

Lezione #5

14/11/2024

Data 1° PARZAME venerdì 16/12/24

14-1530
16-1730

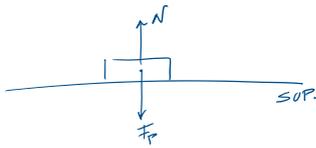
\vec{F} } 3 Leggi di Newton

$\rightarrow \vec{F}_p$

$\rightarrow \vec{F}_{\text{AEREO}}$

FORZA NORMALE

\vec{F} } reazione al contatto con una sup.



N è pari alla risultante di tutte le forze \perp (Perpendicolari)

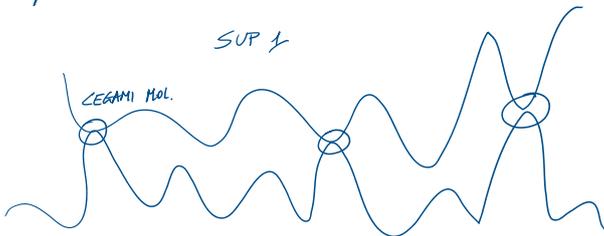
alla sup.!!



$\vec{N} = \vec{F}_p$ } tutte le forze \perp alla sup.

FORZA DI ATRITO

Microscopicamente



$$F_{s,p} = -\mu_{s,p} N$$

↳ Coefficiente di attrito $\mu = \text{statico}$

$$F_{s,D} = -\mu_{s,D} N$$

\hookrightarrow Coefficiente di attrito $s = \text{statico}$
 $D = \text{dinamico}$

$$0 \leq \mu_{s,D} \leq 1$$

$[\mu_{s,D}] = \bar{e}$ adimensionale

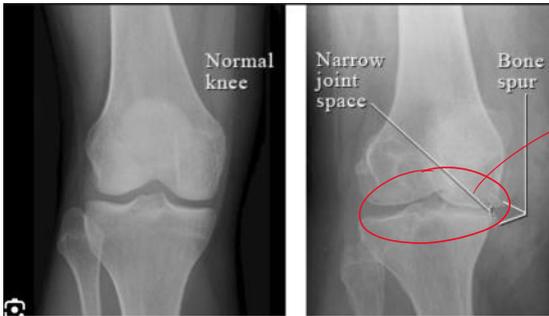
Qualche esempio

	μ_s	μ_D
GOMMA - ASFALTO ASCIUTTO	1	0,8
" " BISMALTO	0,7	0,4
ACCIAIO - GHIACCIO	0,027	0,014
ACCIAIO - ACCIAIO	0,48	0,42

Esempio: LIQUIDO SINOVIALE

GINOCCHIO SAÑO

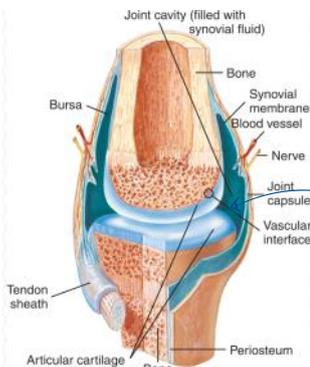
GIN. MALATO



Distanze ridotte
 \downarrow
 Cartilagine rovinata
 Osse rovinate
 in quanto μ_D è troppo

se le osse sono a contatto, è necessario ripristinare μ_D corretto

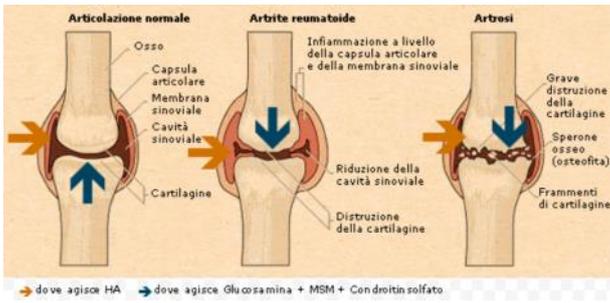
- Il liquido sinoviale consente di diminuire il coefficiente di attrito dinamico tra le due superfici ossee. Quando esso diminuisce l'attrito nell'articolazione è troppo alto e sentiamo dolore. Per ripristinare il corretto valore del coefficiente di attrito si utilizzano infiltrazioni di acido ialuronico che consente di ripristinare il corretto valore del coefficiente di attrito



