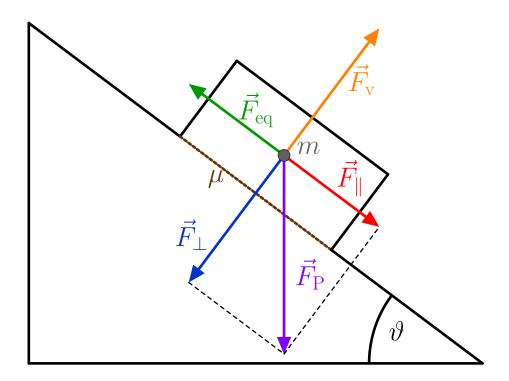
IL PIANO INCLINATO



Per le forze in gioco valgono queste relazioni (intendendo con \vec{V} un vettore e con V il suo modulo senza stare a scrivere $|\vec{V}|$ ogni volta) assumendo che il corpo sia in equilibrio, ovvero che la sua *accelerazione*, non necessariamente velocità, sia nulla (con \vec{g} si intende l'accelerazione di gravità del pianeta, rivolta verso il basso):

$$\vec{F}_{\rm P} = m\vec{g} \qquad \text{(definizione della forza peso)}$$

$$\vec{F}_{\rm P} = \vec{F}_{\perp} + \vec{F}_{\parallel} \qquad F_{\parallel} = F_{\rm P} \sin \vartheta, \qquad F_{\perp} = F_{\rm P} \cos \vartheta \qquad \text{(scomposizione della forza peso)}$$

$$F_{\rm P}^2 = F_{\perp}^2 + F_{\parallel}^2 \qquad \text{(teorema di Pitagora)}$$

$$\vec{F}_{\rm eq} = -\vec{F}_{\parallel}, \qquad \vec{F}_{\rm v} = -\vec{F}_{\perp} \qquad \text{(condizioni di equilibrio)}$$

In base al problema, la $\vec{F}_{\rm eq}$ potrebbe essere una forza d'attrito \vec{F}_{μ} con coefficiente di attrito statico $\mu > 0$ o la forza elastica $\vec{F}_{\rm el}$ di una qualche molla di coefficiente k > 0 e lunghezza a riposo $L_0 \ge 0$; in quei casi avremmo:

$$F_{
m el}=k\Delta L=k(L-L_0)$$
 (definizione della forza elastica)
$$\vec{F}_{\mu}=-\vec{F}_{\parallel}, \qquad \max(F_{\mu})=\mu F_{\perp} \qquad \mbox{(forza d'attrito tra le superfici)}$$

In particolare la definizione di μ salta fuori proprio da questo scenario! Infatti, se ϑ è l'angolo tale per cui il corpo inizia a scivolare, vale:

$$\mu := \tan \vartheta := \frac{\sin \vartheta}{\cos \vartheta}$$
 (definizione del coefficiente di attrito statico)

Notiamo che tutte queste relazioni sono di tipo lineare, quindi è "facile" manipolarle ricordandosi semplicemente che, per ogni $a, b, c \in \mathbb{R}$ valgono:

$$a = b \Rightarrow ac = bc,$$
 $a = b \Rightarrow a + c = b + c,$ $a = bc \Leftrightarrow b = \frac{a}{c} \Leftrightarrow c = \frac{a}{b}$

(Ovviamente, quando si divide per un valore bisogna ricordare che questo deve essere diverso da 0!)