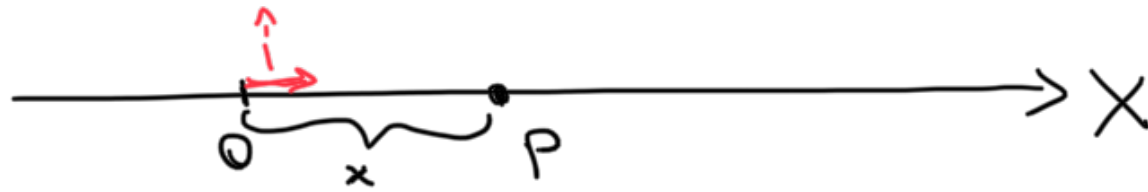


$$\vec{r} = \vec{r}(t) \text{ (=?)}$$

casì in una dimensione (1D)



$a(OP)$ come varia nel tempo?

$$x = f(t) \quad \underline{\vec{r}(t) = f(t) \cdot \hat{i}}$$

se conosco $f(t)$, cioè conosco la legge oraria
allora trovo facilmente la velocità e l'accelerazione

$$v = \frac{dx}{dt} = \frac{df}{dt} \quad \left(\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{df}{dt} \hat{i} \right) \quad ; \quad \langle v \rangle = \frac{x(t+\Delta t) - x(t)}{\Delta t}$$

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2f}{dt^2} \quad \left(\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \frac{d^2f}{dt^2} \hat{i} \right) \quad ; \quad \langle a \rangle = \frac{v(t+\Delta t) - v(t)}{\Delta t}$$

se conosco $a(t)$ o $v(t)$ come faccio a trovare la legge oraria?

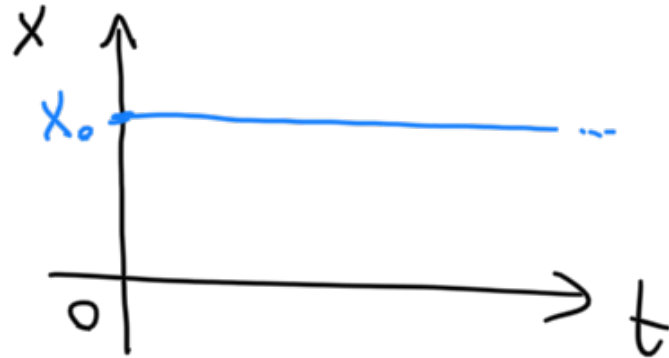
$$v = \int a(t) dt \quad ; \quad x = \int v(t) dt$$

$$\langle v \rangle_{t_1, t_2} = \int_{t_1}^{t_2} a dt$$

t_1

Esempi: ① Stato di quiete (le palline non si muovono)

$$x(t) = \text{costante } (= x_0)$$



velocità: $v = \frac{dx}{dt} = 0$

accelerazione: $a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = 0$

② Moto a velocità costante (in 1D)

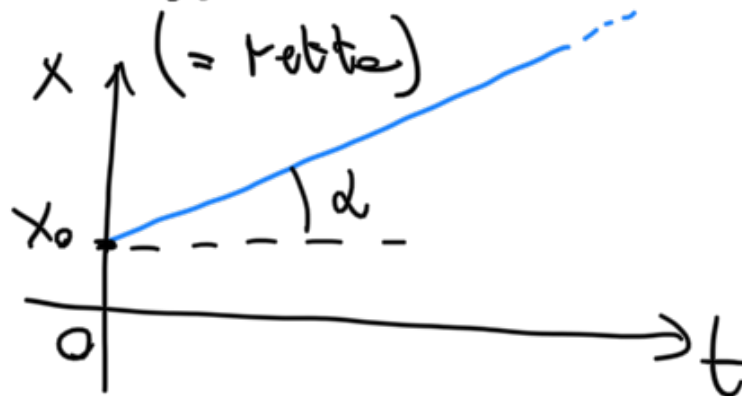
$$v(t) = \text{costante } (= v_0)$$

accelerazione: $a = \frac{dv}{dt} = 0$

legge oraria:

$$x(t) = x_0 + v_0 t$$

(da qui si vede che $\frac{dx(t)}{dt} = v_0$)



$$v_0 = \tan \alpha$$

distanze uguali sono percorse
in tempi uguali

$$\langle v \rangle = \frac{x(t+\Delta t) - x(t)}{\Delta t} = \frac{[x_0 + v_0(t+\Delta t)] - [x_0 + v_0 t]}{\Delta t}$$
$$= \frac{v_0 \Delta t + v_0 \Delta t - v_0 \Delta t}{\Delta t} = v_0$$

