

Le Forze e il Moto

Principio di composizione dei moti galileiano: **“Un mobile animato simultaneamente da più moti assume in ogni istante la posizione che avrebbe se i moti invece che simultanei fossero successivi ciascuno per lo stesso intervallo di tempo”**

<p>M.R.U. Moto Rettilineo Uniforme Equazioni generali del moto:</p> $\begin{cases} a = 0 \\ v = cost \\ s = s_0 + vt \end{cases}$	<p>M.R.U.A. Moto Rettilineo Uniformemente Accelerato Equazioni generali del moto: caso del moto di caduta libera</p> $\begin{cases} a = cost \\ v = v_0 + at \\ s = s_0 + v_0t + 1/2 at^2 \end{cases} \quad \begin{cases} a = g = 9,81m/s^2 \\ v = v_0 - gt \\ s = s_0 + v_0t - 1/2 gt^2 \end{cases}$
<p>PIANO INCLINATO di altezza h e lunghezza l:</p> <p>$\vec{P} = m \cdot \vec{g}$ da cui: $P_{//} = m \cdot g \cdot \sin \alpha$ e $P_{\perp} = m \cdot g \cdot \cos \alpha$ per il teorema sui triangoli rettangoli: $\sin \alpha = \frac{h}{l}$</p>	
<p>MOTO dei PROIETTILI (x rappresenta la gittata, α è l'angolo di tiro rispetto al terreno, si trascura la resistenza dell'aria)</p> <p>1. moto di un proiettile lanciato con velocità orizzontale: $\begin{cases} x = v_{0x}t & (m.r.u. \text{ con } x_0 = 0) \\ 0 = h - 1/2 gt^2 & (m.r.u.a. \text{ con } y = 0 \text{ e } y_{0y} = 0) \end{cases}$</p> <p>2. moto di un proiettile lanciato con velocità qualunque: $v_{0x} = v_0 \cos \alpha \quad \begin{cases} x = v_{0x}t & (m.r.u. \text{ con } x_0 = 0) \\ 0 = v_{0y}t - 1/2 gt^2 & (m.r.u.a. \text{ con } y = 0 \text{ e } h = 0) \end{cases}$ <small>dalla seconda eq. si ricavano due valori per il tempo di volo, uno nullo e uno positivo ($t=2V_{0y}/g$) da sostituire nella prima eq. per trovare la gittata x ($x=2V_{0x}V_{0y}/g$)</small></p> <p>3. moto di un proiettile lanciato con velocità qualunque da un'altezza h: $v_{0x} = v_0 \cos \alpha \quad \begin{cases} x = v_{0x}t & (m.r.u. \text{ con } x_0 = 0) \\ 0 = h + v_{0y}t - 1/2 gt^2 & (m.r.u.a. \text{ con } y = 0) \end{cases}$ <small>dalla seconda eq. si ricavano due valori per il tempo di volo, uno negativo non accettabile e uno positivo da sostituire nella prima eq. per trovare la gittata x</small></p> <p>la velocità di impatto sul terreno si ottiene addizionando vettorialm. le comp. della velocità finale: $v_{fx} = v_{0x}$ e $v_{fy} = v_{0y} - gt \rightarrow v_f = \sqrt{v_{fx}^2 + v_{fy}^2}$</p>	
<p>M.C.U. Moto circolare uniforme</p> <p>$T = \frac{1}{f}$ Periodo: tempo necessario a percorrere un ciclo (o un giro), si misura in secondi.</p> <p>$f = \frac{1}{T}$ Frequenza: numero di cicli (o giri) al secondo, si misura in Hertz. <small>Tale unità di misura del S.I. prende il nome dal fisico tedesco Heinrich Hertz (1857-1894)</small></p> <p>$a_c = \frac{v^2}{r}$ l'accelerazione è centripeta <small>(il vettore \vec{a}_c è diretto sempre verso il centro della circonferenza) Uno dei primi a calcolare il modulo della accelerazione centripeta fu il fisico olandese Christian Huygens 1629-1695)</small></p> <p>$v = \frac{2\pi r}{T}$ la velocità è costante in modulo <small>(il vettore \vec{v} è sempre tangente alla circonferenza)</small></p>	
<p>Forza elastica: LEGGE di HOOKE $\vec{F} = -k \cdot \vec{s}$</p> <p>Moto ARMONICO è un moto in cui l'accelerazione vettoriale ha: 1. direzione uguale allo spostamento 2. verso opposto 3. modulo direttamente proporzionale al modulo dello spostamento</p> <p>Periodo: $T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$ \rightarrow formule inverse: $k = \frac{4\pi^2 m}{T^2}; \quad m = \frac{T^2 k}{4\pi^2}$</p> <p>piccole oscillazioni del pendolo</p> <p>Periodo: $T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$ \rightarrow formule inverse: $l = \frac{T^2 g}{4\pi^2}; \quad g = \frac{4\pi^2 l}{T^2}$</p>	
<p>Attrito statico: $F_{att.stat.} = k_s \cdot P_{\perp}$ e $F_{att.dinam.} = k_d \cdot P_{\perp}$</p>	