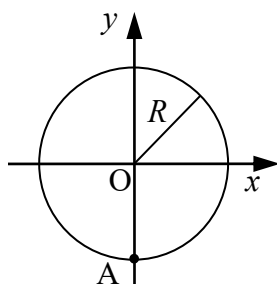


B

Corso di Laurea in Ingegneria Biomedica - Canale 1 (Prof. G. Naletto)
Prima Prova in Itinere di Fisica Generale 1 - Padova, 17 aprile 2023

Cognome Nome Matricola

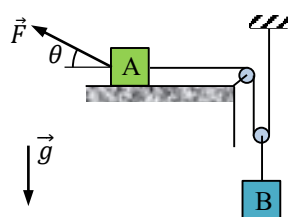
Problema 1



In un piano orizzontale è definito un sistema di riferimento cartesiano ortogonale Oxy di origine O . Due punti materiali, P e Q , sono inizialmente fermi in A di coordinate $(0, -R)$ con $R = 0.9$ m. All'istante $t_0 = 0$, P inizia un moto armonico lungo l'asse y con centro in O e periodo $T = 1.8$ s, mentre Q inizia allo stesso istante un moto circolare uniformemente accelerato con accelerazione angolare α su una circonferenza di centro O . Determinare:

- la legge oraria $y_P(t)$ del moto di P ;
- il modulo α dell'accelerazione angolare di Q sapendo che P e Q si incontrano nuovamente quando P ha compiuto due oscillazioni e Q un giro;
- il modulo a_Q dell'accelerazione di Q nell'istante in cui i due punti si incontrano.

Problema 2



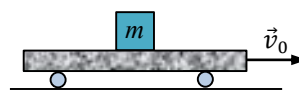
Un corpo A di massa $m_A = 1.6$ kg è posto su un piano orizzontale. Ad A è applicata su un lato una forza di modulo F inclinata di $\theta = 36^\circ$ rispetto all'orizzontale (vedi figura), mentre sul lato opposto A è collegato ad una fune ideale tesa orizzontale. L'altro estremo della fune, tramite il sistema di due carrucole ideali mostrato in figura, è vincolato al soffitto. Un corpo B , di massa $m_B = 3.3$ kg, soggetto alla forza peso, è attaccato all'asse della carrucola sospesa per mezzo di un'altra fune ideale, e tutto il sistema è fermo. Determinare:

- il modulo F^* della forza applicata ad A nell'ipotesi che il piano su cui giace A sia liscio;
- il minimo valore μ_{min} del coefficiente di attrito statico tra A e il piano per mantenere fermo il sistema nell'ipotesi che $F = 19$ N.

Poi si toglie la forza \vec{F} , e il sistema si mette in movimento. Assumendo che il piano sia liscio, determinare:

- il modulo a_B dell'accelerazione di B ;
- il modulo v_A della velocità di A quando il corpo B è sceso di $\ell_B = 0.4$ m.

Problema 3



Un corpo di dimensioni trascurabili e massa $m = 2.5$ kg è appoggiato su un carrello di massa $M = 13$ kg. Il coefficiente di attrito dinamico tra corpo e carrello è $\mu_d = 0.21$. Inizialmente il sistema corpo+carrello è in moto con velocità costante di modulo $v_0 = 0.5$ m/s, e il carrello scorre su un piano orizzontale liscio. Determinare:

- il modulo f_{as} della forza di attrito statico tra corpo e carrello.
- Ad un certo istante, si applica al carrello una forza \vec{F} , parallela e concorde a \vec{v}_0 per un intervallo di tempo Δt , durante il quale il carrello ha un'accelerazione di modulo $a_M = 2.3$ m/s² e il corpo percorre una distanza di modulo $\ell' = 0.35$ m sul carrello. Determinare:
- il modulo F della forza applicata al carrello;
 - l'intervallo di tempo Δt durante il quale si applica la forza al carrello;
 - (facoltativo) la velocità v_M del carrello dopo che il corpo si è fermato sul carrello stesso.

