Fisica per LT Informatica Università di Ferrara

Lucia Del Bianco

Dip.to di Fisica e Scienze della

Terra





m

▲ Figura 2.34 Forza elastica esercitata da una molla a riposo (a), in estensione (b) e in compressione (c).

Forza elastica

Forza elastica: forza di direzione costante con verso rivolto verso un punto O (centro) e con modulo proporzionale alla distanza da O

$$\vec{F} = -kx\hat{i}$$
 k= costante elastica (positiva)

$$a = \frac{F}{m} = -\frac{k}{m}x = -\omega^2 x$$



Moto armonico semplice

$$x(t) = Asen(\omega t + \phi)$$

▲ Figura 1.12 Ampiezza dell'oscillazione di un moto armonico semplice.

At=0
$$x(0) = Asen\phi$$



Mazzoldi, Nigro, Voci
Elementi di fisica. Meccanica e Termodinamica. III ed.
EdiSES Edizioni

Consideriamo t e t' con t' = t + T \Rightarrow x(t') = x(t) per definizione di periodo T

$$\omega t' + \phi = \omega t + \phi + 2\pi$$

Le due fasi nei due istanti devono differire di 2π

$$T = t' - t$$
 $T = \frac{2\pi}{\omega}$

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$\nu = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi}$$

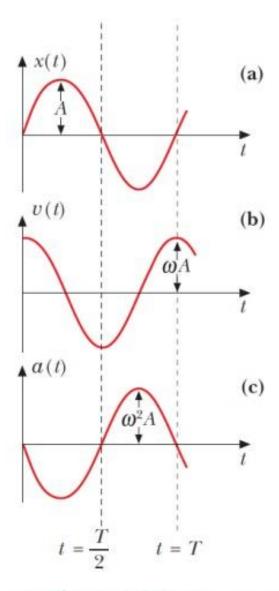


$$x(t) = Asen(\omega t + \phi)$$

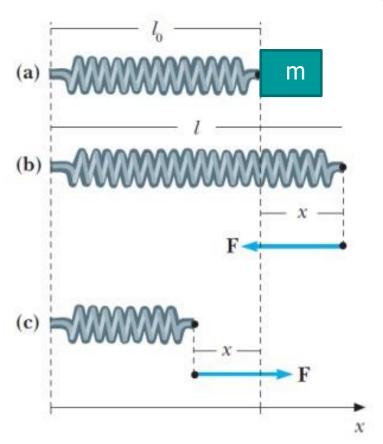
$$v(t) = \frac{dx}{dt} = \omega A \cos(\omega t + \phi)$$

$$a(t) = \frac{dv}{dt} = -\omega^2 A sen(\omega t + \phi) = -\omega^2 x(t)$$

$$\phi = 0$$



▲ Figura 1.13 Diagramma dello spostamento (a), della velocità (b) e dell'accelerazione (c) di un moto armonico semplice.



▲ Figura 2.34 Forza elastica esercitata da una molla a riposo (a), in estensione (b) e in compressione (c).

Forza elastica: forza di direzione costante con verso rivolto verso un punto O (centro) e con modulo proporzionale alla distanza da O

$$\vec{F} = -kx\hat{i}$$
 k= costante elastica (positiva)

$$a = \frac{F}{m} = -\frac{k}{m}x = -\omega^2 x$$

Moto armonico semplice

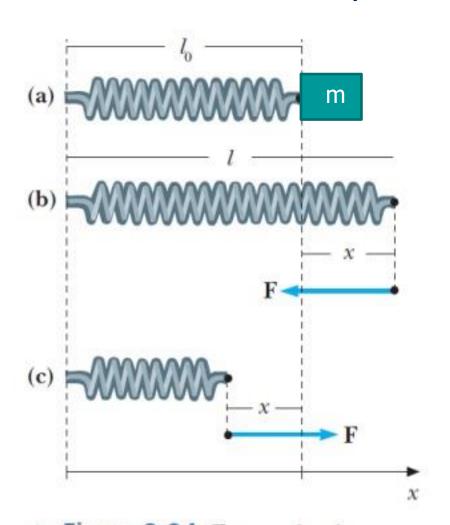
Il sistema su cui agisce questa forza è un oscillatore armonico semplice.

