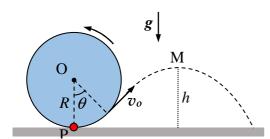
Corsi di Laurea in Ingegneria Biomedica, dell'Informazione, Elettronica e Informatica Canale 3 (Prof. G. Naletto)

Prima Prova in Itinere di Fisica Generale 1 - Padova, 22 Aprile 2017

C_{α}	anome	Nomo	Matrice	da e
COL	4110111 1	INOITI	# IVIALITIC)Id

Problema 1



Una ruota di raggio R = 0.45 m, posta verticale e inizialmente ferma con il suo punto più basso P appoggiato ad un piano orizzontale (liscio), viene messa in rotazione attorno al suo asse O tramite un motorino che fornisce una accelerazione angolare costante di modulo $\alpha = 1.8$ rad/s². Un corpo di dimensioni trascurabili è attaccato in P tramite un adesivo. All'istante $t_o = 0$, quando il raggio OP è inclinato di un angolo $\theta = \pi/4$ rispetto alla verticale dopo che la ruota ha compiuto un giro completo, la forza complessivamente agente sul corpo supera la massima

forza $F_{ad,max}$ di adesione dell'adesivo; il corpo si stacca dalla ruota con una velocità istantanea di modulo v_o ed inizia un moto soggetto alla sola accelerazione di gravità. Determinare:

- a) il modulo a dell'accelerazione del corpo un istante prima del distacco;
- b) il modulo $F_{ad,N}$ della componente centripeta della massima forza di adesione dell'adesivo, nell'ipotesi che la massa del corpo sia m = 0.05 kg;
- c) la massima altezza *h* raggiunta dal corpo rispetto al piano orizzontale;
- d) l'istante t in cui il corpo tocca il suolo;
- e) modulo direzione e verso della velocità di impatto v_{fin} del corpo con il suolo.

Problema 2



Un corpo di massa m = 1.4 kg è appoggiato sul piano orizzontale di un carrello di massa M = 12 kg che giace su un piano liscio orizzontale. Il corpo è attaccato ad una fune ideale tesa orizzontale collegata all'altra estremità ad una

molla di costante elastica k=80 N/m per mezzo di una carrucola ideale di massa trascurabile (vedi figura); la molla è vincolata al carrello ed è tenuta allungata di una quantità $\Delta x=0.11$ m per mezzo di un opportuno sistema di bloccaggio. Tutto il sistema è fermo, e dopo aver sbloccato la molla si mette in movimento. Il corpo scorre inizialmente su un tratto liscio del piano del carrello, di lunghezza maggiore di Δx , poi entra in un tratto scabro con coefficiente di attrito dinamico $\mu=0.13$ (NB durante il moto del corpo, il filo non più teso non crea intralcio). Determinare:

- a) il modulo a_m dell'accelerazione del corpo nell'istante in cui l'allungamento della molla è metà di quello iniziale:
- b) il modulo ed il verso *V* della velocità del carrello un istante prima che il corpo entri nel tratto scabro del piano;
- c) il modulo v' della velocità del corpo relativamente al carrello un istante dopo che è entrato nel tratto scabro;
- d) la forza F' (modulo, direzione e verso) relativamente al carrello complessivamente sentita dal corpo mentre si trova sul tratto scabro;
- e) (facoltativa) la lunghezza L' del tratto scabro, sapendo che quando il corpo ne esce il carello ha una velocità $V_{fin} = 0.02$ m/s.

Soluzioni

Problema 1 N

a)
$$\Delta\theta = 2\pi + \theta = \frac{9}{4}\pi$$
; $\omega^2 = 2\alpha\Delta\theta$; $a = \sqrt{a_T^2 + a_N^2} = \sqrt{(\alpha R)^2 + (\omega^2 R)^2} = \alpha R\sqrt{1 + 4\Delta\theta^2} = 11.5 \text{ m/s}^2$

b)
$$\vec{F}_{ad} + m\vec{g} = m\vec{a} \implies F_{ad,N} - mg\cos\theta = ma_N \implies F_{ad,N} = mg\cos\theta + m\omega^2 R = 0.92 \text{ N}$$

c)
$$0 = v_{oy}^2 - 2g\Delta y = v_o^2 \sin^2 \theta - 2g\Delta y$$
; $h = y_o + \Delta y = (R - R\cos\theta) + \frac{\omega^2 R^2 \sin^2 \theta}{2g} = 0.263 \text{ m}$

