

**FISICA a III - Prova scritta - A.A. 2004/2005**

**Primo appello - Sessione autunnale**

Martedì 13 Settembre 2005 - ore 15

Ai fini dell'appello d'esame, la prova consiste nei problemi **R.1**, **R.2** e **A.1**, **A.2**. Il tempo a disposizione è di **tre** ore.

Problema R.1

Una sbarra di lunghezza a riposo  $l_0$  forma un angolo  $\theta_0$  con l'asse delle  $x$  di un riferimento inerziale nel quale la sbarra è ferma.

Calcolare l'angolo  $\theta$  formato dalla sbarra con l'asse delle  $x$  di un secondo riferimento (con gli assi paralleli a quelli del primo), nel quale la sbarra si muove con velocità  $u$  nella direzione  $y$ .

Calcolare, in funzione di  $\theta$ , l'angolo  $\theta'$  formato dalla sbarra con l'asse delle  $x'$  di un terzo riferimento (con gli assi paralleli a quelli del primo e del secondo), che si muove con velocità  $v$  nella direzione  $x$  rispetto al secondo.

Problema R.2

Una particella la cui massa a riposo vale  $m_0$ , inizialmente ferma all'origine di un riferimento inerziale, si muove lungo l'asse delle  $x$  sotto l'azione di una forza variabile, diretta anch'essa lungo l'asse delle  $x$  e dipendente dalla posizione con la legge

$$f(x) = \frac{m_0 c^2}{2\sqrt{1+x}}.$$

Mostrare che la velocità della particella dipende dalla posizione con la legge

$$u(x) = c\sqrt{\frac{x}{1+x}}.$$

(facoltativo) Mostrare che, posto  $x = \sinh^2 \theta$ , allora vale  $ct = \theta + \sinh \theta \cosh \theta$ .

Problema A.1

Un punto materiale di massa  $m$ , soggetto alla forza di gravità, è vincolato all'estremità libera di un supporto a forma di L, di massa trascurabile, la cui estremità opposta è vincolata all'origine. Il braccio lungo del supporto, di lunghezza  $a$ , vincolato all'origine, può ruotare liberamente sul piano orizzontale, formando con l'asse delle  $x$  un angolo  $\varphi$ , mentre il braccio corto, di lunghezza  $b$ , all'estremità del quale si trova la massa, può ruotare intorno al braccio lungo, formando quindi con l'asse verticale un angolo  $\theta$ .

Scrivere la Lagrangiana per il sistema, utilizzando  $\varphi$  e  $\theta$  come gradi di libertà.

Determinare gli integrali primi del moto.

Scrivere l'Hamiltoniana del sistema in termini delle variabili canoniche.

Problema A.2

Dimostrare che la trasformazione

$$\begin{aligned}q_1 &= \sqrt{\frac{2Q_1}{a_1}} \cos P_1 + \sqrt{\frac{2Q_2}{a_2}} \cos P_2, \\q_2 &= -\sqrt{\frac{2Q_1}{a_1}} \cos P_1 + \sqrt{\frac{2Q_2}{a_2}} \cos P_2, \\p_1 &= \frac{1}{2} \sqrt{2Q_1 a_1} \sin P_1 + \frac{1}{2} \sqrt{2Q_2 a_2} \sin P_2, \\p_2 &= -\frac{1}{2} \sqrt{2Q_1 a_1} \sin P_1 + \frac{1}{2} \sqrt{2Q_2 a_2} \sin P_2,\end{aligned}$$

è canonica.

Determinare l'effetto di tale trasformazione sull'Hamiltoniana

$$H = p_1^2 + p_2^2 + \frac{1}{8} a_1^2 (q_1 - q_2)^2 + \frac{1}{8} a_2^2 (q_1 + q_2)^2.$$

Usare il risultato ottenuto per determinare la soluzione delle equazioni del moto dell'Hamiltoniana assegnata.