

Cinematica del punto materiale (II)

- *Accelerazione costante – moto 1D*
- *Accelerazione costante – moto 2D*
- *Moto dei proiettili*

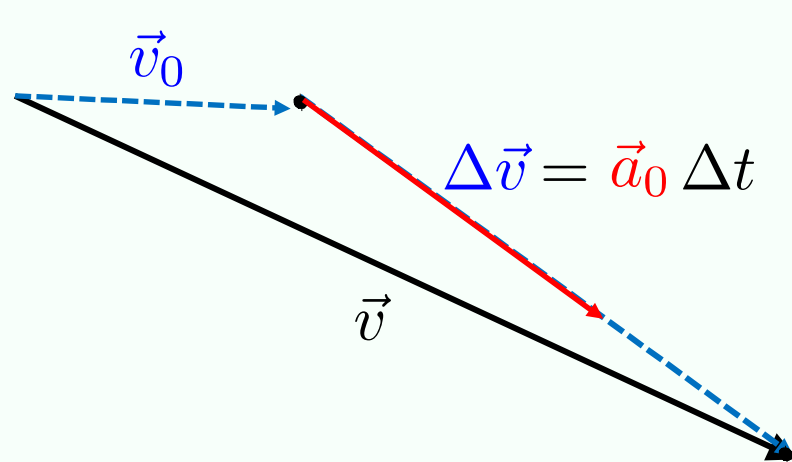
Cinematica del punto materiale (II)

- *Accelerazione costante – moto 1D*
- *Accelerazione costante – moto 2D*
- *Moto dei proiettili*

Gettys
capitolo 4

Se ho accelerazione costante come si muove il corpo?

Se l'accelerazione è costante, l'accelerazione media è sempre uguale e quindi la variazione della velocità avviene lungo una **retta**.



$$\vec{a} = \vec{a}_0 = \text{cost.}$$

Si avranno due casi:

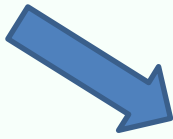
- 1) moto bidimensionale se $\vec{a}_0 \nparallel \vec{v}_0$
- 2) moto rettilineo (1D) se $\vec{a}_0 \parallel \vec{v}_0$

$$\vec{a}_0 = \langle \vec{a} \rangle = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} \quad \vec{a}_0 = \frac{\vec{v} - \vec{v}_0}{t - t_0} = \frac{\vec{v} - \vec{v}_0}{t}$$

se $\vec{a}_0 = -g \hat{j}$

in caso 1D; es.: caduta di un grave lungo la verticale

in caso 2D; es.: moto di un proiettile


$$\vec{v} = \vec{v}_0 + \Delta \vec{v} = \vec{v}_0 + \vec{a}_0 t$$

Accelerazione costante – moto in 1D

$v = v_0 + a_0 t$ integriamo la velocità per ottenere lo spostamento:

$$y = y_0 + \int_0^t v dt' = y_0 + \int_0^t (v_0 + a_0 t) dt' = y_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a_0 t^2$$

dove y_0 e v_0 sono la posizione e la velocità a $t = 0$

Una relazione fra posizione e velocità (valida **solo** per moti con accelerazione costante) si trova scrivendo il tempo in funzione della velocità $t(v)$ e sostituendo in $y(t)$:

$$t = \frac{v - v_0}{a_0}$$

$$\underline{v^2 - v_0^2 = 2a_0(y - y_0)}$$

Accelerazione costante – moto in 1D

Il caso più celebre è quello di un **grave in caduta libera**, vicino alla superficie terrestre (trascuriamo completamente la resistenza dell'aria).

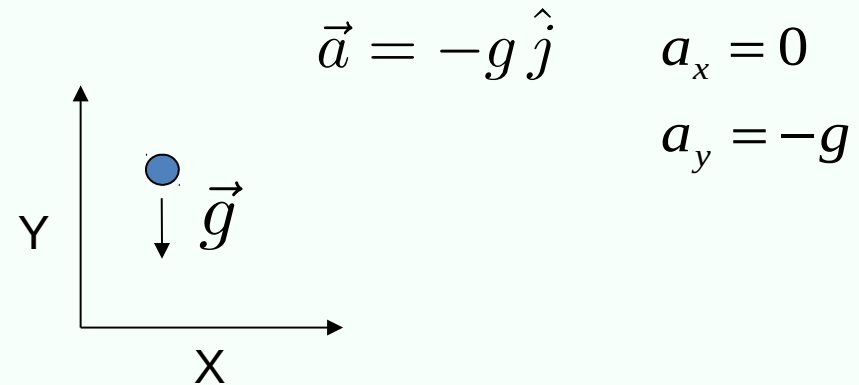
L'**accelerazione** (in assenza di attrito) è diretta **lungo la verticale, verso il basso** e vale $g = 9.81 \text{ m/s}^2$

$$y = y_0 + v_0 t - \frac{1}{2} g t^2$$

$$v = v_0 - g t$$

$$v^2 - v_0^2 = -2g(y - y_0)$$

dove y_0 e v_0 sono la posizione e la velocità a $t=0$



Per un corpo in caduta da una altezza h dal suolo, abbiamo: $y_0 = h$; $v_0 = 0$

$$0 = h - \frac{1}{2} g t_c^2 \quad \Rightarrow \quad t_c = \sqrt{\frac{2h}{g}} \quad (\text{tempo di caduta})$$

