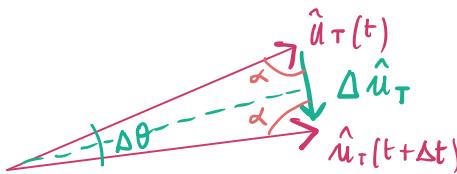
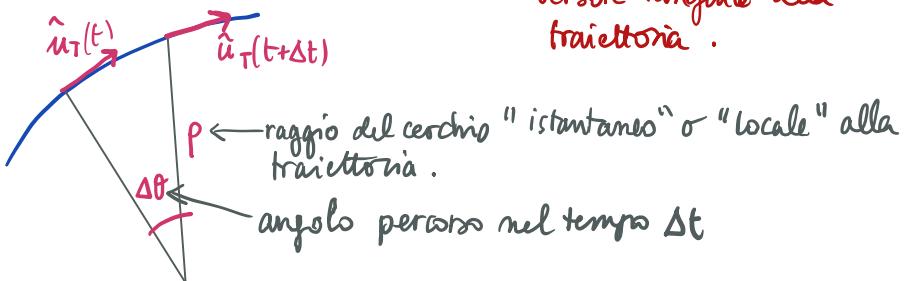


•  Determinazione dell'accelerazione "di sterzo",

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

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 α .

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

Quando $\Delta\theta \rightarrow 0$ (perdendo il senso che $\Delta t \rightarrow 0$) è $\alpha \rightarrow \frac{\pi}{2}$, per cui \hat{u}_N è perpendicolare a \hat{u}_T se $\Delta t \rightarrow 0$;

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

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

$$\begin{aligned} v_s \Delta t &= R \Delta\theta \\ \Delta t &= \frac{R \Delta\theta}{v_s} \end{aligned}$$

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

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

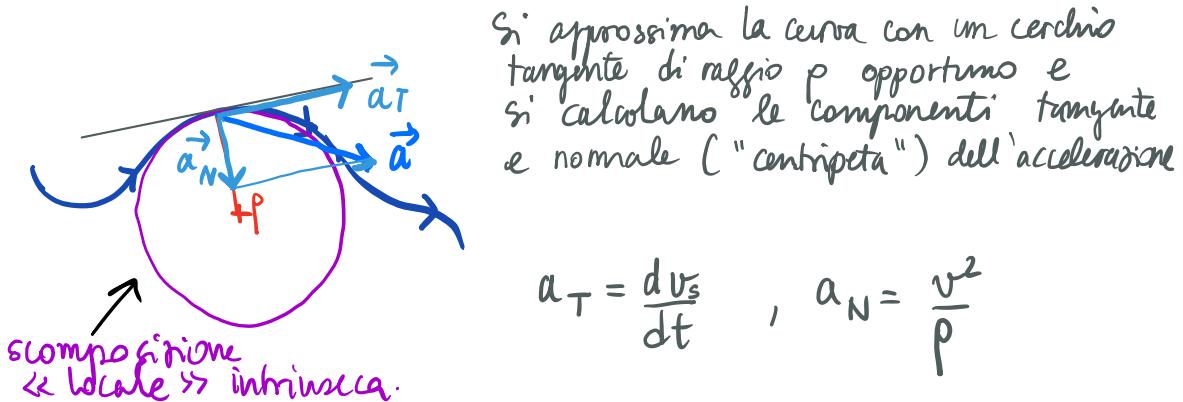
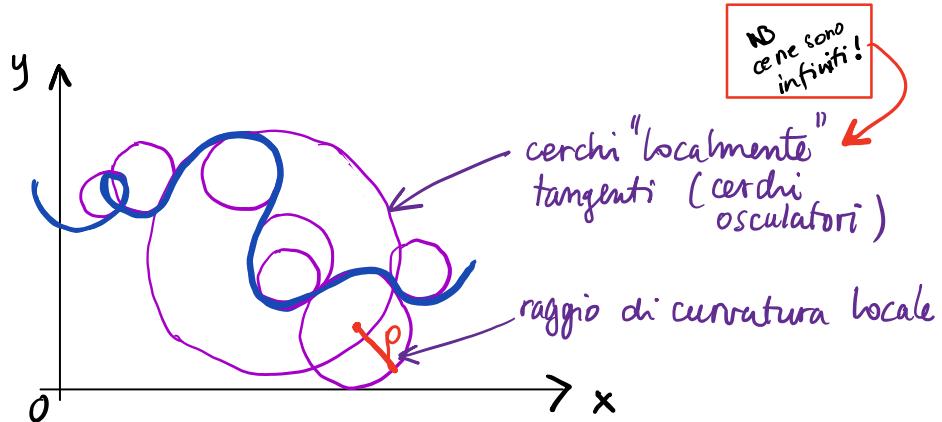


•  Scomposizione generale vettoriale dell'accelerazione intrinseca

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

Vale per qualunque traiettoria curva (non solo circolare)

Traiettoria curvilinea generale, significato del raggio ρ



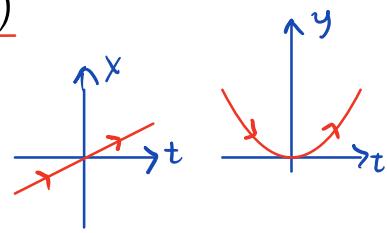
In punti diversi in generale cambia il raggio del cerchio tangente.

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

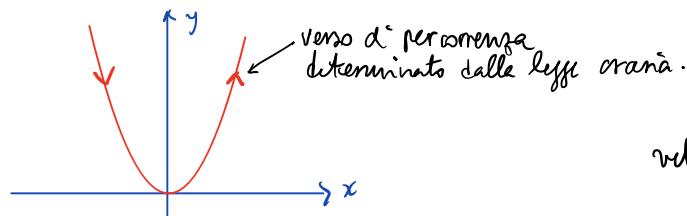
$$K = \frac{|y''|}{(1+y'^2)^{3/2}} \quad \text{oppure} \quad K = \frac{\dot{x}\ddot{y} - \ddot{x}\dot{y}}{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{3/2}}$$

Esempio ("adimensionale" per convenienza)

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



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



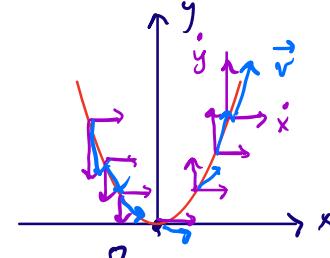
velocità $v = |\vec{v}| = |v_s| = |\dot{s}|$

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

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

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

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

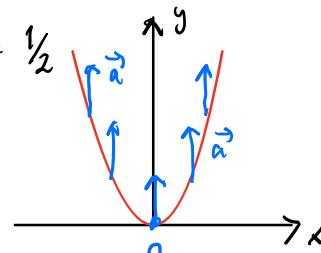


Ci si aspetta quindi un'accelerazione che spieghi questi fatti.

$$a_x = \ddot{x} = 0 \quad a = |\vec{a}| = \left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = \frac{1}{2}$$

$$a_y = \ddot{y} = 1/2$$

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, $\rho = 1/K$ dove

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

