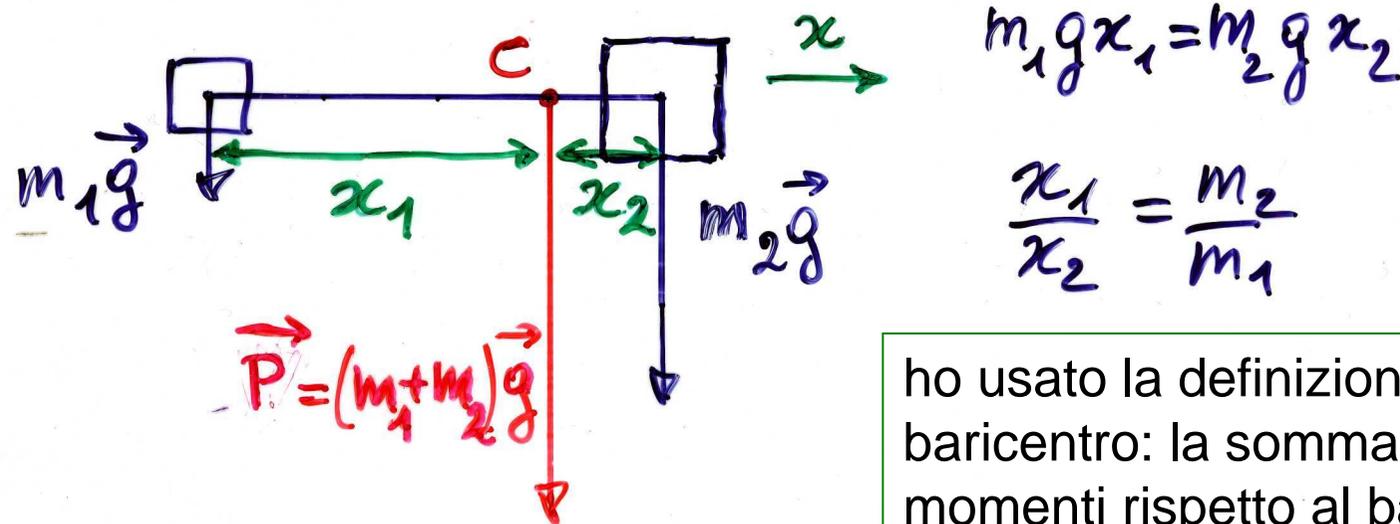


$$\text{da } \sum_i \vec{r}_i \wedge \vec{P}_i = 0 \Rightarrow \text{baricentro}$$



Es. di calcolo del baricentro

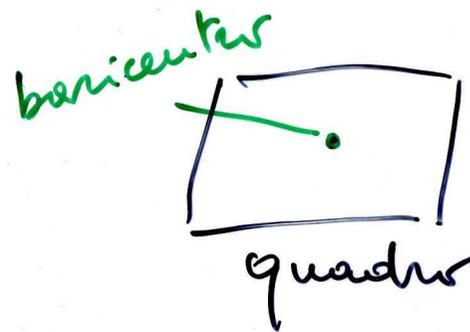
es.1 corpo uniforme : centro geometrico
es.2 due masse



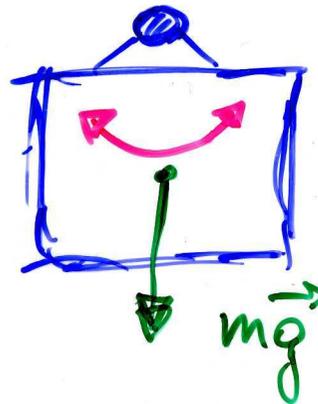
ho usato la definizione di baricentro: la somma dei momenti rispetto al baricentro C deve essere nulla:
 $\vec{M}_1 + \vec{M}_2 = 0 \Rightarrow M_1 = M_2$
(i moduli sono uguali)



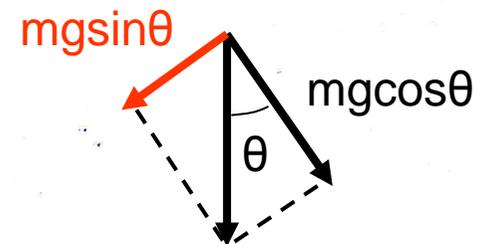
Tipi di equilibrio (asse fisso)



1)



Galilei

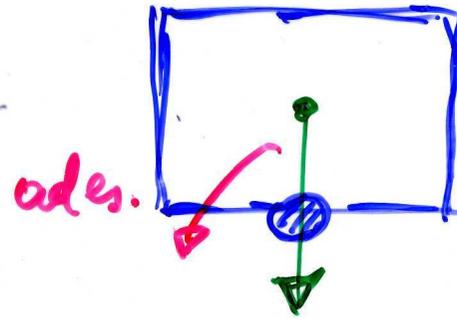


la componente $mg\cos\theta$ è annullata dalla reazione del vincolo, invece $mgsin\theta$ rappresenta una f. di richiamo verso la posizione di equilibrio (cf. pendolo)



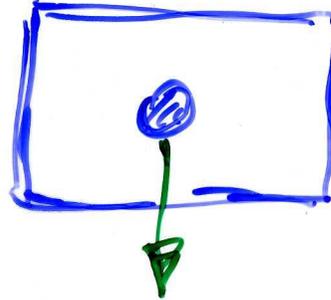
Tipi di equilibrio (2)

2)



instabile

3)



indifferente!
(da non verificare)



Pise?



perché le
piramidi
non hanno
la punta
in basso?



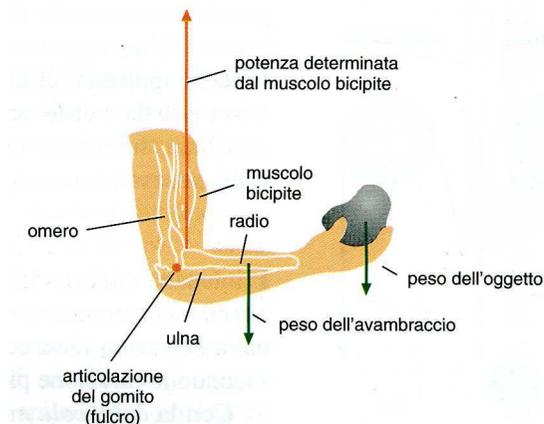
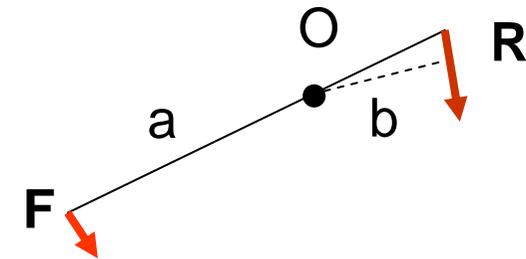
Leve(*)

- leva: c.r. che ruota attorno ad un asse fisso (fulcro) in modo che M_F (potenza) possa bilanciare M_R (resistenza)

$$\mathbf{M_F + M_R = 0} \quad \rightarrow \quad \mathbf{M_F = -M_R}$$

$\rightarrow Fa = Rb \rightarrow \mathbf{F/R = b/a}$ con a,b rispettivi bracci
(vantaggiosa, se $F < R$)

- leva di 1° tipo: fulcro O fra F e R
(R e F concordi)
- leva di 2° tipo: R fra O e F
(R e F discordi)
- leva di 3° tipo: F fra O e R
(R e F discordi)



(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

47



I principi della dinamica (Newton)



1. Un punto materiale non soggetto a forze o soggetto a forze bilanciate ($\vec{F}_{\text{ris}} = \sum_i \vec{F}_i = 0$) permane nel suo stato di quiete o di moto rettilineo uniforme (I principio o principio d'inerzia).
- 1'. Sistema inerziale: quello per cui vale il I principio. Tutti i sistemi fermi o che si muovono con \vec{v} costante **relativamente** al primo sono anch'essi inerziali.
2. Un p.m. di massa m , soggetto ad una $\vec{F}_{\text{ris}} = \sum_i \vec{F}_i$ non bilanciata, subisce un'accelerazione $\vec{a} = \vec{F}_{\text{ris}}/m$ ($\vec{F} = m\vec{a}$, Il principio). Cioè l'effetto di una forza è invers. proporz. alla massa inerziale. Se $\vec{F}_{\text{ris}} = 0$ segue il I principio.



I principi della dinamica (Newton)(2)

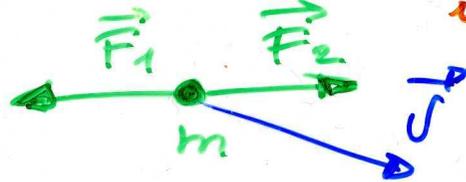
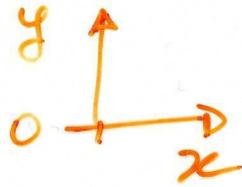
SI: una forza di 1 N imprime una a di 1 m/s^2 ad una m di 1 kg. CGS: una forza di 1 dyne (dina) imprime una a di 1 cm/s^2 ad una m di 1 g.

- 2'. **Le forze si combinano secondo la regola del parallelogramma (poligono)**
3. **Ad ogni azione di un corpo A su un corpo B, \vec{F}_{ab} , corrisponde una reazione di B su A uguale e contraria, $\vec{F}_{ba} = -\vec{F}_{ab}$. NB \vec{F}_{ab} è applicata a B, mentre \vec{F}_{ba} è applicata ad A.**
(III principio, o principio di azione e reazione).



Risumendo i 3 principi della dinamica (Newton)

I. Inerzia: se $\sum_i \vec{F}_i = 0$, $(\vec{v} = \text{cost})$ $\vec{q} = \text{cost}$

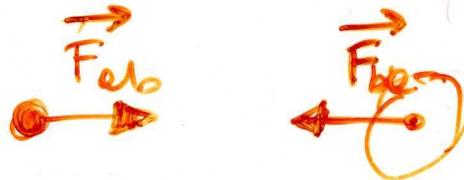


II. Se $\sum_i \vec{F}_i \neq 0$, $\vec{a} = \frac{\sum_i \vec{F}_i}{m}$
($\vec{F} = m\vec{a}$)



risultante

III. Simmetrie delle azioni: $\vec{F}_{ab} = -\vec{F}_{ba}$





Massa e Il principio della dinamica(*)

- avendo fissato una scala di forza col dinamometro (p. 35) , possiamo constatare che una forza produce un'accelerazione (effetto dinamico)
 - in via di principio, posso applicare $\mathbf{F}_1, \mathbf{F}_2, \mathbf{F}_3 \dots$ etc. note e registrare le accelerazioni $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3 \dots$ etc.: i rapporti $F_1/a_1 = F_2/a_2 = F_3/a_3 = \dots = \text{cost.} = m$
 $\Rightarrow F/a = m$ ossia $F = ma$
 $\Rightarrow \mathbf{\vec{F}} = m\mathbf{\vec{a}}$ (Il principio)
- con m massa (inerziale) del corpo
- $\mathbf{\vec{F}}$ e $\mathbf{\vec{a}}$ sono vettori e si combinano con la regola del parallelogramma – m non dipende dall'orientazione, **scalare**, nè dal tipo di forza (gravit., elast., elett., magn. ...), **proprietà intrinseca del corpo**



