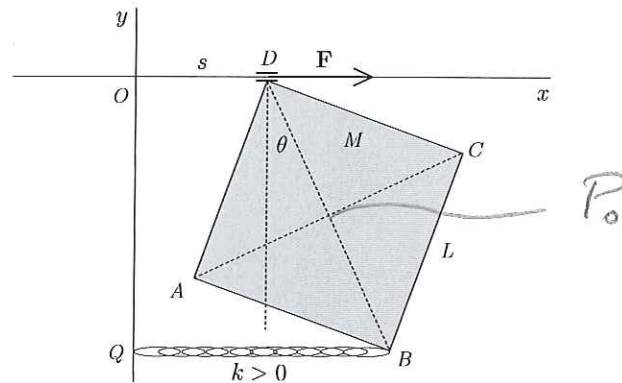


Una lamina quadrata  $ABCD$  di massa  $M$  e lato  $L$  si muove nel piano verticale  $O(x, y)$ . Il vertice  $D$  scorre senza attrito sull'asse  $x$  e la lamina è libera di ruotare attorno ad esso. Il vertice  $B$ , opposto a  $D$ , è collegato alla sua proiezione  $Q$  sull'asse  $y$  da una molla di costante  $k > 0$ . Inoltre, una forza costante  $\mathbf{F} = F\hat{i}$ , diretta nel verso positivo dell'asse  $x$ , agisce sul vertice  $D$ . Determinare le configurazioni di equilibrio della lamina e studiarne la stabilità, scegliendo come coordinate lagrangiane  $s$  e  $\theta$ , rispettivamente l'ascissa di  $D$  e l'angolo che la diagonale  $DB$  forma con la verticale.

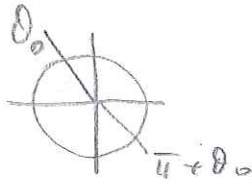


$$P_0 - O = \left(s + L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta\right)\hat{i} - L\frac{\sqrt{2}}{2}\cos\theta\hat{j}$$

$$V = V_g + V_m + V_F = -Mg L\frac{\sqrt{2}}{2}\cos\theta + \frac{1}{2}k\left(s + L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta\right)^2 - FS$$

$$\begin{cases} \frac{\partial V}{\partial s} = k\left(s + L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta\right) - F \\ \frac{\partial V}{\partial \theta} = Mg L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta + k\left(s + L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta\right)L\sqrt{2}\cos\theta \end{cases} \quad \begin{cases} k\left(s + L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta\right) = F \\ Mg L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta + FL\sqrt{2}\cos\theta = 0 \end{cases}$$

$$\tan\theta = -\frac{2F}{Mg}$$



$$\theta_1 = \theta_0 \quad \theta_2 = \pi + \theta_0$$

$$s = \frac{F}{k} - L\sqrt{2}\sin\theta$$

$$s_1 = \frac{F}{k} - L\sqrt{2}\sin\theta_0$$

$$s_2 = \frac{F}{k} + L\sqrt{2}\sin\theta_0$$

$$Q_1 = \left(\frac{F}{k} - L\sqrt{2}\sin\theta_0, \theta_0\right) \quad Q_2 = \left(\frac{F}{k} + L\sqrt{2}\sin\theta_0, \pi + \theta_0\right)$$

$$\frac{\partial^2 V}{\partial s^2} = k$$

$$\frac{\partial^2 V}{\partial \theta^2} = kL\sqrt{2}\cos\theta$$

$$\frac{\partial^2 V}{\partial \theta^2} = Mg L\frac{\sqrt{2}}{2}\cos\theta - k\left(s + L\frac{\sqrt{2}}{2}\sin\theta\right)L\sqrt{2}\sin\theta + kL^2 \cdot 2\cos^2\theta =$$

$$\text{(all'equilibrio)} = Mg L\frac{\sqrt{2}}{2}\cos\theta - FL\sqrt{2}\sin\theta + 2kL^2\cos^2\theta$$

$$H = \begin{pmatrix} V_{ss} & V_{s\theta} \\ V_{r\theta} & V_{rr} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \det(H) &= k \left\{ M_y L \frac{\sqrt{2}}{2} \cos \theta - FL \sqrt{2} \sin \theta + 2kl^2 \cos^2 \theta \right\} - 2kl^2 \cos^2 \theta = \\ &= kL\sqrt{2} \frac{M_y}{2} \left( 1 - \frac{2F}{M_y} \tan \theta \right) \cos \theta = \text{(all equilibrium)} \\ &= \frac{M_y k l}{\sqrt{2}} (1 \pm 1) \cos \theta = M_y k L \sqrt{2} \cos \theta \end{aligned}$$

In  $\mathcal{D}_1$ :  $\theta = \theta_1 = \theta_0$   $\hookrightarrow \cos \theta_1 < 0 \Rightarrow \det(H) < 0$  INST.

In  $\mathcal{D}_2$ :  $\theta = \theta_2 = \pi + \theta_0$   $\hookrightarrow \cos \theta_2 > 0 \Rightarrow \det(H) > 0$  STAB.