

così che l'energia potenziale gravitazionale del punto  $P$  è

$$-\frac{GMm}{\rho+h} = -\frac{GmM}{\rho} \frac{1}{1+\frac{h}{\rho}} = -\frac{GMm}{\rho} \left(1 - \frac{h}{\rho} + O\left(\left(\frac{h}{\rho}\right)^2\right)\right) \approx -\frac{GMm}{\rho} + \frac{GMm}{\rho^2}h,$$

dove  $M$  è la massa della Terra. Tenendo conto che l'energia potenziale è definita a meno di una costante additiva, si può approssimare l'energia potenziale con  $U(h) := mgh$ , dove  $g = GM/\rho^2$ . Introducendo i valori di  $G$ ,  $M$  e  $\rho$ , si trova  $g = 9.8 \text{ m s}^{-2}$ . Poiché la forza  $\mathbf{F}$  è, a meno del segno, il gradiente dell'energia potenziale, essa ha direzione radiale, è rivolta verso il centro della Terra e ha intensità  $mg$ . Se si fissa un sistema di riferimento che abbia l'origine in  $P$  e asse  $\mathbf{e}_z$  diretto lungo il raggio della Terra e rivolto verso l'esterno, si ottiene  $\mathbf{F} = (0, 0, -mg)$ .

**Esercizio 17** Dati tre vettori  $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3$ , il vettore  $\mathbf{x} \wedge (\mathbf{y} \wedge \mathbf{z})$  prende il nome di *prodotto triplo vettoriale*. Si dimostri l'identità

$$\mathbf{x} \wedge (\mathbf{y} \wedge \mathbf{z}) = (\mathbf{x} \cdot \mathbf{z}) \mathbf{y} - (\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}) \mathbf{z},$$

valida per ogni  $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3$ . (Si noti che  $\mathbf{x} \wedge (\mathbf{y} \wedge \mathbf{z}) \neq (\mathbf{x} \wedge \mathbf{y}) \wedge \mathbf{z}$ .)

**Esercizio 18** Dati tre vettori  $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3$ , lo scalare  $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} \wedge \mathbf{z}$  prende il nome di *prodotto misto* o *prodotto triplo scalare*. Si dimostri l'identità (nota come *identità del prodotto misto*)

$$\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} \wedge \mathbf{z} = \mathbf{y} \cdot \mathbf{z} \wedge \mathbf{x} = \mathbf{z} \cdot \mathbf{x} \wedge \mathbf{y}$$

valida per ogni  $\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z} \in \mathbb{R}^3$ .

**Esercizio 19** Si dimostri che nel caso di moti centrali descritti dall'equazione (31.8) si ha

$$\ddot{\mathbf{r}} \wedge \mathbf{L} = -F(\rho) (\dot{\rho} \mathbf{r} - \rho \dot{\mathbf{r}}).$$

[*Suggerimento*. Si usi l'esercizio 17 e il fatto che  $2\mathbf{r} \cdot \dot{\mathbf{r}} = (d/dt)\mathbf{r} \cdot \mathbf{r} = (d/dt)\rho^2 = 2\rho\dot{\rho}$ .]

**Esercizio 20** Si dimostri che per il campo centrale gravitazionale il *vettore di Laplace-Runge-Lenz* (o *vettore di Runge-Lenz*), definito come

$$\mathbf{A} := \mu \dot{\mathbf{r}} \wedge \mathbf{L} - \mu k \frac{\mathbf{r}}{|\mathbf{r}|},$$

è una costante del moto. [*Suggerimento*. Si usi la conservazione del momento angolare, l'esercizio 19 e il fatto che, per il campo centrale gravitazionale, si ha  $F(\rho) = -k/\rho^2$ .]

**Esercizio 21** Si utilizzi il risultato dell'esercizio 20 per dimostrare che le orbite, nel caso del campo centrale gravitazionale, hanno la forma (32.26). [*Suggerimento*. Si ha  $\mathbf{A} \cdot \mathbf{L} = 0$ , quindi  $\mathbf{A}$  è un vettore costante nel piano in cui si svolge il moto. Prendendo l'asse  $x$  diretto lungo il vettore  $\mathbf{A}$  e ponendo  $A = |\mathbf{A}|$ , si trova  $\mathbf{A} \cdot \mathbf{r} = A\rho \cos \theta = L^2 - \mu k\rho$ , dove si è usata due volte di seguito l'identità  $\mathbf{x} \cdot \mathbf{y} \wedge \mathbf{z} = \mathbf{y} \cdot \mathbf{z} \wedge \mathbf{x}$  (cfr. l'esercizio 18) e la definizione di momento angolare.]

**Esercizio 22** Si dimostri la (33.6). [*Suggerimento*. Si veda la dimostrazione del teorema 29.6.]

**Esercizio 23** Si dimostri la (33.11). [*Suggerimento*. Si veda la (30.7) del capitolo 6.]

**Esercizio 24** Si dimostri la (33.12). [*Suggerimento*. Si ragiona come per dimostrare la (29.15).]