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

Pulsazione

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$
Periodo

Edis

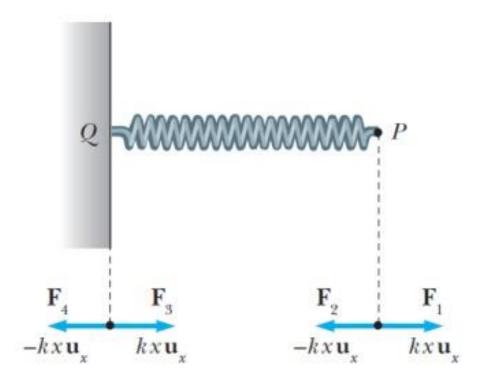


$$\vec{F} = -kx\hat{i}$$
 k= costante elastica (positiva)

$$\vec{F} = -k(l - l_0)\hat{i}$$

▲ Figura 2.34 Forza elastica esercitata da una molla a riposo (a), in estensione (b) e in compressione (c).





Molla tesa

$$\vec{F}_1 = -\vec{F}_2$$

$$\vec{F}_4 = -\vec{F}_3$$

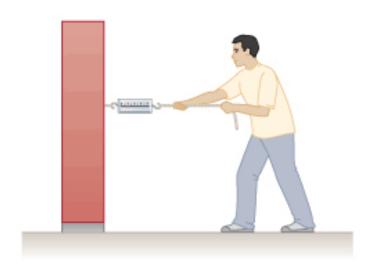
Poiché la molla è ferma $\, \vec{F}_1 = - \vec{F}_4 \,$

ne segue che $\vec{F}_2 = -\vec{F}_3$

▲ Figura 2.35 Analisi delle forze in una molla tesa.

Se vogliamo deformare una molla di una quantità x, dobbiamo applicare ai due estremi, due forze uguali e contrarie di modulo kx.





Se vogliamo deformare una molla di una quantità x, dobbiamo applicare ai due estremi, due forze uguali e contrarie di modulo kx.









$$m\frac{d^2x}{dt^2} = -kx$$
 Equazione del moto

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = 0$$

$$\frac{d^2x(t)}{dt^2} + \omega^2x(t) = 0$$

Equazione differenziale del moto armonico semplice

soluzione

$$x = Asen(\omega t + \phi)$$

A e
$$\phi$$
 si calcolano dalle condizioni iniziali: $x=x_0$; $v=0$ per $t=0$

$$v = \omega A \cos(\omega t + \phi)$$

$$\int x_0 = A sen \phi$$
$$0 = \omega A \cos \phi$$

$$\phi = \pi / 2$$

$$\phi = 3\pi / 2$$

$$A = x_0$$

$$A = -x_0$$

$$x = x_0 \cos \omega t$$
$$v = -\omega x_0 sen \omega t$$



Condizioni iniziali: $x=x_0$; $v=v_0$ per t=0

$$A = \sqrt{x_0^2 + \frac{v_0^2}{\omega^2}}$$

$$\tan \phi = \omega \frac{x_0}{v_0}$$

Corpo in moto circolare uniforme

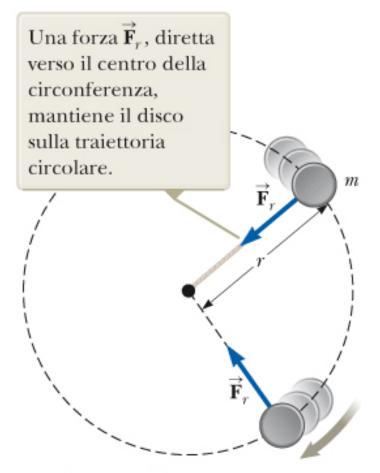


Figura 5.6 Una visione dall'alto di un disco che si muove lungo una traiettoria circolare su un piano orizzontale.

$$a_c = \frac{v^2}{r}$$

accelerazione centripeta (diretta verso il centro)

