

NomeCognome

Tre punti materiali di uguale massa $m_1 = m_2 = m_3 = m$ sono connessi in serie da due molle ideali, anch'esse uguali fra loro, di costante elastica k e lunghezza a riposo nulla. Il sistema si trova in un riferimento inerziale per il quale scegliamo l'asse z parallelo e concorde alla forza di gravità.

Inizialmente ($t < 0$) la massa m_1 è mantenuta da un vincolo alla quota $z_1(t < 0) = 0$, e le altre due masse m_2 e m_3 si trovano in equilibrio statico lungo la verticale, rispettivamente alle quote $z_2(t < 0) > 0$ e $z_3(t < 0) > z_2(t < 0)$.

All'istante $t = 0$, la massa m_1 viene sganciata dal vincolo. Da quel momento in poi ($t > 0$), date le condizioni iniziali, il moto avviene solo verticalmente (moto unidimensionale).

(1) Qual è il modulo della **reazione vincolare** R esercitata dal vincolo su m_1 per $t < 0$? [5]

Le forze esterne agenti sul sistema sono la reazione vincolare e la forza peso. Per $t < 0$ il sistema è in equilibrio ($\vec{Q} = 0$).

Dalla prima equazione cardinale della dinamica dei sistemi si ha quindi: $\vec{F}_{TOT}^{(e)} = \frac{d\vec{Q}}{dt} = 0$, che proiettata lungo l'asse z da:

$$-R + 3mg = 0 \Rightarrow R = 3mg$$

(2) Quali sono le **posizioni di equilibrio** $z_2(t < 0)$ e $z_3(t < 0)$ delle masse m_2 e m_3 per $t < 0$? [5+5]

Esprimiamo le condizioni di equilibrio statico per il centro di massa e per ciascuna delle tre masse, considerando per queste l'azione di *forze esterne* e *forze interne* (forze elastiche) e tenendo conto del *terzo principio della dinamica* (azione e reazione), per cui $f_{12} = -kz_2$, $f_{12} = -f_{21}$ e $f_{23} = -k(z_3 - z_2)$, $f_{23} = -f_{32}$. Nello scrivere l'espressione delle forze elastiche si è tenuto conto del fatto che le molle hanno lunghezza a riposo nulla e che la quantità $z_3 - z_2$ rappresenta la deformazione della molla che connette le masse m_2 e m_3

$$(c.d.m.) \left\{ \begin{array}{l} -R + 3mg = 0 \Rightarrow R = 3mg \quad (\text{dalla risposta al primo quesito}) \\ (m_1) \quad -R + mg + f_{21} = 0 \Rightarrow -3mg + mg + kz_2 = 0 \Rightarrow kz_2 = 2mg \Rightarrow z_2 = \frac{2mg}{k} \\ (m_2) \quad f_{12} + mg + f_{32} = 0 \Rightarrow -kz_2 + mg + k(z_3 - z_2) = 0 \Rightarrow kz_3 + mg - 2kz_2 = 0 \Rightarrow kz_3 = 3mg \Rightarrow z_3 = \frac{3mg}{k} \\ (m_3) \quad f_{23} + mg = 0 \quad (\text{sostituendo } f_{23} \text{ si trova l'analogo risultato per } z_3) \end{array} \right.$$

(3) Qual è la posizione iniziale $z_c(t < 0)$ del **centro di massa** del sistema (per $t < 0$) ? [5]

$$\text{Dalla definizione di centro di massa, } z_c = \frac{\sum_i m_i z_i}{\sum_i m_i} = \frac{m \left(0 + \frac{2mg}{k} + \frac{3mg}{k} \right)}{3m} = \frac{15}{3k} mg$$

(4) Qual è la **legge oraria** $z_c(t)$ del moto del centro di massa del sistema per $t > 0$? [5]

Il moto del centro di massa è descritto dalla prima equazione cardinale. Per $t > 0$, venendo meno la reazione del vincolo, la risultante delle forze esterne è data dalla forza peso risultante agente sul sistema. Proiettando l'equazione nella

direzione del moto, e tenendo conto che $\frac{dQ}{dt} = ma_c$ si ha: $3mg = 3ma_c$, ovvero il centro di massa è soggetto ad una

accelerazione costante pari all'accelerazione di gravità $a_c = g$. La legge oraria che descrive il moto del centro di massa è quindi la legge di un moto uniformemente accelerato, con condizioni iniziali date dalla posizione iniziale del centro di

$$\text{massa, ovvero: } z_c(t) = \frac{5}{3} \frac{mg}{k} + \frac{1}{2} gt^2$$

(5) Qual è la quota z_c^* raggiunta dal centro di massa all'istante $t^* = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{m}{k}}$? [5]

$$\text{Sostituendo } t^* \text{ nella legge oraria (risposta al quarto quesito) si trova } z_c^* = \frac{5}{3} \frac{mg}{k} + \frac{1}{2} g \left(\frac{1}{4} \frac{m}{k} \right) = \frac{43}{24} \frac{mg}{k}$$