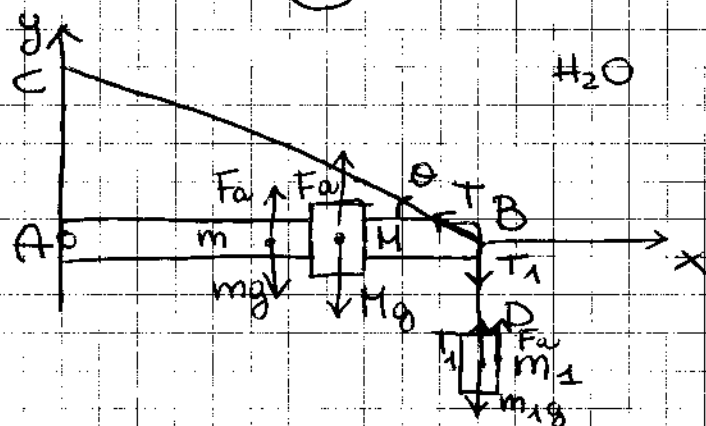


ESERCIZIO 1



Il sistema
 (barra m +
 massa M) è
 in equilibrio.
 $\sum \vec{\tau}_{\text{ext}} = 0$

Calcolo i momenti rispetto all'axe di rotazione in A
 Forze esterne agenti sul sistema =

$m\vec{g} + \vec{F}_{a_m}$ applicati al CM della barra m

$M\vec{g} + \vec{F}_{a_M}$ " " di M

$\vec{T}$ tensione del filo BC

$\vec{T}_1$ " " " BD

$\vec{F}_v$ forza vincolare applicata in A dallo snodo.

$\vec{F}_v$ produce momento nullo perché è applicata sull'axe di rotazione

$$\vec{F}_{a_m} = \frac{\rho_{H_2O}}{\rho_m} m g \hat{y} = \frac{1}{2} m g \hat{y}$$

$$m\vec{g} = -m g \hat{y}$$

$$\vec{F}_{a_M} = \frac{\rho_{H_2O}}{\rho_M} M g \hat{y} = \frac{1}{3} M g \hat{y}$$

$$M\vec{g} = -M g \hat{y}$$

$$\vec{T} = -T \cos \theta \hat{x} + T \sin \theta \hat{y}$$

$$\text{con } \sin \theta = \frac{h}{\sqrt{R^2 + L^2}}$$

$$\vec{T}_1 = -T_1 \hat{y}$$

② La massa m_1 è in equilibrio:

$$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = 0$$

Forze applicate a m_1 :

$$m_1 \vec{g} = -m_1 g \hat{y}$$

$$\vec{F}_{e_{m_1}} = \frac{\rho_{\text{H}_2\text{O}}}{\rho_{m_1}} m_1 g \hat{y} = \frac{1}{4} m_1 g \hat{y}$$

$$\vec{T}_1 = T_1 \hat{y}$$

$$\Rightarrow -m_1 g + \frac{1}{4} m_1 g + T_1 = 0$$

$$T_1 = \frac{3}{4} m_1 g$$

$$T_1 = \left(\frac{3}{4} \cdot 1 \cdot 9,8 \right) \text{ N} = 7,35 \text{ N} \approx \boxed{7,4 \text{ N}}$$

$$\sum \vec{\tau}_{\text{ext}} = 0 \quad \text{per il sistema (m+M)}$$

$$\Rightarrow \text{componente } z \text{ di } \sum \vec{\tau}_{\text{ext}} = 0 \quad \text{ovvero}$$

$$-mg \frac{L}{2} + \frac{1}{2} mg \frac{L}{2} - Mg x + \frac{1}{3} Mg x - T_1 L + T \sin \theta L = 0$$

$$-mg \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} - Mg \frac{2}{3} \left(\frac{x}{L} \right) - T_1 + T \frac{L}{\sqrt{R^2 + L^2}} = 0$$

