

Lezione #4

6/11/2025

CINEMATICA

↳ Descrizione del moto ~~Cause~~

↳ moto unif. accel. 2D

$$\begin{cases} x = x_0 + v_{0x}t \\ y = y_0 + v_{0y}t - \frac{1}{2}gt^2 \end{cases} \quad \begin{cases} \dot{x} = v_{0x} \\ \dot{y} = v_{0y} - gt \end{cases}$$

- CAUSE DEL MOTO?



Salvezzaioni

↳ una variazione di \vec{v} nel tempo

$$\overline{\ddot{a}}_M = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} \quad \overline{\ddot{a}} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

Forza \Rightarrow grandezza fisica che rappresenta cause
del moto

3 leggi di NEWTON

1^a LEGGE DI NEWTON (PRINCIPIO DI INERZIA)

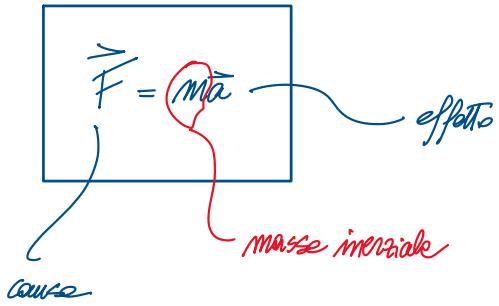
Se la risultante delle forze che agiscono su un sistema è nulla allora la sua velocità non può cambiare, rimane invariata. In particolare, se è fermo $\vec{v} = \vec{0} \Rightarrow$ rimane fermo.

In Fisica un sistema è in equilibrio (risultante delle forze $= \vec{0}$)

quando $\vec{v} = \text{cost.}$ non saylicamente o !!!

- II^a LEGGE DI NEWTON

Definizione operativa di forza:



$$\vec{F} = \text{forza} \rightarrow \text{grandezza vettoriale}$$

$$[F] = \text{Newton} = N$$

Tutte le forze si esprimono in N !!!!!

- $m = \text{massa inerziale}$

$$[m] = \text{Kg}$$

→ Proprietà intrinseca del sistema
di rappresentare le "resistenze" a
cambiare il suo moto

$$m \nearrow \Rightarrow \nearrow \text{resistenze}$$

$$F = ma \quad a \propto F$$

DIRETT.
PROPR.

$$a \propto \frac{1}{m}$$

INVERSA PROPR. $m \nearrow a \searrow$

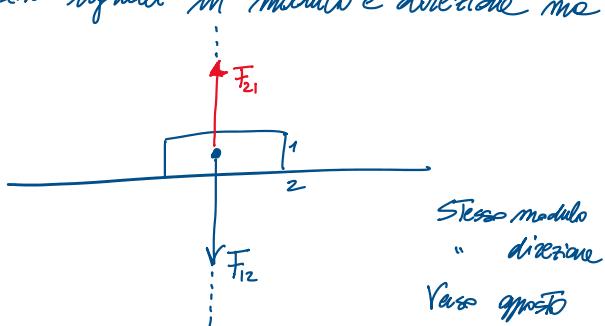
- Esempi:

{ Freccia Rossa

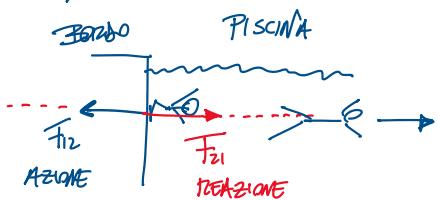
{
 - *crea la pressione*
 - *causa lo spostamento*
 - *ma il moto che viene spinto*

- *III^a LEGGE DI NEWTON:* (Pr. Azione-Reazione)

Quando due sistemi si scambiano forze di contatto
queste sono uguali in modulo e direzione ma verso
opposto



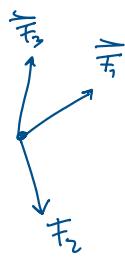
Esempio:



- DATA PRIMA PROVA IN ITINERE -

18/12/2025 14-18

- Come calcoliamo la risultante di una forza?



$$\vec{F}_{\text{ris}} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n = \sum_i^m \vec{F}_i$$

$$\left. \begin{array}{l} \vec{F}_x^{\text{ris}} = F_{1x} + F_{2x} + \dots + F_{nx} \\ \vec{F}_y^{\text{ris}} = F_{1y} + \dots + F_{ny} \end{array} \right\}$$

-

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

$$\left\{ \begin{array}{l} F_x = m a_x \\ F_y = m a_y \end{array} \right.$$

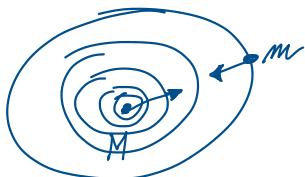
$$F_y^{\text{ext}} = F_y + \dots + F_{ny}$$

Forza Peso

\vec{F}_p è l'effetto del campo gravitazionale



deformazione dell'universo per la
presenza di massa m



$$F_G = G \frac{M m}{r^2}$$

$$\propto \frac{1}{r^2}$$

$\rightarrow g = \text{accelerazione di gravità}$

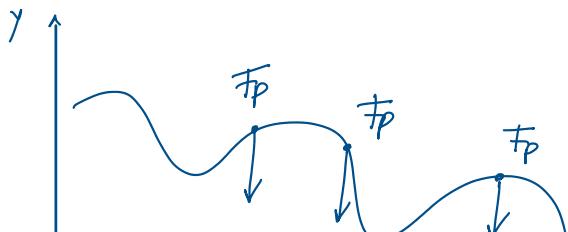
$$F_p = mg$$

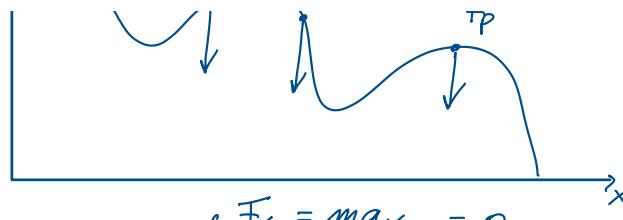
$$g = 9,81 \text{ m/s}^2$$

Assumiamo che g sia costante

Possiamo collegare al moto in caduta libera

$$\vec{a} = (0; -g)$$

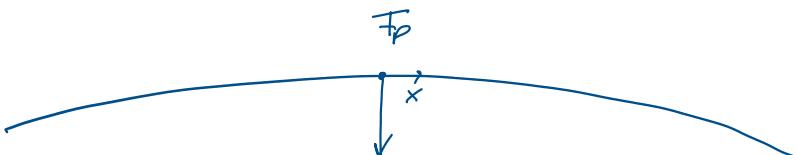




$$\vec{F} = m\vec{a}$$

se $\vec{a} = (0; -g)$

$$\left. \begin{array}{l} F_x = m a_x = 0 \\ F_y = m a_y = -mg \\ a_y = -g \end{array} \right\}$$



- La F_p è responsabile di un moto in caduta libera

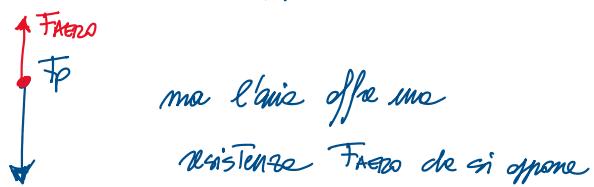
Nel moto $\Rightarrow \vec{F} = m\vec{a}$

$$\left. \begin{array}{l} F_x = 0 \\ F_y = -mg \Rightarrow a_y = -g \end{array} \right\}$$

