



Si esamina nel seguito il moto di un corpo soggetto alla forza di gravità terrestre lanciato orizzontalmente. In tale contesto esso è soggetto a due movimenti uno con accelerazione costante (g) lungo la verticale di caduta (asse y nella figura) ed uno con velocità costante lungo l'orizzontale (asse x).

Nel sistema di riferimento xOy , posto $t_0=0$, $x_0=0$, $y_0=0$, si ha : $v_{0x} = v_0$, $v_{0y}=0$, $a_x = 0$, $a_y = g$.

Le leggi orarie dei due movimenti sono date da:

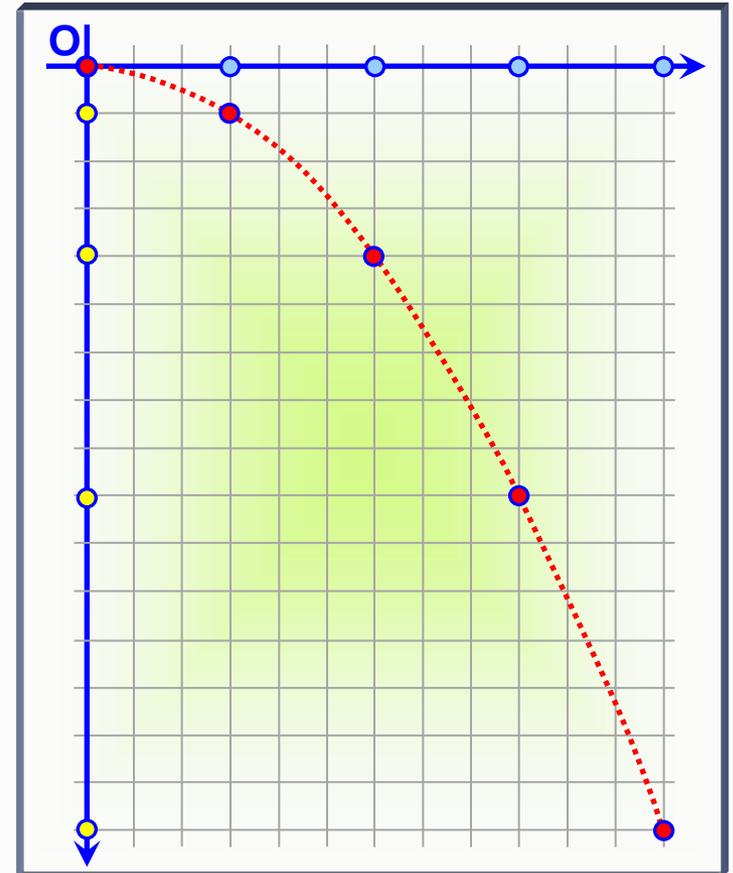
$$x(t) = v_0 t \quad (\text{moto lungo l'asse } x)$$

$$y(t) = \frac{1}{2} g t^2 \quad (\text{moto lungo l'asse } y)$$

L'equazione della traiettoria si ottiene eliminando la variabile tempo dalle due equazioni. Si ha:

$$t = \frac{x(t)}{v_0} \Rightarrow t^2 = \frac{x^2(t)}{v_0^2} \text{ da cui segue: } y = \frac{g}{2v_0^2} x^2 \quad \boxed{1)}$$

La traiettoria rappresentata dall'equazione 1) è pertanto un arco di parabola.





