



FISICA GENERALE I

Dott.ssa Annalisa Allocca

**Università degli Studi di Napoli,
Compl. Univ. Monte S.Angelo – Dipartimento di Fisica
Via Cinthia, I-80126, Napoli**

**Istituto Nazionale di Fisica Nucleare,
sez. Napoli
Studio: 1G16, Edificio 6
+39-081-676345
annalisa.allocca@unina.it**



Organizzazione

- **Sito web:** www.docenti.unina.it/annalisa.allocca
 - La registrazione al sito si può effettuare inserendo numero di matricola e pin oppure tramite SPID per chi non fosse ancora in possesso di matricola
 - Il materiale didattico si trova sulla pagina web
- **Libri di testo adottati:**
 - Mazzoldi, Nigro, Voci «Elementi di Fisica – Meccanica e Termodinamica» Vol. 1 - Edises Napoli
 - Halliday, Resnick, Walker «Fondamenti di Fisica» - Ambrosiana Milano
 - Serway, Jewett «Principi di Fisica» - Edises Napoli



Argomenti di oggi:

- Dinamica del punto materiale
 - La macchina di Atwood
 - Moto lungo un piano inclinato
 - Forza elastica
 - Pendolo semplice



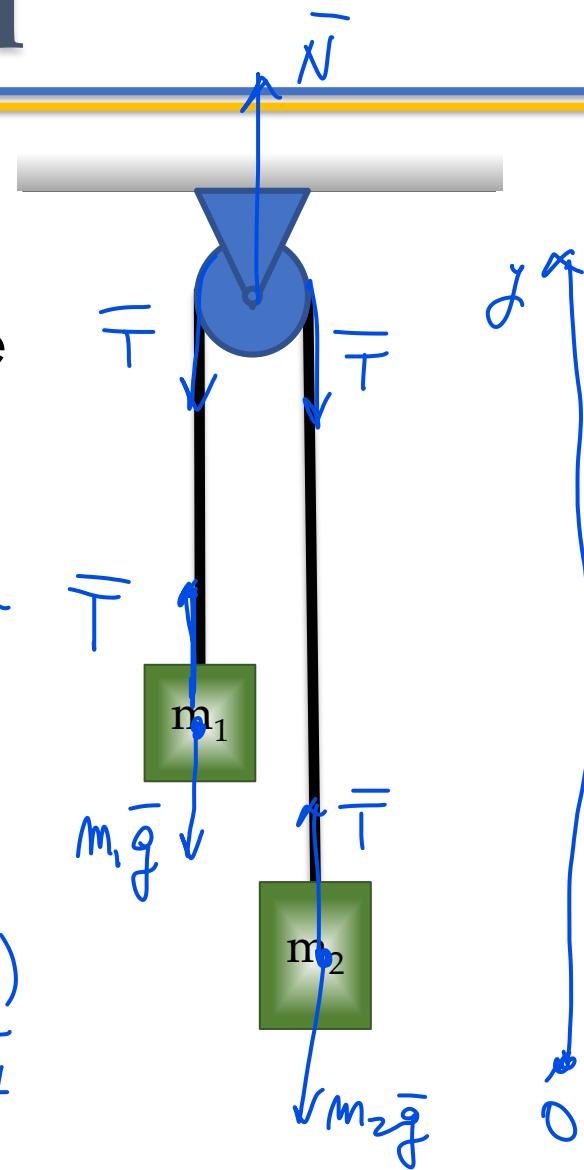
La macchina di Atwood

Due oggetti di massa diversa sono sospesi verticalmente tramite una puleggia leggera e priva di attrito. Questo dispositivo è chiamato *macchina di Atwood*, ed è usata a volte in laboratorio per misurare l'accelerazione di gravità. Calcolare il modulo dell'accelerazione delle due masse e la tensione della fune

$$\textcircled{1} \quad \sum \bar{F} = m_1 \bar{a} \rightarrow -m_1 g + \bar{T} = m_1 \bar{a}$$

$$\textcircled{2} \quad \sum \bar{F} = -m_2 g + \bar{T} = -m_2 \bar{a}$$

$$\cancel{\frac{-m_1 g + \bar{T}}{-m_2 g + \bar{T}}} \quad (m_2 - m_1)g = (m_1 + m_2)\bar{a} \Rightarrow \bar{a} = g \frac{(m_2 - m_1)}{m_2 + m_1}$$





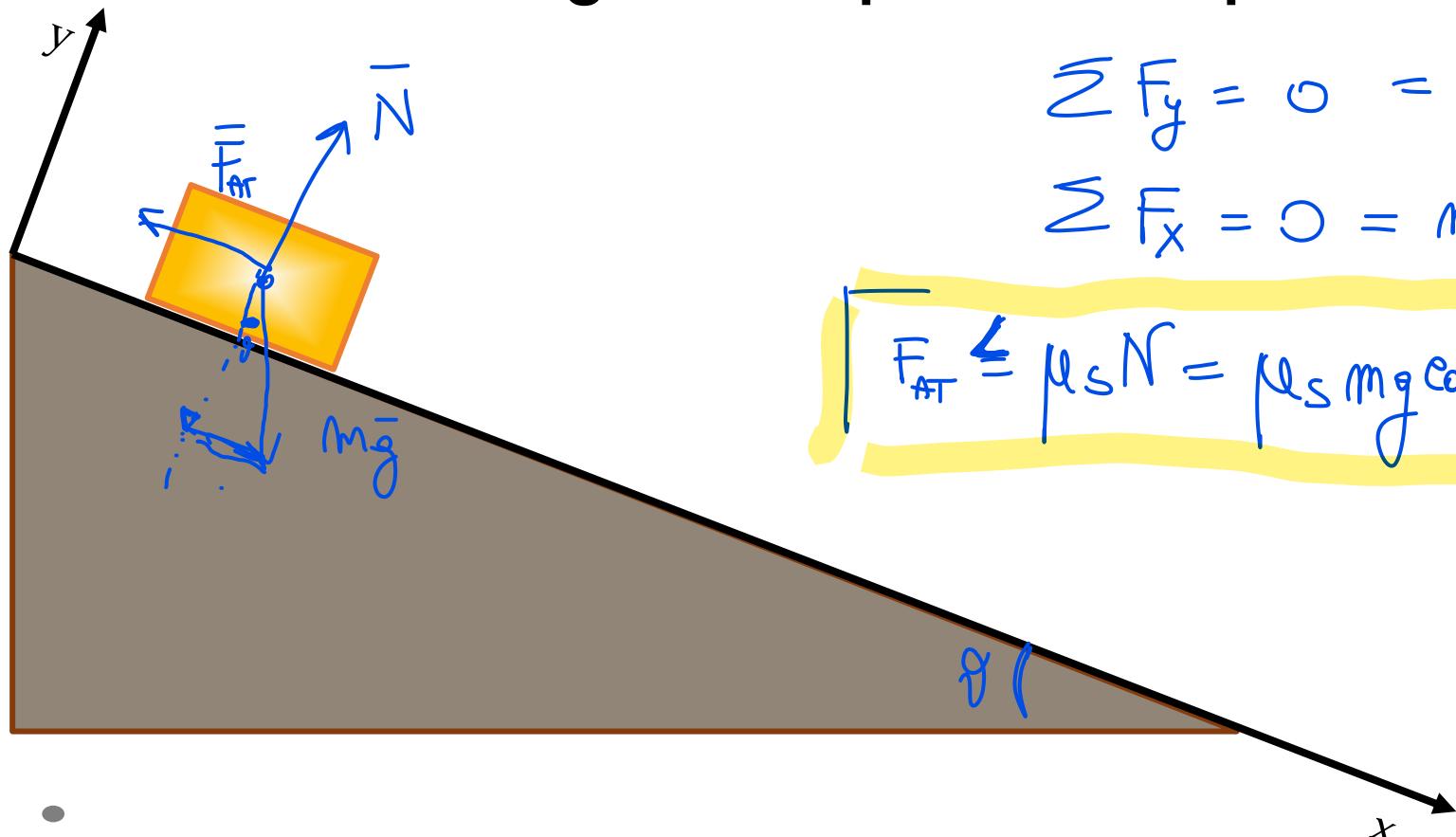
$$a = g \frac{(m_2 - m_1)}{m_1 + m_2}$$

$$\begin{aligned} -m_2 g + T &= m_1 g \frac{(m_2 - m_1)}{m_1 + m_2} \Rightarrow T = m_1 g \left[1 + \frac{m_2 - m_1}{m_2 + m_1} \right] \\ &= m_1 g \left[\cancel{m_2 + m_1} + \cancel{m_2 - m_1} \right] \\ &\quad \cancel{} \cancel{} \\ &= \frac{2m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} g \end{aligned}$$



