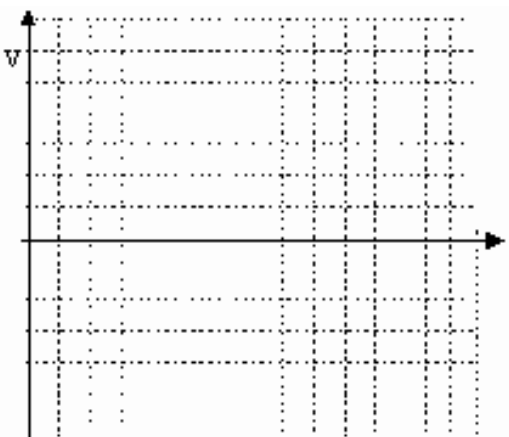
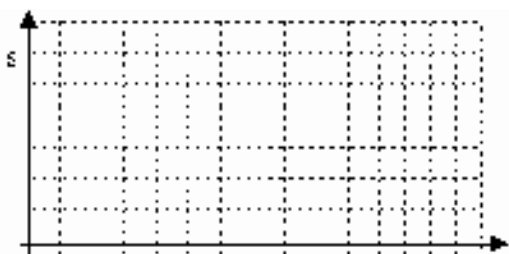


2. Camminata in allontanamento e avvicinamento da sensore

Gruppo:

Scheda Studente

1) A sensore spento, allontanati dal sensore, fai un'inversione di moto e riavvicinati al sensore. Prevedi con uno schizzo la legge oraria e la velocità del moto appena compiuto. Usa appropriate unità di misura.



2) Visualizza ora $s(t)$ e $v(t)$ in una finestra a due grafici. Quali somiglianze/differenze con la tua previsione?

3) Individua dal grafico $s(t)$ le diverse fasi del moto, valutando gli intervalli di tempo in cui il moto è stato

di allontanamento $t_i^{all} = \dots\dots\dots t_f^{all} = \dots\dots\dots \Delta t^{all} = \dots\dots\dots$

di avvicinamento $t_i^{avv} = \dots\dots\dots t_f^{avv} = \dots\dots\dots \Delta t^{avv} = \dots\dots\dots$

inversione $t_i^{inv} = \dots\dots\dots t_f^{inv} = \dots\dots\dots \Delta t^{inv} = \dots\dots\dots$

I pedici i e f indicano, rispettivamente l'estremo inferiore e superiore dell'intervallo di tempo

4) Determina, negli intervalli di tempo in cui il moto è stato di allontanamento o avvicinamento, la velocità media $\langle v \rangle$, sia dal grafico $s(t)$ che da quello $v(t)$.

Dal grafico $s(t)$	Dal grafico $v(t)$
$\langle v \rangle_{allontanamento} = \dots\dots\dots \pm \dots\dots\dots$	$\langle v \rangle_{allontanamento} = \dots\dots\dots \pm \dots\dots\dots$
$\langle v \rangle_{avvicinamento} = \dots\dots\dots \pm \dots\dots\dots$	$\langle v \rangle_{avvicinamento} = \dots\dots\dots \pm \dots\dots\dots$

5) Confronta, sia per il moto di allontanamento che di avvicinamento, i valori di $\langle v \rangle$ della prima e della seconda colonna e commenta se sono compatibili oppure no. Spiega brevemente