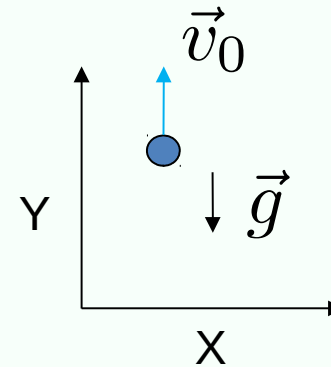
$$v_c^2 = -2g(0 - h) \quad \Rightarrow \quad v_c = \sqrt{2gh} \quad (\text{velocità di caduta})$$

Accelerazione costante – moto in 1D

Se il corpo è lanciato verso l'alto con $v_0 \neq 0$, si può calcolare il tempo che impiega a raggiungere l'apice (dove $v_0 = 0$) e l'altezza massima raggiunta:

$$y = y_0 + v_0 t - \frac{1}{2} g t^2;$$

$$v = v_0 - g t;$$



La **velocità cambia nel tempo in modo lineare**:

nel punto più alto si annulla e cambia verso

$$v(t_{\max}) = 0 \quad \Rightarrow \quad 0 = v_0 - g t_{\max} \quad \Rightarrow \quad t_{\max} = v_0 / g$$

$$\Rightarrow \quad h_{\max} = h + v_0 t_{\max} - \frac{1}{2} g t_{\max}^2$$

$$\Rightarrow \quad h_{\max} - h = \frac{v_0^2}{2g}$$

Cinematica del punto materiale (II)

- *Accelerazione costante – moto 1D*
- *Accelerazione costante – moto 2D*
- *Moto dei proiettili*

Gettys
capitolo 4

Accelerazione costante – moto in 2D

In generale se l'unica forza in gioco è quella gravitazionale (forza peso), abbiamo la seguente situazione:

$$\vec{a} = \vec{g} = -g \hat{j}$$

$$a_x = a_{0x} = 0$$

$$a_y = a_{0y} = -g$$

Si avranno due casi:

1) moto **bidimensionale** se $\vec{g} \nparallel \vec{v}_0$

2) moto **rettilineo** se $\vec{g} \parallel \vec{v}_0$

integrando componente per componente

$$\begin{cases} v_x = v_{0x} + a_{0x}t = v_0 \cos \theta \\ v_y = v_{0y} + a_{0y}t = v_0 \sin \theta - gt \end{cases}$$



integrando componente per componente

$$\begin{cases} x = x_0 + v_{0x}t = x_0 + (v_0 \cos \theta)t \\ y = y_0 + v_{0y}t + \frac{1}{2}a_{0y}t^2 = y_0 + (v_0 \sin \theta)t - \frac{1}{2}gt^2 \end{cases}$$

Accelerazione costante – moto in 2D

In generale, se l'accelerazione è costante e unidimensionale,
la legge del moto è un polinomio di **grado 2**.

Moto rettilineo se $\vec{a}_0 \parallel \vec{v}_0$ oppure $\vec{a}_0 = 0$

Moto bidimensionale se $\vec{a}_0 \nparallel \vec{v}_0$

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} \vec{a}_0 t^2 \quad \begin{cases} x = x_0 + v_{0x}t + \frac{1}{2}a_{0x}t^2 \\ y = y_0 + v_{0y}t + \frac{1}{2}a_{0y}t^2 \end{cases}$$

$$\vec{v} \cdot \vec{v} - \vec{v}_0 \cdot \vec{v}_0 = 2\vec{a}_0 \cdot (\vec{r} - \vec{r}_0)$$

Se l'accelerazione è costante, **si può sempre descrivere il moto come moto bidimensionale**, dove su un asse si ha accelerazione costante e sull'altro (perpendicolare al primo) accelerazione nulla.

Basta fare un **cambio di sistema di riferimento**:

il nuovo sistema deve avere uno degli assi parallelo ad \vec{a}_0

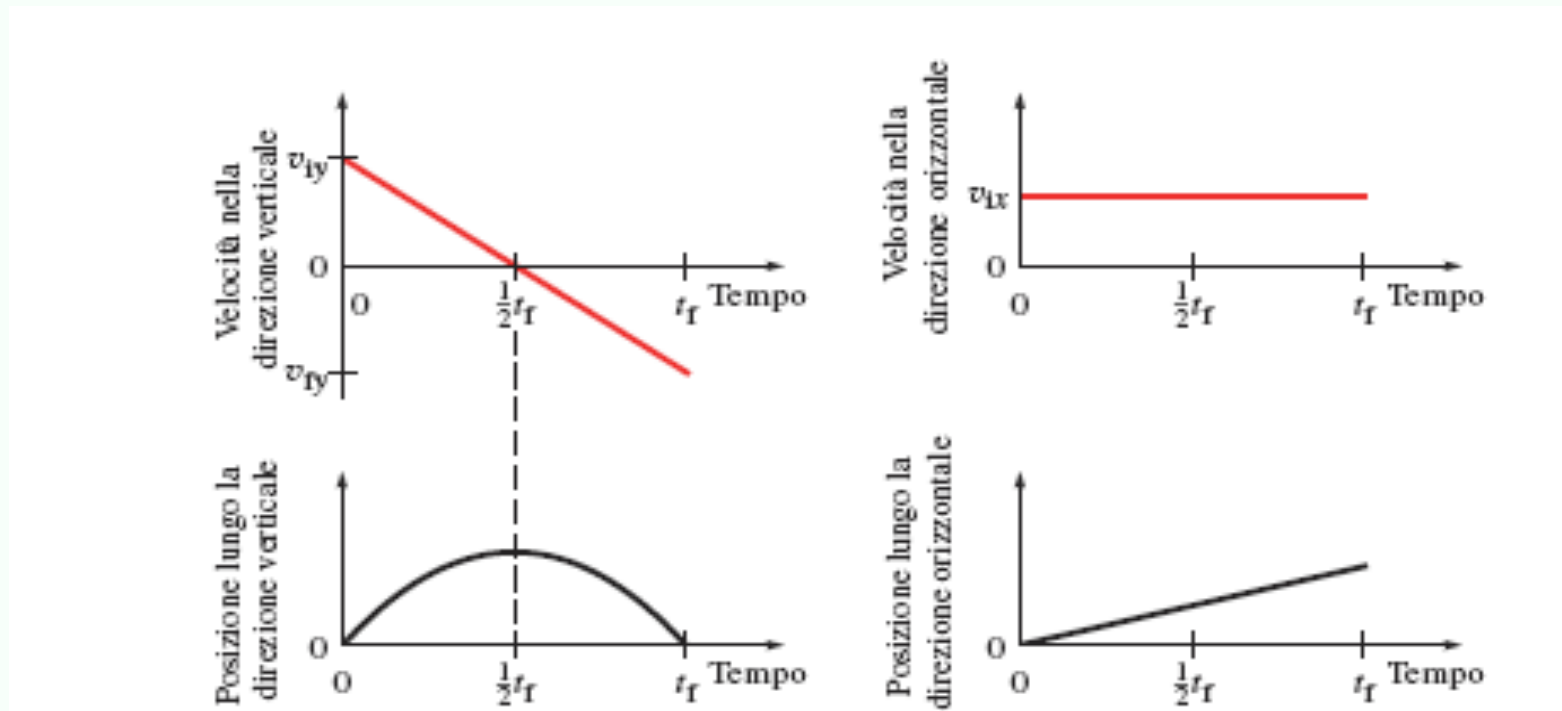
Cinematica del punto materiale (II)

- *Accelerazione costante – moto 1D*
- *Accelerazione costante – moto 2D*
- *Moto dei proiettili*

Moto del proiettile

Al Moto di un grave in 2 D si può ricondurre il caso generale di moto in presenza di forze costanti

$$\vec{a} = \frac{1}{m} \sum_i \vec{F}_i \Rightarrow \vec{a}_0 = \text{cost.} \quad \vec{v} = \vec{v}_0 + \vec{a}_0 t; \quad \vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} \vec{a}_0 t^2$$
$$\vec{a} = -g \hat{j} \quad \begin{cases} v_x = v_{0x} + a_{0x} t = v_0 \cos \theta \\ v_y = v_{0y} + a_{0y} t = v_0 \sin \theta - gt \end{cases}$$



Il moto è una *composizione* di

- 1) moto rettilineo a velocità costante lungo x
- 2) moto con accelerazione costante lungo y.

