

### Esercizio 1

Esercizio 28, cap. 12, Prof. Guido Gentile

<http://www.mat.uniroma3.it/users/gentile/2018-2019/FM210/testo/volume2-105-130.pdf>  
punti (5), (6).

### Esercizio 2

Una sbarra rigida rettilinea  $AB$  di lunghezza  $\ell$  e massa  $m$  ha l'estremo  $B$  vincolato su una parabola di equazione  $y = \frac{\ell}{\lambda^2}x^2$ . L'estremo  $A$  della sbarretta è vincolato a muoversi sull'asse  $x$  con  $x_B > x_A$ , vedere Figura 1.

- Scrivere la Lagrangiana in funzione di  $x \equiv x_B$ .
- Calcolare le equazioni di Eulero Lagrange.
- Calcolare i punti di equilibrio e discuterne la stabilità.

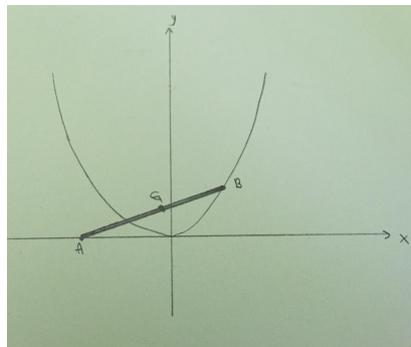


Figura 1

*Soluzione:* Sia  $x \equiv x_B$ ; l'estremo  $B$  è vincolato a muoversi sulla parabola, quindi in particolare  $B$  ha coordinate  $B = (x, \frac{\ell}{\lambda^2}x^2)$ . Notiamo inoltre che  $|x| < \lambda$ : infatti se fosse  $x = \pm\lambda$  si avrebbe  $B(\pm\lambda, \ell)$  e  $A = (\pm\lambda, 0)$ , configurazione che non è possibile dal momento che per ipotesi  $x_B > x_A$ . Definiamo  $\vartheta$  l'angolo che la sbarretta forma con l'asse  $x$ : il centro di massa ha quindi coordinate

$$G = (x - \frac{\ell}{2} \cos \vartheta, \frac{\ell}{2} \sin \vartheta).$$

Notiamo che l'angolo  $\vartheta$  e la coordinata lagrangiana  $x$  sono legate dalla seguente relazione:

$$\begin{aligned} \frac{\ell}{\lambda^2}x^2 = \ell \sin \vartheta &\Rightarrow \sin \vartheta = \frac{x^2}{\lambda^2}, \quad \cos \vartheta = \sqrt{1 - \frac{x^4}{\lambda^4}} \\ \Rightarrow \dot{\vartheta} &= \frac{2x\dot{x}}{\sqrt{\lambda^4 - x^4}}. \end{aligned}$$

Usando questa relazione e il teorema di König, si può calcolare l'energia cinetica:

$$T = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 \left( 1 + \frac{4}{3}\ell^2 \frac{x^2}{\lambda^4 - x^4} + \frac{2\ell x^3}{\lambda^2 \sqrt{\lambda^4 - x^4}} \right).$$

L'energia potenziale è  $U = \frac{\ell}{2} mg \frac{x^2}{\lambda^2}$ , quindi la lagrangiana in funzione della variabile  $x$  è

$$\mathcal{L}(x, \dot{x}) = T - U.$$

L'unica configurazione di equilibrio si ha per  $x = 0$  che è stabile.

**Esercizio 3** II Esonero, a.a. 2007/2008, Prof. Elisabetta Scoppola  
Determinare la costante  $\alpha$  e la funzione  $g(p)$  tali che la trasformazione:

$$P = g(p) \sinh q, \quad Q = p^\alpha \cosh q$$

sia canonica.

Una volta verificato che  $g(p) = -2\sqrt{p}$  e  $\alpha = -2$ :

- trovare una funzione generatrice di prima specie per la trasformazione di coordinate;
- usare la trasformazione per risolvere le equazioni del moto per l'hamiltoniana

$$\mathcal{H}(p, q) = p \cosh^2 q.$$