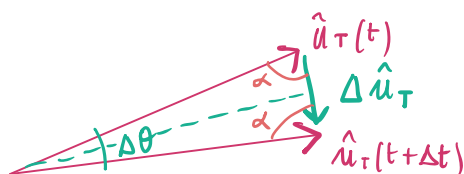
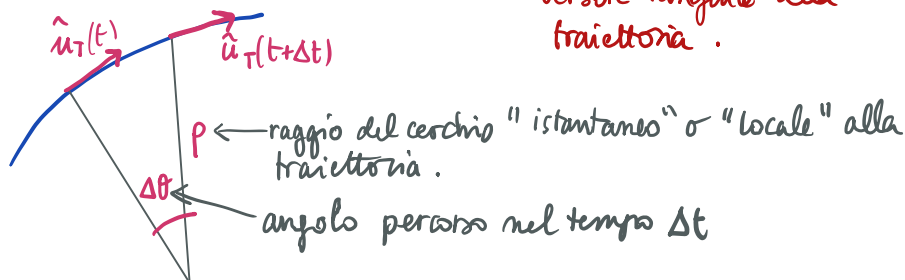


- ➔ Determinazione dell'accelerazione "di sterzo",

$$\vec{a}_{\text{STERZO}} = v_s \frac{d\hat{u}_T}{dt}$$

bisogna calcolare la variazione nel tempo del versore tangente alla traiettoria.



Osservare bene il triangolo isoscele con lati  $\hat{u}_T$  (di modulo 1, è un versore) e angoli alla base  $\alpha$ .

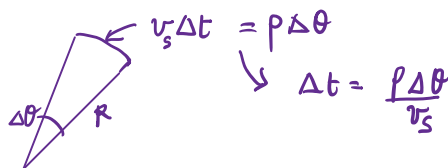
$$\text{Vale } \Delta\theta + 2\alpha = \pi \Rightarrow \alpha = \frac{\pi}{2} - \frac{\Delta\theta}{2}.$$

Quando  $\Delta\theta \rightarrow 0$  (perché ci serve che  $\Delta t \rightarrow 0$ ) e  $\alpha \rightarrow \frac{\pi}{2}$ , per cui  $\Delta\hat{u}_T$  è perpendicolare a  $\hat{u}_T$  se  $\Delta t \rightarrow 0$ ;

poi vale che, in modulo,  $\Delta u_T = 2|\hat{u}_T| \sin \frac{\Delta\theta}{2} = 2 \sin \frac{\Delta\theta}{2}$ .

$$\Rightarrow \frac{\Delta u_T}{\Delta t} = \frac{2}{\Delta t} \sin \frac{\Delta\theta}{2}.$$

Inoltre



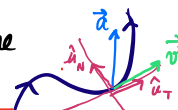
$$\Rightarrow \frac{\Delta u_T}{\Delta t} = \frac{2v_s}{\rho \Delta\theta} \sin \frac{\Delta\theta}{2} = \frac{v_s}{\rho} \frac{\sin(\Delta\theta/2)}{(\Delta\theta/2)} \xrightarrow{\Delta\theta \rightarrow 0} \frac{v_s}{\rho} \text{ perché } \frac{\sin x}{x} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 1.$$

$$\text{dunque } \frac{d\hat{u}_T}{dt} = \hat{u}_N \frac{v_s}{\rho} \Rightarrow \vec{a}_{\text{STERZO}} = v_s \frac{d\hat{u}_T}{dt} = v_s \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \hat{u}_T}{\Delta t} = \frac{v_s^2}{\rho} \hat{u}_N$$

$v_s^2 = v^2$  (non serve più "s")  
 direzione perpendicolare a  $\hat{u}_T$ , "NORMALE"

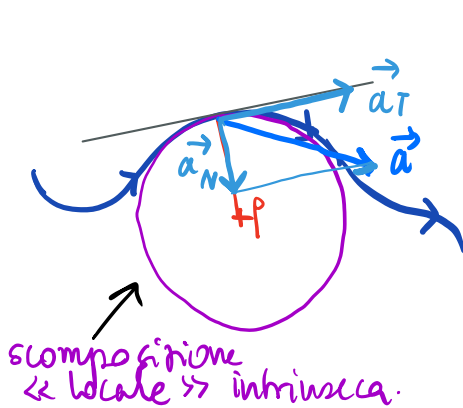
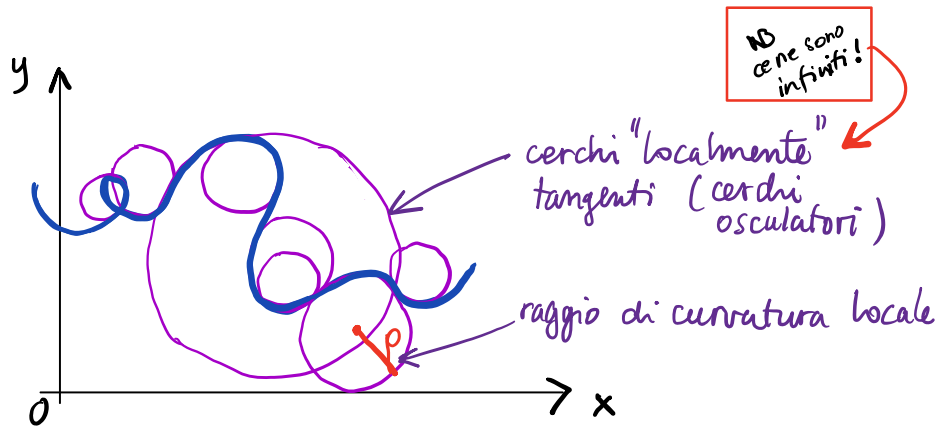
- ➔ scomposizione generale vettoriale dell'accelerazione intrinseca

$$\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N = \frac{dv_s}{dt} \hat{u}_T + \frac{v_s^2}{\rho} \hat{u}_N = \dot{v}_s \hat{u}_T + \frac{v_s^2}{\rho} \hat{u}_N$$



