



[calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com)



[unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

# Moto di corpi connessi Formule

Calcolatrici!

Esempi!

Conversioni!

Segnalibro [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com), [unitsconverters.com](http://unitsconverters.com)

La più ampia copertura di calcolatrici e in crescita - **30.000+ calcolatrici!**  
Calcola con un'unità diversa per ogni variabile - **Nella conversione di unità  
costruita!**

La più ampia raccolta di misure e unità - **250+ misurazioni!**

Sentiti libero di CONDIVIDERE questo documento con i  
tuoi amici!

*[Si prega di lasciare il tuo feedback qui...](#)*



© [calculatoratoz.com](http://calculatoratoz.com). A [softusvista inc.](#) venture!



## Lista di 28 Moto di corpi connessi Formule

### Moto di corpi connessi ↗

#### Corpi collegati da spago e adagiati su ruvido piano inclinato ↗

##### 1) Accelerazione del sistema data la massa del corpo A ↗

fx

Apri Calcolatrice ↗

$$a = \frac{m_1 \cdot [g] \cdot \sin(\alpha_1) - \mu \cdot m_1 \cdot [g] \cdot \cos(\alpha_1) - T}{m_1}$$

ex

$$-0.464523 \text{m/s}^2 = \frac{29 \text{kg} \cdot [g] \cdot \sin(35^\circ) - 0.2 \cdot 29 \text{kg} \cdot [g] \cdot \cos(35^\circ) - 130 \text{N}}{29 \text{kg}}$$

##### 2) Accelerazione del sistema data la massa del corpo B ↗

fx

Apri Calcolatrice ↗

$$a = \frac{T - m_2 \cdot [g] \cdot \sin(\alpha_2) - \mu \cdot m_2 \cdot [g] \cdot \cos(\alpha_2)}{m_2}$$

ex

$$-0.67416 \text{m/s}^2 = \frac{130 \text{N} - 17 \text{kg} \cdot [g] \cdot \sin(45^\circ) - 0.2 \cdot 17 \text{kg} \cdot [g] \cdot \cos(45^\circ)}{17 \text{kg}}$$



### 3) Forza di attrito sul corpo A

**fx**  $F_{\text{friction}} = \mu \cdot m_1 \cdot [g] \cdot \cos(\alpha_1)$

[Apri Calcolatrice !\[\]\(cbe80b694ebd74fcfe136a095b608235\_img.jpg\)](#)

**ex**  $46.5922\text{N} = 0.2 \cdot 29\text{kg} \cdot [g] \cdot \cos(35^\circ)$

### 4) Forza di attrito sul corpo B

**fx**  $F_{\text{friction}} = \mu \cdot m_2 \cdot [g] \cdot \cos(\alpha_2)$

[Apri Calcolatrice !\[\]\(3e2231b1ad3ca8da8658228c00dd08e0\_img.jpg\)](#)

**ex**  $23.57679\text{N} = 0.2 \cdot 17\text{kg} \cdot [g] \cdot \cos(45^\circ)$

### 5) Tensione nella corda data la massa del corpo A

**fx**  $T = m_1 \cdot ([g] \cdot \sin(\alpha_1) - \mu \cdot [g] \cdot \cos(\alpha_1) - a)$

[Apri Calcolatrice !\[\]\(0d5ec72f61334709c3fc9450209b754f\_img.jpg\)](#)

**ex**  $-28.471159\text{N} = 29\text{kg} \cdot ([g] \cdot \sin(35^\circ) - 0.2 \cdot [g] \cdot \cos(35^\circ) - 5\text{m/s}^2)$

### 6) Tensione nella corda data la massa del corpo B

**fx**  $T = m_2 \cdot ([g] \cdot \sin(\alpha_2) + \mu \cdot [g] \cdot \cos(\alpha_2) + a)$

[Apri Calcolatrice !\[\]\(b64b40baaee5acddc1eab8538ba84754\_img.jpg\)](#)