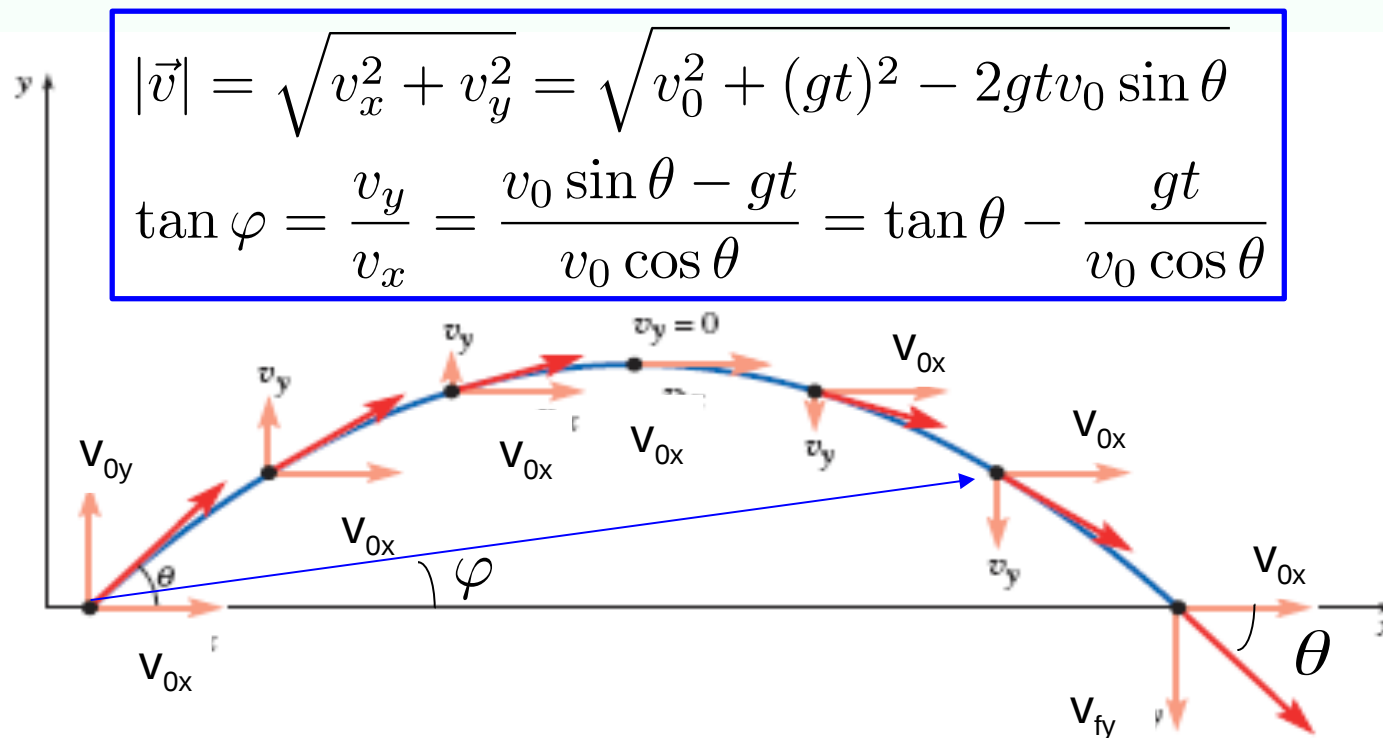
Moto del proiettile

Al Moto di un grave in 2 D si può ricondurre il caso generale di moto in presenza di forze costanti

$$\vec{a} = \frac{1}{m} \sum_i \vec{F}_i \Rightarrow \vec{a}_0 = \text{cost.} \quad \vec{v} = \vec{v}_0 + \vec{a}_0 t; \quad \vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} \vec{a}_0 t^2$$

$$\vec{a} = -g \hat{j}$$

$$\begin{cases} v_x = v_{0x} + a_{0x}t = v_0 \cos \theta \\ v_y = v_{0y} + a_{0y}t = v_0 \sin \theta - gt \end{cases}$$



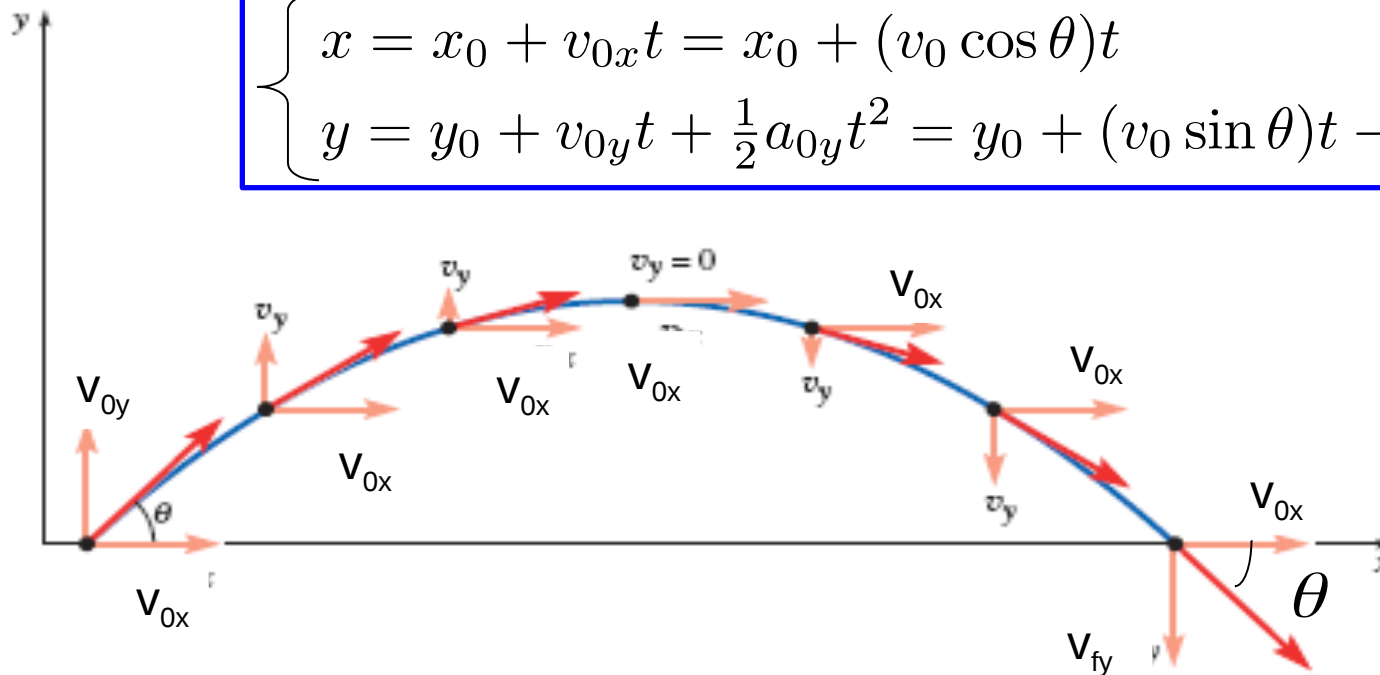
Il moto è una composizione di

- 1) moto rettilineo a velocità costante lungo x
- 2) moto con accelerazione costante lungo y.

