

NomeCognome

Un sistema è costituito da una sbarra di lunghezza $L = 80.0$ cm e massa nulla, ai cui estremi sono posti due corpi puntiformi di uguale massa $m_1 = m_2 = m = 250$ g.

(1) Qual è la posizione del centro di massa del sistema? [2]

La distribuzione di massa è simmetrica: il centro di massa (c.d.m.) coincide con il centro della sbarra.

La sbarra, mantenuta sempre orizzontale, è vincolata a ruotare in senso antiorario attorno ad un asse verticale passante per il centro della sbarra con velocità angolare iniziale $\omega_0 = 250$ giri/minuto. Calcolare:

(2) la quantità di moto, il momento angolare (modulo, direzione, verso) e l'energia cinetica totale del sistema nella configurazione iniziale [3+5+3]

Scegliamo un sistema di riferimento con origine coincidente con il centro della sbarra e con asse z coincidente con l'asse di rotazione; il verso positivo dell'asse z coincide con il verso positivo di $\vec{\omega} = \omega_0 \hat{k}$. Il piano di rotazione (che contiene i vettori posizione e velocità delle masse $\vec{r}_1, \vec{r}_2, \vec{v}_1, \vec{v}_2$) è sempre ortogonale a z. La traiettoria delle masse è una circonferenza di raggio $|\vec{r}_1| = |\vec{r}_2| = r = \frac{L}{2} = 0.400$ m, percorsa con velocità tangenziale ($\vec{v} \perp \vec{r}$) $|\vec{v}_1| = |\vec{v}_2| = v = r\omega$.

All'istante iniziale $\omega = \omega_0 = 26.2$ s⁻¹.

$\vec{P} = \vec{P}_1 + \vec{P}_2 = (\vec{r}_1 \wedge m\vec{v}_1) + (\vec{r}_2 \wedge m\vec{v}_2) = 2mr\vec{v} \cdot \hat{k} = 2mr^2\omega_0 \cdot \hat{k}$ (la direzione coincide con quella dell'asse di rotazione, il verso è concorde con la rotazione) e $|\vec{P}| = 2.10$ Js.

La quantità di moto totale è la quantità di moto del c.d.m., che è fermo (si trova sull'asse di rotazione) $\Rightarrow \vec{Q} = 0$

L'energia cinetica totale è $K = \frac{1}{2}mv_1^2 + \frac{1}{2}mv_2^2 = mr^2\omega_0^2 = 27.4$ J.

Mediante un opportuno meccanismo, un tavolo scabro, parallelo al piano di rotazione della sbarra, viene sollevato fino a giungere a contatto con le masse (il piano tocca le masse, ma non la sbarra). Il coefficiente di attrito dinamico tra le masse e il tavolo è $\mu = 0.200$. Calcolare:

(3) la risultante delle forze di attrito tra le masse e il tavolo [4]

Le forze di attrito \vec{f}_1 e \vec{f}_2 si oppongono al moto delle masse. Per ciascuna massa, il modulo della forza di attrito è proporzionale alla reazione normale del tavolo, che si oppone alla forza peso: $|\vec{f}_1| = |\vec{f}_2| = |f_{att}| = \mu|R_n| = \mu \cdot mg$.

Durante la rotazione, le velocità \vec{v}_1 e \vec{v}_2 sono sempre uguali in direzione e modulo, ma opposte in verso. Di conseguenza, $\vec{f}_1 = -\vec{f}_2 \Rightarrow \vec{F} = \vec{f}_1 + \vec{f}_2 = 0$

(4) il momento risultante delle forze di attrito (modulo, direzione, verso) [5]

$\vec{M} = \vec{M}_1 + \vec{M}_2 = (\vec{r}_1 \wedge \vec{f}_1) + (\vec{r}_2 \wedge \vec{f}_2) = -2r\mu \cdot mg \cdot \hat{k}$ (la direzione coincide con quella dell'asse di rotazione, ma il verso è opposto \rightarrow momento frenante) e $|\vec{M}| = 0.392$ J.

(5) la legge $\omega(t)$ con cui varia nel tempo la velocità angolare del sistema per effetto degli attriti [5]

Dalla seconda equazione cardinale $\vec{M} = \frac{d\vec{P}}{dt}$ proiettata lungo l'asse z si ha: $-2r\mu \cdot mg = \frac{d}{dt}(2mr^2\omega) \Rightarrow \dot{\omega} = -\frac{\mu g}{r}$,

cioè l'applicazione di un momento frenante costante in modulo e parallelo all'asse di rotazione produce una decelerazione angolare costante. Integrando rispetto al tempo e tenendo conto delle condizioni iniziali si

ottiene: $\omega(t) = -\frac{\mu g}{r}t + \omega_0$

(6) dopo quanto tempo t^* il sistema si ferma [3]

t^* tale che $\omega(t^*) = 0 \Rightarrow -\frac{\mu g}{r}t^* + \omega_0 = 0 \Rightarrow t^* = \frac{r\omega_0}{\mu g} = 5.34$ s