Moto lungo un piano inclinato

Scomponiamo le forze agenti sul sistema lungo le direzioni
ortogonale e parallela al piano



$$\sum F_y = 0 = N - mg \cos \theta \Rightarrow N = mg \cos \theta$$

$$\sum F_x = 0 = mg \sin \theta - F_{AT} \leq mg \sin \theta - \mu_s mg \cos \theta$$

$$F_{AT} \leq \mu_s N = \mu_s mg \cos \theta$$

$$+mg \sin \theta \leq +\mu_s mg \cos \theta$$

$$\frac{\sin \theta}{\cos \theta} \leq \mu_s \Rightarrow \tan \theta \leq \mu_s$$

Piano scabro



$$F_A \leq \mu_s mg \cos \theta$$

$$\left. \begin{aligned} \sum F_x = 0 &= mg \sin \theta - F_A \\ mg \sin \theta &= F_A \\ mg \sin \theta &\leq \mu_s mg \cos \theta \\ \tan \theta &\leq \mu_s \end{aligned} \right.$$

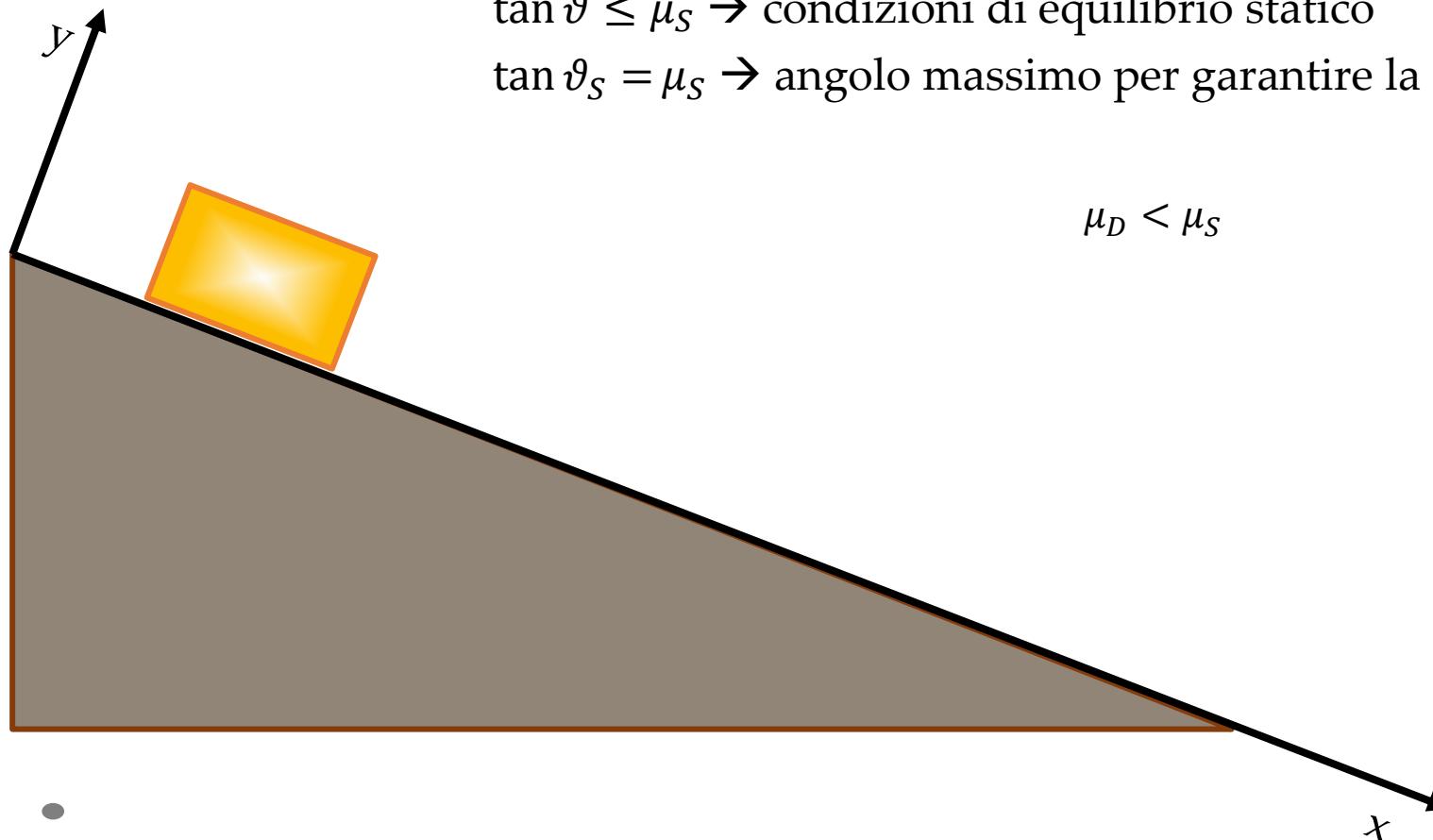


Moto lungo un piano inclinato

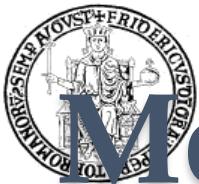
Discussione sui coefficienti d'attrito

$\tan \vartheta \leq \mu_s \rightarrow$ condizioni di equilibrio statico

$\tan \vartheta_s = \mu_s \rightarrow$ angolo massimo per garantire la stasi $\rightarrow \vartheta > \vartheta_s \rightarrow$ il corpo si muove



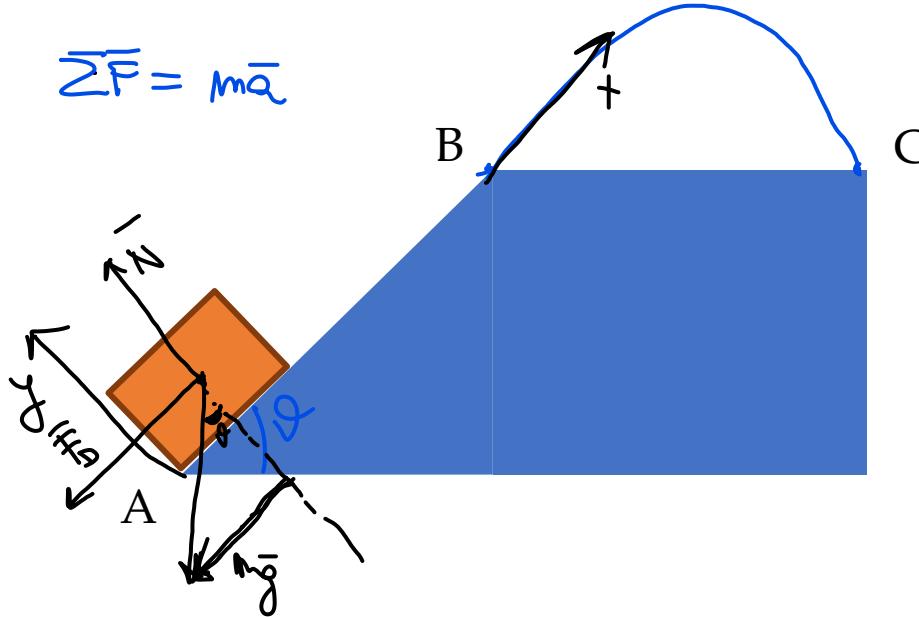
Piano scabro



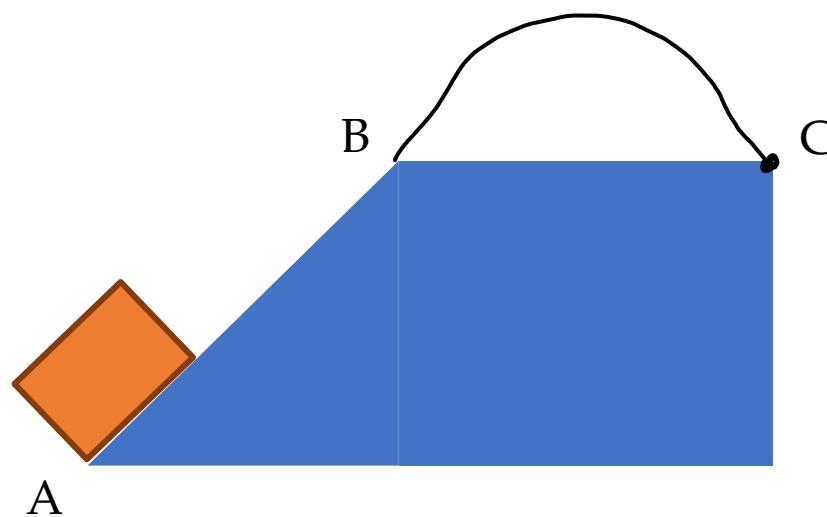
Moto lungo un piano inclinato: esempio

Un punto materiale viene lanciato, con velocità iniziale v_0 nel punto A, lungo un piano inclinato scabro con $\vartheta = 40^\circ$. Il coefficiente di attrito dinamico è $\mu_D = 0.4$. In B il punto si distacca dal piano e, nel vuoto, arriva in C, che è alla stessa quota di B. Si sa che $\overline{AB} = \overline{BC} = d = 1.43m$. Calcolare il valore di v_0 .

