

Indice

1. Introduzione	2
1.1. Cos'è la fisica?	2
1.2. Grandezze fondamentali	2
1.3. Errore di misurazione	3
2. Cinematica	5
2.1. Moto unidimensionale	5
2.1.1. Caso di studio: moto uniformemente accelerato	7
2.1.2. Caso di studio: moto in caduta libera	8
2.2. Moto bidimensionale	8
2.2.1. Caso di studio: moto parabolico	9
2.3. Moto circolare	10
2.3.1. Caso di studio: moto circolare uniforme	11
2.3.2. Caso di studio: moto armonico	13
2.3.3. Caso di studio: moto circolare uniformemente accelerato	13
2.4. Moti relativi e sistemi inerziali	13
3. Meccanica	15
3.1. Leggi di Newton	15
3.1.1. Caso di studio: piano inclinato liscio	17
3.1.2. Caso di studio: macchina di Atwood	18
3.1.3. Caso di studio: piano inclinato scabro	18
3.1.4. Caso di studio: moto circolare	19

1. Introduzione

1.1. Cos'è la fisica?

Come tutte le altre scienze, la fisica è una scienza basata su osservazioni sperimentali e misure quantitative. L'obiettivo principale della fisica è quello di determinare poche leggi fondamentali che governano i fenomeni naturali, ed usarle nello sviluppo di teorie che siano in grado di predire in anticipo i risultati di esperimenti successivi. Le leggi fondamentali sono espresse nel linguaggio della matematica, lo strumento che fa da ponte fra teoria ed esperimento. Quando c'è disaccordo tra le predizioni di una teoria ed i risultati sperimentali è necessario modificare la teoria, o formularne una nuova finché il disaccordo scompaia. Esistono una moltitudine di sottoinsiemi della fisica, che si occupano di studiare la natura da diversi punti di vista: la termodinamica studia il comportamento dei corpi in relazione ai cambiamenti della temperatura, la fisica nucleare studia le microscopiche particelle che costituiscono la materia, la meccanica studia la velocità dei corpi e la loro posizione nello spazio, ecc.

In genere, non è possibile osservare un fenomeno interagendovi direttamente. Per questo motivo, è preferibile approcciarvi costruendo un **modello** di un sistema fisico correlato a quel fenomeno. Per esempio, dal momento che sono troppo piccoli, non è possibile interagire direttamente con gli atomi. Viene creato allora un modello dell'atomo nella familiare rappresentazione come un sistema formato da un nucleo e da uno o più elettroni esterni al nucleo. Una volta che le componenti fisiche del modello sono state fissate, siamo in grado di predirne il comportamento sulla base delle interazioni interne al sistema e con l'ambiente esterno al sistema. Un modello può essere quindi pensato come una rappresentazione semplificata del sistema in cui il fenomeno si trova, dal quale vengono eliminate tutte le caratteristiche superflue che non sono necessarie ai fini dell'analisi in questione.

1.2. Grandezze fondamentali

Per descrivere i fenomeni naturali è necessario **misurare** i vari aspetti che li caratterizzano. Ogni **misura** è associata ad una **grandezza fisica**: le leggi della fisica sono espresse da relazioni matematiche fra le grandezze fisiche.

Se si vuole comunicare i risultati di una misura a qualcuno che voglia riprodurla è necessario definire una "unità campione" comune, che sia valida per entrambe le parti. Una qualunque unità campione deve essere facilmente disponibile e deve possedere una qualche proprietà che permetta una misura affidabile e riproducibile. Lo stesso campione, utilizzato da misuratori diversi per effettuare la stessa misura in un posto qualunque dell'Universo, deve dare sempre lo stesso risultato in ogni occasione. Inoltre, i campioni non devono cambiare o deformarsi nel tempo.

I campioni utilizzati nella fisica sono stati standardizzati dalla comunità scientifica, e continuano a venire rifiniti per essere il più precisi possibile. Questi campioni nella fisica sono chiamati **unità di misura**. Esistono differenti insiemi di unità di misura, ma quello più importante ed adottato è il **Sistema Internazionale** (abbreviato **SI**), costituito da sette unità di misura **fondamentali** che vengono fra loro combinate per generare unità di misura composite. Le unità fondamentali del SI sono le seguenti:

Grandezza	Unità di misura	Simbolo
Lunghezza	Metro	<i>m</i>
Massa	Chilogrammo	<i>kg</i>
Tempo	Secondo	<i>s</i>
Temperatura	Kelvin	<i>K</i>
Corrente elettrica	Ampere	<i>A</i>
Quantità di materia	Mole	<i>mol</i>
Intensità luminosa	Candela	<i>cd</i>

Il modo in cui il campionamento delle unità di misura viene effettuato è variegato. Ad esempio:

- Il metro è fissato alla distanza percorsa dalla luce nel vuoto in un tempo di 1299792458s. Questo sia perché la luce ha sempre la stessa velocità, sia perché la luce è uguale a sé stessa dovunque nell'Universo;
- Il chilogrammo è fissato come la massa di un lega metallica tenuta sotto strettissime condizioni di sicurezza;

- Il secondo é fissato come 9192631770 volte il periodo delle vibrazioni di un atomo di cesio-133, grazie all'alta precisione degli orologi atomici.

Oltre alle unità SI di base, vengono anche usati i loro multipli e sottomultipli. Per comodità, vengono usati solamente i multipli e sottomultipli delle decine di ordini di grandezza, e vengono chiamate antepponendo alle unità di base dei prefissi, quali:

Potenza	Prefisso	Abbreviazione
10^{-24}	yocto	y
10^{-21}	zepto	z
10^{-18}	atto	a
10^{-15}	femto	f
10^{-12}	pico	p
10^{-9}	nano	n
10^{-6}	micro	μ
10^{-3}	milli	m
10^{-2}	centi	c
10^{-1}	deci	d

Potenza	Prefisso	Abbreviazione
10^3	kilo	k
10^6	mega	M
10^9	giga	G
10^{12}	tera	T
10^{15}	peta	P
10^{18}	exa	E
10^{21}	zetta	Z
10^{24}	yotta	Y

Le grandezze scientifiche possono essere suddivise in due grandi macrocategorie: le **grandezze scalari** e le **grandezze vettoriali**. Le prime sono definite soltanto da un valore numerico, mentre le seconde sono definite da un vettore orientato e dal suo modulo. Una seconda distinzione (non mutualmente esclusiva con la precedente) é quella tra le **grandezze quantizzate** e le **grandezze continue**. Una grandezza quantizzata é una grandezza che può assumere solo valori multipli di una unità elementare detta **quanto**, mentre una grandezza continua é una grandezza che può assumere ogni valore reale possibile.

In fisica i valori delle misurazioni sono in genere espressi in una notazione particolare, detta **notazione scientifica**. Per riscrivere un valore nella notazione scientifica occorre dividerlo per una potenza di dieci tale che il numero sia ridotto ad una sola cifra non decimale, per poi moltiplicarlo per la potenza stessa. Questa notazione é molto efficiente perché nella fisica é molto frequente che sia necessario riportare dei valori con moltissime cifre, e la notazione scientifica permette di esprimere un valore in maniera compatta senza perderne in accuratezza.

Esercizio 1.2.1: Convertire le seguenti grandezze in notazione scientifica: $0.0086m$, $725555s$, $0.00000000069kg$.

Soluzione:

$$0.0086m = 8.6 \times 10^{-3}m \quad 725555s = 7.255555 \times 10^5s \quad 0.00000000069kg = 6.9 \times 10^{-10}kg$$

□

1.3. Errore di misurazione

Quando si effettua una misurazione, non ci si può aspettare di ottenere un risultato che corrisponda perfettamente alla realtà, dato che sia i sensi che gli strumenti di misurazione hanno una portata limitata. Un modo semplice per delimitare l'ampiezza della certezza di una misurazione é effettuarne più di una e farne la media: in altre parole, farne una **stima**. In fisica, una stima é ritenuta valida se é dello stesso **ordine di grandezza** del risultato atteso.

L'ordine di grandezza di una misurazione si ottiene come segue: se la parte non decimale del numero é minore di $\sqrt{10}$, allora l'ordine di grandezza equivale alla potenza di dieci per la quale questa é moltiplicato, se invece é superiore a $\sqrt{10}$ allora l'ordine di grandezza é la potenza di dieci che lo moltiplica più uno. Per indicare che due valori hanno lo stesso ordine di grandezza si utilizza il simbolo \sim .

Quando si effettuano una serie di misurazioni ripetute, le cifre che compaiono nella stessa posizione in tutte le misurazioni sono dette **cifre significative**. In altre parole, le cifre significative di una misurazione sono le cifre su cui si è sufficientemente certi che siano *esatte*.

Quando delle operazioni matematiche vengono applicate a delle grandezze, bisogna tenere conto di quali cifre significative avrà il risultato. Come regola pratica è possibile assumere che il risultato di una operazione abbia numero di cifre significative pari a quelle dell'operando che ne ha di meno. Nel caso in cui il numero di cifre significative debba essere ridotto, è possibile arrotondare in questo modo: l'ultima cifra che si conserva va aumentata di 1 se la cifra successiva, che si scarta, è maggiore o uguale di 5, mentre rimane uguale se la cifra scartata è minore di 5. Dato che in un lungo calcolo si può incorrere in una moltitudine di "rifiniture" delle cifre significative, una tecnica utile per evitare di accumulare errori è quella di attendere il risultato finale prima di arrotondare. Limitando l'approssimazione delle cifre significative ad un solo passaggio si è certi di accumulare il minor numero di errori possibile.