Moto del proiettile

Integrando le singole componenti \Rightarrow

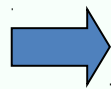
$$\begin{cases} x = x_0 + v_{0x}t = x_0 + (v_0 \cos \theta)t \\ y = y_0 + v_{0y}t + \frac{1}{2}a_{0y}t^2 = y_0 + (v_0 \sin \theta)t - \frac{1}{2}g t^2 \end{cases}$$



Di solito $x_0=0$;

se eliminiamo $t \Rightarrow$ traiettoria $y(x)$

$$t = \frac{x}{v_0 \cos \theta}$$

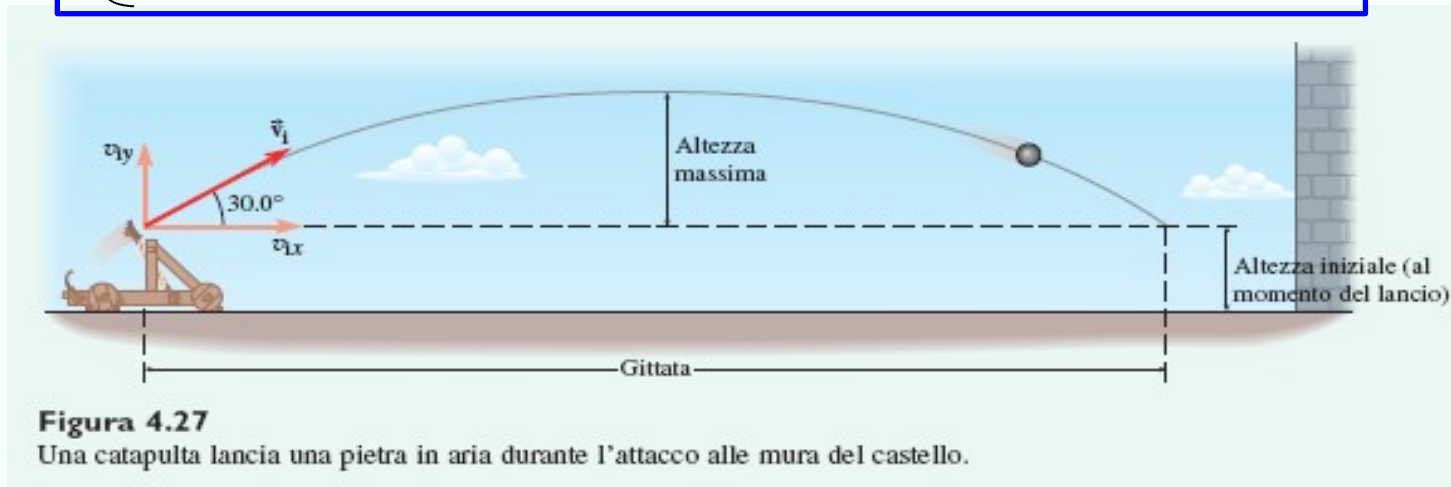


$$y = y_0 + \tan(\theta) x - \frac{g}{2(v_0 \cos \theta)^2} x^2$$

Traiettoria parabolica: $y(x)=ax^2+bx+c$
siccome $a<0$ la parabola ha la **concavità verso il basso**

Moto del proiettile

$$\begin{cases} x = x_0 + v_{0x}t = x_0 + (v_0 \cos \theta)t \\ y = y_0 + v_{0y}t + \frac{1}{2}a_{0y}t^2 = y_0 + (v_0 \sin \theta)t - \frac{1}{2}gt^2 \end{cases}$$



Punto più alto (y_{\max}):

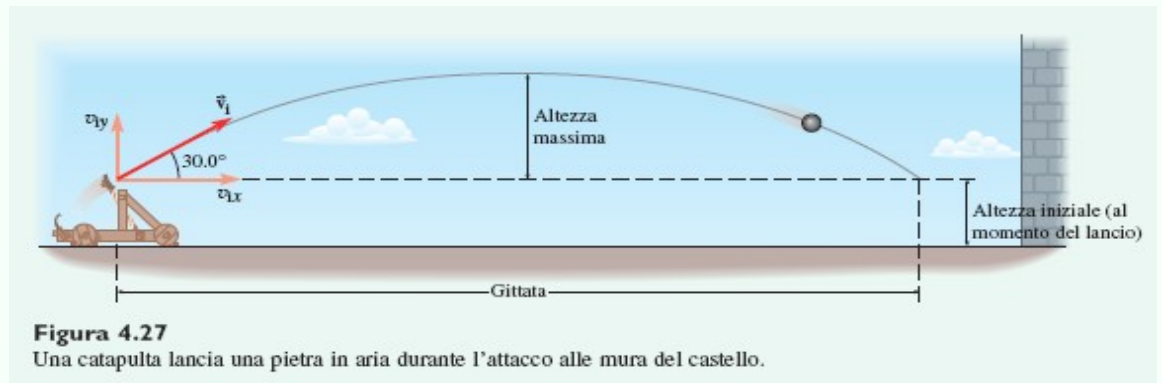
È come nel caso del corpo lanciato in verticale: corrisponde al punto in cui $v_y = 0$

$$0 = v_y(t_h) = v_0 \sin \theta - gt_h \quad \Rightarrow \quad t_h = \frac{v_0 \sin \theta}{g}$$

$$y(t_h) = y_0 + h; \quad h_{\max} = \frac{(v_0 \sin \theta)^2}{2g} \quad \text{è massimo per } \theta = 90^\circ$$