$$\sum \bar{F} = m\bar{a}$$



$$\begin{aligned}\sum F_y &= N - mg \cos \theta = 0 \Rightarrow N = mg \cos \theta \\ \rightarrow \sum F_x &= -\mu_D N - mg \sin \theta = ma \\ &= -\mu_D mg \cos \theta - mg \sin \theta = \mu_D a \\ \rightarrow a &= -g (\sin \theta + \mu_D \cos \theta)\end{aligned}$$

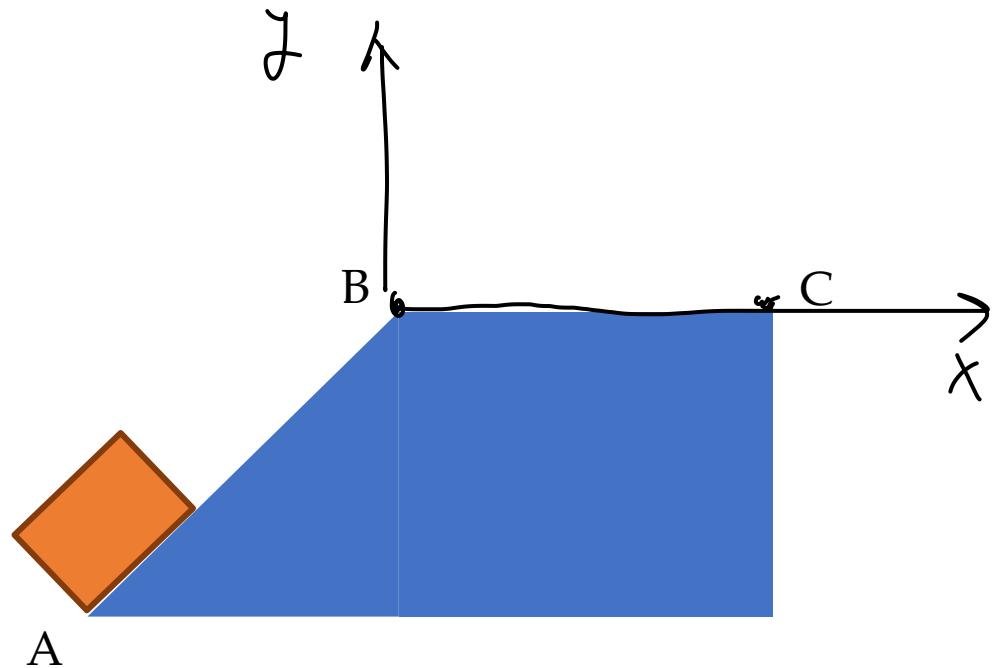


$$a = \frac{d\sqrt{x(t)}}{dt} = \frac{d\sqrt{}}{dx} \cdot \left(\frac{dx}{dt} \right)$$
$$\int_0^{x_{fin}} a dx = \int_{v_0}^{v_{fin}} \sqrt{dv} =$$
$$ad = \frac{1}{2} \left(v_{fin}^2 - v_{in}^2 \right) \Rightarrow 2ad = v_{fin}^2 - v_{in}^2$$

$$v_{in}^2 = v_{fin}^2 - 2ad$$



$$y = y_0 + \tan \theta x - \frac{g}{2v_f^2 \cos^2 \theta} x^2 = 0$$



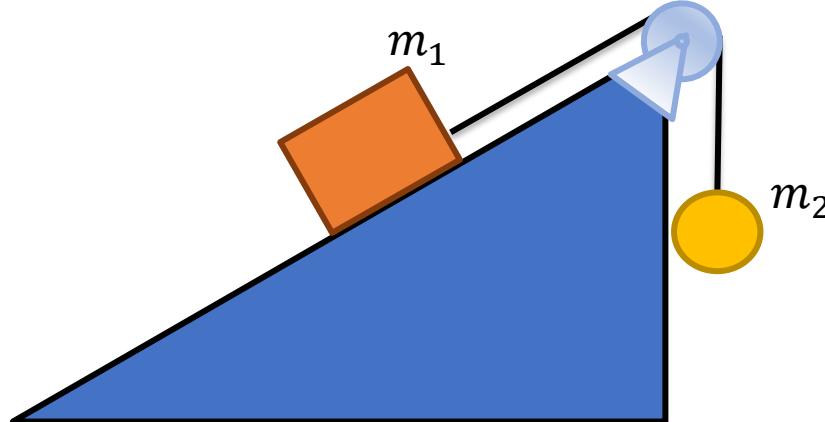
$$\tan \theta x - \frac{g}{2v_f^2 \cos^2 \theta} x^2 = 0$$
$$x \left(\tan \theta - \frac{g}{2v_f^2 \cos^2 \theta} x \right) = 0$$

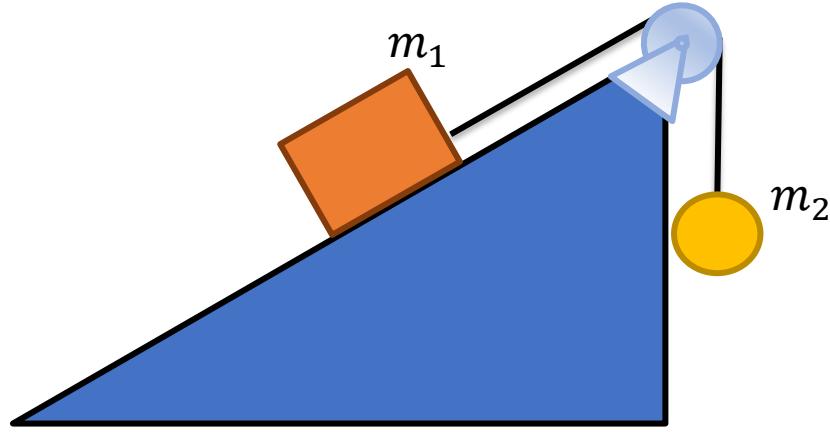
$$x = \frac{\tan \theta}{\frac{g}{2v_f^2 \cos^2 \theta}} = \frac{\sin \theta}{\cos^2 \theta} \cdot \frac{2v_f^2 \cos^2 \theta}{g} = \frac{\sin \theta \cdot 2v_f^2}{g} = d$$



Moto lungo un piano inclinato con carrucola in presenza di attrito

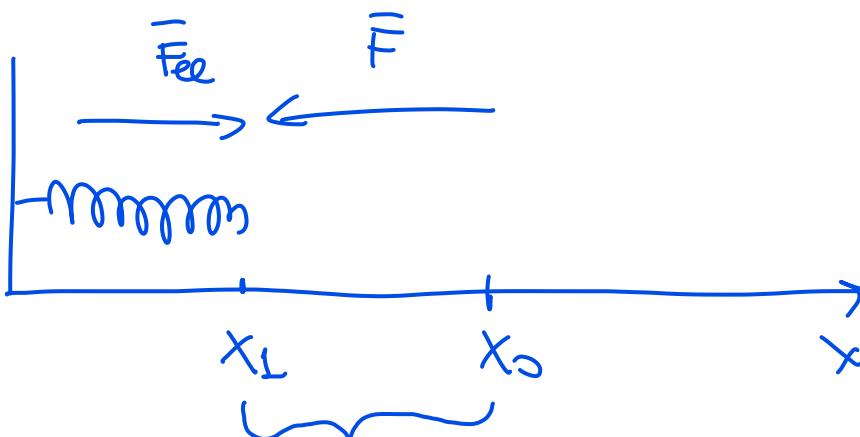
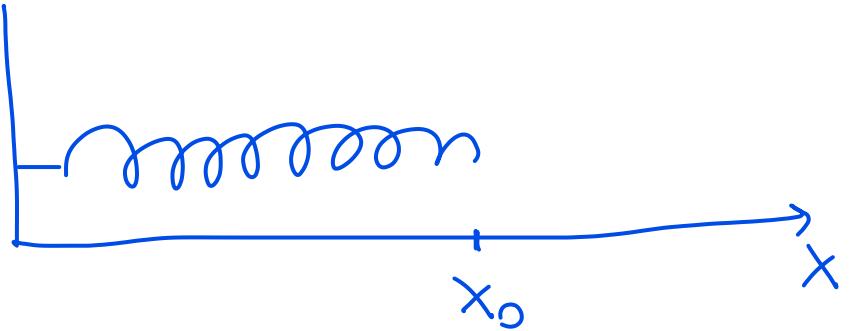
Consideriamo due corpi di massa $m_1 = 3\text{kg}$ e $m_2 = 2\text{kg}$, il primo posto su un piano scabro, inclinato di un angolo $\alpha = 30^\circ$, e l'altro libero di muoversi in verticale. I due corpi sono collegati tramite una fune e una carrucola ideali. Quando il coefficiente di attrito statico μ_s supera un certo valore minimo, le due masse rimangono in equilibrio. Determinare questo valore minimo.







