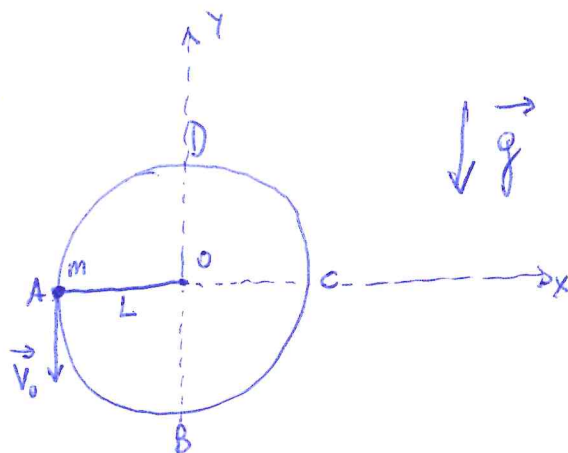


Problema n. 1

a)



Durante la rotazione dell'asticella rigida, le forze agenti sulla palla sono la forza peso della palla e la forza esercitata sulla palla dall'asticella nel punto in cui la palla è attaccata all'asticella. Quest'ultima forza compie lavoro nullo in quanto la palla si muove lungo la circonferenza di raggio L , mentre la forza esercitata dall'asticella è diretta lungo il raggio della traiettoria, per cui a ogni istante è perpendicolare alla direzione della velocità istantanea della palla.

Dunque, l'unica forza che compie lavoro sulla palla è la forza peso; dato che la forza peso è conservativa, ed essendo l'unica forza che compie lavoro, concludiamo che l'energia meccanica della palla si conserva durante tutto il moto della palla. Facciamo riferimento allo schema riportato sopra: all'istante in cui la palla si trova nel punto A, la sua quota verticale è $y_A = 0$, e la sua velocità è \vec{v}_0 ;

all'istante in cui la pelle si trova nel punto D, la sua quota verticale è $y_D = L$ (positive) e la sua velocità è $\vec{V}_D = 0$ (ipotesi del problema, vedi testo).

Pertanto, imponiamo che l'energia meccanica della pelle in A e in D sia la stessa.

$$E_{m,A} = E_{m,D} \Rightarrow K_A + U_A = K_D + U_D$$

Risultato:

$$K_A = \frac{1}{2} m |\vec{V}_A|^2 = \frac{1}{2} m V_0^2 \quad ; \quad U_A = 0$$

$$K_D = \frac{1}{2} m |\vec{V}_D|^2 = 0 \quad ; \quad U_D = mgL$$

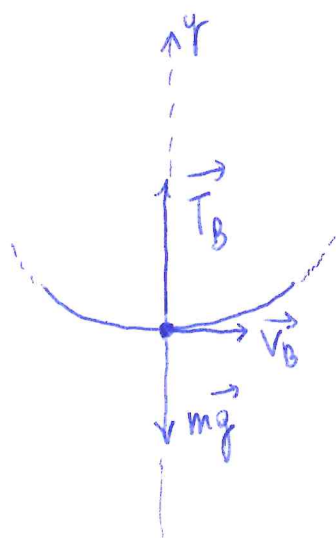
Dunque, vale l'uguaglianza

$$\frac{1}{2} m V_0^2 = mgL \Rightarrow V_0^2 = 2gL,$$

e quindi

$$V_0 = \sqrt{2gL} = \sqrt{2 \cdot (9,81 \text{ m s}^{-2}) \cdot (0,5 \text{ m})} \approx 3,132 \text{ m s}^{-1}$$

b) Nell'istante in cui la palla passa per il punto B, il diagramma delle forze agenti sulla palla è il seguente:



Finisce la direzione positiva dell'asse y come nello schema a fianco, risulta:

$$(mg)_y = -mg ; (\vec{T}_B)_y = |\vec{T}_B| = T_B$$

\vec{T}_B è la forza esercitata sulla palla dall'asticella nel punto B.

