

Fondamenti di fisica generale

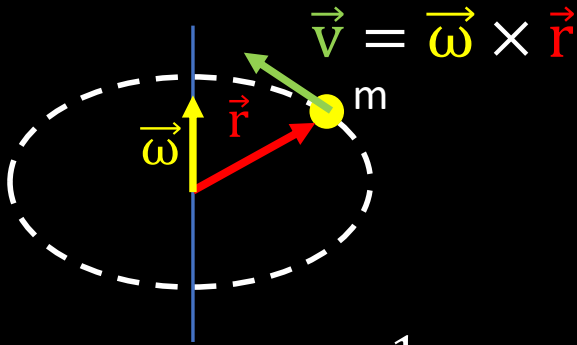
Lunedì 12 dicembre 2022
meet/**ett-wttu-agt**
SINCRONA 15:00-16:30

ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO IL MOMENTO D'INERZIA

MOTO DEL CORPO RIGIDO

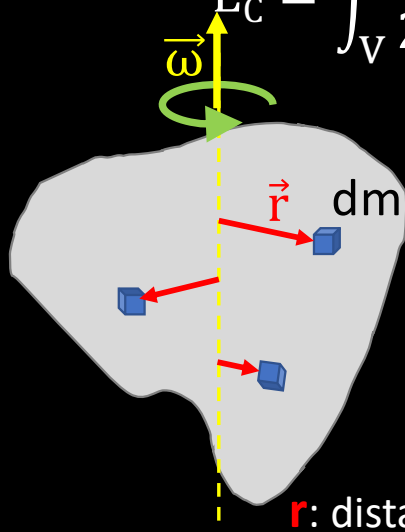
ROTAZIONE: II MOMENTO D'INERZIA

rotazione di un punto materiale intorno a un asse



$$I = m r^2 \quad \text{momento d'inerzia} \quad \text{kg m}^2$$
$$E_c = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m (\omega r)^2 = \frac{1}{2} (m r^2) \omega^2 = \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$E_c = \int_V \frac{1}{2} dm v^2 = \frac{1}{2} \int_V dm (\omega r)^2 = \frac{1}{2} \left[\int_V r^2 dm \right] \omega^2 = \frac{1}{2} I \omega^2$$



$$I = \int_V r^2 dm = \int_V r^2 \rho dV$$

rotazione di un corpo rigido intorno a un asse

r : distanza dall'asse di rotazione

MOTO DEL CORPO RIGIDO

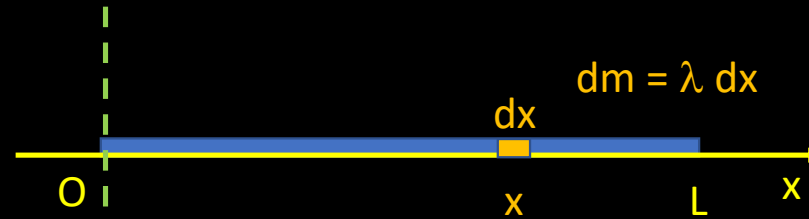
ESEMPIO DI CALCOLO DEL MOMENTO D'INERZIA

$$I = \int_V r^2 dm = \int_V r^2 \rho dV$$

$$\lambda = dm/dL = m/L$$

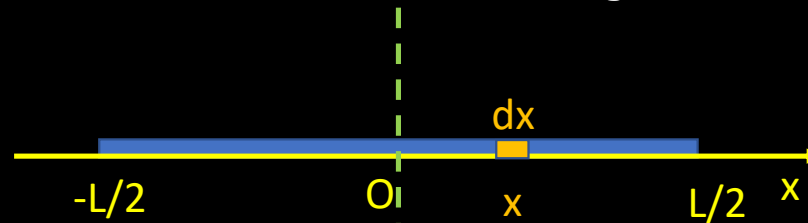
omogenea

rotazione di una sbarra **omogenea** intorno a un asse per una estremità



$$I = \int_V r^2 dm \rightarrow I = \int_0^L x^2 \lambda dx = \lambda \int_0^L x^2 dx = \frac{m}{L} \int_0^L x^2 dx = \frac{m}{L} \left[\frac{L^3}{3} - \frac{0}{3} \right] = m \frac{L^2}{3}$$