Il principio, dimensioni e unità della forza

- dal II principio segue l'eq. di moto

$$\vec{m}\vec{a} = \vec{F}$$

scalare (inerzia) {molla (f. elastica), peso, f. elettrica, f. magnetica}

- dimensioni della f.:

$$[F] = [ma] = [MLT^{-2}]$$

- unità

– SI: $1\text{N} = 1\text{kg}\cdot 1\text{ms}^{-2}$ (newton)

– CGS: $1\text{dyne (o dina)} = 1\text{g}\cdot 1\text{cms}^{-2} =$
 $= 10^{-3}\text{kg}\cdot 10^{-2}\text{ms}^{-2} = 10^{-5}\text{N}$

– sist. ingegneri $1\text{kgp} = 1\text{kg} \cdot g = 1\text{kg} \cdot 9.81\text{ms}^{-2} = 9.81\text{N}$

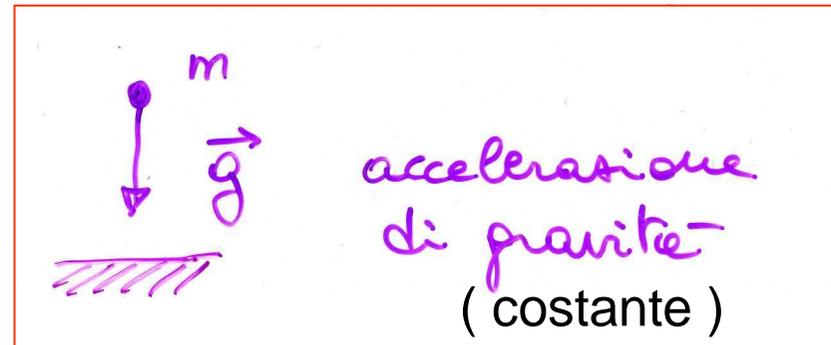
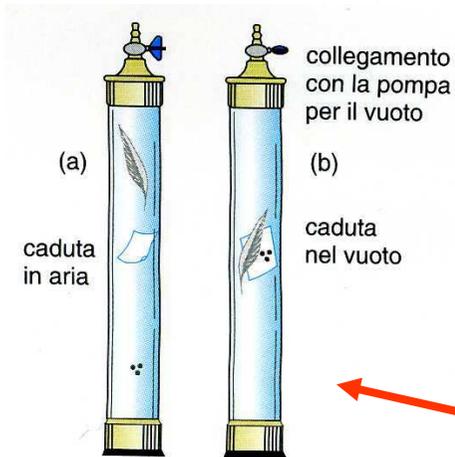
– $1\text{N} \approx$ forza peso esercitata da una mela (piccola, $m \approx 100\text{g}$)



Forza peso

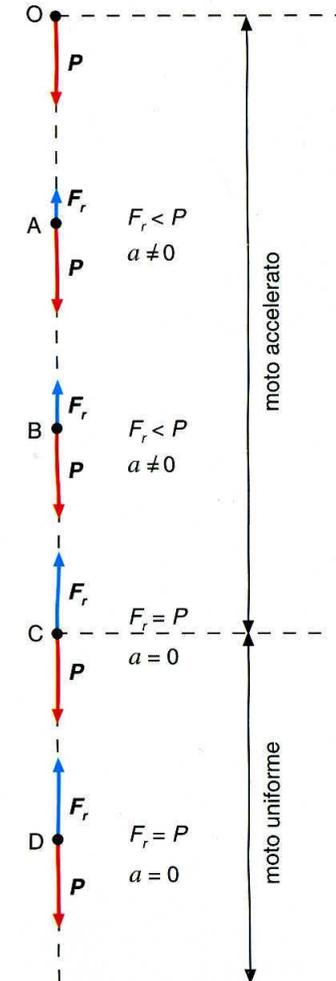
$$m \vec{g} = \vec{P} = \vec{F}_g$$

diretta in basso lungo la verticale



assenza di attrito (dell'aria): tutti i corpi cadono con la stessa accelerazione **g**

attrito dell'aria



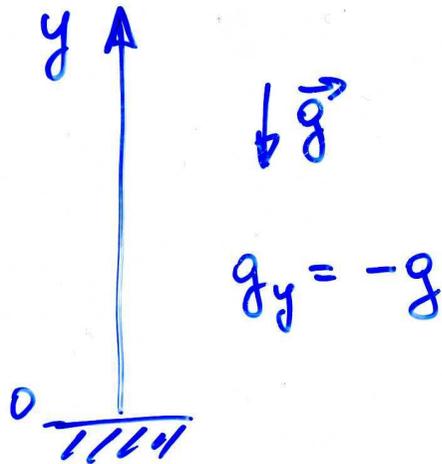


g e scelta del sistema di riferimento(*)

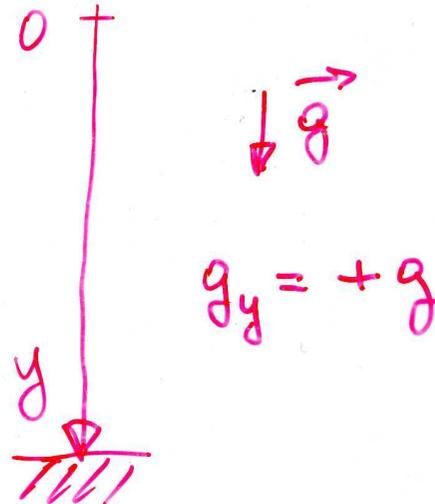
$$(9.81) \\ g = 9.80665 \text{ m/s}^2 = 980.665 \text{ cm/s}^2$$

0 m slm
45° latitudine

se scelgo



se scelgo



g_y indica la componente di \vec{g} secondo la verticale, dipende dal riferimento

se lancio un corpo verso l'alto il moto sarà ritardato, se lo lascio cadere sarà accelerato

(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

54



variabilità di g (*)

45° latitudine
0 m s.l.m.

$$g = 9.80665 \text{ m s}^{-2}$$

"esatte"

equatore	0m	9.780
poli	0m	9.832
45°	10km	9.776

la terra ruota intorno al proprio asse; non è esattamente sferica

negli esercizi si ^{può} prendere 9.81 m s^{-2}
 $= 981 \text{ cm s}^{-2}$

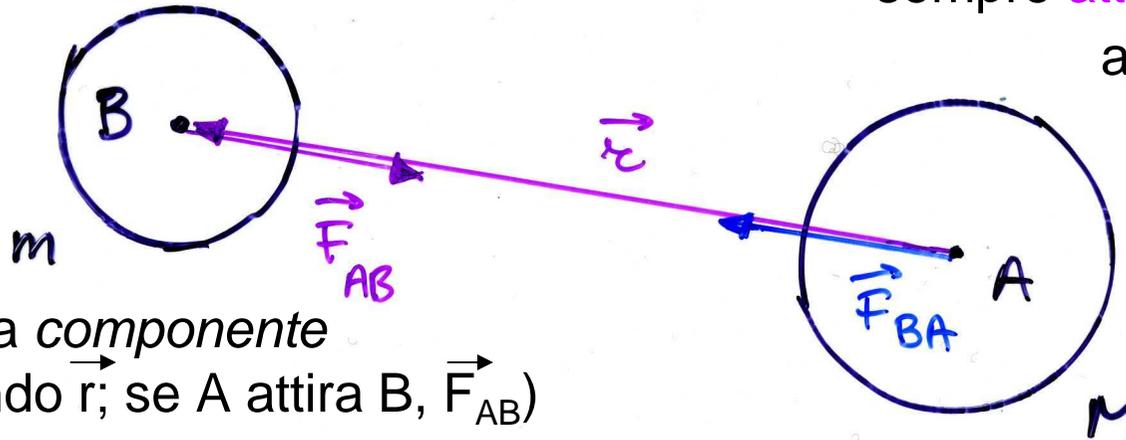
"errore"

$$\Delta g = g - g' = -0.00335 \text{ m s}^{-2}$$
$$\Delta g/g = -0.335 \%$$



Forza di attrazione gravitazionale (Newton)

corpi puntiformi (o sferici)



(F_g indica la componente di F_g secondo \vec{r} ; se A attira B, \vec{F}_{AB})

la forza gravitazionale è sempre **attrattiva**, cioè è antiparallela a \vec{r} ,
 $\vec{F}_g \propto$ vettore unitario
– \vec{r}/r diretto in verso opposto a \vec{r}

$$F_g = -G \frac{Mm}{r^2}$$

$$\vec{F}_g = -G \frac{Mm}{r^2} \hat{r} \quad (*)$$

LEGGE DI GRAVITAZIONE UNIVERSALE

$$G = 6.672 \times 10^{-11} \text{ kg}^{-1} \text{ m}^3 \text{ s}^{-2}$$

misurata nell'esperienza di Cavendish in lab.

$$(*) \quad (1/r^2) \cdot \vec{r}/r = \vec{r}/r^3 !$$

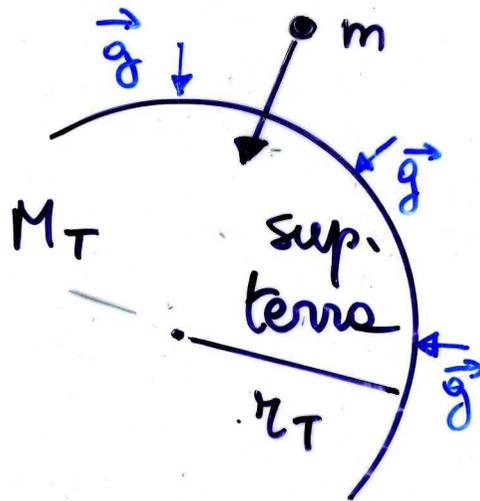


Forza di attrazione gravitazionale (2) e peso

$$\vec{F}_{BA} = -\vec{F}_{AB}$$

(III principio)

si misura, lab.



$$F_g = \left(G \frac{M_T}{r_T^2} \right) m = g m = P$$

$$M_T = 5.97 \times 10^{24} \text{ Kg}$$

si ricava

$$r_T = 6.37 \times 10^6 \text{ m}$$

si misura, astron.

$$g = 9.81 \text{ m/s}^2$$

si misura, caduta

$$M_T = g r_T^2 / G$$



leggi di Keplero(*)

es. sistema S/Pianeti:

1. orbite dei P ellittiche, con S in un fuoco
2. il raggio vettore r_{SP} spazza Aree uguali in t uguali
3. $GM_S = \omega^2 r^3 \propto \frac{r^3}{T^2}$
 $\rightarrow M_S = \omega^2 r^3 / G$
 $\sim 2 \cdot 10^{30} \text{ kg}$
($r = 1.5 \cdot 10^{11} \text{ km}$, $T = 1 \text{ a}$)



(*) facoltativo



Peso ed equazione di moto

eq. di moto

$$m\vec{a} = \vec{F}$$

ad es. sotto l'azione
della forza peso

$$\cancel{m}\vec{a} = \cancel{m}\vec{g}$$

\Rightarrow

$$\vec{a} = \vec{g}$$

si ha cancellazione se

$m_{\text{inerziale}} = m_{\text{gravitazionale}}$
(esperienza di Eötvos)

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}$$

(\vec{r}_0, \vec{v}_0 iniz.)