Per la seconda legge della dinamica, risulta quindi:

$$m\vec{a}_B = m\vec{g} + \vec{T}_B \quad \text{cioè}$$

$$m(\vec{a}_B)_y = (m\vec{g})_y + (\vec{T}_B)_y \Rightarrow m a_{B,y} = -mg + T_B$$

Ma $a_{B,y}$ è la componente radiale dell'accelerazione intensiva della palla nel punto B: questa accelerazione è l'accelerazione centripeta della palla in quel punto. Allora:

$$a_{B,y} = \frac{|\vec{v}_B|^2}{L}$$

Per calcolare $|\vec{v}_B|^2$, sfruttiamo ancora la conservazione dell'energia meccanica:

$$E_{m,B} = E_{m,A} \Rightarrow K_B + U_B = K_A + U_A$$

risultato: $K_B = \frac{1}{2} m |\vec{V}_B|^2$; $U_B = -mgL$ (se $y_A = 0$, allora
risultato $y_B = -L$, vedi schema
e pag. 1)

$$K_A + U_A = \frac{1}{2} m V_0^2 = \frac{1}{2} m \cdot 2gL = mgL$$

Allora:

$$\frac{1}{2} m |\vec{V}_B|^2 - mgL = mgL \Rightarrow \frac{1}{2} m |\vec{V}_B|^2 = 2mgL$$

$$|\vec{V}_B|^2 = 4gL \quad \text{Allora:} \quad a_{B,y} = \frac{|\vec{V}_B|^2}{L} = 4g$$

Pertanto:

$$m a_{B,y} = -mg + T_B \Rightarrow m \cdot 4g = -mg + T_B,$$

e infine

$$T_B = 5mg = 5 \cdot (0,02 \text{ kg}) \cdot (9,81 \text{ m s}^{-2}) \approx 0,981 \text{ N}$$

c) In questa condizione risulta

$E_{m,A} = K_A + U_A = mgL$, in quanto le condizioni iniziali
sono le stesse del punto a).

Risultato più ~~o~~ $E_{m,c} = \frac{1}{2} m |\vec{V}_c|^2 + U_c$

Essendo $|\vec{V}_c| = 0$ (ipotesi del problema) e $y_c = 0$, otteniamo

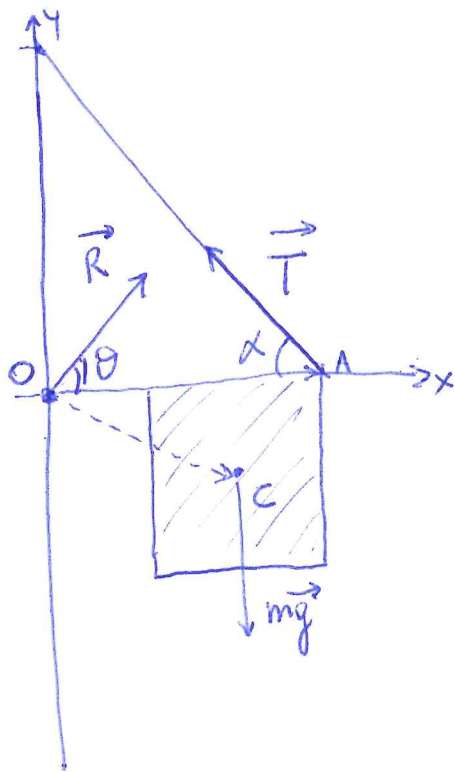
$$E_{m,c} = 0 \quad \text{Pertanto risulta}$$

$$\Delta E = E_{m,c} - E_{m,A} = 0 - mgL = -mgL = -(0,02 \text{ kg})(9,81 \text{ m s}^{-2})(0,5 \text{ m}) = -0,0981 \text{ J} \quad (4)$$

Problema n. 2

Per l'equilibrio statico del sistema devono essere verificate le seguenti due condizioni:

- equilibrio delle forze esterne agenti sul sistema;
- equilibrio dei momenti delle forze esterne agenti sul sistema, rispetto a un qualunque punto fino scelto come polo per il calcolo dei momenti.



Qui a fianco è schematizzato il diagramma delle forze esterne applicate al sistema rigido costituito dall'isoscele quadrato e dall'asta orizzontale.

Poniamo che la posizione della cerniera coincida con l'origine del sistema di assi cartesiani.

