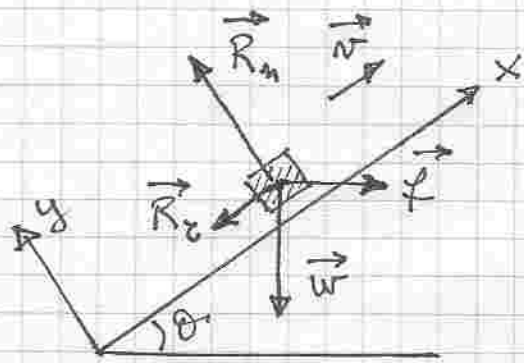


PROBLEMA 1 (6.18)



Introduciamo un riferimento cartesiano con asse  $x$  nel piano inclinato, verso l'alto, (linee di massima pendenza) ed asse  $y$  ortogonale al piano inclinato

Usando le notazioni del Pocaroli, le quattro forze applicate al corpo

(approssimato come puntiforme) sono:

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{forza peso: } \vec{w} = -mg \sin\theta \hat{i} - mg \cos\theta \hat{j} \\ \text{forza orizz.: } \vec{f} = f \cos\theta \hat{i} - f \sin\theta \hat{j} \\ \text{reazione norm.: } \vec{R}_n = R_n \hat{j} \\ \text{attrito dinamico: } \vec{R}_z = -\mu_d R_n \hat{i} \end{array} \right. \quad \text{se la velocit\`a \textit{e} \textit{ diretta verso l'alto.}$$

dove:  $m = 4,8 \text{ kg}$ ,  $g = 9,81 \text{ m/s}^2$ ,  $f = 46 \text{ N}$ ,  $\theta = 39,0^\circ$   
 $\mu_d = 0,33$  (il coeff. di attrito statico \textit{e} \textit{ }  $\mu_s \geq \mu_d$ )

a) Il principio della dinamica:

$$\vec{f}_{\text{tot.}} = \vec{w} + \vec{f} + \vec{R}_n + \vec{R}_z = m\vec{a} = ma \hat{i} \quad \begin{array}{l} \text{moto vincolato} \\ \text{lungo } x \end{array}$$

Componenti cartesiane:

$$x: \text{lungo } \hat{i} \quad -mg \sin\theta + f \cos\theta + 0 - \mu_d R_n = ma \quad (1)$$

$$y: \text{lungo } \hat{j} \quad -mg \cos\theta - f \sin\theta + R_n + 0 = 0 \quad (2)$$

dalle (2): la reazione normale ha componente  $y$  soltanto:

$$R_n = mg \cos\theta + f \sin\theta = 65,5 \text{ N}$$

sostituendo nella (1) si ricava  $a$ :

$$a = -g(\sin\theta + \mu_d \cos\theta) + \frac{f}{m}(\cos\theta - \mu_d \sin\theta) = -3,22 \text{ m/s}^2$$

b) il blocco sale con velocità iniziale  $v_0 \hat{i} = v_x(t=0)$   
 l'accelerazione è  $a \hat{i}$ , con  $a < 0$  costante  
 la velocità quindi diminuisce secondo la:

$$v_x(t) = v_0 + at \quad (a < 0)$$

e si annulla per  $t = -\frac{v_0}{a} = 1,33 \text{ s}$

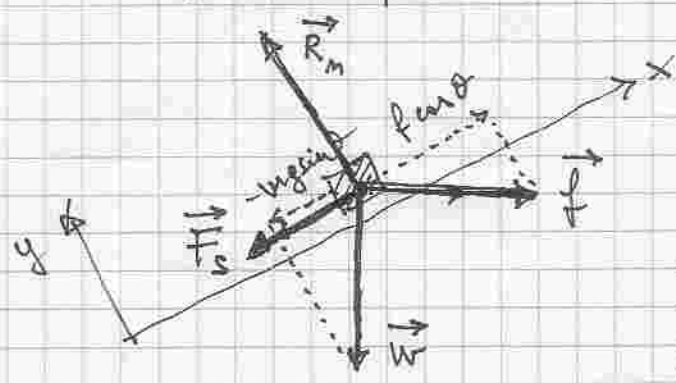
lo spazio percorso in questo tempo è:

$$x(t) - x(0) = v_0 t + \frac{1}{2} at^2 = -\frac{v_0^2}{2a} = 2,87 \text{ m}$$

c) Nell'istante in cui si ferma, il blocco è sottoposto alle seguenti forze, escludendo per il momento l'attrito, e considerando soltanto la componente x, che è quella rilevante per il moto:

$$\begin{aligned} (\vec{w} + \vec{f}) \cdot \hat{i} &= -mg \sin \theta + f \cos \theta = \\ &= -29,60 \text{ N} + 35,75 \text{ N} = \\ &= +6,14 \text{ N} \quad (\text{verso l'alto}) \end{aligned}$$

essendo il coefficiente di attrito statico  $\mu_s \geq \mu_d = 0,33$ ,  
 la forza d'attrito statico può giungere almeno  
 fino all'intensità  $\mu_d R_n = 21,6 \text{ N}$ :  
 è quindi in grado di compensare le altre due  
 forze, mantenendo il blocco in quiete: il blocco  
 non si muove più. L'attrito statico sarà:



$$\begin{aligned} \vec{F}_s &= -(-mg \sin \theta + f \cos \theta) \hat{i} = \\ &= -6,14 \text{ N } \hat{i} \end{aligned}$$

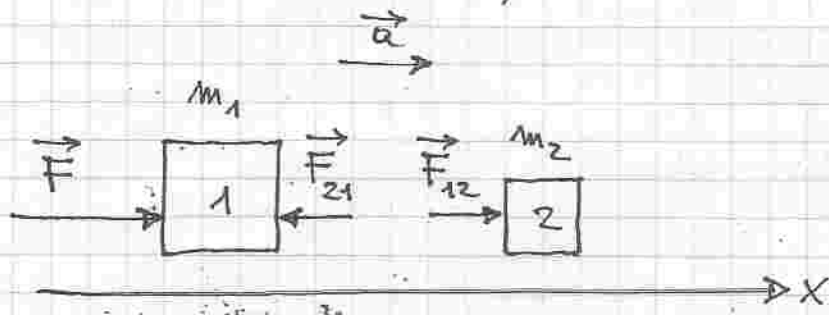
e risulterà

$$\vec{f} + \vec{w} + \vec{R}_n + \vec{F}_s = 0$$

PROBLEMA 2 (5.56)

$m_1 = 2.3 \text{ kg}$ ,  $m_2 = 1.2 \text{ kg}$

(3)



per evidenziare le forze ed i punti di applicazione:

diagrammi di corpo libero, corpi separati.

(per semplicità non indichiamo forze peso e reazione normale)

a) forze esterne:  $\vec{F} = F \hat{i}$ ,  $F = 3.2 \text{ N}$

forze di contatto:  $\vec{F}_{21} = -F_c \hat{i} = -\vec{F}_{12}$

$\vec{F}_{12} = F_c \hat{i}$

} III principio!  
( $F_c$ : incognita)

accelerazione comune:  $\vec{a} = a \hat{i}$

II principio, corpo 1:  $\vec{F} + \vec{F}_{21} = m_1 \vec{a}$

$F + (-F_c) = m_1 a$  (1)

II principio, corpo 2:  $\vec{F}_{12} = m_2 \vec{a}$

$F_c = m_2 a$  (2)

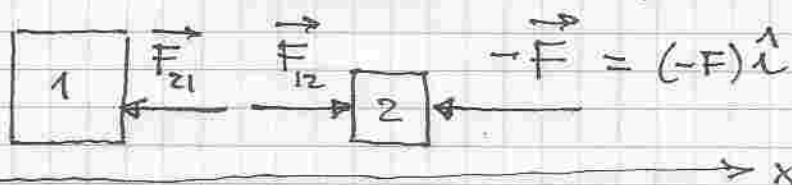
Sostituendo la (2) nella (1) si trova:

$a = \frac{F}{m_1 + m_2} = 0.91 \text{ m/s}^2$

come dovevamo aspettarci considerando i due corpi come un corpo unico

$F_c = m_2 a = \frac{m_2}{m_1 + m_2} F = 1.1 \text{ N}$

b) nel caso che la forza  $-\vec{F}$  sia applicata al corpo 2



$F = |\vec{F}| = 3.2 \text{ N}$

corpo 1:  $-F_c = m_1 a$  (1)

corpo 2:  $F_c + (-F) = m_2 a$  (2)

l'accelerazione è negativa, ma ha lo stesso modulo del caso precedente

di cui  $a = -\frac{F}{m_1 + m_2} = -0.91 \text{ m/s}^2$

$F_c = -m_1 a = \frac{m_1}{m_1 + m_2} F = 2.1 \text{ N}$

la forza di contatto è diversa, perché non imprimere la stessa acceleraz. a masse diverse.