rotazione di una sbarra omogenea intorno a un asse per il centro di massa



$$I = \int_V r^2 dm \rightarrow I = \int_{-L/2}^{+L/2} x^2 \lambda dx = \frac{m}{L} \int_{-L/2}^{+L/2} x^2 dx = \frac{m}{L} \left[\frac{(L/2)^3}{3} - \frac{(-L/2)^3}{3} \right] = m \frac{L^2}{12}$$

ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO

MOMENTO D'INERZIA

Barra sottile rispetto a un asse passante per il centro e perpendicolare alla lunghezza

$$I = \frac{1}{12}ML^2$$

(e)

Anello rispetto all'asse centrale

$$I = MR^2$$

(a)

Cilindro pieno (o disco) rispetto all'asse centrale

$$I = \frac{1}{2}MR^2$$

(c)

Cilindro anulare rispetto all'asse centrale

$$I = \frac{1}{2}M(R_1^2 + R_2^2)$$

(b)

Sfera piena rispetto a un diametro

$$I = \frac{2}{5}MR^2$$

(f)

Sfera cava (o guscio) sottile, rispetto a un diametro

$$I = \frac{2}{3}MR^2$$

(g)

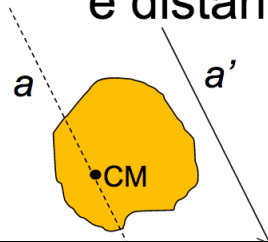
$I = \frac{1}{2}mR^2$ (thin ring about central axis)
 $I = \frac{2}{5}mR^2$ (solid sphere about diameter)
 $I = \frac{1}{12}ml^2$ (thin rod about central axis)
 $I = mR^2$ (hollow ring about central axis)
 $I = \frac{2}{3}mR^2$ (hollow sphere about diameter)
 $I = \frac{1}{3}ml^2$ (thin rod about end axis)



ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO

- Detto I il momento d'inerzia di un corpo di massa m , rispetto ad un asse a passante per il CM, il momento d'inerzia rispetto ad un asse a' parallelo al primo e distante d da questo è

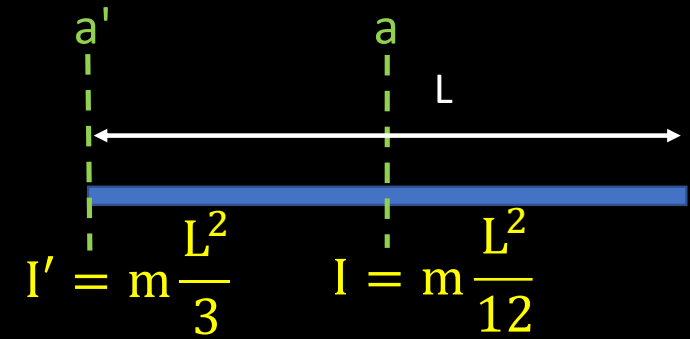
$$I' = I + md^2$$



- 1) Una puleggia è costituita da due dischi omogenei coassiali solidamente uniti fra loro. Il disco maggiore ha raggio $R = 4$ cm; il minore ha raggio $r = 3$ cm; entrambi i dischi hanno massa 40 g. Determinare il momento d'inerzia della puleggia calcolato rispetto all'asse baricentrale e rispetto ad un asse passante a 3 cm dal centro.
 $[I_{CM} = 500 \text{ gcm}^2; I_a = 1220 \text{ gcm}^2]$

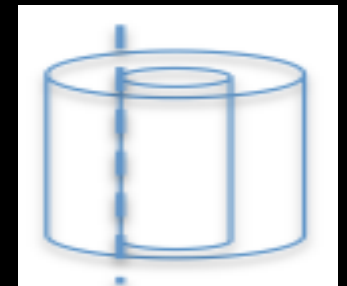


TEOREMA DI HUYGENS-STEINER



$$I' = m \frac{L^2}{12} + m \left[\frac{L}{2} \right]^2 = mL^2 \frac{1 + 3}{12} = m \frac{L^2}{3}$$

