

# Fisica per applicazioni di realtà virtuale

Anno Accademico 2022-23

Prof. Matteo Brogi

Dipartimento di Fisica, stanza B3, nuovo edificio

## **Lezione 7**

Meccanica classica: lavoro ed energia (parte 2)

# Conservazione energia meccanica: esercizi

**Esercizio 4.03:** Una palla di massa  $m = 2.6$  kg, partendo da ferma, cade per una distanza verticale  $h = 55$  cm prima di colpire una molla di massa trascurabile disposta lungo l'asse verticale, comprimendola di una lunghezza  $\Delta y = 15$  cm.

- a) Determinare la massima velocità raggiunta dalla palla;
- b) Determinare la costante elastica della molla.

Misurare tutte le distanze dal punto in cui la palla tocca la molla a riposo.

**Esercizio 4.04:** Una freccia di massa  $0.1$  kg viene premuta contro la molla di una pistola giocattolo. La molla, di costante elastica  $k = 250$  N/m, viene compressa per  $6$  cm e quindi rilasciata. Se la freccia si stacca dalla molla quando questa raggiunge la sua lunghezza a riposo ( $x = 0$ ), quale sarà la velocità acquistata dalla freccia?

**Esercizio 4.05:** Un saltatore di massa  $75$  kg si lancia da un ponte con la caviglia legata a una corda elastica, e percorre i primi  $15$  m in caduta libera prima che il cavo inizi ad allungarsi. Il cavo obbedisce in prima approssimazione alla legge di Hooke, con  $k = 50$  N/m. Trascurando la resistenza dell'aria, e la massa del cavo, calcolare la distanza massima raggiunta dal saltatore rispetto alla cima del ponte.

# Legame tra forza ed energia potenziale

Se esiste un potenziale, allora la forza può essere ricavata da esso

**Forza gravitazionale**  $F = -\frac{GMm}{r^2} = -mg$

**En. potenziale gravitazionale**  $U = mgh$

**Forza elastica**  $F = -kx$

**En. potenziale elastica**  $U = \frac{1}{2}kx^2$

**Ricordate:** l'energia (potenziale) è la capacità di compiere lavoro

$$U_f = - \int_{x_i}^{x_f} F_x dx + U_i$$

$$F_x = -\frac{dU}{dx}$$

**Conseguenza del calcolo integrale:**  $U$  è primitiva di  $f \Rightarrow f$  è derivata di  $U$

# Legame tra forza ed energia potenziale (in 3D)

**⚠**  $U$  è uno scalare, ma  $\mathbf{F}$  è un vettore e  $dU/dx$  è scalare. Come mai?

*Richiede **algebra differenziale** in 3 dimensioni*

$$U = - \int \overrightarrow{F} \cdot \overrightarrow{x} \, dx \quad \text{l'integrando è un} \\ \textbf{prodotto scalare}$$

**caso generale**

$$\overrightarrow{F} = - \left( \frac{\partial U}{\partial x} \hat{u}_x + \frac{\partial U}{\partial y} \hat{u}_y + \frac{\partial U}{\partial z} \hat{u}_z \right) = \overrightarrow{\nabla} U$$

