Equilibrio di un corpo rigido: il momento torcente

Lorenzo Mauro Sabatino

Sommario

L'obiettivo dell'esperienza è la verifica che un corpo rigido esteso è in equilibrio rispetto alla rotazione se la somma vettoriale dei momenti ad esso applicati è pari a zero.

1 Introduzione

Quando una forza F viene applicata a un corpo rigido ad una distanza r dal centro di massa, si produce un momento torcente M. Il modulo di M è:

$$M = r \cdot F \sin \theta \tag{1}$$

La condizione di equilibrio rispetto alla rotazione su un corpo rigido è la seguente:

$$\sum_{i} M_i = 0 \tag{2}$$

L'apparato consiste in un'asta con dei fori nei quali appendere diverse masse. Un'estremità dell'asta è appesa a un sensore di forza. Si dovranno posizionare dei pesetti in vari fori e verificare la correttezza della legge.

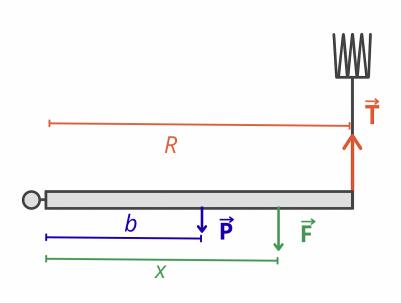


Figura 1: Diagramma delle forze

La legge 1 unita alle forze che agiscono sull'apparato (figura 1), e considerano come fulcro il punto che vincola l'asta, si ottiene:

$$\vec{M} = \vec{T} \cdot \vec{R} - \vec{F} \cdot \vec{x} - \vec{P} \cdot \vec{b} = 0 \tag{3}$$

Ora, dato che le forze agiscono tutte con un angolo di 90° rispetto al braccio, allora:

$$T \cdot R = F \cdot x + P \cdot b \tag{4}$$

F è la forza data dalla massa appesa (nota), P è la forza peso dell'asta (nota), b ed R sono noti (si misurano). T la si legge dal sensore di forza e x varia in base alla posizione della massa appesa.

2 Procedimento

- □ Preparare l'apparato come in figura. Assicurarsi che il filo sia perpendicolare all'asta e che esa sia orizzontale
- □ Pesare l'asta (anche una uguale in laboratorio) e cercare il centro geometrico. In quel punto assumiamo sia applicata la forza peso dell'asta
- ☐ Misurare b ed R (con anche gli errori)
- □ Scegliere una massa da appendere (non deve essere eccessivamente pesante, va bene 50 100 g) e pesarla. Inserirne il gancio in un foro dell'asta (si può partire da quello all'estremità a cui è legato il filo)
- □ Dal sensore di forza leggere il valore di Forza (software SparkVue)
- □ Segnare in tabella tale dato insieme alla distanza della massa rispetto al fulcro dell'asta
- □ Ripetere il procedimento più volte cambiando la posizione della massa
- □ Suggerimento: per leggere il valore di forza dal software, selezionare i punti di interesse e far passare una la retta che si adatta meglio (dovrebbe essere circa orizzontale). Leggere dunque il valore dell'intercetta per trovare la tensione

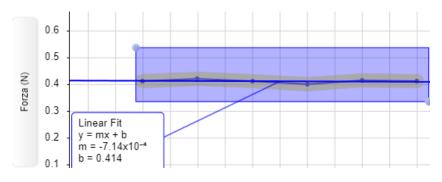


Figura 2: Uso del sensore e del software

3 Tabelle e analisi dati

I dati devono essere raccolti in tabelle ordinate. Esempio di tabella:

		T[N]	e_T	x [m]	e_x
\mathbf{x}_1	Mis. 1		±		
	Mis. 2	:	\pm		\pm
	Mis. 3	:	±		
x_2	Mis. 1	:	±		
	Mis. 2	:	\pm		\pm
	Mis. 3	:	±		
			±		

3.1 Commenti sull'analisi dati

- □ Potete creare le tabelle nella maniera che preferite
- □ Calcolare anche i momenti torcenti e verificare che la loro somma sia zero
- \square Riscrivendo la legge 4 come:

$$T = \frac{F}{R} \cdot x + \frac{P \cdot b}{R} \tag{5}$$

e rinominando le variabili in questo modo:

$$k = \frac{F}{R} \quad e \quad q = \frac{P \cdot b}{R} \tag{6}$$

si osserva una relazione lineare ($y = k \cdot x + q$) tra le grandezze. Costruire un grafico T vs x, è pertanto un modo per verificare tale relazione e permette di trovare il valore di $\frac{F}{R}$ attraverso l'inclinazione della retta "k" (da cui si può ottenere F, cioè la forza peso della massetta appesa). Provare a farlo e confrontare F con il valore atteso.