$$T = \frac{\sqrt{R^2 + L^2}}{L} \left[\frac{m}{4} + \frac{2}{3} M \left(\frac{x}{L} \right) + \frac{T_1}{g} \right] g$$

$$T = \frac{\sqrt{9+100}}{3} \left[\frac{5}{4} + \frac{2}{3} \cdot 10 \cdot \frac{8}{10} + \frac{7,35}{9,8} \right] 9,8 \text{ N}$$

$$T = 204,6 \text{ N} \approx \boxed{200 \text{ N}}$$

2) In assenza di acqua, tutte le forze di Archimede sono $= 0$...

③

Dall'eq. per la condizione di equilibrio di m_1 si trova:

$$T_1 - m_1 g = 0$$

$$\Rightarrow T_1 = m_1 g \quad \leftarrow \text{nota che } T_1 \text{ non dipende dalla posizione di } M$$

Dalla condizione di equilibrio $\sum \vec{\tau}_{\text{cent}} = 0$ per il sistema $(M+m)$ si ha:

$$-mg \frac{L}{2} - Mg x - m_1 g L + T \frac{h}{\sqrt{h^2 + L^2}} L = 0$$

quando $x = x_A$ $T = T_{\text{max}}$ e le velle CB si aprono.

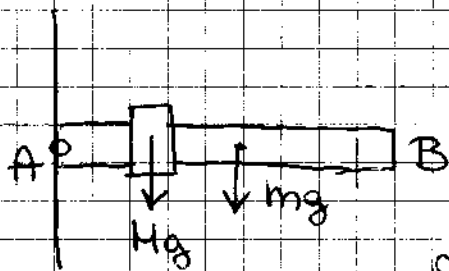
$$-\frac{1}{2} m L - M x_A - m_1 L + T_{\text{max}} \frac{h}{\sqrt{h^2 + L^2}} \frac{L}{g} = 0$$

$$\Rightarrow x_A = \frac{L}{M} \left(\frac{h}{\sqrt{h^2 + L^2}} \frac{T_{\text{max}}}{g} - \left(\frac{m}{2} + m_1 \right) \right)$$

$$x_A = \frac{10}{10} \left[\frac{3}{\sqrt{109}} \cdot \frac{250}{9,8} - (2,5 + 1) \right] \text{ m}$$

$$x_A = 3,83 \text{ m} \approx \boxed{3,8 \text{ m}}$$

③



$$-Mg x_A - mg \frac{L}{2} = I \alpha$$

$\alpha_z =$ componente z di $\vec{\alpha}$

ovvero $\vec{\alpha} = \alpha_z \hat{z}$

$$\textcircled{4} \quad I = \underbrace{\frac{1}{12} mL^2 + m\left(\frac{L}{2}\right)^2}_{I_m} + \underbrace{Mx_A^2}_{I_H} \quad \begin{array}{l} \text{trattando} \\ M \text{ come} \\ \text{punto fisso} \end{array}$$

$$I = \frac{1}{3} mL^2 + Mx_A^2$$

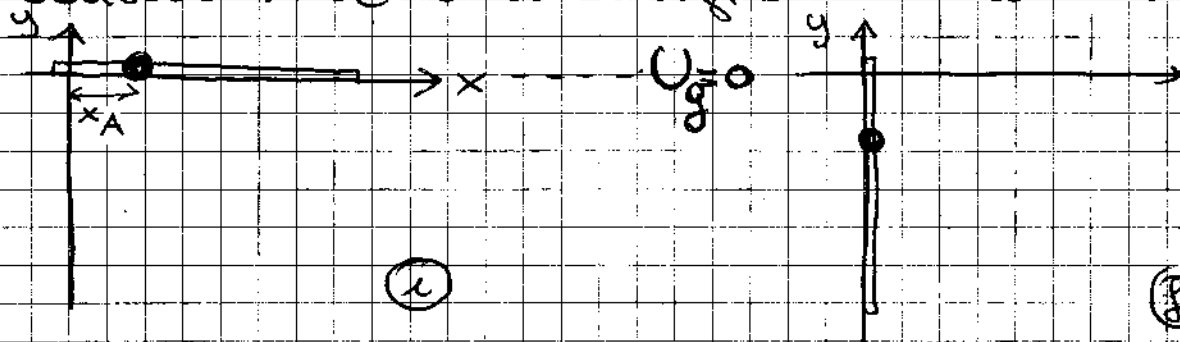
$$\Rightarrow \alpha_z = - \frac{mL/2 + Mx_A}{\frac{1}{3} mL^2 + Mx_A^2} g$$