Forza elastica - statica



$$\sum \bar{F} = 0 \quad \bar{F} + \bar{F}_{el} = 0$$

$$\bar{F}_{el} = k \underbrace{(x_1 - x_0)}$$

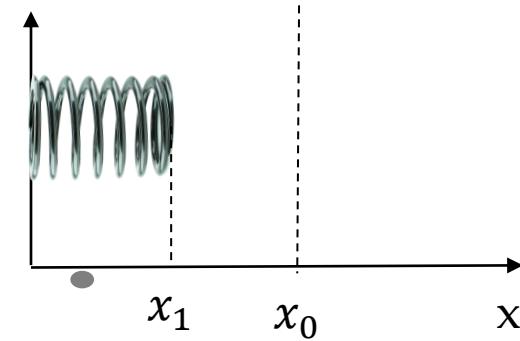
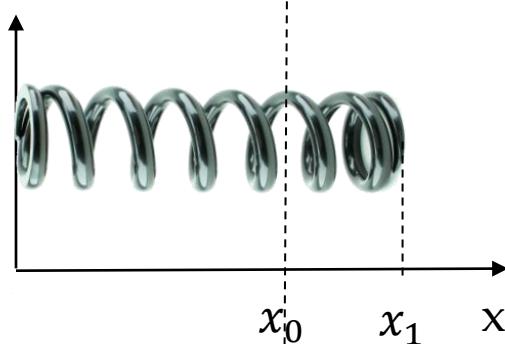
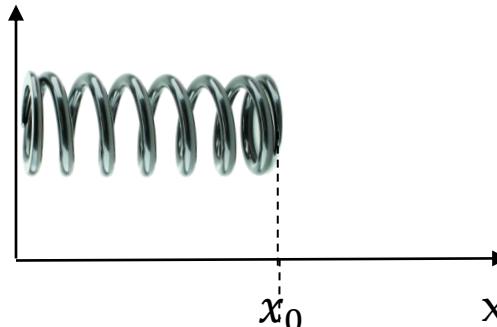
$$= -k \Delta x$$

$$k = -\frac{\bar{F}_{el}}{\Delta x}$$

$$[k] = \frac{N}{m} = \frac{kg \frac{m}{s^2}}{m \frac{s^2}{s^2}} = \frac{kg}{s^2}$$



Forza elastica - statica



$$\Delta x = x_1 - x_0 > 0$$

Forza di richiamo $F = -k\Delta x \rightarrow$ negativa



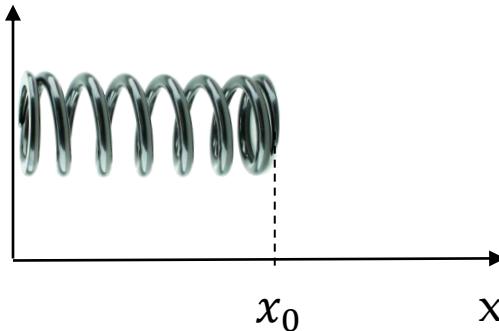
$$\Delta x = x_1 - x_0 < 0$$

Forza di richiamo $F = -k\Delta x \rightarrow$ positiva





Forza elastica - statica



La forza elastica è una forza di richiamo che ha come direzione l'asse della molla, verso opposto all'allungamento della molla e modulo proporzionale alla deformazione, dato da

$$F = -k\Delta x$$

Legge di Hooke

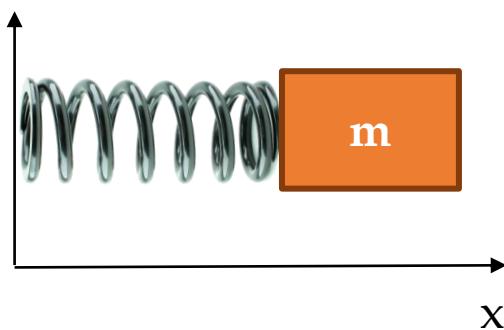
k è detta **costante elastica della molla**, e la sua unità di misura si ricava dall'equazione stessa:

$$[k] = [F] \cdot [\Delta x] = N \cdot m^{-1} = kg \cdot s^{-2}$$



Forza elastica – condizioni dinamiche: moto armonico

Studiamo il moto della massa m collegata ad un estremo della molla. Applicando il II principio della dinamica alla legge di Hooke avremo:



$$F = m a = -kx$$

$$F = ma = -kx$$

$$\omega = \frac{d^2 x}{dt^2}$$

$$a = -\frac{k}{m}x$$

$$\frac{k}{m} = \omega^2$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = 0$$

$$x(t) = a \sin \omega t + b \cos \omega t$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$$
$$a = A \sin \phi \quad b = A \cos \phi \Rightarrow$$



$$x(t) = A \sin(\omega t + \phi)$$

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

Eq. del moto armónico

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$



Misuriamo

Provate a misurare la costante elastica della molla misurandone l'elongazione dovuta ad una massa sospesa alla sua estremità

https://phet.colorado.edu/sims/html/masses-and-springs/latest/masses-and-springs_it.html

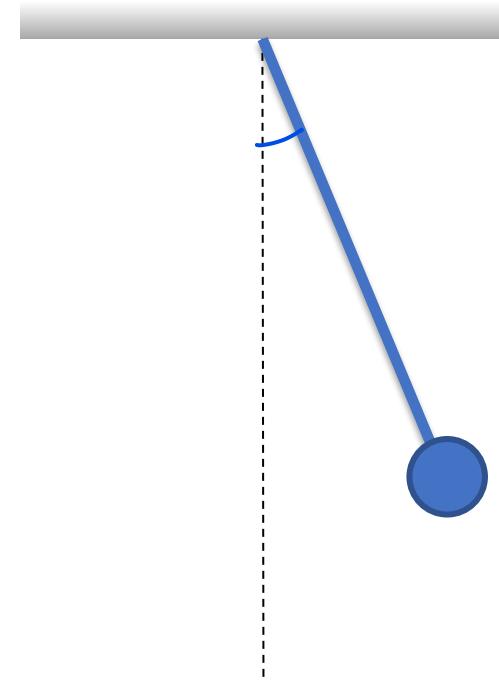
- Clicca su «play»
- Clicca su «Laboratorio»



Il pendolo semplice

Punto materiale sospeso tramite un filo ideale
(inestensibile di massa trascurabile)

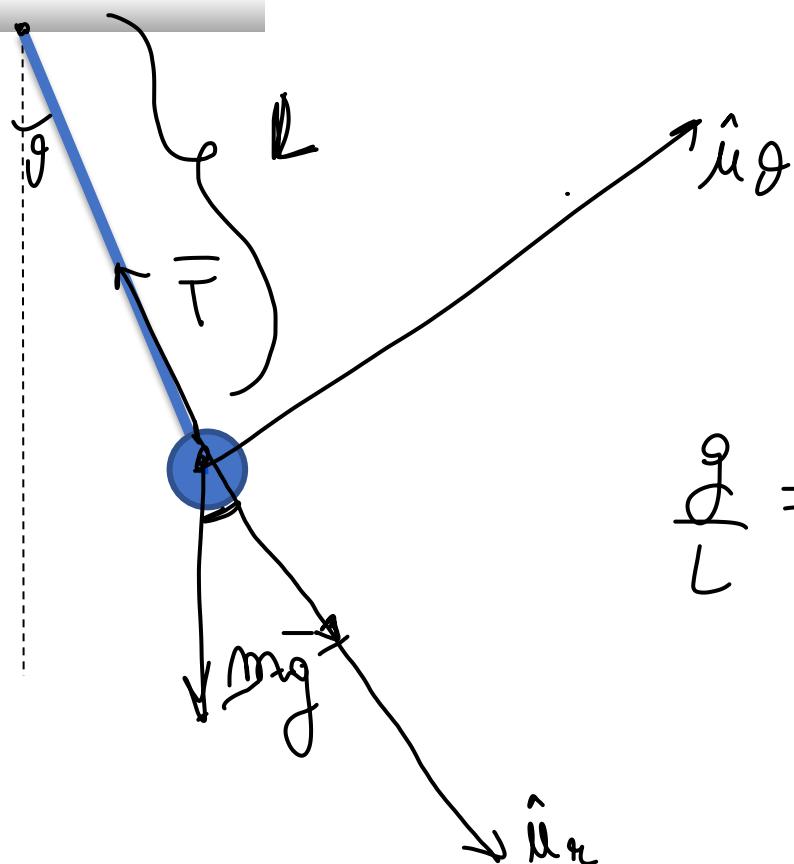
- Equilibrio statico: filo parallelo alla direzione della verticale, massa nel punto più basso (punto di equilibrio)
- Se la massa viene spostata dal punto di equilibrio, inizia ad oscillare intorno alla posizione di equilibrio





$$a_t = \alpha L$$

$$Q_c = \frac{v^2}{L} = \omega^2 L$$



$$\frac{g}{L} = \omega^2$$



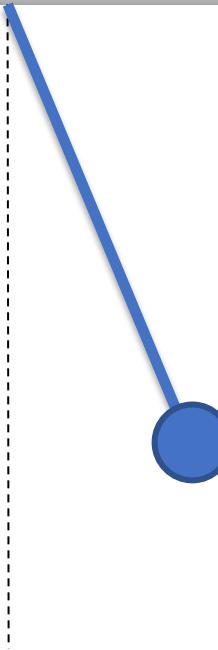
$$mg \cos \theta - T = -\mu a_c = -\mu \omega^2 L$$

