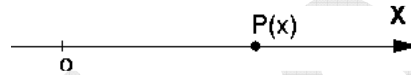


MOTO

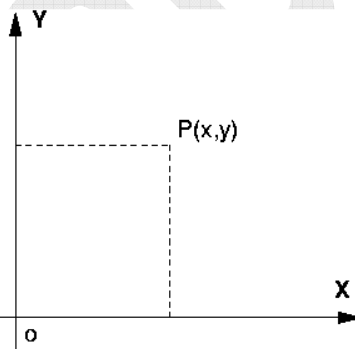
La parte della fisica che si occupa del moto, a prescindere da ciò che l'ha provocato, è la **cinematica**.

CONCETTI FONDAMENTALI

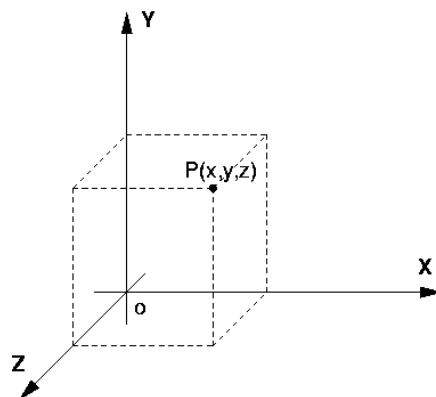
- Il **punto materiale** è un corpo che ha una massa trascurabile rispetto al contesto. Questo modello è utile per poter descrivere il moto.
- I corpi estesi, al contrario del punto materiale, si possono deformare e, dato che dover tener conto di questa possibilità costituirebbe una notevole complicazione nello studio del moto di tali corpi, si è ritenuto opportuno creare un modello, il **corpo rigido**, che si considera assolutamente indeformabile.
- **Sistemi di riferimento:**
 - Sistema di riferimento **monodimensionale**: è costituito da una retta sulla quale un oggetto è vincolato a muoversi;



- Sistema di riferimento **planare** o **bidimensionale**: è costituito da una coppia di rette incidenti. Tali rette sono generalmente indicate con X e Y e il loro punto di intersezione è l'origine per entrambe le rette;



- Sistema di riferimento **spaziale** o **tridimensionale**: è costituito da tre rette non parallele, in genere indicate con X, Y e Z, passanti per un punto che è l'origine del sistema di riferimento.



- La nozione di moto nasce dal fatto che un punto materiale cambia a ogni istante la posizione rispetto a un sistema di riferimento fisso. L'insieme delle posizioni che il punto mobile occupa durante un certo intervallo di tempo costituisce una linea che viene detta **traiettoria**.

Notebook