PROBLEMA 1

$$K_0 = \frac{1}{2} m V_0^2 = \frac{1}{2} (25 kg) (16 \frac{m}{5})^2 = 3200 J$$

$$K_1 = \frac{1}{2}MV_1^2 = \frac{1}{2}(25K_3)(2\frac{\pi}{5})^2 = 50J$$

$$W = (K_1 + U_1) - K_0 = (50J + 1594J) - 3200J = -1556J$$

perché $U_0 = 0J$

$$|F_{att}| = |W| = |\frac{-1556 J}{13m}| = +120 N$$

$$M = \frac{F_{att}}{P_1} = \frac{120 \, N}{212 \, N} = 0.56$$

2 II

Ponendo ho = Om sul fondo del halfpipe, segue che $U_0 = OJ$.

Dato che non de attrito Ko+Uo=K,+U,

U = mgh = (3kg) (9,81 m/s2) (1,5m) = 44,15 J

 $K_1 = K_0 - U_1 = 130J - 44,15J = 85,85J$

da $K_1 = \frac{1}{2}mV_1^2$ regne $V_1 = \sqrt{\frac{2K_1}{m}} = \sqrt{\frac{2 \cdot (85,85J)}{3K_9}} = 7,57 \frac{m}{5}$

Dato che nell'istante 2 la skateboard è fermo, Kz=O

da Ko+Vo=Kz+Vz segue Uz=Ko. ovvero mghz= Km Ko,

dunque $h_z = \frac{K_0}{mg} = \frac{130J}{(3Kg)(9,81\frac{m}{52})} = 4,42m$

Nell'istante 1 lo skateboard ha velocità V, e viene rallentato fino a fermarsi nell'istante Z; il moto è uniformemente accelerato quindi da $a = \frac{\Delta V}{\Delta t}$ segne che

 $\Delta t_{12} = \frac{V_2 - V_1}{-9} = \frac{(0\frac{m}{5}) - (7,57\frac{m}{5})}{(-9,81\frac{m}{52})} = 0,775$

Per simmetria $\Delta t_{23} = \Delta t_{12}$ e quindi il tempo richierto o $\Delta t_{13} = \Delta t_{12} + \Delta t_{23} = (0,77_s) + (0,77_s) = 1,54_s$

PROBLEMA 3

m = 1,4 Kg 0

Il pero è mg = (1,4 kg)(9,81 m/s²) = 13,7 N

Essendo la superficie orissontale l'attrito i

Fa = MN = Mmg = (0.51)(1,4Kg)(9,81 = 7N

Dato che la relocità è costante, la fozza del motore i o nguale alla forza di attrito dunque

 $P = F_a \cdot v \Rightarrow F_a \cdot v \Rightarrow V = \frac{P}{F_a} = \frac{160W}{7N} = 22,9 \frac{m}{5}$

PROBLEMA 4

Nel punto più barso della traiettoria consideriono l'alterna ngnale a zero, dunque l'energia potenziale è mulla. Nel punto più alto la seimmia è ferma, quindi l'energia cinetica è mulla. Per la conservazione dell'energia me ce anica vale

mgh = \frac{1}{2}mv^2 da ou signe

 $V = \sqrt{29h} = \sqrt{2(9,81\frac{m}{5^2})(9,33m)} = 2,54\frac{m}{5}$