

Lezione #6

23/11/2023

Riassunto puntate precedenti

- F_P ; F_{ARCO} ; N ; $F_{S,D}$
- $\vec{M} = ?$ STANDBY
- P_{10} materiale

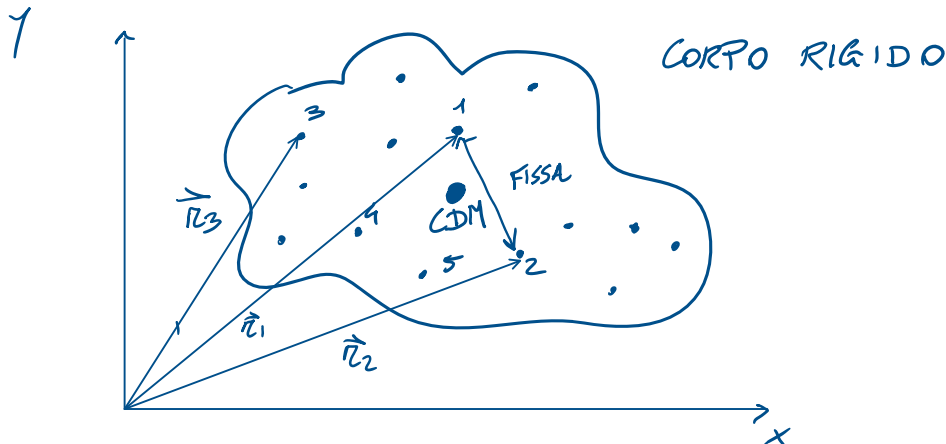
CORPO RIGIDO

La distanza delle molecole "interne", che lo compongono non può variare

↓
equilibrio

$$\sum \vec{F}_{INT}^{RIS} = \vec{0}$$

La risultante delle forze interne è nulla!!



CORPO RIGIDO \rightarrow insieme di n materiali (n)

Supponiamo ora di identificare un n to specifico:

Centro di masse CDM

$$\vec{r}_{CDM} = \frac{\sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i}{\sum_{i=1}^n m_i} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + \dots + m_n \vec{r}_n}{M}$$

$M =$ massa Totale

$$\Rightarrow M \vec{r}_{CDM} = m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + \dots + m_n \vec{r}_n$$

$$\vec{r} \rightarrow \begin{cases} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \vec{v} \\ \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{v} \end{cases}$$

$$M \frac{\Delta \vec{r}_{CDM}}{\Delta t} = m_1 \frac{\Delta \vec{r}_1}{\Delta t} + \dots + m_n \frac{\Delta \vec{r}_n}{\Delta t}$$

$$M \vec{v}_{CDM} = m_1 \vec{v}_1 + \dots + m_n \vec{v}_n$$

$$\vec{v} \rightarrow \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \vec{a}$$

$$\vec{v} \rightarrow \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \vec{a}$$

$$\hookrightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{a}$$

$$M \frac{\Delta \vec{v}_{CDM}}{\Delta t} = m_1 \frac{\Delta \vec{v}_1}{\Delta t} + \dots + m_n \frac{\Delta \vec{v}_n}{\Delta t}$$

$$M \vec{a}_{CDM} = m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2 + \dots + m_n \vec{a}_n$$

$$\underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{\vec{F}_1} \quad \underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{\vec{F}_2} \quad \underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{\vec{F}_n}$$

$$M \vec{a}_{CDM} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n = \vec{F}_{EST.}^{RIS}$$