Le relazioni

$$N_y = N_0 - gt$$

- FORZA DI RESISTENZA AERODINAMICA



$$F_{AERO} = \frac{1}{2} \rho A C_D v^2$$

\hookrightarrow velocità del sistema

Densità dell'aria
 $(\rho = 1 \text{ kg/m}^3)$

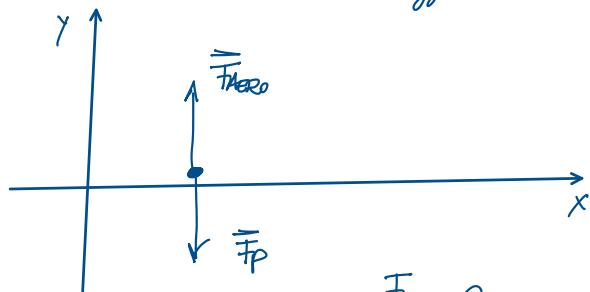
Velocità del sistema
 \rightarrow

$A = \text{superficie del sistema}$
 $c = \text{fattore di forma}$

Calcolo delle velocità limite in caduta libera:

Esercizio

Il prof de Pasquale dopo aver corso il primo pariglione decide di lanciarsi nel vuoto da un aereo senza paracadute, calcolare la sua velocità di atterraggio al suolo



$$\vec{F} = m\vec{a} = \vec{F}_p + \vec{F}_{aero}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} F_x = 0 \\ F_y = -F_p + F_{aero} = m a_y \end{array} \right.$$

Per calcolare l'altitudine impongo che $F_y = 0$

$$0 = -F_p + F_{aero} = -mg + \frac{1}{2} \rho A c v_{lim}^2$$

$$\frac{1}{2} \rho A c v_{lim}^2 = mg$$

$$N_{lm} = \frac{2mg}{\rho A c}$$

Se $m = 85 \text{ kg}$ $A = (1,80 \cdot 0,9) = 0,72 \text{ m}^2$
 $g = 9,81 \text{ m/s}^2$ $c = 0,04$
 $\rho = 1 \text{ kg/m}^3$

$$N_{lm} = 240,63 \text{ m/s} = 240,63 \cdot \frac{10^{-3} \text{ km}}{\left(\frac{1}{3600}\right) \text{ h}} = 240,63 \cdot 3,6$$

$$N_{un} = 866 \text{ km/h} \quad \text{con} \quad c=0,04 !!!$$

$$N_{un} = 173 \text{ km/h} \quad \text{con} \quad \boxed{c=1} \quad \begin{array}{c} \overbrace{\hspace{1cm}} \\ \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow \end{array}$$

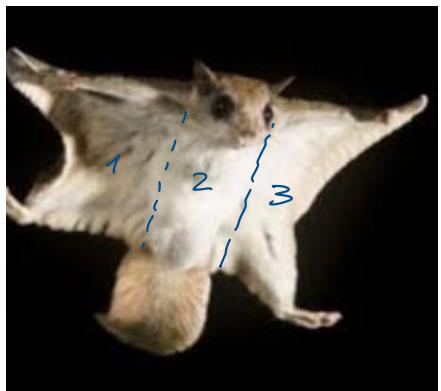
Alcuni esempi di fattori di formazione:

$$\begin{array}{c} \overbrace{\hspace{1cm}} \\ \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow \end{array} \quad c = 1,05$$

$$\circ \quad c = 0,44$$

$$\begin{array}{c} \diagdown \\ \uparrow \uparrow \end{array} \quad c = 0,04$$

Nel mondo animale $\rightarrow c$ può variare a seconda delle esigenze



Sciacallo volante

$\leftarrow \rightarrow$ Triplice le sup.

$$\overbrace{111111}^{A' = 3A}$$



Calcolare le N_{IM} in picchiata e in planata per un'aquila
nella massa $m = 5 \text{ kg}$; in aria $\rho = 1,05 \text{ kg/m}^3$

avendo che $c_{\text{PICCHIATA}} = 0,1$; $A_1 = 0,12 \text{ m}^2$



planata $c_{\text{PLANATA}} = 1,05$; $A_2 = 1,08 \text{ m}^2$.