Soluzioni

Problema 1

- a) $\begin{cases} y_P(t) = A \sin(\omega t + \phi) \\ v_P(t) = A\omega \cos(\omega t + \phi) \end{cases}; \quad \begin{cases} y_P(0) = A \sin \phi = -R \\ v_P(0) = A\omega \cos \phi = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} A = -R \\ \phi = \frac{\pi}{2} \end{cases}$
 $\Rightarrow y_P(t) = -R \cos(\omega t) = -R \cos\left(\frac{2\pi t}{T}\right) = -0.9 \cos(3.49t) \text{ m}$
- b) $\theta_Q(t) = \frac{1}{2}\alpha t^2; \quad \theta_Q(2T) = 2\pi = \frac{1}{2}\alpha(2T)^2 \Rightarrow \alpha = \frac{\pi}{T^2} = 0.97 \text{ rad/s}^2$
- c) $\omega_Q(t) = \alpha t \Rightarrow \omega_Q(2T) = 2\alpha T; \quad a_Q(2T) = \sqrt{a_{Q,T}^2 + a_{Q,N}^2} = \sqrt{(\alpha R)^2 + (\omega^2 R)^2} =$
 $= \alpha R \sqrt{1 + 16\alpha^2 T^4} = \alpha R \sqrt{1 + 16\pi^2} = 11 \text{ rad/s}^2$

Problema 2

- a) $\begin{cases} T_A - F^* \cos \theta = 0 \\ 2T_A = T_B = m_B g \end{cases} \Rightarrow 2F^* \cos \theta = m_B g \Rightarrow F^* = \frac{m_B g}{2 \cos \theta} = 20.0 \text{ N}$
- b) $\begin{cases} N + F \sin \theta - m_A g = 0 \\ T_A - f_{as} - F \cos \theta = 0 \\ 2T_A = T_B = m_B g \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} N = m_A g - F \sin \theta \\ 2f_{as} + 2F \cos \theta = m_B g \end{cases} \Rightarrow f_{as} = \frac{1}{2}m_B g - F \cos \theta$
 $f_{as} \leq f_{as,max} = \mu_s N \Rightarrow \frac{1}{2}m_B g - F \cos \theta \leq \mu_s(m_A g - F \sin \theta) \Rightarrow$
 $\Rightarrow \mu_s \geq \frac{m_B g - 2F \cos \theta}{2(m_A g - F \sin \theta)} = \mu_{s,min} = 0.18$
- c) $\begin{cases} T'_A = m_A a_A \\ m_B g - T'_B = m_B a_B \\ T'_B = 2T'_A \\ a_A = 2a_B \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} T'_A = 2m_A a_B \\ m_B g - 2T'_A = m_B a_B \end{cases} \Rightarrow a_B = \frac{m_B}{4m_A + m_B} g = 3.3 \text{ N}$
- d) $m_B g \ell_B = \frac{1}{2}m_A v_A^2 + \frac{1}{2}m_B \left(\frac{v_A}{2}\right)^2 \Rightarrow v_A = \sqrt{\frac{8m_B}{4m_A + m_B} g \ell_B} = 3.27 \text{ m/s}$

Problema 3

- a) Entrambi i corpi si muovono di moto rettilineo uniforme, su di essi non agiscono forze: $f_{as} = 0$.
- b) Si orienta l'asse orizzontale x verso destra in figura.
 $\begin{cases} f_{ad} = m a_m \\ F - f_{ad} = M a_M \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \mu_d g = a_m \\ F - \mu_d m g = M a_M \end{cases} \Rightarrow F = M a_M + \mu_d m g = 35.05 \text{ N}$
- c) $a'_m = a_m - a_M = \mu_d g - a_M = -0.24 \text{ m/s}^2; \quad \ell' = \frac{1}{2}|a'_m|\Delta t^2 \Rightarrow \Delta t = \sqrt{\frac{2\ell'}{|a'_m|}} = 1.71 \text{ s}$
- d) La velocità v_M finale del carrello coincide con la velocità finale del centro di massa, $v_{CM,fin}$. Il centro di massa del sistema è accelerato finché agisce la forza, poi la sua velocità rimane costante.

$$\vec{R}^E = \vec{F} = (m + M)a_{CM}; \quad v_m = v_{CM,fin} = v_0 + a_{CM}\Delta t = v_0 + \frac{F\Delta t}{m + M} = 4.36 \text{ m/s}$$

Oppure

$$v_M(\Delta t) = v_0 + a_M \Delta t; \quad v_m(\Delta t) = v_0 + a_m \Delta t \Rightarrow P(\Delta t) = M(v_0 + a_M \Delta t) + m(v_0 + a_m \Delta t) =$$

$$= (M + m)v_0 + F\Delta t; \quad P_f = (m + M)v_{CM} \Rightarrow v_M = v_{CM} = v_0 + \frac{F\Delta t}{m + M}$$