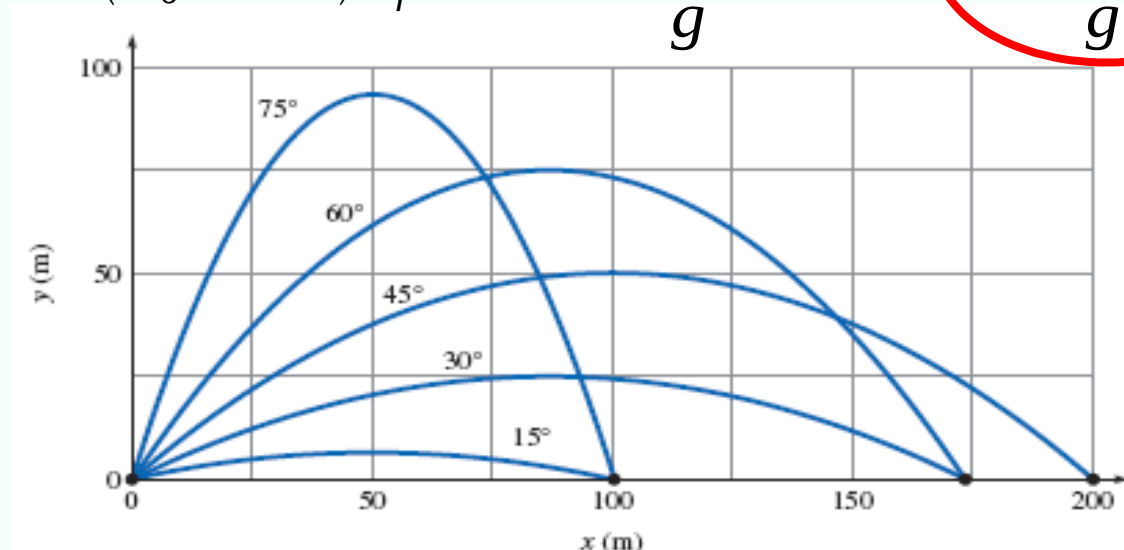
Moto del proiettile

La **gittata**, è lo spazio percorso quando arriva **alla stessa altezza** (intersezione della parabola con retta orizzontale $x=0$)



$$y(t_f) = y_0 + (v_0 \sin \theta) t_f - \frac{1}{2} g t_f^2 = y_0 \Rightarrow \begin{cases} t_f = 0 \\ t_f = \frac{2v_0 \sin \theta}{g} \end{cases}$$

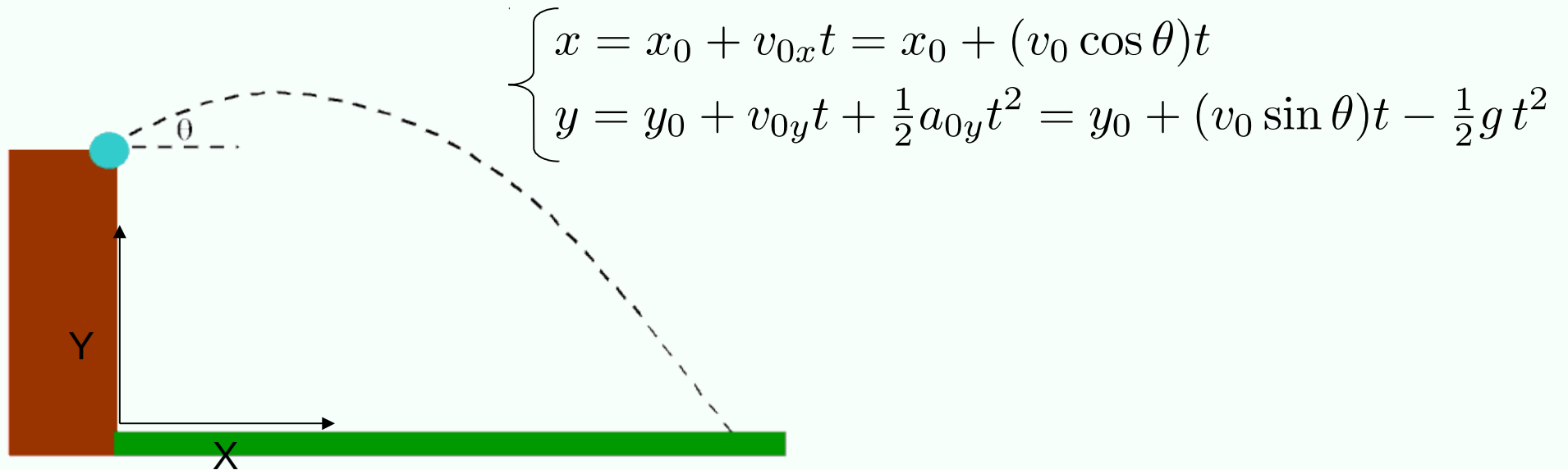
$$x = (v_0 \cos \theta) t_f = \frac{2 \sin \theta \cos \theta v_0^2}{g} = \frac{\sin(2\theta) v_0^2}{g}$$



La gittata è **massima** per $\theta = 45^\circ$

Ci sono sempre **due** scelte possibili di θ che danno la **stessa gittata** (a parte $\theta = 45^\circ$)

