

Cognome	Nome	Matricola
corso di laurea ambientale <input type="checkbox"/>		corso di laurea edile <input type="checkbox"/>

0.1 Esercizio. 5 minuti

Consideriamo una base ortonormale $(\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3)$ e due vettori $\bar{u} = \bar{e}_3$ e $\bar{v} = \bar{e}_1 + \bar{e}_2$.

Qui di seguito, il simbolo \cdot indica solo il prodotto scalare tra due vettori ed il simbolo \times indica solo il prodotto vettoriale tra due vettori.

1) Calcolare il prodotto scalare $\bar{u} \cdot \bar{v}$, il prodotto vettoriale $\bar{u} \times \bar{v}$, il doppio prodotto scalare $u \cdot (\bar{u} \cdot \bar{v})$, il doppio prodotto vettoriale $u \times (\bar{u} \times \bar{v})$, il prodotto misto $\bar{u} \cdot (\bar{u} \times \bar{v})$, il prodotto misto $\bar{u} \times (\bar{u} \cdot \bar{v})$, mettendo in evidenza se ciascuno di questi oggetti è uno scalare o un vettore [se qualcuna di queste domande priva di senso, segnalare questo fatto con la sigla PS]:

$$\begin{aligned} \bar{u} \cdot \bar{v} &= \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix}, & \bar{u} \times \bar{v} &= \begin{bmatrix} \bar{e}_2 - \bar{e}_1 \end{bmatrix}, \\ \bar{u} \cdot (\bar{u} \cdot \bar{v}) &= \begin{bmatrix} PS \end{bmatrix}, & \bar{u} \times (\bar{u} \times \bar{v}) &= \begin{bmatrix} -\bar{e}_1 - \bar{e}_2 \end{bmatrix}, \\ \bar{u} \cdot (\bar{u} \times \bar{v}) &= \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix}, & \bar{u} \times (\bar{u} \cdot \bar{v}) &= \begin{bmatrix} PS \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

2) Conformemente alla seguente uguaglianza

$$\bar{v} = \bar{v}^{\parallel} + \bar{v}^{\perp}, \quad \text{con} \quad \bar{v}^{\parallel} = v^{\parallel} \text{ vers } \bar{u}, \quad \bar{v}^{\perp} \cdot \bar{u} = 0,$$

calcolare la componente scalare v^{\parallel} di \bar{v} parallela ad \bar{u} , la componente vettoriale \bar{v}^{\parallel} di \bar{v} parallela ad \bar{u} e la componente vettoriale \bar{v}^{\perp} di \bar{v} ortogonale a \bar{u}

$$v^{\parallel} = \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix}, \quad \bar{v}^{\parallel} = \begin{bmatrix} 0 \bar{e}_1 + 0 \bar{e}_2 + 0 \bar{e}_3 \end{bmatrix}, \quad \bar{v}^{\perp} = \begin{bmatrix} 1 \bar{e}_1 + 1 \bar{e}_2 + 0 \bar{e}_3 \end{bmatrix}.$$

0.2 Esercizio. 15 minuti

Un sistema continuo è costituito da due dischi (**bidimensionali**) omogenei, tra loro ortogonali e con un diametro comune. Siano R il raggio ed m la massa di ciascun disco.

Trovare:

- 1) il momento d'inerzia I_1 di un disco rispetto alla retta ortogonale al disco e passante per il suo centro,
- 2) il momento d'inerzia I_2 di un disco rispetto alla retta passante per un suo diametro,
- 3) il momento d'inerzia I_3 del sistema dei due dischi rispetto alla retta passante per il loro diametro comune,
- 4) il momento d'inerzia I_4 del sistema dei due dischi rispetto alla retta ortogonale al loro diametro comune e passante per un diametro di uno dei due dischi,
- 5) il momento d'inerzia I_5 del sistema dei due dischi rispetto ad una retta parallela al diametro comune dei due dischi e tangente ad uno dei due dischi.

$$\begin{aligned} I_1 &= \begin{bmatrix} \frac{1}{2} m R^2 \end{bmatrix}, & I_2 &= \begin{bmatrix} \frac{1}{4} m R^2 \end{bmatrix}, & I_3 &= \begin{bmatrix} \frac{1}{2} m R^2 \end{bmatrix}, \\ I_4 &= \begin{bmatrix} \frac{3}{4} m R^2 \end{bmatrix}, & I_5 &= \begin{bmatrix} \frac{5}{2} m R^2 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

0.3 Esercizio. 5 minuti

Supponiamo che gli autovalori del tensore delle tensioni siano

$$\lambda_1 = 5, \quad \lambda_2 = -5, \quad \lambda_3 = 0.$$

1) Tra **tutte le infinite facce** quante sono quelle relativamente alle quali lo sforzo di taglio è nullo? (Ogni faccia con le sue due orientazioni va contata una sola volta.) [Scegliere una sola casella, *quella più appropriata*]

nessuna faccia

solo una faccia solo due facce solo tre facce

una famiglia di infinite facce caratterizzata da 1 2 3 parametri indipendenti

una singola faccia più una famiglia di infinite facce caratterizzata da 1 2 3 parametri indipendenti

tutte le facce .