Anatomia del ginocchio

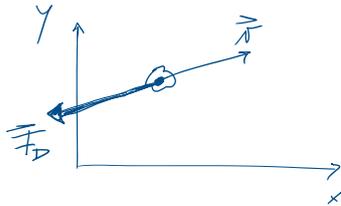
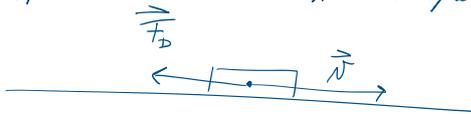
Liquido sinoviale

\downarrow
 Infiltrazioni $\Rightarrow \mu_D \downarrow$



$$\vec{F}_{SD} = \ominus / M_{SD} \vec{N}$$

↳ solo per indicare che si oppone sempre al movimento



Se un pto materiale è soggetto a più forze:

$$\vec{F}_1 \quad \vec{F}_2 \quad \dots \quad \vec{F}_n$$

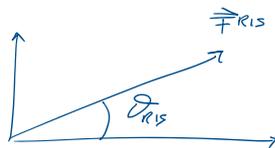
$$\vec{F}^{Ris} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n$$

$$F_x^{Ris} = F_{1x} + F_{2x} + \dots + F_{nx} = m a_x$$

$$F_y^{Ris} = F_{1y} + F_{2y} + \dots + F_{ny} = m a_y$$

$$|\vec{F}^{Ris}| = F^{Ris} = \sqrt{F_x^{Ris2} + F_y^{Ris2}}$$

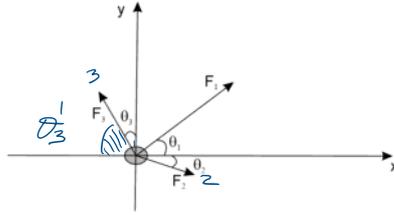
$$\theta_{Ris} = \arctg\left(\frac{F_y^{Ris}}{F_x^{Ris}}\right)$$



Esercizio:

Un disco da hockey di massa $m=0.32 \text{ kg}$ scorre su una superficie orizzontale (priva di attrito) di una pista di ghiaccio. Esso è colpito simultaneamente da tre diverse mazze da hockey come mostrato in figura. La forza F_1 ha modulo 8.5 N , F_2 ha modulo 3.1 N e F_3 ha modulo 5.3 N . Gli angoli che le forze formano con l'asse x sono rispettivamente $\theta_1=45^\circ$, $\theta_2=31^\circ$ e $\theta_3=32^\circ$. Calcolare:

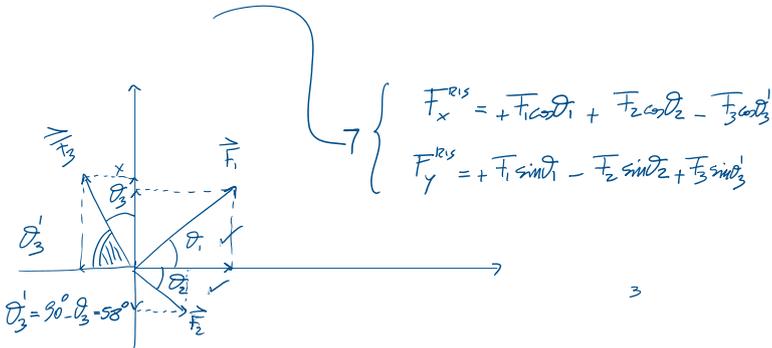
- STDBY
1. Il modulo della risultante delle forze agenti sul disco nel piano xy ;
 2. Modulo direzione e verso della sua accelerazione; $a = 33 \text{ m/s}^2$; $\theta = 57^\circ$
 3. Il momento risultante di F_1 ed F_2 rispetto a un asse perp. al piano xy e posto a distanza di $+2 \text{ m}$ sull'asse x ;
 4. Se ora sul piano fosse presente attrito dinamico con $\mu_k = 0.04$, calcolare di quanto varia l'accelerazione del disco.



