

**Prova scritta di Fisica Matematica 1**  
**per il corso di laurea in Matematica**  
**25 Gennaio 2019**

Un sistema meccanico è costituito da un'asta e da un punto materiale  $P$ , i quali si muovono rispetto ad un riferimento inerziale  $Oxyz$ , con asse delle  $z$  verticale ascendente. L'asta è perfettamente rigida, di spessore infinitesimo, di massa  $M$ , di raggio  $2R$  e di densità di massa omogenea al suo interno; essa è vincolata a ruotare nel piano *orizzontale*  $Oxy$ , attorno all'origine  $O$  che è coincidente con il punto medio degli estremi  $A$  e  $B$  dell'asta stessa. Si denoti con la lettera  $\Pi$  il piano *verticale e mobile nel tempo* cui appartiene l'asta e, ovviamente, l'asse delle  $z$ . Il punto  $P$  è di massa  $m$  ed è vincolato a muoversi su di una guida circolare di raggio  $R$ , che giace nel piano  $\Pi$  ed è centrata nell'origine. Una molla ideale, di costante elastica  $k$  e lunghezza a riposo nulla, collega il punto  $P$  alla sua proiezione  $P_*$  sull'asse (mobile) delle  $\xi$ . Si assuma che le masse della guida circolare e del punto  $P_*$  siano trascurabili. Nel vertice  $A$  dell'asta è posta una carica  $q$ , che è soggetta agli effetti indotti da un campo elettrico uniforme di norma uguale a  $\mathcal{E}$ , parallelo ed equiverso all'asse delle  $x$ .

È da intendersi che tutti i parametri del problema, ovvero  $m$ ,  $M$ ,  $R$ ,  $k$ ,  $q$  e  $\mathcal{E}$ , abbiano valori reali positivi, fino a quando non verrà specificato diversamente. Si supponga inoltre che i vincoli siano ideali e siano realizzati in modo che il punto  $P$  possa attraversare i vertici dell'asta senza scontrarsi con essi. Si risponda alle domande seguenti.

- (1) Si scrivano la Lagrangiana e le equazioni di Lagrange del sistema meccanico sopra descritto.
  - (2) Si determinino tutte le configurazioni di equilibrio del sistema e si studi la loro stabilità, al variare di tutti i parametri.
  - (3) Si consideri il sistema meccanico quando è soggetto anche all'ulteriore vincolo descritto dall'equazione  $\dot{\varphi} = \Omega$ , laddove  $\Omega$  è *costante* e  $\varphi$  è l'angolo che ha vertice nell'origine  $O$  ed è formato dalle semirette con valori positivi delle ascisse  $x$  e  $\xi$  (cioè  $\varphi$  è un angolo che individua la giacitura di  $\Pi$  rispetto al piano verticale  $Oxz$ ). Si ponga  $q = \mathcal{E} = 0$ .
- (3A) Si scrivano la Hamiltoniana e le equazioni di Hamilton<sup>[\*]</sup> che descrivono la dinamica relativa al riferimento *non inerziale* e cartesiano

---

[\*] Qualora proprio non riesca la discussione degli esercizi *in ambito Hamil-*

$O\xi z$ , solidale al piano  $\Pi$ .

- (3B) Si determinino i valori della velocità angolare  $\Omega$ , per cui possono esistere delle soluzioni delle equazioni di Hamilton che descrivono delle piccole oscillazioni del punto  $P$  nel piano  $\Pi$  attorno a un punto medio  $M$ , tale che sia uguale a  $\pi/3$  l'angolo tra  $OM$  e il semiasse delle  $z$  che si trova al di sotto del piano  $Oxy$ .

---

*toniano*, così come essi sono descritti ai punti (3A) e (3B), sarà considerata meritoria anche un'eventuale soluzione che utilizza esclusivamente il formalismo Lagrangiano.