d)
$$0 = y_o + v_{oy}t - \frac{1}{2}gt^2 \implies t^2 - \frac{2v_{oy}}{g}t - \frac{2y_o}{g} = 0 \implies t = \frac{v_{oy}}{g} + \sqrt{\left(\frac{v_{oy}}{g}\right)^2 + \frac{2y_o}{g}} = 0.395 \text{ s}$$

e)
$$v_{fin} = \sqrt{v_{fin,x}^2 + v_{fin,y}^2} = \sqrt{v_o^2 \cos^2 \theta + (v_o \sin \theta - gt)^2} = 2.78 \text{ m/s}$$

oppure $\frac{1}{2} m v_o^2 + m g y_o = \frac{1}{2} m v_{fin}^2 \implies v_{fin} = \sqrt{v_o^2 + 2g y_o} = 2.78 \text{ m/s}$
 $\tan \phi = \frac{v_{fin,y}}{v_{fin,x}}; \quad \phi = \tan^{-1} \left(\frac{v_o \sin \theta - gt}{v_o \cos \theta} \right) = -54.8^{\circ}$

Problema 2

a)
$$T = ma_m$$
; $T = k \frac{\Delta x}{2}$ \Rightarrow $a_m = \frac{k\Delta x}{2m} = 3.14 \text{ m/s}^2$

b) Il corpo è spinto verso destra, il carrello verso sinistra.

$$mv + MV = 0 \implies v = -\frac{M}{m}V; \quad \frac{1}{2}k\Delta x^2 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}MV^2 \implies$$

$$\Rightarrow k\Delta x^2 = m\left(\frac{M}{m}V\right)^2 + MV^2 = \left(\frac{M+m}{m}\right)MV^2 \implies V = -\Delta x\sqrt{\frac{mk}{M(m+M)}} = -0.09 \text{ m/s}$$

c) Nell'istante successivo all'entrata nel tratto scabro, la velocità è la stessa di prima di entrare.

$$v' = v - V = -\frac{M}{m}V - V = -\left(\frac{M}{m} + 1\right)V = 0.88 \text{ m/s}$$

d) Sul corpo agiscono la forza peso e la reazione normale che si annullano, e la forza di attrito.

$$-\mu mg = ma_{2,m} \implies a_{2,m} = -\mu g; \quad \mu mg = Ma_{2,M} \implies a_{2,M} = \frac{m}{M} \mu g;$$

$$E' = ma' \quad -m(a - a) - \int 1 + \frac{m}{M} \mu mg = -1.99 \text{ N} \quad \text{parallela a r orientata nel vers}$$

$$F' = ma'_{2,m} = m(a_{2,m} - a_{2,M}) = -\left(1 + \frac{m}{M}\right) \mu mg = -1.99 \text{ N}$$
 parallela a x , orientata nel verso opposto

e)
$$v_f' = v_f - V_f = -\frac{M}{m}V_f - V = -\left(1 + \frac{M}{m}\right)V_f; \quad v_f'^2 = v'^2 + 2a'_{2,m}L' \implies L' = \frac{v_f'^2 - v'^2}{2a'_{2,m}} = 0.26 \text{ m}$$

Oppure:

Il corpo si sposta verso destra in figura, mentre il carrello si sposta verso sinistra. Quindi, nel sistema di riferimento inerziale, il corpo percorre sul tratto scabro una distanza L < L'; il carrello quindi nello stesso intervallo di tempo percorre la distanza (in modulo) pari a L' - L.

$$W_{nc} = W_{att,corpo} + W_{att,carrello} = -\mu mgL - \mu mg(L'-L) = -\mu mgL'$$

$$\Delta E_m = \frac{1}{2} m v_{_{fin}}^2 + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} m \left(\frac{M}{m} V_{_{fin}} \right)^2 + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) - \frac{1}{2} k \Delta x^2 = \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M V_{_{fin}}^2 \left(1 + \frac{M}{m} \right) + \frac{1}{2} M$$

$$W_{nc} = \Delta E_m \implies -\mu mgL = \frac{1}{2}MV_{fin}^2 \left(1 + \frac{M}{m}\right) - \frac{1}{2}k\Delta x^2 \implies L' = \frac{mk\Delta x^2 - MV_{fin}^2(m+M)}{2\mu m^2g} = 0.26 \text{ m}$$