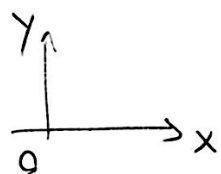
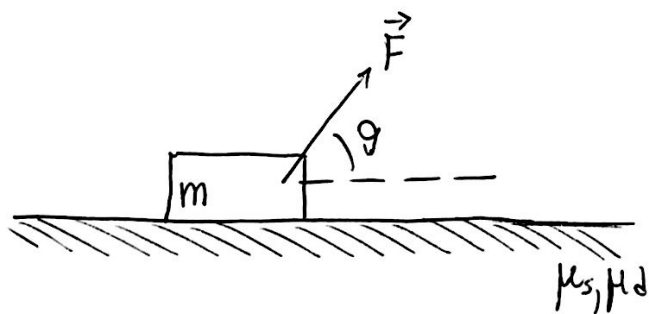
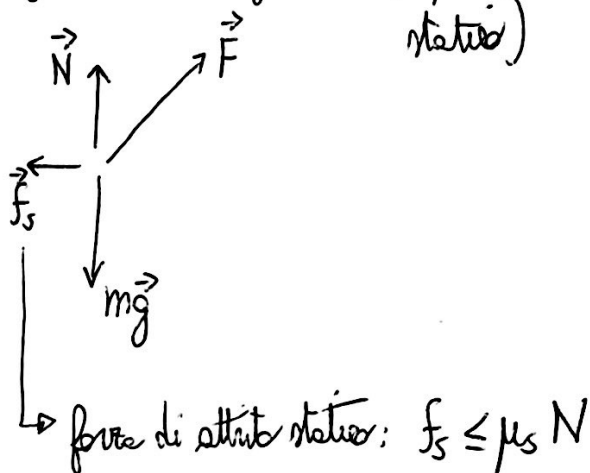


PROBLEMA 1



$$\begin{aligned} \text{asse } x: & \begin{cases} F \cos \theta - f_s = 0 \end{cases} \\ \text{asse } y: & \begin{cases} N + F \sin \theta - mg = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

diagramma delle forze: (equilibrio statico)



$$N = mg - F \sin \theta ; \quad \underline{f_s = F \cos \theta} \quad (1)$$

Il valore massimo della forza di attrito è: $f_{s, \max} = \mu_s N = \mu_s (mg - F \sin \theta)$

$$\text{perciò } F_{\max} \cos \theta = f_{s, \max} = \mu_s (mg - F_{\max} \sin \theta) \Rightarrow F_{\max} (\cos \theta + \mu_s \sin \theta) = \mu_s mg$$

$$\text{da cui: } \underline{F_{\max} = \frac{\mu_s mg}{\cos \theta + \mu_s \sin \theta}} \quad (2)$$

Se la forza \vec{F} viene modificata in \vec{F}_1 ,

il corpo si può muovere di moto accelerato uniformemente, nel caso in cui $|\vec{F}_1| > |\vec{F}|$.

$$\begin{aligned} \text{asse } x: & \begin{cases} m a = F_1 \cos \theta - f_d \end{cases} & \text{dove} & \Rightarrow m a = F_1 \cos \theta - \mu_d (mg - F_1 \sin \theta) \\ \text{asse } y: & \begin{cases} N + F_1 \sin \theta - mg = 0 \end{cases} & f_d = \mu_d N & \\ \text{perciò } a = & \frac{1}{m} [F_1 (\cos \theta + \mu_d \sin \theta) - \mu_d mg] \quad (3) \end{aligned}$$

Per il teorema dell'energia cinetica abbiamo: $\Delta K = L_{\text{forze}} = m a \cdot L$

le forze che compiono lavoro sono solo $F_{||} = F \cos \theta$ e f_d (lo spostamento è lungo x)

$$\text{perciò } \underline{\Delta K = [F_1 (\cos \theta + \mu_d \sin \theta) - \mu_d mg] L} \quad (4)$$