**ex**  $226.4607\text{N} = 17\text{kg} \cdot ([g] \cdot \sin(45^\circ) + 0.2 \cdot [g] \cdot \cos(45^\circ) + 5\text{m/s}^2)$



## Corpi collegati da spago e adagiati su piani lisci inclinati ↗

### 7) Accelerazione di sistemi con corpi collegati da spago e giacenti su piani lisci inclinati ↗

**fx** 
$$a = \frac{m_1 \cdot \sin(\alpha_1) - m_2 \cdot \sin(\alpha_2)}{m_1 + m_2} \cdot [g]$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$0.983415 \text{ m/s}^2 = \frac{29 \text{ kg} \cdot \sin(35^\circ) - 17 \text{ kg} \cdot \sin(45^\circ)}{29 \text{ kg} + 17 \text{ kg}} \cdot [g]$$

### 8) Angolo di inclinazione del piano con il corpo A ↗

**fx** 
$$\alpha_1 = a \sin\left(\frac{m_1 \cdot a + T}{m_1 \cdot [g]}\right)$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$75.23343^\circ = a \sin\left(\frac{29 \text{ kg} \cdot 5 \text{ m/s}^2 + 130 \text{ N}}{29 \text{ kg} \cdot [g]}\right)$$

### 9) Angolo di inclinazione del piano con il corpo B ↗

**fx** 
$$\alpha_1 = a \sin\left(\frac{T - m_2 \cdot a}{m_2 \cdot [g]}\right)$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$15.6598^\circ = a \sin\left(\frac{130 \text{ N} - 17 \text{ kg} \cdot 5 \text{ m/s}^2}{17 \text{ kg} \cdot [g]}\right)$$



**10) Tensione nella corda se entrambi i corpi giacciono su piani lisci inclinati**

**fx**  $T = \frac{m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g] \cdot (\sin(\alpha_1) + \sin(\alpha_2))$

**Apri Calcolatrice**

**ex**  $134.602\text{N} = \frac{29\text{kg} \cdot 17\text{kg}}{29\text{kg} + 17\text{kg}} \cdot [g] \cdot (\sin(35^\circ) + \sin(45^\circ))$

**Corpi collegati da spago e passante su puleggia liscia****11) Accelerazione dei corpi**

**fx**  $a = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

**Apri Calcolatrice**

**ex**  $2.558257\text{m/s}^2 = \frac{29\text{kg} - 17\text{kg}}{29\text{kg} + 17\text{kg}} \cdot [g]$

**12) Massa del corpo B di massa minore**

**fx**  $m_2 = \frac{T}{a + [g]}$

**Apri Calcolatrice**

**ex**  $8.779839\text{kg} = \frac{130\text{N}}{5\text{m/s}^2 + [g]}$



### 13) Tensione nella corda se entrambi i corpi pendono liberamente ↗

**fx**  $T = \frac{2 \cdot m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $210.2034N = \frac{2 \cdot 29kg \cdot 17kg}{29kg + 17kg} \cdot [g]$

### Corpi collegati da un filo uno appeso libero l'altro adagiato su un piano orizzontale ruvido ↗

#### 14) Accelerazione del sistema con corpi uno libero e l'altro giacente su un piano orizzontale ruvido ↗

**fx**  $a = \frac{m_1 - \mu \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $5.457614m/s^2 = \frac{29kg - 0.2 \cdot 17kg}{29kg + 17kg} \cdot [g]$

#### 15) Tensione nella corda dato il coefficiente di attrito del piano orizzontale ↗

**fx**  $T = (1 + \mu) \cdot \frac{m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $126.122N = (1 + 0.2) \cdot \frac{29kg \cdot 17kg}{29kg + 17kg} \cdot [g]$