È possibile esprimere matematicamente quanto è accurata una misurazione mediante i concetti di **errore assoluto** e **errore relativo**. L'errore assoluto e_A è la semi-differenza tra la massima e la minima tra le misurazioni che sono state effettuate, mentre l'errore relativo e_R è il rapporto tra l'errore assoluto e la media matematica delle misurazioni effettuate. L'errore assoluto quantifica l'intervallo entro al quale i valori delle misurazioni sono da considerarsi accettabili, mentre l'errore relativo rappresenta lo scarto tra il valore ricavato dalla misurazione e il valore *reale*. L'errore relativo può essere moltiplicato per 100% per ottenere l'**errore relativo percentuale** e_{Rp} che rappresenta, in percentuale, quanto la misurazione si avvicina al valore *reale*.

$$e_A = \frac{n_{\max} - n_{\min}}{2}$$

$$e_R = \frac{e_A}{n_{\text{avg}}}$$

$$e_{Rp} = e_R \cdot 100\%$$

Esercizio 1.3.1: Nel determinare la lunghezza di una scrivania, sono state effettuate cinque misurazioni, ottenendo i cinque valori seguenti:

2.5561m	2.5505m	2.5597m	2.5523m	2.5549m
---------	---------	---------	---------	---------

Quali sono le cifre significative? Qual'è la misurazione media? Quali sono errore assoluto, errore relativo e errore relativo percentuale?

Soluzione: Le cifre significative sono le prime tre, perché compaiono in tutte e cinque le misurazioni. La misurazione media è data da:

$$\frac{2.5561m + 2.5505m + 2.5597m + 2.5523m + 2.5549m}{5} = 2.5547m$$

Errore assoluto, relativo e relativo percentuale sono dati da:

$$e_A = \frac{(2.5597 - 2.5505)m}{2} = 0.0046m \quad e_R = \frac{0.0046m}{2.5547m} = 0.0018 \quad e_{Rp} = 0.0018 * 100\% = 0.18\%$$

La misurazione media può quindi essere scritta più accuratamente come $2.5547m \pm 0.0046m$. □

2. Cinematica

2.1. Moto unidimensionale

Il modello piú semplice per descrivere un moto é quello **unidimensionale**, ovvero di un punto materiale che si muove lungo una linea retta. Il punto al centro della retta indica il punto zero, detto **origine**. La direzione positiva della retta é quella in cui le coordinate della posizione del punto aumentano, mentre quella negativa é quella in cui le coordinate diminuiscono. Il segno piú e meno indica in quale delle due direzioni il punto si trova; il segno piú viene in genere sottinteso.

La **posizione** é una quantità $\vec{x}(t)$ in funzione del tempo, un vettore che ha punto iniziale nell'origine e punto finale nella coordinata che corrisponde a dove si trova il punto materiale nel dato istante di tempo.

Lo **spostamento** $\Delta\vec{x}$ é il vettore differenza fra una posizione di partenza $\vec{x}(t)$ ed una posizione di arrivo $\vec{x}(t_0)$. Una differenza di tempo Δt é la differenza tra un tempo finale t ed un tempo iniziale t_0 . É pertanto possibile scrivere:

$$\Delta\vec{x} = \vec{x}(\Delta t + t_0) - \vec{x}(t_0)$$

Si indica invece con **distanza** la lunghezza complessiva che é stata percorsa dal punto materiale. Questa non é una quantità vettoriale, bensí uno scalare, ed é sempre positiva, mentre lo spostamento puó essere sia positivo che negativo.

Esercizio 2.1.1: Un punto materiale si muove in linea retta a partire dall'origine e da un tempo iniziale $t_0 = 0$. Dopo un certo tempo t_1 si trova a L metri dall'origine; dopo un ulteriore tempo t_2 si trova di nuovo nell'origine. Calcolare spostamento e distanza al tempo $t_1 + t_2$.

Soluzione: $\Delta t = t_1 + t_2 - t_0 = t_1 + t_2 - 0 = t_1 + t_2$.

$$\Delta\vec{x} = \vec{x}(\Delta t + t_0) - \vec{x}(t_0) = \vec{x}(t_1 + t_2 + t_0) - \vec{x}(t_0) = \vec{x}(t_1 + t_2) - \vec{x}(0) = \vec{0} - \vec{0} = \vec{0}$$

$$d(\Delta t + t_0) = \| L + L \| = 2L$$

□

La rapidità con cui uno spostamento é compiuto é inversamente proporzionale al tempo impiegato. Ovvero, se uno stesso spostamento viene compiuto in meno tempo, la rapidità di tale spostamento é piú alta. La **velocità media** fornisce una prima informazione su quanto rapidamente avvenga lo spostamento di un corpo, da una situazione di partenza ad una di arrivo:

$$\vec{v}_{\text{media}} = \frac{\Delta\vec{x}}{\Delta t} = \frac{\vec{x}(t + \Delta t) - \vec{x}(t)}{\Delta t} \left[\frac{m}{s} \right]$$

Essendo la velocità media un rapporto tra un vettore ed uno scalare, é anch'essa un vettore. Inoltre, essendo il tempo una quantità non negativa, il segno della velocità media é necessariamente lo stesso dello spostamento. É possibile associare una velocità anche alla distanza, chiamata **velocità scalare media**. Tale grandezza é data dal rapporto fra la distanza percorsa in un intervallo di tempo Δt e l'intervallo di tempo stesso.

$$\vec{s}_{\text{media}} = \frac{d(x)}{\Delta t} = \left[\frac{m}{s} \right]$$

Cosí come la distanza, anche la velocità scalare media é (come da nome) uno scalare, ed é sempre positiva.

La velocità media non é ancora sufficiente a descrivere il concetto di rapidità dello spostamento, perché non é in grado di descrivere cosa accade istante per istante, ma soltanto ciò che accade in due istanti (partenza e arrivo); tutto ciò che avviene nel mezzo é perduto.

Per ottenere questa forma di velocità é possibile calcolare la velocità media in un lasso di tempo sempre piú piccolo. L'idea é che se é possibile calcolare la velocità media in un lasso di tempo infinitesimo, si avrebbe la conoscenza della velocità istante di tempo per istante di tempo, ovvero una **velocità istantanea**¹:

¹In realtà, questa é una semplificazione. Infatti, non é davvero possibile considerare un istante di tempo infinitesimo, perché al di sotto di una certa scala diventa impossibile osservare lo scorrere del tempo. Pertanto, si dovrebbe parlare di "lasso di tempo arbitrariamente piccolo" piú che infinitesimo.

$$\vec{v}_{\text{istantanea}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \vec{v}_{\text{media}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{x}(t + \Delta t) - \vec{x}(t)}{\Delta t} = \frac{d}{dt} \vec{x}(t) \left[\frac{m}{s} \right]$$

Si noti infatti come l'espressione nel penultimo termine dell'uguaglianza corrisponda perfettamente alla definizione di derivata. Inoltre, riportando la funzione posizione-tempo su un piano cartesiano, è evidente come la velocità istantanea non sia altro che un vettore lungo la tangente in quel punto.

Esercizio 2.1.2: Un punto materiale si sta muovendo; la sua posizione è nota in ogni istante a partire dall'equazione $x(t) = -4t + 2t^2$. Si vuole calcolare:

- Il suo spostamento tra gli istanti $t = 0s$ e $t = 1s$;
- Il suo spostamento tra gli istanti $t = 1s$ e $t = 3s$;
- La sua velocità media tra gli istanti $t = 0s$ e $t = 1s$;
- La sua velocità media tra gli istanti $t = 1s$ e $t = 3s$;
- La sua velocità istantanea in $t = 2.5s$.

Soluzione:

$$\Delta x = x(1) - x(0) = (-4 \cdot 1 + 2 \cdot 1^2)m - (-4 \cdot 0 + 2 \cdot 0^2)m = (-4 + 2)m - (0 + 0)m = -2m$$

$$\Delta x = x(3) - x(1) = (-4 \cdot 3 + 2 \cdot 3^2)m - (-4 \cdot 1 + 2 \cdot 1^2)m = (-12 + 18)m - (-4 + 2)m = 8m$$

$$v_{\text{media}} = \frac{x(1) - x(0)}{1s - 0s} = \frac{-2m}{1s} = -2 \frac{m}{s} \qquad v_{\text{media}} = \frac{x(3) - x(1)}{3s - 1s} = \frac{8m}{2s} = 4 \frac{m}{s}$$

$$v(2.5) = \frac{d}{dt} x(2.5) = \frac{d}{dt} (-4t + 2t^2) = -4 + 4 \cdot 2.5 = 6 \frac{m}{s}$$

□

Oltre alla variazione della posizione in funzione del tempo, potrebbe essere d'interesse a conoscere la variazione della velocità in funzione del tempo. Tale variazione è descritta dall'**accelerazione media**:

$$\vec{a}_{\text{media}} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t} \left[\frac{m}{s^2} \right]$$

Così come per la velocità, è possibile definire una **accelerazione istantanea**:

$$\vec{a}_{\text{istantanea}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t} = \frac{d}{dt} \vec{v}(t) = \frac{d^2}{dt^2} \vec{x}(t) \left[\frac{m}{s^2} \right]$$

La velocità istantanea e l'accelerazione istantanea sono le quantità che vengono indicate come “velocità” e “accelerazione” in senso stretto. Pertanto, se non specificato diversamente, si tende ad indicare la velocità e l'accelerazione istantanea semplicemente con “velocità” e “accelerazione”.