$$\alpha_z = - \frac{5.5 + 10 \cdot 3.83}{\frac{5}{3} \cdot 100 + 10 \cdot (3.83)^2} \cdot 9.8 \quad \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}$$

$$\alpha_z = - \frac{63.3}{313.356} \cdot 9.8 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2} = - 1.98 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2} \approx \boxed{- 2.0 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}}$$

$$\vec{\alpha} = \alpha_z \hat{z} = - |\alpha| \hat{z} \quad \text{con } |\alpha| = 2.0 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}$$

④ Conservazione dell'energia meccanica



$$E_i = E_f$$

$$E_i = 0$$

poiché il sistema è fermo e
ha posto $U_g = 0$ per $y = 0$

$$E_f = \frac{1}{2} I \omega^2 - \underbrace{mg \frac{L}{2} = Mgx_A}_{\text{energia potenziale gravitazionale}}$$

energia potenziale gravitazionale

$$\Rightarrow \frac{1}{2} I \omega^2 - m g \frac{L}{2} - M g x_A = 0 \quad (5)$$

$$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2}{I} \left(m \frac{L}{2} + M x_A \right) g}$$

$$I = \frac{1}{3} m L^2 + M x_A^2 = \left(\frac{5}{3} \cdot 100 + 10 \cdot (3,83)^2 \right) \text{kg m}^2$$

$$I = 313,356 \text{ kg m}^2$$

$$\omega = \sqrt{\frac{2}{313,356} (5 \cdot 5 + 10 \cdot 3,83) \cdot 9,8} \quad \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$\omega = 1,99 \frac{\text{rad}}{\text{s}} \approx \boxed{2,0 \frac{\text{rad}}{\text{s}}}$$

Il sistema ruota in senso orario

$$\vec{\omega} = -|\omega| \hat{z} \quad \text{con} \quad \omega = 2,0 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

5) Dopo l'urto con la parete verticale la barra ruota in senso antiorario con velocità angolare ω' (subito dopo l'urto)

data da:

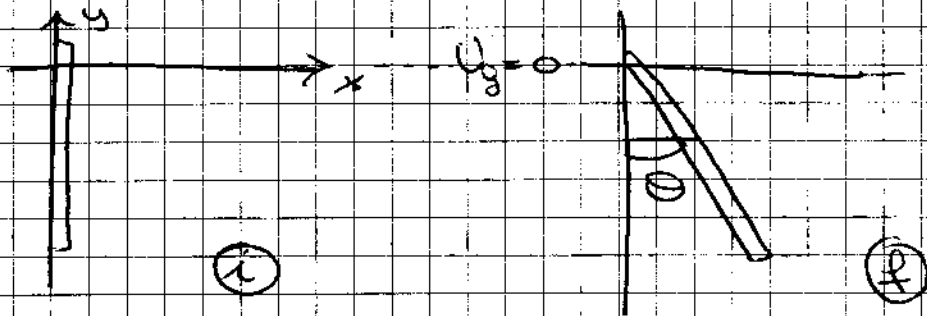
$$\underbrace{U_g + \frac{1}{2} I \omega'^2}_{\text{energia meccanica in istante dopo l'urto}} + \Delta E = \underbrace{\frac{1}{2} I \omega^2 + U_g}_{\text{energia meccanica in istante prima dell'urto}}$$

