

# Formulario di Fisica

UniShare

Davide Cozzi  
@dlcgold

# Indice

<b>1</b>	<b>Meccanica</b>	<b>2</b>
1.0.1	Cinematica . . . . .	2
1.0.2	Dinamica . . . . .	6

# Capitolo 1

## Meccanica

### 1.0.1 Cinematica

Moto rettilineo

- **velocità media:**  $v_m = \frac{\Delta \vec{x}}{\Delta t} = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = \frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{2}$
- **velocità istantanea:**  $v(t) = \frac{d\vec{x}(t)}{dt}$
- **equazione del moto rettilineo uniforme:**  $x(t) = x_0 + v(t - t_0)$
- **accelerazione media:**  $a_m = \frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$
- **velocità moto uniformemente accelerato:**  $v(t) = v_0 + at$
- **equazione del moto rettilineo uniformemente accelerato:**

$$x(t) = x_0 + v_0 t + \frac{a}{2} t^2$$

- **velocità finale moto uniformemente accelerato:**

$$v_{fin}^2 = v_0^2 + 2a\Delta x$$

### Moto verticale

- punto ad altezza  $h$  lasciato cadere:

$$\vec{x}(t) = h - \frac{1}{2}gt^2$$

$$\vec{v}(t) = -gt$$

$$t_{caduta} = \sqrt{\frac{2h}{g}}$$

$$\vec{v}_{suolo} = -\sqrt{2gh}$$

- punto ad altezza  $h$  spinto in basso con una certa velocità verso il basso:

$$\vec{x}(t) = h - \vec{v}_1 t - \frac{1}{2}gt^2$$

$$\vec{v}(t) = -\vec{v}_1 - gt$$

$$t_{caduta} = -\frac{\vec{v}_1}{g} + \frac{1}{g}\sqrt{\vec{v}_1^2 + 2gh}$$

$$v_{suolo} = -\sqrt{\vec{v}_1^2 + 2gh}$$

- punto ad altezza 0 spinto in alto con una certa velocità:

$$\vec{x}(t) = \vec{v}_2 t - \frac{1}{2}gt^2$$

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_2 - gt$$

con  $v = 0$  si ha l'altezza massima:

$$t_{x_{max}} = \frac{\vec{v}_2}{g}$$

e quindi:

$$x(t_{max}) = \frac{1}{2} \frac{\vec{v}_2^2}{g}$$

$$t_{caduta} = \frac{\vec{v}_2}{g}$$

$$t_{tot} = t_{max} + t_c = \frac{2\vec{v}_2}{g}$$

## Moto nel Piano

da sistemare

- modulo della velocità in componenti cartesiane:

$$v = |\vec{v}| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$$

- modulo della velocità in componenti cartesiane:

$$v = |\vec{v}| = \sqrt{v_r^2 + v_q^2}$$

- accelerazione nel piano:  $\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_n$

## Moto Circolare

- velocità angolare media nel moto uniforme:  $\omega_m = \frac{\Delta\theta}{\Delta t}$
- velocità angolare istantanea nel moto uniforme:  $\omega = \frac{v}{R}$
- accelerazione centripeta (quella tangenziale è nulla) nel moto uniforme:

$$a = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R = \omega v$$

- equazioni del moto uniforme:

$$s(t) = s_0 + vt$$

$$\theta(t) = \theta_0 + \omega t$$

- periodo:

$$T = \frac{2\pi R}{v} = \frac{2\pi R}{\omega R} = \frac{2\pi}{\omega}$$

- accelerazione nel caso di moto non uniforme:

$$\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N$$

$$\alpha_{media} = \frac{\Delta\omega}{\Delta t}$$

$$\alpha_{istantanea} = \frac{1}{R} a_T$$

$$a_N = \omega^2 R$$

$$a_T = \alpha R$$

- equazioni del moto circolare non uniforme:

$$\omega(t) = \omega_0 + \alpha t$$

$$\theta(t) = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2}\alpha t^2$$

$$a_N = \omega^2 R = (\omega_0 + \alpha t)^2 R$$

$$|\vec{v}| = \omega R$$

### Moto Parabolico

- moto parabolico da terra, con angolo e velocità iniziale:

$$\begin{cases} v_x = v_0 \cos \theta_0 \\ v_y = v_0 \sin \theta_0 - gt \end{cases}$$

$$\begin{cases} x(t) = (v_0 \cos \theta_0)t \\ y(t) = (v_0 \sin \theta_0)t - \frac{1}{2}gt^2 \end{cases}$$

$$t = \frac{x}{v_0 \cos \theta_0}$$

$$y(x) = (\tan \theta_0)x - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \theta_0}x^2 \text{ (traiettoria)}$$

$$x_G = \frac{v_0^2}{g} \sin(2\theta_0) \text{ (gittata)}$$

$$x_G = \frac{v_0^2}{g} \text{ (gittata massima)}$$

$$x_M = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g} \sin(2\theta_0) \text{ (altezza massima)}$$

$$y_M = \frac{v_0^2}{2g} \sin^2 \theta_0 \text{ (altezza massima lungo la traiettoria)}$$

$$Y_{M_{max}} = \frac{v_0^2}{2g} \text{ (altezza massima, la verticale)}$$

$$t_{volo} = \frac{2v_0}{g} \sin \theta_0$$

$$t_{volo_{max}} = \frac{2v_0}{g}$$

$$\begin{cases} v_x(t_G) = v_x(t_0) = v_0 \cos \theta_0 \\ v_y(t_G) = -v_y(t_0) = -v_0 \sin \theta_0 \end{cases} \text{ (velocità finali)}$$

- moto parabolico da altezza  $h$ :

$$\begin{cases} x(t) = v_0 t \\ y(t) = h - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} v_x(t) = v_0 \\ v_y(t) = -g t \end{cases}$$

$$t_{volò} = \frac{x}{v_0}$$

$$y(x) = h - \frac{g}{2v_0^2} x^2 \text{ (traiettoria)}$$

$$t_{caduta} = \sqrt{\frac{2h}{g}}$$

$$x(t_c) = x_G = v_0 t_c = v_0 \sqrt{\frac{2h}{g}} \text{ (gittata)}$$

$$\begin{cases} v_x(t_c) = v_0 \\ v_y(t_c) = -\sqrt{2gh} \end{cases} \text{ (velocità finali)}$$

$$v_{caduta} = \sqrt{v_0^2 + 2gh}$$

### 1.0.2 Dinamica

- seconda legge della dinamica:  $\vec{F} = m\vec{a}$

- forza elastica:

$$\vec{F}_e = -k\Delta\vec{x}$$

$$\vec{a} = \frac{-k(x - x_0)}{m}$$

- forza peso:  $\vec{F}_p = mg$

- forza d'attrito:

$$\vec{f}_{AD} = -\mu_D N$$

$$\vec{f}_{AS} = -\mu_S N$$

## Lavoro e Energia

- lavoro:

$$L = \vec{F}_x \Delta \vec{x}$$
$$L = |\vec{F}| |\Delta \vec{x}| \cos \theta = \vec{F} \vec{s}$$

- energia cinetica:  $E_k = \frac{1}{2}mv_f^2 - \frac{1}{2}mv_0^2$
- energia potenziale  $E_P = mgz_B - mgz_A$
- lavoro della forza elastica:  $E_{Pe} = \frac{1}{2}kx^2$
- lavoro della forza d'attrito:  $W_{AD} = -\mu_D N l_{AB}$
- conservazione dell'energia meccanica con forze conservative:

$$E_{KB} + E_{PB} = E_{KA} + E_{PA}$$

- conservazione dell'energia meccanica con forze conservative:

$$E_{KB} + E_{PB} - E_{KA} + E_{PA} = E_{MB} - E_{MA} = \Delta E_M$$

$$W = W_{cons} + W_{non-cons}$$

$$W_{non-cons} = \Delta E_M$$

- energia meccanica nel caso di presenza di forze d'attrito:

$$\Delta E_M = -\mu_D N l_{AB}$$