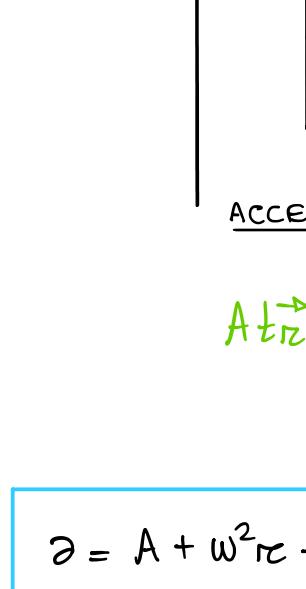


## 7 - Meccanica Relativa

Tuesday, 24 August 2021 12:27

### CINEMATICA RELATIVA



Corpi sulla pedana che accelerano (oggetto pedana)  $\vec{a}$

Pedana ruota con velocità  $\omega$

Pedana trascina nello spazio con accelerazione  $\vec{A}$

$$\vec{a} = \vec{A}_{\text{tr}} + \vec{a}' + \vec{a}_{\text{co}}$$

ACCELERAZIONE DI CORIOLIS

$$\vec{a}_{\text{co}} = 2\omega \times \vec{a}'$$

ACCELERAZIONE DEL CORPO

ACCELERAZIONE DI TRASCINAMENTO

$$\vec{A}_{\text{tr}} = \vec{A} + \omega \times \omega \times r_c + \frac{\omega \times \omega}{r_c}$$

$$\vec{a} = \vec{A} + \omega^2 r_c + \omega r_c + \vec{a}' + 2\omega \times \omega$$

### DINAMICA RELATIVA

$$m \vec{a} = m \vec{A}_{\text{tr}} + m \vec{a}' + m \vec{a}_{\text{co}}$$

#### FORZE REALI

PESO  
ELASTICA  
VINCOLARE  
TENSILE  
ATTITUDINE  
GRAVITAZIONE

(DIVERTE AD  
INTERAZIONI)

$$m \vec{a}' = \sum \vec{F}_{\text{REALI}} - m \vec{A}_{\text{tr}} - m \vec{a}_{\text{co}}$$

PREZZO DA PAGARE  
PER SALZARE SU UN  
SISTEMA NON INERZIALE

(AGGIUNGO 2 FORZE)

$$m \vec{a}' = \sum \vec{F}_{\text{REALI}} + \vec{F}_{\text{tr}} + \vec{F}_{\text{co}}$$

ACCELERAZIONE IN UN SISTEMA NON INERZIALE

ES 0 MANZONI



### SISTEMA INERZIALE

SONO IN STAZIONE E GUARDO IL VAGONE

$$\begin{aligned} T \sin \varphi &= mA \\ y \quad T \cos \varphi - mg &= 0 \quad \begin{cases} T \sin \varphi = mA \\ T \cos \varphi = mg \end{cases} \div \\ \tan \varphi &= \frac{a}{g} \quad \varphi = \arctan \left( \frac{a}{g} \right) \end{aligned}$$

### SISTEMA NON INERZIALE

SONO SEDUTI A BORDO DEL VAGONE

VEDIAMO MAGICALMENTE IL PENDOLO CHE SI PIEGA INDIETRO

$$\begin{aligned} F_{\text{tr}} &= -ma \\ \text{AGGIUNGO UNA FORZA IN PIÙ PER GARANTIRE LA STATICA} \\ \text{PENDOLO FERMO GRAZIE ALLA FORZA DI TRASCINAMENTO} \\ (\text{INERZIA DEL CORPO}) & \\ \text{TUTTE LE FORZE APPARENTI SONO MULTIPLICATE PER MM} \\ \text{SE IL PENDOLO NON AVESSE MASSA, NON SI MUOVÈBELLE} \\ \begin{cases} T \sin \varphi = mA \\ T \cos \varphi = mg \end{cases} & \quad \begin{cases} F_{\text{tr}} = -ma \\ \text{DA FORZE APPARENTI SONO MULTIPLICATE PER MM} \\ \text{QUALcosa CHE DONNA ESSENTE MM} \\ \text{E DIVENTATO } F_{\text{tr}} \end{cases} \end{aligned}$$

