

Fisica

UniShare

Davide Cozzi
@dlcgold

Indice

1	Introduzione	2
2	Meccanica	3
2.1	Cinematica	5
2.1.1	Moto Rettilineo	5
2.1.2	Moto Verticale	11
2.1.3	Moto nel Piano	15
2.1.4	Moto Circolare	21
2.1.5	Moto Parabolico	25
2.1.6	Esercizi	29
2.2	Dinamica	33
2.2.1	Forza elastica	34
2.2.2	Lavoro e Energia	34
2.2.3	Esercizi	38
2.3	Gravitazione	40
3	Fluidodinamica	46
3.0.1	esercizi	54
4	Moto Armonico	55
5	Termodinamica	59
5.1	Temperatura	61
5.1.1	Termometro a Gas ideale a volume costante	66
5.1.2	Teoria cinetica dei gas	66

Capitolo 1

Introduzione

Questi appunti sono presi a lezione. Per quanto sia stata fatta una revisione è altamente probabile (praticamente certo) che possano contenere errori, sia di stampa che di vero e proprio contenuto. Per eventuali proposte di correzione effettuare una pull request. Link: <https://github.com/dlccgold/Appunti>.

Grazie mille e buono studio!

Capitolo 2

Meccanica

Si comincia con la Meccanica, la branca della fisica classica che studia il moto dei corpi, esprimendolo con leggi quantitative. Si ha la seguente divisione:

- **Cinematica**, dove si studia il moto e le sue caratteristiche indipendentemente dalle cause
- **Dinamica**, dove si studia l'influenza delle forze nel moto

Si utilizzano i cosiddetti *punti materiali* per semplificare lo studio dei fenomeni. Un punto materiale infatti non ha estensione ma è dotato di una massa. In pratica ha dimensioni trascurabili rispetto allo spazio nel quale si muove. Un altro strumento essenziale per lo studio dei fenomeni è il *sistema di riferimento* mediante gli assi ortogonali:



e si hanno le seguenti formule:

$$R = \sqrt{X^2 + Y^2}$$

$$\sin\vartheta = \frac{Y}{R}$$

$$\cos\vartheta = \frac{X}{R}$$

$$\tan\vartheta = \frac{Y}{X}$$

$$\vartheta = \arctan \frac{Y}{X}$$

e per gli angoli si usano i *radianti* in quanto adimensionali. L'angolo in radianti infatti è:

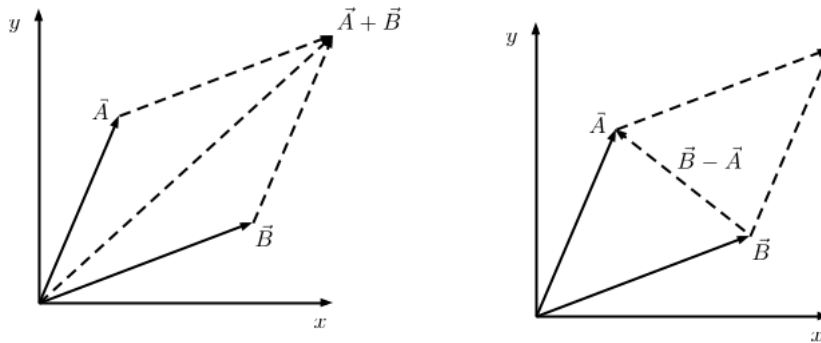
$$\vartheta_{rad} = \frac{\text{Lunghezza_arco}}{\text{raggio}}$$

dove le due unità di misura esprimenti una lunghezza vengono "semplificate". Si ricordano inoltre le basi del calcolo vettoriale. Tra due vettori posso fare somme e sottrazioni. La somma non è altro che la diagonale maggiore del parallelogramma che si forma tra i due vettori. Inoltre se $\vec{A} = (a_x, a_y)$ e $\vec{B} = (b_x, b_y)$ si ha:

$$\vec{C} = \vec{A} + \vec{B} = (a_x + b_x, a_y + b_y)$$

la sottrazione è la diagonale minore e:

$$\vec{C} = \vec{A} - \vec{B} = (a_x - b_x, a_y - b_y)$$



2.1 Cinematica

Innanzitutto qualche definizione:

- **Moto:** posizione in funzione del tempo in un dato sistema di riferimento
- **Traiettoria:** luogo dei punti attraversati dal punto materiale in movimento
- **Velocità:** variazione della posizione
- **Accelerazione:** variazione della velocità
- **Quiete:** assenza di movimento in un certo sistema di riferimento

Come grandezze fondamentali del movimento si hanno quindi *posizione*, *velocità* e *accelerazione*, tutte e tre funzioni del tempo.

2.1.1 Moto Rettilineo

Rappresentando su un piano cartesiano avente la posizione come ordinata e il tempo come ascisse e rappresentando vari momenti del moto si ottiene una curva. Questa curva rappresenta la legge oraria.

Si ha la traiettoria più semplice, una retta. Il moto del punto quindi è esprimibile come funzione solo di

$$\vec{x}(t)$$

, che sarà la nostra equazione del moto.

Si passa quindi da un sistema di riferimento a 3 assi:



ad uno a un asse:



La scelta dell'origine della coordinata spaziale ($x = 0$) e di quella temporale ($t = 0$) sono arbitrari.

Si definisce la **distanza** come una quantità scalare la lunghezza del tratto percorso da un punto per cambiare posizione.

Velocità

Per ottenere la velocità di un punto materiale ne misuro la posizione in due diversi istanti di tempo. Si ha:

- **Spostamento:** $\Delta \vec{x} = x(t_2) - x(t_1) = x_2 - x_1$ è un vettore che descrive la differenza di posizione tra due punti. Viene misurato in *Metri* (m) secondo il Sistema Internazionale (SI). Il metro è definito come la distanza percorsa dalla luce in $\frac{1}{299792458} s$
- **Intervallo di Tempo:** $\Delta t = t_2 - t_1$ che viene misurato in *Secondi* (s) secondo il Sistema Internazionale (SI). Il secondo è definito come la durata di 9192631770 periodi della radiazione corrispondente alla transizione tra 2 livelli iperfini dello stato fondamentale dell'atomo di Cesio-133

Possiamo quindi definire la **Velocità Media**:

$$v_m = \frac{\Delta \vec{x}}{\Delta t} = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = \frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{2}$$

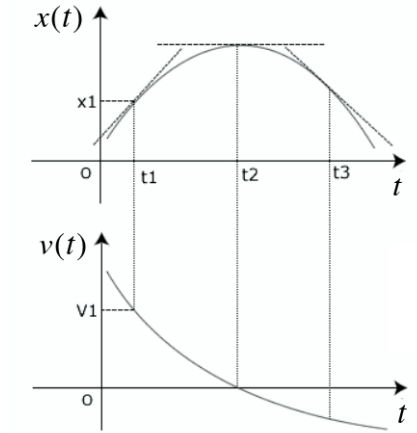
Questa grandezza però non fornisce nessuna indicazione sulle caratteristiche effettive del moto. Provo a spezzare il moto in più intervalli temporali al fine di studiarne ogni variazione. Si ottiene quindi la **Velocità Istantanea**:

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{x}}{\Delta t} = \frac{d\vec{x}(t)}{dt}$$

La velocità istantanea rappresenta la rapidità di variazione temporale della posizione nell'istante t considerata. Il segno della velocità indica la direzione del moto sull'asse delle ascisse. La velocità è a sua volta funzione del tempo:

$$v(t) = \frac{d\vec{x}(t)}{dt}$$

che è ben rappresentata dai seguenti grafici:

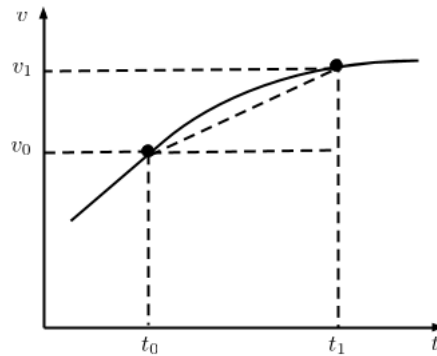


Se v è costante si parla di *Moto Rettilineo Uniforme*.

Si ha quindi:

$$\Delta x = v \Delta t \rightarrow x - x_0 = v(t - t_0) \rightarrow x = x_0 + v(t - t_0)$$

che vale anche per v non costante ma per intervalli di tempo approssimati 0, infatti tra brevi istanti di tempo si può approssimare la velocità istantanea $v(t) = \frac{dx}{dt}$ come una velocità costante. Disegniamo ora un grafico velocità tempo con la curva rappresentante la legge oraria, indicando velocità e tempo in due momenti del moto:



calcolare l'area sottesa alla curva implica calcolare la differenza di posizione. Approssimo la curva ad una retta e procedo col banale calcolo del trapezio sottostante:

$$A = (t_1 - t_0) \left(\frac{\vec{v}_1 - \vec{v}_0}{2} \right) + (t_1 - t_0) \vec{v}_0 = \left(\frac{\vec{v}_1 - \vec{v}_0}{2} \right) \Delta t + \vec{v}_0 \Delta t$$

$$A = \frac{\Delta t}{2} (\vec{v}_1 - \vec{v}_0 + 2\vec{v}_0) = \frac{\Delta t}{2} (\vec{v}_0 + \vec{v}_1) = \Delta t v_{med}$$

Nota quindi l'equazione del moto

$$\vec{x}(t)$$

possiamo ricavare $v(t)$ derivando, infatti la posizione si ottiene, partendo dal grafico sopra, riducendo al massimo gli intervalli di tempo e calcolando la somma delle aree dei vari rettangolini.

Si può procedere anche al calcolo di

$$\vec{x}(t)$$

avendo nota $\vec{v}(t)$. Sappiamo che lo spostamento totale è: $\Delta\vec{x} = \sum_{i=1}^n \Delta\vec{x}_i = \sum_{i=1}^n v_{m_i} \Delta t$ e che, per intervalli infinitesimi $dx = \vec{v}(t)dt$. Si ha quindi:

$$\Delta x = \underbrace{\int_{x_0}^x dx}_{\vec{x}(t) - x_0} = \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$$

↓

$$\vec{x}(t) = x_0 + \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$$

che è l'equazione del moto rettilineo per una velocità qualunque.

Possiamo ora anche riscrivere la forma completa della velocità media, essendo $x - x_0 = \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$ si ha:

$$v_m = \frac{1}{t - t_0} \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$$

Possiamo analizzare ora il *moto rettilineo uniforme* con v costante. Essendo v costante, e non più dipendente dal tempo, può essere portata fuori dall'integrale:

$$\vec{x}(t) = x_0 + v \int_{t_0}^t dt = x_0 + v(t - t_0)$$

che è l'equazione generale del moto rettilineo uniforme dove lo spostamento varia linearmente col tempo.

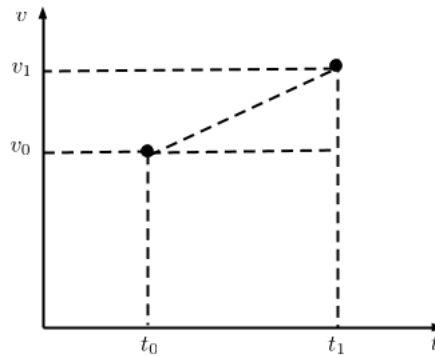
La velocità si esprime in metri al secondo ($\frac{m}{s}$ o m/s) o in chilometri all'ora ($\frac{km}{h}$ o km/h). Per passare da km/h a m/s divido la grandezza in km/h per 3,6, per passare da m/s a km/h moltiplico la grandezza in m/s per 3,6.

Accelerazione

Si ha che in due istanti di tempo diversi abbiamo due diverse velocità: $\vec{v}(t_1) = \vec{v}_1$ e $\vec{v}(t_2) = \vec{v}_2$. Si definisce l'**Accelerazione Media**:

$$a_m = \frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{t_2 - t_1} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

Procediamo come per la velocità, con un grafico accelerazione-tempo e la legge del moto, calcolando l'area sottostante ottengo la differenza di posizione. Si ha una situazione più semplice ancora perché avendo a costante (e quindi $\bar{a}(t) = a_{med} = \frac{\Delta v}{\Delta t}$ e quindi $v_1 = v_0 + a(t_1 - t_0)$) essa può essere rappresentata come una retta l'area sottostante, che questa volta è letteralmente un trapezio senza approssimazioni, è lo spostamento.



ovvero:

$$A = x - x_0 = t_1 - v_0 + \frac{t_1(v_1 - v_0)}{2} = t_1 \frac{v_1 + v_0}{2}$$

e quindi

$$v_1 = v_0 + at_1$$

unendo con $v_1 = v_0 + a(t_1 - t_0)$ si ottiene:

$$x - x_0 = \frac{t_1}{2}(v_0 + at_1 + v_0) = \frac{t_1}{2}(2v_0 + at_1) = v_0 t_1 + \frac{a}{2} t_1^2$$

↓

$$x = x_0 + v_0 t_1 + \frac{a}{2} t_1^2$$

Ora, come per la velocità, analizziamo intervalli di tempo infinitesimi ricordando che anche l'accelerazione è una funzione del tempo:

$$a(t) = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{dx}{dt} \right) = \frac{d^2 x}{dt^2}$$

ovvero la derivata seconda della posizione rispetto al tempo e si ha che:

- $a = 0$ implica un moto rettilineo uniforme (si deriva una costante, v , e si ottiene 0)
- $a > 0$ implica una velocità crescente
- $a < 0$ implica una velocità decrescente

Proviamo ora a risalire a $\vec{v}(t)$ conoscendo $a(t)$. Sappiamo che $a = \frac{dv}{dt} \rightarrow dv = a(t)dt$. Risolviamo quindi l'equazione differenziale :

$$\int_{\vec{v}_0}^v dv = \int_{t_0}^t a(t)dt \rightarrow \vec{v}(t) = \vec{v}_0 + \int_{t_0}^t a(t)dt$$

che è l'equazione generale per la velocità, dove, nel caso di $a \neq 0$, ovvero di accelerazione costante, si ha:

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + a \int_{t_0}^t dt = \vec{v}_0 + a(t - t_0)$$

dove si nota come la velocità sia una funzione lineare del tempo se $t_0 = 0$, ottenendo $\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + at$.

