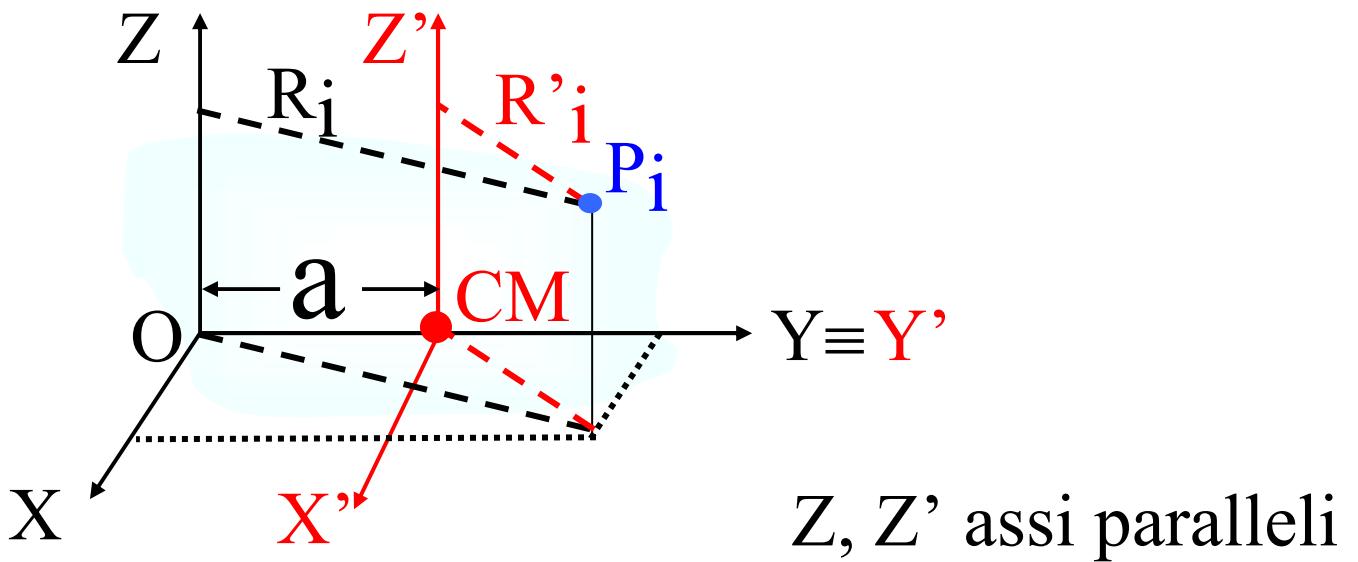


## TEOREMA DI STEINER



$P_i$  punto del sistema di massa  $m_i$

$R_i$  distanza di  $P_i$  dall' asse  $Z$

$R'_i$  distanza di  $P_i$  dall' asse  $Z'$

$a$  distanza tra  $Z$  e  $Z'$

$(X_i, Y_i, Z_i)$  coordinate di  $P_i$  rispetto ad  $O$

$(X'_i, Y'_i, Z'_i)$  coordinate di  $P_i$  rispetto a CM

$$R_i^2 = X_i^2 + Y_i^2 \quad R'^2_i = X'^2_i + Y'^2_i$$

$$X_i = X'_i \quad Y_i = Y'_i + a \quad Z_i = Z'_i$$

Momento d' inerzia di P<sub>i</sub> rispetto a Z

$$I_{zi} = m_i R_i^2 = m_i (X_i^2 + Y_i^2)$$

Momento d' inerzia del corpo rispetto a Z

$$I_z = \sum_i m_i R_i^2 = \sum_i m_i (X_i^2 + Y_i^2) =$$

$$= \sum_i m_i \left[ X_i'^2 + (Y_i' + a)^2 \right] =$$

$$= \sum_i m_i (X_i'^2 + Y_i'^2) + \sum_i m_i a^2 +$$

$$+ 2a \sum_i m_i Y_i'$$

$$\sum_i m_i Y_i' = m Y_{CM}' = 0$$

$$I_z = \sum_i m_i (X_i'^2 + Y_i'^2) + m a^2$$

$$\sum_i m_i (X_i'^2 + Y_i'^2) = \sum_i m_i R_i'^2 = I_{CM}$$

momento d' inerzia del corpo rispetto a Z'

$$I_Z = I_{CM} + m a^2$$

**TEOREMA DI STEINER**