Vale per qualunque traiettoria curva (non solo circolare)

Traiettoria curvilinea generale, significato del raggio  $\rho$



Si approssima la curva con un cerchio tangente di raggio  $\rho$  opportuno e si calcolano le componenti tangente e normale ("centripeta") dell'accelerazione

$$a_T = \frac{dv_s}{dt} \quad , \quad a_N = \frac{v^2}{\rho}$$

In punti diversi in generale cambia il raggio del cerchio tangente.

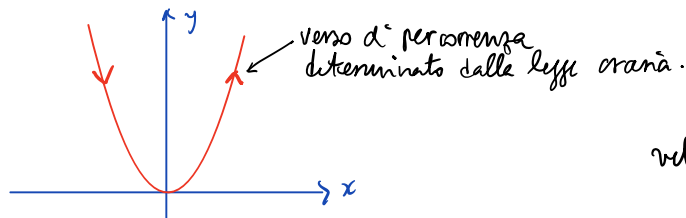
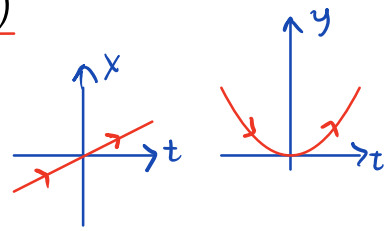
Si usa anche la "curvatura"  $k$  intesa come il reciproco del raggio osculatore,  $k = 1/\rho$ , dove

$$k = \frac{|y''|}{(1+y'^2)^{3/2}} \quad \text{oppure} \quad k = \frac{\ddot{x}\dot{y} - \dot{x}\ddot{y}}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{3/2}}$$

## Esempio ("adimensionale" per convenienza)

leggi orarie  $x(t) = t/2 \rightarrow \dot{x}(t) = 1/2$   
 $y(t) = t^2/4 \rightarrow \dot{y}(t) = t/2$

traiettoria  $t = 2x \rightarrow y = x^2$



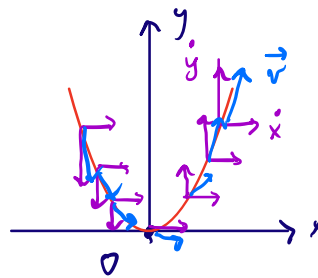
velocità  $v = |\vec{v}| = |\vec{v}_s| = |\dot{s}|$

$$= \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} = \frac{1}{2} \sqrt{1 + t^2}$$

$\vec{v}$  è il vettore tangente alla traiettoria  
secondo il verso

$$\hat{u}_T = \frac{\vec{v}}{v} = \left( \frac{\dot{x}}{v}, \frac{\dot{y}}{v} \right) = \left( \frac{1}{\sqrt{t^2+1}}, \frac{t}{\sqrt{t^2+1}} \right)$$

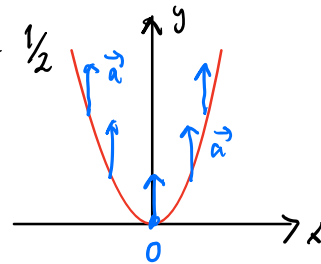
NB  $\vec{v}$  ha intensità e direzione variabili  
(lungo la traiettoria e nel tempo).



Ci si aspetta quindi un'accelerazione che spieghi questi fatti.

$$a_x = \ddot{x} = 0 \quad a_y = \ddot{y} = 1/2$$

$$a = |\vec{a}| = \left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = 1/2$$



Scomposizione intrinseca  $\vec{a} = \ddot{s} \hat{u}_T + \frac{\dot{s}^2}{\rho} \hat{u}_N$

$$a_T = \ddot{s} = \frac{d}{dt} \frac{1}{2} \sqrt{t^2+1} = \frac{t}{2\sqrt{t^2+1}};$$

$$a_N = \frac{\dot{s}^2}{\rho} = \sqrt{a^2 - a_T^2} = \sqrt{\frac{1}{4} - \frac{t^2}{4(t^2+1)}} = \frac{1}{2\sqrt{t^2+1}};$$

$a_T \geq 0$  per  $t \geq 0$  [accelerazione «curvilinea»].

Calcolo con il raggio di curvatura,  $\rho = 1/\kappa$  dove

$$\kappa = \frac{|\ddot{x}\dot{y} - \dot{x}\ddot{y}|}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{3/2}} = \frac{2}{(1+t^2)^{3/2}} \quad \text{e, infatti,} \quad a_N = \frac{\dot{s}^2}{\rho} = \frac{1}{2\sqrt{t^2+1}}$$