PROBLEMA 3 (n. 14)

$\vec{a} = a \hat{i}$

(4)

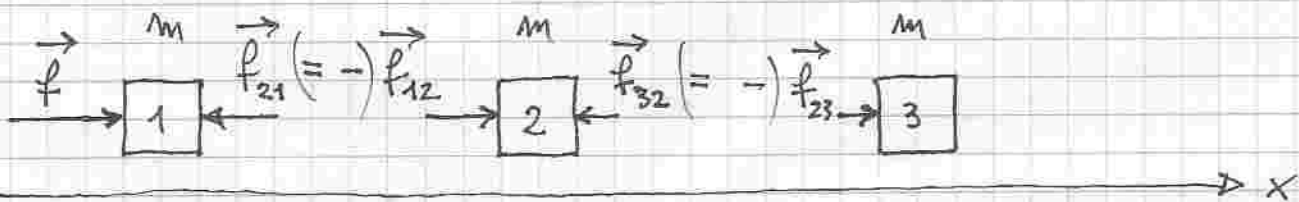


Diagramma di corpo libero per i tre corpi separatamente; per semplicità non indichiamo forze di gravità e reazioni normali.

I tre corpi, ciascuno di massa  $m$ , si muovono solidali, tutti con accelerazione  $\vec{a}$ .

II principio, corpo (1+2+3) :  $\vec{f}_{\text{tot}} = \vec{f} = f \hat{i} = (3m) a \hat{i}$   
 masse totale  $3m$   
 $f = 3ma \quad (1)$

II principio, corpo 1 :  $\vec{f} + \vec{f}_{21} = m \vec{a} \Rightarrow f - \frac{f}{12} = ma \quad (2)$

dove : III principio :  $\vec{f}_{21} = -\vec{f}_{12} = -\frac{f}{12} \hat{i}$

II principio, corpo 2 :  $\vec{f}_{12} + \vec{f}_{32} = m \vec{a} \Rightarrow \frac{f}{12} - \frac{f}{23} = ma \quad (3)$

dove : III principio :  $\vec{f}_{32} = -\vec{f}_{23} = -\frac{f}{23} \hat{i}$

III principio, corpo 3 :  $\vec{f}_{23} = m \vec{a} \Rightarrow \frac{f}{23} = ma \quad (4)$

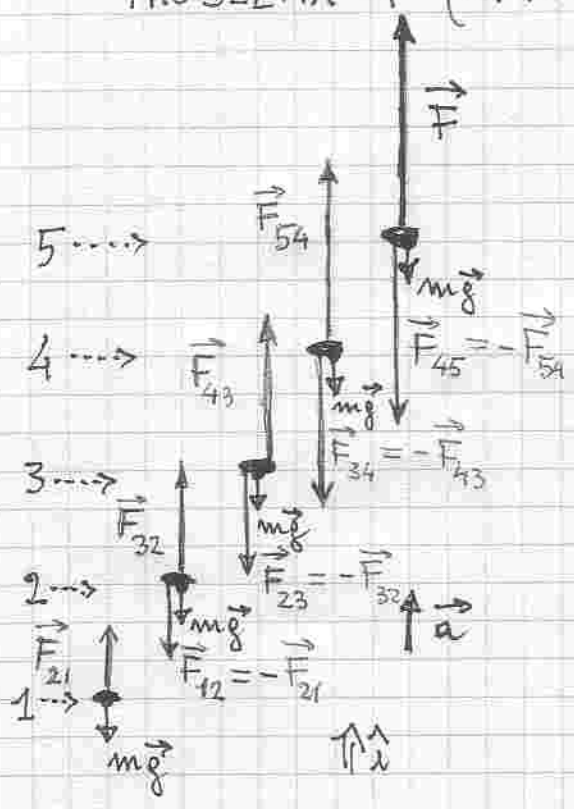
Le incognite sono  $a, \frac{f}{12}, \frac{f}{23}$  : le 4 equazioni non sono tutte indipendenti (f. es. la (1) si può ottenere sommando le altre m. a m.)