tutti angoli devono essere calcolati rispetto a x

$$\rightarrow \boxed{\theta_3' = \frac{\pi}{2} - \theta_3 = 58^\circ}$$

$$\vec{F}^{RIS} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3$$



$$\left\{ \begin{aligned} F_x^{RIS} &= 8,5 \cos(45^\circ) + 3,1 \cos(31^\circ) - 5,3 \cos(58^\circ) = 5,8591 \text{ N} \\ F_y^{RIS} &= 8,5 \sin(45^\circ) - 3,1 \sin(31^\circ) + 5,3 \sin(58^\circ) = 8,90 \text{ N} \end{aligned} \right.$$

$$\vec{F}^{RIS} = (5,8591; 8,9084) \text{ N}$$

$$|\vec{F}^{RIS}| = \sqrt{F_x^2 + F_y^2} =$$

$$|\vec{F}^{RIS}| = 10,66 \text{ N} \approx 11 \text{ N} \quad \text{2 c.s.}$$

$$\boxed{F^{RIS} = 11 \text{ N}} \quad \checkmark$$

II^a LEGGE DI NEWTON

II^a legge di Newton

$$\vec{F} = m\vec{a} \Rightarrow F^{RIS} = ma$$

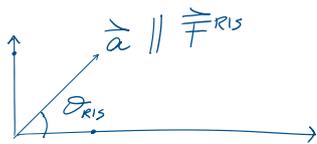
$$a = \frac{F^{RIS}}{m} =$$

$$= 33,31 \text{ m/s}^2$$

$$a \approx 33 \text{ m/s}^2$$



one e verso:



$$\theta = \arctg\left(\frac{a_y}{a_x}\right)$$

$$= \arctg\left(\frac{F_y^{RIS}}{F_x^{RIS}}\right)$$

$$= \arctg\left(\frac{F_y^{RIS}}{F_x^{RIS}}\right)$$

$$\theta_{RIS} = \arctg\left(\frac{F_y^{RIS}}{F_x^{RIS}}\right) =$$

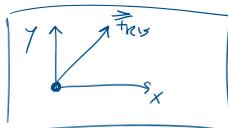
$$= \arctg\left(\frac{8,9}{5,8}\right) =$$

$$\theta_{RIS} = 56,9^\circ \approx 57^\circ$$

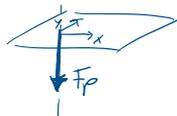
$$\theta_{RIS} = 57^\circ$$

3) STANDBY non lo abbiamo ancora visto

4)



GHIAIO \perp al pi
non c'è ne' F_x, F_y

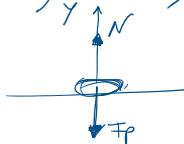


solo F_p è \perp alla
sup. (in ρ la)

$$F_B = -\mu_D N$$

Perpendicolarmente al piano, in questo caso, c'è solo
la F_p forza peso

$$F_z = N - F_p = 0$$



$$N = F_p = mg$$

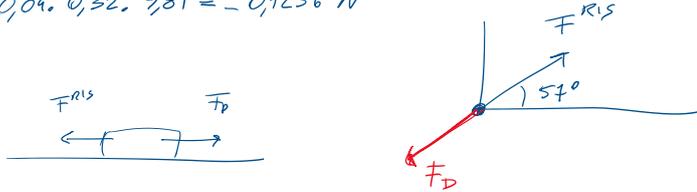
$$N = mg$$

$$F_B = -\mu_D N = -\mu_D mg$$

$$F_B = -0,04 \cdot 0,32 \cdot 9,81 = -0,1256 \text{ N}$$



$$F_D = -0,04 \cdot 0,32 \cdot 9,81 = -0,1256 \text{ N}$$



iamo tener conto dell'effetto dell'attrito

$$F'^{RIS} = (F^{RIS} - F_D) = m a' \quad \text{II}^{\text{a}} \text{ LEGGE DI NEWTON}$$