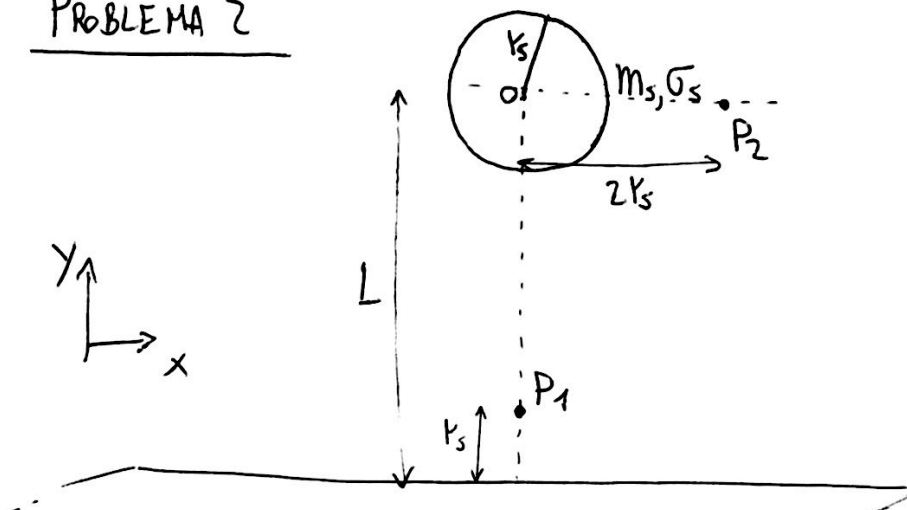
Durante l'urto anelastico (completamente) si conserva la quantità di moto: $m v_L = (2m) v_f$

Dopo l'urto, \vec{F}_1 viene rimosso, quindi il moto è uniformemente decelerato, sia T il tempo intercorso

$$\text{tra l'urto e l'arresto} \Rightarrow v(T) = 0 = v_f - \frac{f_d}{2m} \cdot T \Rightarrow T = \frac{2m v_f}{f_d} = \frac{v_L}{\frac{2\mu_d g}{2}} \quad \text{arresto: } f_d = \mu_d 2mg$$

$$\text{La velocità } v_L \text{ prima dell'urto è tale che: } \frac{1}{2} m v_L^2 = m a L \Rightarrow \underline{v_L = \sqrt{2 a L}} \quad (5)$$

PROBLEMA 2



Se la sfera è in equilibrio, la forza di gravità deve essere compensata dalle forze elettriche.

Il piano è immobile e genera un campo $E_p = \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0}$ tangenziale ad esso.

La sfera è dunque sottoposta ad una forza elettrica $F_e = E_p \cdot q_s$ dove q_s è la carica sulla sua superficie (si noti che il piano è supposto essere immobile; la sfera dunque si muove nello spazio in cui è presente il campo generato dal piano)

$$\Rightarrow \text{all'equilibrio}^{(*)} m_s g = E_p \cdot (4\pi R_s^2 \cdot \sigma_s) = \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} \cdot 4\pi R_s^2 \sigma_s \Rightarrow \sigma_p = \frac{2\epsilon_0 m_s g}{\sigma_s \cdot 4\pi R_s^2} \quad (1)$$

• \vec{E}_{p1} è diretto lungo y, di modulo: $E_{p1} = \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\sigma_s 4\pi R_s^2}{(L - R_s)^2}$

\vec{E}_{p2} ha componenti: $E_{p2,y} = \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0}$; $E_{p2,x} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{\sigma_s 4\pi R_s^2}{(2R_s)^2} = \frac{\sigma_s R_s^2}{\epsilon_0 (2R_s)^2} = \frac{\sigma_s}{4\epsilon_0} \quad (2)$

• $\Delta V_{OP_1} = \Delta V_{piano} + \Delta V_{sfera} = \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} (L - R_s) + \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\frac{\sigma_s 4\pi R_s^2}{R_s} - \frac{\sigma_s 4\pi R_s^2}{2R_s} \right) =$

$$= \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} (L - R_s) + \frac{\sigma_s R_s}{\epsilon_0} \left(1 - \frac{1}{2} \right) =$$

$$= \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} (L - R_s) + \frac{\sigma_s R_s}{2\epsilon_0} \quad (3)$$

il potenziale elettrico al centro della sfera è uguale a quello sulla sua superficie, essendo la carica distribuita sulla superficie (guscio sferico carico)

Aggiungendo una ulteriore carica Q sulla superficie della sfera, essa escluderà in modo

talché: $m_s a = \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} (\sigma_s 4\pi R_s^2 + Q) - m_s g \Rightarrow a = \cancel{g} + \frac{\sigma_p}{2\epsilon_0} \cdot \sigma_s 4\pi R_s^2 + \frac{\sigma_p Q}{2\epsilon_0 m_s}$

perciò: $a = \frac{\sigma_p Q}{2\epsilon_0 m_s} = \frac{g Q}{\sigma_s 4\pi R_s^2} \quad (4)$

quote sono le due forze che all'equilibrio si bilanciano perfettamente (*)

Si noti che il moto è uniformemente accelerato (\vec{a} costante),

con \vec{a} rivolta verso l'alto, \Rightarrow dopo un tempo T, la sfera avrà velocità $v(T) = aT \quad (5)$