- 2) Determinare il momento d'inerzia di un cilindro cavo (raggio interno R_1 ; raggio esterno R_2 , massa M) rispetto a un asse parallelo a quello baricentrale distante R_1 da esso
 $[I = \frac{1}{2} M(3R_1^2 + R_2^2)]$



MECCANICA DEL CORPO RIGIDO

Il moto complessivo del corpo rigido è determinato dall'azione delle forze caratterizzate da: una risultante \vec{F} e da un momento risultante \vec{M} .

La risultante delle forze \vec{F} accelera il centro di massa: $\vec{F} = m_{TOT} \vec{a}_{CM}$

$m_{TOT} \leftrightarrow$ inerzia alla traslazione

Si potrebbe dimostrare che la risultante dei momenti \vec{M} (prendendo come polo un punto fisso o il CM) produce, intorno a tale punto, una rotazione con accelerazione angolare $\vec{\alpha}$: $\vec{M} = I \vec{\alpha}$

$I \leftrightarrow$ inerzia alla rotazione

STATICA

L'**equilibrio** statico richiede che non ci siano **né traslazioni, né rotazioni**.

Pertanto, come già noto, devono risultare contemporaneamente $\vec{F} = 0$ e $\vec{M} = 0$ e...

$$\vec{v}_{CM_0} = 0 \quad \vec{\omega}_0 = 0$$

L'azione di un momento meccanico $\vec{M} = I \vec{\alpha}$ fa variare la velocità angolare $\vec{\omega}$ di un corpo dal valore iniziale $\vec{\omega}_{IN}$ a quello finale

$$\vec{\omega}_{FIN} = \vec{\omega}_{IN} + \int_0^t \vec{\alpha} dt = \vec{\omega}_{IN} + \int_0^t \vec{M}/I dt$$

Per il **teorema dell'energia cinetica** il lavoro compiuto L è pari alla variazione dell'energia cinetica E_c

$$L = E_{c\ FIN} - E_{c\ IN} = \frac{1}{2} I \omega_{FIN}^2 - \frac{1}{2} I \omega_{IN}^2 = \frac{1}{2} I [\omega_{FIN}^2 - \omega_{IN}^2]$$

e la **potenza P** è pari alla sua derivata temporale:

$$P = \frac{dE_c}{dt} = \frac{d\left(\frac{1}{2} I \omega^2\right)}{dt} = \frac{1}{2} I \frac{d\omega^2}{dt} = \frac{1}{2} I \frac{d\omega^2}{d\omega} \frac{d\omega}{dt} = \frac{1}{2} I 2\omega \alpha = I \alpha \omega = M \omega$$

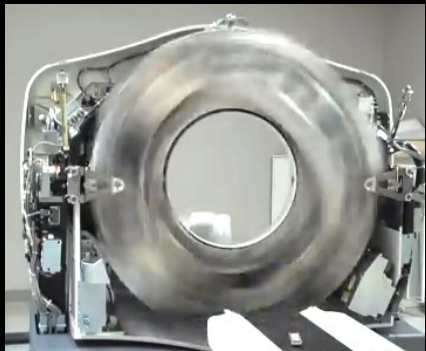
$$L = \int_0^t P dt = \int_0^t M \omega dt = \int_0^t M \frac{d\vartheta}{dt} dt = \int_{\vartheta_0}^{\vartheta} M d\vartheta = M(\vartheta - \vartheta_0)$$

se M costante



L'apparato rotante di un tomografo a raggi X può essere schematizzato come un anello omogeneo di diametro interno 80 cm, diametro esterno 1,4 m e massa 800 kg.

