

Soluzione

1) Le due forze agenti sulla cassa sono la forza peso -che è rivolta verso il basso e la reazione vincolare del piano -che è perpendicolare al piano stesso.

Orientando l'asse x verso sinistra e l'asse y verso il basso, la forza peso vale:

$$\vec{P} = mg\hat{y}$$

Si consideri un altro sistema di coordinate con:

L'asse p orientato parallelamente al piano e in discesa

L'asse n orientato normalmente al piano e in salita

In questo sistema di coordinate la forza peso è scoposta come segue

$$\vec{P} = (mg \sin \alpha)\hat{p} - (mg \cos \alpha)\hat{n}$$

La reazione vincolare del piano compensa la componente perpendicolare allo stesso, quindi

$$\vec{N} = (mg \cos \alpha)\hat{n}$$

Per fermare la cassa è necessaria una forza lungo il piano inclinato pari a

$$\vec{F} = -(mg \sin \alpha)\hat{p}$$

2) Dimezzando la forza F , il corpo scende con una accelerazione pari a

$$\vec{a} = \left(\frac{1}{2}g \sin \alpha\right)\hat{p}$$

Lungo il piano si ha

$$d = \frac{1}{2}at^2 = \frac{1}{4}gt^2 \sin \alpha = 11.04m$$

Soluzio ne:

La forza \vec{F} di modulo F nel sistema di riferimento cartesiano vale

$$\vec{F} = F\hat{x}$$

Scomposta nel sistema di riferimento con i versori \hat{n} e \hat{p} definiti come prima

$$\vec{F} = -F(\cos \alpha \hat{p} + \sin \alpha \hat{n})$$

Nota: Se avete problemi con l'algebra e con i segni potete convincervi della correttezza di questa scomposizione ragionando come segue. Intuitivamente la forza \vec{F} spingerà la massa contro il piano quindi la componente con \hat{n} deve essere negativa. Inoltre questa forza avrà come effetto quello di non fare cadere la massa e quindi anche la componente con \hat{p} deve essere negativa. Infine, analizzando il caso limite $\alpha = 0$ ossia il caso di piano non inclinato vogliamo ottenere $\vec{F} = -F\hat{p}$ che è verificato mettendo le equazioni trigonometriche come in formula.

La componente normale \vec{R}_n della forza totale \vec{R} agente sul corpo è quindi

$$\vec{R}_n = \vec{P}_n + \vec{F}_n + \vec{N} = (-mg \cos \alpha - F \sin \alpha + N)\hat{n}$$

Poiché la massa non perfora il piano si impone $\vec{R}_n = 0$, si ottiene la normale N , e quindi la forza di attrito \vec{Q} vale

$$\vec{Q} = -Q\hat{p} = -\mu_s N \hat{p} = -\mu_s (mg \cos \alpha + F \sin \alpha)\hat{p}$$

La componente parallela \vec{R}_p della forza totale \vec{R} agente sul corpo non è altro che

$$\vec{R}_p = \vec{Q} + \vec{F}_p + \vec{P}_p = (mg \sin \alpha - F \cos \alpha - \mu_s (mg \cos \alpha + F \sin \alpha))\hat{p}$$

La forza \vec{F} è tale da non far muovere il corpo lungo il piano inclinato perciò anche $\vec{R}_p = 0$. Dall'equazione precedente quindi si ricava F modulo di \vec{F}

$$F = \frac{\sin \alpha - \mu_s \cos \alpha}{\cos \alpha + \mu_s \sin \alpha} mg$$

Poiché $\vec{F} = F\hat{x}$ allora

$$\vec{F} = \frac{\sin \alpha - \mu_s \cos \alpha}{\cos \alpha + \mu_s \sin \alpha} mg\hat{x}$$

Soluzio ne:

1) Sotto le ipotesi del testo, le tre masse hanno in modulo la medesima accelerazione. La responsabile del moto in verso orario di A, B e C è la forza peso delle masse B e C.

$$\vec{F} = (m_b + m_c) \vec{g}$$

Dall'equazione di Newton si può ricavare l'accelerazione, usando la massa M del sistema

$$M = m_a + m_b + m_c$$

Il modulo dell'accelerazione vale quindi

$$a = \frac{M - m_a}{M} g$$

a) Quando la massa m_a è trascurabile rispetto alle altre due ci aspettiamo che il sistema acceleri con modulo g , ed effettivamente sotto questa ipotesi la frazione dell'equazione precedente tende a 1 e quindi $a = g$.

b) Nel caso opposto, in cui le masse m_b ed m_c sommate sono trascurabili rispetto a m_a allora si ha che $(M - m_a)/M \sim 0$ e quindi il sistema tenderebbe a non muoversi.

Per ricavare la tensione nel tratto richiesto occorre fare il diagramma delle forze agenti su C e scrivere l'equazione di Newton. Orientando positivamente il verso orario si ha

$$m_c g - T = m_c a \quad \rightarrow \quad T = m_c (g - a)$$

So luz io ne:

Convenzione: assumiamo come positivo il verso anti-orario e sia $m_d = m_b + m_c$.

Analizziamo il lato sinistro del triangolo. L'equazione di Newton normale al piano ci dà

$$N = m_a g \cos \alpha$$

Dunque la forza di attrito statico in modulo vale

$$Q = \mu_s m_a g \cos \alpha$$

E' necessario capire se questa forza è rivolta verso il vertice alto del triangolo (verso orario) oppure verso il vertice in basso a sinistra (verso anti-orario). Per capirlo, va ricordato che la forza di attrito è una forza che si sviluppa lungo un piano scabro in verso opposto a quello del moto. Dunque va analizzato il problema in assenza di attrito: in particolare se il sistema procede in verso orario o anti-orario. Fatto ciò, si assegna alla forza di attrito il segno opposto di quello del moto. In questo caso, facendo attenzione ai dati: poiché $\sin \alpha \sim \sin \beta$ e poiché $m_a \gg m_d$, in assenza di attrito il moto sarebbe intuitivamente in verso anti-orario, pertanto l'attrito sul lato sinistro del triangolo si sviluppa in verso orario. Quindi l'equazione di Newton delle forze agenti su m_a lungo il piano è

$$m_a g \sin \alpha - T - Q = m_a a \quad (2.1)$$

Occupiamoci ora del lato destro del triangolo. Il sistema composto dalle due masse m_b ed m_c può essere sostituito da un sistema con un'unica massa $m_d = m_b + m_c$. Il diagramma

delle forze su m_d lungo il piano inclinato ci permette di scrivere

$$T - m_d g \sin \beta = m_d a \quad \rightarrow \quad T = m_d (g \sin \beta + a)$$

Sostituendo i valori ottenuti per T e per Q nell'equazione (2.1) si ottiene

$$a = g \sin \alpha - \frac{m_d}{m_a} (g \sin \beta + a) - \mu_s g \cos \alpha$$

Da cui si ricava a

$$a = g \left[\frac{m_a}{m_a + m_d} \sin \alpha - \frac{m_d}{m_a + m_d} \sin \beta - \frac{m_a}{m_a + m_d} \mu_s \cos \alpha \right] = 2.28 \frac{m}{s^2}$$

2) Ci basta sostituire $m_d = 0$ nell'espressione precedente ottenendo

$$a = g (\sin \alpha - \mu_s \cos \alpha)$$

che è l'accelerazione che ha un corpo che scende lungo un piano inclinato scabro. Si noti che in assenza di attrito ($\mu_s = 0$) si ottiene semplicemente $a = g \sin \alpha$.