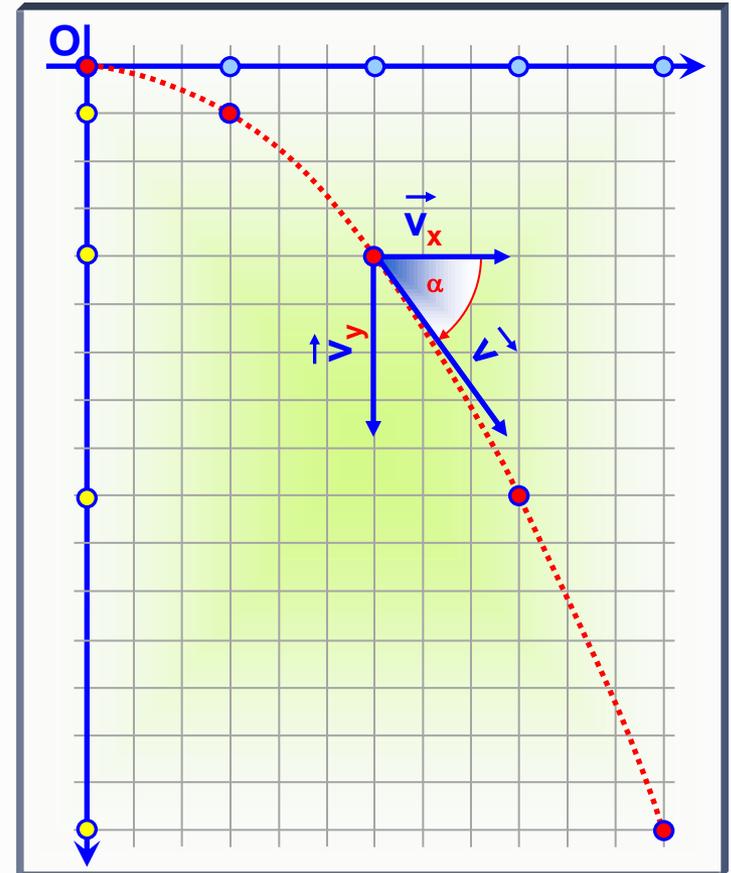
Per determinare in un generico istante t ($0 < t < t_F$) la velocità del corpo, essendo la velocità costante lungo l'asse x , basterà determinare la sua componente lungo y come segue: $v_y = g t$

Da cui si avrà :

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_x + \vec{v}_y = v_{0x} \vec{i} + v_y \vec{j} = v_0 \vec{i} + gt \vec{j}$$

Con $|\mathbf{v}| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$

e $\alpha_v = \arctg \frac{v_y}{v_x} = \arctg \frac{gt}{v_0}$





Si esamina ora il moto di un corpo soggetto alla forza di gravità terrestre lanciato con componenti orizzontale e verticale della velocità. In questo caso il moto sulla verticale avrà una velocità iniziale mentre si ripeterà la situazione del caso precedente lungo l'orizzontale

Nel sistema di riferimento xOy , (vedi fig.a lato)

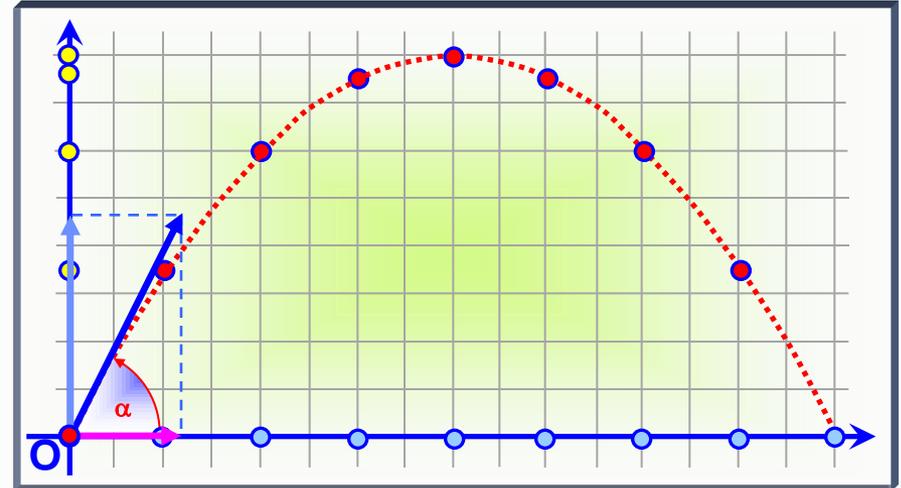
posto $t_0=0$, $x_0=0$, $y_0=0$, si ha :

$$v_{0x} = v_0 \cos\alpha, \quad v_{0y} = v_0 \sin\alpha, \quad a_x = 0, \quad a_y = g.$$

Le leggi orarie dei due moti sono date da:

$$x(t) = v_0 \cos\alpha t \quad (\text{moto lungo l'asse } x)$$

$$y(t) = -\frac{1}{2} g t^2 + v_0 \sin\alpha t \quad (\text{moto lungo l'asse } y)$$



L'equazione della traiettoria si ottiene eliminando la variabile tempo dalle due equazioni.