In genere, l'accelerazione è nota (per altri mezzi) così come lo è il tempo, mentre non lo è la velocità. Per tale motivo, è ragionevole esplicitare la formula rispetto alla velocità. Questo comporta di invertire una derivata, ovvero calcolare un integrale:

$$\int_{t_0}^t \vec{a}(t') dt' = \int_{t_0}^t \frac{d}{dt} \vec{v}(t') = \vec{v}(t) - \vec{v}(t_0) \qquad \int_{t_0}^t \vec{v}(t') dt' = \int_{t_0}^t \frac{d}{dt} \vec{x}(t') = \vec{x}(t) - \vec{x}(t_0)$$

Una espressione di questo tipo necessita però di descrivere interamente la funzione con cui varia l'accelerazione. Questo può essere fatto solamente se la funzione accelerazione è una funzione nota.

Esercizio 2.1.3: Un punto materiale si sta muovendo; la sua posizione é nota in ogni istante a partire dall'equazione $v(t) = 40t - 5t^2$. Qual'è l'accelerazione media tra gli istanti $t = 0s$ e $t = 2s$? Qual'è l'accelerazione istantanea al tempo $t = 2s$?

Soluzione:

$$a_{\text{media}} = \frac{v(2) - v(0)}{(2 - 0)s} = \frac{(40 - 5 \cdot 2^2) \frac{m}{s} - (40 - 5 \cdot 0^2) \frac{m}{s}}{2s} = \frac{20 \frac{m}{s} - 40 \frac{m}{s}}{2s} = -10 \frac{m}{s^2}$$

$$a(2) = \frac{d}{dt} v(2) = \frac{d}{dt}_{t=2} 40t - 5t^2 = 40 - 5 \cdot 2(2) = 20 \frac{m}{s^2}$$

□

2.1.1. Caso di studio: moto uniformemente accelerato

Il moto unidimensionale più semplice da esaminare é il **moto uniformemente accelerato**, in cui la funzione accelerazione é una funzione costante. In altri termini, $\vec{a}(t) = \vec{a}$ per qualsiasi istante di tempo t . Recuperando la formula, si ha:

$$\vec{v}(t) - \vec{v}(t_0) = \int_{t_0}^t \vec{a}(t') dt' = \int_{t_0}^t \vec{a} dt' = \vec{a} \int_{t_0}^t dt' = \vec{a} \cdot (t - t_0) = \vec{a}t - \vec{a}t_0$$

É poi possibile fare lo stesso rispetto alla posizione, sostituendo nell'espressione della velocità la formula appena ricavata:

$$\begin{aligned} \vec{x}(t) - \vec{x}(t_0) &= \int_{t_0}^t \vec{v}(t') dt' = \int_{t_0}^t \vec{v}(t_0) + \vec{a}t - \vec{a}t_0 dt' = \int_{t_0}^t \vec{v}(t_0) dt' + \int_{t_0}^t \vec{a}t dt' - \int_{t_0}^t \vec{a}t_0 dt' = \\ &= \vec{v}(t_0) \int_{t_0}^t dt' + \vec{a} \int_{t_0}^t t dt' - \vec{a} \int_{t_0}^t t_0 dt' = \vec{v}(t_0)(t - t_0) + \vec{a} \left(\frac{1}{2} t^2 \right) - \vec{a} \left(\frac{1}{2} t_0^2 \right) = \vec{v}(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2} \vec{a}(t - t_0)^2 \end{aligned}$$

Riassumendo le due formule trovate ed esplicitando rispetto a $\vec{x}(t)$ e $\vec{v}(t)$ si ottiene:

$$\vec{v}(t) = \vec{v}(t_0) + \vec{a}(t - t_0) \qquad \vec{x}(t) = \vec{x}(t_0) + \vec{v}(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2} \vec{a}(t - t_0)^2$$

Esercizio 2.1.1.1: Un aereo sta effettuando un atterraggio: tocca terra con una velocità di $64 \frac{m}{s}$ per poi rallentare con decelerazione costante fino a fermarsi. Quanto vale questa decelerazione se per fermarsi l'aereo impiega $2s$? Qual'è la sua posizione dopo essersi fermato? Si assuma $t_0 = 0s$ e $x(t_0) = 0m$.

Soluzione: Se l'aereo sta rallentando con accelerazione (negativa) costante, sono valide le leggi del moto uniformemente accelerato. Il fatto che si sia fermato indica che la sua velocità dopo $2s$ é nulla. La velocità con cui l'aereo tocca terra é la velocità con cui inizia il suo moto a decelerazione costante. Tale decelerazione é quindi:

$$v(t) = v(t_0) + a \cdot (t - t_0) \Rightarrow a = \frac{v(t) - v(t_0)}{t - t_0} = \frac{v(2) - v(0)}{2s - 0s} = \frac{(0 - 64) \frac{m}{s}}{2s} = -32 \frac{m}{s^2}$$

La sua posizione dopo essersi fermato é data da:

$$\begin{aligned} x(t) &= x(t_0) + v(t_0)t + \frac{1}{2}at^2 \Rightarrow x(2) = x(0) + v(0) \cdot 2s + \frac{1}{2} \cdot a \cdot 2^2s = \\ &= 0m + 64 \frac{m}{s} \cdot 2s + \frac{1}{2} \cdot (-32) \frac{m}{s^2} \cdot 4s^2 = 64m \end{aligned}$$

□

2.1.2. Caso di studio: moto in caduta libera

Un esempio specifico di moto uniformemente accelerato é il **moto in caduta libera**. Questo é tipo di moto che descrive i corpi lasciati liberi di subire l'effetto della forza di gravit  del pianeta Terra. Tale accelerazione é indipendente da qualsiasi caratteristica del corpo che compie il moto, come la sua massa o la sua forma (il motivo per cui questo non sempre avviene é perch  la forma di un corpo subisce l'attrito dell'aria).

Tale accelerazione varia a seconda dell'altitudine: pi  ci si trova vicino al livello del mare e pi  é intensa. Tuttavia, per le applicazioni pratiche il suo valore é approssimativamente costante, ed é pari a $\pm 9.8 \frac{m}{s^2}$.

Esercizio 2.1.2.1: Una palla viene lanciata verso l'alto con velocit  $20 \frac{m}{s}$, che ricade poi verso il basso toccando il suolo. Si assuma $t_0 = 0s$ e $x(t_0) = 0m$.

- Quanto tempo impiega la palla a raggiungere il punto di massima altezza?
- Qual'  la massima altezza che la palla riesce a raggiungere?
- Qual'  la posizione della palla al tempo $t = 5s$?
- Qual'  la velocit  della palla al tempo $t = 5s$?

Soluzione: Il punto di massima altezza   quello dove la palla   ferma a mezz'aria. Si noti come l'accelerazione del corpo in caduta libera sia negativa.

$$v(t) = v(t_0) + a \cdot (t - t_0) \Rightarrow 0 = v(0) - g \cdot (t - 0) \Rightarrow t = \frac{v(0)}{g} = \frac{20 \frac{m}{s}}{9.8 \frac{m}{s^2}} = 2.04s$$

$$x(t) = x(t_0) + v(t_0)t + \frac{1}{2}at^2 = x(0) + v(0)t - \frac{1}{2}gt^2 = 0m + 20 \frac{m}{s} \cdot 2.04s - \frac{1}{2} \cdot 9.8 \frac{m}{s^2} (2.04)^2 s^2 = 20.4m$$

$$v(t) = v(t_0) + a \cdot (t - t_0) \Rightarrow v(5) = v(0) - g \cdot (5 - 0) = 20 \frac{m}{s} - 9.8 \frac{m}{s^2} \cdot (5s - 0s) = -29 \frac{m}{s}$$

$$x(t) = x(t_0) + v(t_0)t + \frac{1}{2}at^2 \Rightarrow x(5) = x(0) + v(0) \cdot 5 - \frac{1}{2}g \cdot 5^2 = 0m + 20 \frac{m}{s} \cdot 5s - \frac{1}{2} \cdot 9.8 \frac{m}{s^2} 5^2 s^2 = -22.5m$$

□

2.2. Moto bidimensionale

Per analizzare un moto in due dimensioni, non   sufficiente considerare posizioni, velocit  e accelerazioni esclusivamente in termini del loro valore assoluto e del loro segno. Diventa pertanto necessario associarvi un vettore, il cui modulo rappresenta il valore in s  associato alla quantit  e la direzione rappresenta come questo si orienta nello spazio bidimensionale.

Un punto materiale che si muove in due dimensioni pu  essere decomposto come somma di un moto unidimensionale in orizzontale ed un moto unidimensionale in verticale.   allora possibile descrivere una posizione in due dimensioni \vec{r} in un certo tempo fissato t_0 come una somma vettoriale:

$$\vec{r}(t_0) = \vec{x}(t_0) + \vec{y}(t_0) = \hat{i}x(t_0) + \hat{j}y(t_0)$$

Essendo le due direzioni completamente indipendenti, per costruire dei vettori velocit    sufficiente calcolare separatamente velocit  per ciascuna direzione ed operare una somma vettoriale:

$$v_x(t) = \cos(\theta)v(t) = \frac{d}{dt}x(t) \quad v_y(t) = \sin(\theta)v(t) = \frac{d}{dt}y(t) \quad \vec{v}(t) = \hat{i}v_x(t) + \hat{j}v_y(t)$$

Lo stesso pu  essere fatto per l'accelerazione:

$$a_x(t) = \cos(\theta)a(t) = \frac{d^2}{dt^2}x(t) \quad a_y(t) = \sin(\theta)a(t) = \frac{d^2}{dt^2}y(t) \quad \vec{a}(t) = \hat{i}a_x(t) + \hat{j}a_y(t)$$

Si assuma che sia l'accelerazione rispetto alla componente orizzontale che quella rispetto alla componente verticale siano costanti. Diventa allora possibile scrivere delle leggi orarie per la posizione rispetto ad entrambe le componenti:

$$x(t) = x(t_0) + v_x(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2}a_x(t - t_0)^2 \quad y(t) = y(t_0) + v_y(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2}a_y(t - t_0)^2$$

2.2.1. Caso di studio: moto parabolico

Il **moto parabolico** é il moto bidimensionale a cui obbedisce un oggetto che si muove nello spazio unicamente sottoposto all'attrazione gravitazionale.