asse
+ verso
il basso

$$a = \pm |g|$$

componente di \vec{a} secondo
la verticale



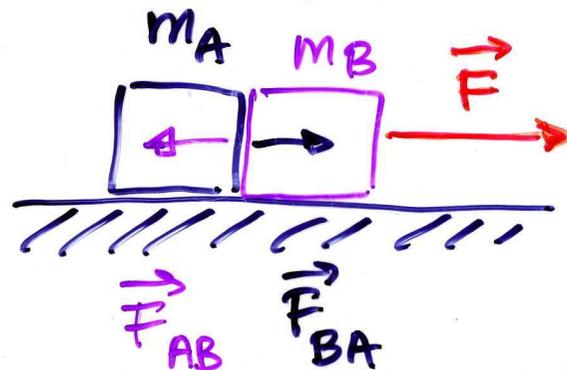
III principio e forze di contatto (*)

dati i corpi A e B che interagiscono,
per il III principio si ha $\mathbf{F}_{AB} = -\mathbf{F}_{BA}$

III principio

$$\vec{F}_{AB} = -\vec{F}_{BA}$$

- ad es. forze di contatto
(oggetti esteri)



$$m = m_A + m_B$$



(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

60



III principio e forze di contatto (2) (*)

applichiamo separatamente il II principio ad A, B e A+B per trovare la forza di contatto \vec{F}_{AB} (\vec{F}_{BA})

$$A+B : m \vec{a} = \vec{F}$$

$$A : m_A \vec{a} = \vec{F}_{BA}$$

$$B : m_B \vec{a} = \vec{F}_{AB} + \vec{F}$$

$$\sum (m_A + m_B) \vec{a} = \vec{F}$$

componente x

$$m a = F$$

$$m_A a = F_{BA}$$

$$m_B a = F - F_{AB}$$

$$(m_A + m_B) a = F$$

$$\vec{F}_{AB} = -\vec{F} + \vec{F} \frac{m_B}{m_A + m_B} = -\vec{F} \frac{m_A}{m_A + m_B}$$

NB F_{AB} cresce con F : un vincolo ideale è quindi in grado di sostenere una $F \forall$, non così un vincolo 'reale' (carico di rottura, vedi più avanti, elasticità)



III principio e forze di contatto (3)

dati i corpi A e B che interagiscono, per il III principio si ha

$$\mathbf{F}_{AB} = -\mathbf{F}_{BA}$$

le coppie di forze del III principio sono applicate a corpi diversi

$$\mathbf{P} + (-\mathbf{P}) = 0$$

$$\mathbf{N} + \mathbf{N}' = 0$$

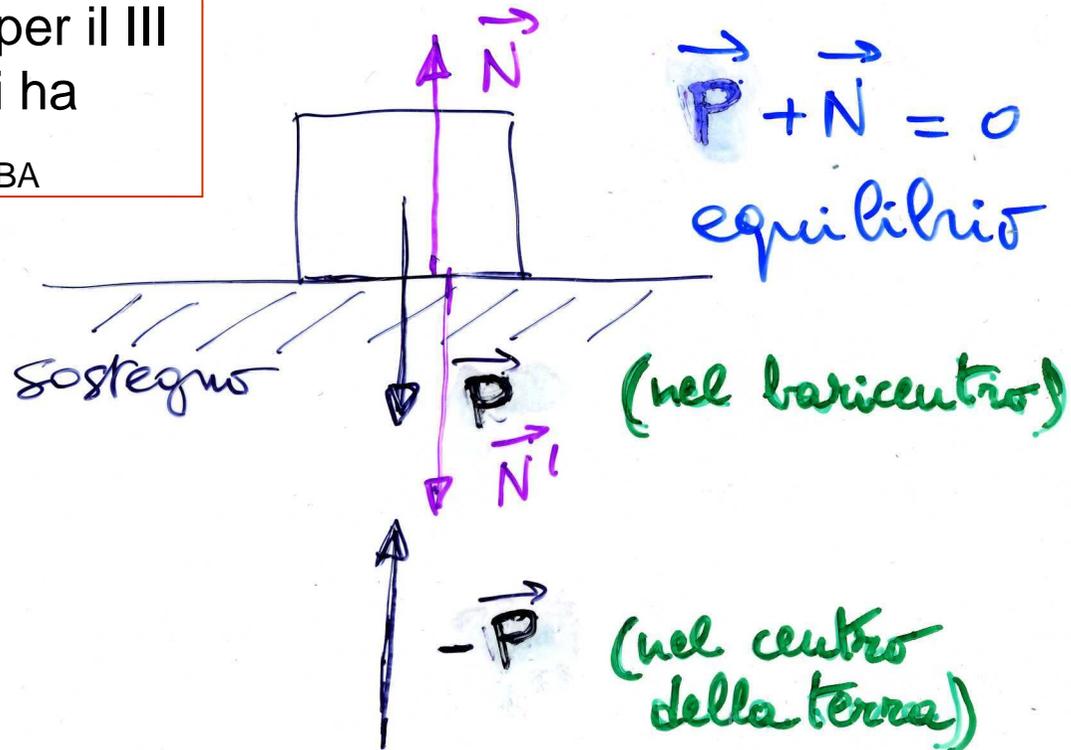
la spinta \mathbf{N}' sul sostegno è dovuta a \mathbf{P} e lo uguaglia



$$\mathbf{P} + \mathbf{N} = 0$$

un vincolo ideale può equilibrare

$\forall \mathbf{P}$, un vincolo reale no



(forza cui è sottoposta la terra!)

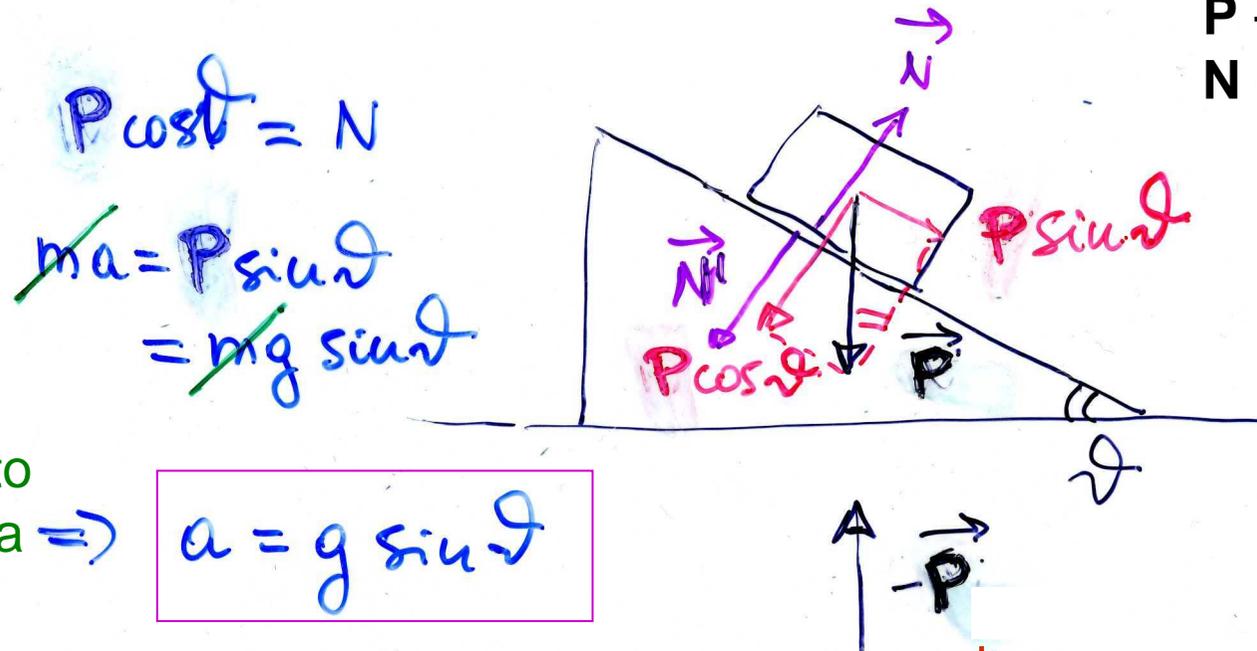


III principio e forze di contatto (4)

III principio:

$$\mathbf{P} + (-\mathbf{P}) = 0$$

$$\mathbf{N} + \mathbf{N}' = 0$$



eq. di moto
in assenza =>
di attrito

$$a = g \sin \theta$$

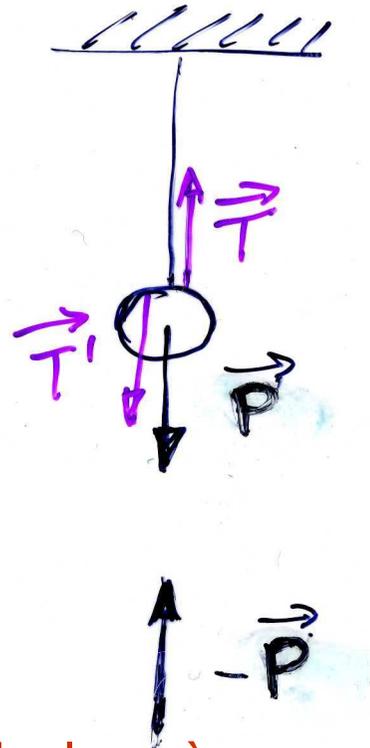
la componente $P \cos \theta$
è equilibrata dalla
reazione vincolare \mathbf{N}

in assenza di attrito non
vi può essere equilibrio:
la componente $P \sin \theta$
non è equilibrata



III principio e forze di contatto (5)

III principio:
 $\mathbf{P} + (-\mathbf{P}) = 0$
 $\mathbf{T} + \mathbf{T}' = 0$



un filo (funne) ideale può sostenere $\forall \mathbf{P}$, un filo (funne) reale sosterrà un carico max, oltre si spezza

fune, filo (NB di massa trascurabile)

\mathbf{T}' tensione della fune, del filo
(\mathbf{T} agisce sulla sfera di massa m)

$$\vec{\mathbf{P}} + \vec{\mathbf{T}} = 0$$

equilibrio

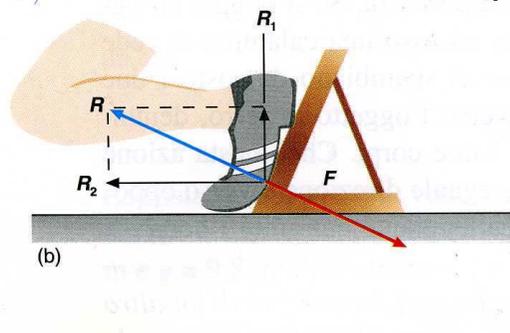
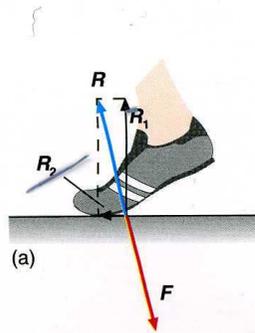
(forza cui è sottoposta la terra!)