La fune impedisce il moto rettilineo imponendo una forza radiale sul disco (tensione della corda).

$$\sum F = m a_c = m \frac{v^2}{r}$$



Corpo in moto circolare uniforme

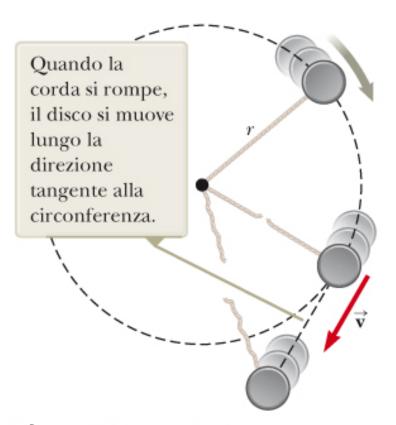
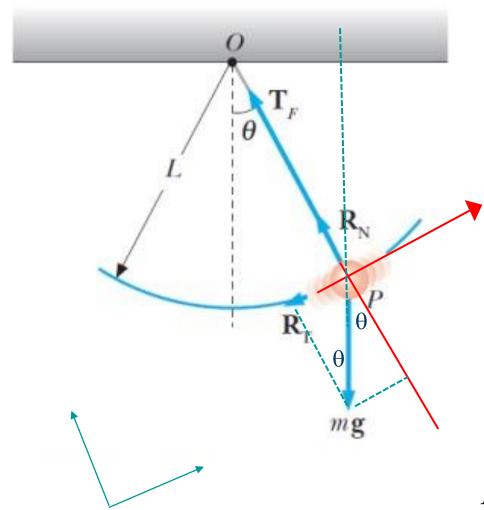


Figura 5.7 La corda che mantiene il disco lungo la traiettoria circolare si rompe.





Posizione statica

$$T_F = mg$$
 Forza esercitata dal filo (modulo)

Equazione del moto

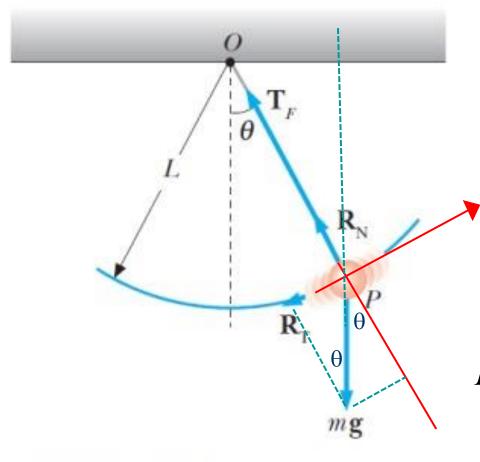
$$m\vec{g} + \vec{T}_F = m\vec{a}$$

$$R_{T} = -mgsen\theta$$

Forza di richiamo che riporta il corpo sulla verticale (risultante lungo la traiettoria)

$$R_N = T_F - mg\cos\theta$$

Forze risultante normale alla traiettoria



$$R_T = -mgsen\theta = ma_T$$

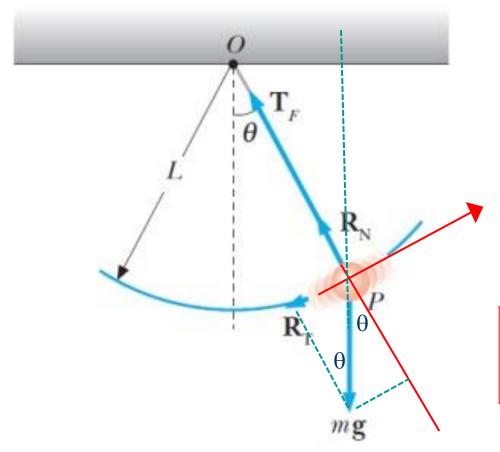
$$a_T = L\alpha = L\frac{d^2\theta}{dt^2}$$
 accelerazione tangenziale