Cerchiamo ora l'equazione del moto in caso di *moto rettilineo uniformemente accelerato*. si ha che:

$$\vec{x}(t) = x_0 + \int_{t_0}^t \vec{v}(t)dt = x_0 + \int_{t_0}^t [\vec{v}_0 + a(t - t_0)]dt$$

↓

$$\vec{x}(t) = x_0 + \int_{t_0}^t \vec{v}_0 dt + \int_{t_0}^t a(t - t_0)dt$$

porto fuori le due costanti, \vec{v}_0 e a

↓

$$\vec{x}(t) = x_0 + \vec{v}_0 \int_{t_0}^t dt + a \int_{t_0}^t (t - t_0)dt$$

↓

$$\vec{x}(t) = x_0 + \vec{v}_0(t - t_0) + \frac{1}{2}a(t - t_0)^2$$

dove, se si ha $t_0 = 0$, si ottiene:

$$\vec{x}(t) = x_0 + \vec{v}_0(t - t_0) + \frac{1}{2}at^2$$

Si ha che $\bar{x}(t)$ con accelerazione costante è una parabola.
Ricapitolando si ha.

- $v = v_0 + at$
- $x = x_0 + vt + \frac{1}{2}at^2$

Possiamo usare le due formule combinandole. Per esempio dalla prima prendo

$$t = \frac{v - v_0}{a}$$

e lo metto nella seconda formula:

$$\begin{aligned} x &= x_0 + v \frac{v - v_0}{a} + \frac{1}{2}a \left(\frac{v - v_0}{a} \right)^2 = x_0 + \frac{v_0}{a}(v - v_0) + \frac{1}{2a}(v - v_0)^2 \\ &= x_0 + \frac{1}{a}(v_0v - v_0^2 + \frac{1}{2a}(v^2 + v_0^2 - 2vv_0)) = x_0 + \frac{1}{2a}(2v_0v - 2v_0^2 + v^2 + v_0^2 - 2v_0v) \\ x &= x_0 + \frac{v^2 - v_0^2}{2a} \rightarrow v^2 - v_0^2 = 2a(x - x_0) \end{aligned}$$

Si nota come sia il termine at nel caso di $\vec{v}(t)$ che il termine $\frac{1}{2}at^2$ nel caso di $a(t)$ non dipendono dalle condizioni iniziali.

Si definisce anche la velocità finale come:

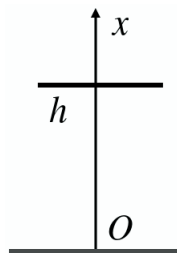
$$v_{fin}^2 = v_0^2 + 2a\Delta x$$

L'accelerazione si esprime in metri al secondo quadrato ($\frac{m}{s^2}$, m/s^2 o ms^{-2})

2.1.2 Moto Verticale

Sperimentale si scopre come un qualunque corpo lasciato libero di cadere nei pressi della superficie terrestre si muove verso il basso con un'accelerazione costante $g \simeq 9.81 ms^{-2}$ (si trascurano attrito dell'aria e si trattano piccole altitudini). Il valore di g non è costante in ogni parte del mondo ma può variare fino a circa il 0.6%.

Impostiamo un sistema di riferimento con l'asse x crescente verso l'alto e quindi con $a = -g = -9.81ms^{-2}$. Si avrà un corpo in caduta libera da un'altezza h :



Si hanno le seguenti condizioni iniziali:

- $t = t_0 = 0$
- $x_0 = h$
- $\vec{v}_0 = 0$

Con queste premesse otteniamo:

- **Equazione del moto:**

$$\vec{x}(t) = x_0 + \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

↓

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

- **Equazione della velocità:**

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + a t$$

↓

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

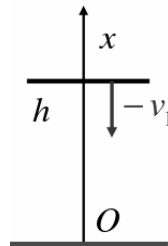
Posso quindi ottenere il tempo di caduta, ponendo $x = 0$ nell'equazione del moto:

$$h - \frac{1}{2} g t^2 = 0 \rightarrow t_c = \sqrt{\frac{2h}{g}}$$

e posso ottenere la velocità al suolo:

$$v_c = v(t_c) = -g t_c = -g \sqrt{\frac{2h}{g}} = -\sqrt{2gh}$$

Imponiamo ora una velocità iniziale $-\vec{v}_1$, quindi verso il basso:



Si hanno le seguenti condizioni iniziali:

- $t = t_0 = 0$
- $x_0 = h$
- $\vec{v}_0 = -\vec{v}_1$
- **Equazione del moto:**

$$\vec{x}(t) = x_0 + \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

↓

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

- **Equazione della velocità:**

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + a t$$

↓

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

Posso quindi ottenere il tempo di caduta, ponendo $x = 0$ nell'equazione del moto:

$$h - \vec{v}_1 t - \frac{1}{2} g t^2 = 0 \rightarrow \frac{1}{2} g t^2 + \vec{v}_1 t - h = 0$$

↓

$$t_c = \frac{-\vec{v}_1 \pm \sqrt{\vec{v}_1^2 + 2gh}}{g}$$

ma $t < 0$ non è una soluzione fisica, quindi tengo solo la soluzione col +

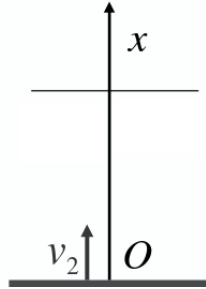
$$t_c = -\frac{\vec{v}_1}{g} + \frac{1}{g} \sqrt{\vec{v}_1^2 + 2gh}$$

e posso ottenere la velocità al suolo:

$$v_c = -\vec{v}_1 - g t_c = -\vec{v}_1 - g \left[-\frac{\vec{v}_1}{g} + \frac{1}{g} \sqrt{\vec{v}_1^2 + 2gh} \right] = -\sqrt{\vec{v}_1^2 + 2gh}$$

Con una velocità iniziale verso il basso avremo un tempo di caduta inferiore e una velocità al suolo maggiore rispetto alla partenza da fermo.

