## **Indice**

	Prefa	nzione	IX
	Avve	rtenze	X
1	Teori	e fisico matematiche	1
	1.1	Schemi, Modelli e Teorie	1
	1.2	Teorie matematiche e Teorie fisico-matematiche	2
	1.3	La Meccanica come teoria fisico-matematica	5
2	Grandezze vettoriali		
		Algebra Vettoriale	
	2.1	Segmenti orientati	7
	2.2	Vettori	7
	2.3	Moltiplicazione per un numero reale, addizione, sottrazione	g
	2.4	Terne cartesiane	11
	2.5	Componenti cartesiane, componente rispetto a una retta orientata	13
	2.6	Proiezioni	14
	2.7	Moltiplicazione per una grandezza scalare	15
	2.8	Prodotto scalare	16
	2.9	Prodotto vettoriale	18
	2.10	Rappresentazione cartesiana	19
	2.11	Operazioni espresse per mezzo delle componenti cartesiane	20
	2.12	Prodotto misto, doppio prodotto vettoriale	21
	2.13	Equazioni con incognita vettoriale	23
		Analisi Vettoriale	
	2.14	Funzioni scalari	26
	2.15	Funzioni vettoriali	27
	2.16	Operazioni e relazioni tra funzioni vettoriali e scalari	29
	2.17	Campi scalari e vettoriali	32
		Vettori applicati	
	2.18	Definizione	38
	2.19	Momento polare	40
	2.20	Momento assiale	41
	2.21	Significato geometrico del momento assiale	42

	2.22	Coppia di vettori applicati	44
3	Cine	matica dell'elemento	45
	3.1	Introduzione	45
	3.2	Rappresentazione del moto	46
		Velocità e accelerazione	47
	3.4	Moti particolari	48
4	Cine	matica degli spazi euclidei	53
	4.1	Introduzione	53
	4.2	Moti di $\mathcal{R}'$ rispetto a $\mathcal{R}$	55
		Velocità angolare	57
	4.4	Campo delle velocità, campo delle accelerazioni	59
	4.5	Immagini globali	60
	4.6	Moti relativi	61
	4.7	Moti rigidi particolari	68
5	Legg	i generali e schema particellare	81
		Leggi	
		Introduzione	81
		Prima legge. Riferimenti inerziali	81
	5.3	Seconda legge. Massa. Forza	82
	5.4	Terza legge	85
	5.5	Additività della massa	86
		Principio di relatività	86
	5.7	Teoremi di conservazione	88
	<b>.</b> 0	Schema particellare	00
	5.8	Lo schema particellare, forze interne, forze esterne	90
	5.9	Dinamica relativa, forze apparenti	93
		Equazioni globali dei sistemi	94
		Teorema del moto del baricentro	96
		Moto relativo al baricentro	98
	5.13	Dinamica terrestre, peso	99
	E 1/	Vincoli e reazioni vincolari Schemi di elemento materiale vincolato e di sistema vincolato	101
		Velocità virtuali	101
		Vincoli indipendenti regolari	105
		Coordinate lagrangiane	107
		Reazioni vincolari	107
		Teoremi generali per lo schema particellare	
	5.19	Lavoro e potenza	115
	5.20	Forze e sollecitazioni conservative. Energia potenziale	118
	5.21	Principio dei lavori virtuali e Principio di Torricelli	125
	5.22	Energia cinetica e teorema del lavoro	128

•		Teoremi di conservazione per lo schema particellare Teoremi di conservazione Stabilità	129 132
6	Elemento libero e vincolato		135
Ü		Problemi diretti	135
		Problemi inversi e misti	143
	•	Elemento vincolato a una linea	144
		Elemento vincolato ad appartenere a un piano	149
	6.5	Elemento vincolato a una superficie. Metodo della prova	153
	6.6	Quiete e posizioni di equilibrio	157
	6.7	Stabilità delle posizioni di equilibrio	158
7	Bario	entri e momenti d'inerzia	165
		Baricentri	
	7.1	Schema particellare e schema continuo	165
	7.2	Baricentro di uno schema particellare e di uno schema continuo	167
	7.3	Proprietà di ubicazione del baricentro	168
		Momenti d'Inerzia	
	7.4	Momenti d'inerzia dei corpi	175
	7.5	Momenti d'inerzia delle figure geometriche	176
	7.6	Momenti d'inerzia rispetto ad assi paralleli: teorema di Huyghens	177
	7.7	Momenti d'inerzia rispetto ad assi concorrenti in un punto	178
	7.8	Ellissoide d'inerzia	180
	7.9	Determinazione degli assi principali d'inerzia	182
		Relazioni tra i momenti d'inerzia di corpi o figure piane	186
	7.11	Momenti d'inerzia di corpi omogenei di forma semplice	187
8	Siste	ma rigido	193
	0.4	Corpo rigido libero	100
	8.1	Equazioni cardinali e sollecitazioni equivalenti	193
	8.2	Prima equazione della Stereodinamica	202
	8.3	Momento delle quantità di moto e alcune sue proprietà	204
	8.4	Seconda equazione della Stereodinamica	206
	8.5	Teorema del lavoro: conservazione dell'energia	209
	8.6	Problemi statici diretti: equazioni della Stereostatica	216
	0.7	Corpo rigido vincolato	010
	8.7	Vincoli: equazioni cardinali della dinamica e della statica	218
	8.8	Corpo con un elemento fisso: snodo sferico Corpo con un asse fisso: cerniera cilindrica	220 224
	8.9 8.10	Corpo con un asse risso: cerniera cilindrica Corpo con asse scorrente: collare cilindrico	231
		Corpo con orientamento fisso: guida prismatica	234
		Vincoli multipli	235
		Corpo appoggiato a un piano. Metodo della prova	238
		Vincoli con attrito	244

9	9.1 Introduzione 9.2 Dinamica dei sistemi olonomi 9.3 Teoremi di conservazione 9.4 Statica dei sistemi olonomi 9.5 Stabilità 9.6 Linearizzazione 9.7 Linearizzazione delle equazioni di Lagrange 9.8 Piccole oscillazioni attorno a una posizione di equilibrio stabile 9.9 Osservazioni finali	255 255 258 261 262 264 265 266 270
10	Sistemi continui  10.1 Introduzione allo schema di corpo continuo 10.2 Cinematica: rappresentazione lagrangiana 10.3 Principio di conservazione della massa 10.4 Cinematica: rappresentazione euleriana 10.5 Linee di flusso 10.6 Moto stazionario 10.7 Forma euleriana dell'equazione di continuità 10.8 Forze di coesione, sforzo specifico 10.9 Equazioni Globali 10.10 Prime conseguenze delle equazioni globali 10.11 Equazioni puntuali del moto 10.12 Leggi delle forze e specificazione dello schema 10.13 Fluidi perfetti 10.14 Statica dei fluidi 10.15 Moto dei fluidi	271 271 272 274 275 278 279 281 285 287 288 291 293 294 295 296
Α	Grandezze  A.1 Solidi e corpi rigidi  A.2 Lunghezza e spazio euclideo  A.3 Durata degli intervalli di tempo  A.4 Grandezze scalari fondamentali  A.5 Grandezze scalari derivate  A.6 Grandezze vettoriali  A.7 Relazioni tra grandezze	303 303 304 305 308 312 313
В	Alcune proprietà differenziali delle curve B.1 Tangente a una curva B.2 Piano e cerchio osculatore	
	Bibliografia	
	Indice analitico	