## Corpi legati da un filo uno appeso libero l'altro adagiato su ruvido piano inclinato ↗

### 16) Accelerazione del sistema con corpi uno libero, l'altro giacente su un piano inclinato accidentato ↗

**fx** 
$$a = \frac{m_1 - m_2 \cdot \sin(\theta) - \mu \cdot m_2 \cdot \cos(\theta)}{m_1 + m_2} \cdot [g]$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$3.742626 \text{m/s}^2 = \frac{29\text{kg} - 17\text{kg} \cdot \sin(30^\circ) - 0.2 \cdot 17\text{kg} \cdot \cos(30^\circ)}{29\text{kg} + 17\text{kg}} \cdot [g]$$

### 17) Coefficiente di attrito data la forza di attrito ↗

**fx** 
$$\mu = \frac{F_{\text{friction}}}{m_2 \cdot [g] \cdot \cos(\theta)}$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$0.103894 = \frac{15\text{N}}{17\text{kg} \cdot [g] \cdot \cos(30^\circ)}$$

### 18) Coefficiente di attrito dato la tensione ↗

**fx** 
$$\mu = \frac{m_1 + m_2}{m_1 \cdot m_1 \cdot [g]} \cdot T \cdot \sec(\theta) - \tan(\theta) - \sec(\theta)$$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex** 
$$-0.894803 = \frac{29\text{kg} + 17\text{kg}}{29\text{kg} \cdot 29\text{kg} \cdot [g]} \cdot 130\text{N} \cdot \sec(30^\circ) - \tan(30^\circ) - \sec(30^\circ)$$



**19) Forza di attrito**

$$fx \quad F_{\text{friction}} = \mu \cdot m_2 \cdot [g] \cdot \cos(\theta)$$

**Apri Calcolatrice**

$$ex \quad 28.87555N = 0.2 \cdot 17kg \cdot [g] \cdot \cos(30^\circ)$$

**20) Inclinazione del piano per una data forza di attrito**

$$fx \quad \theta = a \cos\left(\frac{F_{\text{friction}}}{\mu \cdot m_2 \cdot [g]}\right)$$

**Apri Calcolatrice**

$$ex \quad 63.26435^\circ = a \cos\left(\frac{15N}{0.2 \cdot 17kg \cdot [g]}\right)$$

**21) Massa del corpo B data la forza di attrito**

$$fx \quad m_2 = \frac{F_{\text{friction}}}{\mu \cdot [g] \cdot \cos(\theta)}$$

**Apri Calcolatrice**

$$ex \quad 8.831001kg = \frac{15N}{0.2 \cdot [g] \cdot \cos(30^\circ)}$$

**22) Tensione nella corda dato il coefficiente di attrito del piano inclinato**

$$fx \quad T = \frac{m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g] \cdot (1 + \sin(\theta) + \mu \cdot \cos(\theta))$$

**Apri Calcolatrice**

$$ex \quad 175.8567N = \frac{29kg \cdot 17kg}{29kg + 17kg} \cdot [g] \cdot (1 + \sin(30^\circ) + 0.2 \cdot \cos(30^\circ))$$



## Corpi collegati da un filo Uno appeso libero L'altro adagiato su un piano orizzontale liscio ↗

### 23) Accelerazione nel sistema ↗

**fx**  $a = \frac{m_1}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $6.182453\text{m/s}^2 = \frac{29\text{kg}}{29\text{kg} + 17\text{kg}} \cdot [g]$

### 24) Tensione nella corda se solo un corpo è liberamente sospeso ↗

**fx**  $T = \frac{m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $105.1017\text{N} = \frac{29\text{kg} \cdot 17\text{kg}}{29\text{kg} + 17\text{kg}} \cdot [g]$

## Corpi collegati da un filo Uno appeso libero L'altro adagiato su un piano inclinato liscio ↗

### 25) Accelerazione di un sistema con corpi uno libero e l'altro giacente su un piano inclinato liscio ↗

**fx**  $a = \frac{m_1 - m_2 \cdot \sin(\theta)}{m_1 + m_2} \cdot [g]$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $4.370355\text{m/s}^2 = \frac{29\text{kg} - 17\text{kg} \cdot \sin(30^\circ)}{29\text{kg} + 17\text{kg}} \cdot [g]$