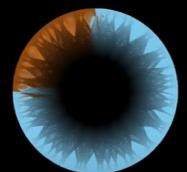
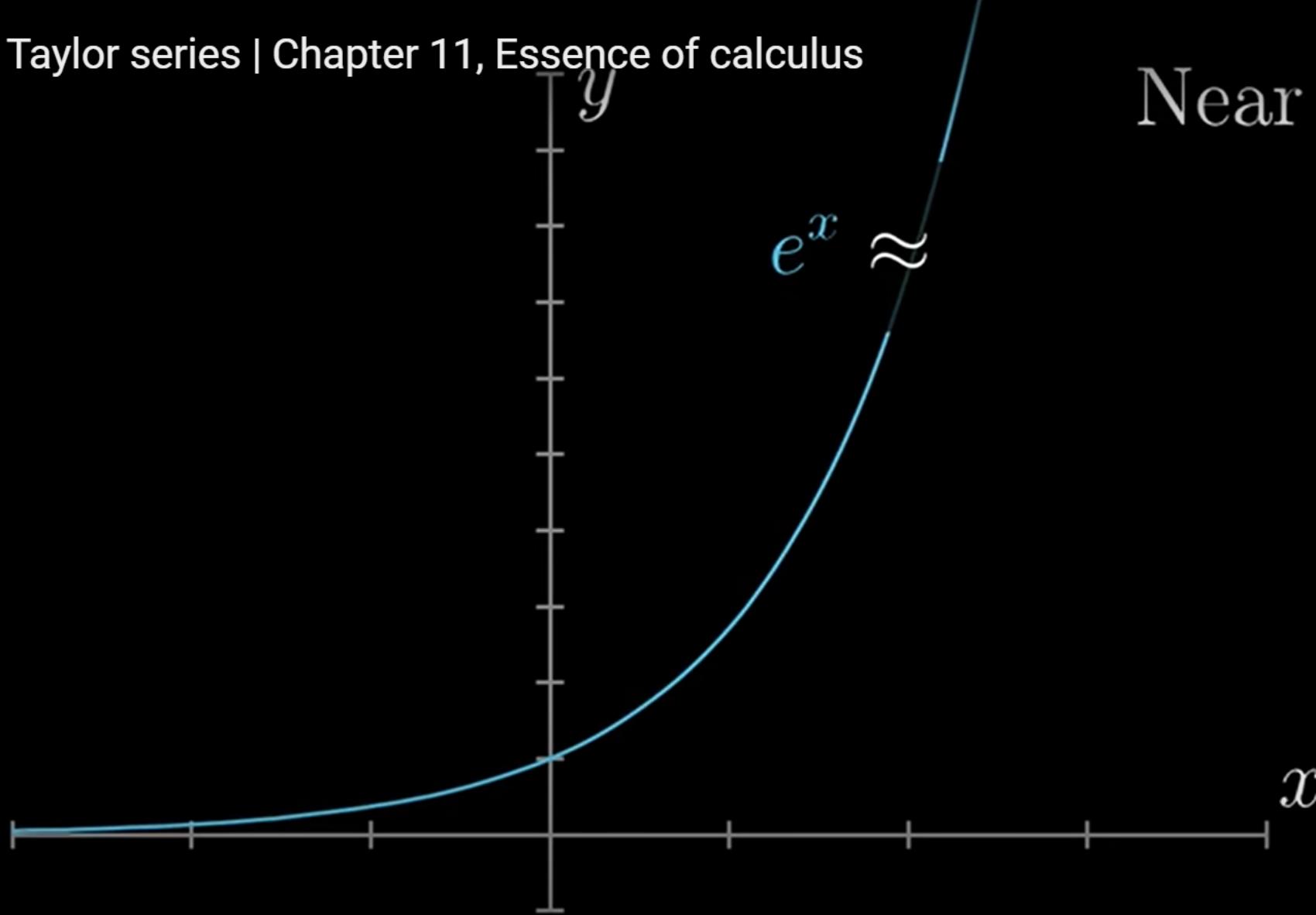
$$-mg \sin \theta = \mu a_t = \mu \alpha L$$

$$= \mu \frac{d^2 \theta}{dt^2} L$$

$$-\frac{g}{L} \sin \theta = \frac{d^2 \theta}{dt^2}$$

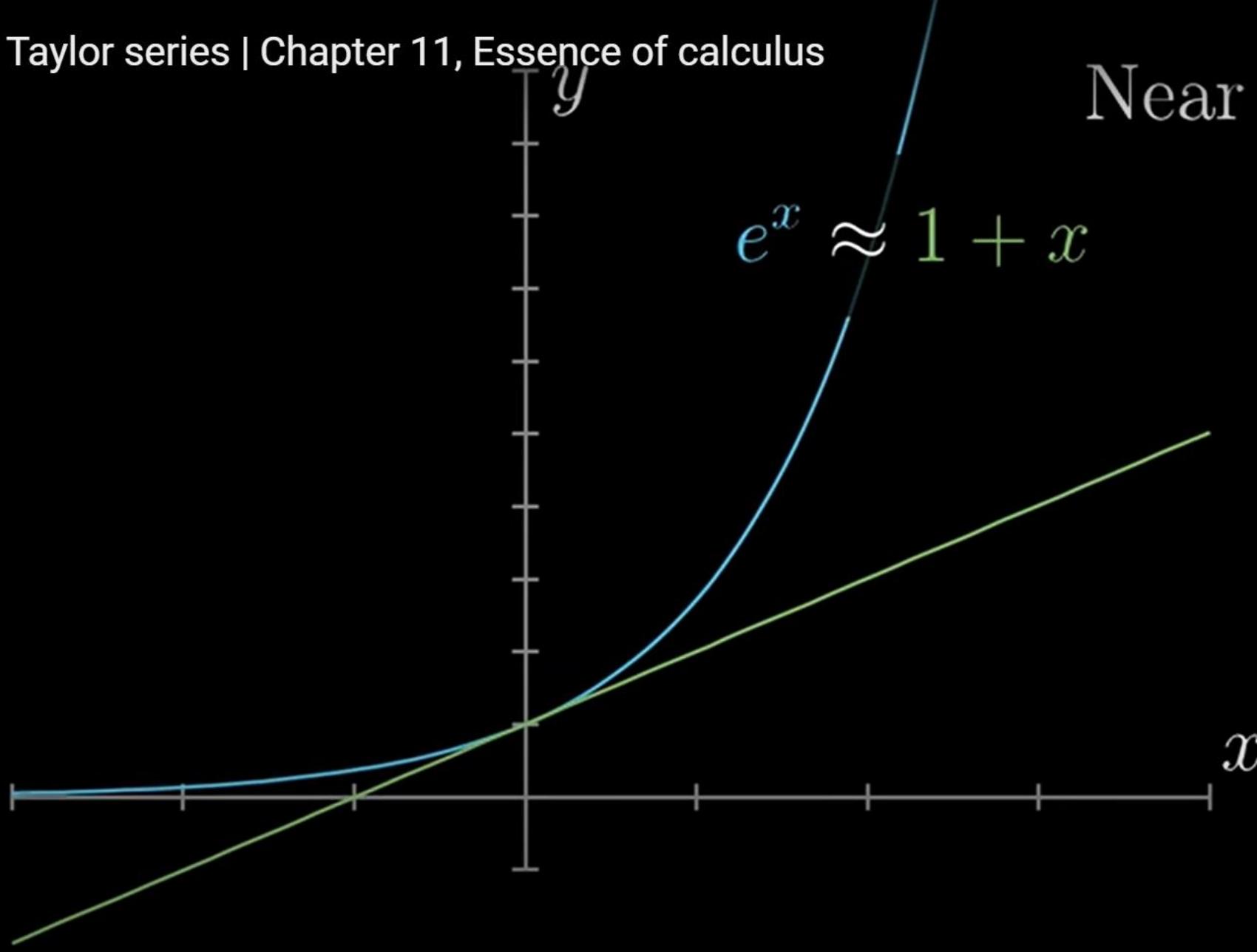
$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \omega^2 \sin \theta = 0$$