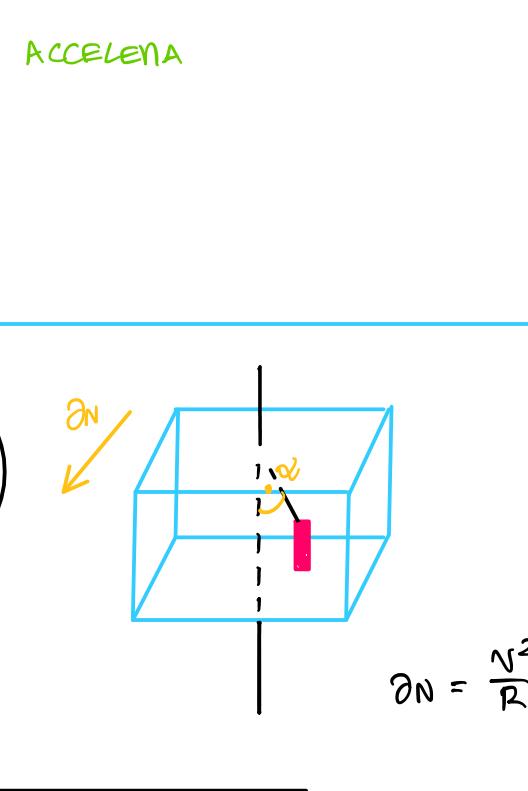
ES 21 (DINAMICA) MANZONI 2

$m = 2 \text{ kg}$

FUNI INESTENSIBILI  $l = 1 \text{ m}$

$W$  SISTEMA =  $4 \text{ rad/s}$  (cost)

FUNI TESI,  $\theta = 30^\circ$



### CALCOLA LE TENSIONI

#### # SISTEMA INERZIALE

$$\begin{aligned} \begin{cases} T_1 \sin \varphi + T_2 \sin \varphi = m w^2 l \sin \varphi \\ y \quad m g + T_2 \cos \varphi = T_1 \cos \varphi \end{cases} & \quad (\text{EQ.}) \\ \begin{cases} T_1 = m w^2 l - T_2 \\ m g + T_2 \cos \varphi = (m w^2 l - T_2) \cos \varphi \end{cases} & \end{aligned}$$

$$2 T_2 \cos \varphi = m w^2 l \cos \varphi - m g$$

$$T_2 = \frac{m (w^2 l \cos \varphi - g)}{2 \cos \varphi} = \frac{m}{2} \left( w^2 l - \frac{g}{\cos \varphi} \right) = 4,67 \text{ N}$$

$$T_1 = m \left( w^2 l - \frac{w^2 l \cos \varphi - g}{2 \cos \varphi} \right) = \frac{m}{2} \left( w^2 l + \frac{g}{\cos \varphi} \right) = 27,32 \text{ N}$$

### # SISTEMA NON INERZIALE

MI AGONAPPO AL CORPO, NON LO VERO PIÙ RUOTARE

$\ddot{x}$

COPO CHE RUOTA CON ACCELERAZIONE

NORMALE  $\ddot{N}$

INERZIALE

$\ddot{x}$

LE FORZE APPARENTI SONO  
FANNO EQUILIBRIO

NE AGGIUNGO IO UNA

NON INERZIALE

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi - F_{\text{tr}} = 0$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \sin \varphi + \ddot{N}_2 \sin \varphi = m a$

$\ddot{x}$

$\ddot{N}_1 \cos \varphi + \ddot{N}_2 \cos \varphi + m g = \ddot{x}$

$\ddot{x}$