

UNIVERSITÀ DI PAVIA
FACOLTÀ DI INGEGNERIA
CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA CIVILE E AMBIENTALE/PER L'AMBIENTE E IL TERRITORIO
Esame di Fisica Matematica
22 febbraio 2013

Il *candidato* scriva nello spazio sottostante il proprio Cognome e Nome.

COGNOME

NOME

La *prova* consta di **2** esercizi e **2** domande, e durerà **2 ore** e **30 minuti**. *Non è permesso* usare né calcolatrice né telefono cellulare/smartphone; non è consentito consultare testi o appunti, al di fuori di quelli eventualmente distribuiti dalla Commissione pena l'esclusione dalla prova.

Esercizi

1. Un corpo rigido piano è ottenuto unendo ad una lamina rettangolare omogenea $OABC$ di lati $OA = 2\ell$ e $AB = 4\ell$, e massa $4m$, una lamina rettangolare omogenea $EFHK$ di lati $EF = 2\ell$ e $FK = \ell$, e massa m , mediante due aste omogenee BF e DE , di lunghezza 2ℓ e massa $2m$ ciascuna, saldate ortogonalmente ai lati dei rettangoli. Utilizzando il riferimento cartesiano ortogonale centrato in O , e con assi x ed y paralleli ad OA e OC , calcolare:

1. La posizione del baricentro G del corpo nel riferimento assegnato.

$$(x_G, y_G) = \left(\frac{41}{18}\ell, \frac{23}{19}\ell \right)$$

2. I momenti di inerzia I_{yy}^{OABC} , I_{yy}^{EFDK} , I_{yy}^{BF} e I_{yy}^{DE} rispetto all'asse y delle parti, separatamente.

$$\frac{16}{3}m\ell^2, \frac{61}{3}m\ell^2, \frac{56}{3}m\ell^2, \frac{56}{3}m\ell^2.$$

3. I momenti di inerzia I_{xx}^{OABC} , I_{xx}^{EFDK} , I_{xx}^{BF} e I_{xx}^{DE} rispetto all'asse x delle parti, separatamente.

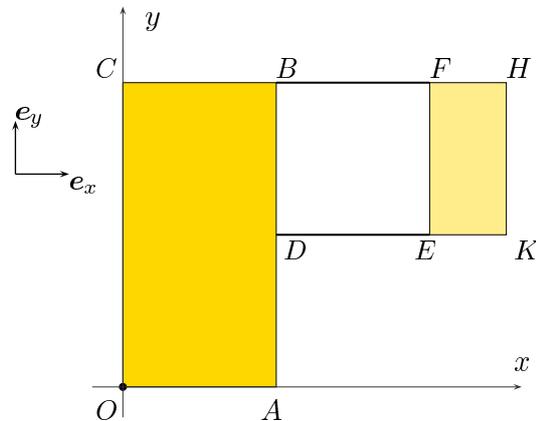
$$\frac{64}{3}m\ell^2, \frac{28}{3}m\ell^2, 8m\ell^2, 32m\ell^2.$$

4. La matrice di inerzia complessiva $[I_O]$ del corpo rispetto al sistema assegnato.

$$\mathbf{I}_O = \begin{pmatrix} \frac{212}{3} & -\frac{115}{3} & 0 \\ -\frac{115}{3} & 63 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{401}{3} \end{pmatrix} m\ell^2$$

5. Il momento di inerzia I_G^{zz} complessivo del corpo rispetto alla retta passante per il baricentro G ortogonale al piano xy .

$$I_G^{zz} = \frac{1015}{36}m\ell^2.$$



2. In un piano verticale, un punto materiale Q di massa $2m$ può muoversi liberamente lungo una guida orizzontale passante per un punto O ; un secondo punto materiale P di massa $3m$ è vincolato a scorrere senza attrito lungo una guida semicircolare fissa, di raggio R , con diametro orizzontale e centro O' posto verticalmente sotto O a distanza $2R$ da esso. Una forza di richiamo elastica, di costante $k = \frac{mg}{R}$ attrae Q verso O ; una seconda forza di richiamo elastica, di costante $k_2 = \gamma \frac{mg}{R}$, attrae Q verso P . Usando come coordinate lagrangiane l'angolo ϑ che PO' forma con la verticale ascendente, contato positivamente in senso antiorario, e l'ascissa x di Q misurata da O , si determini:

1. l'energia cinetica $T(x, \vartheta, \dot{x}, \dot{\vartheta})$ del sistema;

$$T(x, \vartheta, \dot{x}, \dot{\vartheta}) = m\dot{x}^2 + \frac{3}{2}mR^2\dot{\vartheta}^2$$

2. il potenziale $U(x, \vartheta)$ del sistema;

$$U(x, \vartheta) = -\frac{1}{2}\frac{mg}{R}x^2 - \frac{1}{2}\gamma\frac{mg}{R}(x^2 - 2xR\sin\vartheta - 4R^2\cos\vartheta) - 3mgR\cos\vartheta$$

3. la/e configurazioni di equilibrio del sistema;

$$(\vartheta_1 = 0, x_1 = 0);$$

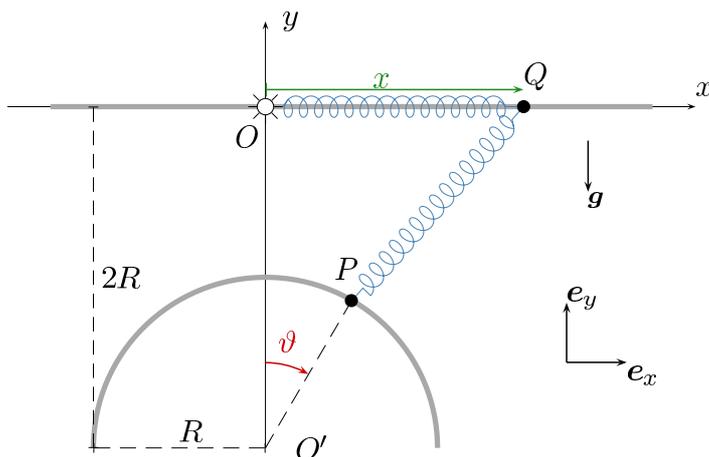
inoltre, se

$$\gamma < \frac{1 + \sqrt{13}}{2}, \quad (\vartheta_{2,3} = \pm \arccos \frac{(2\gamma - 3)(1 + \gamma)}{\gamma^2}, x_{2,3} = \frac{\gamma}{1 + \gamma}R \sin \vartheta_{2,3}).$$

4. la stabilità della/e configurazioni di equilibrio trovate al variare di γ ; **configurazione 1 stabile se $\gamma > \frac{1 + \sqrt{13}}{2}$, configurazioni 2, 3 stabile se $\gamma < \frac{1 + \sqrt{13}}{2}$ (ossia, quando esistono).**

5. le equazioni di Lagrange per $\gamma = 3/2$.

$$\begin{cases} \ddot{x} = \frac{g}{4R}(5x - 3R \sin \vartheta) \\ \ddot{\vartheta} = -\frac{g}{2R^2}x \cos \vartheta \end{cases}$$



Domande

1. Primo e secondo Teorema di Koenig.
2. Le equazioni di Lagrange.