Problema 1: Dati due vettori posizione $U = (33.0 \text{ m}, 44.0 \text{ m}, -19.0 \text{ m})$ e $V = (41.0 \text{ m}, 21.0 \text{ m}, V_z \text{ m})$, tra di loro perpendicolari, determinare:						
1. il valore della componente z del vettore V ;						
$V_{z} [m] = $						
2. l'angolo formato dal vettore $V + K$ con l'asse delle x, se $V_z = 0$ e sapendo che $K = (90.0 \text{ m}, 19.0 \text{ m}, 0)$.						
$\theta [rad] = \left[\text{atan} \left(\sqrt{y + ky} / \sqrt{x + kx} \right) \right] A = 0.296 B = 0.458 C = 0.548 D = 0.183 E = 0.480$						
Problema 2: Un aereo per poter decollare deve raggiungere una velocità pari a 300 km/h. Sapendo che l'aereo, inizialmente fermo, si muove con accelerazione costante, determinare:						
3. il valore minimo dell'accelerazione affinché l'aereo riesca a decollare su una pista lunga 1.90 km;						
$a_{min} [\text{m/s}^2] = \boxed{\sqrt[4]{2}} \text{A} \qquad \qquad \text{A} \boxed{0.175} \text{B} \boxed{2.01} \text{C} \boxed{2.20} \text{D} \boxed{0.362} \text{E} \boxed{1.83}$						
4. dopo quanto tempo l'aereo decolla se l'accelerazione vale 6.70 m/s ² .						
$t [s] = \sqrt[3]{0}$ $A \boxed{1} \boxed{3.55}$ $B \boxed{1.28} C \boxed{0.891} D \boxed{5.77} E \boxed{3.55}$						
Problema 3: L'automobile di un tuo amico, identica alla tua e di massa 1200 kg, rimane senza benzina, e ti offri di trainarla collegandola con un cavo alla tua automobile fino al più vicino distributore. Inizialmente acceleri in modo costante fino a raggiungere una velocità di 37.0 km/h in 1 minuto. Determinare:						
5. il valore della tensione del cavo durante il periodo di accelerazione, se le automobili viaggiano su una strada orizzontale scabra con attrito dinamico 0.480;						
F[N] =						
6. il lavoro compiuto dalla tua automobile risalendo a velocità costante il piano inclinato che porta al distributore, di angolo 0.590 radianti rispetto all'orizzontale, con attrito dinamico trascurabile e lungo 96.0 m.						
L [MJ] =						
Problema 4: Una scatola, di massa 1.10 kg, è appoggiata sul pavimento di una giostra ad una distanza di 2.10 m dall'asse di rotazione. Sapendo che il coefficiente di attrito statico fra la scatola ed il pavimento della giostra è pari a 0.570, determinare:						
7. il modulo della forza di attrito statico se il periodo di rotazione della giostra è pari a 6.60 s;						
$F_s[N] = M 4 \pi^2 R / T^2 $ A 0.493 B 0.0864 C 1.13 D 0.230 E 2.69						
8. la massima velocità angolare di rotazione della giostra affinché la scatola non scivoli sul pavimento.						
$w \left[\text{rad/s} \right] = \sqrt{\mu_s g / R} \qquad \qquad A \left[0.198 \right] B \left[0.182 \right] C \left[3.62 \right] D \left[3.41 \right] E \left[1.63 \right]$						
Problema 5: Due campioni di tennis si contendono la partita: il giocatore del campo di sinistra risponde e lancia la pallina verso l'avversario, distante da lui 19.0 m, imprimendole una velocità pari a 5.20 m/s inclinata di 0.250 radianti rispetto all'orizzontale quando la pallina si trova ad una quota di 0.5 m. Determinare:						
9. il valore della distanza di cui deve avanzare il giocatore di destra se vuole colpire la pallina quando questa raggiunge il punto più alto della sua traiettoria;						
$\Delta d [m] = \begin{bmatrix} -\sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \sqrt{3} & \sqrt{3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} & $						
10. a quale altezza deve porre la racchetta se non vuole mancare la pallina.						
h [m] =						
Compito n. 75						

Cognome

Saranno valutati esclusivamente gli elaborati accompagnati da risoluzione su foglio protocollo.