risultante delle forze esterne

$$\boxed{\vec{F}_{EST.}^{RIS} = M \vec{a}_{CDM}}$$

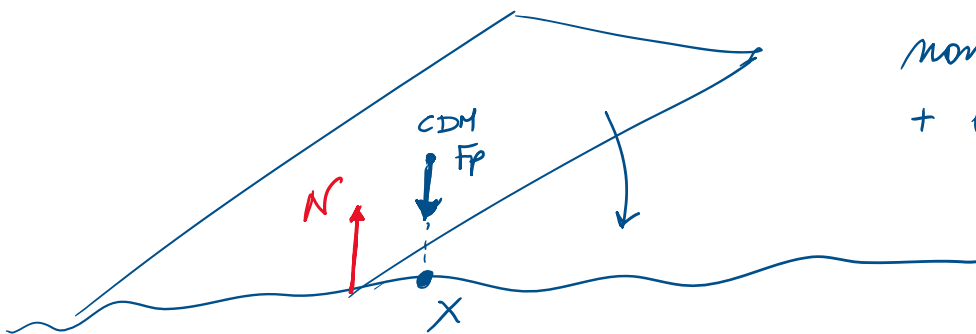
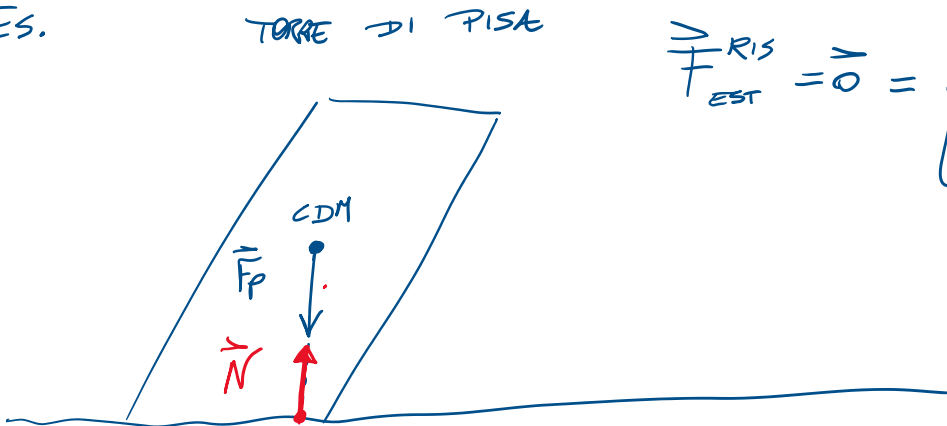
La risultante delle forze esterne agenti su un corpo rigido è pari al prodotto della sua massa totale per l'accelerazione SOLO DEL CENTRO DI MASSA !!!

Un corpo rigido è in equilibrio quando:

$$\vec{F}_{EST}^{RIS} = \vec{0} = M \vec{a}_{CDM} = \vec{0}$$

Si realizza l'equilibrio quando la proiezione delle \vec{F}_p applicate al CDM cade all'interno della superficie d'appoggio

Es. $\vec{F}_{EST}^{RIS} = \vec{0} = \begin{cases} y \rightarrow -F_p + N = 0 \\ \text{SIAMO IN EQ.} \end{cases}$

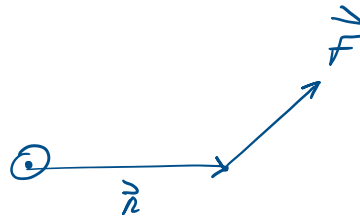
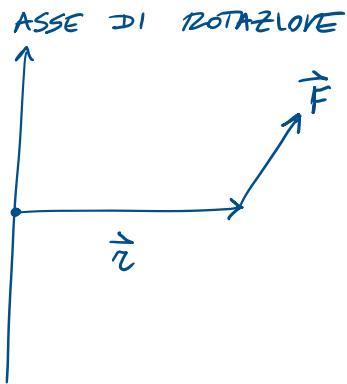


Ora F_p ed N
non si passano
+ bilanciano

MOMENTO DI UNA FORZA

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

\uparrow
 vettore [prodotto vettoriale]



\vec{M} è un vettore

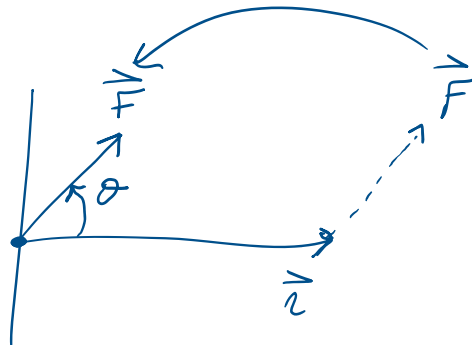
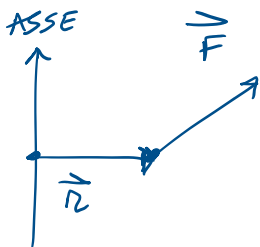
{
 Modulo
 Direzione
 Verso

$$[M] = N \cdot m$$

Modulo

$$M = r F \sin \theta$$

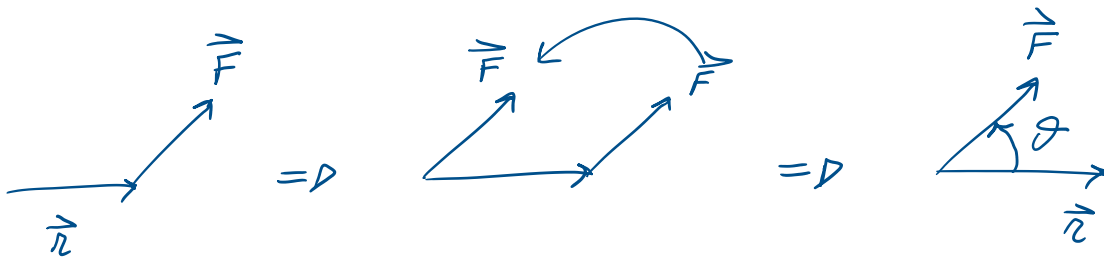
r → dist. asse
 F → Forza
 θ → angolo che forma \vec{r} con \vec{F}