Quanto lavoro deve compiere il motore per portarlo da fermo alla massima velocità di rotazione che è 3 giri/s?



$$I = \frac{1}{2} M (R_1^2 + R_2^2) = \frac{1}{2} 800 (0,4^2 + 0,7^2) = 260 \text{ kg m}^2$$

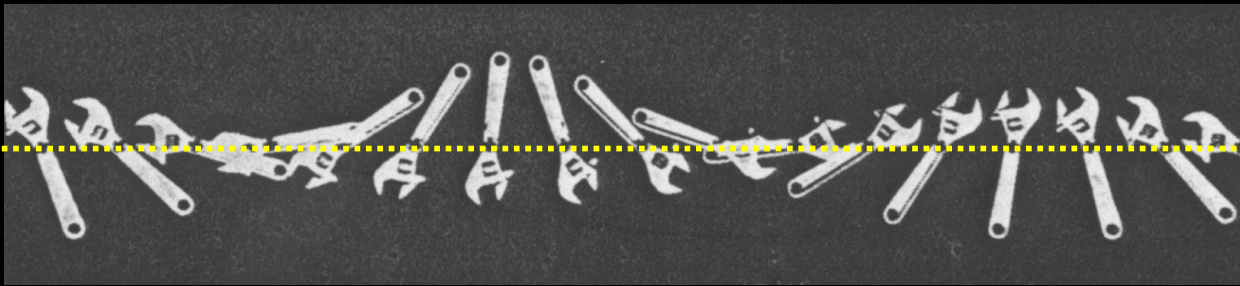
$$L = \Delta E_C = \frac{1}{2} I [\omega_{\text{FIN}}^2 - \omega_{\text{IN}}^2] = \frac{1}{2} I [(3 \cdot 2\pi)^2 - 0] = 46,2 \text{ kJ}$$

MOTO DEL CORPO RIGIDO

MOTO DEL CORPO RIGIDO

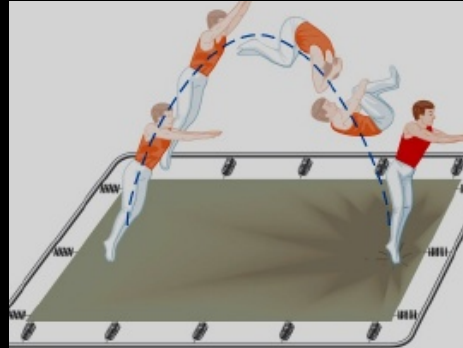
Il moto di un corpo rigido può essere scomposto in quello del centro di massa (**traslazione**) e in quello dei punti del corpo nel sistema del centro di massa. Poiché in un corpo rigido la distanza dei punti dal centro di massa non cambia, il moto di questi punti è circolare (**rotazione**).

Rototraslazione: ogni spostamento infinitesimo di un corpo rigido è la somma di una traslazione infinitesima con velocità \vec{v} e una rotazione infinitesima con velocità $\vec{\omega}$