Dalla prima si ha: $t = \frac{x(t)}{v_0 \cos\alpha} \Rightarrow t^2 = \frac{x^2(t)}{v_0^2 \cos^2\alpha}$ e sostituendo nella seconda si ottiene:

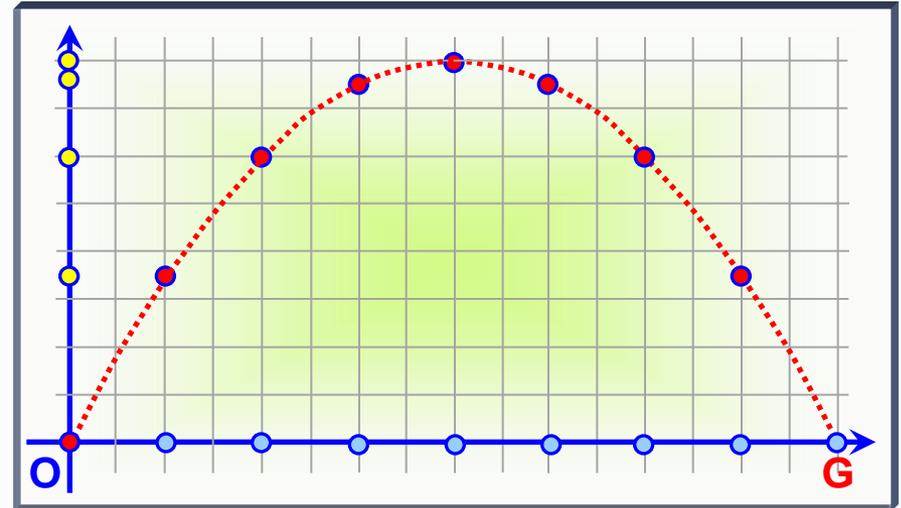
$$y = -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2\alpha} x^2 + \frac{v_0 \sin\alpha}{v_0 \cos\alpha} x \quad \boxed{1)}$$

Che è l'equazione della traiettoria cercata.



Per $t > 0$ l'equazione 1) rappresenta un arco di parabola la cui concavità è rivolta verso il basso, risulta infatti: $-\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} < 0$

Detto **G** il punto in cui la traiettoria interseca l'asse orizzontale (vedi fig.a lato), si definisce gittata la distanza $OG = x_G$. Per determinarla si risolve il sistema:



$$\begin{cases} y = 0 \\ y = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} x - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 \end{cases}$$

La risolvete è : $\frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} x - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 = 0$ da cui segue : $x \left(\frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} - \frac{g}{2V_0^2 \cos^2 \alpha} x \right) = 0$

Si ha quindi: $x = 0 \rightarrow x_0 = 0$ (ascissa del punto di lancio) oppure :

$$\frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} - \frac{g}{2V_0^2 \cos^2 \alpha} x = 0 \rightarrow \frac{g}{2V_0^2 \cos^2 \alpha} x = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} \rightarrow x = x_G = \frac{\sin \alpha 2V_0^2 \cos^2 \alpha}{\cos \alpha g}$$

Semplificando si ha infine:

$$x_G = \frac{2 \sin \alpha \cos \alpha V_0^2}{g} = \frac{\sin 2\alpha V_0^2}{g}$$



Per la simmetria della traiettoria , l'ascissa del punto in cui si raggiunge l'altezza massima è :

$$x_{Hm} = \frac{x_G}{2} = \frac{2\text{sen}\alpha \cos\alpha V_0^2}{2g} = \frac{\text{sen}2\alpha V_0^2}{2g}$$