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{g}{L}sen\theta$$

$$R_N = T_F - mg\cos\theta = ma_N$$

$$a_N = rac{v^2}{L}$$
 accelerazione centripeta

$$m\frac{v^2}{L} = T_F - mg\cos\theta$$



$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{g}{L}sen\theta$$

$$sen \theta = \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \dots$$

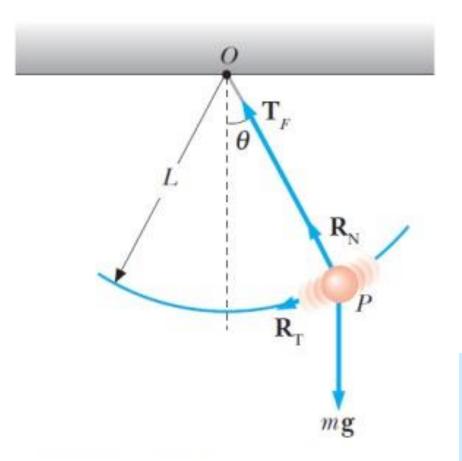
$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{L}\theta = 0$$
 per θ piccolo

$$\left| \frac{d^2 x(t)}{dt^2} + \omega^2 x(t) = 0 \right| \quad \omega^2 = \frac{g}{L}$$

$$\omega^2 = \frac{g}{L}$$

Equazione differenziale del moto armonico semplice

Legge oraria
$$\theta = \theta_0 sen(\omega t + \phi)$$



$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{L}\theta = 0$$

$$\omega^2 = \frac{g}{L}$$

Equazione differenziale del moto armonico semplice

$$\theta = \theta_0 sen(\omega t + \phi)$$

Legge oraria

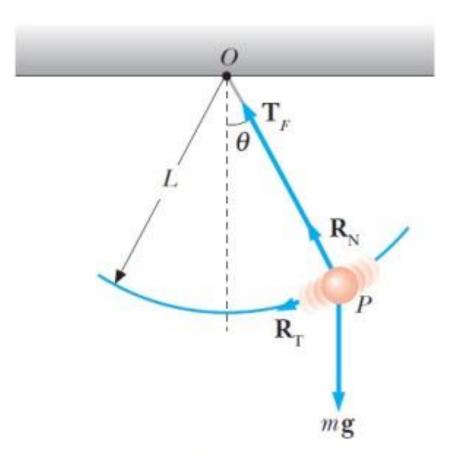
$$\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$$

Pulsazione

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

Periodo

Il periodo è indipendente dall'ampiezza (isocronismo delle piccole oscillazioni)



$$\theta = \theta_0 sen(\omega t + \phi)$$

Legge oraria

$$s=L heta$$
 Spostamento lungo l'arco di circonferenza

$$s = L\theta_0 sen(\omega t + \phi)$$

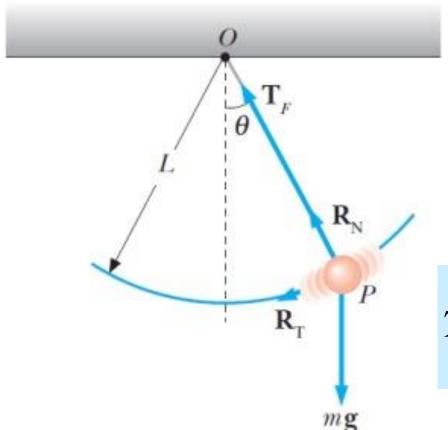
Legge oraria dello spostamento lungo l'arco di circonferenza

$$\omega = \frac{d\theta}{dt} = \omega \theta_0 \cos(\omega t + \phi)$$

Velocità angolare

$$v = \frac{ds}{dt} = L\frac{d\theta}{dt} = L\omega\theta_0\cos(\omega t + \phi)$$

Velocità lineare Massima per θ = 0; nulla per θ = θ_0



$$R_N = T_F - mg \cos \theta = ma_N$$

$$a_N = \frac{v^2}{I}$$
 accelerazione centripeta

$$m\frac{v^2}{L} = T_F - mg\cos\theta$$

$$T_F = m \left[g \cos \theta(t) + \frac{v^2(t)}{L} \right]$$

Tensione del filo: massima nella posizione verticale e minima nei punti di inversione