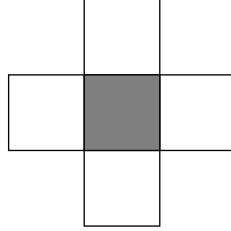


Università di Pavia
Facoltà di Ingegneria
Esame di Meccanica Razionale
Appello del 15 aprile 2004
Soluzioni (Parte I)

Q1. In un piano sono collocate 5 lamine quadrate di ugual lato ℓ , disposte come in Figura. La lamina centrale (in grigio nella Figura) ha massa $2m$ mentre le altre quattro lamine hanno ugual massa $4m$. Calcolare la traccia del tensore centrale di inerzia del sistema materiale.



Se e_z indica la normale al piano in cui giace il sistema materiale, abbiamo $\text{tr}\mathbb{I}_C = 2I_C^z$, dove I_C^z è il momento centrale di inerzia lungo e_z . Per calcolare I_C^z osserviamo che il centro di massa C del sistema, coincidente con quello della lamina centrale, giace alla stessa distanza ℓ dai centri di massa C_i , $i = 1, \dots, 4$, delle quattro lamine periferiche. Pertanto, grazie al teorema di HUYGENS-STEINER abbiamo

$$I_C^z = I_C^z(\mathcal{Q}_c) + 4I_C^z(\mathcal{Q}_p) = I_C^z(\mathcal{Q}_c) + 4[I_{C_i}^z(\mathcal{Q}_p) + 4m\ell^2],$$

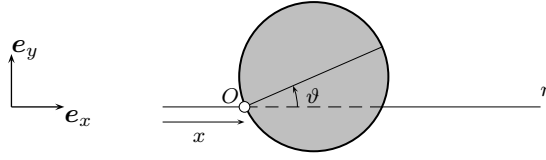
Dove $I_C^z(\mathcal{Q}_c)$ ed $I_C^z(\mathcal{Q}_p)$ sono i tensori di inerzia rispetto a C della lamina centrale e di quelle periferiche ed $I_{C_i}^z(\mathcal{Q}_p)$ è il tensore di inerzia della i -esima lamina periferica, rispetto al proprio centro di massa C_i . Servendosi delle tabelle per i tensori di inerzia ricaviamo

$$I_C^z = 38m\ell^2.$$

Q2. In un piano, un disco omogeneo di massa $3m$ e raggio $2R$ è libero di ruotare attorno ad un punto O della sua circonferenza, a sua volta libero di traslare su una guida r . Usando le coordinate x e ϑ indicate in Figura, trovare il momento della quantità di moto del disco rispetto al punto O .

Siano $\{e_x, e_y\}$ i consueti versori ortonormali nel piano della figura, con e_x orientato nel verso dell'ascissa x . Dal teorema del trasporto abbiamo

$$\mathbf{K}_O = \mathbf{K}_C + (C - O) \wedge \mathbf{Q},$$



Dove \mathbf{K}_O e \mathbf{K}_C sono i momenti della quantità di moto \mathbf{Q} rispetto ad O ed al centro di massa C del disco. Poiché

$$C - O = 2R(\cos \vartheta \mathbf{e}_x + \sin \vartheta \mathbf{e}_y),$$

$$\mathbf{v}_C = (\dot{x} - 2R\dot{\vartheta} \sin \vartheta) \mathbf{e}_x + 2R\dot{\vartheta} \cos \vartheta \mathbf{e}_y$$

e

$$\mathbf{K}_C = \mathbb{I}_C \boldsymbol{\omega} = 6mR^2 \dot{\vartheta} \mathbf{e}_z$$

abbiamo, svolti alcuni calcoli,

$$\mathbf{K}_O = 6mR[3R\dot{\vartheta} - \dot{x} \sin \vartheta].$$

Q3. Si consideri un sistema materiale \mathcal{B} ed un punto O dello spazio euclideo. Detti \mathbf{Q} e \mathbf{K}_O la quantità di moto di \mathcal{B} ed il momento della quantità di moto di \mathcal{B} rispetto ad O , quale delle seguenti affermazioni è sempre corretta.