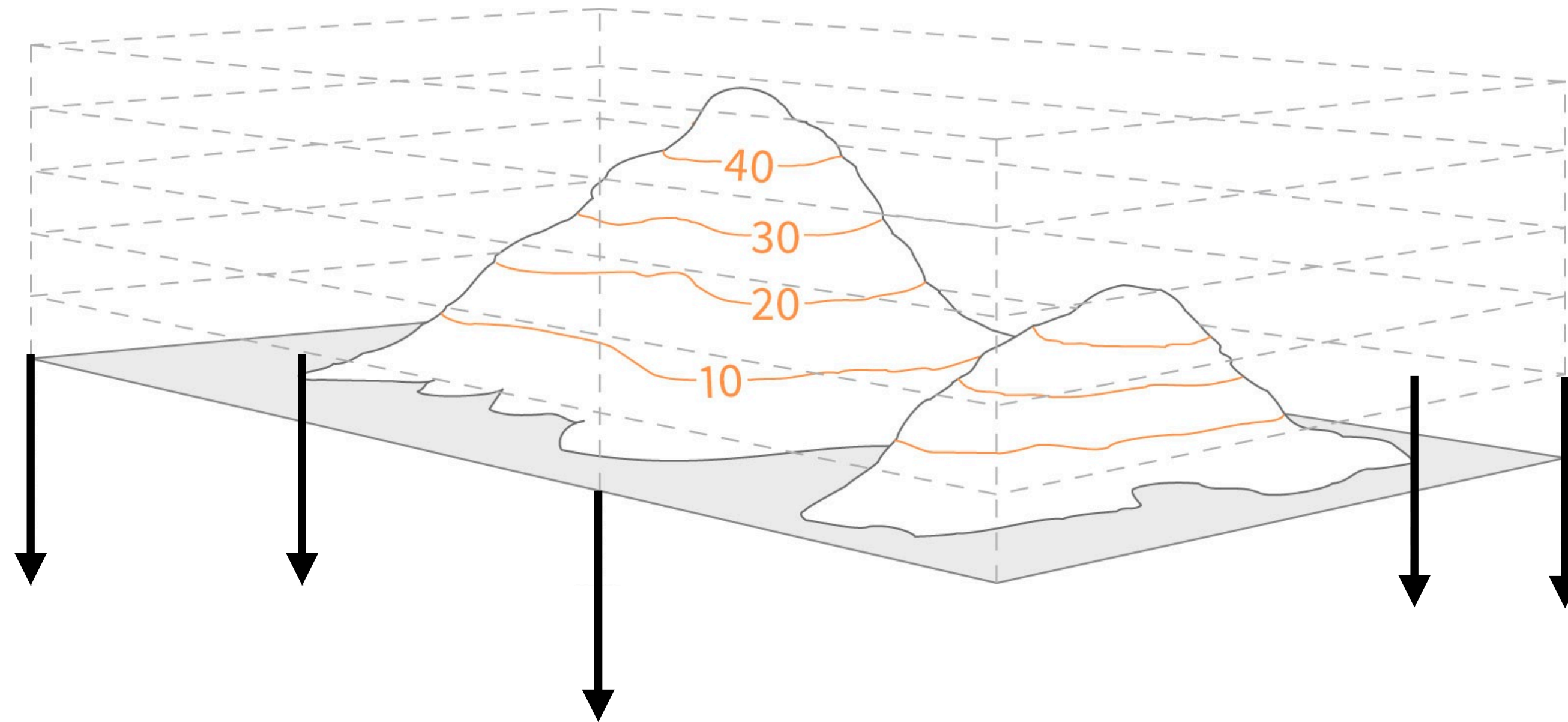
$\partial/\partial x$  si chiama **derivata parziale** (si calcola considerando  $y, z$  costanti)

Il simbolo  $\nabla$  si chiama **gradiente** (la “pendenza” scomposta nelle 3 dimensioni)



