

PROBLEMA 3.16

**Salto in lungo \*\***

Un saltatore in lungo arriva alla fine della rincorsa con una velocità orizzontale  $v_L$ . A questo punto salta in una direzione che, nel suo sistema di riferimento, forma un angolo  $\alpha$  rispetto all'orizzontale. Sempre nel suo sistema di riferimento il modulo della velocità immediatamente successiva al salto è  $v_0$ .

Determinare l'angolo  $\alpha$  che corrisponde alla massima lunghezza del salto e calcolare l'angolo  $\alpha'$  corrispondente nel sistema solidale al suolo.

**Soluzione**

Mettendosi nel sistema di riferimento solidale al suolo avremo le due componenti della velocità iniziale della forma

$$\begin{aligned}v_{x0} &= v_L + v_0 \cos \alpha \\v_{y0} &= v_0 \sin \alpha\end{aligned}$$

che sostituite nell'espressione della gittata

$$\ell = \frac{2v_{x0}v_{y0}}{g} = \frac{2v_0^2}{g} \sin \alpha \left( \frac{v_L}{v_0} + \cos \alpha \right) \quad (3.16.1)$$

ci fornisce la quantità da rendere massima variando  $\alpha$ . Derivando otteniamo l'equazione

$$2 \cos^2 \alpha + \frac{v_L}{v_0} \cos \alpha - 1 = 0$$

che ha per soluzione

$$\cos \alpha = -\frac{v_L}{4v_0} \pm \sqrt{\frac{1}{2} + \left(\frac{v_L}{4v_0}\right)^2}$$

Se consideriamo l'Equazione (3.16.1) vediamo che la soluzione accettabile deve essere positiva. Infatti, se per assurdo la gittata massima si avesse per un valore di  $\alpha > \pi/2$ , potremmo considerare  $\beta = \pi - \alpha$ : ma dato che  $\sin \beta = \sin \alpha$  e  $\cos \beta = -\cos \alpha$  troveremmo un valore della gittata più grande. Quindi

$$\cos \alpha = -\frac{v_L}{4v_0} + \sqrt{\frac{1}{2} + \left(\frac{v_L}{4v_0}\right)^2}$$

Notare che per  $v_L \ll v_0$  abbiamo

$$\cos \alpha = \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{v_L}{4v_0} + o\left(\frac{v_L}{v_0}\right)^2$$

e quindi un angolo leggermente minore a  $\pi/4$ , tendente a tale valore (che corrisponde all'angolo ottimale da fermo). Per  $v_L \gg v_0$  abbiamo invece

$$\begin{aligned}\cos \alpha &= -\frac{v_L}{4v_0} + \left(\frac{v_L}{4v_0}\right) \sqrt{1 + \frac{1}{2} \left(\frac{4v_0}{v_L}\right)^2} \\ &= -\frac{v_L}{4v_0} + \left(\frac{v_L}{4v_0}\right) \left[1 + \frac{1}{4} \left(\frac{4v_0}{v_L}\right)^2 + o\left(\frac{v_0}{v_L}\right)^4\right] \\ &= \left(\frac{v_0}{v_L}\right) + o\left(\frac{v_0}{v_L}\right)^3\end{aligned}$$

e quindi un angolo che diventa molto piccolo.

La tangente dell'angolo nel sistema di riferimento solidale al suolo, infine, è data da

$$\tan \alpha' = \frac{v_y}{v_x} = \frac{\sin \alpha}{\frac{v_L}{v_0} + \cos \alpha}$$

Per  $v_L \ll v_0$  abbiamo  $\alpha' \rightarrow \alpha$ . Per  $v_L \gg v_0$  abbiamo invece  $\alpha' \rightarrow 0$ .