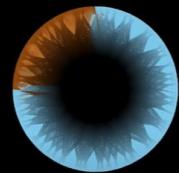
Near $x = 0$ 

Near $x = 0$

$$e^x \approx 1 + x$$

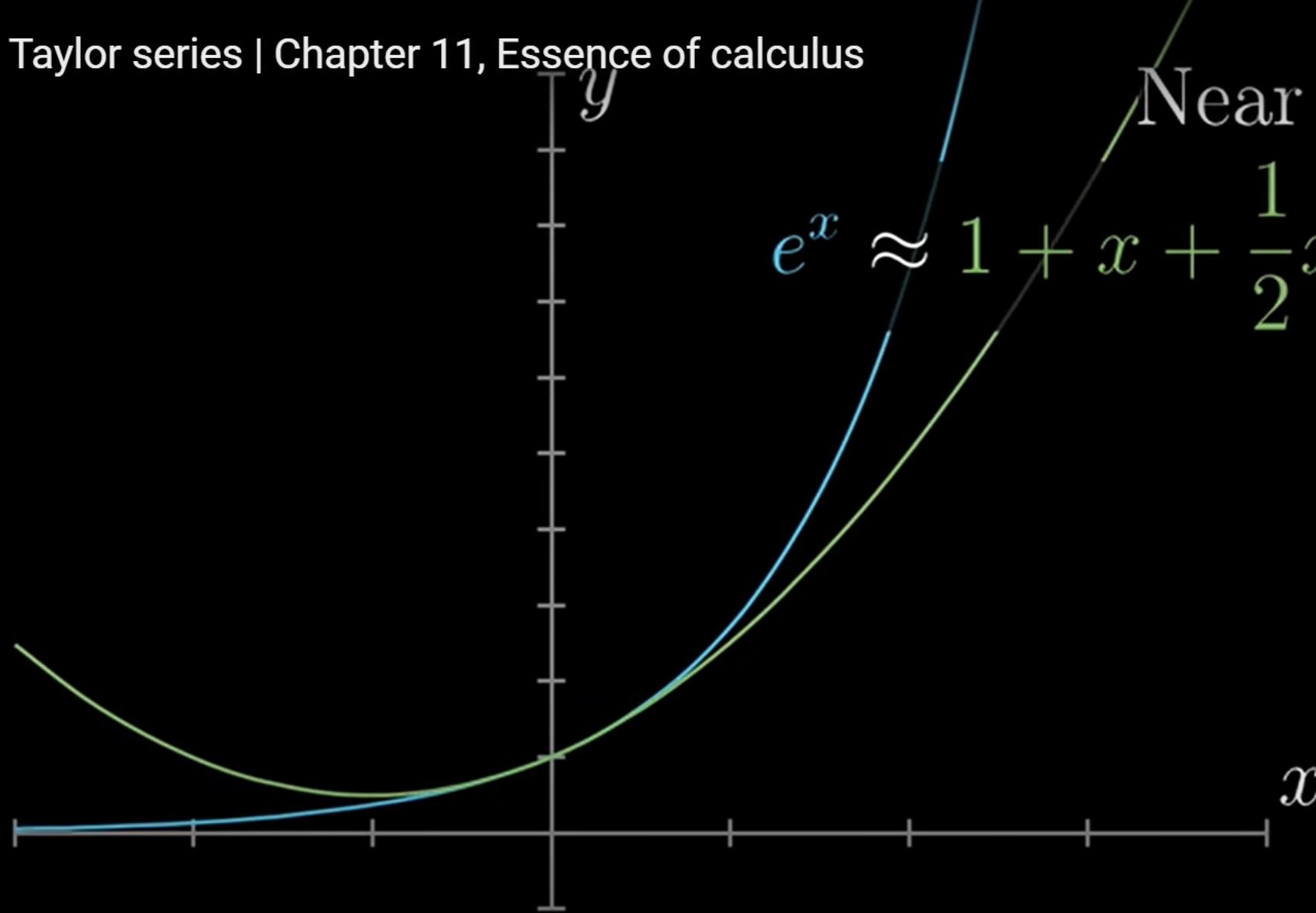


E

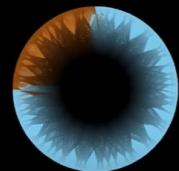


Near $x = 0$

$$e^x \approx 1 + x + \frac{1}{2}x^2$$

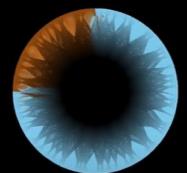
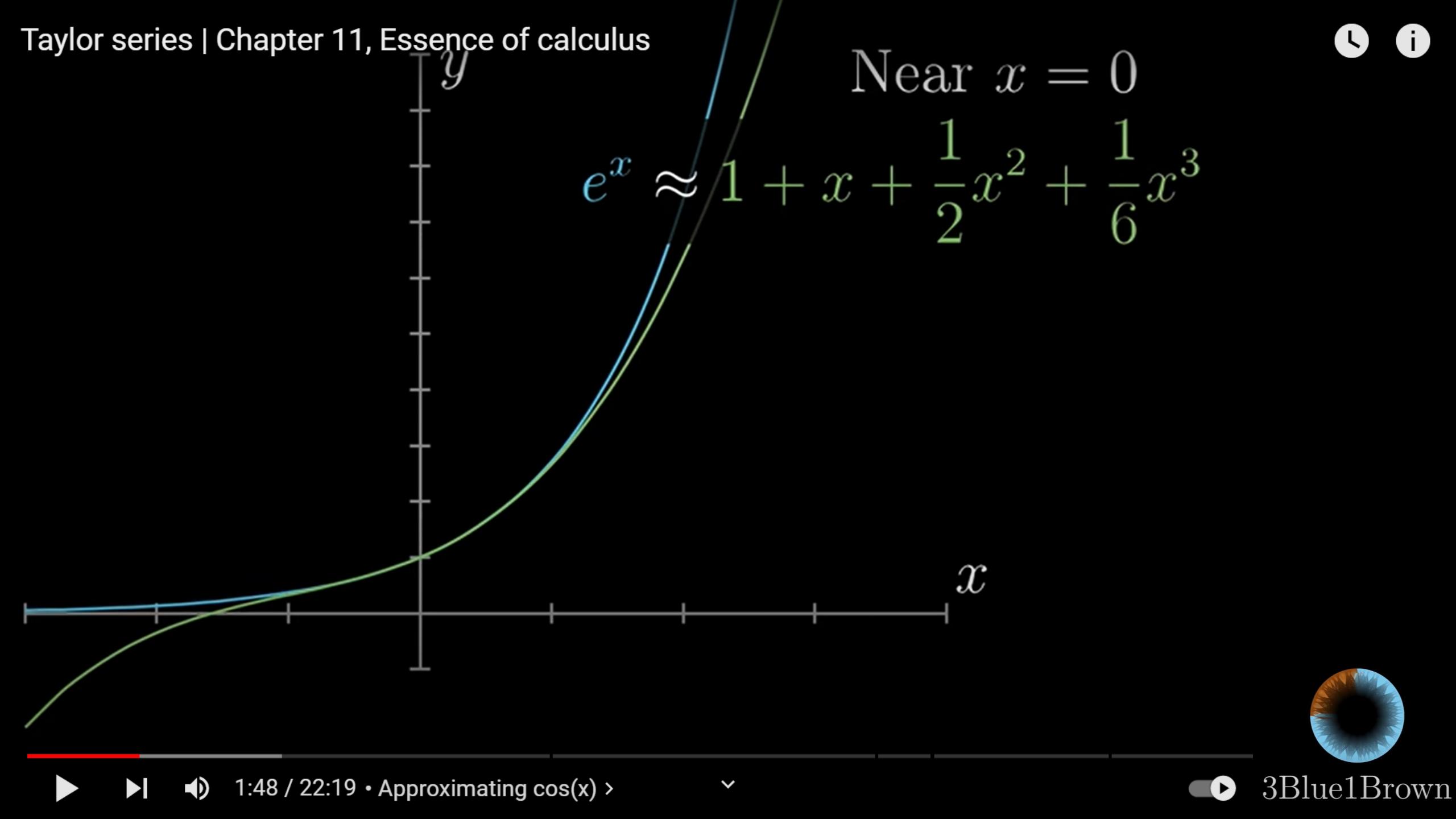