(1)  $\Rightarrow a = \frac{f}{3m}$

(2)  $\Rightarrow \frac{f}{12} = f - ma = \frac{2}{3} f$

(4)  $\Rightarrow \frac{f}{23} = m \frac{f}{3m} = \frac{1}{3} f$

# PROBLEMA 4 (m. 5.58)



Diagrammi di corpo libero per i 5 anelli della catena, rappresentati per chiarezza come 5 punti materiali separati.

(b) considerando l'insieme dei 5 anelli un unico corpo di massa  $5m$ :

$$\vec{f}_{tot} = \vec{F} + \dots + (5m)\vec{g} = (5m)\vec{a}$$

La somma delle forze "interne" è nulla, per il III principio

componente lungo x:

$$F + (-5mg) = 5ma$$

$$F = 5m(g+a) = 6.15 \text{ N}$$

$$\vec{g} = -g\hat{i} \quad g = 9.81 \text{ m/s}^2$$

$$\vec{a} = a\hat{i} \quad a = 2.50 \text{ m/s}^2$$

$$m = 100 \text{ g} = 0.100 \text{ kg}$$

Scriviamo il II principio per ciascun anello, tenendo conto del III principio:

(a) anello 1 :  $F_{21} + (-mg) = ma \Rightarrow F_{21} = m(g+a) = 1.23 \text{ N}$

anello 2 :  $F_{32} + (-mg) + (-F_{21}) = ma \Rightarrow F_{32} = F_{21} + m(g+a)$   
 cioè :  $F_{32} - mg - m(g+a) = ma \Rightarrow F_{32} = 2m(g+a) = 2.46 \text{ N}$

anello 3 :  $F_{43} + (-mg) + (-F_{32}) = ma \Rightarrow F_{43} = 3m(g+a) = 3.69 \text{ N}$

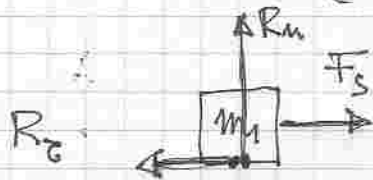
anello 4 :  $F_{54} + (-mg) + (-F_{43}) = ma \Rightarrow F_{54} = 4m(g+a) = 4.92 \text{ N}$

anello 5 :  $F + (-mg) + (-F_{54}) = ma \Rightarrow F = 5m(g+a) = 6.15 \text{ N}$

(c) Si vede subito che la risultante su ciascun anello è la stessa :  $f = ma = 0.25 \text{ N}$

PROBLEMA 5 (n. 6.30)

$m_1 = 4.40 \text{ kg}$     $m_2 = 5.50 \text{ kg}$    (6)



Diagrammi di corpo libero dei due corpi e del piano liscio d'appoggio:



preliminariamente determiniamo il coefficiente di attrito statico fra 1 e 2 (tenuto fisso)

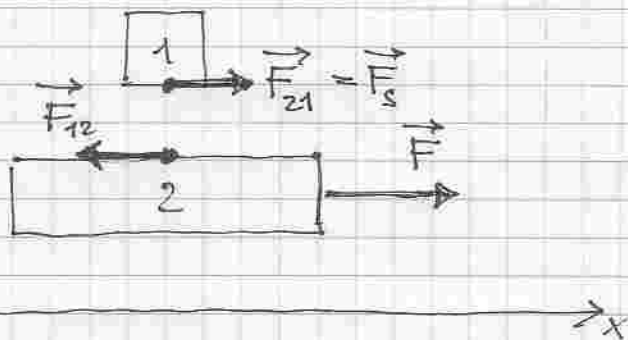
La forza limite di distacco e' data:  $F_s = 12.0 \text{ N}$

$$F_s = |\vec{F}_s| = |\vec{R}_g| = \mu_s |\vec{R}_m| = \mu_s m_1 g$$

$R_m + m_1 g = 0$  nelle proiezioni verticali  $\Rightarrow |R_m| = m_1 g$

$\Rightarrow$  si puo' ricavare il coeff. di attrito statico fra 1 e 2:

$\mu_s = \frac{F_s}{m_1 g} = 0.278 \Rightarrow$



Consideriamo ora il caso di forze  $\vec{F}$  applicate al blocco 2, in modo tale che i due blocchi si muovano assieme, cioè con forze tangenziale di contatto uguale a quella limite  $\vec{F}_s$  discussa sopra.