# Superfici equipotenziali e direzione della forza

Superfici equipotenziali: insieme dei punti con energia potenziale costante

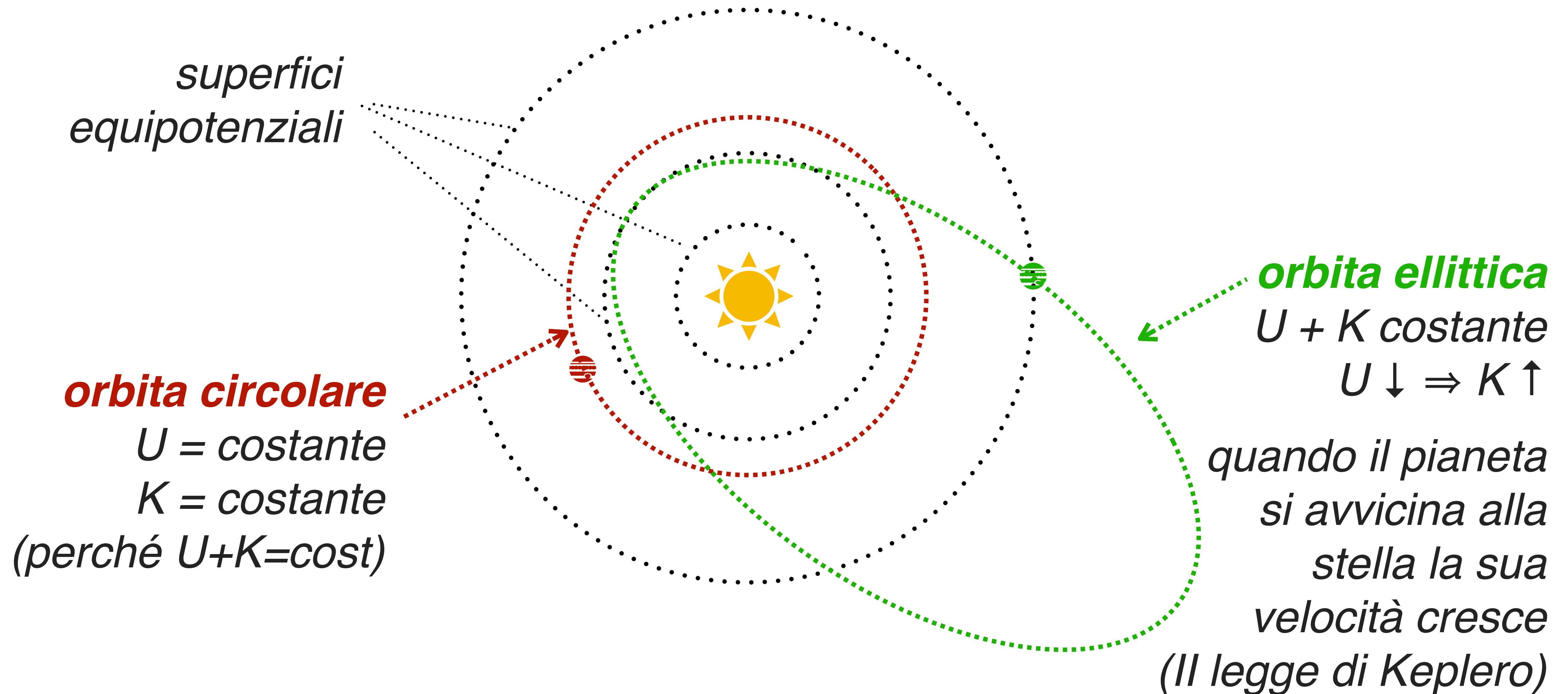


Es.: equipotenziale gravitazionale = curve di livello (alla scala “umana”)  
In realtà sono superfici sferiche

**Forza sempre perpendicolare alla superficie equipotenziale**

# Superfici equipotenziali e orbite planetarie

Orbite circolari avvengono su una superficie equipotenziale, orbite ellittiche no



# La potenza in fisica: quanto rapidamente si compie lavoro

La potenza è una quantità **scalare**

*Potenza  
media*

$$P = \frac{W}{\Delta t}$$

*Si noti che il lavoro è  $W$  e non  $\Delta W$ : non esiste un lavoro “di riferimento”*

*Potenza  
istantanea*

$$P = \frac{dW}{dt} = \frac{d}{dt}(\vec{F} \cdot \vec{d})$$

**Unità:** W [N s<sup>-1</sup>]  
(Watt)

$$P = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

*Utile per forze  
e/o velocità costanti*

Sempre possibile **approssimare**  $F = \text{costante}$  su intervalli  $\Delta t$  piccoli

# Potenza e lavoro

---

**Esercizio 4.06:** Calcolare la potenza necessaria ad un'automobile di 1400 kg su cui agisce una risultante delle forze ritardanti  $F_R = 700$  N, nelle seguenti circostanze:

- a) l'automobile sale una collina di  $10^\circ$  di pendenza a una velocità costante di 80 km/h;
- b) l'automobile accelera lungo una strada pianeggiante da 90 a 100 km/h in 6 s, mentre sorpassa un'altra automobile.



# Quantità di moto e leggi di Newton

---

La quantità di moto è una quantità **vettoriale**

*Quantità di moto  
(momentum)*

$$\vec{p} = m \vec{v}$$

**Unità:** kg m s<sup>-1</sup> [M L T<sup>-1</sup>]

*Il legge Newton  
**generalizzata***

$$\sum \vec{F} = \frac{d}{dt} \vec{p}$$

Derivata di un prodotto  
⇒ due termini

$$\sum \vec{F} = \frac{dm}{dt} \vec{v} + m \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dm}{dt} \vec{v} + m \vec{a}$$

