

LICEO SCIENTIFICO STATALE

LEONARDO DA VINCI

di Reggio Calabria

Via Possidonea, 14

Dirigente Scolastico: **~~PRESIDE PROF.ESSA VINCENZINA MAZZUCA~~**

PROGETTO: **MATEMATICA E FISICA**

MULTIMEDIALITA' PER LE TERZE CLASSI

TEMA:

MOTO RETTILINEO UNIFORMEMENTE ACCELERATO

lo studente:

Pacchiano Francesco

Il moto di un corpo che si muove longitudinalmente con velocità variabile e causa di un'accelerazione costante è definito "Moto Rettilineo Uniformemente Accelerato".

In realtà seppur il progetto interviene spesso edoliscanti circa quotidianamente si hanno riferimenti alle leggi del Moto Rettilineo Uniformemente Variato

(basti pensare che, per raggiungere luoghi distanti delle nostre case, istituzioni, città necessita una variazione di velocità dovuta all'incrementarsi o al diminuirsi dell'accelerazione).

Le leggi della fisica descrivono questo moto secondo alcune condizioni che ci permettono di poter calcolare accelerazione, velocità, tempo e da queste ultime ricavare formule inverse e legge oraria (una qualsiasi equazione che lega lo spazio con il tempo).

Per poter conoscere a fondo le proprietà del moto non è ideale soffermarsi soltanto sulle velocità medie ma è opportuno conoscere le velocità del corpo in diversi intervalli di tempo. Tutto ciò ci indurrà alla conoscenza delle "velocità istantanee" date dalla seguente equazione:

$$V_f = a \cdot t + V_i \quad \text{dove:}$$

- ' a ' indica l'accelerazione ovvero la rapidità di variazione delle velocità rispetto al tempo;
- ' t ' indica il tempo impiegato per raggiungere una data velocità;
- ' V_i ' è la velocità iniziale del corpo in movimento.

Addentrando sempre più nel concetto e alle proprietà dell'accelerazione diremo che:

$$a = \frac{\Delta V}{\Delta t} \quad ; \quad a = \frac{V_f - V_i}{t_2 - t_1} \quad \text{dove:}$$

- $\langle \Delta V \rangle$ indica la differenza fra velocità finale e velocità iniziale;

- $\langle \Delta t \rangle$ indica la differenza fra più intervalli di tempo.

Delle equazioni precedenti ricaveremo le formule

della Velocità finale: $V_f = at + V_i$

della Velocità iniziale: $V_i = V_f - at$

e il prodotto accelerazione-tempo: $at = V_f - V_i$.

Inoltre adottando l'equazione delle velocità medie (velocità che ritenute costante ci sarebbe percorso

spazi uguali in più intervalli di tempo stabiliti

e uguali) otterremo ciò che viene definita

"Legge oraria del Moto Rettilineo Uniformemente Variato"

portando nelle formule delle velocità medie e

sostituendo ad esse l'equazione che ci permette di

calcolare la velocità finale ricavata dalle formule

inverse per il calcolo dell'accelerazione. Avremo perciò:

$$V_m = \frac{V_f + V_i}{2} \quad (\text{Velocità media} = \frac{\text{Velocità finale} + \text{Velocità iniziale}}{2})$$

e poiché $V_f = at + V_i$ scriveremo:

$$V_m = \frac{(at + V_i) + V_i}{2} \quad \text{ovvero} \quad V_m = \frac{at + 2V_i}{2}$$

$$\text{e quindi: } V_m = \frac{1}{2} at + V_i.$$

Sapendo che in ogni moto lo spazio si ricava moltiplicando la Velocità per il tempo avremo, moltiplicando ambo i membri della equazione riportata in precedenza per t , la nuova equazione: $V_m(t) = \frac{1}{2} at(t) + V_i(t)$

$$\text{perciò } S = \frac{1}{2} at^2 + V_i t \quad (\text{se } \langle V_i \rangle \text{ è maggiore di } 0)$$

$$\text{oppure } S = \frac{1}{2} at^2 \quad (\text{se } \langle V_i \rangle \text{ è uguale a } 0)$$

Queste formule quindi ci permettono di calcolare la posizione del corpo ad ogni istante di tempo.

Grazie a queste formule siamo in grado di poter ricevere il tempo, effettuando alcune trasformazioni:

$$t^2 = \frac{2S}{a} \quad \text{e} \quad t = \sqrt{\frac{2S}{a}}.$$

Poiché precedentemente $a = \frac{V_f - V_i}{t}$ riceveremo:

$$t = \sqrt{\frac{2S}{\frac{V_f - V_i}{t}}}. \quad \text{Elevando al quadrato ambo i}$$

membrati dell'equazione otterremo la seguente

formula: $t^2 = \frac{2S}{\frac{V_f - V_i}{t}}$. Semplificando avremo che

il tempo sarà uguale: $t = \frac{2S}{V_f - V_i}$.

Grazie a queste formule potremo

ricevere il tempo senza la necessità di

conoscere l'accelerazione.

Una delle equazioni più significative del

"Moto Rettilineo Uniformemente Accelerato" è quella della quale possiamo ricavare lo spazio in funzione delle velocità iniziali, delle velocità finali, delle accelerazioni non dovendo ricorrere al tempo.

Partiamo dalla seguente formula: $\frac{V_f - V_i}{a} = t$

che verrà sostituita nell'equazione delle leggi

cinematiche. Perciò: $S = V_i \left(\frac{V_f - V_i}{a} \right) + \frac{1}{2} a \left(\frac{V_f - V_i}{a} \right)^2$

quindi: $S = \frac{V_i V_f - V_i^2}{a} + \frac{1}{2} a \left(\frac{V_f^2 + V_i^2 - 2 V_f V_i}{a^2} \right)$

semplificando otterremo: $S = \frac{V_i V_f}{a} + \frac{V_f^2 + V_i^2 - 2 V_f V_i}{2a}$

$$S = \frac{2 V_i V_f - 2 V_i^2 + V_f^2 + V_i^2 - 2 V_f V_i}{2a}$$

$$S = \frac{-V_i^2 + V_f^2}{2a} \quad \text{e infine avremo che:}$$

$$S = \frac{V_f^2 - V_i^2}{2a} \quad .$$

Dall'equazione $S = \frac{V_f^2 - V_i^2}{2a}$ possiamo inoltre ricavare le formule inverse delle velocità finali e dell'accelerazione (le più importanti).

Avremo perciò che:

$$2aS = V_f^2 - V_i^2$$

$$2aS + V_i^2 = V_f^2$$

$$V_f = \pm \sqrt{2aS + V_i^2} \quad \text{mentre}$$

$$a = \frac{V_f^2 - V_i^2}{2S}.$$

La trattazione di tutte le equazioni riportate in precedenza definisce e descrivono le leggi e le proprietà del "Moto Rettilineo Uniformemente Variato".