L'energia gravitazionale è la stessa perché il sistema è nella stessa posizione prima e dopo l'urto

$$\Rightarrow \frac{1}{2} I \omega'^2 = \frac{1}{2} I \omega^2 - \Delta E$$

Dopo l'urto, ruota la barra solo, l'energia

⑥ meccanica e conservazione.



$$E_i = -mg \frac{L}{2} - Mg x_A + \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$E_f = -mg \frac{L}{2} \cos \theta - Mg x_A \cos \theta$$

$$E_i = E_f$$

$$-\left(mg \frac{L}{2} + Mg x_A\right) + \frac{1}{2} I \omega^2 - \Delta E = -\left(mg \frac{L}{2} + Mg x_A\right) \cos \theta$$

$$\Rightarrow \cos \theta = \frac{1 - \left(\frac{1}{2} I \omega^2 - \Delta E\right)}{mg \frac{L}{2} + Mg x_A}$$

$$\cos \theta = 1 - \frac{0,5 \cdot 313,356 \cdot (1,99)^2 - 200}{(5 \cdot 5 + 10 \cdot 3,83) \cdot 9,8}$$

$$\cos \theta = 1 - \frac{420,46}{633,98} = 1 - 0,6778 = 0,3222$$

$$\Rightarrow \theta = 71,20^\circ$$

Quindi la max quota raggiunta dal M è

$$y_{M_{\max}} = -x_A \cos \theta$$

$$y_{M_{\max}} = -3,83 \cdot 0,3222 \text{ m} \approx -1,2 \text{ m}$$

1) L'energia meccanica NON si conserva perché l'urto è anelastico. La quantità di moto NON si conserva perché è presente la forza vincolare esercitata dal perno sul disco che ha una componente nella direzione di $\vec{P}_{in}$.

Si conserva il momento angolare L_z rispetto all'asse di rotazione del disco

$$2) L_{zi} \text{ (iniziale)} = L_{zf} \text{ (finale)}$$

Consideriamo il primo urto, quello con la massa che parte dal punto B.

$$L_{zi} = 0$$

perché il disco è fermo e la massa ha velocità diretta verso il centro del disco

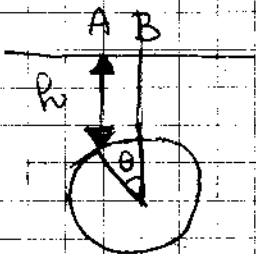


Quindi dopo il 1° urto $L_{zf} = L_{zi} = 0$

Consideriamo il 2° urto, quello con la massa che parte dal punto A. Essa colpisce il disco con velocità $\vec{V}_A$ diretta nella direzione $-\hat{y}$ avente modulo

$$V_A = \sqrt{2gh}$$

h = spazio percorso dalla massa in caduta libera prima di urtare il disco



$$\theta = 30^\circ$$

$$h = 2R - R \cos \theta$$

$$h = 2R \left(1 - \frac{\cos \theta}{2}\right) = 0,567 \text{ m}$$

(8)

$$\Rightarrow v_A = \sqrt{4gR \left(1 - \frac{\cos \theta}{2}\right)} = \sqrt{2 \cdot 9,8 \cdot 0,567} \text{ m/s}$$

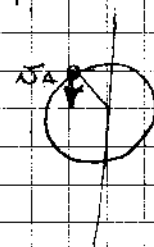
$$v_A = 3,33 \text{ m/s}$$

Prima dell'urto con la morsa partita da A.

$$L_{zi} = 0 + m v_A R \sin \theta$$

↑
del disco + la
morsa partita da B
che è rimasta attaccata
al disco (tutto fermo)