Prendo \vec{F} lo applico nello stesso di \vec{r}

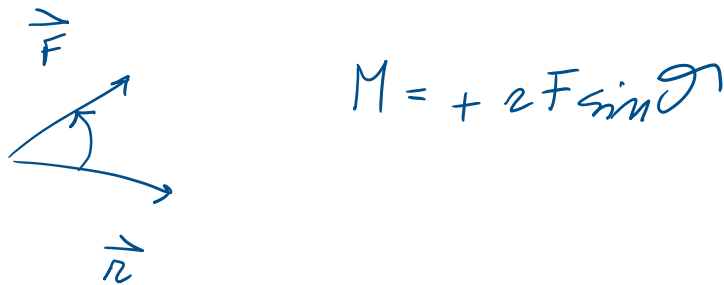
Considero l'angolo che forma \vec{r} con \vec{F}

\vec{r} si deve sovrapporre a \vec{F}

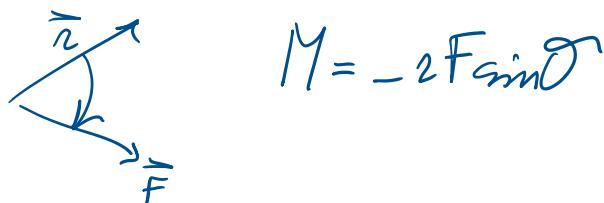


Modulo $M = r F \sin \theta$ ✓

Direzione \Rightarrow) $M > 0$ se $\vec{r} \curvearrowright \vec{F}$ in senso antiorario

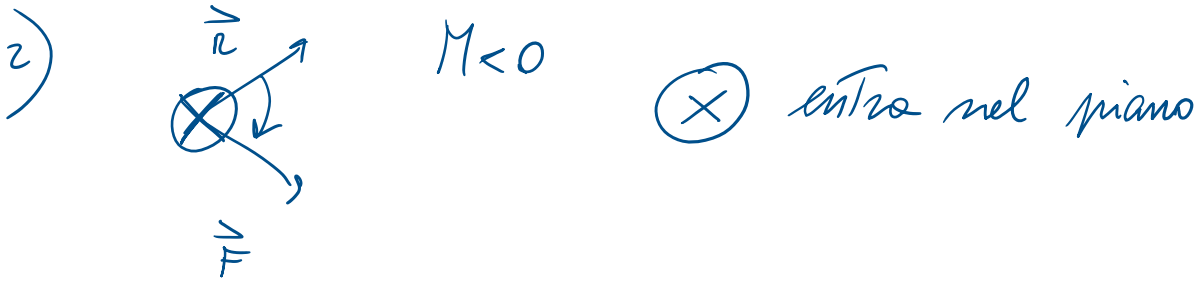
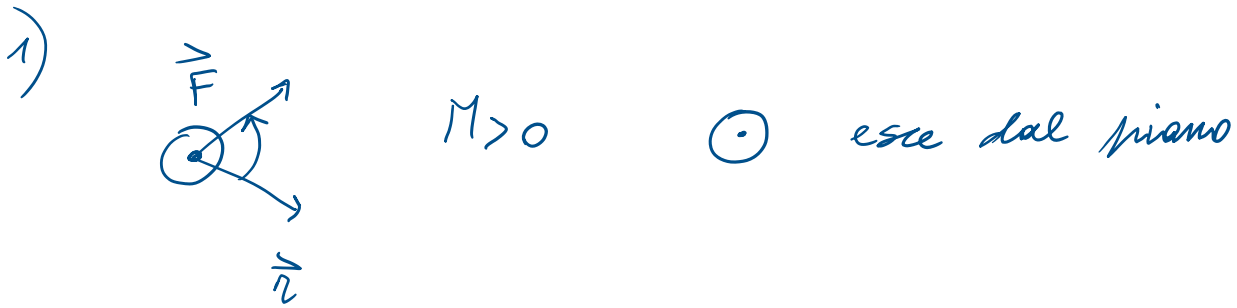