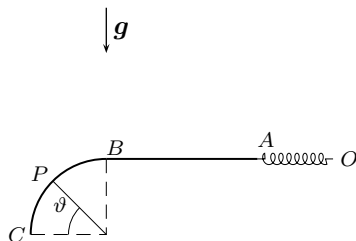
- $\mathbf{K}_O \wedge \mathbf{Q} = \mathbf{0}$
 $\mathbf{K}_O \cdot \mathbf{Q} = 0$
 $\mathbf{K}_O \cdot \mathbf{Q}$ è indipendente dal punto O .
 \mathbf{K}_O è una costante del moto.
 \mathbf{Q} è una costante del moto.
 $\mathbf{K}_O \cdot \mathbf{Q} = 1$.
 $\mathbf{Q} \wedge \mathbf{K}_O$ è una costante del moto.
 Nessuna delle precedenti.

La risposta corretta è che $\mathbf{K}_O \cdot \mathbf{Q}$ non dipende dalla scelta del polo O , come si vede applicando il teorema del trasporto

$$\mathbf{K}_O = \mathbf{K}_P + (P - O) \wedge \mathbf{Q},$$

dove P è un altro punto arbitrario dello spazio euclideo. Moltiplicando scalarmente questa equazione per \mathbf{Q} vediamo che $\mathbf{K}_O \cdot \mathbf{Q} = \mathbf{K}_P \cdot \mathbf{Q}$, per cui il prodotto scalare $\mathbf{K}_O \cdot \mathbf{Q}$ non dipende dal polo scelto.

Q4. In un piano verticale, un filo omogeneo ABC di peso specifico $6p$ e lunghezza $2\pi R$ ha il tratto CB appoggiato su un quadrante di raggio R privo di attrito e il tratto BA appoggiato su un segmento orizzontale caratterizzato da un coefficiente di attrito statico μ . L'estremo C del filo è libero, mentre



l'estremo A è attratto da una molla di costante elastica $4p$ e lunghezza a riposo nulla verso un punto O posto alla stessa quota di A , a distanza $2R$ da esso. Trovare il minimo valore di μ compatibile con l'equilibrio del filo nelle condizioni descritte.

Consideriamo dapprima il tratto circolare CB ed esprimiamo la tensione del filo nel generico punto P in funzione dell'angolo ϑ indicato in figura. Poiché non c'è attrito lungo CB e la sola forza attiva è il peso che ha energia potenziale specifica $v(P) = 6py(P)$, con $y(P)$ quota di P rispetto all'orizzontale per C , abbiamo

$$\tau(P) = 6py(P) + c = 6pR \sin \vartheta + c,$$

dove c è una costante che si determina osservando che nel punto C , dove $\vartheta = 0$, la tensione è nulla: dunque $c = 0$ e

$$\tau = 6pR \sin \vartheta.$$

In particolare, il modulo della tensione nel punto B , dove $\vartheta = \frac{\pi}{2}$, è $\tau(B) = 6pR$. Per quanto riguarda il tratto orizzontale di lunghezza $\ell' = 2\pi R - \frac{\pi}{2}R = \frac{3\pi}{2}R$ occorre considerare l'attrito e la condizione di equilibrio è

$$|\phi_t| \leq \mu |\phi_n|,$$

dove ϕ_t e ϕ_n sono le componenti della reazione vincolare specifica lungo il filo e lungo la sua normale principale. Poiché la curvatura di un segmento di retta è nulla, dalle equazioni di equilibrio indefinite ricaviamo

$$\begin{cases} \frac{d\tau}{dx} + \phi_t = 0 \\ \phi_n + f_n = 0 \end{cases}$$

dove x è l'ascissa contata partendo da B ed f_n è la componente del peso specifico nella direzione normale al filo. Abbiamo anche osservato che il peso specifico ha componente nulla lungo la tangente al filo, per cui $f_t = 0$. Abbiamo pertanto

$$|\phi_t| = \left| \frac{d\tau}{dx} \right|,$$

$$|\phi_n| = |f_n| = 6p$$

e la condizione di equilibrio si traduce nella disequazione

$$-6\mu p \leq \frac{d\tau}{dx} \leq 6\mu p$$

che, integrata da B ad A , diventa

$$-9\pi\mu p \leq \tau(A) - \tau(B) \leq 9\pi\mu p,$$

dove abbiamo notato che la lunghezza di AB è $\ell' = \frac{3\pi}{2}$. Per concludere, osserviamo che all'estremo A la tensione del filo è uguale alla forza elastica concentrata in A , cioè $\tau(A) = 8pr$. Ricordando il valore di $\tau(C)$, vediamo che l'unica condizione di equilibrio significativa impone

$$\mu \geq \frac{2}{9\pi}.$$