E



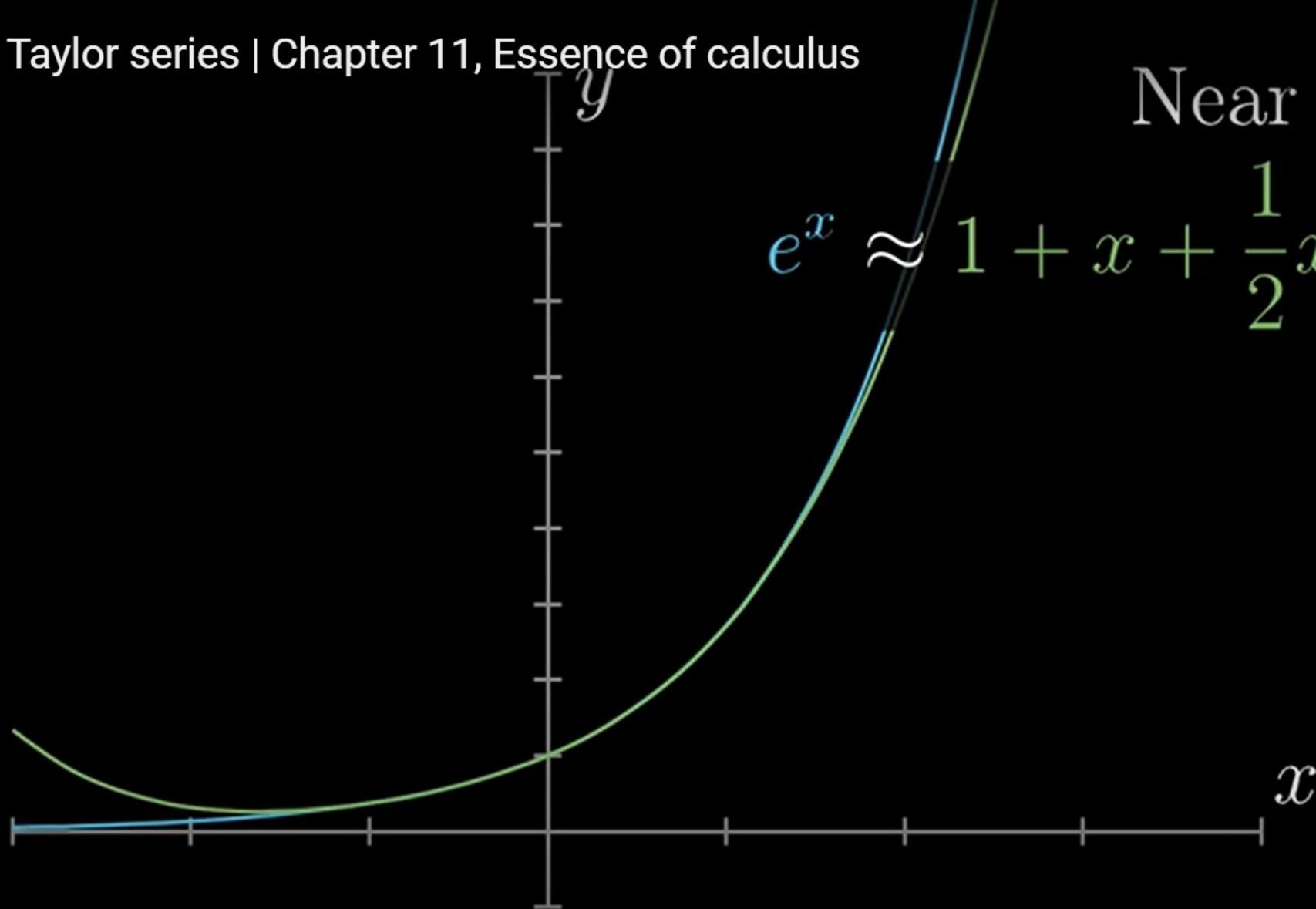
Near $x = 0$

$$e^x \approx 1 + x + \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{6}x^3$$

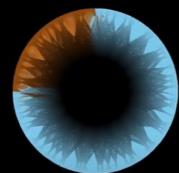


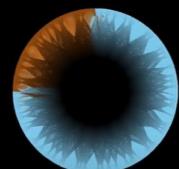
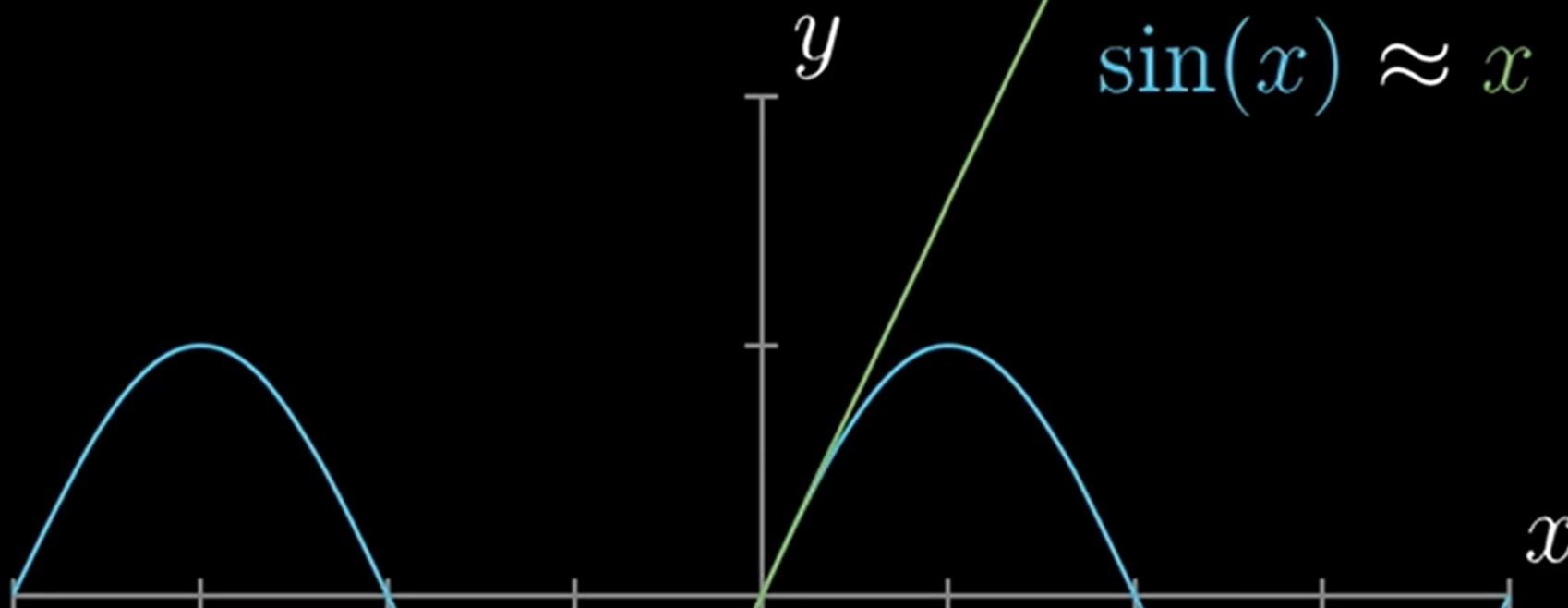
Near $x = 0$

$$e^x \approx 1 + x + \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{6}x^3 + \frac{1}{24}x^4$$