Moto del proiettile (dall'alto)



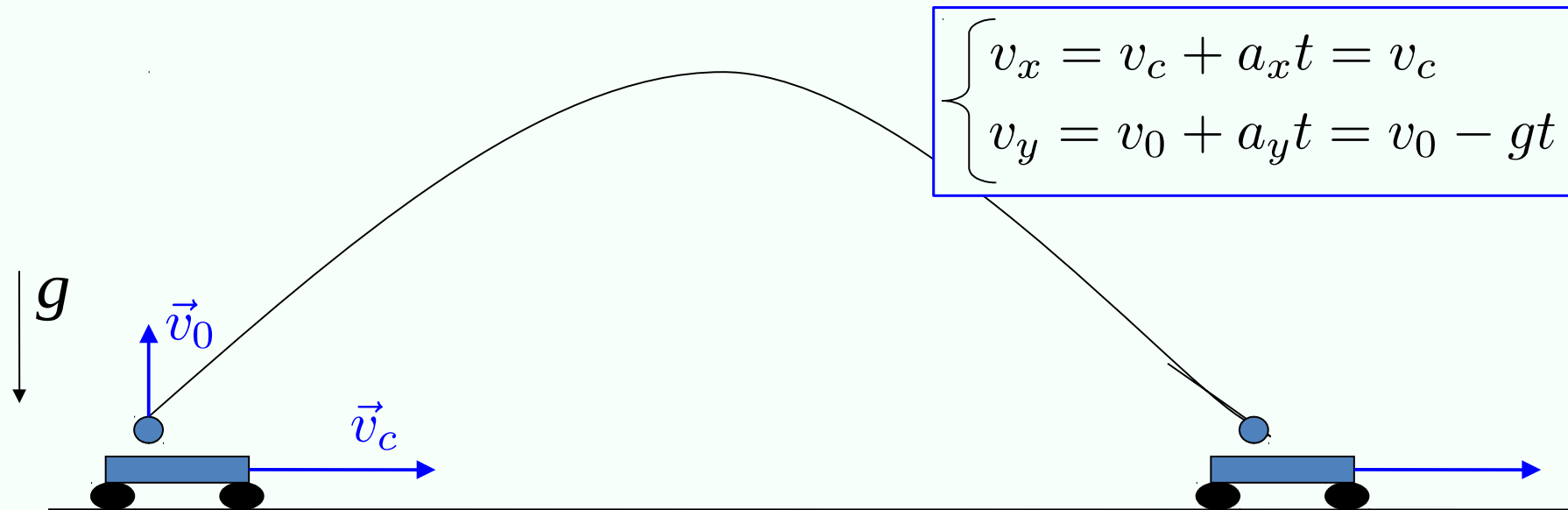
Se invece si vuole calcolare la **distanza dell'impatto al suolo rispetto al piede della rampa**, e la velocità di impatto al suolo, allora *l'intersezione va fatta con $y=0$*

$$y(t_f) = y_0 + (v_0 \sin \theta)t_f - \frac{1}{2}gt_f^2 = 0 \Rightarrow$$

$$t_f = \frac{1}{g} \left(v_0 \sin \theta \pm \sqrt{(v_0 \sin \theta)^2 + 2gy_0} \right)$$

$$x = (v_0 \cos \theta)t_f$$

Moto del proiettile (dal carrello in moto)

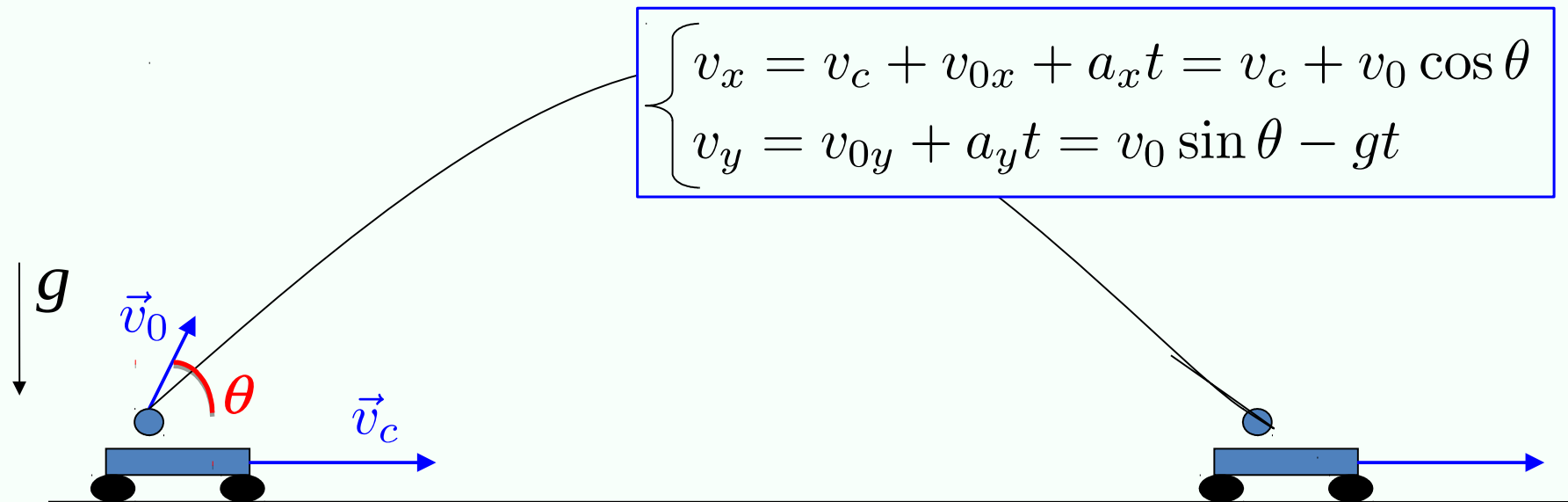


A) Il proiettile viene sparato in aria dal carrello, *perpendicolarmente ad esso*

