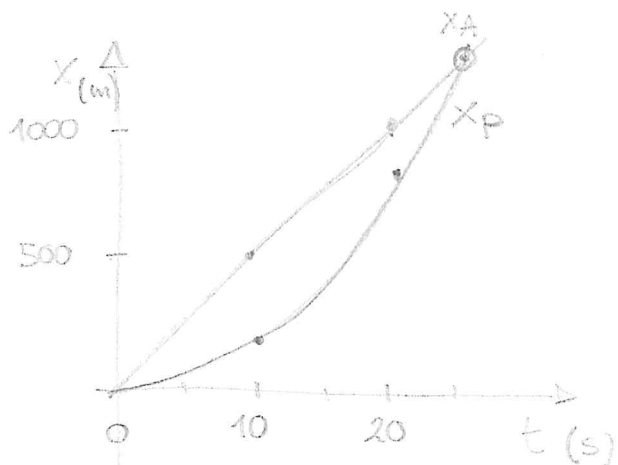
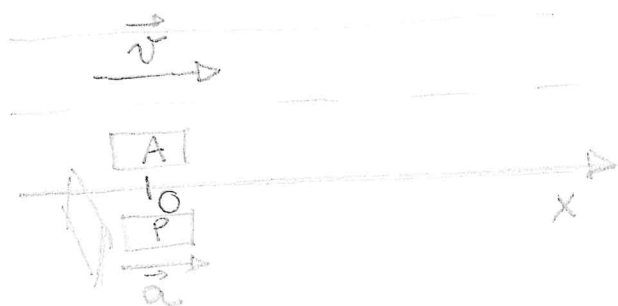


①

$$v = 180 \frac{\text{km}}{\text{h}} = \frac{180}{36} \frac{\text{m}}{\text{s}} = 50 \text{ m/s}$$

$$a = 4,0 \text{ m/s}^2$$



L'automobile A si muove di moto rettilineo uniforme, con $v = 50 \text{ m/s}$.

La polizia P si muove di moto uniformemente accelerato, con $a = 4,0 \text{ m/s}^2$.

Introduciamo un asse x con origine nel punto in cui A sorpassa P, e poniamo $t=0$ l'istante del sorpasso.

Allora le leggi orarie del moto sono

$$x_A(t) = vt \quad (\text{vedi rappresentazione grafica})$$

$$x_P(t) = \frac{1}{2}at^2$$

La polizia raggiungerà l'auto nell'istante \bar{t} in cui

$$x_A(\bar{t}) = x_P(\bar{t})$$

$$v\bar{t} = \frac{1}{2}a\bar{t}^2$$

$$\bar{t} \left(\frac{1}{2}a\bar{t} - v \right) = 0$$

soluzione banale: la posizione coincide nell'istante del sorpasso

$\bar{t}_1 = 0$

$\bar{t}_2: \frac{1}{2}a\bar{t}_2 - v = 0 \rightarrow \bar{t}_2 = \frac{2v}{a}$

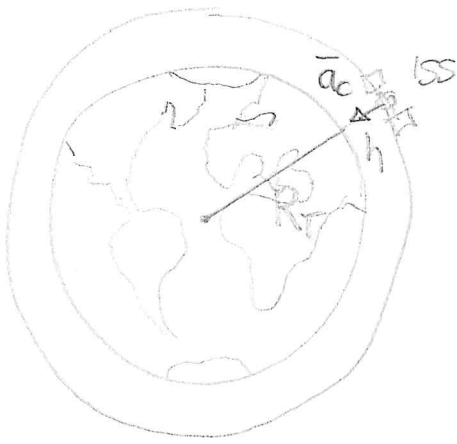
soluzione "vera"

Quindi:

a) $\bar{t}_2 = \frac{2v}{a} = \frac{100 \text{ m/s}}{4 \text{ m/s}^2} = 25 \text{ s}$

b) $x_A(\bar{t}_2) = 50 \frac{\text{m}}{\text{s}} \cdot 25 \text{ s} = 1250 \text{ m} = 1,25 \text{ km}$

2



$$R_T = 6,38 \cdot 10^3 \text{ km}$$

$$h = 0,410 \cdot 10^3 \text{ km}$$

$$R = R_T + h = 6,79 \cdot 10^3 \text{ km} \\ \downarrow \\ = 6,79 \cdot 10^6 \text{ m}$$

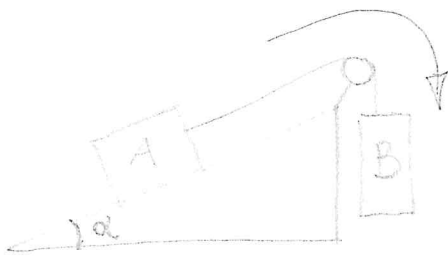
$$\bar{a}_c = 8,7 \text{ m/s}^2$$

Si tratta di un moto circolare uniforme.
Vale quindi:

$$\text{a) } a_c = \frac{v^2}{R}, \quad v = \sqrt{R a_c} = \sqrt{6,79 \cdot 10^6 \text{ m} \cdot 8,7 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}} \\ \downarrow \\ = \sqrt{59 \cdot 10^6 \frac{\text{m}^2}{\text{s}^2}} = 7686 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 7,686 \frac{\text{km}}{\text{s}}$$

$$\text{b) } T = \frac{2\pi R}{v} = \frac{2\pi \cdot 6,79 \cdot 10^3 \text{ km}}{7,686 \frac{\text{km}}{\text{s}}} = 5551 \text{ s} \\ \downarrow \\ \cong 1 \text{ h e } 32 \text{ min}$$