m costante ⇒ “classica” legge di Newton

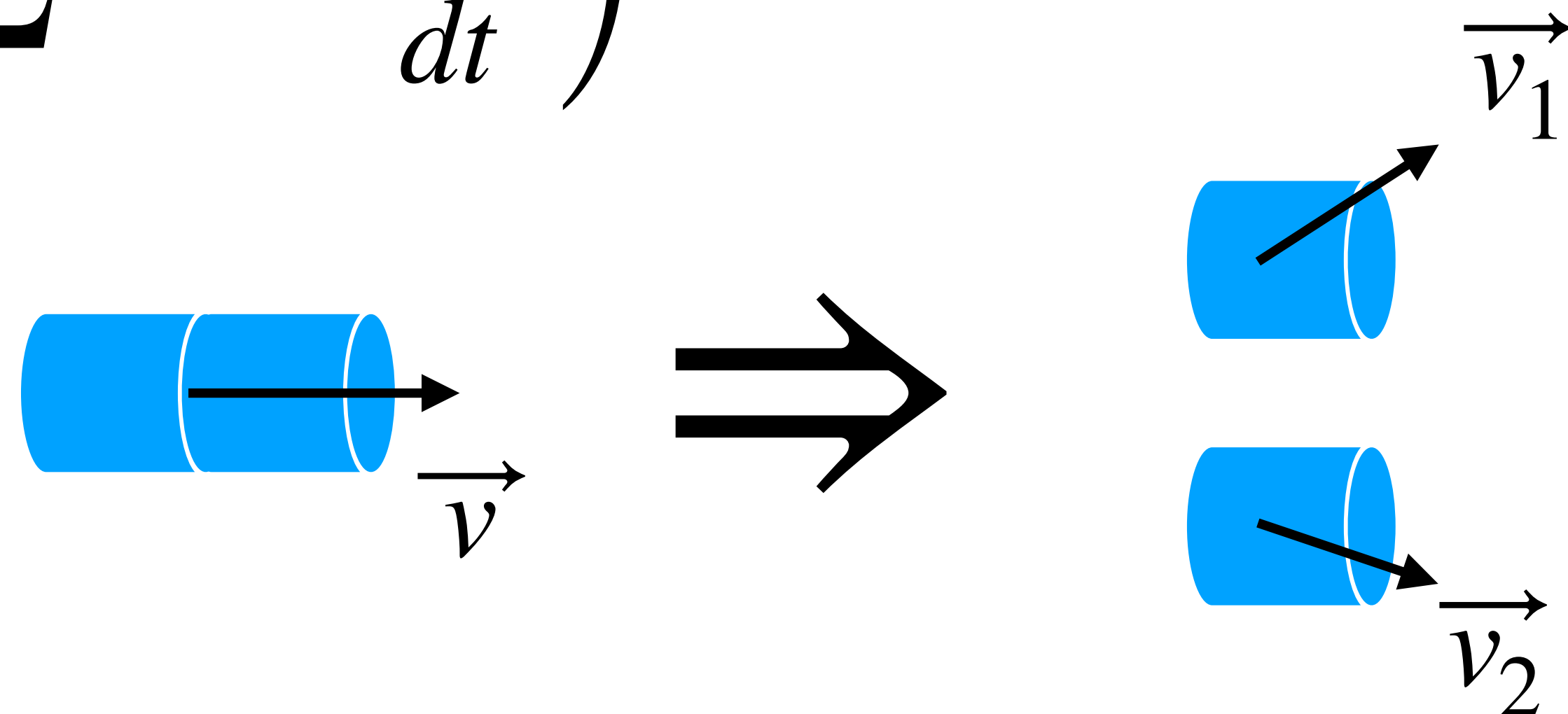
# Le leggi di Newton espresse con la quantità di moto

*Se la risultante delle forze è nulla ( $\mathbf{F} = 0$ ),  
allora la quantità di moto si conserva  
(legge d'inerzia)*

$$\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{p} = \text{costante}$$

$$\left( \sum \vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} \right)$$

Utile per risolvere problemi  
dove una massa  
si divide in due o più parti  
(prossima unità)



# Impulso e variazione di quantità di moto

L'impulso è una quantità **vettoriale**

$$\vec{I} = \int_{t_0}^{t_1} \vec{F} dt$$

**Unità:** N s

*Il legge Newton  
con q. di moto*

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} \Rightarrow d\vec{p} = \vec{F} dt \quad \Delta\vec{p} = \int_{t_0}^{t_1} \vec{F} dt \equiv \vec{I}$$

$$\vec{I} = \Delta\vec{p}$$

*L'impulso è pari alla variazione della quantità di moto  
(teorema dell'impulso)*