Corso di Laurea in Informatica Fisica - Corso A+B - A.A. 2016-2017 - I Prova in itinere - Pisa, 7 Aprile 2017. Modalità di risposta: Sul presente foglio, per ogni risposta, si scriva la formula risolutiva in forma algebrica nell'apposito riquadro e si barri la lettera associata al valore numerico corretto (sempre presente con una tolleranza massima ±5 %). Ciascuna risposta sarà valutata come segue: 3 punti se corretta, 0 punti se sbagliata o non presente.

Numero di matricola

Compito n. 75

Nome

					-
E	~	00	7	0	(1
_	75	NO		0	

· Posisono exprimere la condicione di perendicalenta tra rettori mediente il proletta realone: VIV => V.V=0

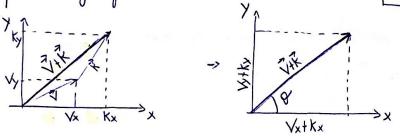
The componenti in Re: Ux Vx + U, Vy + Uz Vz =0

do ani in trove: Vz = $\frac{1}{U_x}$ (-Ux Vx - U, Vy)

· Nel record junto i rettori giaciono nel juano XY.

Il rettore V+R Re componenti: (V+R)x=Vx+Kx ; (V+R)y=Vy+Ky

pereio l'anglo formato con l'anne x è dato da: V= aton Vy+ky B



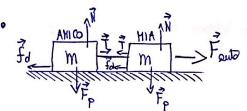
ESERCIZIO 2

· d'acres si muore di moto uniformemente accelerato, partendo de fermo.

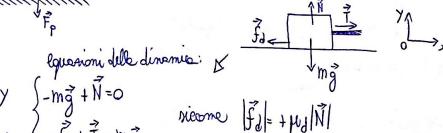
> legge provio del moto: $\int x(t) = \frac{1}{2} a t^2$ relocità: $\int x(t) = a \cdot t$

- Deta la distansa peransa de la relatita reggiunta rejel tempo di decello, (t) alhanor quindi: $\begin{cases} d = \frac{1}{z} \cdot a \cdot t^2 = x \cdot \frac{z}{z} \cdot$
- Finand as une eccleratione as, l'acres regjuingere la relation di dealle t_d in MN temp $\left[t_d^{(2)} = v_d/a_o\right]$





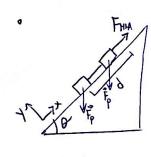
analismemoil diagramme delle force sull entonobile dell'amiso;



anex
$$\left(-\hat{f}_{1}+\hat{f}=m\hat{d}\right)$$

abliano: max = - mg + T

home il moto è uniformemente eaclerate, partirolo da formo, ni la: ax 1 \Rightarrow T= μ_d mg + m $\frac{\tau}{t}$ \Rightarrow T= m(μ_d g + $\frac{\tau_0}{t}$)



Il lavor conjuto dalla mia automobile è dato da: FHIA - D = LHIA

la comprente delle force lurge il plano inclinato è: (FHIA) x - 2 mg Sin 8 = max Qx=0 => (FHIA)x = 2 mg sin & face [LHIA = 2 mg d min 8]

ESERCIZIO (4)

· historne le restele rierre a givere di noto circolore uniforme, dere existere une force centrifeto peri si FE = m 2 in direvione rediale, versoil centro,

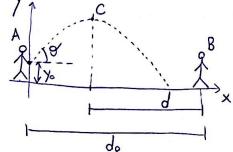
Esse viene data dell'eltito status col parimento. Conoscendo il periodo di retarione T= 2TIR/10 abbieno: F=m. (ZTK). 1 Jano F= m 4TTR

· Perché la giotra non servolu, deve essere jus. mg > Fe la reboite anglere manina un= 2T è quindi date de: juspig= pr une R > une / 169

ESERCIZIO (5)

· de polline compie un moto perobolier, in perensa dell'accelerazione di grante

$$\begin{cases} x(t) = x_0 + \sigma_{x_0} t \\ y(t) = y_0 + \sigma_{y_0} t - \frac{1}{7}g^{t^2} \end{cases} \begin{cases} \sigma_{x_0}(t) = \sigma_{x_0} - g^{t} \\ \sigma_{y_0}(t) = \sigma_{y_0} - g^{t} \end{cases}$$



Quando la polline è nel junto più alto delle

Pereir le distance pueuxe lungo x delle pelline all'istante to è:

$$x(t_c)=x_0+ \sqrt{x_0}t_c=(\sqrt{x_0}\cdot\cos\theta)\cdot\frac{1}{9}(\sqrt{x_0}\cdot\sin\theta)=\frac{\sqrt{x_0}^2}{9}\sin\theta\cos\theta$$