

## Lezione # 5

19/03/2024

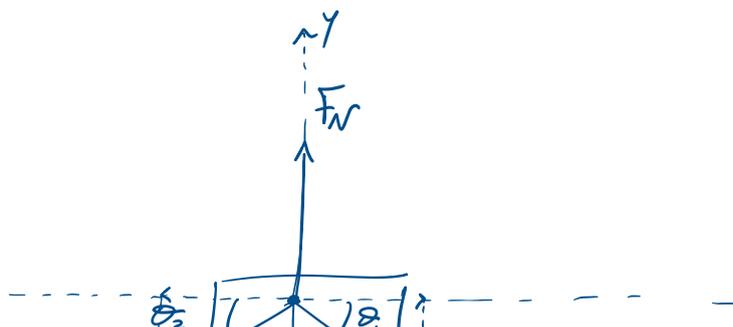
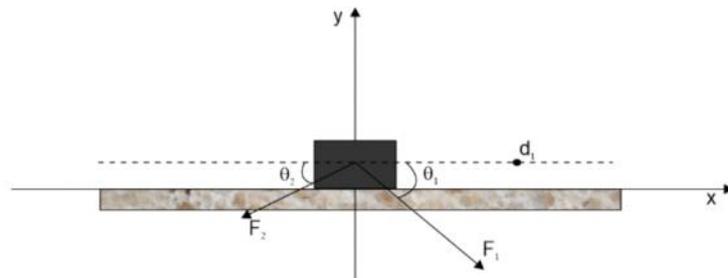
=> PRIMA PROVA IN ITINERE 16/4/2024 14-16 (orientativamente)

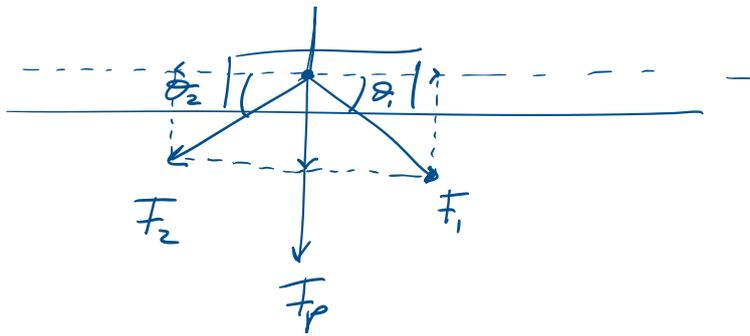
PROSSIMA SETTIMANA 26/27 NON ABBIAMO LEZIONE!!

Continuamo esercizio precedente:

Un blocco di massa  $m = 6 \text{ kg}$  e' sottoposto (oltre che alla sua forza peso) a due forze  $F_1$  ed  $F_2$  che lo spingono su un piano orizzontale privo di attrito. Sapendo che  $F_1 = 15 \text{ N}$ ,  $\theta_1 = 40^\circ$ ,  $F_2 = 3 \text{ N}$ ,  $\theta_2 = 30^\circ$ , calcolare:

- 1. Il modulo della risultante delle forze;
- 2. Il modulo, direzione e verso dell'accelerazione del blocco;
- 3. Supponendo ora che ci sia un attrito dinamico con  $\mu_k = 0.05$ , quanto vale la forza di attrito dinamico;
- 4. E quanto vale il modulo della accelerazione del blocco in questo caso;
- 5. Il momento di  $F_1$  rispetto ad un asse perpendicolare al foglio e posto ad una distanza  $d_1 = 2 \text{ m}$  (indicato in figura)





$$\left\{ \begin{aligned} F_{res,x} &= F_1 \cos \alpha_1 - F_2 \cos \alpha_2 = 8,92 \text{ N} \\ F_{res,y} &= -F_1 \sin \alpha_1 - F_2 \sin \alpha_2 - F_p + F_N = 0 \end{aligned} \right.$$

$$\left\{ \begin{aligned} F_{res,y} &= -F_1 \sin \alpha_1 - F_2 \sin \alpha_2 - F_p + F_N = 0 \end{aligned} \right.$$

(se la sup. è impenetrabile)

$$|\vec{F}| = 8,92 \text{ N} \approx 9 \text{ N}$$

2)  $\vec{a} = ?$

$$\vec{F} = m\vec{a}$$

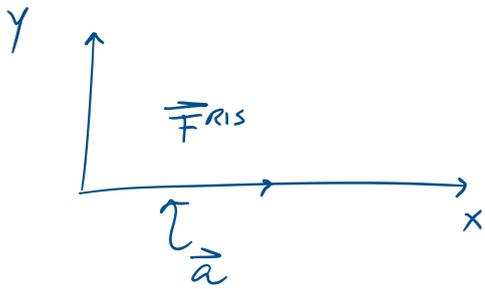
$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}$$

