



Eq. moto A

$$M \ddot{x}_A = F_0 \sin\left(\frac{\pi t}{T}\right)$$

Omogenea: $M \ddot{x}_A = 0 \Rightarrow D^2 = 0 \Rightarrow D_1 = D_2 = 0$

Non omogenea: $\sin(\omega t)$ e $\cos(\omega t)$
 "posto un" 2 nuovi zeri
 al polinomio caratteristico.

$$D_{3,4} = \pm i\omega$$

Nel nostro caso, $\omega = \frac{\pi}{T}$.

Soluzione:

$$x_A(t) = \underbrace{A + Bt}_{D_1 = D_2 = 0} + \underbrace{C \cos \omega t + D \sin \omega t}_{D_{3,4} = \pm i\omega}$$

$$x_A(t) = B - C\omega \sin \omega t + D\omega \cos \omega t$$

$$\ddot{x}_A(t) = -C\omega^2 \cos \omega t - D\omega^2 \sin \omega t.$$

Sostituisci:

$$M(-C\omega^2 \cos \omega t - D\omega^2 \sin \omega t) = F_0 \sin \omega t$$

Do cui:

$$\begin{cases} -MC\omega^2 = 0 \\ -MD\omega^2 = F_0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C = 0 \\ D = -\frac{F_0}{M\omega^2} \end{cases}$$

$$\Rightarrow x_A(t) = A + Bt - \frac{F_0}{M\omega^2} \sin \omega t$$

$$\dot{x}_A(t) = B - \frac{F_0}{M\omega} \cos \omega t$$

$$x_A(0) = 0 \Rightarrow A + B \cdot 0 - \frac{F_0}{M\omega^2} \sin \omega \cdot 0 = A = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{A=0}$$

$$\dot{x}_A(0) = B - \frac{F_0}{M\omega} \cos \omega \cdot 0 = B - \frac{F_0}{M\omega} = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{B = \frac{F_0}{M\omega}}$$

Quindi:

$$\boxed{x_A(t) = \frac{F_0}{M\omega} t - \frac{F_0}{M\omega^2} \sin \omega t}$$

(2)

Per il corpo B

$$2M\ddot{x}_B = F_0 \sin \omega t \rightarrow$$

Risolvo usando i risultati ottenuti per A.

$$x_B(t) = A + Bt - \frac{F_0}{2M\omega^2} \sin \omega t$$

$$\dot{x}_B(t) = B - \frac{F_0}{2M\omega} \cos \omega t$$

$$x_B(0) = A + B \cdot 0 - \frac{F_0}{2M\omega^2} \sin \omega \cdot 0 = \boxed{A = L}$$

$$\dot{x}_B(0) = B - \frac{F_0}{2M\omega} \Rightarrow \boxed{B = \frac{F_0}{2M\omega}}$$

$$\hookrightarrow \boxed{x_B(t) = L + \frac{F_0}{2M\omega} t - \frac{F_0}{2M\omega^2} \sin \omega t}$$

Lavoro

Complicato risolvere

$$W = \int F dx = \int F dt$$

Tuttavia, lavorando aveva a che fare con l'integrale di $\int \sin^2 \omega t dt$, $\int t \sin \omega t dt$.

Invece, sfrutta il teorema dell'energia cinetica:

$$\boxed{W = K_f - K_i}$$

$$W_A = K_{fA} - K_{iA}$$

$$\Rightarrow \cancel{K_i}$$

$$= \frac{1}{2} M \dot{x}_A^2 - 0.$$

$$\dot{x}_A^2(T) = \left[\frac{F_0}{M\omega} - \frac{F_0}{M\omega} \cos \omega T \right]^2 = \frac{F_0^2}{M^2 \omega^2} \left[1 - \cos \frac{\omega T}{T} \right]^2$$

$$= \frac{4 F_0^2}{M^2 \omega^2}.$$

Nota: la
forza opposta
finisce a T

$$W_A = \frac{1}{2} M \frac{F_0^2}{M^2 \omega^2} = \frac{2 F_0^2}{M^2 \omega^2}.$$

$$\text{Per B... } W_B = \frac{2 F_0^2}{2 M \omega^2} = \frac{F_0^2}{M \omega^2}.$$