2) Tra **tutte le infinite facce** quante sono quelle relativamente alle quali lo sforzo normale è nullo? (Ogni faccia con le sue due orientazioni va contata una sola volta.) [Scegliere una sola casella, *quella più appropriata*]

nessuna faccia

solo una faccia solo due facce solo tre facce

una famiglia di infinite facce caratterizzata da 1 2 3 parametri indipendenti

una singola faccia più una famiglia di infinite facce caratterizzata da 1 2 3 parametri indipendenti

tutte le facce .

0.4 Esercizio. 25 minuti

La matrice del tensore delle tensioni, in una base ortonormale $(\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3) \equiv (\bar{e}_x, \bar{e}_y, \bar{e}_z)$, è

$$\begin{pmatrix} \sigma_1^1 & \sigma_1^2 & \sigma_1^3 \\ \sigma_2^1 & \sigma_2^2 & \sigma_2^3 \\ \sigma_3^1 & \sigma_3^2 & \sigma_3^3 \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} \sigma_x^x & \sigma_y^x & \sigma_z^x \\ \sigma_x^y & \sigma_y^y & \sigma_z^y \\ \sigma_x^z & \sigma_y^z & \sigma_z^z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ -3 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

1. La faccia xy è principale? sì no
2. La faccia xz è principale? sì no
3. La faccia yz è principale? sì no .
4. La componente lungo \bar{e}_x dello sforzo relativo alla faccia xy è $\phi = \begin{bmatrix} -3 \\ \end{bmatrix}$.
5. La componente lungo \bar{e}_y dello sforzo relativo alla faccia xy è $\phi = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix}$.
6. La componente lungo \bar{e}_z dello sforzo relativo alla faccia xy è $\phi = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix}$.
7. La traccia T , la somma $S := D_1 + D_2 + D_3$ dei determinanti D_1, D_2, D_3 dei tre minori principali di ordine 2 e il determinante D del tensore delle tensioni (σ_j^i) sono

$$T = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix}, \quad S = \begin{bmatrix} -9 \\ \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix}.$$

8. Gli autovalori di $\hat{\sigma}$, **in ordine crescente** rispetto al loro valore, ed i **versori** dei corrispondenti autovettori sono

$$\lambda_1 = \begin{bmatrix} -3 \\ \end{bmatrix} \quad \bar{u}_1 = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ \end{bmatrix} \bar{e}_x + \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_y + \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ \end{bmatrix} \bar{e}_z,$$

$$\lambda_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \quad \bar{u}_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_x + \begin{bmatrix} 1 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_y + \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_z$$

$$\lambda_3 = \begin{bmatrix} 3 \\ \end{bmatrix} \quad \bar{u}_3 = \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ \end{bmatrix} \bar{e}_x + \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_y + \begin{bmatrix} -1/\sqrt{2} \\ \end{bmatrix} \bar{e}_z.$$

9. Il controllo sugli autovalori, basato sul confronto con gli invarianti T, S, D del tensore delle tensioni, dà esito

positivo negativo .

10. Il controllo sugli autovettori, basato sull'ortogonalità dei medesimi, dà esito

positivo negativo .

11. La massima componente (con il suo segno) dello sforzo scalare normale rispetto a tutte le possibili ∞^2 facce è

$$\phi = \begin{bmatrix} 3 \\ \end{bmatrix}.$$

12. La minima componente (con il suo segno) dello sforzo scalare normale rispetto a tutte le possibili ∞^2 facce è

$$\phi = \begin{bmatrix} -3 \\ \end{bmatrix}.$$

13. Tra tutte le ∞^2 facce ve ne sono alcune rispetto alle quali lo sforzo normale è di trazione? sì no
14. Tra tutte le ∞^2 facce ve ne sono alcune rispetto alle quali lo sforzo normale è di pressione? sì no
14. Tra tutte le ∞^2 facce ve ne sono alcune rispetto alle quali lo sforzo normale è nullo? sì no
16. Lo sforzo relativo alla faccia ortogonale al vettore $\bar{e}_x + \bar{e}_z$ è

$$\bar{\phi} = \begin{bmatrix} -3/\sqrt{2} \\ \end{bmatrix} \bar{e}_x + \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_y + \begin{bmatrix} -3/\sqrt{2} \\ \end{bmatrix} \bar{e}_z.$$

17. La componente scalare dello sforzo normale relativo alla faccia ortogonale al vettore $\bar{e}_x + \bar{e}_z$ è

$$\phi = \begin{bmatrix} -3 \\ \end{bmatrix}.$$

18. Lo sforzo tangenziale relativo alla faccia ortogonale al vettore $\bar{e}_x + \bar{e}_z$ è

$$\bar{\phi}^\perp = \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_x + \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_y + \begin{bmatrix} 0 \\ \end{bmatrix} \bar{e}_z.$$

[Nelle risposte, eseguire le eventuali semplificazioni evidenti, ma razionalizzare le frazioni **solo** quando è veramente conveniente.]