

## Risoluzione della prova di Meccanica Analitica del 5 luglio 2024

I) 1. Come parametri lagrangiani usiamo l'ascissa di  $P$  lungo l'asta a partire da  $O$  e l'angolo  $\vartheta$  indicato nel testo: in questo modo si ha la limitazione  $\xi \in [0, 2\ell]$ .

Nel caso  $\xi \in (0, 2\ell)$  usiamo il potenziale, dove indichiamo con  $G$  il baricentro dell'asta:

$$U = -mgy_G - mgy_P - \frac{1}{2}k|P - B|^2 - \frac{1}{2}k|A - C|^2 = mg\ell \cos \vartheta + mg\xi \cos \vartheta - \frac{k}{2}\xi^2 \cos^2 \vartheta - 2k\ell^2 \cos^2 \vartheta.$$

Le posizioni di equilibrio si trovano risolvendo

$$\begin{cases} \frac{\partial U}{\partial \xi} = mg \cos \vartheta - k\xi \cos^2 \vartheta = 0 \\ \frac{\partial U}{\partial \vartheta} = -mg\ell \sin \vartheta - mg\xi \sin \vartheta + k\xi^2 \sin \vartheta \cos \vartheta + 4k\ell^2 \sin \vartheta \cos \vartheta = 0. \end{cases}$$

Raccogliamo  $\cos \vartheta$  nella prima equazione: se  $\vartheta = \pi/2$  o  $\vartheta = 3\pi/2$ , dalla seconda si ha  $\xi = -\ell$  che non è accettabile. Quindi la prima equazione si riduce a

$$mg - k\xi \cos \vartheta = 0.$$

Ora raccogliamo  $\sin \vartheta$  nella seconda: se  $\vartheta = 0$  abbiamo  $\xi = mg/k$  che è accettabile per  $\lambda < 2$ , mentre se  $\vartheta = \pi$  abbiamo  $\xi = -mg/k$  che non è accettabile.

Della seconda equazione resta

$$-mg\ell - mg\xi + k\xi^2 \cos \vartheta + 4k\ell^2 \cos \vartheta = 0$$

e sostituendo  $\xi \cos \vartheta = mg/k$  otteniamo

$$-mg\ell \cos \vartheta - \frac{m^2 g^2}{k} + k \frac{m^2 g^2}{k^2} + 4k\ell^2 \cos^2 \vartheta = 0 \quad \Rightarrow \quad -mg + 4k\ell \cos \vartheta = 0,$$

da cui  $\cos \vartheta = \lambda/4$ . Quindi

$$\xi \frac{\lambda}{4} = \frac{mg}{k} = \lambda\ell \quad \Rightarrow \quad \xi = 4\ell$$

che non è accettabile.

In definitiva, si ha la posizione di equilibrio

$$P \left( \frac{mg}{k}, 0 \right) \quad \text{per } \lambda < 2.$$

2. Calcolando la matrice hessiana del potenziale troviamo

$$\mathcal{H} = \begin{bmatrix} -k \cos^2 \vartheta & -mg \sin \vartheta + 2k\xi \sin \vartheta \cos \vartheta \\ -mg \sin \vartheta + 2k\xi \sin \vartheta \cos \vartheta & -mg\ell \cos \vartheta - mg\xi \cos \vartheta + k(\xi^2 + 4\ell^2)(\cos^2 \vartheta - \sin^2 \vartheta) \end{bmatrix},$$

e quindi risulta

$$\mathcal{H}(P) = \begin{bmatrix} -k & 0 \\ 0 & -mg\ell + 4k\ell^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -k & 0 \\ 0 & k\ell^2(-\lambda + 4) \end{bmatrix}$$

che è definita negativa per  $\lambda > 4$ . Ma poiché  $P$  esiste solo per  $\lambda < 2$ , si ha che  $P$  è instabile quando esiste.

3. Si hanno posizioni di confine per  $\xi = 0, 2\ell$ . Nel caso  $\xi = 0$  si ha  $\dot{\xi} \geq 0$ , quindi

$$\begin{cases} mg \cos \vartheta \leq 0 \\ -mg\ell \sin \vartheta + 4k\ell^2 \sin \vartheta \cos \vartheta = 0. \end{cases}$$

Dalla seconda segue  $\vartheta = 0, \pi$  oppure  $\cos \vartheta = \lambda/4$ . La prima è soddisfatta solo per  $\vartheta = \pi$ , quindi  $(0, \pi)$  è posizione di equilibrio di confine per ogni valore di  $\lambda$ .