Il moto è una *composizione* di

- 1) moto rettilineo uniforme lungo x
- 2) moto uniformemente accelerato lungo y.

Moto del proiettile (dal carrello in moto)



B) Il proiettile viene sparato in aria dal carrello, **con un'orientazione θ rispetto ad esso**

Il moto è una *composizione* di

- 1) **moto rettilineo uniforme lungo x**
- 2) **moto uniformemente accelerato lungo y.**

Nota: la componente orizzontale della velocità iniziale con cui viene lanciato il proiettile va addizionata a quella del carrello

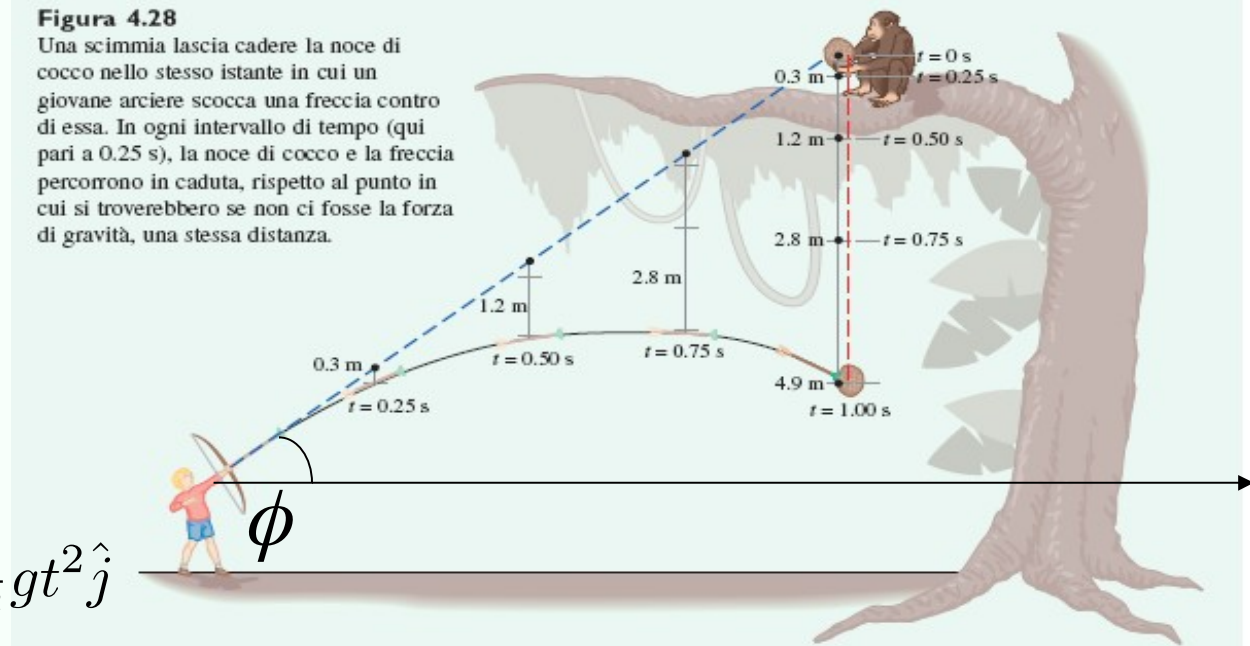
- Il **tempo di volo** dipende *solo* dalla componente verticale v_{0y} della velocità del proiettile, e **non** dalla velocità del carrello.
- La **gittata** dipende dalla componente orizzontale totale v_x della velocità

Tiro al bersaglio in caduta libera

Due corpi in caduta libera:

- partenza in simultanea
- il bersaglio parte da fermo

$$\begin{cases} \text{freccia} & \vec{r}_F = \vec{v}_{0F}t - \frac{1}{2}gt^2\hat{j} \\ \text{noce di} & \vec{r}_N = \vec{r}_{0N} + \vec{v}_{0N}t - \frac{1}{2}gt^2\hat{j} \\ \text{cocco} & \end{cases}$$



La condizione perché la freccia e la noce di cocco si incontrino è: $\vec{r}_F(t_f) = \vec{r}_N(t_f)$

Se l'arciere prende la mira a $t=0$, allora deve essere $\vec{v}_{0F} \parallel \vec{r}_{0N}$

$$\vec{r}_N - \vec{r}_F = \vec{r}_{0N} - \vec{v}_{0F}t$$

$$\Rightarrow t_f = \frac{|\vec{r}_{0N}|}{|\vec{v}_{0F}|}$$

Unica condizione:

$$t_f < \text{tempo di caduta } t_c = \sqrt{2h/g}$$