*Calcolato su una forza  
'media' o costante*

$$\vec{I} = \vec{F}_m \Delta t$$

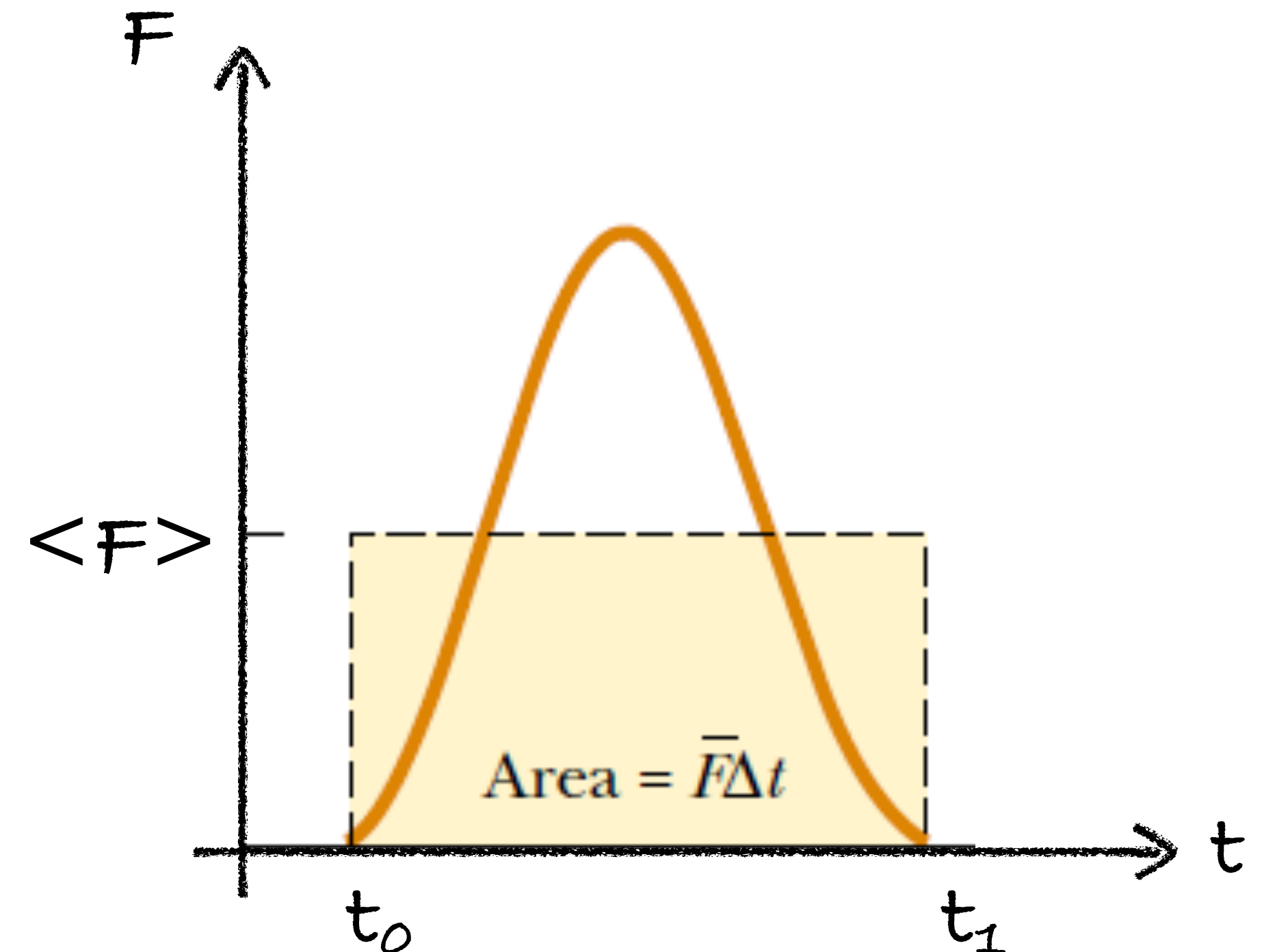
# Calcolo dell'impulso con una forza media

Calcoliamo la **media**  
 $\langle \vec{F} \rangle$  della forza

$$\langle \vec{F} \rangle = \frac{1}{t_1 - t_0} \int_{t_0}^{t_1} \vec{F} dt$$

$$\vec{I} = \langle \vec{F} \rangle (t_1 - t_0) = \langle \vec{F} \rangle \Delta t$$

