

PROBLEMA 5.120

**Massa su guida circolare e molla II \*\***

Una particella di massa  $m$  è vincolata alla guida circolare di raggio  $R$  posta in un piano orizzontale. Inoltre è fissata ad una molla di costante  $k$  e lunghezza a riposo  $\ell_0$ . L'altro estremo della molla è fissato a un punto posto a una distanza  $R/2$  dal centro della guida.

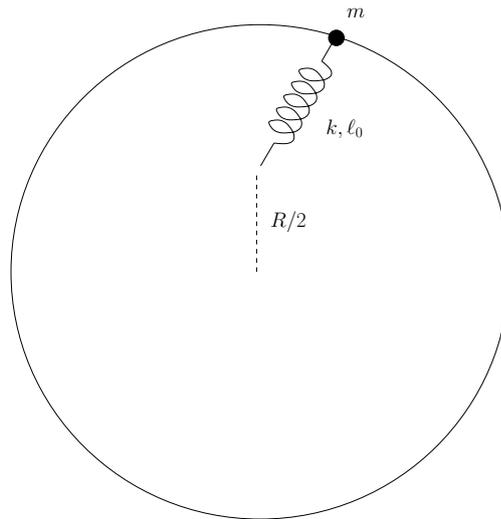


Figura 5.105.: Il sistema considerato nell'esercizio.

1. Se  $\ell_0 = 0$  determinare la minima velocità che deve avere la particella nel punto di minimo allungamento della molla per poter percorrere completamente la guida.
2. In funzione di  $\ell_0 \geq 0$  discutere le posizioni di equilibrio del sistema.
3. Scelta una opportuna coordinata scrivere le equazioni del moto per il sistema, sempre per  $\ell_0$  generico.

**Soluzione<sup>16</sup>****Domanda 1**

Possiamo scegliere come coordinata l'angolo  $\theta$  tra il raggio corrispondente alla posizione della particella e quello corrispondente alla posizione di massimo avvicinamento. L'energia cinetica si scriverà quindi

$$K = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}mR^2\dot{\theta}^2$$

<sup>16</sup>Secondo esercizio scritto 11/1/2007

e quella potenziale

$$U = \frac{1}{2}k(\ell - \ell_0)^2$$

Con

$$\ell = \sqrt{R^2 \sin^2 \theta + (R \cos \theta - R/2)^2} = R\sqrt{\frac{5}{4} - \cos \theta}.$$

Nel nostro caso  $\ell_0 = 0$  quindi

$$E = K + U = \frac{1}{2}mR^2\dot{\theta}^2 + \frac{kR^2}{2} \left( \frac{5}{4} - \cos \theta \right).$$

Eguagliando l'energia nel punto di massimo e di minimo avvicinamento otteniamo

$$\frac{1}{2}mv_0^2 + \frac{1}{2}k\ell_{min}^2 > \frac{1}{2}k\ell_{max}^2$$

da cui

$$v_0 = \sqrt{\frac{k}{m} (\ell_{max}^2 - \ell_{min}^2)}$$

ossia

$$v_0 = \sqrt{\frac{k}{m} R^2 (\ell_{max}^2 - \ell_{min}^2)} = R\sqrt{\frac{2k}{m}}$$

## Domanda 2

Se sulla molla vi è tensione, una posizione sarà di equilibrio solo quando questa è ortogonale al vincolo. Ciò è possibile soltanto in  $\theta = 0$  e  $\theta = \pi$ .

L'altra possibilità è che non vi sia tensione. Questo accade quando la molla è alla sua lunghezza di riposo, il che significa

$$\ell_0^2 = R^2 \left( \frac{5}{4} - \cos \theta \right)$$

cosa possibile solo se

$$\frac{1}{2}R \leq \ell_0 \leq \frac{3}{2}R.$$

Il relativo angolo è dato da

$$\cos \theta = \frac{5}{4} - \frac{\ell_0^2}{R^2}$$

## Domanda 3

Possiamo ottenere le equazioni del moto derivando l'energia totale rispetto al tempo:

$$\begin{aligned}\dot{E} &= \frac{d}{dt} \left[ \frac{1}{2} m R^2 \dot{\theta}^2 + \frac{k}{2} \left( R \sqrt{\frac{5}{4} - \cos \theta} - \ell_0 \right)^2 \right] \\ &= m R^2 \dot{\theta} \ddot{\theta} + k \left( R \sqrt{\frac{5}{4} - \cos \theta} - \ell_0 \right) \frac{R \sin \theta}{2 \sqrt{\frac{5}{4} - \cos \theta}} \dot{\theta}\end{aligned}$$

da cui

$$m R \ddot{\theta} + \frac{k}{2} \left( R - \frac{\ell_0}{\sqrt{\frac{5}{4} - \cos \theta}} \right) \sin \theta = 0$$