## **DINAMICA DEL CORPO RIGIDO**

## Esercizio 47

Un motore elettrico mette in rotazione un volano costituito da un cilindro omogeneo di raggio R=0.5 m e spessore s=5 cm, costituito in acciaio (p=7.6 g/cc). Sapendo che il motore eroga una potenza costante  $\mathcal{P}=1000$  W e che all'istante iniziale  $t_0$  la velocità di rotazione è  $n_0=100$  giri/min, calcolare: (a) gli intervalli di tempo necessari affinché, il volano raggiunga le velocità di rotazione  $n_1=500$  giri/min e  $n_2=1000$  giri/min; (b) l'accelerazione angolare cui è soggetto il volano in corrispondenza dei tre suindicati valori della velocità angolare.

Rotazioni rigide attorno ad asse fisso di simmetria

Un volano è un cilindro pieno  $\rightarrow$   $I_z = \frac{1}{2}MR^2$ 

$$M = \rho V^{2} = \rho As = \rho(\pi R^{2})s$$

$$I_{z} = \frac{1}{2}MR^{2} = \frac{1}{2}\rho(\pi R^{4})s = \frac{1}{2}7.6 \times 10^{3} \times \pi \times 0.5^{4} \times 5 \times 10^{-2} = 37.3 \text{ kg m}^{2}$$

Inoltre, considerando che

$$1 giro = 2\pi \ rad$$

$$1 \ min = 60 \ s$$

$$\omega = n \frac{2\pi}{60} \ rad/s$$

(a) Per definizione:

$$\mathcal{P} = \frac{dW}{dt}$$

$$\mathcal{P} = cost \rightarrow \frac{dW}{dt} = cost = \frac{W}{\Delta t}$$

Dal Teorema dell'Energia Cinetica:

$$W = K_f - K_i = \frac{1}{2} I_z \omega_f^2 - \frac{1}{2} I_z \omega_i^2$$

Combinando:

$$\mathcal{P} = \frac{W}{\Delta t} = \frac{\frac{1}{2}I_z\omega_f^2 - \frac{1}{2}I_z\omega_i^2}{\Delta t}$$

$$\Delta t = \frac{\frac{1}{2}I_z\omega_f^2 - \frac{1}{2}I_z\omega_i^2}{\mathcal{P}} = \frac{1}{2}I_z\left(\frac{2\pi}{60}\right)^2 \frac{n_f^2 - n_i^2}{\mathcal{P}}$$

$$\Delta t_1 = \frac{1}{2}I_z\left(\frac{2\pi}{60}\right)^2 \frac{n_1^2 - n_0^2}{\mathcal{P}} = \frac{1}{2}37.3\left(\frac{2\pi}{60}\right)^2 \frac{500^2 - 100^2}{1000} = 49 \text{ s}$$

$$\Delta t_2 = \frac{1}{2}I_z\left(\frac{2\pi}{60}\right)^2 \frac{n_2^2 - n_0^2}{\mathcal{P}} = \frac{n_2^2 - n_0^2}{n_1^2 - n_0^2} \Delta t_1 = \frac{1000^2 - 100^2}{500^2 - 100^2} \Delta t_1 = 202 \text{ s}$$

(b) La potenza è legata alla velocità angolare:

$$\mathcal{P} = \frac{\mathrm{d}W}{\mathrm{d}t} = \tau_z \frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}t} = \tau_z \omega$$

$$\mathcal{P} = cost \rightarrow \tau_z \omega = cost$$

$$\begin{split} I_{z}\alpha\omega &= cost = \mathcal{P} \\ \alpha &= \frac{\mathcal{P}}{I_{z}\omega} = \frac{\mathcal{P}}{I_{z}\frac{2\pi}{60}n} = \frac{60}{2\pi}\frac{\mathcal{P}}{I_{z}n} \\ \alpha_{0} &= \frac{60}{2\pi}\frac{\mathcal{P}}{I_{z}n_{0}} = \frac{60}{2\pi} \times \frac{1000}{37.3 \times 100} = 2.56 \ rad/s^{2} \\ \alpha_{1} &= \frac{60}{2\pi}\frac{\mathcal{P}}{I_{z}n_{1}} = \frac{n_{0}}{n_{1}}\alpha_{0} = \frac{100}{500}\alpha_{0} = 0.51 \ rad/s^{2} \\ \alpha_{2} &= \frac{60}{2\pi}\frac{\mathcal{P}}{I_{z}n_{2}} = \frac{n_{0}}{n_{2}}\alpha_{0} = \frac{100}{1000}\alpha_{0} = 0.26 \ rad/s^{2} \end{split}$$