UNIVERSITA' DEGLI STUDI "SAPIENZA"

CORSO DI LAUREA IN INGEGNERIA AEROSPAZIALE

Insegnamento di MODELLI MATEMATICI PER LA MECCANICA gruppo mat 07 crediti: 9

Docente: LO SCHIAVO Mauro

(di massima) Programma

Parte I

Algebra dei vettori e delle matrici (Il cambio di base. I prodotti scalare, vettoriale, misto, doppio vettore. La matrice antisimmetrica relativa ad un prodotto vettore). Equazioni con incognita vettoriale: $\vec{x} \cdot \vec{v} = k$ $\vec{x} \times \vec{v} = \vec{w}$.

Richiami di cinematica dell'elemento. Spazi di riferimento e terne di proiezione. Moti particolari dell'elemento e proprieta' differenziali delle traiettorie. Espressioni intrinseche della velocità e dell'accelerazione.

Parte II

Le leggi della meccanica classica. L'equazione di Newton e suo uso in dinamica ed in statica. Spazi inerziali e forze effettive. Forze conservative ed a potenziale; teorema di conservazione dell'energia. Vincoli e reazioni vincolari.

Dinamica e statica dell'elemento; esempi. Posizioni di equilibrio e di equilibrio stabile. Criterio di equilibrio e condizioni di distacco.

Parte III

Cinematica dei sistemi rigidi. Moti relativi. Forze apparenti. Angoli di Eulero. Moti rigidi sferici; moti rigidi piani. Velocità di strisciamento. Base e rulletta.

Equazioni cardinali e loro adattamento al corpo rigido. Energia e lavoro per sistemi rigidi. Momenti di inerzia. Assi principali d'inerzia. Il teorema di Huyghens. Geometria delle masse.

Sollecitazioni. Asse centrale di una sollecitazione. Sollecitazioni equivalenti. Sollecitazione cen-

Dinamica e statica dei corpi rigidi vincolati (punto fisso, asse fisso, piano di appoggio) e calcolo delle reazioni vincolari. (Cenni sui moti alla Poinsot e sul giroscopio pesante) Semplici moti con vincoli di appoggio.

Parte IV

Cenni di Meccanica Analitica e dei sistemi. Principio dei lavori virtuali. Vincoli olonomi. Equazioni di Lagrange. Linearizzazione delle Equazioni di Lagrange nell'intorno di una posizione di equilibrio stabile. Frequenze proprie e modi normali.