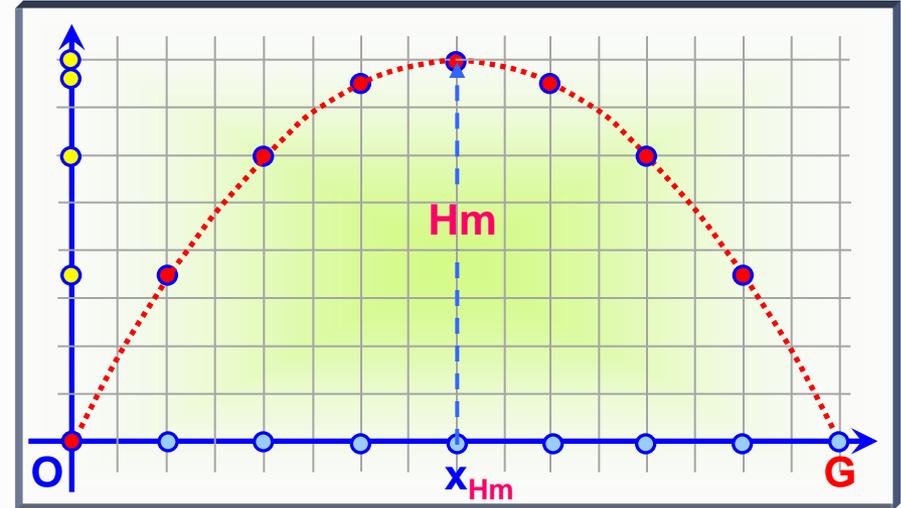
L'altezza massima raggiunta dal proiettile si ottiene sostituendo x_{Hm} nell'equazione della traiettoria.

Pertanto da : $y = -\frac{g}{2v_0^2\cos^2\alpha} x^2 + \frac{\text{sen}\alpha}{\cos\alpha} x$

Si ha successivamente :

$$y = Hm = -\frac{g}{2v_0^2\cos^2\alpha} \left(\frac{\text{sen}\alpha \cos\alpha V_0^2}{g} \right)^2 + \frac{\text{sen}\alpha}{\cos\alpha} \frac{\text{sen}\alpha \cos\alpha V_0^2}{g} =$$

$$= -\frac{g}{2v_0^2\cos^2\alpha} \frac{\text{sen}^2\alpha \cos^2\alpha V_0^4}{g^2} + \frac{\text{sen}^2\alpha V_0^2}{g} = -\frac{\text{sen}^2\alpha V_0^2}{2g} + \frac{\text{sen}^2\alpha V_0^2}{g} = \frac{\text{sen}^2\alpha V_0^2}{g}$$





Si determina ora l'istante t_F in cui viene colpito il bersaglio (si noti che avendo posto in precedenza $t_0 = 0$ ne segue che l'intervallo $\Delta t = t_F - t_0 = t_F$, esso è detto tempo di volo).

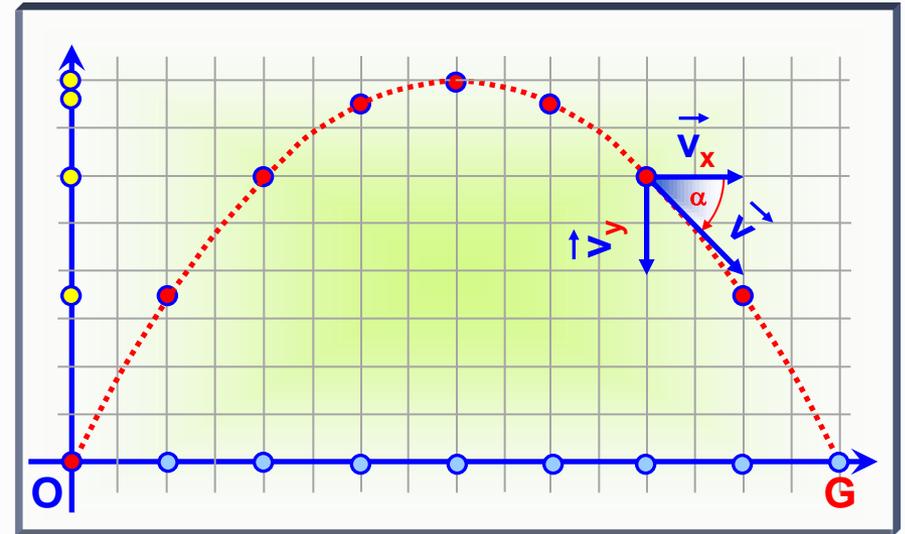
Dalla relazione : $t = \frac{x}{v_{0x}}$

