

MOTO RETTILINEO UNIFORME

Per definire un moto abbiamo bisogno di definire un sistema di riferimento nel quale definire la posizione del corpo (nella descrizione dei moti fatta dalla cinematica si identifica un corpo con un punto, perché non si considerano i moti del corpo intorno a se stesso) prima e durante il moto. Inoltre, abbiamo bisogno di un sistema per misurare il tempo.

Abbiamo quindi il **vettore posizione** che indica la posizione del punto materiale e che in un sistema cartesiano è definito dalle tre componenti di un vettore sugli assi cartesiani; definiamo poi come **velocità istantanea** il rapporto tra spazio percorso e tempo quando questi è tendente a 0 (mentre la **velocità media** è lo spazio percorso diviso il tempo impiegato) e **accelerazione** il rapporto tra variazione di velocità e tempo quando questi tende a 0 (accelerazione media è la variazione di velocità nel tempo). La velocità e l'accelerazione sono anche essi vettori, ovvero definiti con le tre componenti sugli assi cartesiani e quindi dotati di modulo direzione e verso.

Il **moto rettilineo uniforme** è un moto che si svolge su una retta con velocità costante in modulo direzione e verso. L'equazione oraria di un moto rettilineo uniforme è

$$s = s_0 + vt$$

dove s_0 è lo spazio iniziale e v la velocità costante. Come si vede l'equazione del moto rettilineo uniforme è rappresentata da una retta con coefficiente angolare v . Il punto materiale percorrerà spazi uguali in tempi uguali.

The logo for StudentVille features a stylized illustration of a city skyline with three buildings in shades of yellow and orange. Below the illustration, the text "StudentVille" is written in a large, light blue, sans-serif font. The "Student" part is in a lighter shade of blue, while "Ville" is in a slightly darker shade.

StudentVille