

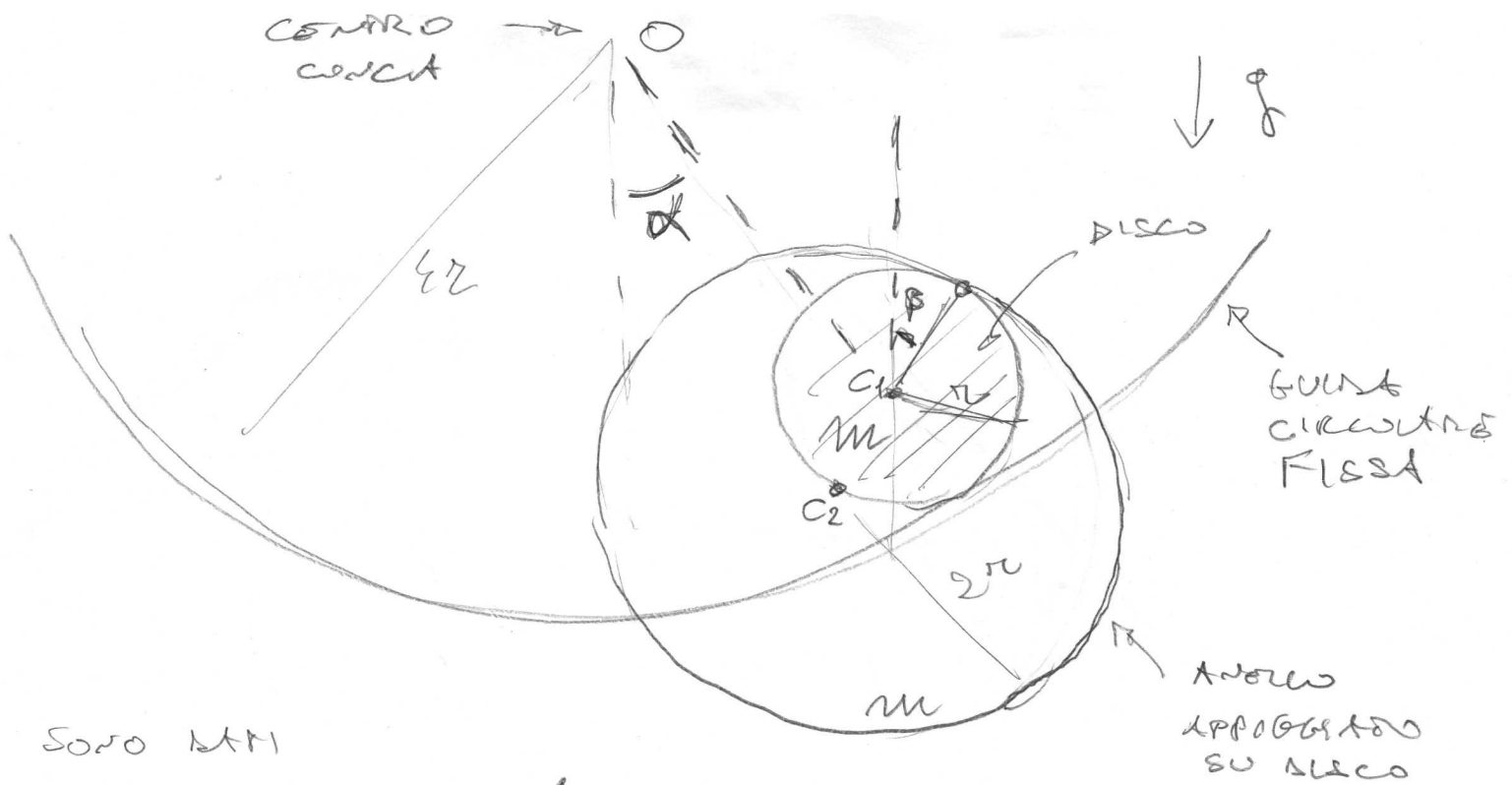
- 1) MATRICE D'INERZIA
- 2) DISCUSSIONE SINTONIA, ASSI E MOMENTI PRINCIPALI D'INERZIA

3) SE  $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \hat{z}$

$l = 10 \text{ cm}$

$m = 20 \text{ g}$

QUANTO VALE  $T$  ?



Sono dati

Guida di raggio  $4r$ , fissa

Anello di massa  $m$  e raggio  $2r$

Disco di massa  $M$  e raggio  $r$

Guida e anello sono trasparenti tra loro.

Il disco rotola su guida e sull'anello

$\alpha$ : angolo che individua posizione centro del disco rispetto a verticale passante da O

$\beta$ : angolo che individua punto di contatto fra anello e disco rispetto a verticale

Domande

- 1) Energia potenziale, punti stazionari, stabilità?
- 2) " " cinematica
- 3) Piccole oscillazioni

1)

$$I = \frac{ml^2}{12} \begin{pmatrix} 4 & -1 & -1 \\ -1 & 4 & -1 \\ -1 & -1 & 4 \end{pmatrix}$$

