

FISICA I per Matematica- Prova scritta - A.A. 2014/15
Sessione estiva - Primo appello
 Giovedì 16 luglio 2015 - ore 9

SOLUZIONI

Problema 1

1) Possiamo introdurre i vettori che rappresentano i segmenti orientati lungo i due tratti del filo dalla posizione del corpo ai punti di sospensione:

$$\mathbf{l}_{\pm} = -\mathbf{r} \mp \mathbf{c},$$

e notiamo che vale

$$\mathbf{v} \equiv \frac{d\mathbf{r}}{dt} = -\frac{d\mathbf{l}_{\pm}}{dt} = \mathbf{t} \dot{\varphi},$$

dove $\mathbf{t} \equiv (a \cos \varphi, b \sin \varphi)$ è un vettore tangente alla traiettoria e vale

$$\mathbf{t}^2 = a^2 \cos^2 \varphi + b^2 \sin^2 \varphi = l_+ l_-.$$

Notiamo ora che vale

$$\frac{d}{dt}(l_+ + l_-) = \frac{1}{2} \left[\frac{1}{l_+} \frac{dl_+^2}{dt} + \frac{1}{l_-} \frac{dl_-^2}{dt} \right] = \frac{\mathbf{l}_+}{l_+} \cdot \frac{d\mathbf{l}_+}{dt} + \frac{\mathbf{l}_-}{l_-} \cdot \frac{d\mathbf{l}_-}{dt} = -\mathbf{n} \cdot \mathbf{t} \dot{\varphi} = 0,$$

dove

$$\mathbf{n} \equiv \frac{\mathbf{l}_+}{l_+} + \frac{\mathbf{l}_-}{l_-} = \frac{2b}{l_+ l_-} (-b \sin \varphi, a \cos \varphi)$$

è un vettore ortogonale alla traiettoria e vale $\mathbf{n}^2 = 4b^2/l_+ l_-$.

Se il modulo della tensione del filo vale τ la risultante della composizione delle due tensioni sarà $\mathbf{T} = \tau \mathbf{n}$, e di conseguenza risulterà $\mathbf{T} \cdot \mathbf{t} = 0$ come si doveva dimostrare.

2) Notando che vale $v^2 = l_+ l_- \dot{\varphi}^2$ si ricava immediatamente

$$L = \frac{1}{2} m l_+ l_- \dot{\varphi}^2 + m g b \cos \varphi,$$

$$E = \frac{1}{2} m l_+ l_- \dot{\varphi}^2 - m g b \cos \varphi.$$

3) Applicando le equazioni di Eulero-Lagrange alla Lagrangiana L oppure annullando la derivata rispetto al tempo dell'energia E si ottiene la stessa equazione del moto

$$(a^2 \cos^2 \varphi + b^2 \sin^2 \varphi) \ddot{\varphi} - c^2 \sin \varphi \cos \varphi \dot{\varphi}^2 + g b \sin \varphi = 0.$$

4) Nel regime di piccole oscillazioni, trascurando tutti i termini non lineari nell'equazione del moto, è immediato ricavare

$$a^2 \ddot{\varphi} \approx -g b \varphi, \quad \omega = \frac{\sqrt{g b}}{a} \rightarrow \sqrt{\frac{g}{a}} \quad \text{se } c \rightarrow 0.$$

Problema 2

1) Le componenti orizzontale e verticale del vettore di Lenz sono rispettivamente

$$\begin{aligned} N_x &= v^2 R \sin \theta \cos \theta, \\ N_y &= GM - v^2 R \cos^2 \theta. \end{aligned}$$

Di conseguenza l'inclinazione del vettore di Lenz rispetto alla verticale è data dall'angolo α tale che

$$\tan \alpha = \frac{N_x}{N_y} = \frac{v^2 R \sin \theta \cos \theta}{GM - v^2 R \cos^2 \theta}.$$

2) Poiché la direzione del vettore di Lenz coincide con quella dell'apogeo, per simmetria l'angolo rispetto alla verticale percorso dal missile vale 2α , e di conseguenza la distanza dal Polo del punto di ricaduta sulla Terra vale

$$D = 2R \arctan \frac{v^2 R \sin \theta \cos \theta}{GM - v^2 R \cos^2 \theta}.$$

3) Quando $v^2 R \ll GM$ si ottiene facilmente dal risultato precedente

$$D \approx 2R \frac{v^2 R \sin \theta \cos \theta}{GM},$$

e poiché $GM \equiv g R^2$ ne segue subito che $D \approx \frac{v^2}{g} \sin 2\theta$, che è il risultato noto per la gittata nel campo di gravità \mathbf{g} .

4) La condizione affinché il punto di ricaduta sia il Polo Sud coincide con la richiesta che l'apogeo si trovi sulla verticale dell'Equatore. Di conseguenza occorre che risulti $N_y = 0$, da cui la condizione sulla velocità

$$v_E^2 = \frac{GM}{R \cos^2 \theta}.$$

In quest'ipotesi il valore delle costanti del moto (energia e momento angolare) è rispettivamente

$$\begin{aligned} E_E &= \frac{1}{2} v_E^2 - \frac{GM}{R} = -\frac{1}{2} \frac{GM}{R} (1 - \tan^2 \theta), \\ L_E &= v_E R \cos \theta = \sqrt{GM R}. \end{aligned}$$

L'espressione dell'apogeo in termini delle costanti del moto è in generale

$$r_E = -\frac{GM}{2E} \left(1 + \frac{N}{GM}\right),$$

dove $N^2 = 2EL^2 + (GM)^2$ è il modulo quadro del vettore di Lenz.

Notando che in questo caso $N = N_x = GM \tan \theta$ e sostituendo si ottiene quindi

$$\begin{aligned} r_E &= \frac{1 + \tan \theta}{1 - \tan^2 \theta} R = \frac{R}{1 - \tan \theta}, \\ h \equiv r_E - R &= \frac{\tan \theta}{1 - \tan \theta} R. \end{aligned}$$