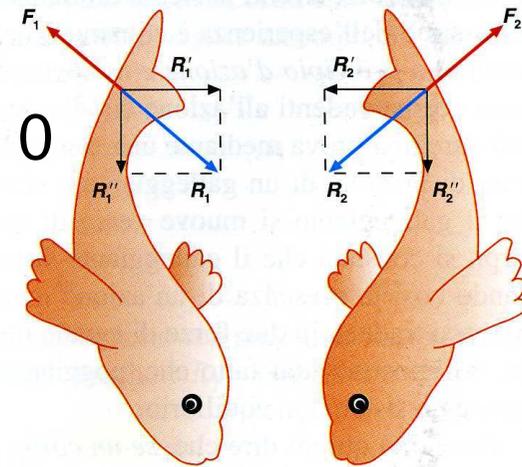
III principio e sistemi propulsori (*)

- dati due corpi A e B che interagiscono: azione e reazione uguale e contraria $\mathbf{F}_{AB} = -\mathbf{F}_{BA}$
- ad es. blocchi di partenza: aumentano la spinta nella direzione del moto
- altro es. locomozione di animali: spinta sul mezzo circostante (suolo, acqua, aria)

$$\mathbf{F} + \mathbf{R} = 0$$



$$\mathbf{F}_i + \mathbf{R}_i = 0$$



(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

65



III principio e moti curvilinei (*)

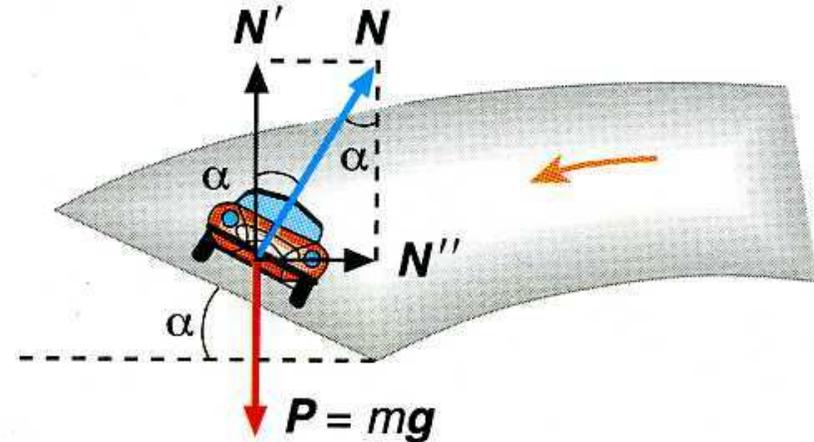
- consideriamo un moto curvilineo (variazione di \mathbf{v} in direzione e verso) **assumendo trascurabile l'attrito**
- la forza centripeta deve essere **quindi** fornita dalla

reazione della curva
sopraelevata di raggio R

$$mv^2/R = N'' = N \sin \alpha = \\ = N' \operatorname{tg} \alpha = P \operatorname{tg} \alpha$$

$$\Rightarrow \operatorname{tg} \alpha = v^2 / (Rg)$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{ad es. } v = 50 \text{ m/s} \\ R = 250 \text{ m} \end{array} \right\} \operatorname{tg} \alpha \sim 2500 / (250 \cdot 10) \sim 1; \alpha \sim 45^\circ$$



(*) facoltativo

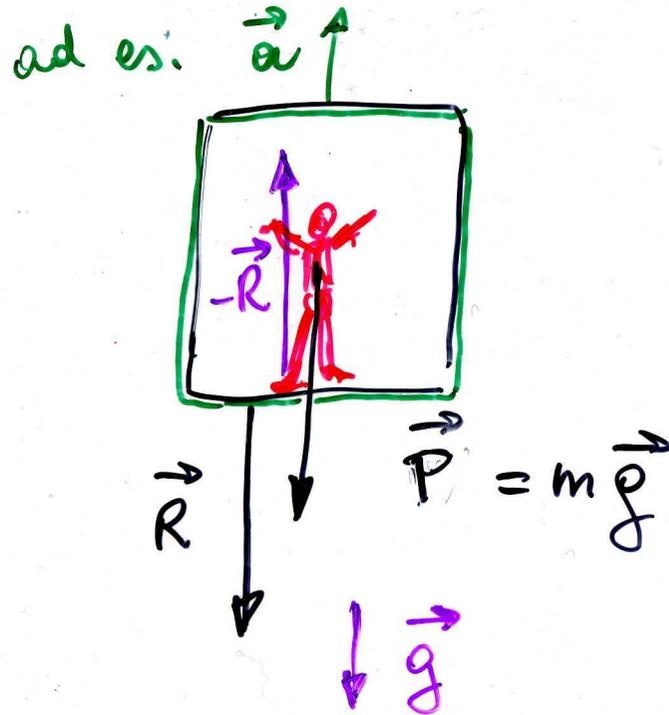
fln - apr-mag 2009

66



Peso e peso apparente (*)

il peso di una persona può essere definito come la forza esercitata sul pavimento



Ascensore accelerato

(\vec{a})

tipico sistema non inerziale se $a \neq 0$

\vec{R} - sul pavimento
 $-\vec{R}$ - sulle persone

$$m\vec{a} = \vec{P} - \vec{R} \quad \text{eq. di moto}$$



Peso e peso apparente (2) (*)

$$\Rightarrow \vec{R} = \vec{P} - m\vec{a} = m(\vec{g} - \vec{a})$$

$$\text{se } \vec{a} = 0 \quad \Rightarrow \quad \vec{v} = \vec{c} + \vec{a}t \quad \vec{R} = \vec{P} = m\vec{g}$$

$$\text{« } \vec{a} \text{ verso l'alto} \quad R = m(g + a) > P$$

$$\text{« } \text{« verso il basso} \quad R = m(g - a) < P$$

- quindi il peso apparente sarà inferiore (superiore) a quello reale se l'ascensore accelera verso il basso (alto)
- NB si noti che mentre m è costante, P può variare, per es. andando in montagna, in orbita o all'equatore si diminuisce di peso! (al polo si aumenta)



Quantità di moto e Il principio

- def.: $\mathbf{q} = m\mathbf{v}$

$$[\mathbf{q}] = [m\mathbf{v}] = [\text{MLT}^{-1}];$$

quantità di moto

unità SI: kg m s^{-1}

$$\frac{\Delta \vec{q}}{\Delta t} = \frac{\Delta(m\vec{v})}{\Delta t} = \frac{\Delta m}{\Delta t} \vec{v} + m \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$

variazione della qdm

se $m = \text{cost}$ ($\Delta m = 0$; m può essere portata fuori dal limite)

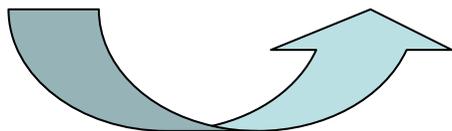
$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{q}}{\Delta t} = 0 + \lim_{\Delta t \rightarrow 0} m \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = m \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = m\vec{a}$$

formulazione alternativa del II principio

- $\mathbf{F} = m\mathbf{a} = \Delta \mathbf{q} / \Delta t$;

$$\mathbf{F}\Delta t = \Delta \mathbf{q}$$

l'impulso di una forza uguaglia la variazione della qdm del corpo su cui agisce (**teorema dell'impulso**)





Sistemi isolati e conservazione q.d.m.

- Isolati: sistemi di 2 o più corpi che si scambiano forze, interne, che a 2 a 2 si elidono (risultante nulla)
- es. corpi 1 e 2 su piano orizzontale **senza attrito**

su 1 agisce \mathbf{F}_2 (dovuta a 2)

su 2 agisce \mathbf{F}_1 (dovuta a 1)

$$\mathbf{F}_1 = \Delta \mathbf{q}_2 / \Delta t; \quad \mathbf{F}_2 = \Delta \mathbf{q}_1 / \Delta t$$

$$\text{ma } \mathbf{F}_1 + \mathbf{F}_2 = 0$$

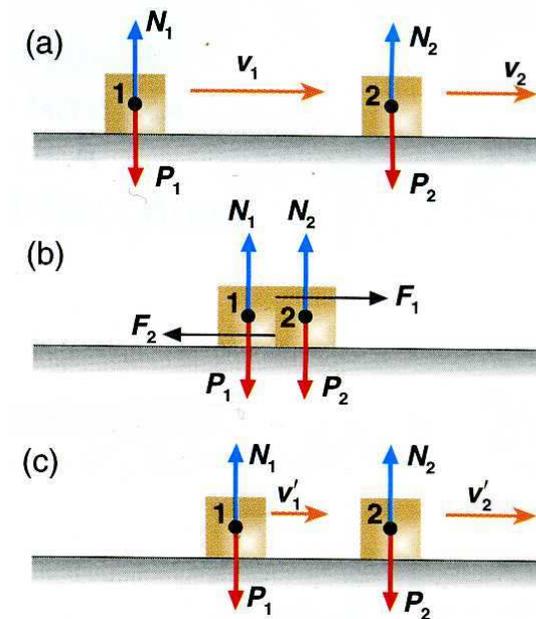
$$\Rightarrow \Delta \mathbf{q}_1 / \Delta t + \Delta \mathbf{q}_2 / \Delta t = 0$$

$$\text{ossia } \Delta \mathbf{q}_1 + \Delta \mathbf{q}_2 = \Delta(\mathbf{q}_1 + \mathbf{q}_2) = 0$$

la variazione della q.d.m. totale è

nulla, da cui ricavo

$$\mathbf{q}_1 + \mathbf{q}_2 = \text{cost}$$



urto fra due corpi



Conservazione q.d.m. (2)

- se \mathbf{q}_i e \mathbf{q}_i' indicano le q.d.m. prima e dopo l'urto, avrò

$$\mathbf{q}_1' + \mathbf{q}_2' = \mathbf{q}_1 + \mathbf{q}_2$$

$$m_1 \mathbf{v}_1' + m_2 \mathbf{v}_2' = m_1 \mathbf{v}_1 + m_2 \mathbf{v}_2$$

conservazione della q.d.m.: l'interazione fra due corpi non modifica la q.d.m. - oppure - per un sistema isolato (soggetto a risultante nulla) la q.d.m. si conserva

- es. locomozione di celenterati, motori termici a getto
q.d.m. iniziale è uguale zero

$$\Rightarrow m_a \mathbf{v}_a + m_c \mathbf{v}_c = 0$$

da cui

$$\mathbf{v}_c = - (m_a/m_c) \mathbf{v}_a$$

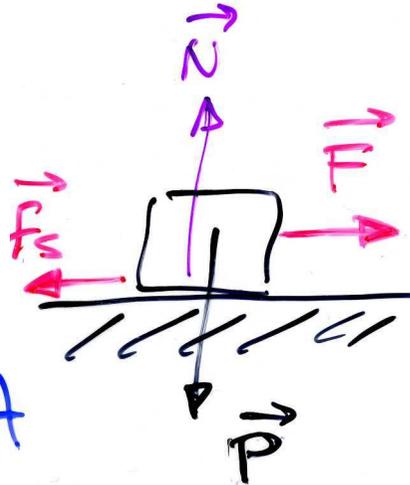




Forza d'attrito, leggi dell'attrito statico

- consideriamo un corpo appoggiato su una superficie reale, se applicassi una forza in assenza di attrito il corpo dovrebbe comunque accelerare, invece non si muove per $F \leq \mu_s N$

attrito statico
(impedisce
l'inizio del moto)