↑ della morsa
partita da A

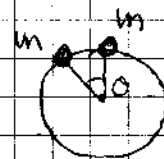


Dopo l'urto:

$$L_{zf} = I_o \omega_o$$

con I_o = momento d'inerzia del disco
con le due morse attaccate

$$I_o = \frac{1}{2} M R^2 + 2 m R^2$$



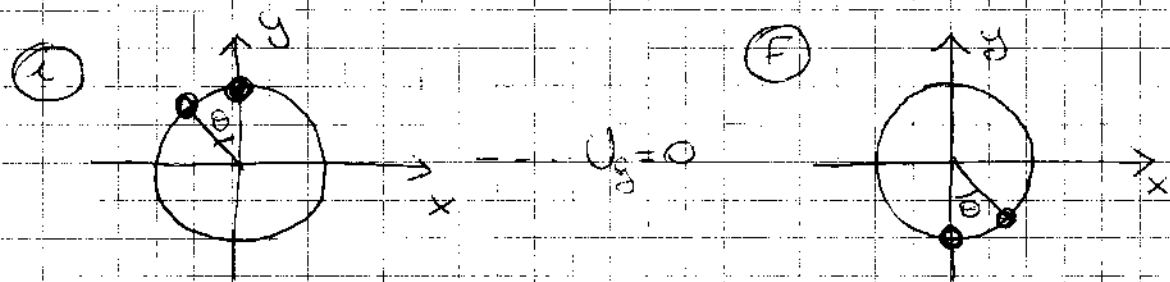
$$\Rightarrow m v_A R \sin \theta = \left(\frac{1}{2} M R^2 + 2 m R^2 \right) \omega_o$$

$$m v_A \sin \theta = \left(\frac{1}{2} M + 2 m \right) R \omega_o$$

$$\omega_o = \frac{m v_A \sin \theta}{\left(\frac{1}{2} M + 2 m \right) R}$$

$$\omega_o = \frac{0,1 \cdot 3,33 \cdot 0,5}{\left(\frac{1}{2} + 0,2 \right) 0,5} \text{ rad/s} = 0,48 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

3) Conservazione dell'energia meccanica ⑨



ω_0

$$\omega_0 = 0.48 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$\vec{\omega}_0 = \omega_0 \hat{z}$$

$$\vec{\omega} = \omega \hat{z}$$

Punto di zero dell'energia potenziale gravitazionale livello $y=0$

$$E_i = mgR + mgR \cos \theta + \frac{1}{2} I_0 \omega_0^2$$

$$E_f = -mgR - mgR \cos \theta + \frac{1}{2} I_0 \omega^2$$

$$E_i = E_f$$

$$\Rightarrow 2mgR + 2mgR \cos \theta + \frac{1}{2} I_0 \omega_0^2 = \frac{1}{2} I_0 \omega^2$$

$$\frac{1}{2} I_0 \omega^2 = \frac{1}{2} I_0 \omega_0^2 + 2mgR (1 + \cos \theta)$$

$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 + \frac{4mgR(1 + \cos \theta)}{I_0}}$$

$$\omega = 4.6 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

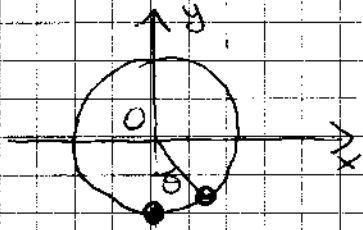
Osservo che nell'evoluzione tra l'istante (1) (subito dopo l'urto) all'istante (2) (dopo un mezzo giro) L_z non si conserva, infatti

è presente la forza peso che genera un momento $\neq 0$ rispetto all'asse di rotazione, e quindi essendo

$$\sum \vec{\tau}_{\text{ext}} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

non ha che $\vec{L}$ non si conserva.