Un corpo di questo tipo si muove lungo la direzione orizzontale con accelerazione costante pari a 0, mentre si muove lungo la direzione verticale con accelerazione costante pari a $-g$, essendo influenzato dalla gravit  della Terra (il segno meno   dovuto al fatto che la gravit  va dall'alto al basso). Fintanto che la distanza percorsa   sensibilmente pi  piccola del raggio terrestre,   possibile approssimare la Terra come un piano ed   quindi giustificato considerare l'accelerazione di gravit  uniforme ovunque. Un moto di questo tipo pu  quindi essere descritto lungo le due direzioni come:

$$x(t) = x(t_0) + v_x(t_0)(t - t_0) \quad y(t) = y(t_0) + v_y(t_0)(t - t_0) - \frac{1}{2}g(t - t_0)^2$$

Il nome moto parabolico viene dal fatto che risolvendo la prima equazione rispetto a $(t - t_0)$ e sostituendo nella seconda, si ottiene l'equazione di una parabola:

$$\begin{aligned} y(t) &= y(t_0) + v_y(t_0) \left(\frac{x(t) - x(t_0)}{v_x(t_0)} \right) - \frac{1}{2}g \left(\frac{x(t) - x(t_0)}{v_x(t_0)} \right)^2 = \\ y(t_0) + \frac{\sin(\theta)v(t_0)[x(t) - x(t_0)]}{\cos(\theta)v(t_0)} - \frac{g[x^2(t) + x^2(t_0) - 2x(t)x(t_0)]}{2(\cos(\theta)v(t_0))^2} &= \\ y(t_0) + \tan(\theta)[x(t) - x(t_0)] - \frac{gx^2(t) + gx^2(t_0) - 2gx(t)x(t_0)}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} &= \\ y(t_0) + \tan(\theta)x(t) - \tan(\theta)x(t_0) - \frac{gx^2(t)}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} - \frac{gx^2(t_0)}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} + \frac{2gx(t)x(t_0)}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} &= \\ \underbrace{\left(\frac{-g}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} \right)}_A x^2(t) + \underbrace{\left(\tan(\theta) + \frac{gx(t_0)}{\cos^2(\theta)v^2(t_0)} \right)}_B x(t) + \underbrace{y(t_0) - \tan(\theta)x(t_0) - \frac{gx^2(t_0)}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)}}_C &= 0 \end{aligned}$$

Dove A , B e C sono costituite da valori noti.

A partire da tale equazione   possibile calcolare il range orizzontale, ovvero la posizione in cui il corpo si trova orizzontalmente alla stessa altezza di quando il corpo   stato lanciato. Per farlo   sufficiente imporre $y(t) = y(t_0)$; dato che le due quantit  si trovano da parti opposte dell'equazione, le due si elidono, ottenendo:

$$\left(\frac{-g}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} \right) x^2(t) + \left(\tan(\theta) + \frac{gx(t_0)}{\cos^2(\theta)v^2(t_0)} \right) x(t) - \left(\tan(\theta)x(t_0) + \frac{gx^2(t_0)}{2\cos^2(\theta)v^2(t_0)} \right) = 0$$

Esercizio 2.2.1.1: Un saltatore in lungo spicca un balzo in avanti con un angolo $\theta = \frac{\pi}{9} \text{ rad}$ rispetto al terreno ed una velocit  di $11 \frac{\text{m}}{\text{s}}$. Quale sar  la lunghezza del salto? Quale sar  l'altezza massima? Si assuma $t_0 = 0 \text{ s}$, $x(0) = 0 \text{ m}$ e $y(0) = 0 \text{ m}$.

Soluzione: Imponendo come asse x il terreno, la distanza da terra   nulla nell'istante iniziale e nell'istante in cui viene percorsa la massima distanza.

$$\begin{aligned}
y(t) &= y(t_0) + v_y(t_0)(t - t_0) - \frac{1}{2}gt(t - t_0)^2 \Rightarrow y(t) = y(0) + v_y(0)(t - 0) - \frac{1}{2}gt^2 \Rightarrow \\
0 &= 0 + v(0) \sin(\theta) \cdot t - \frac{1}{2}gt^2 \Rightarrow 0 = t \left(v(0) \sin(\theta) - \frac{1}{2}gt \right) \Rightarrow t = \frac{2v(0) \sin(\theta)}{g} \\
x(t) &= x(t_0) + v_x(t_0)(t - t_0) \Rightarrow x \left(\frac{2v(0) \sin(\theta)}{g} \right) = x(0) + v(0) \cos(\theta) \left(\frac{2v(0) \sin(\theta)}{g} - 0 \right) = \\
0 + \frac{2v^2(0) \sin(\theta) \cos(\theta)}{g} &= \frac{v^2(0) \sin(2\theta)}{g} = \frac{(11 \frac{m}{s})^2 \sin(2 \cdot \frac{\pi}{9} rad)}{9.8 \frac{m}{s^2}} \approx 7.94m
\end{aligned}$$

Il punto di massima altezza é quello in cui la velocità lungo y é nulla:

$$\begin{aligned}
v_y(t) &= v_y(t_0) - g \cdot (t - t_0) \Rightarrow 0 = v(0) \sin(\theta) - g \cdot (t - 0) \Rightarrow t = \frac{v(0) \sin(\theta)}{g} \\
y(t) &= y(t_0) + v_y(t_0)(t - t_0) - \frac{1}{2}gt(t - t_0)^2 \Rightarrow \\
y \left(\frac{v(0) \sin(\theta)}{g} \right) &= y(0) + \sin(\theta)v(0) \left(\frac{v(0) \sin(\theta)}{g} - 0 \right) - \frac{1}{2}g \cdot \left(\frac{v(0) \sin(\theta)}{g} - 0 \right)^2 = \\
\frac{v^2(0) \sin^2(\theta)}{g} - \frac{1}{2} \left(\frac{v^2(0) \sin^2(\theta)}{g} \right) &= \frac{v^2(0) \sin^2(\theta)}{2g} = \frac{(11 \frac{m}{s})^2 \sin^2(\frac{\pi}{9} rad)}{2 \cdot 9.8 \frac{m}{s^2}} \approx 0.722m
\end{aligned}$$

□

2.3. Moto circolare

Una classe di moti bidimensionali di particolare interesse é quella dove la traiettoria descritta dal punto materiale é una circonferenza. Un moto di questo tipo prende il nome di **moto circolare**.

Imponendo un sistema di assi cartesiani al centro di tale circonferenza, la posizione in ogni momento del punto materiale é data dal vettore che unisce il centro con un punto lungo tale circonferenza, che per definizione é un raggio, ed é quindi di modulo costante nel tempo. Tale vettore forma un angolo θ con l'asse orizzontale, ed é pertanto possibile scomporre la posizione di un punto $\vec{p}(t)$ nelle due componenti:

$$\vec{p}(t) = \begin{cases} \vec{p}_x(t) = |\vec{r}| \cos(\theta(t)) \\ \vec{p}_y(t) = |\vec{r}| \sin(\theta(t)) \end{cases}$$

La posizione di un punto materiale che si muove di moto circolare può anche essere determinata dalla lunghezza dell'arco di circonferenza che ha per estremi il punto in questione ed il punto di coordinate $(|\vec{r}|, 0)$. Le due descrizioni sono equivalenti, perché l'arco di circonferenza $x(t)$ descritto dal punto all'istante t ed il modulo del vettore $\vec{p}(t)$ che congiunge il punto con il centro della circonferenza sono legati da un rapporto:

Essendo $|r|$ una costante, $x(t)$ e $\theta(t)$ sono proporzionali.

La velocità di un punto materiale che si muove di moto circolare può essere definita anche come variazione istantanea (in istanti di tempo infinitesimi) dell'angolo θ formato dal vettore posizione con l'asse orizzontale. Tale velocità prende il nome di **velocità angolare**.

$$\omega(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\theta(t + \Delta t) - \theta(t)}{\Delta t} = \frac{d}{dt} \theta(t) \left[\frac{rad}{s} \right]$$

La velocità in senso stretto (la velocità istantanea) rimane comunque definita come la variazione istantanea della posizione del punto materiale. Per quanto appena stabilito, tale velocità può anche essere espressa come prodotto fra la velocità angolare ed il raggio del cerchio descritto dal punto materiale:

$$\vec{v}(t) = \frac{d}{dt} \vec{x}(t) = \begin{cases} \frac{d}{dt} (|r| \cos(\theta(t))) \\ \frac{d}{dt} (|r| \sin(\theta(t))) \end{cases} = \begin{cases} |r| \frac{d}{dt} \cos(\theta(t)) \\ |r| \frac{d}{dt} \sin(\theta(t)) \end{cases} = \begin{cases} -|r| \sin(\theta(t)) \frac{d}{dt} \theta(t) \\ |r| \cos(\theta(t)) \frac{d}{dt} \theta(t) \end{cases} = \begin{cases} -|r| \sin(\theta(t)) \omega(t) \\ |r| \cos(\theta(t)) \omega(t) \end{cases}$$

Il punto materiale potrebbe avere anche una accelerazione rispetto alla velocità angolare, ovvero potrebbe percorrere sezioni di circonferenza di uguale lunghezza in tempi diversi. Tale accelerazione prende il nome di **accelerazione angolare** $\alpha(t)$, ed in analogia con l'accelerazione in senso stretto è data dalla derivata seconda dell'angolo descritto dal vettore posizione del punto materiale in funzione del tempo.