LE ROTAZIONI DI  $120^\circ$  INTORNO A  $(1, 1, 1) = \bar{n}_1$   
 MANTENGO IL CORPO IN SE' STESSO, QUINDI  
 $\bar{n}_1$  INDIVIDUA UN ASSE PRINCIPALE DI MOMENTO  
 PRINCIPALE

$$I_1 = \frac{1}{6} ml^2$$

E L'ELLIBSOIDE E' TONDO. SIA  $\bar{n}_2 = (1, -1, 0)$   
 ALLORA  $\bar{n}_2 \cdot \bar{n}_1 = 0$  QUINDI  $I_2 = I_3$  DOVE

$$I(\bar{n}_2) = I_2 \bar{n}_2 \Rightarrow I_2 = \frac{5}{12} ml^2$$

$\bar{n}_3$  RESTA PERPENDICOLARE ORTOGONALE A  $\bar{n}_1$  E  $\bar{n}_2$   
 PER ESEMPIO  $\bar{n}_3 = (1, 1, -2)$

2)

$$V = -mgz \cos \alpha - mg(z \cos \alpha + r \cos \beta)$$

$$= -mgz (6 \cos \alpha + \cos \beta)$$

$$\frac{\partial V}{\partial \alpha} = +mgz 6 \sin \alpha$$

$$\frac{\partial V}{\partial \beta} = mgz \sin \beta$$

$$\left. \begin{matrix} \frac{\partial V}{\partial \alpha} \\ \frac{\partial V}{\partial \beta} \end{matrix} \right\} = 0 \iff \left\{ \begin{matrix} \alpha = 0 \\ \beta = 0, \pi \end{matrix} \right.$$

$\omega(\alpha, \beta) = (6, 0)$

$$\frac{\partial^2 V}{\partial \alpha^2} = mgz 6 \cos \alpha$$

$$\frac{\partial^2 V}{\partial \alpha \partial \beta} = 0$$

$$\frac{\partial^2 V}{\partial \beta^2} = mgz \cos \beta$$

$$\left. \begin{matrix} \frac{\partial^2 V}{\partial \alpha^2} \\ \frac{\partial^2 V}{\partial \alpha \partial \beta} \\ \frac{\partial^2 V}{\partial \beta^2} \end{matrix} \right\} \Rightarrow B = \begin{cases} mgz \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ \text{STABILE} \\ \omega(\alpha, \beta) = (0, \pi) \\ mgz \begin{pmatrix} 6 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \\ \text{INSTABILE} \end{cases}$$

$$C_1 = (3z \sin \alpha, -3z \cos \alpha)$$

$$C_2 = (3z \sin \alpha - r \sin \beta, -3z \cos \alpha - r \cos \beta)$$

$$\dot{C}_2 = r(3 \cos \alpha \dot{\alpha} - \cos \beta \dot{\beta}, 3 \sin \alpha \dot{\alpha} + \sin \beta \dot{\beta})$$

$$(\dot{C}_2)^2 = r^2 \{ 9 \dot{\alpha}^2 + \dot{\beta}^2 + 6 \dot{\alpha} \dot{\beta} (\sin \alpha \sin \beta - \cos \alpha \cos \beta) \}$$

$$= r^2 \{ 9 \dot{\alpha}^2 + \dot{\beta}^2 - 6 \dot{\alpha} \dot{\beta} \cos(\alpha + \beta) \}$$

SA  $\omega_A$  LA VELOCITA' ANGOLARE DEL MANUBRO

E  $\omega_B$  QUELLA DEL DISCO

$$\omega_B = (3z \dot{\alpha}) / r = 3 \dot{\alpha} \quad \text{IN QUELLO 'S' S' IL$$

CONNESSO IST. DI ROTAZIONE,

MATRIKOCI IN UN RIFERIMENTO CUI NOSTRO  
RISPETTO AL RIF. INERZIALE  $\sigma$  CUI UN CENTRO  
 $C_1$ . LA VELOCITÀ DI P LA PASSIAMO  
CALCOLO IN DUE MODI.

COME PUNTO APPARTENENTE AL DISCO

$$\vec{v}(P) = \vec{v}(C_1) + \vec{\omega}_D \times (P - C_1)$$

COME PUNTO APPARTENENTE ALL'ANNOCCO

$$\vec{v}(P) = \vec{v}(C_2) + \vec{\omega}_A \times (P - C_2)$$

SIA  $\vec{e}$  IL VETTORE IN FIANCO

$$\vec{v}(C_1) = 0$$

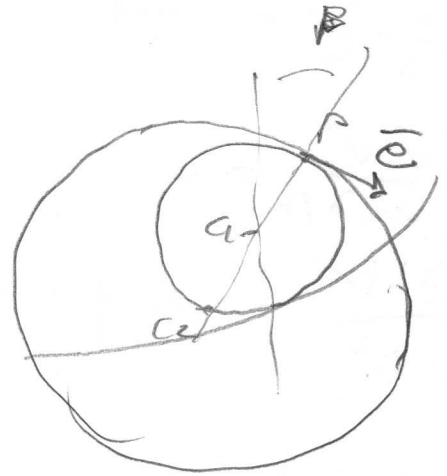
$$\vec{v}(C_2) = -\dot{\beta} r \vec{e}$$

QUINDI

$$\omega_D r = -\dot{\beta} r + \omega_A r$$

$$3\dot{\alpha} = -\dot{\beta} + r\omega_A$$

$$\Rightarrow \omega_A = \frac{1}{2} (3\dot{\alpha} + \dot{\beta})$$



$$T = \frac{1}{2} \left( \frac{3}{2} m r^2 \right) (3\dot{\alpha})^2 + \frac{1}{2} m r^2 \left\{ \dot{\alpha}^2 + \dot{\beta}^2 - 6\dot{\alpha}\dot{\beta} \cos(\alpha + \beta) \right\} + \frac{1}{2} (m (2r)^2) \left\{ \frac{1}{2} (3\dot{\alpha} + \dot{\beta}) \right\}^2$$