CM in moto rettilineo uniforme

rotazione intorno al CM



CM in moto parabolico

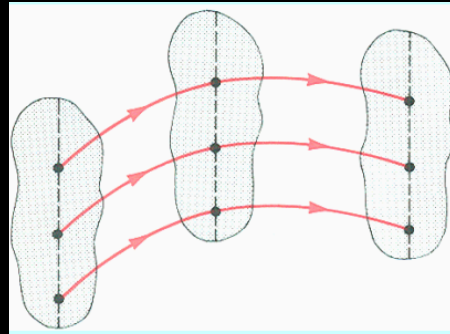
MECCANICA DEL CORPO RIGIDO

ENERGIA CINETICA NELLA TRASLAZIONE

ENERGIA CINETICA NELLA ROTAZIONE

$$\vec{r}_{CM} = \frac{\int_V \vec{r} dm}{m}$$

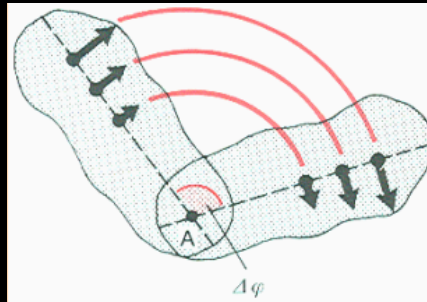
$$\vec{F} = m_{TOT} \vec{a}_{CM}$$



$$E_c = \frac{1}{2} m_{TOT} v_{CM}^2$$

$$I = \int_V r^2 dm$$

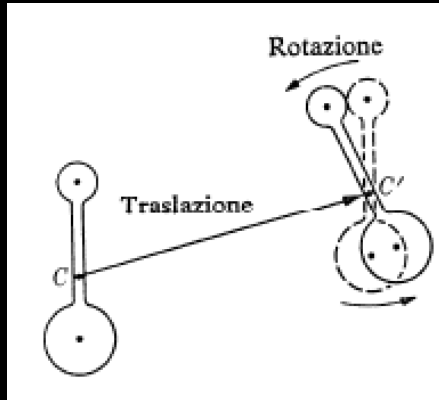
$$\vec{M} = I \vec{\alpha}$$



$$E_c = \frac{1}{2} I \omega^2$$

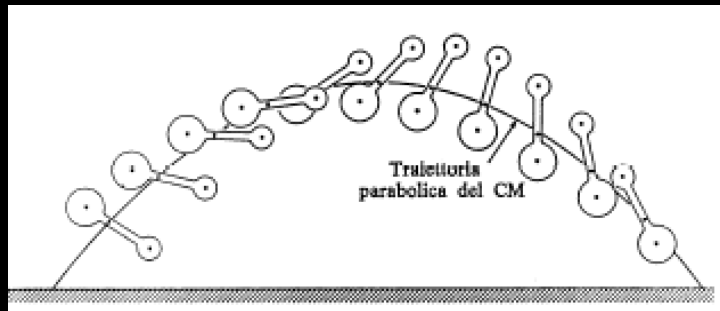
MOTO DEL CORPO RIGIDO

ENERGIA CINETICA NELLA ROTOTRASLAZIONE



Teorema di König: l'energia cinetica di un corpo rigido è dato dalla somma dell'energia cinetica che il corpo avrebbe se tutta la massa fosse concentrata nel CM più l'energia cinetica che il corpo avrebbe se ruotasse intorno al CM

$$E_c = \frac{1}{2} m_{\text{TOT}} v_{\text{CM}}^2 + \frac{1}{2} I_{\text{CM}} \omega^2$$



MOTO DEL CORPO RIGIDO

REGISTRARE PRESENZE

CASI DI STUDIO



- TRASLAZIONE: vedi moto del punto materiale

- ROTAZIONE: ASSE FISSO

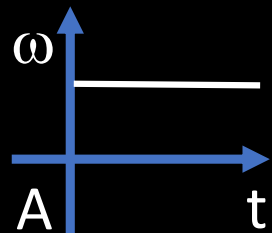
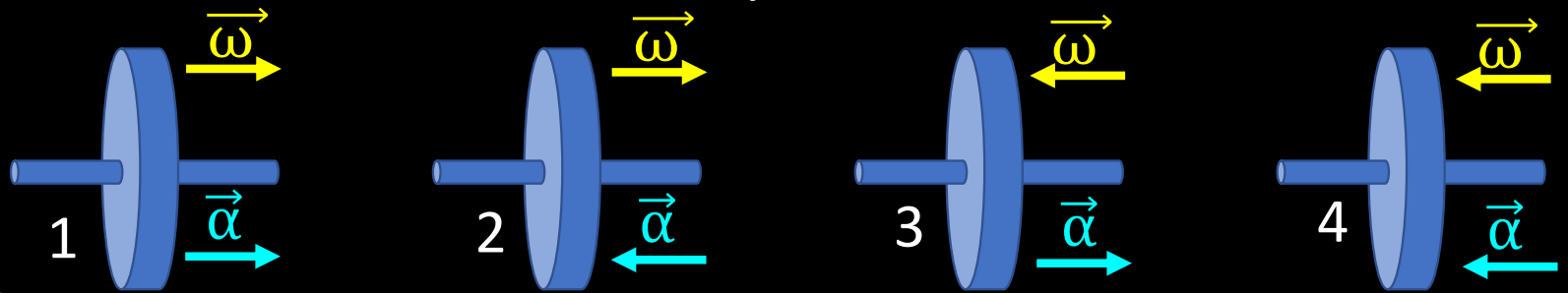
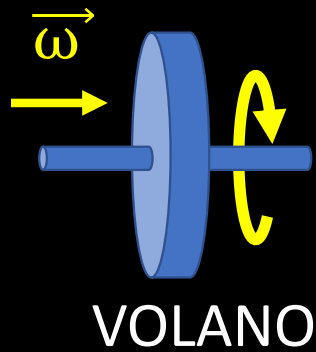
- ROTOTRASLAZIONE: ROTOLAMENTO SU PIANO

ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO INTORNO A UN ASSE FISSO

(caso importante nello studio di macchine e motori)

il **vettore** velocità angolare $\vec{\omega}$ ha la stessa **direzione** dell'asse
mentre **modulo** e **verso** possono variare

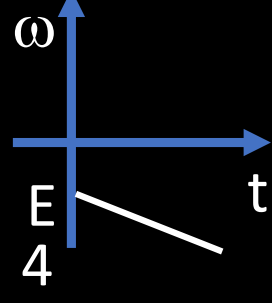
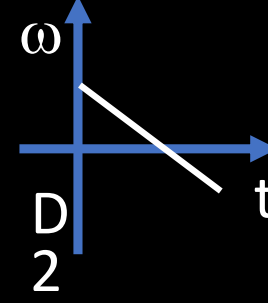
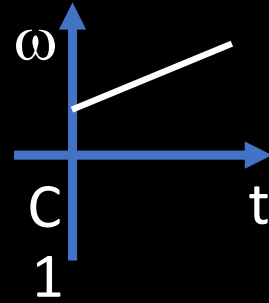
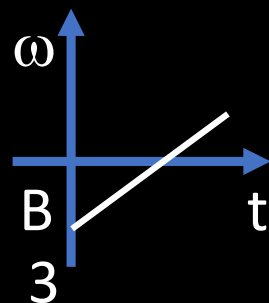
l'eventuale accelerazione angolare $\vec{\alpha} = \frac{d\vec{\omega}}{dt}$ ha la stessa **direzione**
dell'asse mentre **modulo** e **verso** possono variare



se $\vec{M} = 0$
 $\vec{\alpha} = 0$



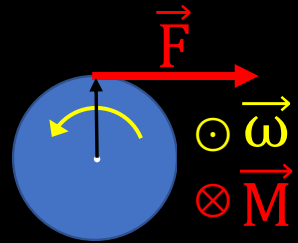
se $|\vec{\alpha}| = \text{costante}$



vettori $\vec{\omega}$ all'istante $t = 0$

ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO INTORNO A UN ASSE FISSO

Un disco omogeneo di raggio $r = 0,5 \text{ m}$ e massa $m = 10 \text{ kg}$ ruota con velocità iniziale $\omega_0 = 100 \text{ rad/s}$ attorno a un asse perpendicolare passante per il suo centro ($I = \frac{1}{2} MR^2$).



All'istante $t = 0$ una **forza costante** F agente tangenzialmente sul bordo del disco realizza un'azione frenante e la velocità del disco si annulla dopo 20 s .

Calcolare il **modulo dell'accelerazione angolare**, il **modulo di F** ,
l'energia E_d dissipata durante l'intera azione frenante

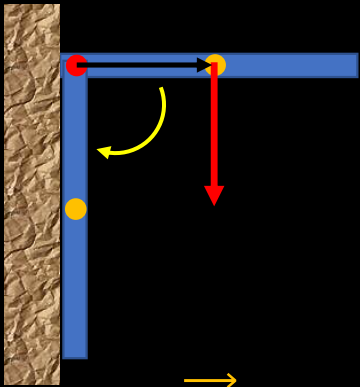
$$\omega(t) = \omega_0 - \alpha t \rightarrow 0 = \omega_0 - \alpha t^* \rightarrow \alpha = \omega_0 / t^* = (100 \text{ rad/s}) / (20 \text{ s}) = 5 \text{ rad/s}^2$$

$$\vec{M} = I \vec{\alpha} \quad M = r F = I \alpha \rightarrow F = I \alpha / r = (\frac{1}{2} m r^2) \alpha / r = \frac{1}{2} m r \alpha = 12,5 \text{ N}$$

$$E_d = \frac{1}{2} I \omega_0^2 = \frac{1}{2} (\frac{1}{2} m r^2) \omega_0^2 = 625 \text{ J}$$

ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO INTORNO A UN ASSE FISSO

Una sottile asta omogenea di massa $m = 2$ kg e lunga $L = 50$ cm ha un'estremità fissata a una parete tramite una cerniera (l'attrito sviluppa un momento costante $M_{\text{Att}} = 2$ Nm).



L'asta, inizialmente ferma in posizione orizzontale, viene lasciata libera di ruotare verso la parete.

Determinare l'accelerazione angolare nell'istante in cui l'asta inizia a ruotare e l'energia cinetica al momento dell'urto.

$$\vec{M} = I \vec{\alpha}$$

$$M = mg L/2 - M_{\text{Att}} = I \alpha(0) \rightarrow \alpha(0) = (mg L/2 - M_{\text{Att}})/(mL^2/3) = 17,4 \text{ rad/s}^2$$

$$E_c = mg h(0) - M_{\text{Att}} \theta = mgL/2 - M_{\text{Att}} \pi/2 = 1,77 \text{ J}$$

ROTAZIONE DEL CORPO RIGIDO INTORNO A UN ASSE FISSO

Una puleggia di raggio $R = 40$ cm e massa $M = 70$ kg ruota, partendo da ferma, sotto l'azione di una massa $m = 7$ kg sostenuta da una fune avvolta sulla puleggia. Calcolare la velocità angolare della puleggia 2 s dopo la partenza.

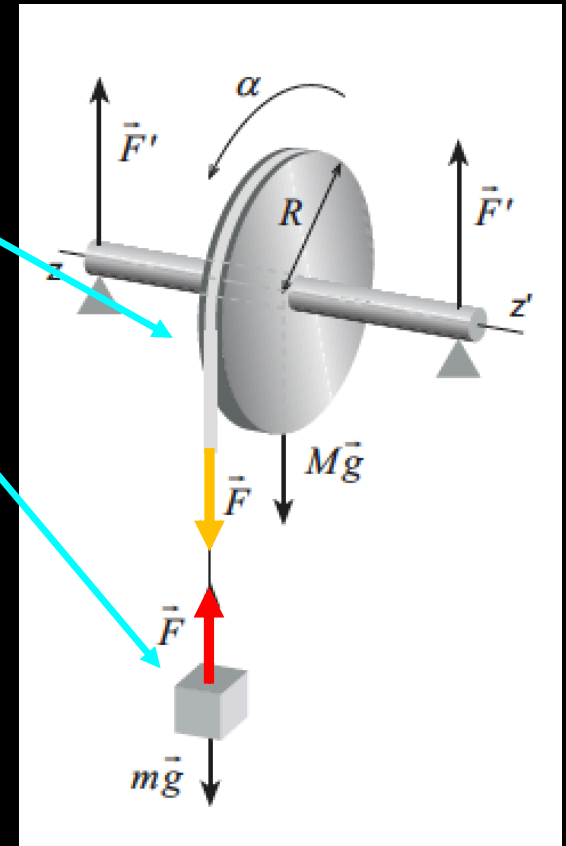
$$mg - F = ma = m \alpha R \rightarrow F = mg - m \alpha R$$

$$\vec{M} = I \vec{\alpha}$$

$$R F = I \alpha \rightarrow Rmg - m \alpha R^2 = I \alpha$$

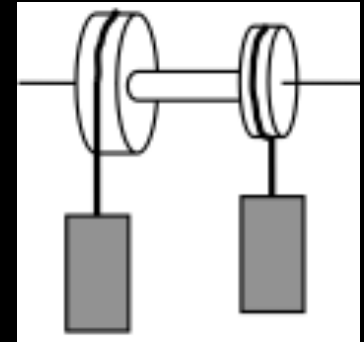
$$\rightarrow \alpha = Rmg / (I + mR^2) = Rmg / (\frac{1}{2} MR^2 + mR^2) = mg / [R(\frac{1}{2}M + m)]$$