$N_{IM} = ?$

In picchiata:

$$N_{IM} = \sqrt{\frac{2mg}{\rho c A_1}} = \sqrt{\frac{2 \cdot 5 \cdot 9,81}{1,05 \cdot 0,1 \cdot 0,12}} = 88,29 \text{ m/s}$$

$$N_{CM} = \sqrt{\frac{g \cdot A}{m}} \sqrt{1,05 \cdot 0,1 \cdot 0,12}$$

$$[N_{CM}] = \sqrt{\frac{m/s^2 \cdot m^2}{m}} = \sqrt{\frac{m^2}{s^2}} = m/s \quad \checkmark$$

$$\left| N_{CM} \approx 90 \text{ m/s} \right| \leq 320 \text{ km/h}$$

In pratica

velocità:

$$N_{CM} = \sqrt{\frac{2 \cdot 9,81}{1,05 \cdot 1,05 \cdot 1,08}} = 9,07 \text{ m/s} \approx 32 \text{ km/h}$$

$$\left| N_{CM} \approx 9 \text{ m/s} \right| \quad \text{In pratica} \approx 30 \text{ km/h}$$

Esercizio:

Esercizio di riepilogo sulle tre leggi di Newton.



Cinture di sicurezza e airbag salvano vite umane nel caso di un urto. Ma come funziona esattamente da un punto di vista fisico? Le auto sono progettate per comprimersi in modo tale da assorbire l'urto nella parte anteriore dell'auto e la funzione della cintura di sicurezza è quella di mantenere il passeggero solidale con la macchina. Nel caso di un impatto l'abitacolo decelera e si ferma in uno spazio di circa $\Delta x_{\text{cint}} = 1 \text{ m}$. Un occupante, trattenuto dalla cintura decelera insieme all'auto.

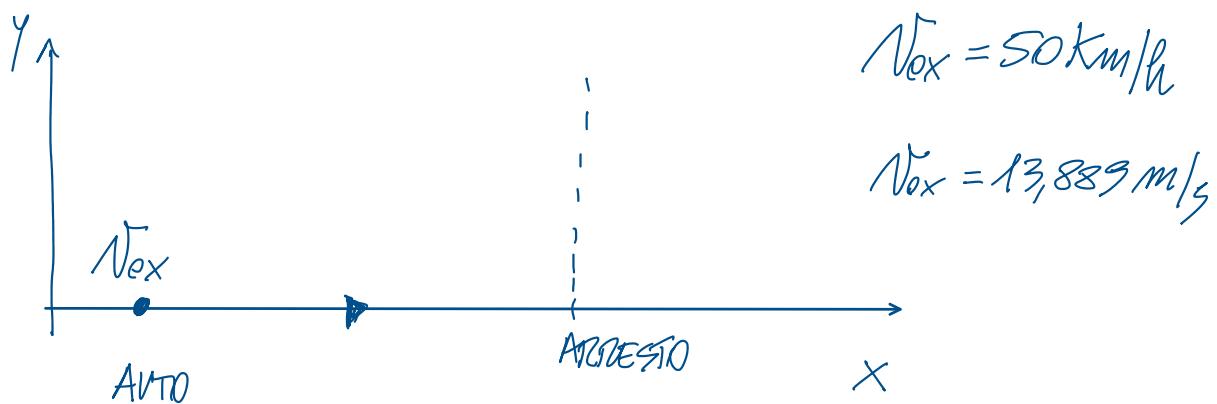
1. Cosa succede invece a un occupante senza cintura di sicurezza? A quale legge di Newton possiamo fare riferimento per spiegarne il moto?