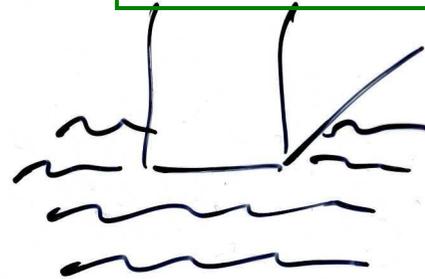


1) l'a.s. non dipende
dall'area A di contatto

2) l'a.s. cresce fino
ad un valore max

$\forall A$

$$f_s = \mu_s N$$



superfici
ruvide

a microscopice
 $\ll A_{\text{contatto}}$



Attrito (2)

- una volta superata la $f_{s,max}$ il corpo è accelerato da una forza

$$F' = F - f_c \quad (\text{dove } f_c \text{ è un po' inferiore a } f_{s,max})$$

attrito cinetico o dinamico
(agisce durante il moto)

$$f_c = \mu_c N$$

in prima approssimazione
(per es. negli esercizi) si
può non distinguere fra f_c
e $f_{s,max}$, quindi $\mu_c = \mu_s = \mu$

$$\mu_c < \mu_s$$

$$\text{legno-legno} \sim 0.5$$

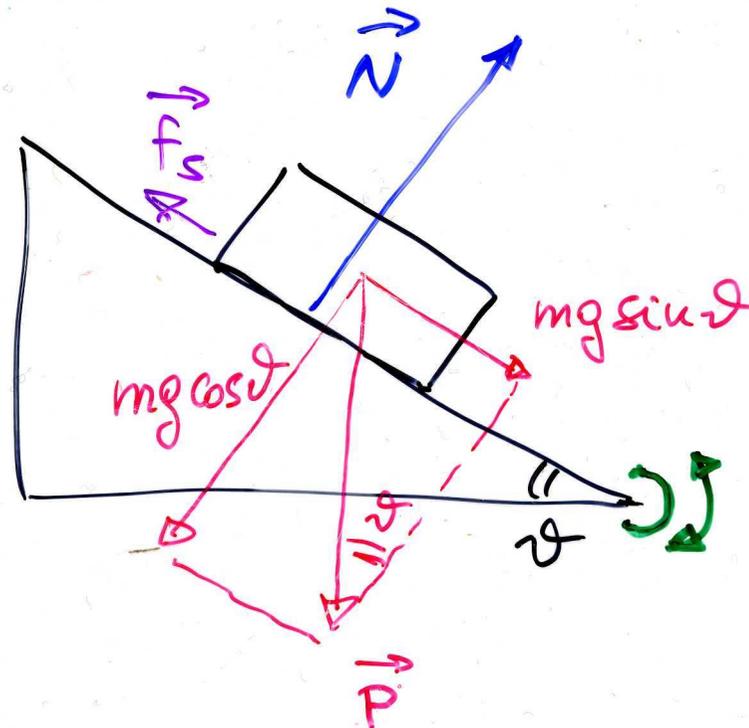
$$\text{metallo-metallo} \sim 0.1$$

superfici levigate $\mu_c \approx 0.001$



Misura del coefficiente d'attrito

- si può usare un piano inclinato, ad inclinazione variabile: la forza peso è scomponibile parallelamente ($P\sin\theta$) ad ortogonalmente al piano ($P\cos\theta$); solo la componente normale è equilibrata dalla reazione vincolare; basta quindi far crescere l'angolo θ per aumentare la forza motrice e, per un certo angolo critico, θ_c , il blocco comincerà a muoversi, quando $mgsin\theta$ supera la forza di attrito $f_{s,max}$





Misura del coefficiente d'attrito (2)

se $\vartheta \nearrow$, $mg \sin \vartheta \nearrow$ (1° quadrante!)
($= f_s$)

$$\cancel{mg} \sin \vartheta_c = f_{s, \max} = \mu_s \cancel{mg} \cos \vartheta_c$$

inizia a scivolare

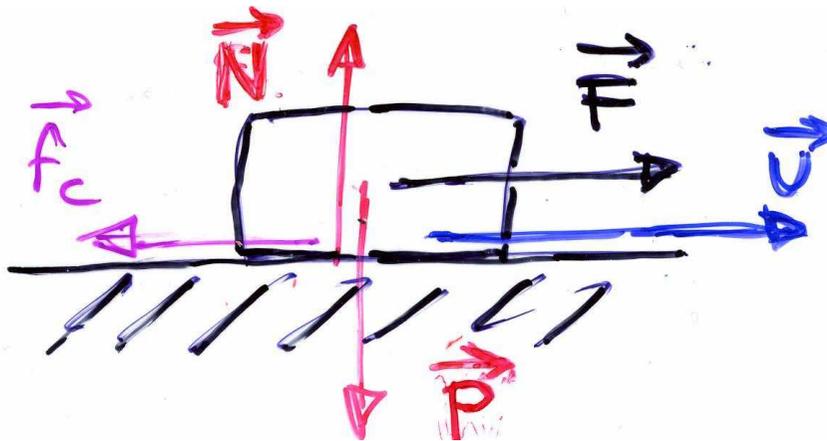
$$\mu_s = \frac{\sin \vartheta_c}{\cos \vartheta_c} = \operatorname{tg} \vartheta_c$$

θ_c indica l'angolo critico, angolo per cui il corpo comincia a scivolare



Eq. di moto in presenza di attrito

- (senza attrito: $a = F/m$)
- con attrito: $a = 0$ per $|\mathbf{F}| < f_{s,max} = \mu_s N$
 $ma = \mathbf{F} + \mathbf{f}_c$ per $|\mathbf{F}| > f_{s,max}$; $f_c = \mu_c N$
 $\mathbf{f}_c = -\mu_c N \mathbf{v}/v$ **si oppone al moto**



$$\Rightarrow ma = F - \mu_c N$$

$$a = (F - \mu_c N)/m < F/m$$

$$a = F/m - \mu_c g$$

(l'ultima vale su un piano,

$$\mathbf{N} = -\mathbf{P}, N = mg)$$



Moto in generale

- il moto di un c.r. libero in generale è scomponibile nel moto di traslazione del baricentro e nel moto di rotazione intorno al baricentro – per un c.r. con un asse fisso è possibile solo il moto di rotazione



Caroline Kostner in pura **traslazione** e in **rototraslazione** (Campionati Europei, 2007)

una giostra in pura **rotazione** attorno ad un asse fisso: stessa ω , diversa $v = \omega r$, diversa $a_c = \omega^2 r$



Momento angolare e momento d'inerzia

- p.m., si definisce momento angolare (o della q.d.m.) il vett.

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \wedge m\mathbf{v}$$

$$L = mvr = (mr^2)\omega \quad (\text{poichè } \mathbf{r} \text{ e } \mathbf{v} \text{ sono perpendicolari})$$

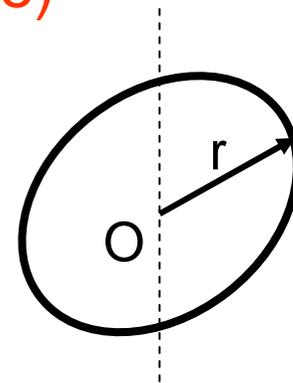
il prodotto $I = mr^2$ si chiama **momento d'inerzia** (scalare) e gioca per le rotazioni il ruolo giocato della massa per le traslazioni

- c.r. esteso scomposto in particelle m_i , r_i , v_i – stesse ω , α

$$L = \sum_i L_i = \sum_i m_i r_i^2 \omega = \omega (\sum_i m_i r_i^2) = \omega I \quad (\mathbf{r}_i \text{ e } \mathbf{v}_i \text{ perpendicolari})$$

$$I = \sum_i m_i r_i^2 = \int r^2 dm \quad \text{momento d'inerzia (scalare)}$$

ad es. anello di raggio r $I = r^2 \int dm = mr^2$





Momento angolare e momento d'inerzia (2)

dimensioni e unità del momento angolare

- [Momento angolare] = [LQ] = [ML²T⁻¹]
- unità SI: 1 kg m² s⁻¹ = 1 J·s [joule (J) unità di energia]
- CGS: 1 g cm² s⁻¹ = 1 erg·s = [erg unità di energia]
- = 10⁻⁷ J·1s = 10⁻⁷ Js

dimensioni e unità del momento d'inerzia

- [I] = [ML²]
- unità SI: kg·m²
- CGS: 1 g·cm² =
- = 10⁻³ kg·10⁻⁴ m² = 10⁻⁷ kg m²



Rotazioni: p.m. rispetto ad asse fisso (moto circolare generico)

- circonferenza di raggio r , fisso, costante
- quando P si muove lungo la circonferenza varia $\theta = \theta(t)$
rad.! – (p.m. oppure disco, cilindro scomposti in particelle)

- $\Delta s = r\Delta\theta$

$$OP = r$$

- $v = \Delta s/\Delta t = r\Delta\theta/\Delta t = r\omega$

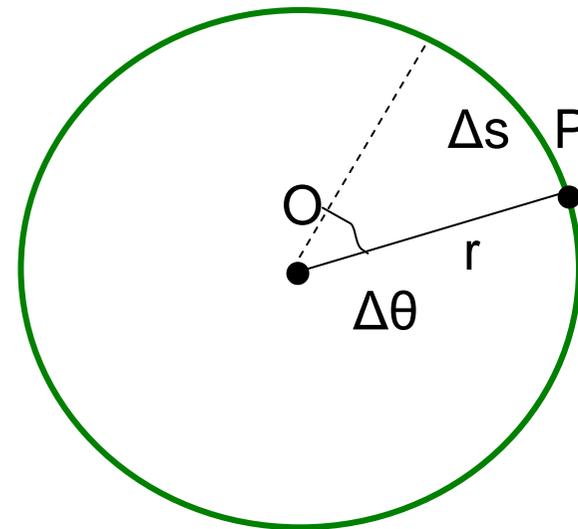
- $a_t = \Delta v/\Delta t = r\Delta\omega/\Delta t = r\alpha$

- $a_c = v^2/r = \omega^2 r$

- se $\alpha = \text{cost}$ si può ricavare

$$\omega^2 - \omega_0^2 = 2\alpha(\theta - \theta_0)$$

$$\text{cf. } v^2 - v_0^2 = 2a(x - x_0) \quad [\text{vedi p. 19}]$$



($\alpha = 0$ nel moto
circolare uniforme)



Il principio per i corpi in rotazione

- p.m., si parte da $\mathbf{F} = m\mathbf{a}$ ($F = ma = mr\alpha$) e si moltiplica vettorialmente a dx per \mathbf{r} , si ha in modulo
 $M = rF = rmr\alpha = (mr^2)\alpha = I\alpha$
- c.r. esteso, analogamente avremo, dopo averlo scomposto in particelle,

$$M_{\text{ris}} = \sum_i M_i = (\sum_i m_i r_i^2)\alpha \quad (\text{poichè tutti gli } \mathbf{M}_i \text{ sono paralleli})$$

$$M_{\text{ris}} = I\alpha$$

$$(\text{cf. } \mathbf{F}_{\text{ris}} = m\mathbf{a})$$

- possiamo riscrivere

$$M_{\text{ris}} = I\Delta\omega/\Delta t = \Delta(I\omega)/\Delta t = \Delta L/\Delta t \quad (I \text{ è cost.!!})$$

$$\text{se } M_{\text{ris}} = 0$$

$$\Delta L/\Delta t = 0, \quad L = \text{cost.}$$

si ha

(conservazione del momento angolare)



cons. momento angolare (es.)