Modulo ←  
Direz.  
Verso

Modulo

$$a = \frac{F}{m} = \frac{8,92}{6} = 1,4867 \text{ m/s}^2$$

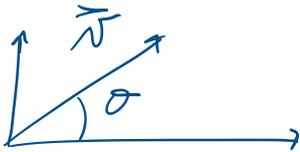
$$\boxed{a \approx 2 \text{ m/s}^2} \quad (1 \text{ cs})$$



$$\vec{F} = m\vec{a}$$

↑  
COST.  
SCALARE

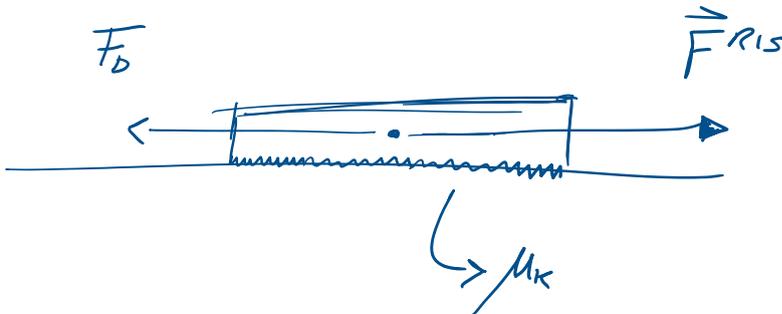
$$\vec{F} \parallel \vec{a}$$



$$\vartheta = \arctg\left(\frac{v_y}{v_x}\right)$$

$$\vartheta_a = \arctg\left(\frac{0}{1,4867}\right) = \arctg(0) = 0^\circ$$

3)



$$F_D = -\mu_D \cdot F_N$$

$$F_N = ?$$

Prendo l'eqne:

$$\rightarrow F_y^{Ris} = -F_1 \sin \vartheta_1 - F_2 \sin \vartheta_2 - F_p + F_N = 0$$

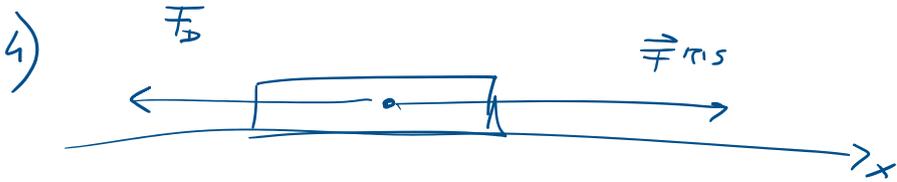
$$\rightarrow \sum F_y^{ris} = -F_1 \sin \theta_1 - F_2 \sin \theta_2 - F_p + F_N = 0$$

$$F_N = F_1 \sin \theta_1 + F_2 \sin \theta_2 + F_p$$

$$F_N = 70,0018 \text{ N}$$

$$F_D = \mu_D F_N = 0,05 \cdot 70,0018 = 3,5001 \text{ N}$$

$$F_D \approx 4 \text{ N} \quad (1 \text{ cs})$$



$$F^{ris} = m a' \quad \text{II Legge di Newton}$$

$$F_x^{ris} = (F^{ris} - F_D) = (8,92 - 3,5001)$$

$$F_x^{ris} = 5,4199$$

$$a' = \frac{F'_{res}}{m} = \frac{5,4199}{6} = 0,9033 \approx 1 \text{ m/s}^2$$

$$\Delta a \% = \frac{a - a'}{a} = \frac{1,4867 - 0,9033}{1,4867} = 0,3924$$

$$\Delta a \% \approx 40 \%$$

La variazione percentuale di  $\vec{a}$  dovuta alle forze di attrito dinamico è pari al 40%!