$$\omega = \alpha t = 8,2 \text{ rad/s}$$



DINAMICA DEL CORPO RIGIDO – ROTAZIONE

Un sistema rigido di momento d'inerzia I è costituito da due pulegge di raggi R_1 e R_2 e da una leggera sbarra di collegamento. Sulle due pulegge sono arrotolate in versi opposti due funi ideali alle cui estremità sono appese due masse m uguali. Determinare l'accelerazione angolare delle pulegge.



sistema legato

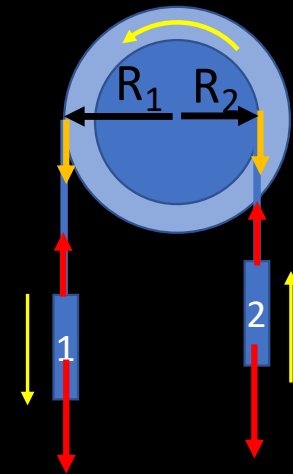
$$mg - F_1 = ma_1 = m \alpha R_1 \rightarrow F_1 = mg - m \alpha R_1$$

$$-mg + F_2 = ma_2 = m \alpha R_2 \rightarrow F_2 = mg + m \alpha R_2$$

$$R_1 F_1 - R_2 F_2 = I \alpha \rightarrow (R_1 mg - m \alpha R_1^2) - (R_2 mg + m \alpha R_2^2) = I \alpha$$

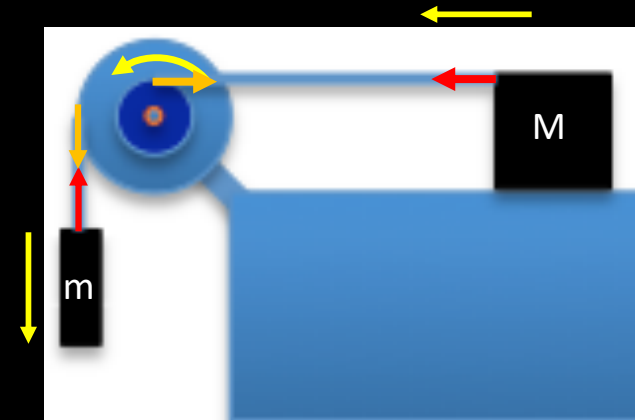
$$R_1 mg - R_2 mg = m \alpha R_1^2 + m \alpha R_2^2 + I \alpha = [m (R_1^2 + R_2^2) + I] \alpha$$

$$\rightarrow \alpha = mg(R_1 - R_2) / [m (R_1^2 + R_2^2) + I]$$



DINAMICA DEL CORPO RIGIDO – ROTAZIONE

Su un piano orizzontale liscio è appoggiato un blocco di massa M collegato tramite un filo ideale a una puleggia di raggio R . La puleggia è costituita da due dischi concentrici. Intorno a quello di raggio $2R$ è avvolto un altro filo ideale alla cui estremità è appesa una massa m . Determinare l'accelerazione angolare della puleggia sapendo che ha un momento d'inerzia I rispetto all'asse di rotazione.



$$mg - F_1 = ma = m\alpha 2R \rightarrow F_1 = mg - 2 m\alpha R$$

$$F_2 = M a = M \alpha R$$

$$2R F_1 - R F_2 = I \alpha$$

$$2R mg - 4 m\alpha R^2 - M\alpha R^2 = I \alpha \rightarrow 2R mg = [4 m R^2 + MR^2 + I] \alpha$$
$$\rightarrow \alpha = 2mgR / (I + 4mR^2 + MR^2)$$

Fondamenti di fisica generale

Mercoledì 21 dicembre 2022
in AULA B1
12:05-13:00