4)



$$x_{\text{cm}} = \frac{0 \cdot M + 0 \cdot m + R \sin \theta \cdot m}{M + 2m}$$

$$\Rightarrow x_{\text{cm}} = \frac{m}{M + 2m} R \sin \theta$$

$$y_{\text{cm}} = \frac{0 \cdot M - Rm - R \cos \theta m}{M + 2m}$$

$$\Rightarrow y_{\text{cm}} = - (1 + \cos \theta) R \frac{m}{M + 2m}$$

$$\begin{cases} x_{\text{cm}} = 0,021 \text{ m} \\ y_{\text{cm}} = -0,078 \text{ m} \end{cases}$$

$$v_{\text{cm}} = \omega d$$

d = distanza del C.M. dal punto O

$$d = \sqrt{x_{\text{cm}}^2 + y_{\text{cm}}^2}$$

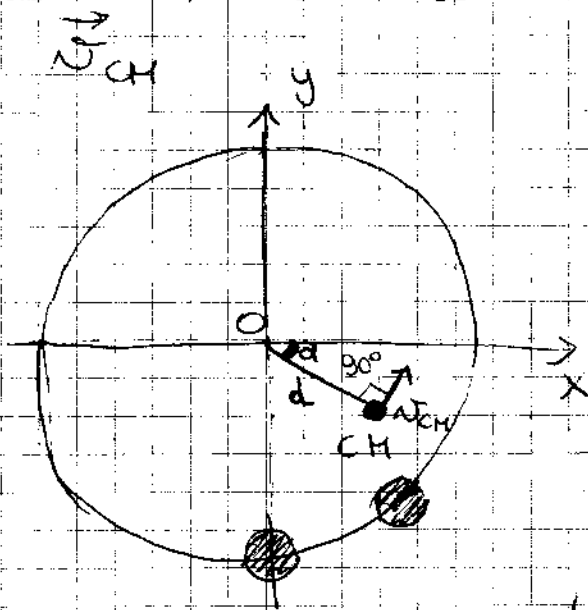
$$d = 0,080 \text{ m}$$

$$\Rightarrow v_{\text{cm}} = 0,37 \text{ m/s}$$

modulo della velocità del C.M.

Per determinare la direzione di

(11)



$$v_{CHx} = v_{CH} \sin \alpha$$

$$v_{CHy} = v_{CH} \cos \alpha$$

$$\text{con } |y_{CH}| = x_{CH} \tan \alpha$$

$$\Rightarrow \tan \alpha = 3,738$$

$$\alpha = 75^\circ$$

$$\begin{cases} v_{CHx} = 0,36 \text{ m/s} \\ v_{CHy} = 0,095 \text{ m/s} \end{cases}$$

5) Per $t > 0$ il sistema (disco + 2 uome) è soggetto solo alla forza peso

$$\sum \vec{F}_{ext} = \underbrace{(M + 2m)}_{\text{massa del sistema}} \vec{a}_{CH}$$

$$\text{con } \sum \vec{F}_{ext} = (M + 2m) \vec{g}$$

$$\Rightarrow \vec{a}_{CH} = \vec{g} \quad a_{CH} = -g$$

$$\text{con } g = 9,8 \text{ m/s}^2$$

$$\begin{cases} v_{CHx} = 0,36 \text{ m/s} & \text{costante} \end{cases}$$

$$\begin{cases} v_{CHy}(T) = v_{CHy}(0) - gT = -98 \text{ m/s} \\ \quad \quad \quad 0,095 \text{ m/s} \end{cases}$$

$$x_{CH}(T) = x_{CH}(0) + v_{CHx} \cdot T$$

12

$$y_{CH}(T) = y_{CH}(0) + v_{CHy}(0) \cdot T - \frac{1}{2} g T^2$$

$$x_{CH}(T) = (0,021 + 0,36 \cdot 1) \text{ m} = 0,38 \text{ m}$$

$$y_{CH}(T) = (-0,078 + 0,095 \cdot 1 - \frac{1}{2} 9,8 \cdot 1^2) \text{ m} =$$

$$= -4,9 \text{ m}$$