$$\alpha(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\omega(t + \Delta t) - \omega(t)}{\Delta t} = \frac{d}{dt} \omega(t) = \frac{d^2}{dt^2} \theta(t)$$

L'accelerazione in senso stretto è quindi data da:

$$\begin{aligned} \vec{a} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t} = \frac{d}{dt} \vec{v}(t) = |r| \frac{d^2}{dt^2} \theta(t) = \begin{cases} |r| \frac{d}{dt} (-\sin(\theta(t)) \omega(t)) \\ |r| \frac{d}{dt} (\cos(\theta(t)) \omega(t)) \end{cases} = \\ &= \begin{cases} -|r| \left((\cos(\theta(t)) \omega(t)) \omega(t) + \sin(\theta(t)) \frac{d}{dt} \omega(t) \right) \\ -|r| \left((\sin(\theta(t)) \omega(t)) \omega(t) - \cos(\theta(t)) \frac{d}{dt} \omega(t) \right) \end{cases} = \begin{cases} -|r| (\cos(\theta(t)) \omega^2(t) + \sin(\theta(t)) \alpha(t)) \\ -|r| (\sin(\theta(t)) \omega^2(t) - \cos(\theta(t)) \alpha(t)) \end{cases} \end{aligned}$$

In genere, l'accelerazione è nota (per altri mezzi) così come lo è il tempo, mentre non lo è la velocità. Per tale motivo, è ragionevole esplicitare la formula rispetto alla velocità. Questo comporta di invertire una derivata, ovvero calcolare un integrale:

Come è stato fatto per il moto unidimensionale, è possibile esplicitare le formula per l'accelerazione angolare rispetto alla velocità angolare calcolando un integrale:

$$\int_{t_0}^t \alpha(t') dt' = \int_{t_0}^t \frac{d}{dt} \omega(t') = \omega(t) - \omega(t_0) \qquad \int_{t_0}^t \omega(t') dt' = \int_{t_0}^t \frac{d}{dt} \theta(t') = \theta(t) - \theta(t_0)$$

2.3.1. Caso di studio: moto circolare uniforme

Il **moto circolare uniforme** è un moto circolare dove oltre al modulo del vettore posizione anche la velocità angolare è costante nel tempo. Naturalmente, essendo la velocità proporzionale alla velocità angolare, anche la velocità sarà costante in modulo nel tempo.

In questa particolare situazione, il numero di rivoluzioni che il punto compie è necessariamente costante, pertanto per descrivere il suo moto è sufficiente conoscere il tempo che il punto materiale impiega per compiere un giro completo. Il numero di rivoluzioni che un punto materiale compie in un secondo prende il nome di **frequenza**, mentre il tempo necessario per compiere un giro completo prende il nome di **periodo**:

$$\nu = \frac{\text{numero di giri}}{1s} [Hz] \qquad T = \frac{1}{\nu} [s]$$

Diventa pertanto possibile esprimere la velocità e la velocità angolare in termini di frequenza e periodo:

$$\omega(t) = \omega = 2\pi\nu = \frac{2\pi}{T} \qquad v(t) = v = \omega r = \frac{2\pi r}{T}$$

Sebbene il moto abbia una velocità costante in modulo, la sua direzione varia costantemente, pertanto il vettore velocità (ovvero, se si considera sia la direzione del moto che il suo modulo) non è costante. È quindi possibile associare a questo moto una accelerazione, derivando la velocità. Il verso di questo vettore accelerazione punta sempre verso il centro, pertanto prende il nome di **accelerazione centripeta**.

Per ricavare il modulo, è possibile approssciare il problema descrivendo il moto usando come sistema di riferimento un sistema di assi rotanti, dove il primo versore \hat{u}_r si trova sulla retta che congiunge il punto con il centro del cerchio descritto mentre il secondo versore \hat{u}_θ è a questo perpendicolare.

Il sistema di riferimento così descritto cambia la direzione dei suoi versori in ogni istante di tempo, ma ha il vantaggio di avere il vettore velocità sempre parallela al versore \hat{u}_r e sempre perpendicolare al versore \hat{u}_θ mentre il vettore spostamento è sempre parallelo al versore \hat{u}_θ e sempre perpendicolare al vettore \hat{u}_r . È allora possibile scrivere:

$$\vec{v} = \hat{u}_\theta v$$

$$\vec{r} = \hat{u}_r r$$

Il versore \hat{u}_θ può essere scomposto lungo due componenti, una orizzontale ed una verticale, rispetto ad un secondo sistema di riferimento centrato nel centro del cerchio. In ogni istante di tempo, il versore descrive un diverso angolo θ con l'orizzontale, pertanto le due componenti sono dipendenti dal tempo. È pertanto possibile decomporre il vettore come:

$$\hat{u}_\theta = \hat{i}u_\theta^x(t) + \hat{j}u_\theta^y(t) = \hat{i} \cdot 1 \cdot \cos\left(\left(\theta + \frac{\pi}{2}\right)(t)\right) + \hat{j} \cdot 1 \cdot \cos\left(\left(\theta + \frac{\pi}{2}\right)(t)\right) = \hat{j} \cos(\theta(t)) - \hat{i} \sin(\theta(t))$$

Dove il fattore 1 deriva dal fatto che \hat{u}_θ è un versore e ha quindi modulo 1. La quantità $\frac{\pi}{2}$ deriva invece dal fatto che l'angolo che si sta considerando è quello formato dal versore \hat{u}_r , che è perpendicolare a quello formato da \hat{u}_θ , ed è quindi "spostato" di $\frac{\pi}{2}$ radianti.

Derivando la velocità rispetto al tempo, si ha il modulo dell'accelerazione centripeta:

$$\begin{aligned} |a| &= \left| \frac{d}{dt} \vec{v} \right| = \left| \frac{d}{dt} \hat{u}_\theta v \right| = v \left| \frac{d}{dt} \hat{u}_\theta \right| = v \left| \frac{d}{dt} (\hat{j} \cos(\theta(t)) - \hat{i} \sin(\theta(t))) \right| = v \left| \frac{d}{dt} \hat{j} \cos(\theta(t)) - \frac{d}{dt} \hat{i} \sin(\theta(t)) \right| = \\ &= v \left| -\hat{j} \sin(\theta(t)) \frac{d}{dt} \theta(t) - \hat{i} \cos(\theta(t)) \frac{d}{dt} \theta(t) \right| = v \left| \hat{j} \sin(\theta(t)) \omega + \hat{i} \cos(\theta(t)) \omega \right| = v \omega \left| \hat{j} \sin(\theta(t)) + \hat{i} \cos(\theta(t)) \right| = \\ &= v \omega \sqrt{\sin^2(\theta(t)) + \cos^2(\theta(t))} = v \omega \cdot 1 = \omega r \cdot \omega = \omega^2 r \end{aligned}$$

Che è anch'essa costante, dato che nella sua espressione non vi è una dipendenza dal tempo.

Esercizio 2.3.1.1: Il moto di rivoluzione di un pianeta attorno alla sua stella può essere approssimato ad un moto circolare uniforme². Sapendo che la Terra dista circa $1.496 \times 10^{11} m$ dal Sole, qual'è il valore della velocità angolare che ha la Terra nel suo moto di rivoluzione attorno al Sole? E quello dell'accelerazione centripeta?

Soluzione: La Terra impiega (circa) 1 anno a compiere una rivoluzione completa attorno al Sole, ed è pertanto questo il periodo del moto in esame:

$$1 \text{ anno} = 365 \text{ giorni} = 8760 \text{ ore} = 525600 \text{ minuti} = 31536000 s$$

Noto il periodo, è possibile calcolare la velocità angolare:

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi}{3.15 \times 10^7 s} = 2.00 \times 10^{-7} \frac{rad}{s}$$

Nota la velocità angolare, è possibile calcolare l'accelerazione centripeta:

$$a = \omega^2 r = \left(2.00 \times 10^{-7} \frac{rad}{s} \right)^2 \cdot 1.496 \times 10^{11} m = 5.93 \times 10^{-3} \frac{rad}{s^2}$$

□

Un modo alternativo per derivare l'accelerazione centripeta è quello di osservare la formula dell'accelerazione per un moto circolare. Essendo il moto rettilineo uniforme privo di accelerazione angolare e dalla velocità (angolare) costante, sostituendovi $\alpha(t) = 0$ e $\omega(t) = \omega$ si ha:

$$\begin{aligned} \begin{cases} -|r| (\cos(\theta(t))\omega^2(t) + \sin(\theta(t)) \cdot 0) \\ -|r| (\sin(\theta(t))\omega^2(t) - \cos(\theta(t)) \cdot 0) \end{cases} &= \begin{cases} -|r| \cos(\theta(t))\omega^2 \\ -|r| \sin(\theta(t))\omega^2 \end{cases} = \sqrt{(-|r| \cos(\theta(t))\omega^2)^2 + (-|r| \sin(\theta(t))\omega^2)^2} = \\ &= \sqrt{(|r|^2 \cos^2(\theta(t))\omega^4) + (|r|^2 \sin^2(\theta(t))\omega^4)} = \sqrt{(|r|^2 \omega^4)(\cos^2(\theta(t)) + \sin^2(\theta(t)))} = \sqrt{(|r|^2 \omega^4) \cdot 1} = |r| \omega^2 \end{aligned}$$

²Questo è vero solamente se il pianeta in questione si trova sufficientemente vicino alla stella. Più è lontano, più l'orbita che descrive si fa ellittica.