Analizziamo ora il moto verticale di un punto materiale lanciato dal basso verso l'alto con velocità \vec{v}_2 :



Si hanno le seguenti condizioni iniziali:

- $t = t_0 = 0$
- $x_0 = 0$
- $\vec{v}_0 = \vec{v}_2$
- **Equazione del moto:**

$$\vec{x}(t) = x_0 + \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

↓

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

- **Equazione della velocità:**

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + a t$$

↓

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

Inizialmente si ha $v > 0$, finché il punto sale verso l'alto, fino a fermarsi. Con $v = 0$ si ha l'altezza massima. Si ha quindi:

$$v = \vec{v}_2 - g t = 0 \rightarrow t_{max} = \frac{\vec{v}_2}{g}$$

e quindi:

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

raddoppiando la velocità iniziale avrò quindi un'altezza 4 volte superiore. Da questp momento in poi di avrò la caduta libera da $h = x - max$ con $\vec{v}_0 = 0$:

$$t_c = \sqrt{\frac{2h}{g}} = \sqrt{\frac{2x_{max}}{g}} = \sqrt{\frac{2}{g} \left(\frac{1}{2} \frac{v_2^2}{g} \right)} = \frac{v_2}{g}$$

e quindi si avrò:

$$t_{tot} = t_{max} + t_c = \frac{2v_2}{g}$$

2.1.3 Moto nel Piano

Si passa ora al moto in 2 dimensioni quindi con una traiettoria curva (e non più una retta).

Si introducono le coordinate cartesiane ($x(t)$ e $y(t)$) e quelle polari ($r(t)$ e $\vartheta(t)$). Si hanno le seguenti formule per il passaggio da coordinate cartesiane a polari:

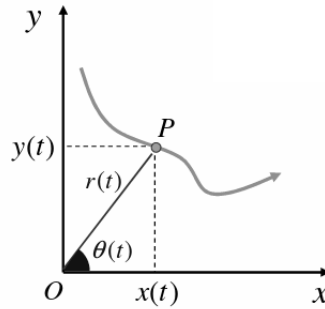
$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\tan \vartheta = \frac{y}{x}$$

e le seguenti per il passaggio da coordinate polari a cartesiane:

$$x = r \cos \vartheta$$

$$y = r \sin \vartheta$$

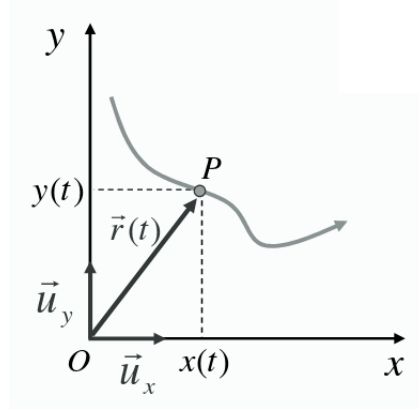


Il moto di P è descritto attraverso l'evoluzione del vettore posizione:

$$\vec{r}(t) \equiv (\vec{x}(t), y(t))$$

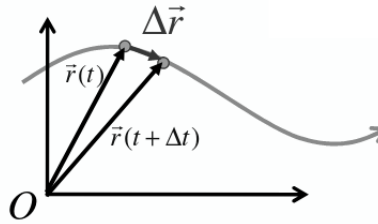
Si introducono inoltre i versori degli assi \vec{u}_x , \vec{u}_y , ricordando che $|\vec{u}_x| = |\vec{u}_y| = 1$ e che i versori restano fissi nel tempo. Si ottiene quindi:

$$\vec{r}(t) = \vec{x}(t)\vec{u}_x + y(t)\vec{u}_y$$



Suppongo ora la traiettoria fissata e nota a priori. Fissata un'origine O , una posizione $s(t)$ e la velocità $v = \frac{ds}{dt}$ si ha che il moto è completamente determinato. Si ha una generalizzazione del moto rettilineo su una traiettoria curva.

Prendiamo ora in considerazione il seguente caso:



si ha il vettore spostamento:

$$\Delta \vec{r}(t) = \vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)$$

e il vettore velocità media:

$$\vec{v}_m \equiv \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$$

e il vettore velocità istantanea:

$$\vec{v}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

al limite $\Delta t \rightarrow 0$ lo spostamento infinitesimo si dispone sulla tangente alla traiettoria nel punto P :

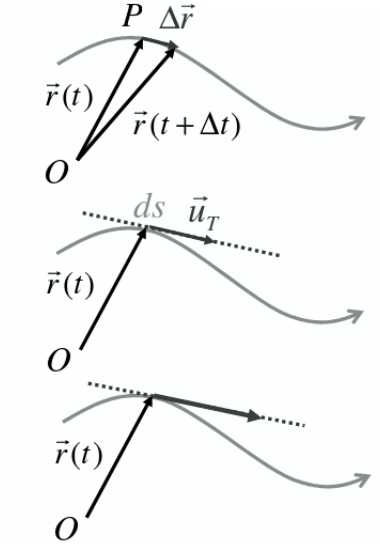
$$d\vec{r} = ds \vec{u}_T$$

con $|\vec{u}_T| = 1$ versore della tangente che indica una direzione variabile nel tempo. Per il vettore velocità avremo:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{ds}{dt} \vec{u}_T = v \vec{u}_T$$

con v indicate il modulo della velocità e \vec{u}_T la direzione.

Quanto appena descritto è visualizzabile nelle seguenti immagini:



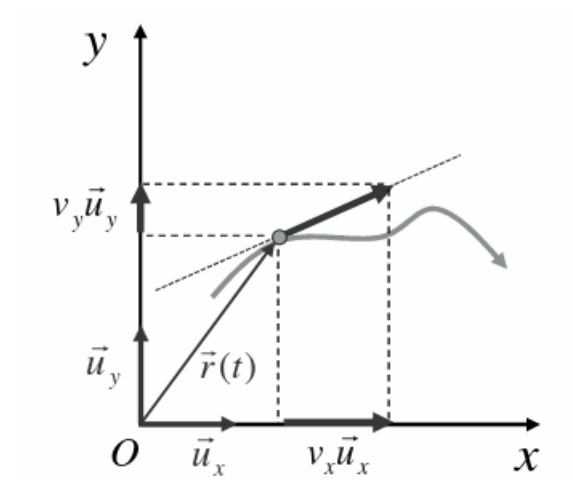
Analizziamo ora meglio la velocità nelle componenti cartesiane. Essendo $\vec{v}_m = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$ e $\vec{r}(t) = x(t)\vec{u}_x + y(t)\vec{u}_y$ si ottiene:

$$\vec{v} = \frac{dx}{dt}\vec{u}_x + \frac{dy}{dt}\vec{u}_y = v_x\vec{u}_x + v_y\vec{u}_y$$

con il modulo della velocità:

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

Ecco un'immagine di quanto detto:



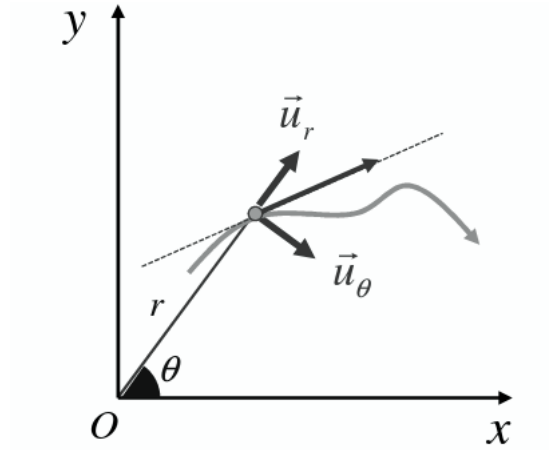
Passiamo alle componenti polari. Essendo $\vec{v}_m = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$ e $\vec{r}(t) = r(t)\vec{u}_r(t)$ (col vettore \vec{u}_r mostrato in figura) si ottiene:

$$\vec{v} = \frac{d}{dt}(r\vec{u}_r) = \frac{dr}{dt}\vec{u}_r + r\frac{d\vec{u}_r}{dt} = \frac{dr}{dt}\vec{u}_r + r\frac{d\vartheta}{dr}\vec{u}_\vartheta$$

in quanto solitamente la derivata di un vettore è:

$$\frac{d\vec{u}}{dt} = \frac{\vec{u}(t+dt) - \vec{u}(t)}{dt} = \frac{d\vartheta}{dt}\vec{u}_\perp$$

Ecco un'immagine di quanto detto:



Possiamo approfondire ancora lo studio della velocità in componenti polari infatti:

$$\vec{v} = \underbrace{\frac{dr}{dt}\vec{u}_r}_{\vec{v}_r} + r \underbrace{\frac{d\vartheta}{dr}\vec{u}_\vartheta}_{\vec{v}_\vartheta}$$

con:

- \vec{v}_r è la **velocità radiale** e $|\vec{v}_r| = \frac{dr}{dt}$ è la variazione di r
- \vec{v}_ϑ è la **velocità trasversa** e $|\vec{v}_\vartheta| = r\frac{d\vartheta}{dt}$ è la variazione della direzione

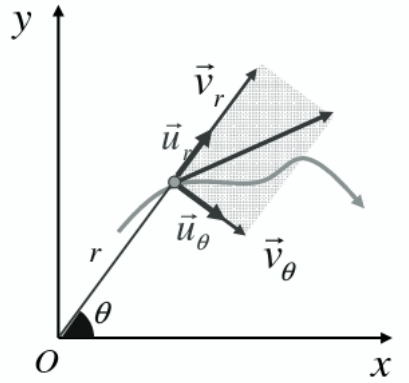
quindi:

$$\vec{v} = \vec{v}_r + \vec{v}_\vartheta$$

e quindi:

$$|\vec{v}| = \sqrt{v_r^2 + v_\vartheta^2} = \sqrt{\left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + r^2 \left(\frac{d\vartheta}{dt}\right)^2}$$

Ecco un'immagine che spiega quanto detto:



Passiamo ora all'accelerazione nel piano. Essa è, come sappiamo, la variazione della velocità $\vec{v} = v\vec{u}_T$ ma, se nel moto rettilineo è solo la variazione del modulo, nel moto del piano si ha anche la variazione della direzione. Iniziamo sapendo che $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$. Quindi:

$$\vec{a} = \frac{d}{dt}(v\vec{u}_t) = \frac{dv}{dt}\vec{u}_T + v\frac{d\vec{u}_t}{dt}$$

ricordando la derivata di un versore si ottiene:

$$\vec{a} = \frac{dv}{dt}\vec{u}_T + v\frac{d\phi}{dt}\vec{u}_N$$

con:

- \vec{u}_N versore perpendicolare al versore tangente
- $\frac{dv}{dt}\vec{u}_T$ variazione del modulo velocità, detta \vec{a}_T **accelerazione tangenziale**
- $v\frac{d\phi}{dt}\vec{u}_N$ variazione della direzione, detta \vec{a}_N **accelerazione normale o centripeta**

quindi:

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

procedendo con l'analisi della traiettoria si nota come essa possa essere approssimata da una circonferenza con un certo raggio R che può essere usato come raggio di curvatura. Si ha quindi $ds = R d\phi$ e quindi:

$$\frac{d\phi}{dt} = \frac{1}{R} \frac{ds}{dt} = \frac{1}{R} v$$

Posso quindi sostituire $\frac{d\phi}{dt}$ nella formula precedentemente trovata dell'accelerazione ottenendo:

$$\vec{a} = \frac{dv}{dt}\vec{u}_T + \frac{v^2}{R}\vec{u}_N$$

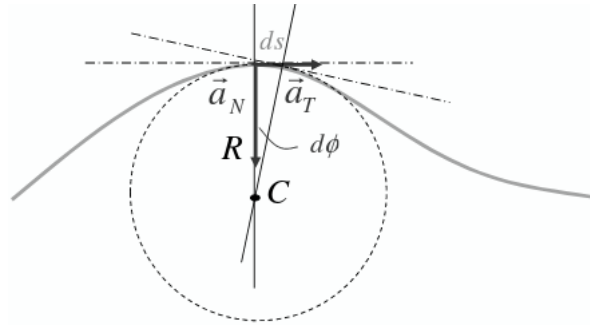
quindi \vec{a}_N può anche essere indicata con $\vec{a}_N = \frac{v^2}{R}\vec{u}_N$. Da questi ultimi due risultati si intuiscono due cose:

1. se $r \rightarrow \infty$ si ha $\vec{a}_N = 0$ e quindi un moto rettilineo
2. se $\frac{dv}{dt} = 0$ si ha $\vec{a}_T = 0$ e quindi un moto curvilineo uniforme con solo il cambiamento della direzione

Si ha infine il modulo dell'accelerazione:

$$a = |\vec{a}| = \sqrt{\left(\frac{dv}{dt}\right)^2 + \frac{v^4}{R^2}}$$

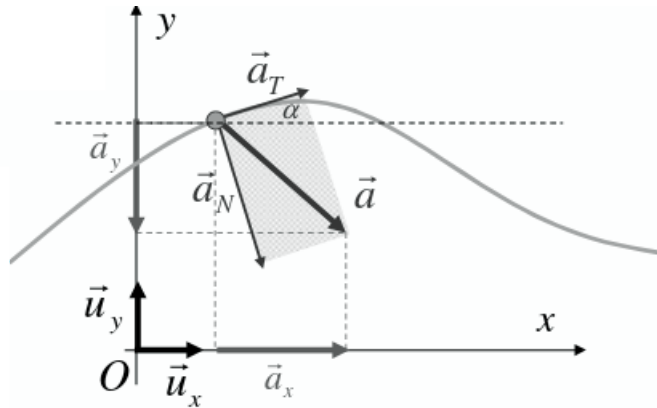
Ecco un'immagine di quanto detto:



Proiettiamo ora l'accelerazione sugli assi del sistema cartesiano:

$$\vec{a} = \frac{dv_x}{dt}\vec{u}_x + \frac{dv_y}{dt}\vec{u}_y = a_x\vec{u}_x + a_y\vec{u}_y$$

analizziamo anche quanto succede sul piano:



Possiamo ora scrivere le componenti cartesiane in funzione di quella tangenziale e di quella centripeta:

- per l'ascisse:

$$a_x = (a_T)_x + (a_N)_x = a_t \cos \alpha + a_n \cos \left(\frac{\pi}{2} - \alpha \right) = \frac{dv}{dt} \cos \alpha + \frac{v^2}{R} \sin \alpha$$

- per l'ordinata:

$$a_y = \frac{dv}{dt} \sin \alpha - \frac{v^2}{R} \cos \alpha$$

2.1.4 Moto Circolare

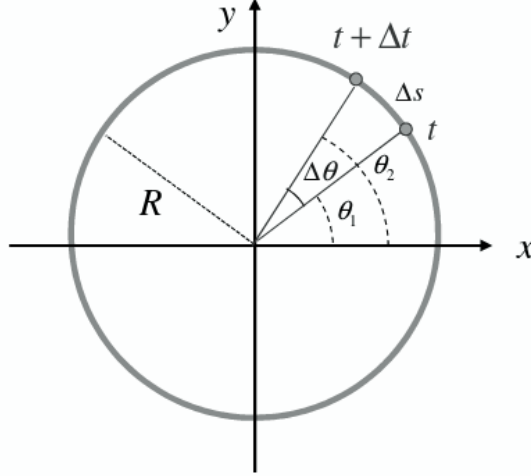
Si tratta di un caso particolare di moto curvilineo nel piano. In generale si ha il modulo della velocità non uniforme. Si hanno quindi:

- *coordinate polari*:
 - angolo $\theta(t)$
 - raggio $r(t) = R = \text{costante}$
- *coordinate curvilinee*:
 - posizione misurata lungo la traiettoria $s(t) = R\theta(t)$
- *coordinate cartesiane*:
 - $\vec{x}(t) = R \cos \theta(t)$
 - $y(t) = R \sin \theta(t)$

ovvero:



Iniziamo ad analizzare il moto circolare. Considero il punto P in due istanti t e $t + \Delta t$. Quindi avrò $\theta(t) = \theta_1$ e $\theta(t + \Delta t) = \theta_2$. Nel complesso si ha $\Delta\theta = \theta_2 - \theta_1$:



Si definisce innanzitutto la velocità angolare media:

$$\omega_m = \frac{\Delta\theta}{\Delta t}$$

mentre per la velocità angolare istantanea si ha:

$$\omega = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\theta}{\Delta t} = \frac{d\theta}{dt}$$

Si indica ora la velocità angolare in funzione di v e R , ricordando che $ds = R d\theta$:

$$\omega = \frac{d\theta}{dt} = \frac{1}{R} \frac{ds}{dt} = \frac{v}{R}$$

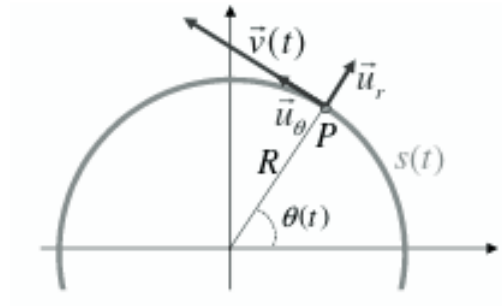
quindi la velocità angolare è proporzionale al modulo della velocità ed inversamente proporzionale al raggio. Inoltre $v = \omega R$. Partiamo da qui per approfondire la velocità nel moto circolare. Sappiamo che in generale nel moto curvilineo si ha: $\vec{v} = \frac{dr}{dt} \vec{u}_r + r \frac{d\theta}{dt} \vec{u}_\theta$. Si ha che $\frac{dr}{dt} = 0$ quindi:

$$\vec{v} = R \frac{d\theta}{dt} \vec{u}_\theta = R \omega \vec{u}_\theta$$

in quanto R è costante e quindi si ha come modulo della velocità:

$$|\vec{v}(t)| = \omega(t)R$$

graficamente si ha:



Si ha inoltre che se si parla di moto circolare uniforme si ha che $v = \omega R$ è costante in quanto ω è costante.

Passiamo all'accelerazione nel moto circolare uniforme. Si ha solo l'accelerazione centripeta in quanto $\frac{dv}{dt} = 0$

$$\vec{a} = \frac{v^2}{R} \vec{U}_N$$

con v^2 costante e si ha il modulo dell'accelerazione pari a:

$$a = |\vec{a}| = \frac{v^2}{R} = \frac{(\omega R)^2}{R} = \omega^2 R = \omega v$$

Quindi per il moto lungo la traiettoria si ha:

- $s(t) = s_0 + vt$
- $\theta(t) = \theta_0 + \omega t$

e nel moto circolare uniforme si può notare un moto periodico con periodo:

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

vediamo ora l'accelerazione in caso di moto non uniforme, quindi con $\vec{a} = \vec{a}_T + \vec{a}_N$ e con $\vec{v}(t) = \omega(t)R$. Definisco un'accelerazione angolare media:

$$\alpha_m = \frac{\omega_2 - \omega_1}{\Delta t} = \frac{\Delta \omega}{\Delta t}$$

e l'accelerazione angolare istantanea, si ricorda che $\omega = \frac{v}{r}$:

$$\alpha = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \omega}{\Delta t} = \frac{d\omega}{dt} = \frac{1}{R} \frac{dv}{dt} = \frac{1}{R} a_T$$

visivamente:



Possiamo quindi riscrivere accelerazione normale e tangenziale in funzione di quantità angolari:

- $a_N = \frac{v^2}{R} \xrightarrow{v=\omega R} a_N = \omega^2 R$
- $a_T = \frac{dv}{dt} \xrightarrow{v=\omega R} a_T = \frac{d\omega}{dt} R = \alpha R$

quindi:

$$\vec{a} = \alpha R \vec{u}_T + \omega^2 R \vec{u}_N = R(\alpha \vec{u}_T + \omega^2 \vec{u}_N)$$

quindi infine:

- $\omega(t) = \omega_0 + \int_{t_0}^t \alpha dt = \omega_0 + \alpha \int_{t_0}^t dt = \omega_0 + \alpha t$ in quanto $t_0 = 0$
- $\theta(t) = \theta_0 + \int_{t_0}^t \omega(t) dt = \theta_0 + \int_{t_0}^t (\omega_0 + \alpha t) dt = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2} \alpha t^2$, dove si nota l'analogia con l'accelerazione nel moto rettilineo
- $a_N = \omega^2 R = (\omega_0 + \alpha t)^2 R$