Un'approssimazione  
dell'integrale della forza  
utile in applicazioni pratiche





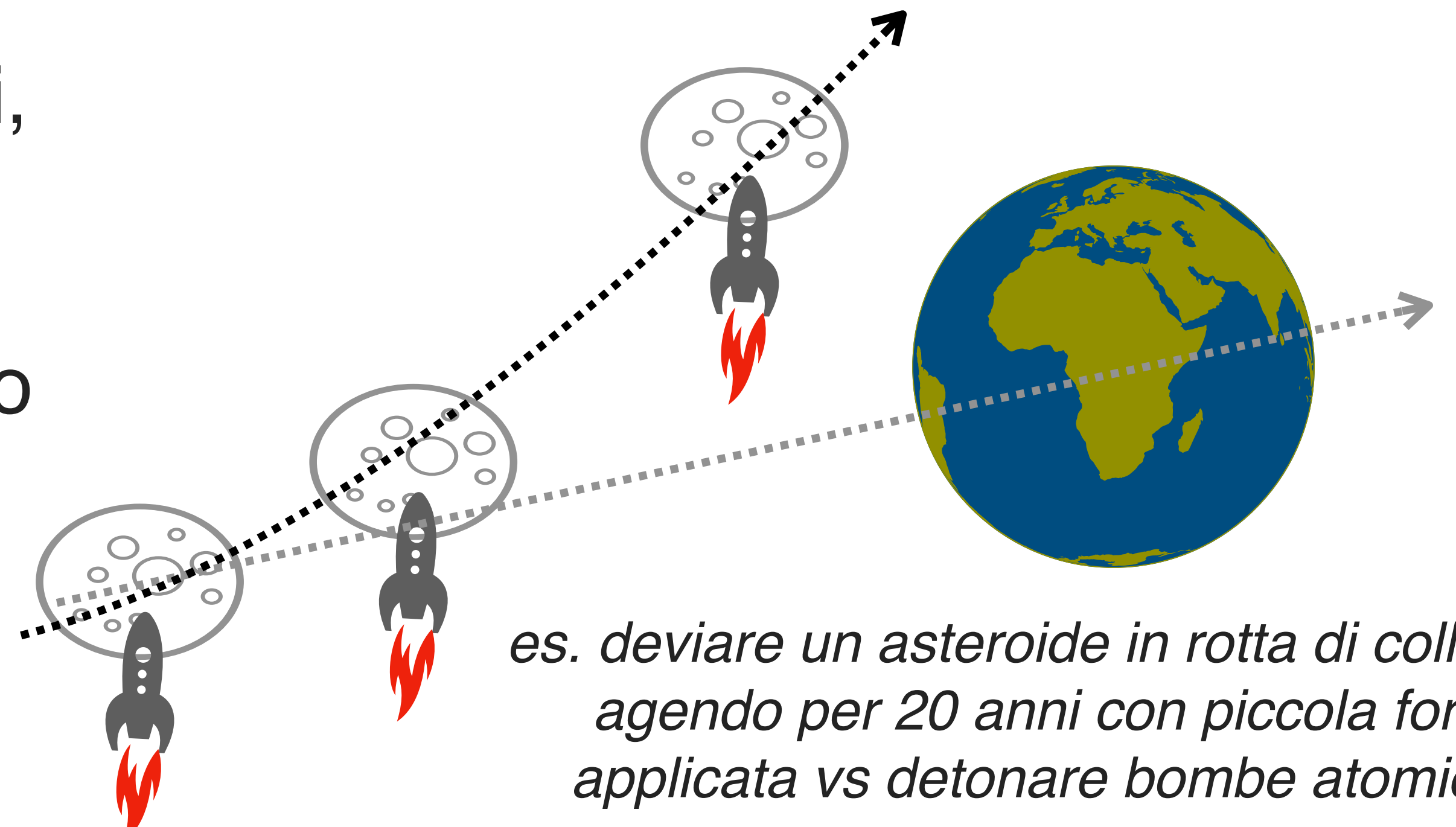
# Importanza del teorema dell'impulso (in VR e non solo)

Intuito: l'effetto di un'azione dipende da quanto a lungo la esercito  
(ad es. premo il grilletto del controller)

$$\vec{I} = \vec{F} \Delta t = \Delta \vec{p}$$

*Quanto più a lungo applico l'azione (la forza),  
tanto più cambio lo stato di moto dell'oggetto perturbato*

Oggetti di massa enorme (astronavi, asteroidi) richiedono i) una forza enorme per poco tempo, o ii) o una piccola forza applicata a lungo



*es. deviare un asteroide in rotta di collisione  
agendo per 20 anni con piccola forza  
applicata vs detonare bombe atomiche*