Soluzioni per gli altri problemi relativi al cap II

Cinematica 1

L'equazione vettoriale del moto risulta

$$\mathbf{r} = \left[\left(3.00 \frac{\text{m}}{\text{s}} \right) \cdot t + \frac{1}{2} \left(-1.00 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \right) \cdot t^2 \right] \mathbf{i} + \frac{1}{2} \left[-0.500 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \cdot t^2 \right] \mathbf{j} \text{ o equivalentemente riportando solo}$$

la dimensione di **r**: $\mathbf{r} = (3.00 \cdot t - 0.500 \cdot t^2)\mathbf{i} - 0.250 \cdot t^2\mathbf{j}$ m.

Si ricava per x $t_{estr. rel.}$ =3.00 sec e dato che $\frac{d^2x}{dt^2}\Big]_{t=t_{extr.}}$ = -1.00 m/s²<0 quindi si ha un massimo

per la coordinati xè un massimo relativo $t_{\text{estr.}} = t_{\text{xmax}}$.

a)
$$\mathbf{v}(t_{x \text{max}}) = -1.50 \,\mathbf{j} \,\text{m/s}$$

b)
$$\mathbf{r}(t_{x \text{ max}}) = 4.5 \,\mathbf{i} - 2.25 \,\mathbf{j} \,\mathbf{m}$$

c)
$$\mathbf{a}(t_{x \text{max}}) = 0.500\mathbf{u_t} + 1.00\mathbf{u_n} \text{ m/s}^2$$

Dove i versori tangente e normale alla traiettorie espressi rispetto ai versori cartesiani sono: $\mathbf{u}_t = -\mathbf{j} \, \mathbf{e} \, \mathbf{u}_n = -\mathbf{i} \, .$

Cinematica 2

Il tempo per y_{max} risulta $t_{\text{ymax}} = 6.00$ sec e

a)
$$\mathbf{v}(t_{ymax}) = 32.0 \, \mathbf{i} \, \text{m/s},$$

- b) $\mathbf{v}(t_{ymax}) = 32.0 \, \mathbf{u_t} \, \text{m/s}, \, \mathbf{a}(t_{ymax}) = 4.00 \, \mathbf{u_t} \, \text{m/s}^2 + 2.00 \, \mathbf{u_n} \, \text{m/s}^2, \, \text{dove i versori tangente e normale alla traiettoria espressi in funzione dei versori cartesiani sono rispettivamente <math>\mathbf{u_t} = \mathbf{i}, \, \mathbf{u_n} = -\mathbf{j}$.
- d) il disegno non viene riportato qui ma $\mathbf{r}(t_{ymax}) = \mathbf{r}_0 + \mathbf{v_0}t + \frac{1}{2}\mathbf{a}t^2$, $\mathbf{a} = \text{costante}$, ma non viene data alcuna informazione sul vettore posizione iniziale, percui possiamo solo fornire

$$\Delta \mathbf{r} = \mathbf{r}(t_{ymax}) - \mathbf{r}_0 = \mathbf{v_0}t + \frac{1}{2}\mathbf{a}t^2 = 120 \mathbf{i} + 36 \mathbf{j} \text{ m}.$$