□ Importante: segnate sempre gli errori degli strumenti di misura (sensibilità). Ripetete le misure e calcolate media ed errore. Per propagare l'errore usate le formule viste a lezione.

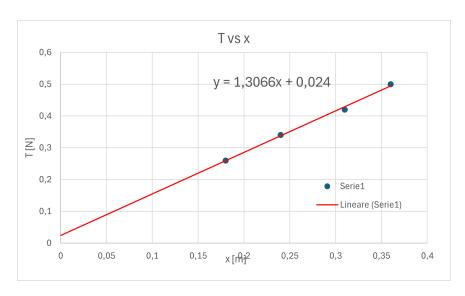


Figura 3: Esempio analisi dati relazione lineare

4 Conclusioni e domande

- La legge è verificata?
- Se non lo è, che ipotesi aggiuntive vanno fatte? Che cosa si poteva modificare o fare meglio?
- Quali sono le principali fonti di errore che potrebbero aver alterato i dati raccolti?
- Il fulcro dell'asta è rimasto stabile durante l'esperimento? Come potrebbe influenzare i risultati uno spostamento del fulcro?
- Come hai calcolato le incertezze associate alla misura della forza e della distanza?
- Il valore della forza peso F ottenuta dall'analisi dati, è compatibile con quella misurata?
- E sul valore di q cosa puoi dire?

Approfondimento - Sensore di forza

Data la configurazione in *figura 4*, realizzata usando un'asta vincolata a un perno, variando il peso attaccato all'estremità, come possiamo ricavare il valore di tensione? Con la teoria dell'equilibrio dei momenti, la risposta si trova facilmente!

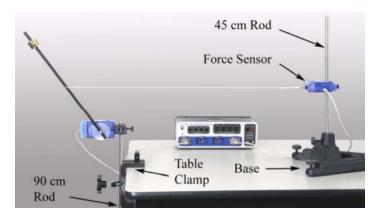


Figura 4: Setup sperimentale

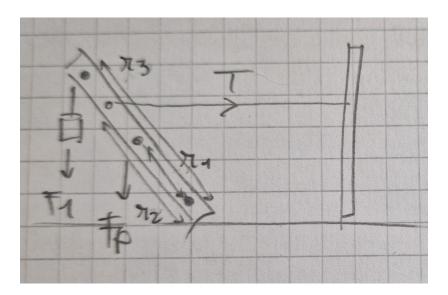


Figura 5: Schema delle forze

Sappiamo che:

$$\sum_{i} M_i = 0 \tag{7}$$

da cui vale l'identità (si faccia riferimento alla figura 5):

$$M_{+} = M_{-} \tag{8}$$

$$\Rightarrow \quad (\vec{F}_1 \cdot \vec{r}_3 + \vec{F}_p \cdot \vec{r}_1) \cdot \cos \theta = \vec{T} \cdot \sin \theta \cdot \vec{r}_2 \tag{9}$$

dove è stata usata la relazione trigonometrica: $\sin(\frac{\pi}{2} - \theta) = \cos \theta$

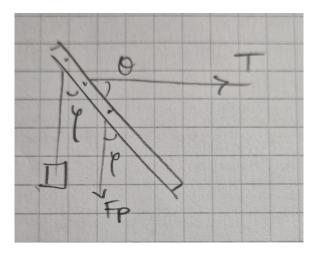


Figura 6: Relazione trigonometrica tra gli angoli

$$\Rightarrow \quad \vec{T} = \frac{\vec{F_1} \cdot \vec{r_3} + \vec{F_p} \cdot \vec{r_1}}{\vec{r_2}} \cdot \arctan \theta \tag{10}$$

Verificare tramite il sensore di forza di PASCO che ci sia accordo tra il valore di tensione previsto e quello misurato.

Ripetere l'esperimento variando la massa appesa e la lunghezza dei bracci.

Se avessimo usato l'equilibrio delle forze, come avremmo dovuto procedere? (Suggerimento: pensare alla forza vincolare esercitata dal perno sull'asta)