Sostituendo ad x l'espressione della gittata si avrà successivamente :

$$t_F = \frac{x_G}{v_{0x}} = \frac{2\text{sen}\alpha \cos\alpha V_0^2}{V_0 \cos\alpha g} = \frac{2\text{sen}\alpha V_0}{g}$$

Il tempo impiegato per raggiungere l'altezza massima, pari alla metà di t_F , sarà dunque

dato da : $t_{Hm} = \frac{t_F}{2} = \frac{\text{sen}\alpha V_0}{g}$



Per determinare in un generico istante t ($0 < t < t_F$) la velocità del proiettile, essendo la velocità costante lungo l'asse x , basterà determinare la sua componente lungo y come segue:

$$V_y = V_{0y} - g t = V_0 \text{sen}\alpha - g t \quad \text{e il vettore velocità sarà : } V = V_x i + V_y j$$

Con $|V| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2}$ e $\alpha_v = \text{arctg} \frac{V_y}{V_x}$



Si determina ora l'istante t_F in cui viene colpito il bersaglio (si noti che avendo posto in precedenza $t_0 = 0$ ne segue che l'intervallo $\Delta t = t_F - t_0 = t_F$, esso è detto tempo di volo).

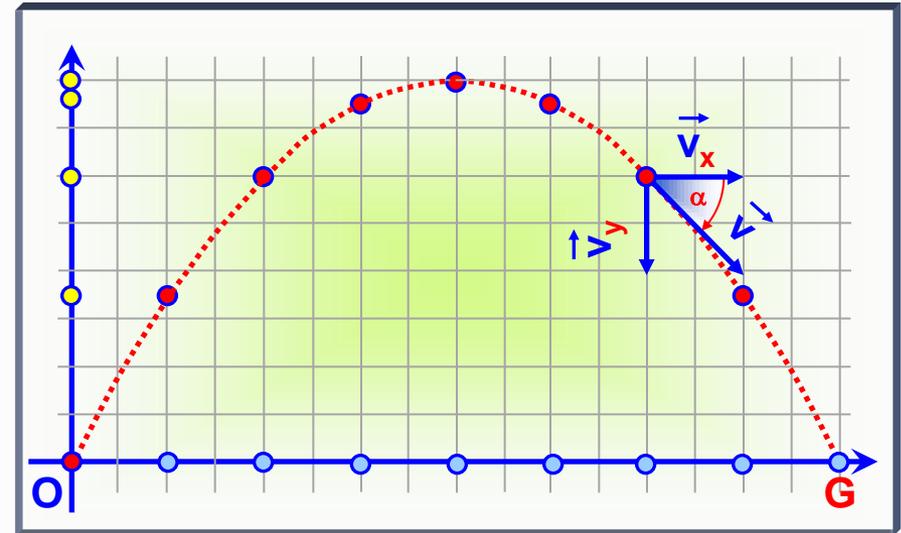
Dalla relazione : $t = \frac{x}{v_{0x}}$

Sostituendo ad x l'espressione della gittata si avrà successivamente :

$$t_F = \frac{x_G}{v_{0x}} = \frac{2\text{sen}\alpha \cos\alpha V_0^2}{V_0 \cos\alpha g} = \frac{2\text{sen}\alpha V_0}{g}$$

Il tempo impiegato per raggiungere l'altezza massima, pari alla metà di t_F , sarà dunque

dato da : $t_{Hm} = \frac{t_F}{2} = \frac{\text{sen}\alpha V_0}{g}$



Per determinare in un generico istante t ($0 < t < t_F$) la velocità del proiettile, essendo la velocità costante lungo l'asse x , basterà determinare la sua componente lungo y come segue:

$$V_y = V_{0y} - g t = V_0 \text{sen}\alpha - g t \quad \text{e il vettore velocità sarà : } V = V_x i + V_y j$$

Con $|V| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2}$ e $\alpha_v = \text{arctg} \frac{V_y}{V_x}$