$$a' = \left(\frac{F^{RIS} - F_D}{m} \right) = \frac{10,66 - 0,1256}{0,32}$$

$$a' = 32,92 \text{ m/s}^2$$

$$\Delta a = a - a' = (33,31 - 32,92) = 0,39 \text{ m/s}^2$$

$$\boxed{\Delta a = 0,39 \text{ m/s}^2}$$

MOMENTO DI UNA FORZA

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \quad \text{Prodotto Vettoriale}$$

↑
vettore

$$\vec{M} = \begin{cases} \text{Modulo} \\ \text{Direzione} \\ \text{Verso} \end{cases}$$

Modulo:

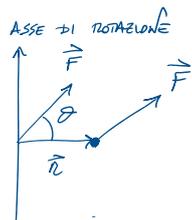
$$|\vec{M}| = r F \sin \theta$$

$$[\vec{M}] = \text{Nm}$$

F = forza

r = distanza asse

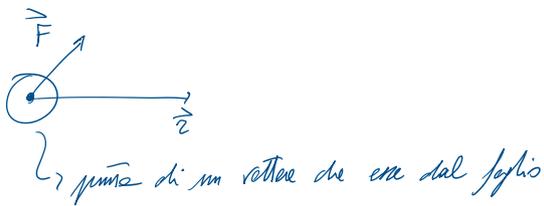
θ = angolo che \vec{r} e \vec{F}



Direzione:

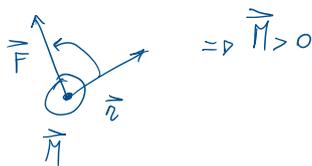
\vec{M} è \perp al piano che formano \vec{r} ed \vec{F}



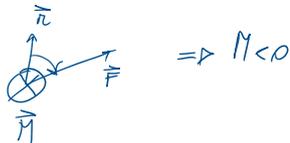


Verzo:

1) Se $\vec{r} \curvearrowright \vec{F}$ in senso antiorario

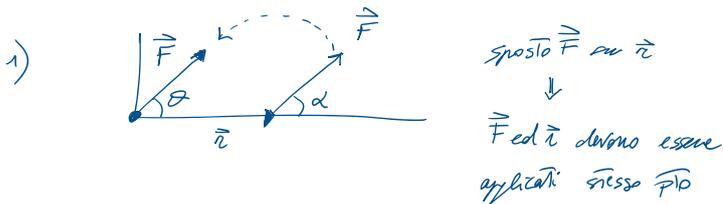
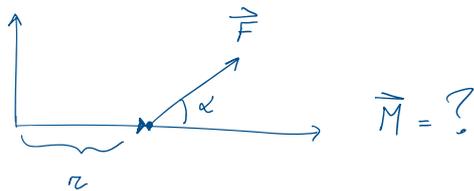


2) Se $\vec{r} \curvearrowright \vec{F}$ in senso orario $\Rightarrow \vec{M} < 0$



Esempio

Calcolare \vec{M} se $r = 2,5\text{m}$ ed $F = 3,2\text{N}$
e $\alpha = 33^\circ$



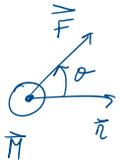
2) Calcolo $\theta = ?$ $\vec{r} \curvearrowright \vec{F}$

$\theta = \alpha$ (in questo caso ma in generale può combinarsi)

$\theta = 33^\circ$

3) segno \vec{M}

$\vec{r} \wedge \vec{F}$ $\begin{cases} \text{s. orario?} \Rightarrow M > 0 \\ \text{s. antiorario?} \Rightarrow M < 0 \end{cases}$



$\vec{r} \wedge \vec{F}$ antiorario
 \Downarrow
 $M > 0$

$$M = + r F \sin \theta = 2,5 \cdot 3,2 \sin(33^\circ)$$

$$M = 4,36 \text{ Nm} \quad \odot$$