## 26) Angolo di inclinazione data la tensione ↗

**fx**  $\theta = a \sin \left( \frac{T \cdot (m_1 + m_2)}{m_1 \cdot m_2 \cdot [g]} - 1 \right)$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $13.70348^\circ = a \sin \left( \frac{130N \cdot (29kg + 17kg)}{29kg \cdot 17kg \cdot [g]} - 1 \right)$

## 27) Angolo di inclinazione data l'accelerazione ↗

**fx**  $\theta = a \sin \left( \frac{m_1 \cdot [g] - m_1 \cdot a - m_2 \cdot a}{m_2 \cdot [g]} \right)$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $19.04231^\circ = a \sin \left( \frac{29kg \cdot [g] - 29kg \cdot 5m/s^2 - 17kg \cdot 5m/s^2}{17kg \cdot [g]} \right)$

## 28) Tensione nella corda quando un corpo giace su un piano liscio inclinato ↗

**fx**  $T = \frac{m_1 \cdot m_2}{m_1 + m_2} \cdot [g] \cdot (1 + \sin(\theta))$

[Apri Calcolatrice ↗](#)

**ex**  $157.6526N = \frac{29kg \cdot 17kg}{29kg + 17kg} \cdot [g] \cdot (1 + \sin(30^\circ))$



## Variabili utilizzate

- **a** Accelerazione (*Metro/ Piazza Seconda*)
- **F<sub>friction</sub>** Forza di attrito (*Newton*)
- **m<sub>1</sub>** Massa del corpo A (*Chilogrammo*)
- **m<sub>2</sub>** Massa del corpo B (*Chilogrammo*)
- **T** Tensione della corda (*Newton*)
- **α<sub>1</sub>** Inclinazione del piano 1 (*Grado*)
- **α<sub>2</sub>** Inclinazione del piano 2 (*Grado*)
- **θ** Inclinazione del piano (*Grado*)
- **μ** Coefficiente d'attrito



# Costanti, Funzioni, Misure utilizzate

- **Costante:** **[g]**, 9.80665 Meter/Second<sup>2</sup>  
*Gravitational acceleration on Earth*
- **Funzione:** **acos**, acos(Number)  
*Inverse trigonometric cosine function*
- **Funzione:** **asin**, asin(Number)  
*Inverse trigonometric sine function*
- **Funzione:** **cos**, cos(Angle)  
*Trigonometric cosine function*
- **Funzione:** **sec**, sec(Angle)  
*Trigonometric secant function*
- **Funzione:** **sin**, sin(Angle)  
*Trigonometric sine function*
- **Funzione:** **tan**, tan(Angle)  
*Trigonometric tangent function*
- **Misurazione:** **Peso** in Chilogrammo (kg)  
*Peso Conversione unità* ↗
- **Misurazione:** **Accelerazione** in Metro/ Piazza Seconda (m/s<sup>2</sup>)  
*Accelerazione Conversione unità* ↗
- **Misurazione:** **Forza** in Newton (N)  
*Forza Conversione unità* ↗
- **Misurazione:** **Angolo** in Grado (°)  
*Angolo Conversione unità* ↗



## Controlla altri elenchi di formule

- Moto curvilineo Formule 
- Dinamica Formule 
- Attrito Formule 
- Leggi del moto Formule 
- Macchine di sollevamento Formule 
- Moto lineare Formule 
- Moto di corpi connessi Formule 
- Moto del proiettile Formule 
- Proprietà di Superfici e Solidi Formule 
- Statica delle particelle Formule 

Sentiti libero di CONDIVIDERE questo documento con i tuoi amici!

## PDF Disponibile in

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

12/14/2023 | 6:40:15 AM UTC

[Si prega di lasciare il tuo feedback qui...](#)