Moto Rettilineo Uniforme

- 1) lo spostamento avviene su una linea retta
2) il modulo della velocità è costante
- } la velocità \vec{v} è costante

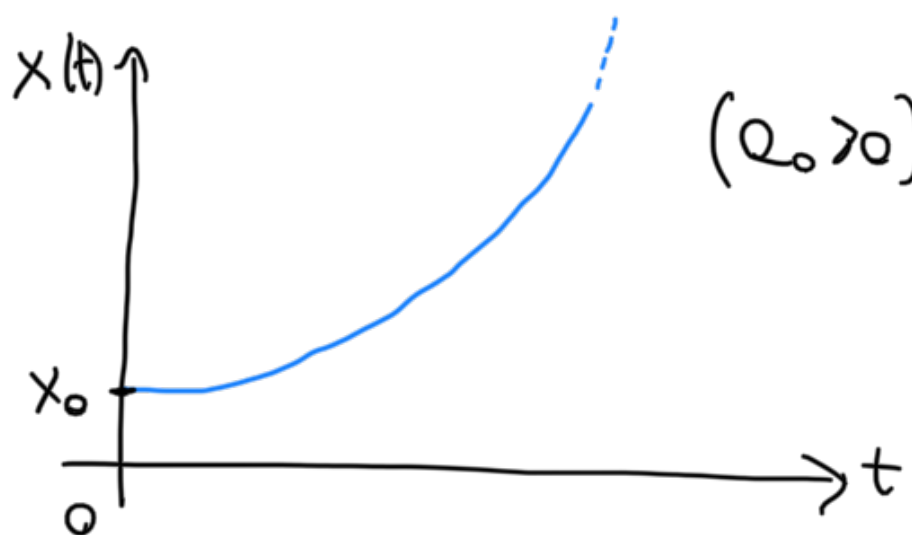
③ Moto ad accelerazione costante (1D)

$$a(t) = \text{costante} (= a_0)$$

legge oraria: $x(t) = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a_0 t^2$

$$v = \frac{dx(t)}{dt} = \frac{d}{dt} \left(x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a_0 t^2 \right) = v_0 + \frac{1}{2} a_0 (2t)$$

$$\Rightarrow v(t) = v_0 + a_0 t$$



(legge oraria = parabola)

$$a = a_0 \Rightarrow v = \int a_0 dt = a_0 \int dt = a_0 t + \underbrace{\text{cost.}}_{v_0}$$

$\hookrightarrow v = a_0 t + v_0$

Moto Rettilineo
Uniformemente
Accelerato

$$\begin{aligned}\Rightarrow x &= \int v \, dt = \int (a_0 t + v_0) \, dt = \\ &= \int a_0 t \, dt + \int v_0 \, dt = a_0 \int t \, dt + v_0 \int dt \\ &= a_0 \cdot \frac{1}{2} t^2 + v_0 t + \underbrace{\text{cost.}}_{x_0}\end{aligned}$$

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

dalla (2) troviamo:

$$(2a) \quad t = \frac{v - v_0}{a_0}$$

$$(2b) \quad a_0 = \frac{v - v_0}{t}$$

• sostituiamo la (2a) nella (1):

$$x(t) = x_0 + v_0 \left(\frac{v - v_0}{a_0} \right) + \frac{1}{2} a_0 \left(\frac{v - v_0}{a_0} \right)^2 = x_0 + \frac{v_0 v}{a_0} - \frac{v_0^2}{a_0} + \frac{1}{2} \cancel{a_0} \left(\frac{v^2 + v_0^2 - 2v v_0}{\cancel{a_0}^2} \right)$$

$$= x_0 + \cancel{\frac{v_0 v}{a_0}} - \cancel{\frac{v_0^2}{a_0}} + \frac{1}{2} \frac{v^2}{a_0} + \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{a_0} - \cancel{\frac{v v_0}{a_0}} = x_0 - \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{a_0} + \frac{1}{2} \frac{v^2}{a_0}$$

$$\Rightarrow x = x_0 + \frac{1}{2 a_0} (v^2 - v_0^2) \Rightarrow \frac{1}{2 a_0} (v^2 - v_0^2) = x - x_0 \Rightarrow \underline{v^2 - v_0^2 = 2 a_0 (x - x_0)}$$

• sostituiamo la (2b) nella (1):

$$x(t) = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} \left(\frac{v - v_0}{\cancel{a_0}} \right) t^2 = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} (v - v_0) t = x_0 + \underbrace{v_0 t} + \frac{1}{2} v t - \underbrace{\frac{1}{2} v_0 t}$$

$$\Rightarrow \underline{x = x_0 + \frac{1}{2}(v + v_0)t}$$