- pattinatrice su ghiaccio durante una piroetta: se chiude le braccia $I [= \sum mr^2]$ diminuisce e ω aumenta e viceversa (L è costante, $M_{\text{peso}} = 0$ rispetto all'asse di rotazione)

$$L = I_0 \omega_0 = I \omega \quad \rightarrow \quad \omega = (I_0/I) \omega_0$$

- collasso stellare (*) – stella con $m = 2M_S$, $r_1 = R_S = 7 \cdot 10^5$ km, $T_{\text{rot}} = 10$ g che collassa gravitazionalmente ad una stella di neutroni molto densa, stessa massa, $r_2 = 10$ km; quale sarà la nuova velocità angolare?

si può calcolare

Assumiamo sfere uniformi: $I_i = 2/5 m_i r_i^2$ - il sistema è isolato, niente F_{est} : $I_1 \omega_1 = I_2 \omega_2$

$$\omega_2 = \omega_1 (I_1/I_2) = \omega_1 (2/5 m r_1^2) / (2/5 m r_2^2) = \omega_1 (r_1^2/r_2^2) = 4 \cdot 10^4 \text{ rad/s}$$

OK? $v_{\text{perif}} = 4 \cdot 10^4 \text{ rad/s} \cdot 10^4 \text{ m} = 4 \cdot 10^8 \text{ m/s} !!$ ci vorrebbe un calcolo relativistico

(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

82



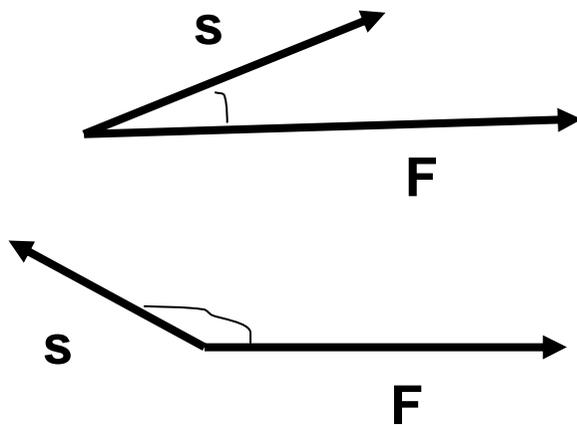
Lavoro di una forza

1. forza cost. \mathbf{F} applicata ad un p.m., spostamento finito rettilineo \mathbf{s} del p.m.

$$\mathcal{L} = \mathbf{F} \cdot \mathbf{s} = F s \cos\theta \quad (= \mathbf{s} \cdot \mathbf{F})$$

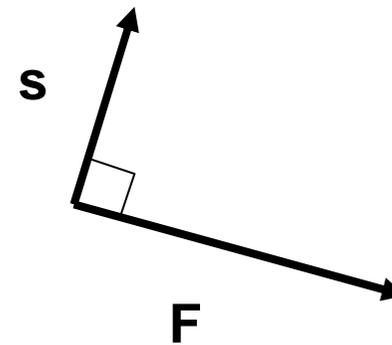
prodotto
scalare

spostamento del punto di applicazione di \mathbf{F} parallelo ad \mathbf{F} :
 $\mathcal{L} = 0$ se $F = 0$, $s = 0$, $\theta = 90^\circ, 270^\circ$



$$\mathcal{L} > 0$$

$$\mathcal{L} < 0$$



$$\mathcal{L} = 0$$



Lavoro (2)

- dimensioni del lavoro (stesse del momento di F)
 $[\mathcal{L}] = [Fs] = [MLT^{-2} L] = [ML^2T^{-2}]$
unità SI: $1N \cdot 1m = 1 \text{ joule} = 1 J$ “
CGS: $1cm \cdot 1dina = 1 \text{ erg}$ “
 $1 \text{ erg} = 10^{-2} m \cdot 10^{-5} N = 10^{-7} J$
(J e erg sono usate solo per lavoro, energia e calore)
- Potenza: rapidità con cui è eseguito un lavoro
 $\mathcal{P} = \mathcal{L} / \Delta t$ (se $v = \text{cost}$: $\mathcal{P} = F s/t \cos\theta = F v \cos\theta$)
 $[\mathcal{P}] = [ML^2T^{-3}]$
unità SI: $1 J/s = 1 \text{ watt} = 1 W$; CGS: 1 erg/s
altra unità, cavallo vapore: $1 CV = 735 W$



Lavoro di una forza variabile

2. forza variabile (mod.,direz.,verso), traiettoria curva
dividiamo la traiettoria
in tratti $\Delta \mathbf{s}$ con \mathbf{F} cost.
nel tratto (\rightarrow definiz.
precedente)

$$\Delta \mathcal{L} = \mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{s} = F \Delta s \cos \theta$$

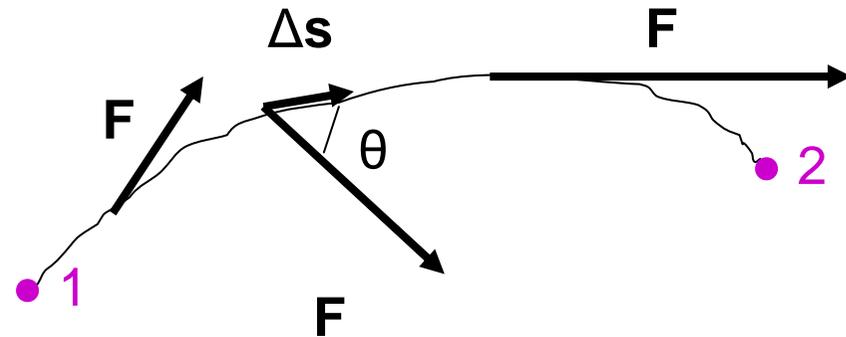
per ottenere il lavoro totale:

$$\mathcal{L} = \sum \mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{s} = \sum F \Delta s \cos \theta$$

(*) [in effetti a rigore:

$$\mathcal{L} = \lim_{\Delta s \rightarrow 0} \sum F \Delta s \cos \theta = \int_1^2 F \cos \theta ds$$

(somma su ∞ tratti di lunghezza infinitesima ds)]





Lavoro di F_{ris} e energia cinetica

- p.m. di massa m soggetto a $F_{\text{ris}} = F$ cost, $a = F/m \Rightarrow$ moto unif. accel; prendiamo $\Delta t \Rightarrow \Delta x = x_2 - x_1$ nella direzione. del moto; si ha

$$a(x_2 - x_1) = \frac{1}{2}(v_2^2 - v_1^2) \quad [\text{vedi p. 19}]$$

$$\mathcal{L} = F(x_2 - x_1) = ma(x_2 - x_1) = \frac{1}{2}mv_2^2 - \frac{1}{2}mv_1^2$$

si definisce energia cinetica

$$K = \frac{1}{2}mv^2$$

(*sempre ≥ 0 , poichè $m \geq 0$ e $v^2 \geq 0$*)

il lavoro di F_{ris} uguaglia ΔK del p.m.

- corpo di massa m , moto traslatorio (stessa v per tutti i punti):
 $K = \frac{1}{2}mv^2$; sistema di forze agenti sul corpo che trasla
(traiettoria retta o curva)

$$\mathcal{L}_{\text{ris}} = \frac{1}{2}m(v_2^2 - v_1^2) = \Delta K$$

(*teorema dell'energia cinetica*)

lavoro totale delle f. agenti = variazione energia cinetica



Energia

- **energia** = capacità di compiere lavoro (dimensioni, unità: le stesse del lavoro)
- es.1 **energia cinetica**: corpo in moto (\mathbf{v} , K) comprime una molla, \mathcal{L} contro la f. elastica
- es.2 sasso lanciato verso l'alto (\mathbf{v}_0 , K), \mathcal{L} contro la f. di gravità



- es.3 si lascia cadere un corpo da fermo ($K = 0$): l'energia cinetica raggiunta quando il c. tocca il suolo dipende dalla quota iniziale (**energia potenziale**) – moto unif. acc. $v_0^2 = 2gh$



Forze conservative

- se il lavoro \mathcal{L} delle f. dipende **solo** dalla posizione 1 (iniziale) e 2 (finale) e **non** dalla scelta del percorso 12:
forze conservative
- le f. che dipendono solo dalla posizione sono conservative (in particolare le f. costanti sono conservative!)
- esempi di f. conservative: f. peso $\mathbf{P} = m\mathbf{g}$, f. elastica $\mathbf{F} = k(\mathbf{x}-\mathbf{x}_0)$, f. elettrostatica $\mathbf{F} = q\mathbf{E}$, vedi più avanti, etc.
- se le f. dipendono da t esplicitamente oppure anche implicitamente (ad es. attraverso \mathbf{v} , f. di attrito (resistenza) dell'aria $\mathbf{F}_a = -cAv^2(\mathbf{v}/v)$, f. di attrito radente $\mathbf{f}_c = -\mu_c N(\mathbf{v}/v)$, f. magnetica $\mathbf{F} = q\mathbf{v} \wedge \mathbf{B}$, vedi più avanti, etc.) **non** sono forze conservative



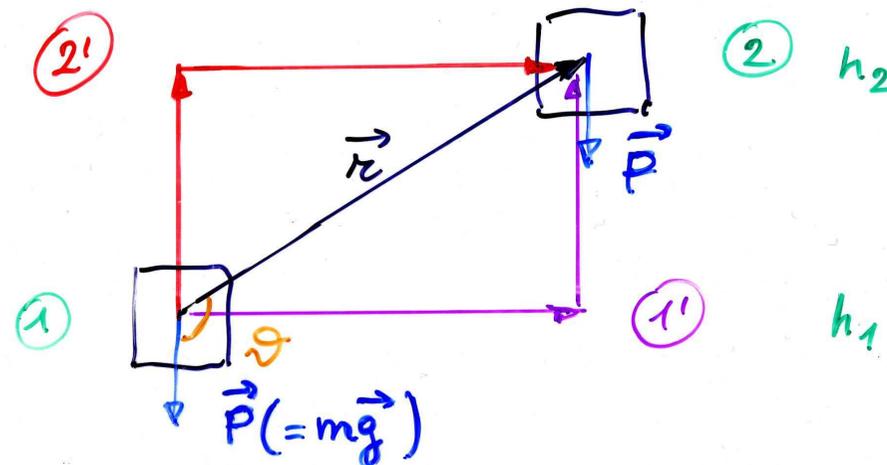
Forze conservative (2)(*)

- es. f. peso (costante), supponiamo di spostare una massa m da una quota h_1 ad una h_2 , posso scegliere diversi percorsi: 12 (diretto), 11'2, 12'2 etc.

$$\mathcal{L}_{12} = \mathbf{P} \cdot \mathbf{r} = Pr \cos\theta = -mg(h_2 - h_1)$$

$$\mathcal{L}_{11'2} = \mathcal{L}_{11'} + \mathcal{L}_{1'2} = 0 + [-mg(h_2 - h_1)] = -mg(h_2 - h_1)$$

$$\mathcal{L}_{12'2} = \mathcal{L}_{12'} + \mathcal{L}_{2'2} = -mg(h_2 - h_1) + 0 = -mg(h_2 - h_1)$$



(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

89



Forze conservative (3)(*)

- il lavoro è sempre lo stesso, proviamo 13'32, 12 secondo una spezzata (a scalini), 12 secondo una curva continua

...