Equilibrio delle forze esterne: $m\vec{g} + \vec{R} + \vec{T} = 0$

Equilibrio dei momenti delle forze esterne rispetto al polo O:

$$(\vec{OA} \times \vec{T})_O + (\vec{OC} \times m\vec{g})_O = 0$$

Componenti delle forze lungo gli assi cartesiani:

$$(m\vec{g})_x = 0 ; (m\vec{g})_y = -mg ; (\vec{R})_x = R_x ; (\vec{R})_y = R_y$$

$$(\vec{T})_x = T_x ; (\vec{T})_y = T_y$$

Allora: $\vec{m}\vec{g} + \vec{R} + \vec{T} = 0 \Rightarrow \begin{cases} (m\vec{g})_x + (\vec{R})_x + (\vec{T})_x = 0 \\ (m\vec{g})_y + (\vec{R})_y + (\vec{T})_y = 0 \end{cases}$

$$\Rightarrow \begin{cases} 0 + R_x + T_x = 0 \\ -mg + R_y + T_y = 0 \end{cases}$$

I momenti delle due forze $m\vec{g}$ e \vec{T} rispetto al polo 0 sono diretti perpendicolarmente al piano della figura, con

$$(\vec{OC} \times m\vec{g})_{0,z} < 0 \quad \text{e} \quad (\vec{OA} \times \vec{T})_{0,z} > 0$$

Il braccio di $m\vec{g}$ rispetto al polo 0 è ~~$d - \frac{l}{2}$~~ $d - \frac{l}{2}$

$$\Rightarrow (\vec{OC} \times m\vec{g})_{0,z} = ~~mg(l + \frac{d}{2})~~ - mg(d - \frac{l}{2})$$

Risulte poi

$$(\vec{OA} \times \vec{T})_{0,z} = d T_y$$

$$\text{Allora: } (\vec{OA} \times \vec{T})_{0,z} + (\vec{OC} \times m\vec{g})_{0,z} = 0 \Rightarrow d T_y - mg(d - \frac{l}{2}) = 0$$

Dato che \vec{T} è diretto lungo il cavetto fissato al muro, se indichiamo con α l'angolo tra il cavetto e l'asse orizzontale (vedi figura) risulta:

$$T_x = -|\vec{T}| \cos \alpha; \quad T_y = |\vec{T}| \sin \alpha \Rightarrow |\vec{T}| = \frac{T_y}{\sin \alpha}$$

Dell'ultima equazione relative all'equilibrio dei momenti

otteniamo: $T_y = mg(d - \frac{l}{2})$, da cui, essendo

$$\sin \alpha = \frac{\tan \alpha}{\sqrt{1 + \tan^2 \alpha}} = \frac{h/d}{\sqrt{1 + (h/d)^2}} = \frac{h}{\sqrt{h^2 + d^2}} \quad ;$$

$$T = |\vec{T}| = mg \left(1 - \frac{l}{2d}\right) \frac{1}{h} \sqrt{h^2 + d^2} = mg \left(1 - \frac{l}{2d}\right) \sqrt{1 + \left(\frac{d}{h}\right)^2} =$$

$$= (50 \text{ kg}) (9,81 \text{ m s}^{-2}) \left(1 - \frac{2 \text{ m}}{2 \cdot 3 \text{ m}}\right) \sqrt{1 + \left(\frac{3 \text{ m}}{4 \text{ m}}\right)^2} \approx 408,75 \text{ N}$$

b) Delle equazioni che esprimono l'equilibrio delle forze esterne, otteniamo:

$$R_x = -T_x = |\vec{T}| \cos \alpha = \frac{T_y}{\tan \alpha} = T_y \cdot \frac{d}{h} = mg \left(1 - \frac{l}{2d}\right) \cdot \frac{d}{h}$$

$$R_x = mg \frac{1}{h} \left(d - \frac{l}{2}\right) = (50 \text{ kg}) (9,81 \text{ m s}^{-2}) \frac{1}{4 \text{ m}} \left(3 \text{ m} - \frac{1}{2} \cdot 2 \text{ m}\right) = 245,25 \text{ N}$$

$$R_y = mg - T_y = mg \left[1 - \left(1 - \frac{l}{2d}\right)\right] = mg \left(\cancel{1} - \cancel{1} + \frac{l}{2d}\right)$$

