

MECCANICA RAZIONALE - 02.07.2019

COGNOME E NOME .....

C. D. L.: ..... ANNO DI CORSO:  2  3  ALTRO

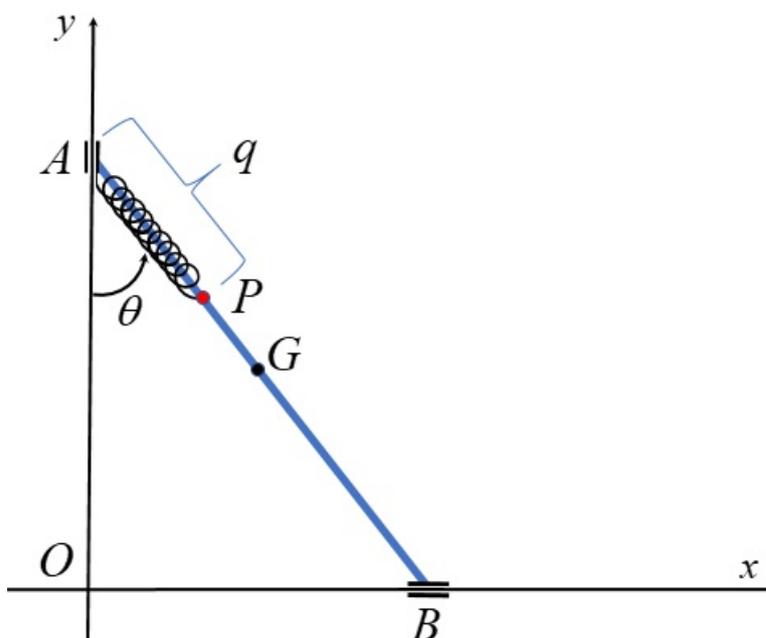
MATRICOLA ..... FIRMA .....

ISTRUZIONI

1. COMPILARE la parte precedente queste istruzioni; in particolare, **scrivere cognome e nome (in stampatello) e firmare.**
2. SCRIVERE, in modo incontrovertibile, la risposta nello spazio lasciato **dopo** ogni quesito; in caso di correzione, barrare la risposta errata e scrivere accanto la nuova risposta.
3. I PUNTEGGI attribuiti per la risposta esatta sono indicati alla fine di ogni quesito.
4. PROIBITO usare libri, quaderni, telefoni cellulari.
5. CONSEGNARE **questo foglio e tutti i fogli di protocollo.**
6. TEMPO a disposizione: 120 min.

Quesito	1	2	3	4	5	6	7	8	9	TOT
Punti										

Nel piano verticale  $Oxy$  si consideri un sistema materiale pesante costituito da un'asta omogenea  $AB$ , di massa  $m$  e lunghezza  $2\ell$ , avente gli estremi  $A$  e  $B$  vincolati a scorrere sugli assi  $y$  ed  $x$ , ed un punto  $P$ , di massa  $m$ , scorrevole sull'asta. Oltre alle forze peso, sul sistema agisce una molla ideale di costante elastica  $k = \frac{mg}{\ell}$ , che collega  $P$  con  $A$ , ed una forza costante  $\vec{F} = \frac{5}{4}mg\hat{j}_2$ , agente sul punto  $A$  dell'asta, dove  $\hat{j}_2$  è il versore dell'asse delle  $y$ . Supposti i vincoli lisci ed introdotti i parametri lagrangiani  $\theta = y^- \hat{A}B$  e  $q = (P - A) \cdot \text{vers}(B - A)$  come in figura, si chiede:



1. Determinare le coordinate dei punti  $A$ ,  $B$ ,  $P$  e  $G$  ( $G$  è il baricentro dell'asta) e l'espressione delle forze attive in funzione dei parametri lagrangiani. [PUNTI 2]

$$A-O = 2\ell(0, \cos(\theta)); B-O = 2\ell(\sin(\theta), 0); G-O = \ell(\sin(\theta), \cos(\theta)); P-O = (q \sin(\theta), (2\ell - q) \cos(\theta)); \\ \vec{F}_{k,P} = -k(q \sin(\theta), -q \cos(\theta)); \vec{F}_{k,A} = -\vec{F}_{k,P}; \vec{F}_A = (0, 5/4mg); \vec{F}_P = (0, -mg); \vec{F}_G = (0, -mg).$$

2. Determinare la funzione potenziale  $U$  di tutte le forze attive agenti sul sistema. [PUNTI 4]

$$U = -\frac{1}{2}mg\ell \cos(\theta) + mgq \cos(\theta) - \frac{1}{2}kq^2 + cost.$$

3. Determinare le configurazioni di equilibrio ordinarie del sistema. [PUNTI 4]

$$(\theta_1, q_1) = (0, \ell); (\theta_2, q_2) = (\pi/3, \ell/2), (\theta_3, q_3) = (-\pi/3, \ell/2).$$

4. Determinare le reazioni vincolari esterne nelle configurazioni di equilibrio ordinarie. [PUNTI 4]

$$\vec{\phi}_A = \vec{0}, \vec{\phi}_B = (0, \frac{3}{4}mg).$$

5. Scrivere l'energia cinetica del sistema. [PUNTI 4]

$$T = \frac{m}{2} \left( \dot{q}^2 + \dot{\theta}^2 (q^2 + 4\ell(\ell - q) \sin(\theta)^2 + 4/3\ell^2) + 4\ell\dot{q}\dot{\theta} \sin(\theta) \cos(\theta) \right)$$

6. Calcolare il momento della quantità di moto dell'asta rispetto al polo  $O$ . [PUNTI 4]

$$\vec{K}_O = -\frac{2}{3}m\ell^2\dot{\theta}\hat{i}_3$$

7. Determinare la quantità di moto del sistema. [PUNTI 4]

$$\vec{Q} = m\dot{q}(\sin(\theta), -\cos(\theta)) + m\dot{\theta}((q + \ell) \cos(\theta), (q - 3\ell) \sin(\theta))$$

8. Determinare un integrale primo del moto. [PUNTI 2]

$$E = T - U = \frac{m}{2} \left( \dot{q}^2 + \dot{\theta}^2 (q^2 + 4\ell(\ell - q) \sin(\theta)^2 + 4/3\ell^2) + 4\ell\dot{q}\dot{\theta} \sin(\theta) \cos(\theta) \right) + \frac{1}{2}mg\ell \cos(\theta) - mgq \cos(\theta) + \frac{1}{2}kq^2$$

9. Scrivere la funzione lagrangiana e trovare le equazioni differenziali del moto. [PUNTI 4]

$$\begin{aligned} \mathcal{L} &= T + U, \\ \ddot{\theta} (q^2 + 4\ell(\ell - q) \sin(\theta)^2 + 4/3\ell^2) + 2\dot{\theta}\dot{q}(q - 2\ell \sin(\theta)^2) + 4\ell(\ell - q)\dot{\theta}^2 \sin(\theta) \cos(\theta) + 2\ell\ddot{q} \sin(\theta) \cos(\theta) + \\ & - \frac{1}{2}g\ell \sin(\theta) + gq \sin(\theta) = 0, \\ \ddot{q} + 2\ell\ddot{\theta} \sin(\theta) \cos(\theta) + 2\ell\dot{\theta}^2 \cos(\theta)^2 - q\dot{\theta}^2 + g(q/\ell - \cos(\theta)) &= 0. \end{aligned}$$