2.3.2. Caso di studio: moto armonico

La proiezione di un moto circolare uniforme lungo un asse viene detta **moto armonico**. Di fatto, ciascuna delle due componenti dimensionali di un moto circolare uniforme, se presa singolarmente, descrive un moto armonico.

$$\vec{p}_x(t) = |\vec{r}| \cos(\theta(t)) \quad \vec{p}_y(t) = |\vec{r}| \sin(\theta(t))$$

Per semplicità, si consideri un moto lungo la componente x , e si introduca uno sfasamento ϕ di modo che non vi sia differenza fra seno e coseno (essendo l'una la traslazione dell'altra).

$$x(t) = r \cos(\omega t + \phi)$$

r viene detta **ampiezza**, ed indica l'altezza massima che la traiettoria descritta dal punto riesce a raggiungere. ϕ viene detta **fase iniziale** ed indica l'altezza al tempo iniziale. ω viene detta **frequenza angolare**.

Il tempo che un punto materiale impiega per percorrere un giro completo in un moto circolare uniforme corrisponde al tempo che un punto materiale impiega per passare da un punto ad una certa altezza ad un punto con la medesima altezza in un moto armonico. Ricordando che la formula per il calcolo della velocità angolare di un moto circolare uniforme è $\omega = 2\pi/T$, il periodo $T = 2\pi/\omega$ viene detto **periodo di oscillazione** per il moto armonico.

2.3.3. Caso di studio: moto circolare uniformemente accelerato

Il **moto circolare uniformemente accelerato** è un moto circolare in cui l'accelerazione angolare è costante. In questo caso, è effettivamente possibile risolvere l'integrale in maniera semplice:

$$\omega(t) - \omega(t_0) = \int_{t_0}^t \alpha(t') dt' = \int_{t_0}^t \alpha dt' = \alpha \int_{t_0}^t dt' = \alpha \cdot (t - t_0) = \alpha t - \alpha t_0$$

Da cui si ha:

$$\begin{aligned} \theta(t) - \theta(t_0) &= \int_{t_0}^t \omega(t') dt' = \int_{t_0}^t \omega(t_0) + \alpha t - \alpha t_0 dt' = \int_{t_0}^t \omega(t_0) dt' + \int_{t_0}^t \alpha t dt' - \int_{t_0}^t \alpha t_0 dt' = \\ &= \omega(t_0) \int_{t_0}^t dt' + \alpha \int_{t_0}^t t dt' - \alpha \int_{t_0}^t t_0 dt' = \omega(t_0)(t - t_0) + \alpha \left(\frac{1}{2} t^2 \right) - \alpha \left(\frac{1}{2} t_0^2 \right) = \omega(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2} \alpha (t - t_0)^2 \end{aligned}$$

Ovvero:

$$\omega(t) = \omega(t_0) + \alpha(t - t_0) \quad \theta(t) = \theta(t_0) + \omega(t_0)(t - t_0) + \frac{1}{2} \alpha (t - t_0)^2$$

Che corrisponde al risultato trovato per il moto uniformemente accelerato in una dimensione.

2.4. Moti relativi e sistemi inerziali

Siano A e B due sistemi di riferimento, dove uno dei due si sta muovendo rispetto all'altro di moto rettilineo uniforme. Se si osserva la situazione dal punto di vista di A , il sistema di riferimento A è fermo mentre B si sta muovendo di moto rettilineo uniforme con velocità v rispetto a questo. Se si osserva la situazione dal punto di vista di B , il sistema di riferimento B è fermo mentre A si sta muovendo di moto rettilineo uniforme con velocità $-v$ rispetto a questo. Entrambe le esperienze sono equamente valide.

Questo sta a significare che non esiste alcun modo di determinare in senso "assoluto" se un sistema di riferimento è fermo oppure in moto rettilineo uniforme, ma è possibile farlo solamente rispetto ad un secondo sistema di riferimento. Questa osservazione prende il nome di **principio di relatività**. Sistemi di riferimento che sono fermi l'uno rispetto all'altro o in moto rettilineo uniforme l'uno rispetto all'altro si dicono **inerziali**. In altre parole, il principio di relatività sancisce che non esistono sistemi di riferimento "universalmente" inerziali: si è sempre inerziali rispetto ad un altro sistema.

Le descrizioni compiute da più sistemi di riferimento inerziali del moto di uno stesso punto materiale possono essere messe in relazione fra di loro. Siano A e B due sistemi di riferimento con origine coincidente, e sia P un punto materiale. Si osservi la situazione dal punto di vista di A , e si supponga che B si stia muovendo di

moto rettilineo uniforme rispetto a questo con velocità \vec{v}_{BA} . Entrambi i sistemi di riferimento osserveranno P muoversi, ma non necessariamente alla stessa velocità e non necessariamente compiendo la stessa traiettoria. In questo scenario vi sono tre vettori posizione, $\vec{r}_{BA}(t)$, $\vec{r}_{PA}(t)$ e $\vec{r}_{PB}(t)$. Questi indicano, rispettivamente: la posizione di P rispetto ad A , la posizione di P rispetto a B e la posizione di B rispetto ad A . Tali vettori cambiano di direzione e/o di modulo in ogni istante, da cui la dipendenza dal tempo. Il vettore $\vec{r}_{BA}(t)$ ha origine nell'origine di A e punto di applicazione nell'origine di B , mentre $\vec{r}_{PB}(t)$ ha origine nell'origine di B e punto di applicazione in P . Essendo il punto di applicazione del primo coincidente con l'origine del secondo, la loro somma avrà origine nell'origine di A e punto di applicazione in P , ma questo vettore è precisamente $\vec{r}_{PA}(t)$. In altre parole, i reciproci vettori posizione sono componibili semplicemente per somma:

$$\vec{r}_{PA}(t) = \vec{r}_{BA}(t) + \vec{r}_{PB}(t)$$

Essendo poi la velocità la derivata della posizione, si osserva che anche questa può essere composta per somma:

$$\frac{d}{dt}(\vec{r}_{PA}(t)) = \frac{d}{dt}(\vec{r}_{BA}(t) + \vec{r}_{PB}(t)) \Rightarrow \frac{d}{dt}\vec{r}_{PA}(t) = \frac{d}{dt}\vec{r}_{BA}(t) + \frac{d}{dt}\vec{r}_{PB}(t) \Rightarrow \vec{v}_{PA}(t) = \vec{v}_{BA} + \vec{v}_{PB}(t)$$

Derivando ulteriormente l'espressione, si ottiene che l'accelerazione di P non dipende dal sistema di riferimento, dato che \vec{v}_{BA} è una costante.

$$\frac{d}{dt}(\vec{v}_{PA}(t)) = \frac{d}{dt}(\vec{v}_{BA} + \vec{v}_{PB}(t)) \Rightarrow \frac{d}{dt}\vec{v}_{PA}(t) = \frac{d}{dt}\vec{v}_{BA} + \frac{d}{dt}\vec{v}_{PB}(t) \Rightarrow \vec{a}_{PA}(t) = \vec{a}_{PB}(t)$$

3. Meccanica

3.1. Leggi di Newton

La cinematica permette di descrivere la legge oraria di un corpo una volta nota la sua accelerazione, ma non è in grado di spiegare perché i corpi accelerano. Questo aspetto viene indagato da una seconda branca della fisica, chiamata **meccanica**. La formulazione di meccanica storicamente più rilevante è la **meccanica Newtoniana**, ancora applicabile entro certi limiti³.

Centrale nella meccanica Newtoniana è il concetto intuitivo di **forza**: una forza è una interazione che avviene tra due o più corpi in grado di modificarne la velocità, in direzione e/o intensità. È possibile darne una descrizione ontologica dividendole in due grandi categorie: **fondamentali** e **non fondamentali** (o **emergenti**). Le forze fondamentali sono quelle che interessano i costituenti fondamentali della materia, quindi atomi, protoni, elettroni e quark. Nello specifico, in natura sono state osservate solamente quattro forze fondamentali:

1. **Forza elettromagnetica**;
2. **Forza di gravità**;
3. **Interazione nucleare debole**;
4. **Interazione nucleare forte**.

Le forze emergenti sono quelle che nascono dall'applicazione di una o più forze fondamentali, ma che dal punto di vista macroscopico è più comodo considerare come forze in sé. Ad esempio, i contatti tra due corpi (spinte, urti, ecc...) sono tecnicamente il risultato della reciproca repulsione di cariche elettriche, ed è quindi la somma di miliardi di forze elettromagnetiche, ma approssimare il problema a questo livello di dettaglio non è rilevante. Si noti come la distinzione fra forze fondamentali e forze emergenti, e fra diversi tipi di forze che appartengono alla stessa classe, è soltanto nominale: tutte le forze sono fra loro commensurabili.

L'unità di misura della forza (di tutte le forze) è il **Newton** (simbolo N); un Newton corrisponde alla quantità di interazione necessaria all'incrementare di una unità l'accelerazione di un corpo avente massa unitaria. Pertanto, $1N = 1 \frac{m}{s^2} \cdot 1kg$. Essendo l'accelerazione una quantità vettoriale, anche la forza deve necessariamente esserlo. Per tale motivo, la forza che agisce complessivamente su un corpo, detta **forza risultante**, è data dal sommare vettorialmente le singole forze. Naturalmente, la forza risultante può anche essere il vettore nullo. Di fatto, a livello di effetto sull'accelerazione, non c'è nessuna distinzione fra un corpo su cui non agisce alcuna forza ed un corpo su cui agiscono più forze la cui somma complessiva è nulla.