(a queste corrispondere la forza limite  $F$  da determinare)

indichiamo solo le forze orizzontali, rilevanti per il moto

accelerazione corrispondente alla forza limite:

$$\begin{aligned} \vec{F} &= F \hat{i} \\ \vec{F}_{12} &= -F_s \hat{i} = -\vec{F}_{21} \quad (\text{III principio}) \\ \vec{F}_{21} &= F_s \hat{i} \end{aligned}$$

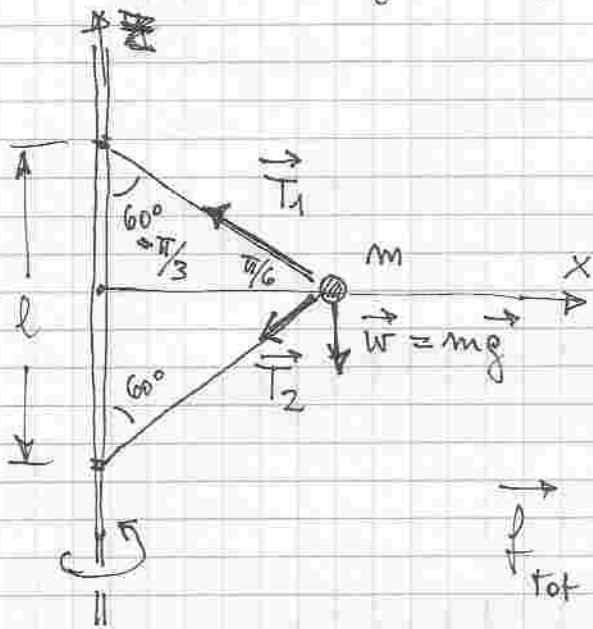
corpo 1: II principio (1)  $F_s = m_1 a \Rightarrow a = \frac{F_s}{m_1} = 2.73 \text{ m/s}^2$

corpo 2: II principio (2)  $F + (-F_s) = m_2 a \Rightarrow$

$\Rightarrow F = F_s + m_2 a = F_s \left(1 + \frac{m_2}{m_1}\right) = 27 \text{ N}$   
e' la forza limite richiesta.

PROBLEMA 6 (n. 6.52)

$|\vec{T}_1| = 35.0 \text{ N}$ ,



forze agenti sulle palline di massa m:

$\vec{T}_1, \vec{T}_2, \vec{W} = m\vec{g}$

il moto della pallina è circolare uniforme; per il II principio:

$\vec{F}_{tot} = \vec{T}_1 + \vec{T}_2 + \vec{W} = m\vec{a}$  (1)

↑  
moto circ. unif.  
⇒ accel. centrifuga

Scomponiamo l'eq. (1) in due componenti:  $\left\{ \begin{array}{l} \text{radiale } x \\ \text{verticale } z \end{array} \right.$   
nell'istante in cui la pallina attraversa, nel suo moto rotatorio, il piano (x, z)

proiez. su  $\hat{i}$ :  $T_1 \cos(\pi - \frac{\pi}{6}) + T_2 \cos(\pi - \frac{\pi}{6}) = -m \frac{v_s^2}{R}$  (1)

proiez. su  $\hat{k}$ :  $T_1 \sin \frac{\pi}{6} - T_2 \sin \frac{\pi}{6} - mg = 0$  (2)

non c'è accel. verticale il moto è nel piano orizzontale

(a) dalla (2):  $T_2 = T_1 - 2mg = 8.74 \text{ N}$

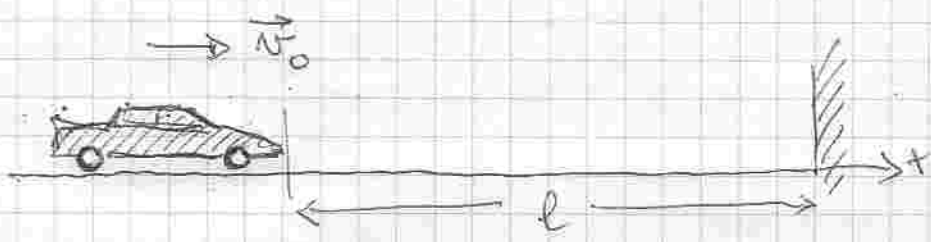
(b) dalla (1):  $\vec{T}_1 + \vec{T}_2 + \vec{W} = (\vec{T}_1 + \vec{T}_2) \cdot \hat{i} = -(T_1 + T_2) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \hat{i} = -37.9 \text{ N} \cdot \hat{i}$   
(diretta orizzontalmente verso l'asse centrale).