E

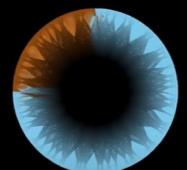
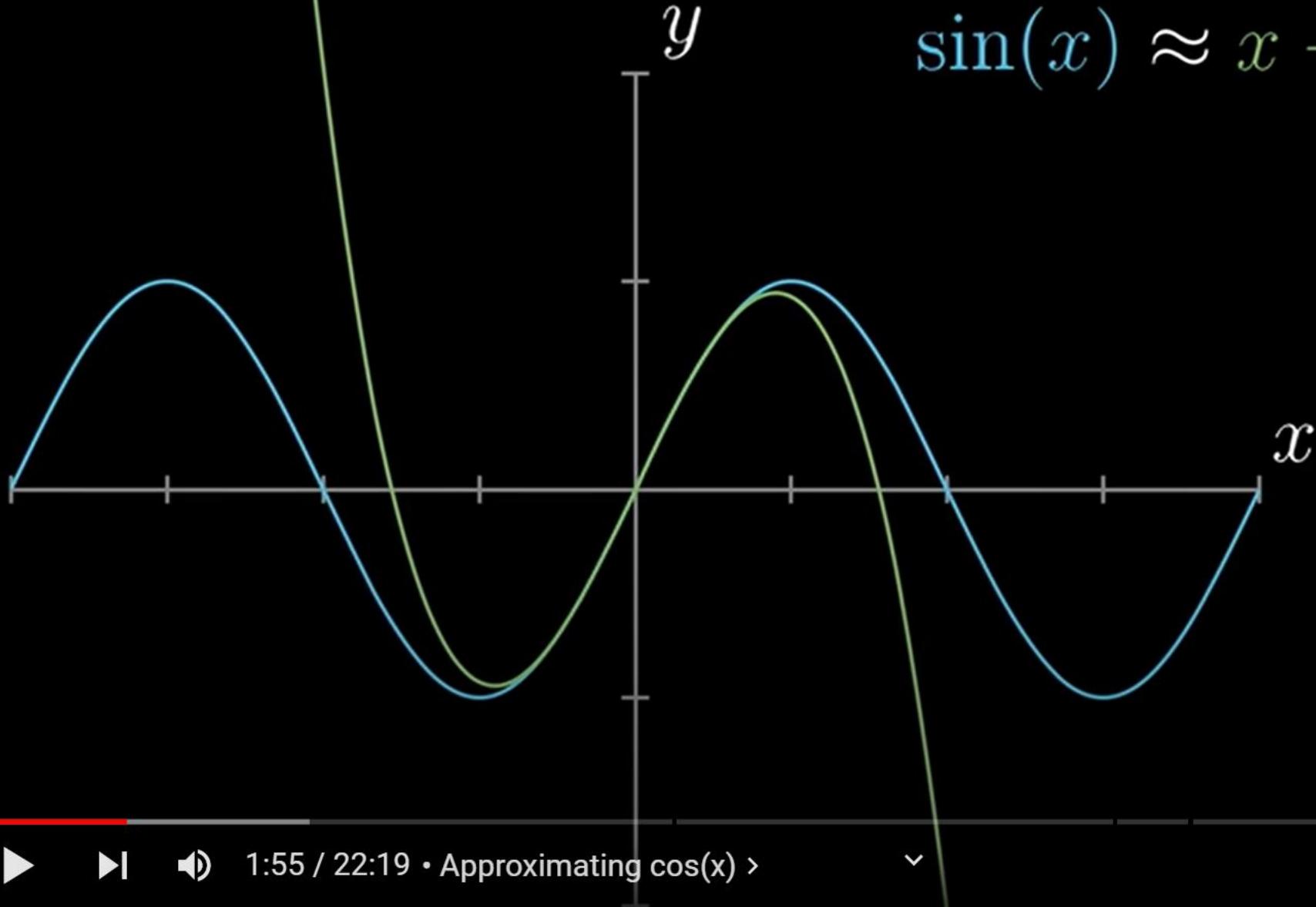


Near $x = 0$ 

Premi Esc per uscire dalla modalità a schermo intero

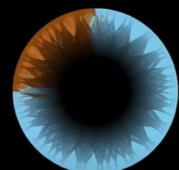
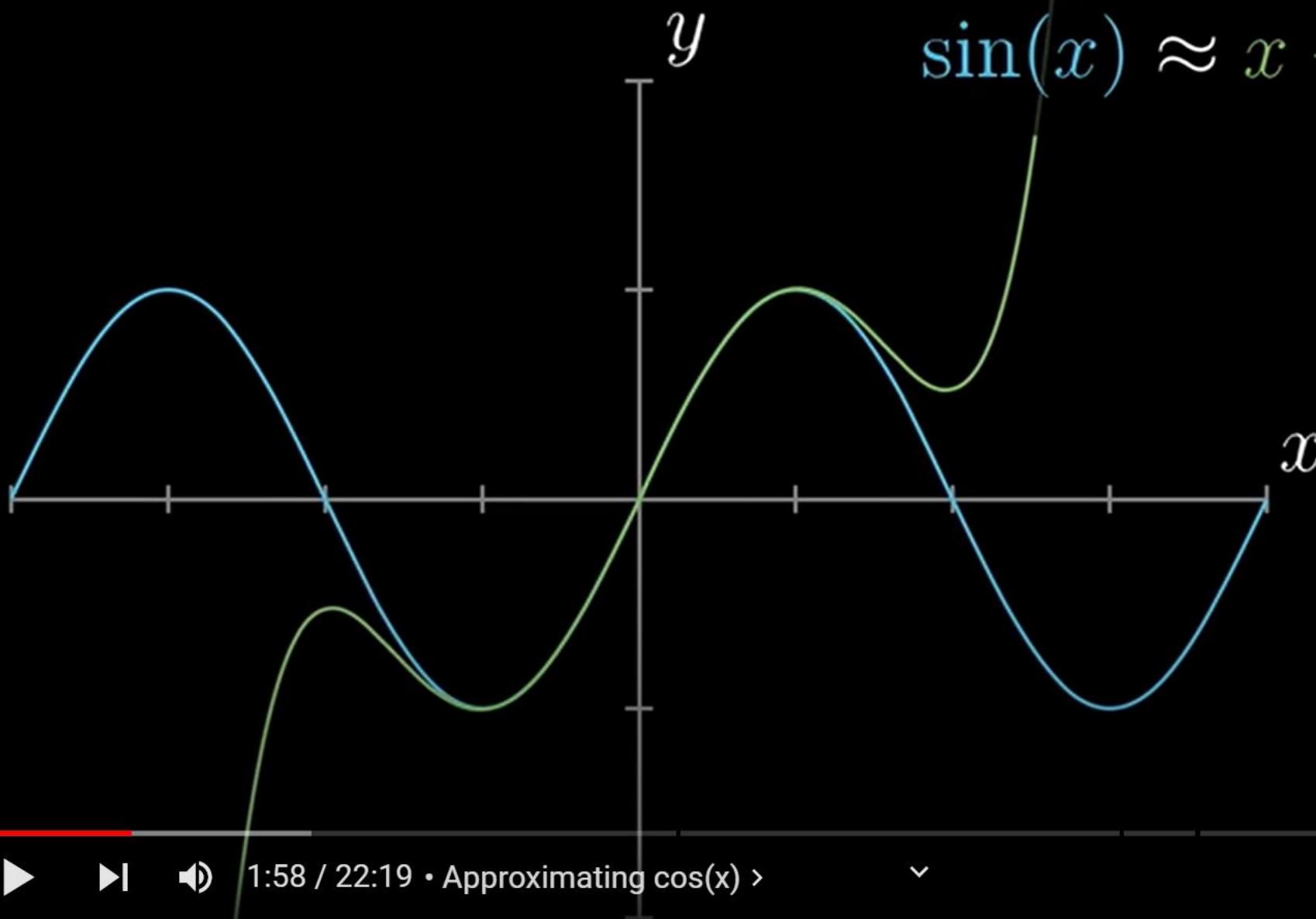
Near $x = 0$

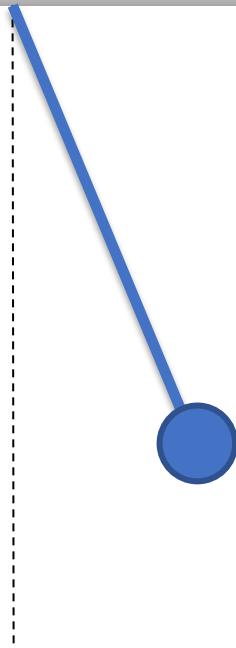
$$\sin(x) \approx x - \frac{1}{6}x^3$$



Near $x = 0$

$$\sin(x) \approx x - \frac{1}{6}x^3 + \frac{1}{120}x^5$$

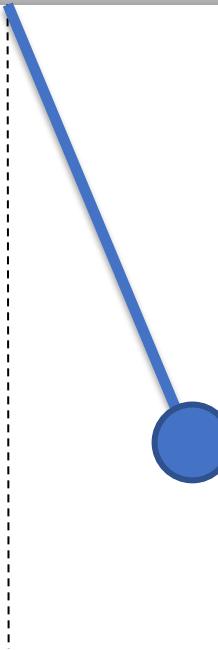


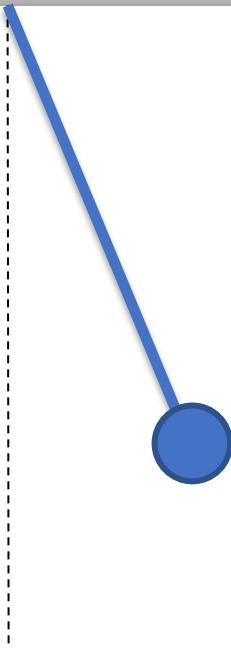


$$\sin \vartheta \approx \vartheta$$

$$\vartheta \ll 1$$

$$\frac{d^2\vartheta}{dt^2} + \omega^2\vartheta = 0$$





- <https://www.youtube.com/watch?v=p2W6JrAvze8>