

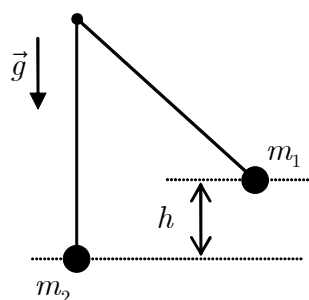
# ESAME SCRITTO DI FISICA GENERALE LA

INGEGNERIA GESTIONALE E DEI PROCESSI GESTIONALI A-K,  
INFORMATICA E DELL'AUTOMAZIONE, MECCANICA, DELL'AMBIENTE E DEL TERRITORIO E  
CHIMICA

(Proff. A. Bertin, N. Semprini Cesari, A. Vitale e A. Zoccoli)

12/9/2003

Due sferette puntiformi di masse  $m_1$  e  $m_2$  immerse nel campo di gravità terrestre  $\vec{g}$  sono collegate ad uno stesso punto fisso O attraverso due fili flessibili e inestensibili, entrambi di lunghezza  $L$  e massa trascurabile (vincoli ideali). Inizialmente la sferetta  $m_2$  è in posizione di equilibrio stabile, mentre un fermo trattiene  $m_1$  con il filo teso ad una quota  $h$  rispetto alla posizione di  $m_2$  (vedi figura). In seguito, il fermo



viene rilasciato e  $m_1$  va ad urtare elasticamente  $m_2$ . Calcolare, assumendo che l'urto avvenga istantaneamente:

- l'espressione del modulo  $v_1$  della velocità con cui  $m_1$  urta  $m_2$ ;
- le espressioni dei moduli  $v'_1$  e  $v'_2$  delle velocità con cui rimbalzano le due sferette.

\* \* \*

- Un'astronave si muove in una regione di spazio in cui agisce il campo di forze  $\vec{F}(\vec{r}) = -\alpha \vec{r} / |\vec{r}|^2$ , dove  $\vec{r}$  è il vettore posizionale rispetto al centro di forza O e  $\alpha$  una costante. L'astronave, assimilabile ad un corpo puntiforme di massa  $M$ , si sposta lungo una traiettoria rettilinea dal punto A di coordinate cartesiane (0,1,0) (riferite ad O) al punto B di coordinate (2,0,0). Dimostrare che il campo  $\vec{F}$  è conservativo e calcolare il lavoro da esso compiuto sull'astronave.
- Si discuta sinteticamente e si specifichi la formula fondamentale della cinematica dei corpi rigidi.
- Si discutano i sistemi di riferimento non inerziali.

## Soluzioni

### Esercizio

$$\text{a)} \quad \frac{1}{2} m_1 v_1^2 = m_1 g h \quad v_1 = \sqrt{2gh}$$

$$\text{b)} \quad \begin{cases} m_1 v_1 = m_1 v'_1 + m_2 v'_2 \\ \frac{1}{2} m_1 v_1^2 = \frac{1}{2} m_1 v'^2_1 + \frac{1}{2} m_2 v'^2_2 \end{cases} \quad \begin{cases} m_1 (v_1 - v'_1) = m_2 v'_2 \\ m_1 (v_1^2 - v'^2_1) = m_2 v'^2_2 \end{cases}$$

Dividendo la seconda equazione per la prima:

$$\begin{cases} v_1 + v'_1 = v'_2 \\ v_1 - v'_1 = \frac{m_2}{m_1} v'_2 \end{cases} \quad \begin{aligned} v'_2 &= \frac{2m_1 v_1}{m_1 + m_2} = \frac{2m_1 \sqrt{2gh}}{m_1 + m_2}, \\ v'_1 &= \frac{(m_1 - m_2)v_1}{m_1 + m_2} = \frac{(m_1 - m_2)\sqrt{2gh}}{m_1 + m_2} \end{aligned}$$

### Quesito N1

Dato che  $\vec{r} = (x, y, z)$ , l'espressione cartesiana del campo di forze è  $\vec{F}(\vec{r}) = -\alpha(x, y, z)/(x^2 + y^2 + z^2)$  che fornisce, con il metodo del determinante simbolico,  $\text{Rot } \vec{F}(\vec{r}) = \vec{0}$ .

Scegliamo il seguente percorso: primo tratto  $A \rightarrow A'$  giacente su una sfera di raggio  $r_A$  con centro in O, secondo tratto  $A' \rightarrow B$  in direzione radiale. Dato che nel primo tratto lo spostamento elementare è perpendicolare al campo di forze l'integrale sul primo tratto deve annullarsi ed il calcolo è limitato al secondo tratto dove invece campo di forza e spostamento elementare risultano essere collinari:

$$L_{A \rightarrow B} = \int_A^B \vec{F}(r) \cdot d\vec{l} = \int_{A'}^B \vec{F}(r) \cdot d\vec{l} = - \int_{r_A}^{r_B} |\vec{F}(r)| dr = -\alpha \ln \frac{r_B}{r_A} = -\alpha \ln 2$$