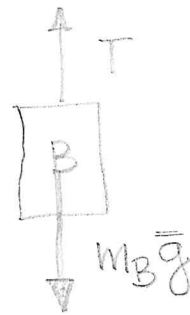
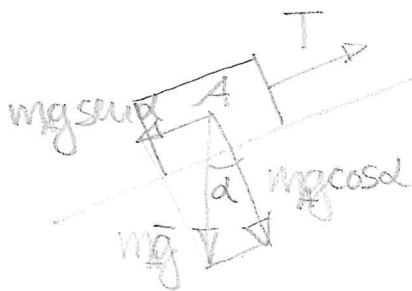
3



$$\alpha = 30^\circ$$

$$m_A = 8,0 \text{ kg}$$

$$m_B = 22,0 \text{ kg}$$



- a) L'accelerazione del sistema può essere ricavata considerando che $m_B g$ tende ad accelerare il sistema verso destra, mentre $m_A g \sin \alpha$ si oppone a questo movimento. Applicando la II legge della dinamica a tutto il sistema:

$$(m_B g - m_A g \sin \alpha) = (m_A + m_B) a$$

$$(m_B - \frac{1}{2} m_A) g = (m_A + m_B) a$$

$$a = \frac{m_B - \frac{1}{2} m_A}{m_A + m_B} g = \frac{22 - 4,0}{30} \cdot 9,8 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} = 0,6 \cdot 9,8 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

$$a = 5,88 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

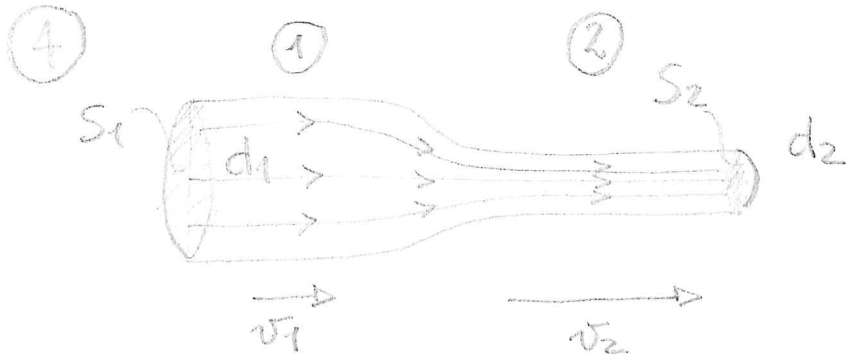
- b) T può essere ricavata applicando la II legge ad una delle due masse. Ad esempio m_B :

$$m_B g - T = m_B a$$

$$m_B (g - a) = T$$

$$m_B (1 - 0,6) g = T$$

$$T = 0,4 g \cdot m_B = 0,4 \cdot 9,8 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot 22 \text{ Kg} = 86,2 \text{ N}$$



$$d_1 = 10 \text{ cm}$$

$$d_2 = 6,0 \text{ cm}$$

a) Per la costante della portata (teorema di Leonardo):

$$Q_1 = Q_2$$

$$S_1 v_1 = S_2 v_2$$

$$\frac{\pi}{4} d_1^2 v_1 = \frac{\pi}{4} d_2^2 v_2$$

$$v_2 = \left(\frac{d_1}{d_2}\right)^2 v_1 = \left(\frac{10}{6}\right)^2 6 \frac{\text{m}}{\text{s}} = \frac{100}{6} \frac{\text{m}}{\text{s}} = 16,7 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

b) Applicando il teorema di Bernoulli ad i tratti

① e ②:

$$p_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 = p_2 + \frac{1}{2} \rho v_2^2$$

$$p_1 - p_2 = \frac{1}{2} \rho (v_2^2 - v_1^2) = \frac{1}{2} \rho \left[\left(\frac{d_1}{d_2}\right)^4 v_1^2 - v_1^2 \right]$$

$$= \frac{1}{2} \rho v_1^2 \left[\left(\frac{d_1}{d_2}\right)^4 - 1 \right]$$

$$= \frac{1}{2} \cdot 10^3 \frac{\text{kg}}{\text{m}^3} \cdot 36 \frac{\text{m}^2}{\text{s}^2} \cdot \left[\left(\frac{10}{6}\right)^4 - 1 \right]$$

$$= 18 \cdot 10^3 \text{ Pa} \cdot 6,72 = 121 \text{ kPa}$$