Prima di enunciare le leggi che descrivono il moto dei corpi, occorre ricordare la definizione di sistema di riferimento inerziale: un sistema di riferimento è inerziale rispetto ad un altro se è fermo o in moto non accelerato. Le forze permettono di dare una migliore definizione di sistema di riferimento inerziale. Infatti, un sistema di questo tipo è un sistema in cui sono valide le cosiddette **Leggi di Newton**:

1. Un oggetto su cui agisce una forza totale nulla non modifica il proprio stato di moto. Ovvero, un oggetto che subisce una forza complessivamente nulla o rimane fermo o si muove di nuovo rettilineo uniforme;
2. **Legge di inerzia**: la somma totale di tutte le forze che agiscono su un corpo è direttamente proporzionale alla sua accelerazione. La costante di proporzionalità che le lega, diversa per ciascun corpo, prende il nome di **massa inerziale**:

$$\vec{F}_{\text{tot}} = m\vec{a}$$

Nella somma, non sono conteggiate le forze che è il corpo stesso ad imprimere, solamente quelle che “subisce”;

3. **Principio di azione-reazione**: se un corpo A imprime una forza su un corpo B , il corpo B imprime una forza su A con ugual modulo e direzione, ma verso opposto:

$$\vec{F}_{A \text{ su } B} = -\vec{F}_{B \text{ su } A}$$

In altre parole, non è possibile avere una forza “a vuoto”.

³Sulla scala delle velocità estremamente grandi, vicine a quelle della luce, alla meccanica Newtoniana si sostituisce la teoria della relatività (speciale). Similmente, sulla scala delle dimensioni estremamente piccole, vicine a quelle dei costituenti ultimi della materia, alla meccanica Newtoniana si sostituisce la meccanica quantistica. Nonostante questo, la meccanica Newtoniana ha comunque un potere predittivo sufficiente per la maggior parte delle applicazioni pratiche.

Se la massa di un corpo aumenta, la forza (totale) necessaria ad indurgli la stessa accelerazione aumenta. Viceversa, se la massa diminuisce, serve una forza minore per indurre la stessa accelerazione. La massa è quindi la misura della “resistenza” di un corpo ad accelerare.

Naturalmente, in un sistema di riferimento non inerziale le Leggi di Newton non sono valide. In particolare, possono presentarsi situazioni in cui un corpo può variare di accelerazione senza che sia una forza a farlo. Ci si chiede allora quali siano le leggi che governano il moto nei sistemi di riferimento non inerziali.

A tal proposito, si ricordi come l'accelerazione osservata in un sistema di riferimento è data dalla somma fra l'accelerazione nel secondo sistema e l'accelerazione fra un sistema di riferimento e l'altro. Moltiplicando per la massa m :

$$\vec{a}_1 = \vec{a}_2 + \vec{a}_{1,2} \Rightarrow m\vec{a}_1 = m\vec{a}_2 + m\vec{a}_{1,2}$$

Si supponga che il primo sistema di riferimento sia inerziale. Allora vale la seconda legge di Newton, e quindi non vi sono forze in gioco, e non essendovi forze in gioco il prodotto fra massa e accelerazione è nullo. Ma allora:

$$m\vec{a}_1 = m\vec{a}_2 + m\vec{a}_{1,2} \Rightarrow 0 = m\vec{a}_2 + m\vec{a}_{1,2} \Rightarrow m\vec{a}_2 = -m\vec{a}_{1,2} \Rightarrow \vec{a}_2 = -\vec{a}_{1,2}$$

Ovvero, l'accelerazione del secondo sistema è pari all'accelerazione con cui il secondo sistema si muove, ma di segno opposto.

Di fatto, anche sistemi di riferimento non inerziali possono essere approcciati con il “linguaggio” delle leggi di Newton, a patto di considerare la quantità $-m\vec{a}_{1,2}$ come una forza (anche se di fatto non lo è). Tale quantità viene anche chiamata **forza apparente**: il nome “apparente” non sta ad indicare che tale quantità non esiste, ma indica invece che tale quantità si comporta come una forza nonostante non lo sia.

Le forze che agiscono ogni sistema di riferimento non inerziale possono essere analizzate con le leggi di Newton se osservate da un sistema di riferimento inerziale. In generale, questo è sempre possibile.

Esercizio 3.1.1: Appoggiando una tazza di caffè sul tavolino di un treno fermo o in moto rettilineo uniforme, la tazza rimane ferma. Se però il treno inizia a accelerare, la tazza inizia a muoversi accelerando in direzione opposta rispetto al moto del treno. Se la tazza era ferma e improvvisamente ha iniziato a muoversi con una accelerazione, non nulla, allora significa che una forza di qualche tipo la sta facendo muovere, ma non è realmente presente alcuna forza: la seconda legge di Newton sembrerebbe violata. Come è possibile interpretare correttamente questo scenario?

Soluzione: Il sistema di riferimento in esame non è inerziale, perché il treno sta accelerando. Si ipotizzi invece uno scenario dove il treno sta venendo osservato dalla banchina: da questo punto di vista, la tazza non ha una accelerazione, è ferma. Il motivo per cui si ha l'illusione che si stia muovendo è dovuto al fatto che il treno sta accelerando, ovvero si muove a una velocità diversa dalla tazza, mentre questa sta mantenendo la sua velocità nulla (in accordo con la prima legge di Newton). In sostanza, non è la tazza a muoversi all'indietro, è tutto il resto del treno che si muove in avanti: la tazza rimane ferma, ma ciò che vi sta sotto si muove più velocemente di quanto questa stia facendo. Non a caso, se immaginassimo di incollare saldamente la tazza al tavolo, anche se il treno accelerasse la tazza non cadrebbe, perché tazza e treno formerebbero un unico corpo sottoposto allo stesso moto. \square

La descrizione delle forze in gioco viene fatta delineando un **diagramma di corpo libero**, fissando un sistema di coordinate cartesiane e riportando i vettori delle forze in gioco, eventualmente “spezzandole” nelle loro componenti orizzontali e verticali rispetto agli assi.

Esercizio 3.1.2: Un disco da hockey di massa 0.3 kg si sta muovendo sulla superficie ghiacciata del campo da gioco di moto rettilineo uniforme. Due bastoni da hockey lo colpiscono contemporaneamente: il primo gli imprime una forza F_1 di 5 N con un angolo θ di 20° sotto l'orizzontale, mentre il secondo gli imprime una forza F_2 di 8 N con un angolo φ di 60° sopra l'orizzontale. Assumendo che queste forze siano le uniche che stanno agendo sul disco, si determini l'intensità della sua accelerazione.

Soluzione: Le due forze possono essere scomposte lungo gli assi x , y e z , per poi venire sommate componente per componente:

$$\begin{cases} F_x = F_{1,x} + F_{2,x} = \cos(\theta)F_1 + \cos(\varphi)F_2 = \cos(-20^\circ) \cdot 5N + \cos(60^\circ) \cdot 8N = 8.7N \\ F_y = F_{1,y} + F_{2,y} = \sin(\theta)F_1 + \sin(\varphi)F_2 = \sin(-20^\circ) \cdot 5N + \sin(60^\circ) \cdot 8N = 5.2N \\ F_z = 0N \end{cases}$$

Il modulo della forza risultante viene ricavato mediante somma vettoriale:

$$|\vec{F}| = |\vec{F}_x| + |\vec{F}_y| + |\vec{F}_z| = \sqrt{(8.7N)^2 + (5.2N)^2 + (0N)^2} = 10.1N$$

Applicando la seconda legge di Newton é possibile poi ricavare il modulo dell'accelerazione:

$$\vec{F} = m\vec{a} \Rightarrow |\vec{F}| = |m\vec{a}| \Rightarrow |\vec{a}| = \frac{|\vec{F}|}{m} \Rightarrow |\vec{a}| = \frac{10.1N}{0.3kg} = 33.8 \frac{m}{s^2}$$

□

3.1.1. Caso di studio: piano inclinato liscio

Il **piano inclinato** é uno scenario in cui un corpo avente massa m , approssimabile ad un punto materiale, si trova su una superficie inclinata rispetto all'orizzontale di un certo angolo θ , chiamata **vincolo**. Le coordinate sono comode da fissare centrate nel vertice piú distante dalla superficie.

Una forza in gioco é la **forza di gravità** P , che spinge il corpo verso il centro della Terra. In realtà, la forza di gravità é una forza che intercorre fra qualsiasi coppia di corpi, non soltanto fra un corpo e la terra, ma per semplicità (chiarita meglio in seguito) é possibile assumere che la forza di gravità spinga semplicemente un corpo verso il terreno. Naturalmente, si assume che il terreno sia un sistema di riferimento inerziale.

Il modulo della forza di gravità é dato dal prodotto fra la massa del corpo e una costante, denominata g , che rappresenta l'accelerazione che un corpo subisce per l'influenza della forza di gravità esercitata dalla Terra. Sebbene tale valore non sia costante, perché dipende dalla distanza fra il suolo ed il corpo, la sua variazione é in genere sufficientemente piccola da essere trascurabile. In genere, viene preso in considerazione un sistema di riferimento con le ascisse positive in alto; dato che, in questo modello, il suolo si trova al di sotto del corpo, e quindi la forza di gravità spinge il corpo verso il basso, questa ha segno negativo:

$$P = mg \qquad \vec{P} = -P\hat{j} = -mg\hat{j} = m\vec{g}$$

Se il piano é impenetrabile, ovvero se il corpo non “sprofonda” dentro la superficie, respinge il corpo verso l'altro con una forza N , che gli impedisce di “bucarla”. Questa forza, chiamata **reazione vincolare** o **forza normale**, ha direzione perpendicolare alla superficie e uguale in modulo alla componente verticale della forza di gravità. Il modulo della componente parallela al piano della forza di gravità é data dal prodotto fra il modulo della forza di gravità per il seno dell'angolo θ , mentre il modulo della componente perpendicolare é dato dal prodotto del modulo della forza di gravità per il coseno di θ (Le componenti sono invertite perché l'angolo non é quello fra il corpo e il piano). La reazione vincolare ha invece esclusivamente una componente perpendicolare. Riassumendo:

$$\begin{cases} P_x = P \sin(\theta) = mg \sin(\theta) \\ N_x = 0 \end{cases} \qquad \begin{cases} P_y = -P \cos(\theta) = -mg \cos(\theta) \\ N_y = N \end{cases}$$

Anche l'accelerazione del corpo, come le forze, può essere scomposta nelle due componenti. Il corpo non sta sprofondando, pertanto non ha moto lungo la componente perpendicolare al vincolo, mentre scivola parallelamente a questo. Applicando la seconda legge di Newton:

$$\begin{aligned} ma_x &= P_x + N_x \Rightarrow \\ ma_x &= mg \sin(\theta) + 0 \Rightarrow a_x = g \sin(\theta) \end{aligned} \qquad \begin{aligned} ma_y &= P_y + N_y \Rightarrow \\ 0 &= -mg \cos(\theta) + N \Rightarrow N = mg \cos(\theta) \end{aligned}$$

Nel caso limite in cui $\theta = \frac{\pi}{2}$, ovvero in cui il vincolo é “a strapiombo”, non agisce alcuna forza perpendicolare al vincolo, perché $\cos(\frac{\pi}{2}) = 0$, mentre l'accelerazione parallela al vincolo coincide perfettamente con l'accelerazione di gravità perché $\sin(\frac{\pi}{2}) = 1$.