..) $M < 0$ se $\vec{r} \curvearrowleft \vec{F}$ in senso orario



Il momento \vec{e} è sempre \perp al piano formato da

\vec{r} ed \vec{F} :

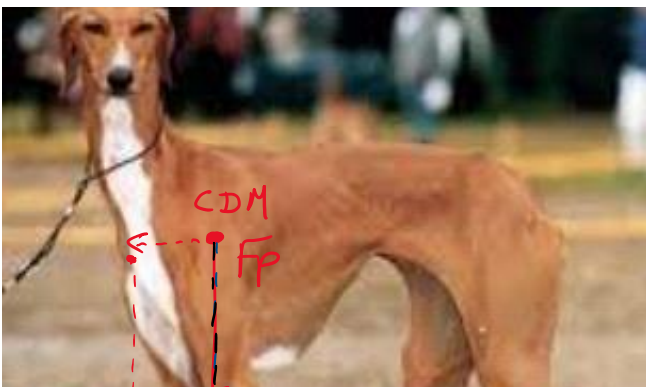


Applicazione BIOMEDICA sul centro di massa

Equilibrio biomeccanico \Rightarrow le forze della FP applicate al CDM code all'interno della superficie d'appoggio.

Esempio #1 :

LEVRIERO

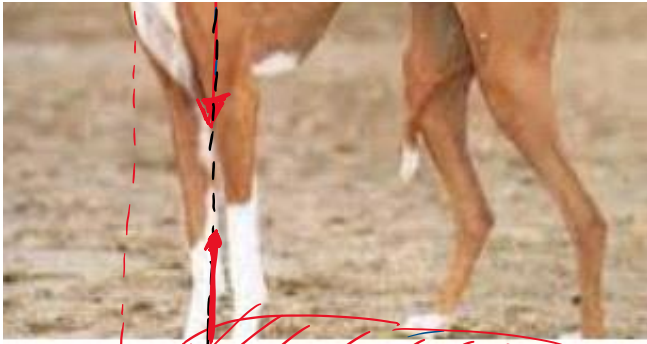


Il CDM code al "bordo" della sup. d'appoggio



ma piccole perturbazione

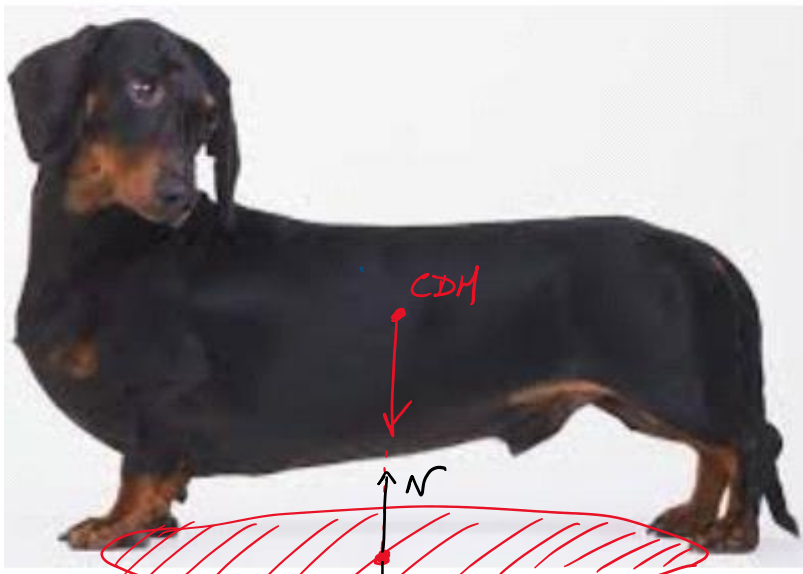




una piccola spinta
 ↓
 perdita d'equilibrio
 ↓
 Inizio del movimento

SUPERFICIE D'APPoggio

Altro esempio "opposto"
 BASSOTTO

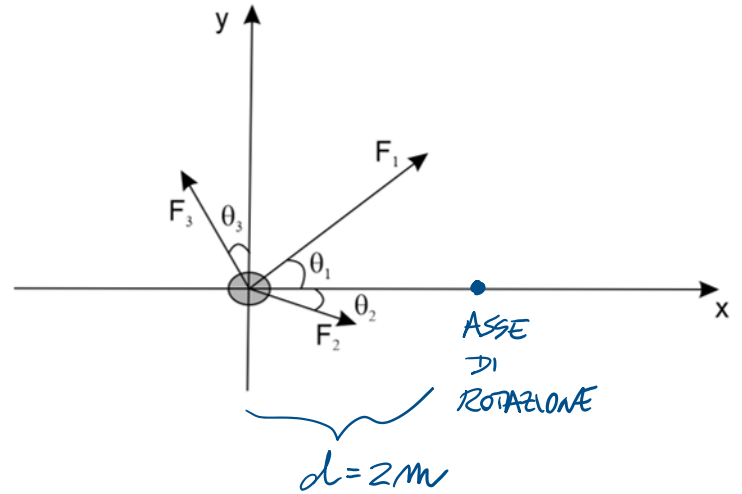


Questo sistema è
 estremamente + stabile
 ↓
 la reazione F_p applicata
 al CDM cade al centro
 delle sup. d'appoggio
 ↓
 Movimento + lento
 meno reattivo

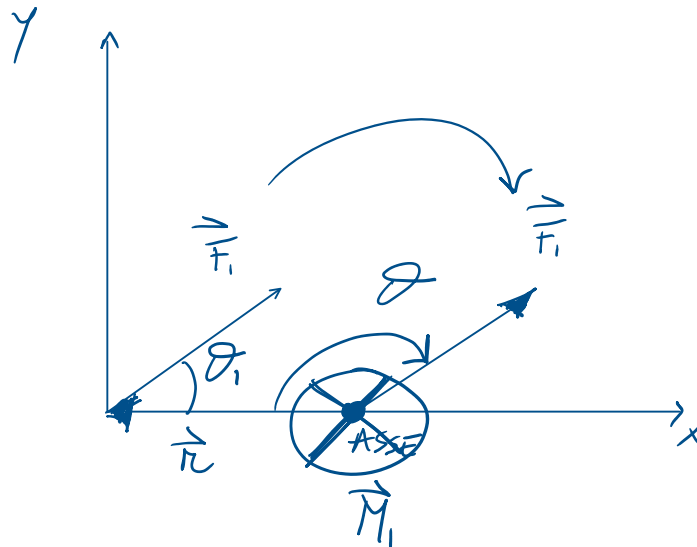
Riprendiamo il punto 3) che avevamo lasciato in