Nel caso  $\xi = 2\ell$  si ha  $\dot{\xi} \leq 0$ , quindi

$$\begin{cases} mg \cos \vartheta - 2k\ell \cos^2 \vartheta \geq 0 \\ -3mg\ell \sin \vartheta + 8k\ell^2 \sin \vartheta \cos \vartheta = 0. \end{cases}$$

Dalla seconda segue  $\vartheta = 0, \pi$  oppure  $\cos \vartheta = 3\lambda/8$ . Sostituendo nella prima:  $\vartheta = 0$  dà  $\lambda \geq 2$ ,  $\vartheta = \pi$  non è accettabile mentre  $\cos \vartheta = 3\lambda/8$  sì. Quindi  $(2\ell, 0)$  è posizione di equilibrio di confine per  $\lambda \geq 2$  e  $(2\ell, \pm \arccos(3\lambda/8))$  è posizione di equilibrio di confine per  $\lambda \leq 8/3$ .

4. Per trovare l'energia cinetica usiamo il Teorema di König. L'asta ha l'estremo  $O$  fisso, quindi

$$K_{\text{asta}} = \frac{1}{2}\omega \cdot J_O\omega = \frac{1}{2}\frac{1}{3}m(2\ell)^2\dot{\vartheta}^2 = \frac{2}{3}m\ell^2\dot{\vartheta}^2.$$

Per il punto materiale calcoliamo

$$(P - O) = \xi \sin \vartheta \mathbf{e}_x - \xi \cos \vartheta \mathbf{e}_y \quad \Rightarrow \quad \mathbf{v}_P = (\dot{\xi} \sin \vartheta + \xi \dot{\vartheta} \cos \vartheta) \mathbf{e}_x - (\dot{\xi} \cos \vartheta - \xi \dot{\vartheta} \sin \vartheta) \mathbf{e}_y,$$

da cui  $|\mathbf{v}_P|^2 = \dot{\xi}^2 + \xi^2 \dot{\vartheta}^2$ . Quindi

$$K_P = \frac{1}{2}m|\mathbf{v}_P|^2 = \frac{1}{2}m(\dot{\xi}^2 + \xi^2 \dot{\vartheta}^2).$$

La lagrangiana si ottiene da  $\mathcal{L} = K_{\text{lam}} + K_P + U$ , quindi

$$\mathcal{L}(\xi, \vartheta, \dot{\xi}, \dot{\vartheta}) = \frac{2}{3}m\ell^2\dot{\vartheta}^2 + \frac{1}{2}m(\dot{\xi}^2 + \xi^2 \dot{\vartheta}^2) + mg\ell \cos \vartheta + mg\xi \cos \vartheta - \frac{k}{2}\xi^2 \cos^2 \vartheta - 2k\ell^2 \cos^2 \vartheta.$$

II) Calcolando la parentesi di Poisson tra  $Q$  e  $P$  si ottiene

$$[Q, P] = 2q \frac{1}{2q} - k \left( -\frac{p}{2q^2} \right) = 1 + k \frac{p}{2q^2}$$

e quindi la trasformazione è canonica per  $k = 0$ . Quindi si ha

$$\begin{cases} Q(q, p) = 1 + q^2 \\ P(q, p) = \frac{p}{2q} - 1 \end{cases}$$

e per cercare una funzione generatrice del tipo  $F_2(q, P)$  devo scrivere la trasformazione nella forma

$$\begin{cases} p = \frac{\partial F_2}{\partial q}(q, P) \\ Q = \frac{\partial F_2}{\partial P}(q, P) \end{cases} \quad \Rightarrow \quad \begin{cases} p = 2q(P + 1) \\ Q = 1 + q^2. \end{cases}$$

Partendo dalla prima si ha

$$\frac{\partial F_2}{\partial q} = 2q(P + 1) \quad \Rightarrow \quad F_2(q, P) = q^2(1 + P) + g(P)$$

e sostituendo nella seconda

$$\frac{\partial F_2}{\partial P} = q^2 + g'(P) = 1 + q^2 \quad \Rightarrow \quad g'(P) = 1 \quad \Rightarrow \quad g(P) = P + \text{cost.}$$

Quindi si ha  $F_2(q, P) = q^2(P + 1) + P + \text{cost.}$

Poiché la trasformazione non dipende dal tempo, per scrivere la nuova hamiltoniana basta applicare il cambio di variabili alla vecchia. Esplicitando

$$\begin{cases} q = \pm \sqrt{Q - 1} \\ p = 2q(P + 1) = \pm 2(P + 1)\sqrt{Q - 1} \end{cases}$$

si ottiene

$$\tilde{\mathcal{H}}(Q, P) = 2(P + 1)^2 + Q - 1 = 2P^2 + 4P + Q + \text{cost.}$$