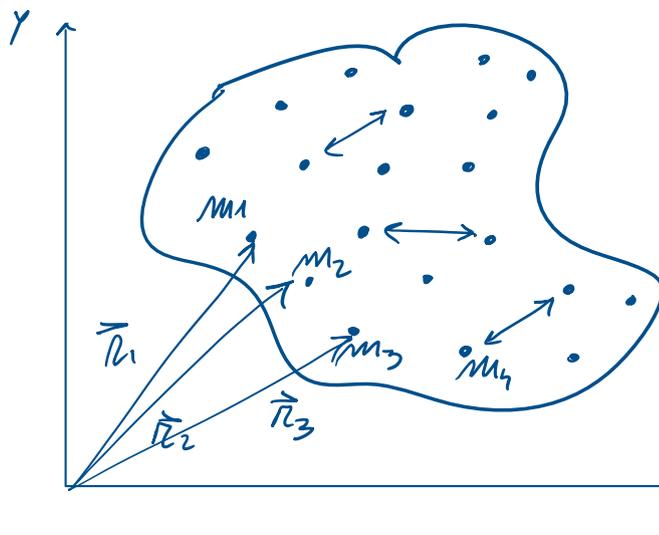
~~F<sub>ro</sub>~~ MATERIALE

Oggetto esteso  $\Rightarrow S \neq 0$   
 $V \neq 0$



CORPI RIGIDI

La risultante delle forze interne è sempre nulla



$\mathcal{P}_i$  materiali



la risultante delle sollecitazioni interne è  $\bar{i} = 0$

⇓ la distanza che i  $\mathcal{P}_i$  non può cambiare

Centro di massa:

$$\vec{r}_{CDM} = \frac{\sum_i^N m_i \vec{r}_i}{M_{TOT}} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + \dots + m_N \vec{r}_N}{(m_1 + m_2 + \dots + m_N)}$$

$$M_{TOT} \vec{r}_{CDM} = m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + \dots + m_N \vec{r}_N \quad \vec{r} \rightarrow \frac{\Delta r}{\Delta t}$$

$$M_{TOT} \frac{\Delta \vec{r}_{CDM}}{\Delta t} = m_1 \frac{\Delta r_1}{\Delta t} + m_2 \frac{\Delta r_2}{\Delta t} + \dots + m_N \frac{\Delta r_N}{\Delta t}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\vec{v}_{CDM}} \quad \underbrace{\hspace{2em}}_{\vec{v}_1} \quad \underbrace{\hspace{2em}}_{\vec{v}_2} \quad \underbrace{\hspace{2em}}_{\vec{v}_N}$

$$M_{TOT} \vec{v}_{CDM} = m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 + \dots + m_N \vec{v}_N \quad \vec{v} \rightarrow \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$

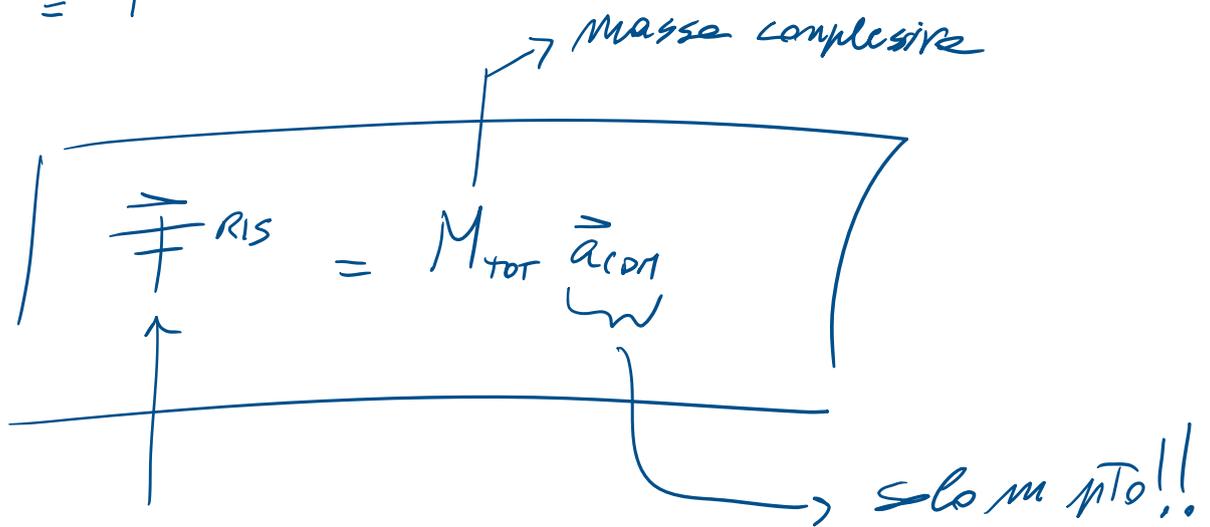
$$M_{TOT} \frac{\Delta \vec{v}_{CDM}}{\Delta t} = m_1 \frac{\Delta \vec{v}_1}{\Delta t} + m_2 \frac{\Delta \vec{v}_2}{\Delta t} + \dots + m_N \frac{\Delta \vec{v}_N}{\Delta t}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\vec{a}_{CDM}} \quad \underbrace{\hspace{5em}}_{\vec{a}_1} \quad \underbrace{\hspace{5em}}_{\vec{a}_2} \quad \underbrace{\hspace{5em}}_{\vec{a}_N}$

$$M_{TOT} \vec{a}_{CDM} = m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2 + \dots + m_N \vec{a}_N$$