In assenza di cintura l'occupante procede con la sua velocità iniziale fino a incontrare il lunotto anteriore dell'auto e decelera solo all'impatto, su una distanza pari a quella del vetro dell'auto $\Delta x_{\text{vetro}} = 5 \text{ mm}$. Supponiamo che l'auto stia procedendo lungo asse x alla velocità iniziale di $v_x = 50 \text{ km/h}$ (tutta diretta lungo asse x) e che la massa del passeggero sia $m = 60 \text{ kg}$. Sapendo che nell'urto l'auto passa dalla velocità iniziale a una velocità finale nulla nelle distanze riportate (1 mm vs 5 mm) calcolare:

2. La forza esercitata sull'occupante nel caso in cui indossi le cinture di sicurezza
3. La forza esercitata sull'occupante nel caso in cui non indossi le cinture di sicurezza
4. Quale legge di Newton ci consente di calcolare le forze in gioco?

Ora, dal momento che la forza massima sopportabile da un essere umano sulla fronte del cranio, prima di fratturarsi è pari a $F_{\text{max}} = 6 \text{ kN}$,

5. le forze stimate ai punti 2,3 saranno letali per il passeggero?
6. Quale legge di Newton ci consente di arrivare a tali conclusioni?



a che tempo $V=0 \rightarrow$ arresto?

$$N = N_{ex} + a_x t$$

quanto vale $t_{arresto}$?

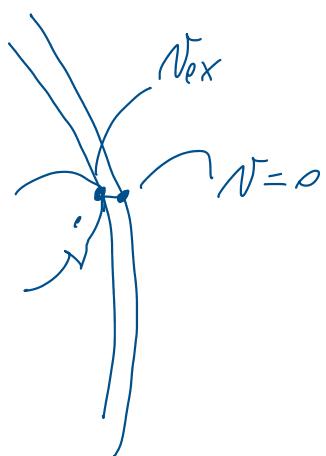
impongo $N=0 \Rightarrow t_{arresto}$

$$0 = N_{ex} + a_x t_{arresto}$$

$$+ a_x t_{arresto} = - N_{ex} / a_x$$

$$t_{arresto} = - \frac{N_{ex}}{a_x}$$

Supponiamo di non avere le iniziali di simmetria
e quindi di fermaci in uno spazio $\Delta x = 1\text{mm}$ (spessore
del rotolo)



$\hat{\Delta x}$

$$x = x_0 + v_{ox} t + \frac{1}{2} a_x t^2$$

$$\Delta x = 1 \text{ mm} = (x - x_0)$$

$$(x - x_0) = v_{ox} t + \frac{1}{2} a_x t^2$$

$$\Delta x = v_{ox} \left(-\frac{v_{ox}}{a_x} \right) + \frac{1}{2} a_x \left(-\frac{v_{ox}}{a_x} \right)^2$$

$\underbrace{-\frac{v_{ox}}{a_x}}$ TANNESTO $\underbrace{\left(-\frac{v_{ox}}{a_x} \right)^2}$ TANNESTO

$$= - \frac{v_{ox}^2}{a_x} + \frac{1}{2} \Delta x \frac{v_{ox}^2}{a_x^2} = - \frac{1}{2} \frac{v_{ox}^2}{a_x}$$

$$\Delta x = - \frac{1}{2} \frac{v_{ox}^2}{a_x}$$

↑ $\underbrace{\frac{v_{ox}^2}{a_x}}$ INCognita

$$a_x = - \frac{1}{2} \frac{v_{ox}^2}{\Delta x}$$

SENZA CINTURA $\Delta x = 5 \text{ mm}$ $v_{ox} = 13,889 \text{ m/s}$

$$\left\{ a_x = - \frac{1}{2} \frac{(13,889)^2}{(5 \cdot 10^{-3})} \right.$$

$$\left. a_x = -19290,43 \text{ m/s}^2 \right.$$

con la curva $\Delta x = 1m$; $N_{ex} = 13,889 \text{ m/s}$

$$a_x = -\frac{1}{2} \frac{(13,889)^2}{1} = -95,22 \text{ m/s}^2$$