

Corso di laurea in Matematica - Anno Accademico 2002/2003

FM1 - Equazioni differenziali e meccanica

SECONDA PROVA D'ESONERO (16-06-03)

ESERCIZIO 1. Discutere brevemente il problema dei due corpi.

ESERCIZIO 2. Si studi il sistema meccanico unidimensionale che descrive un punto materiale di massa $m = 1$, soggetto alla forza di energia potenziale

$$V(x) = x^4 + 8x^3 + 2ax^2,$$

con $a \in \mathbb{R}$. Per $a = 5$ si svolgano i seguenti punti.

- (2.1) Studio del grafico dell'energia potenziale.
- (2.2) Determinazione dei punti d'equilibrio per il sistema dinamico associato.
- (2.3) Discussione della loro stabilità.
- (2.4) Analisi qualitativa del moto nel piano (x, \dot{x}) .
- [(2.5) Al variare del parametro $a \in \mathbb{R}$ si discuta brevemente come cambia lo scenario.]

ESERCIZIO 3. Definire l'operatore d'inerzia e discuterne le proprietà.

ESERCIZIO 4. Dato un sistema di riferimento $\kappa = Oxyz$ (sistema assoluto), si consideri un sistema di riferimento mobile $K = O'\xi\eta\zeta$ (sistema relativo), la cui origine O' si muove in senso antiorario lungo la circonferenza \mathcal{C} di raggio $r = 1$ e centro nell'origine O con velocità angolare costante ω . L'asse ζ si mantiene parallelo all'asse z , mentre l'asse ξ si mantiene sempre ortogonale alla circonferenza \mathcal{C} (i.e. in direzione radiale) diretto verso l'esterno; il vettore $\mathbf{r}(t)$ che individua O' nel sistema fisso, all'istante iniziale $t = 0$, ha coordinate $\mathbf{r}(0) = (1, 0, 0)$.

Un punto materiale P di massa $m = 1$ si muove nel sistema K lungo una circonferenza di raggio $a \in (0, 1)$, con velocità angolare costante ω' ; all'istante iniziale le coordinate del punto P nel sistema mobile sono $\mathbf{Q} = (a, 0, 0)$.

- (4.1) Scrivere la trasformazione rigida $D: K \rightarrow \kappa$ come composizione di una traslazione C con una rotazione B , i.e. $D = C \circ B$, e determinare C e B .
- (4.2) Determinare la velocità assoluta \mathbf{v} .
- (4.3) Determinare la velocità relativa \mathbf{v}' .
- (4.4) Determinare la componente traslatoria della velocità di trascinamento \mathbf{v}_0 .
- (4.5) Determinare la componente rotatoria della velocità di trascinamento \mathbf{v}_T .
- [(4.6) Determinare le condizioni su ω e ω' perché il moto complessivo sia periodico (nel sistema fisso κ).]