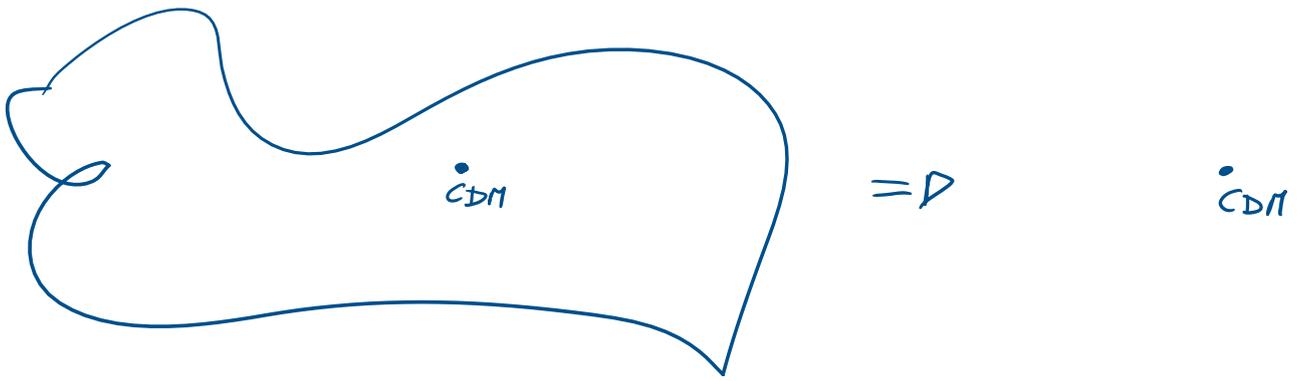
$\underbrace{\hspace{5em}}_{\vec{F}_1} \quad \underbrace{\hspace{5em}}_{\vec{F}_2} \quad \underbrace{\hspace{5em}}_{\vec{F}_N}$

$$M_{TOT} \vec{a}_{CDM} = \vec{F}^{RIS}$$



La risultante di tutte le forze che agiscono sul sistema

Tutto il corpo rigido collassa in un unico punto materiale posto nel suo centro di masse!!

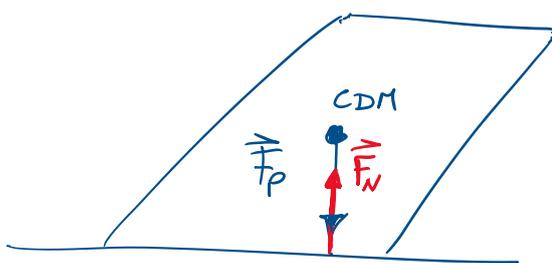


$$\vec{F}^{RIS} = M_{TOT} \vec{a}_{CDM}$$

Un corpo rigido è in equilibrio quando

$$\vec{F}^{RIS} = \vec{0}$$

in particolare per quanto riguarda le  $F_p$ :

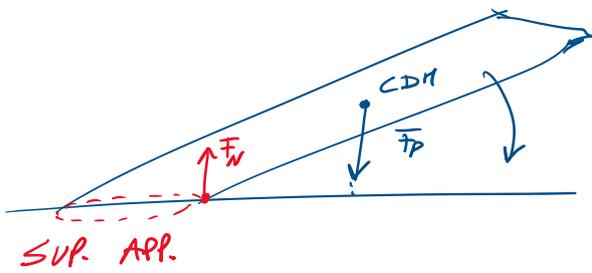


TORRE DI PISA

$$F_y^{RIS} = -F_p + F_w = 0 \quad \checkmark$$

equilibrio

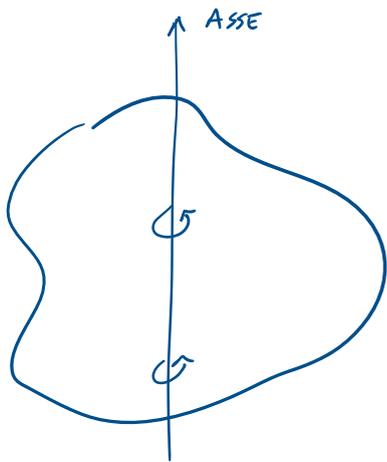
La risultante delle  $F_p$  applicate al centro di massa cade all'interno delle sup. di appoggio  $\Rightarrow$  equilibrio



In questo caso  
non c'è equilibrio

Tutte le volte che il CDM esce dalla sup. di appoggio  
non ha + equilibrio.

Ma per quanto riguarda le rotazioni?



quale è la causa di una  
rotazione?



Nuova grandezza fisica

Momento di una Forza



$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$$

↑  
vettore  $\rightarrow$  prodotto vettoriale