(c) dalla (1):  $(T_1 + T_2) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} = m \frac{v_s^2}{R}$   $R = l \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$

ovvero si è usata l'espressione dell'accelerazione centrifuga in funzione di velocità scalare  $v_s$  e raggio di curvatura R

$\Rightarrow v_s = \sqrt{\frac{3l}{4m} (T_1 + T_2)} = 6.45 \text{ m/s}^{-1}$

# PROBLEMA 7 (n. 13)



$$v_0 = 85 \text{ km/h} = 23.6 \text{ m/s}$$

$l = 65 \text{ m}$  spazio d'arresto

Nel normale rotolamento senza scivolamento, la superficie di contatto tra pneumatico e strada è istantaneamente in quiete  $\Rightarrow$  attrito statico.

(a) L'accelerazione richiesta per rallentare l'automobile è quella fornita dalle forze risultante di attrito statico  $\vec{F}_S = -F_S \hat{i}$  (forze di gravità e reazione normale fanno lavoro nullo)

Teorema dell'energia cinetica:

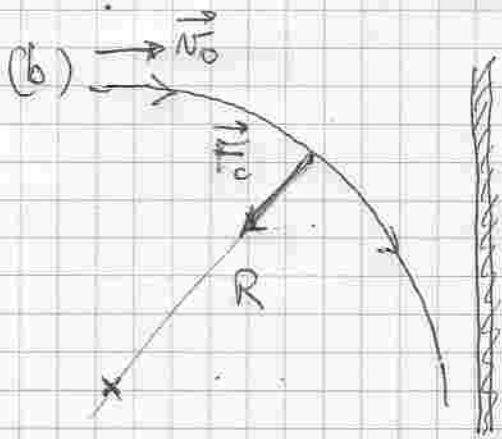
$$(\vec{F}_S + \cancel{mg} + \cancel{R_m}) \cdot \overset{\text{spazio d'arresto}}{l \hat{i}} = 0 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

$\uparrow$  lavoro nullo
 $\uparrow$  en. cin. finale
 $\uparrow$  en. cin. iniziale

$$\vec{F}_S = -F_S \hat{i} = -\mu_s R_m \hat{i} = -\mu_s mg \hat{i}$$

$$\Rightarrow -\mu_s mg l = -\frac{1}{2} m v_0^2$$

$$\mu_s = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g l} = \frac{1}{2} \frac{(23.6)^2}{9.81 \times 65} = 0.44$$



$$v_0 = 85 \text{ km/h} = 23.6 \text{ m/s}$$

$$R = 82 \text{ m}$$

la forza centripeta  $F_c = m \frac{v_s^2}{R}$  (1)

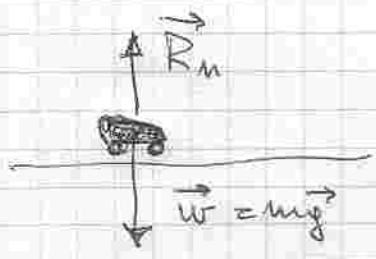
dev'essere fornita dall'attrito statico dei pneumatici, che nel caso limite è

$$F_S = \mu_s R_m = \mu_s mg \quad (2)$$

uguagliando (1) e (2):  $\mu_s = \frac{v_s^2}{R g} = 0.69$



# PROBLEMA 8 (n. 14)

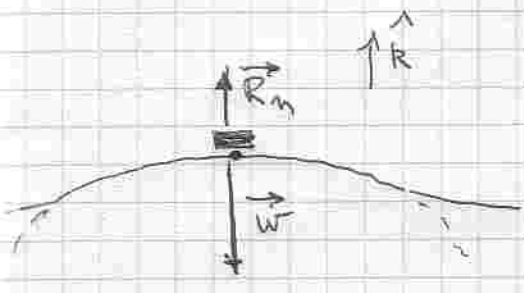


su strade orizzontale diritte, non ondulate

$$\vec{R}_m + \vec{w} = 0 \quad \vec{R}_m = -\vec{w}$$

$$|\vec{R}_m| = |\vec{w}| = 16 \text{ kN}$$

"  $R_m$  "  $w = mg$



sulle sommita' di un dorso, di curvatura  $R = 250 \text{ m}$

$$\vec{R}_m + \vec{w} = \vec{F}_c = -m \frac{v_s^2}{R} \hat{k}$$

$|\vec{R}_m| < |\vec{w}|$ , per poter avere risultante centripeta diretta verso il basso

dato del problema:

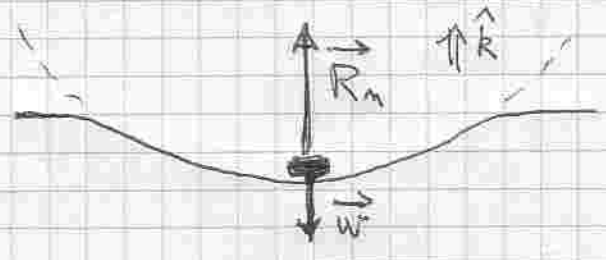
$$|\vec{R}_m| = \frac{1}{2} |\vec{w}| \Rightarrow \frac{1}{2} w + (-w) = -\frac{w}{2} = -m \frac{v_s^2}{R}$$

$$w = mg$$

da cui posso ottenere la velocita' scalare:

$$-\frac{mg}{2} = -m \frac{v_s^2}{R} \Rightarrow v_s^2 = \frac{gR}{2} \Rightarrow v_s = \sqrt{\frac{gR}{2}} = \sqrt{\frac{9.8 \cdot 250}{2}} = 35.0 \text{ m/s} = 126 \text{ km/h}$$

(a) Al passaggio alla stessa velocita' in una cunetta con lo stesso raggio di curvatura:



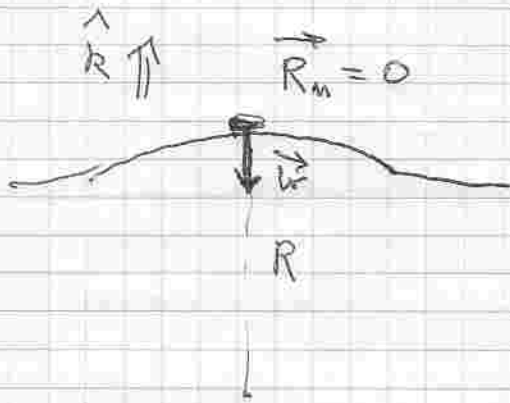
$$\vec{R}_m + \vec{w} = \vec{F}_c = +m \frac{v_s^2}{R} \hat{k}$$

in questo caso,  $|\vec{R}_m| > |\vec{w}|$  affinche' la risultante centripeta sia rivolta verso l'alto. Scrivendo le componenti verticali in termini dei moduli

$$R_m + (-w) = m \frac{v_s^2}{R} = m \frac{gR}{2R} = m \frac{g}{2}$$

$$R_m = w + m \frac{v_s^2}{R} = mg + \frac{mg}{2} = \frac{3}{2} mg = 24 \text{ kN}$$

(b) La massima velocità possibile prima che avvenga il distacco sul dorso è quella per la quale la reazione normale  $R_n$  si annulla, e il mantenimento sulla traiettoria con contatto limite col terreno è assicurato dalle sole forze di gravità, che agisce da forza centripeta nel moto circolare:



$$\vec{R}_n + \vec{w} = \vec{F}_c = -m \frac{v_s^2}{R} \hat{k}$$

$$0 \quad \parallel \quad -mg \hat{k}$$

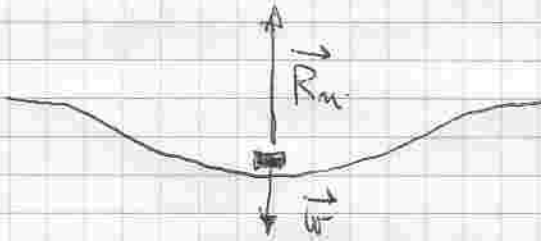
$$\frac{m v_s^2}{R} = mg \implies v_s^2 = gR$$

$$v_s = \sqrt{gR} =$$

$$= 49.5 \text{ m/s}$$

$$= 178 \text{ km/h}$$

alle velocità così calcolate la reazione normale in fondo al dorso è:



$$R_n + (-w) = m \frac{v_s^2}{R} = m \frac{gR}{R}$$

$$-mg$$

$$R_n = mg + mg = 2mg =$$

$$= 2w = 32 \text{ kN}$$