Nel caso limite in cui $\theta = 0$, ovvero in cui il vincolo é “piatto”, la reazione vincolare e la forza di gravit  coincide perfettamente, perch  $\cos(0) = 1$, mentre non agisce alcuna forza parallela al vincolo, perch  $\sin(0) = 0$.

Esercizio 3.1.1.1: Una palla di massa $m = 1\text{kg}$ viene lasciata cadere da una certa altezza. Sapendo che la massa del pianeta Terra   pari a circa $M = 6 \times 10^{24}\text{kg}$, calcolare l’accelerazione che la Terra subisce per effetto della forza esercitata dalla palla

Soluzione: Dal punto di vista della palla, l’unica forza su cui questa agisce   la forza di gravit , che ha modulo $m_{\text{palla}} \cdot g$. Applicando la Terza Legge di Newton:

$$|\vec{F}_{\text{Terra-palla}}| = |-\vec{F}_{\text{palla-Terra}}| \Rightarrow mg = M |\vec{a}| \Rightarrow |\vec{a}| = \frac{m}{M}g = \frac{1\text{kg}}{6 \times 10^{24}\text{kg}} \cdot 9.8 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} = 1.63 \times 10^{-24} \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

□

3.1.2. Caso di studio: macchina di Atwood

Una **macchina di Atwood**   una macchina (ideale) costituita da una carrucola dotata di una fune inestensibile, che scorre liberamente senza spezzarsi. Sia la carrucola che la fune sono da considerarsi prive di massa, o comunque di massa cos  piccola da non essere rilevante. Agli estremi della fune sono appesi due corpi rispettivamente di massa m_1 e m_2 . Il sistema di riferimento pi  semplice per descrivere le accelerazioni   usarne uno centrato nel centro di massa di ciascun corpo.

Le due masse subiscono la forza di gravit , ciascuna con la propria intensit . Se la fune si spezzasse, i due corpi cadrebbero verso il basso come di consueto, mentre in questo scenario i due corpi si muovono in alto o in basso tirati dalla fune. Questo accade perch  i corpi subiscono una forza opposta in verso a quella di gravit  chiamata **tensione**, indotta dalla fune. Essendo la fune la stessa da ambo le parti della carrucola, anche la tensione deve essere uguale. Riassumendo:

$$\begin{cases} P_1 = -m_1g \\ T_1 = T \end{cases} \qquad \begin{cases} P_2 = -m_2g \\ T_2 = T \end{cases}$$

Rispetto al sistema di coordinate cos  fissato, i due corpi si muovono esclusivamente lungo l’asse verticale. Essendo la fune inestensibile, se un corpo accelera in un certo verso con un certo modulo l’altro corpo deve necessariamente accelerare con ugual modulo e senso inverso. Applicando la seconda legge di Newton:

$$m_1 a_1 = T + P_1 \Rightarrow m_1 a = T - m_1 g \qquad m_2 a_2 = T + P_2 \Rightarrow -m_2 a = T - m_2 g$$

3.1.3. Caso di studio: piano inclinato scabro

Introdurre la **forza di attrito** permette di spiegare molti fenomeni empirici che, altrimenti, contraddirebbero le Leggi di Newton. L’attrito pu  essere pensato come una forza che emerge dallo “sfregamento” di superfici diverse a contatto, avente direzione opposta rispetto alla forza agente. La causa di tale sfregamento   da cercarsi nelle interazioni elettromagnetiche fra gli atomi che si trovano sull’“esterno” delle due superfici. Sebbene ogni singolo atomo abbia una interazione propria,   possibile approssimare l’attrito come uniforme lungo tutta la superficie.

Esercizio 3.1.3.1: Si considerino le seguenti tre situazioni reali, e si cerchi di interpretarle introducendo la forza di attrito:

- Dando una spinta ad un libro lungo la superficie orizzontale di un comodino, questo si muove per alcuni secondi decelerando per poi smettere di muoversi;
- Spingendo orizzontalmente il libro e mantenendo costante la spinta, il libro continua a muoversi senza accelerazione;
- Spingendo una cassa molto pesante, questa non si sposta, anche se non   fissata al terreno, a meno che la forza con cui la si spinge sia sufficientemente intensa.

Soluzione:

- Il fatto che il libro acceleri (tecnicamente, decelerì) anziché procedere di moto rettilineo uniforme può essere spiegato introducendo una forza di attrito che si verifica tra la superficie del libro e quella del tavolo; in questo modo, la forza netta non è nulla e una accelerazione può verificarsi;
- Se la forza che tiene spinto il libro fosse la sola forza in gioco, il libro dovrebbe accelerare, ma questo non accade. Questo può essere spiegato dal fatto che una forza di attrito di modulo uguale e verso opposto alla forza che imprime la spinta la controbilancia, e quindi la forza totale netta è nulla;
- Se la cassa non si muove, significa che un'altra forza sta controbilanciando l'azione della spinta; tale spinta è la forza di attrito che si genera fra la cassa ed il terreno. Spingendo sufficientemente forte, è possibile vincere tale attrito e riuscire effettivamente a spostare la cassa.

□

Si tende a distinguere due tipi di forze di attrito, la **forza di attrito statica** e la **forza di attrito dinamica**. La prima è quella che si verifica quando lo "sfregamento" di due superfici impedisce ad un corpo fermo di iniziare a muoversi, mentre la seconda è quella che si verifica quando lo "sfregamento" di due superfici frena il movimento di un corpo che si sta già muovendo.

La forza di attrito statica cresce con il crescere della forza agente, fino a raggiungere un plateau, mentre la forza di attrito dinamica è sostanzialmente costante. In genere, la forza di attrito dinamica f_d ha modulo inferiore a quello della massima forza di attrito statica $f_{s, \max}$. Fintanto che la forza che induce lo "sfregamento" è inferiore a $f_{s, \max}$, il corpo che viene spinto non si muove; quando il corpo inizia a muoversi, la forza di attrito statico viene vinta ed entra in gioco la forza di attrito dinamico.

Il modulo di f_d e di $f_{s, \max}$ è ricavato a partire dalle seguenti formule:

$$f_d = \mu_d F_N$$

$$f_{s, \max} = \mu_s F_N$$

Dove F_N è la forza normale che agisce sul corpo impressa dalla superficie. I coefficienti μ_s e μ_d sono detti rispettivamente **coefficiente di attrito statico** e **coefficiente di attrito dinamico**, e sono coefficienti adimensionali che sono propri di qualsiasi coppia di superfici, e vanno determinati sperimentalmente. Le due equazioni non sono equazioni vettoriali, dato che la forza di attrito ha sempre la stessa direzione (parallela alla superficie) e sempre lo stesso verso (opposto rispetto a quello lungo cui avviene lo "sfregamento").

Il piano inclinato scabro è uno scenario analogo al piano inclinato liscio, ma dove la reazione vincolare ha sia una componente perpendicolare al vincolo, sia una parallela: la forza di attrito tra il vincolo ed il corpo.

$$\begin{cases} P_x = P \sin(\theta) = mg \sin(\theta) \\ N_x = \mu N_y = \mu N \end{cases}$$

$$\begin{cases} P_y = -P \cos(\theta) = -mg \cos(\theta) \\ N_y = N \end{cases}$$

Applicando la seconda legge di Newton:

$$\begin{aligned} ma_x &= P_x + N_x \Rightarrow \\ ma_x &= mg \sin(\theta) - \mu N \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} ma_y &= P_y + N_y \Rightarrow \\ 0 &= -mg \cos(\theta) + N \Rightarrow N = mg \cos(\theta) \end{aligned}$$

3.1.4. Caso di studio: moto circolare

È già stato introdotto il moto circolare come il moto di un corpo che percorre una traiettoria circolare, ed è anche stato puntualizzato come ogni moto circolare abbia necessariamente una accelerazione centripeta. Applicando la Seconda Legge di Newton, deve allora esistere una forza che induce tale accelerazione centripeta:

$$\vec{F}_{\text{tot}} = \vec{F}_c = m\vec{a}_c \Rightarrow F_c = m \frac{v^2}{r}$$

Tale forza viene chiamata **forza centripeta**, perché ha la stessa direzione dell'accelerazione che questa induce (l'accelerazione centripeta, appunto).

Si noti come la forza centripeta non sia un nuovo tipo di forza, ma sia semplicemente una qualsiasi forza (una tensione, una forza di attrito, la forza di gravità, ecc...) che modifica la direzione di un corpo inducendo una accelerazione centripeta senza modificarne la velocità.