$$R_y = mg \frac{l}{2d} = (50 \text{ kg}) \cdot (9,81 \text{ m s}^{-2}) \cdot \frac{2 \text{ m}}{2 \cdot 3 \text{ m}} = 163,5 \text{ N}$$

c) Risultato

$$|\vec{R}| = \sqrt{R_x^2 + R_y^2} = \sqrt{(mg)^2 \left[\left(\frac{d}{h}\right)^2 \left(1 - \frac{l}{2d}\right)^2 + \left(\frac{l}{2d}\right)^2 \right]} =$$

$$= mg \sqrt{\left(\frac{d}{h}\right)^2 \left(1 - \frac{l}{2d}\right)^2 + \left(\frac{l}{2d}\right)^2} = \sqrt{(245,25 \text{ N})^2 + (163,5 \text{ N})^2} \approx$$

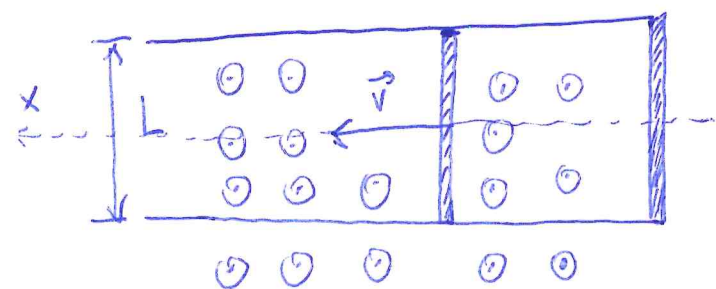
$$\approx 294,754 \text{ N}$$

Infine, dato l'angolo tra il vettore \vec{R} e l'asse, risulta

$$\tan \vartheta = \frac{R_y}{R_x} = \frac{\cancel{mg} \frac{l}{2d}}{\cancel{mg} \frac{1}{h} \left(d - \frac{l}{2}\right)} = \frac{l h}{2d \left(d - \frac{l}{2}\right)} = \frac{l h}{d(2d - l)}$$

$$\Rightarrow \boxed{\vartheta = \arctan \left[\frac{l h}{d(2d - l)} \right] \simeq 0,588 \text{ rad} \simeq 33^\circ 41' 24''}$$

Problema n. 3



a) Scelto un asse cartesiano x come nello schema e fianco, osserviamo che nell'intervallo di tempo Δt il flusso magnetico concatenato delle due rotaie e delle sbarre

varia della quantità

$\Delta \Phi_B = B \cdot \Delta S$, dove ΔS è la variazione dell'area racchiusa dalle due rotaie e delle sbarre in tale intervallo di tempo;

risulta quindi

$$\Delta \Phi_B = B \cdot L v \Delta t, \text{ da cui } \frac{\Delta \Phi_B}{\Delta t} = BLv$$

Per la legge di Faraday - Neumann, quindi, mentre la sbarra si muove si genera una f.e.m. indotta nel circuito data da

$$\mathcal{E} = - \frac{d\Phi_B}{dt} = - BLv = - (0,350 \text{ T}) \cdot (0,25 \text{ m}) \cdot (0,55 \text{ m s}^{-1}) \approx -0,048125 \text{ V} = -48,125 \text{ mV}$$

Per la legge di Lenz, nella figura la corrente indotta deve circolare in senso orario per compensare l'aumento del flusso concatenato.

b) Se la resistenza delle sbarre è $R = 18 \Omega$ e se le rotelle hanno resistenze trascurabile, la resistenza complessiva del circuito è R , per cui la corrente indotta nel circuito è

$$I = \frac{|\mathcal{E}|}{R} = \frac{0,048125 \text{ V}}{18 \Omega} \simeq 2,6736 \times 10^{-3} \text{ A} = 2,6736 \text{ mA}$$

c) La potenza elettrica dissipata nelle sbarre è quindi

$$P_d = \frac{\mathcal{E}^2}{R} = \frac{(0,048125 \text{ V})^2}{18 \Omega} \simeq 1,286675 \times 10^{-4} \text{ W} = 0,1287 \text{ mW}$$