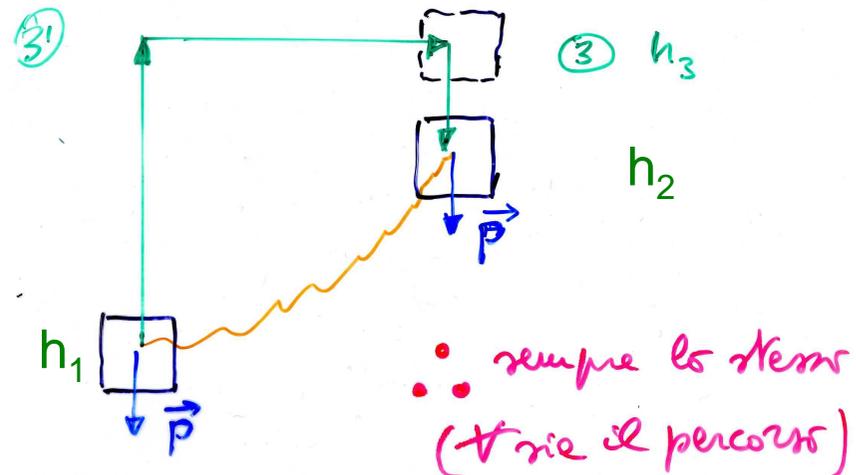
$$\begin{aligned} \mathcal{L}_{13'32} &= \mathcal{L}_{13'} + \mathcal{L}_{3'3} + \mathcal{L}_{32} = -mg(h_3 - h_1) + 0 + mg(h_3 - h_2) \\ &= -mg(h_2 - h_1) \end{aligned}$$

$$\mathcal{L}_{12\text{spezzata}} = \Sigma(0 + [-mg\Delta h])$$

$$= -mg(h_2 - h_1)$$

...

- il lavoro dipende solo dalla quota iniziale e finale, non dal modo in cui si passa da 1 a 2





Energia potenziale

- se \mathbf{F} è conservativa (dipende solo dalla posizione) ho che \mathcal{L}_{12} è **indipendente dal percorso e dipende solo dagli estremi** (di conseguenza sarà $\mathcal{L}_{11} = 0$ sempre)

- posso porre

$$\mathcal{L}_{12} = W_1 - W_2 = -\Delta W$$

dove W è l'energia potenziale: il lavoro da 1 a 2 è = - (la variazione dell'energia potenziale)

NB si definisce **solo** la variazione dell'e.p., **non** il suo valore in assoluto

ad es. f. peso

$$W(h) - W(0) = -\mathcal{L}_{0h} = mgh$$

se, *arbitrariamente*, scelgo $W(0) = 0$, ho $W(h) = mgh$

[ma qualsiasi altra scelta cost. va bene lo stesso: $\Delta W = W_2 - W_1 = W_2' - W_1' = (W_2 + c) - (W_1 + c) = W_2 + c - W_1 - c$ con c cost.]



Conservazione dell'energia meccanica

- p.m. o corpo soggetti a f., posso definire in genere

$$E = K + W$$

energia totale meccanica, somma di e. cinetica ed e. potenziale (con $\mathcal{L}_{12} = K_2 - K_1$, lavoro **della** f., vedi p. 86), **scalare**

- **se** le f. sono conservative avrò

$$\mathcal{L}_{12} = K_2 - K_1 = W_1 - W_2$$

da cui

$$K_2 + W_2 = K_1 + W_1 = \text{cost.} \quad (= E_0)$$

oppure

$$\Delta E = 0$$

legge di conservazione dell'energia totale meccanica



Conservazione dell'energia meccanica (2)

- **ad es.1** f. peso / caduta libera, si parte con $v = 0$ dalla quota h

$$E(h) = K(h) + W(h) = 0 + mgh = mgh \quad (= E_0)$$

$$E(0) = K(0) + W(0) = \frac{1}{2}mv^2 + 0 = \frac{1}{2}m \cdot 2gh = mgh$$

genericamente, $0 \leq y \leq h$

$$E(y) = \frac{1}{2}mv_y^2 + mgy = mgh$$

- **ad es.2** moto di un p.m. di massa m attaccato ad una molla di costante elastica k , x allungamento della molla

$$E(x) = K(x) + W(x) = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 \quad (= E_0)$$

$$E(0) = \frac{1}{2}mv_{\max}^2 \quad (\text{posizione di equilibrio, } x = 0)$$

$$E(A) = \frac{1}{2}kA^2 \quad (\text{massima elongazione, } v = 0)$$

$$\Rightarrow E_0 = \frac{1}{2}mv_{\max}^2 = \frac{1}{2}kA^2$$



Lavoro delle forze non conservative(*)

- es. considero un blocco, $m = 2.04 \text{ kg}$, che si muove senza attrito su un piano sotto l'azione di $F = 15 \text{ N}$ cost. per un tratto $d = 2 \text{ m}$ ($Fd = 30 \text{ J}$)

$$\mathcal{L} = -\Delta W = K_2 - K_1$$

$$W(x) = -Fx + \text{cost} = F(d - x)$$

$E_0 = 30 \text{ J}$; K cresce; W diminuisce di conseguenza

$$E(x) = K(x) + W(x) = E_0 = \text{cost}$$

- se c'è attrito, ad es. $\mu_c = 0.5$, dovrò includere il lavoro della f. d'attrito, $f_c = \mu_c N = \mu_c mg = 10 \text{ N}$, che si oppone al moto: $\mathcal{L}_{nc} = -f_c d = -20 \text{ J}$

$$\mathcal{L} = -\Delta W + \mathcal{L}_{nc} = K_2 - K_1$$

$$E(x) = K(x) + W(x) < E_0$$



Lavoro della forza elastica(*)

- molla orizzontale, $x = 0$ a riposo, data una f. deformante

$$x = F/k \quad (F = kx, \text{ Hooke})$$

f. elastica della molla F'

=> in una nuova posizione di equilibrio

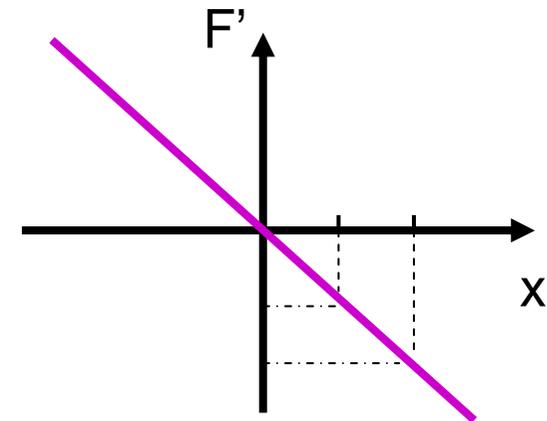
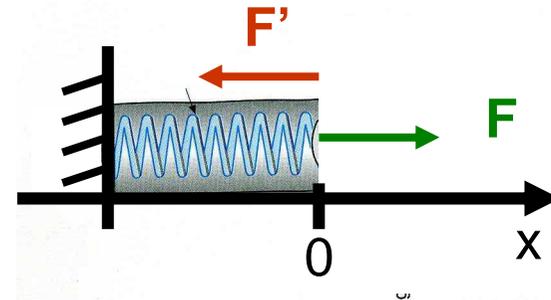
$$\mathbf{F} + \mathbf{F}' = 0; \quad \mathbf{F}' = -\mathbf{F}; \quad F' = -F = -kx$$

allunghiamo la molla da x_1 a x_2 ,

F' passa da $F_1' = -kx_1$ a $F_2' = -kx_2$

F' è variabile \Rightarrow uso $\underline{F}' = (F_1' + F_2')/2$

$$\begin{aligned} \mathcal{L} &= \underline{F}' \Delta x = (-kx_1 - kx_2)/2 \cdot (x_2 - x_1) \\ &= -(\frac{1}{2}k x_2^2 - \frac{1}{2}kx_1^2) = -\Delta W \end{aligned}$$





En. potenziale elastica ed en. totale(*)

- en. potenziale della molla, allungamento x

$$W = \frac{1}{2}kx^2$$

- a stretto rigore si sarebbe dovuto fare (risultato uguale)

$$\mathcal{L} = \int_{x_1}^{x_2} x^2 F' dx = - \int_{x_1}^{x_2} x^2 k dx = -k \int_{x_1}^{x_2} x^2 dx = -k/2 (x_2^2 - x_1^2)$$

- lancio un blocco di massa m contro la molla con velocità v_0 secondo x : comprimerà la molla fino a fermarsi – ponendo $x_1 = 0$, $x_2 = A$ ($v_1 = v_0 = v_{\max}$, $v_2 = 0$), trascuriamo gli attriti

P ed **N** non fanno lavoro

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{2}kA^2 \quad \text{lavoro della f. elastica (molla)}$$

$$\Delta K = 0 - \frac{1}{2}mv_{\max}^2 \quad \text{variazione en. cinetica (blocco)}$$

$$\mathcal{L} = \Delta K \quad (\text{teor. dell'en. cinet.}) \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2}mv_{\max}^2$$

si ha un trasferimento di energia dal blocco alla molla



En. totale sistema massa più molla(*)

- per due allungamenti generici x_1 e x_2 avrò

$$\Delta K = - \Delta W$$

$$\frac{1}{2}mv_2^2 - \frac{1}{2}mv_1^2 = - (\frac{1}{2}kx_2^2 - \frac{1}{2}kx_1^2)$$

ovvero

$$\frac{1}{2}mv_2^2 + \frac{1}{2}kx_2^2 = \frac{1}{2}mv_1^2 + \frac{1}{2}kx_1^2$$

o anche

$$\frac{1}{2}mv(t)^2 + \frac{1}{2}kx(t)^2 = \text{cost} \quad (= E_0)$$

che è l'energia totale di un moto armonico nel tempo di periodo $T = 2\pi/\omega$ dove $\omega^2 = k/m$

(se il blocco resta agganciato alla molla, si muoverà di moto armonico semplice in assenza di attriti)

(*) facoltativo

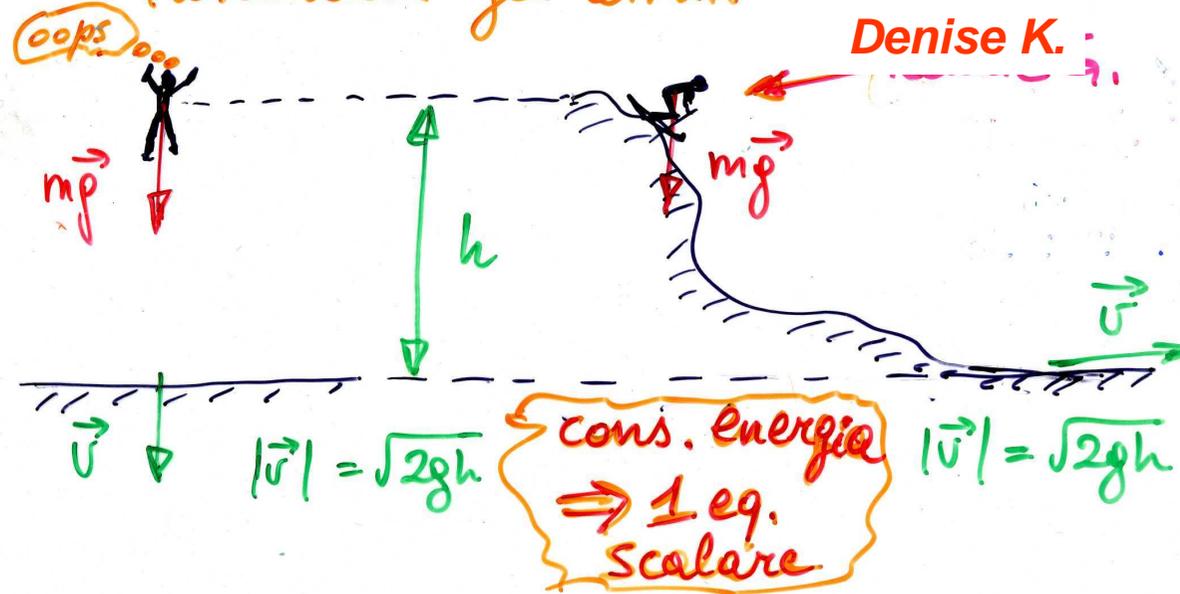


Caveat

- l'energia è uno scalare => direzioni ignote
ad es.