 sospeso:

Un disco da hockey di massa $m=0.32$ 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:

1. Il modulo della risultante delle forze agenti sul disco nel piano xy;
2. Modulo direzione e verso della sua accelerazione;
3. Il momento risultante di F_1 ed F_2 rispetto a un asse perp. al piano xy e posto a distanza di +2 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.



3) $\vec{M}_1 \ll \vec{M}_2$



$$\theta = 180^\circ - \theta_1 = 135^\circ$$

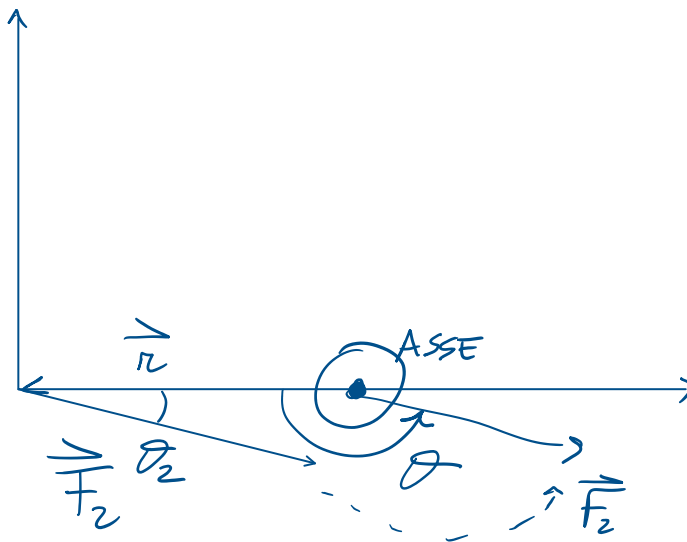
$$\vec{r} \times \vec{F}_1 \text{ s. orario } M < 0$$

$$M_1 = -r F_1 \sin \theta = -2 \cdot 8,5 \cdot \sin(135^\circ)$$

$$M_1 = -17,0208 \text{ Nm}$$

$$M_1 \approx -10 \text{ Nm (1 c.s.)}$$

\vec{M}_2



$\vec{r} \wedge \vec{F}$ s. antiorario $M_2 > 0$

$$\sigma = 180^\circ - \sigma_2 = 149^\circ$$

$$M_2 = + r F_2 \sin \sigma = 2,31 \cdot \sin 149^\circ =$$

$$M_2 = 3,19 \text{ Nm}$$

$$M_2 = 3 \text{ Nm (1 c.s.)}$$