Paracadutista (manca) & sciatore

trascurando gli attriti



- gli attriti con il mezzo circostante riducono l'en. totale meccanica che si trasforma in altra energia



Meccanica 3a parte



Elasticità



Trazione e compressione

- i corpi reali non sono rigidi ma più o meno deformabili, il tipo di deformazione dipende da come si applicano le f.
- si definisce **sforzo** la f. applicata su una superficie A divisa la superficie stessa

$$\text{sforzo} = F/A$$

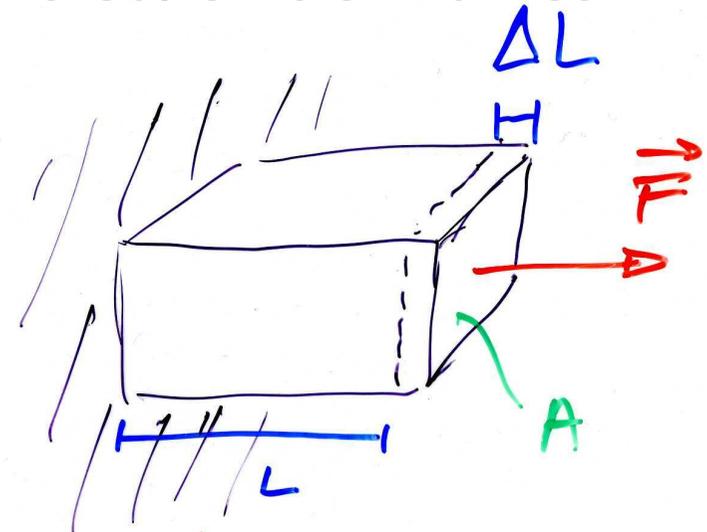
$$[F/A] = [MLT^{-2}L^{-2}] = [ML^{-1}T^{-2}]$$

unità SI: N/m² o pascal (Pa)

CGS: 1 dyne/cm² = 10⁻¹ N/m²

- **deformazione** = $\Delta L/L$ (numero puro)

adimensionale - la definizione di deformazione fa riferimento al tipo di sforzo: trazione (compressione) implica sforzo ortogonale alla superficie

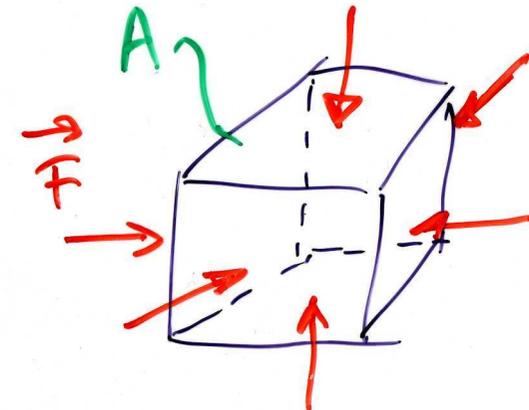
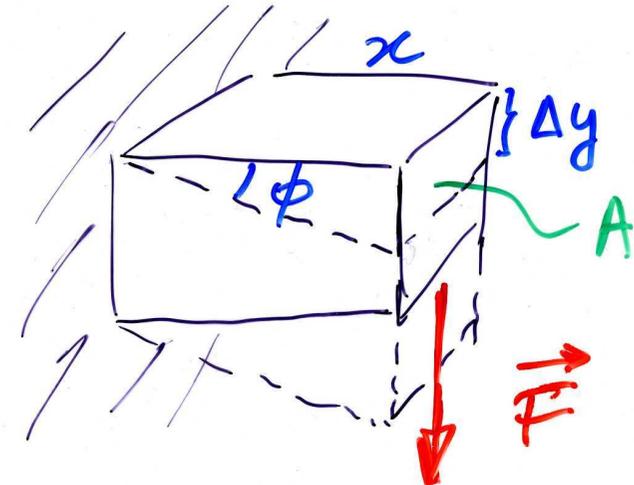




Sforzo di taglio e di volume

- taglio(*): forza parallela alla sup. A
- sforzo = F/A
- deformazione = Φ (adimensionale)
con $\text{tg}\Phi = \Delta y/x$

- sforzo di volume (presente anche per liquidi e gas, senza forma propria)
- sforzo = $F/A = \Delta p$ (pressione)
- deformazione = $-\Delta V/V$



(*) facoltativo

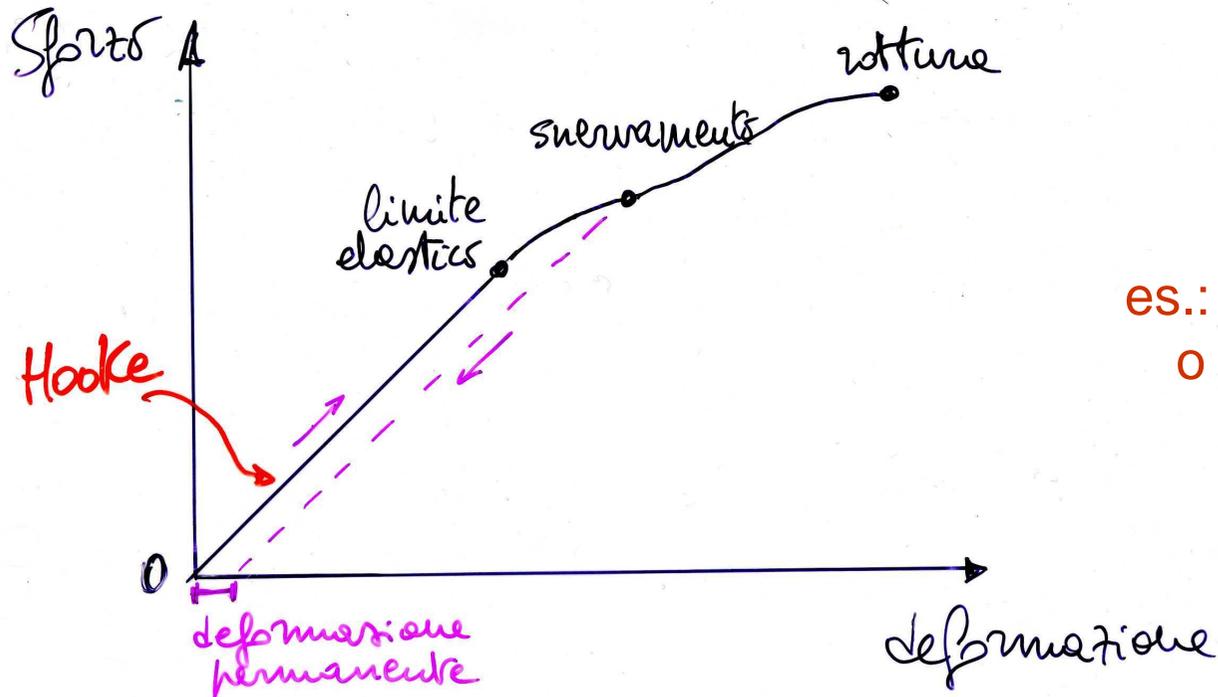


Legge di Hooke

- per piccole deformazioni, entro il limite elastico => vale la legge di Hooke

sforzo \propto deformazione

(cf. con $F = kx$. forza elastica)





Legge di Hooke (2)

1. trazione/compress.

$$F/A = Y \Delta L/L$$

(Y – modulo di Young)

2. taglio(*)

$$F/A = n\Phi$$

(n – modulo di rigidità)

3. elasticità di vol.

$$\Delta p = - B \cdot \Delta V/V$$

(B – modulo omogeneo)

	Y ($10^9 \frac{N}{m^2}$)	n ($10^9 \frac{N}{m^2}$)	B ($10^9 \frac{N}{m^2}$)	
Elastoplastici Solidi	Acciaio	210	83	170-180
	Pb	18	8	43
	Ossso	~10	—	—
	Muscolo	~0.005	—	—
	Gomma	~0.001	—	—
Liquidi	H ₂ O	}	}	2.2
	Hg	}	}	26
Gas	gas perfetto (1 atm)	}	}	~0.0001

(*) facoltativo



Applicazione della legge di Hooke(*)

- $\frac{\Delta L}{L} = \frac{1}{Y} \frac{F}{A} \quad \Rightarrow \quad \Delta L = F \cdot \frac{L}{YA} = F/k \quad \text{con } k=YA/L$

- quanto si deforma l'osso di una gamba?

- $Y_{\text{osso}} \sim 10^{10} \text{ N/m}^2$

- 40 kg (su una gamba) $\Rightarrow F \sim 400 \text{ N}$

- $L \sim 0.9 \text{ m}$ (1/2 altezza)

- $A \sim 10 \text{ cm}^2 \sim 10^{-3} \text{ m}^2$

$\Rightarrow k = YA/L \sim 1.1 \cdot 10^7 \text{ N/m}$

$\Delta L = F/k \sim 3.6 \cdot 10^{-5} \text{ m} = 36 \mu\text{m}$

(verifica a posteriori: $\Delta L/L \sim 4 \cdot 10^{-5}$ piccolo, si può quindi ammettere che valga la legge di Hooke)

(*) facoltativo

fln - apr-mag 2009

104



Applicazione delle leggi dell'elasticità(*)

- confronto formica-elefante sotto l'azione del proprio peso
- assumiamo che siano fatti con lo **stesso materiale**, **stessa resistenza al carico**, **stessa densità**

$$\rho = M/V = M/L^3$$

- schematicamente prendiamo dei cubi, **formica**, area di base $A = L^2$, $M = \rho V = \rho L^3$
- $F/A = Mg/L^2 = \rho L^3 g/L^2 = \rho Lg$
- **elefante**, $L' = nL$, $A' = n^2 L^2$, $P = n^3 Mg$ $n \sim 3000$
- $F'/A' = n^3 Mg/n^2 L^2 = n \rho Lg$

se lo sforzo di rottura è lo stesso \Rightarrow zampe (ossa) dell'e. devono essere molto più tozze di quelle della f.



Fine della meccanica