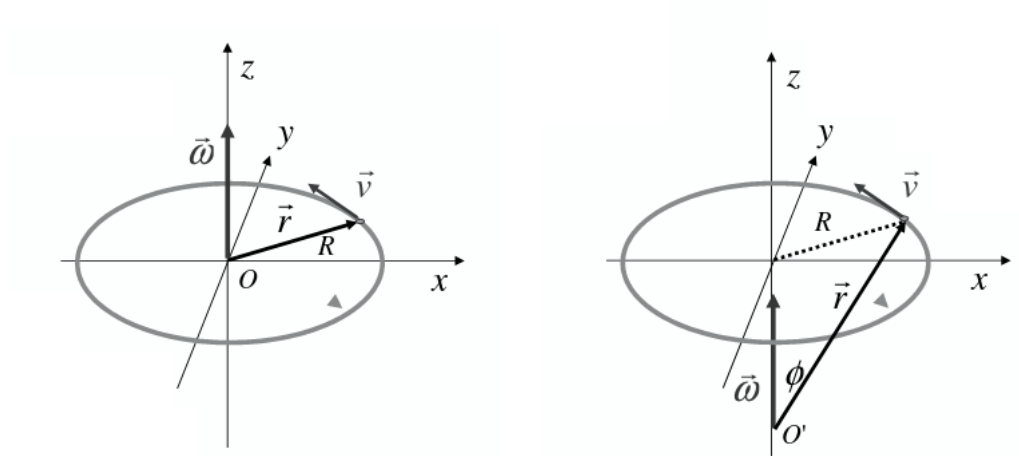
Diamo nuovamente un'occhiata alla velocità angolare $\omega = \frac{d\theta}{dt} = \frac{v}{R}$. Si ha che è una quantità scalare. Studiamo ora la notazione vettoriale di $\vec{\omega}$. Questo vettore ha direzione ortogonale alla circonferenza e, visto dalla punta di $\vec{\omega}$ il moto appare antiorario. Si ha quindi che $\vec{\omega} \times \vec{r} = \vec{v}$ e:

$$|\vec{v}| = \omega R \sin \frac{\pi}{2} = \omega R$$

anche se il vettore $\vec{\omega}$ si può applicare a qualunque punto dell'asse z , ottenendo:

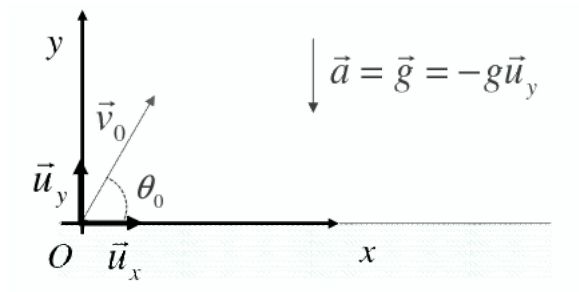
$$|\vec{v}| = \omega R \sin \phi = \omega R$$

graficamente si ha a sinistra il caso con applicazione sull'origine normale e a destra il caso applicazione in un punto a scelta:



2.1.5 Moto Parabolico

Consideriamo il moto di un punto materiale lanciato da terra (con angolo θ_0) con una certa velocità iniziale v_0 :



posto $t_0 = 0$ e $\vec{r}(t_0) = 0$ otteniamo per la velocità:

$$\vec{v}(t) = \vec{v}(t_0) + \int_{t_0}^t \vec{a}(t) dt = \vec{v}_0 - g\vec{u}_y \int_{t_0}^t dt = \vec{v}_0 - gt\vec{u}_y$$

↓

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

e per la posizione:

$$\vec{r}(t) = \vec{r}(t_0) + \int_{t_0}^t \vec{v}(t) dt$$

↓

$$\begin{cases} x = x(t) = \int_{t_0}^t v_x = (v_0 \cos \theta_0) t \\ y = y(t) = \int_{t_0}^t v_y = (v_0 \sin \theta_0) t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

notiamo che la componente x rappresenta un moto rettilineo uniforme mentre quella y un moto uniformemente accelerato. Passiamo ora al calcolo della traiettoria $y(x)$. Dall'equazione di $x(t)$ otteniamo:

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

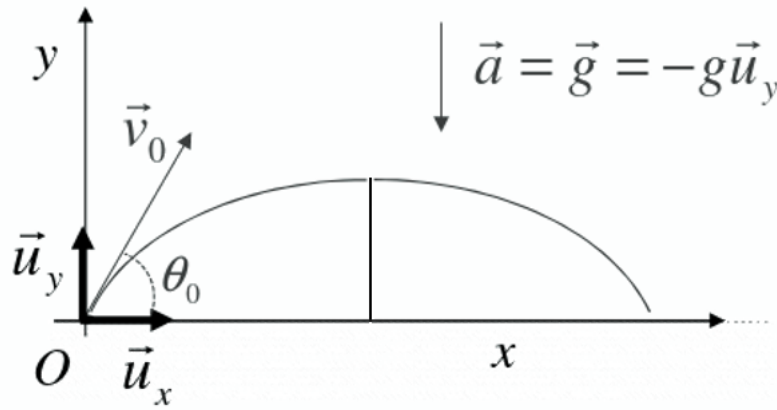
quindi:

$$y(x) = (v_0 \sin \theta_0) \frac{x}{v_0 \cos \theta_0} - \frac{1}{2} g \frac{x^2}{v_0^2 \cos^2 \theta_0}$$

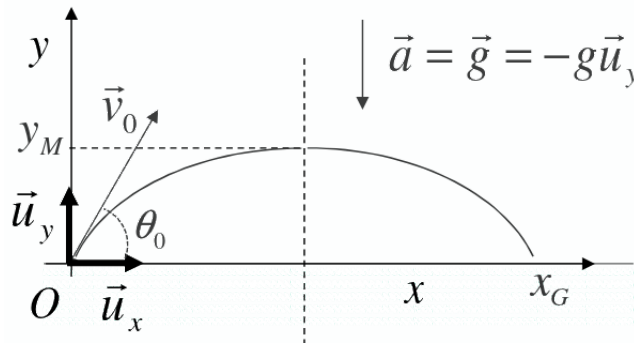
↓

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

ovvero l'equazione di una parabola con asse verticale, infatti:



Studiamo ora la gittata, che si ha con $y(x) = 0$:



Quindi, essendo $y(x) = 0$, si ha:

$$\tan\theta_0 = \frac{g}{2v_0^2 \cos^2\theta_0}$$

quindi:

$$x_G = \frac{2v_0^2}{g} \cos^2\theta_0 \tan\theta_0 = \frac{2v_0^2}{g} \cos\theta_0 \sin\theta_0$$

↓

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

e, fissata la velocità iniziale si ha la gittata massima con $\sin(2\theta_0) = 1$ (quindi con $\theta_0 = \frac{\pi}{4} = 45^\circ$). Si ha quindi:

$$x_{G_{max}} = \frac{v_0^2}{g}$$

la parabola è simmetrica rispetto all'asse e a x_M si ha l'altezza massima $y_M = y(x_M)$. Si ha:

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

e, mettendo x_M nella formula della traiettoria, si ottiene:

$$y_M = \frac{v_0^2}{2g} \sin^2\theta_0$$

che è l'altezza massima lungo la traiettoria. Ne segue che l'altezza massima si ha sulla verticale (con $\theta_0 = \frac{\pi}{2}$) e quindi si ha l'altezza massima pari a:

$$Y_{M_{max}} = \frac{v_0^2}{2g}$$

Possiamo ora calcolare il tempo di volo, ovvero il tempo impiegato a raggiungere la gittata x_G :

$$t_G = \frac{x_G}{v_x} = \frac{v_0^2}{g} \sin(2\theta_0) \frac{1}{v_0 \cos\theta_0}$$

$$\downarrow$$

$$t_G = \frac{2v_0}{g} \sin\theta_0$$

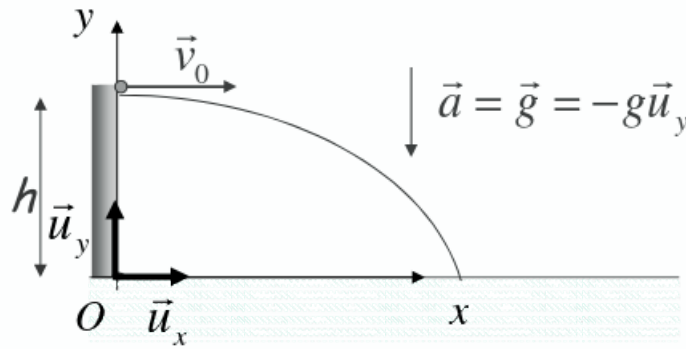
che con $\sin\theta_0 = 1$, ovvero con $\theta_0 = \frac{\pi}{2}$ (sulla verticale), raggiunge il suo massimo:

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

si hanno inoltre le seguenti velocità finali:

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

Vediamo ora un punto materiale lanciato orizzontalmente da altezza h .



è un moto parabolico con condizioni iniziali diverse:

- $x(0) = 0$
- $y(0) = h$
- $v_x(0) = v_0$
- $v_y(0) = 0$

con la seguente equazione del moto:

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

che implicano:

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

si hanno quindi:

- tempo di volo: $t = \frac{x}{v_0}$
- traiettoria: $y(x) = h - \frac{g}{2v_0^2}x^2$
- tempo di caduta: $y(t) = 0 \rightarrow h - \frac{1}{2}gt^2 = 0 \rightarrow t_c = \sqrt{\frac{2h}{g}}$
- gittata: $x(t_c) = x_G = v_0 t_c = v_0 \sqrt{\frac{2h}{g}}$
- velocità finale: $v_x(t_c) = v_0$ e $v_y(t_c) = -\sqrt{2gh} \rightarrow v_c = \sqrt{v_0^2 + 2gh}$

2.1.6 Esercizi

prodotto scalare:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = ab \cos \theta$$

prodotto vettoriale:

$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \rightarrow |\vec{c}| = ab \sin \theta$$

Esercizio 1. *si ha una strada rettilinea di 5.2km percorsa in auto a 43km/h, dopo si ha un altro percorso di 1.2km (fatto in 27m). Trovo velocità media nei due tratti:*

$$v_{med} = \frac{\Delta x}{\Delta t}$$

$$\Delta x = \Delta x_1 + \Delta x_2 = 5.2 + 1.2 = 6.4km$$

$$\Delta t = \Delta t_1 + \Delta t_2 = \frac{\Delta x_1}{v} + \Delta t_2 = \frac{5.2}{43} + 0.45 = 0.12 + 0.45 = 0.57h$$

$$v_{med} = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{6.4}{0.57} = 11km/h$$

ora torna alla macchina, tornando indietro di 1.2km in 35m, quindi la nuova velocità media totale sarà:

$$v_{med2} = \frac{5.2}{0.57 + 0.58} = 4.5km/h$$

sistemare parte finale

Esercizio 2. negli anni '60 c'è stato il record di velocità al suolo con 631km/h in 3.72s. L'accelerazione media è maggiore di quella di gravità?

$$a_{med} = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{631}{3.6} \frac{1}{3.72} = 47,2 m/s^2$$

che è maggiore di 9.81

Esercizio 3. la metro va da A a B. Quando parte accelera con $1.2m/s^2$, per metà tratta accelera così positivamente e poi frena con lo stesso modulo. Tra A e B ci sono 1100m. Calcolo tempo e velocità massima:

$$v_{max} = v \frac{\Delta x}{2} = \sqrt{2a\Delta x} \frac{1}{2} = \sqrt{a\Delta x} = \sqrt{1.2 * 1100} = 36,3 m/s$$

$$v = v_0 + at \rightarrow t = \frac{v_{fin}}{a} = \frac{36.3}{1.2} = 30.3s$$

$$\Delta t_{tot} = 30.3 \cdot 2 = 60.6s$$

in quanto accelera e frena con lo stesso modulo

Esercizio 4. un tizio urla in un pozzo e l'eco gli torna dopo 2s. Quanto è profondo il pozzo ($v_{suono} = 344m/s$)

$$2\Delta x = v\Delta t \rightarrow t = \frac{344 \cdot 2}{2} = 344m$$

Esercizio 5. Un aereo per staccarsi dalla pista deve avere una velocità finale di 360km/h. La pista è lunga 1,8km. Si ha accelerazione costante. Qual è l'accelerazione minima?

$$v_{fin}^2 = v_0^2 + 2a\Delta x \rightarrow a = \frac{360}{3.6} \frac{1}{2 \cdot 1.8 \times 10^3} = 2.7 m/s^2$$

Esercizio 6. Un tizio fa cadere una chiave inglese da un grattacielo. Dov'è la chiave dopo 1.5s?

$$\Delta x = -\frac{1}{2}gt^2 = -\frac{9.81 \cdot 1.2^2}{2} = -11m$$

negativo nel mio sistema di riferimento

Esercizio 7. lancio una palla in alto con $v_0 = 12m/s$, quanto ci impiega ad arrivare alla massima altezza?

$$v_f = v_0 - gt \rightarrow t = \frac{v_0}{g} = \frac{12}{9.81} = 1.2s$$

quanta strada fa?

$$x = -\frac{v_0^2}{2g} = -\frac{12^2}{2 \cdot (-9.81)} = 7,3m$$

quanto impiega la palla per arrivare a 5m sopra il punto di lancio?

$$x = v_0 t - \frac{1}{2}gt^2 \rightarrow \frac{1}{2}9,81t^2 + 12t + 5 = 0$$

↓

$$t = \frac{12 \pm \sqrt{12^2 - 4 \cdot \frac{9,81}{2} \cdot 5}}{2,45} = \begin{cases} 0,53s \\ 1,9s \end{cases}$$

sappiamo che per arrivare all'altezza massima impiega 1,2s, quindi impiegherà 0,53s per arrivare a 5m e 1,9s per salire all'apice e scendere nuovamente a 5m

Esercizio 8. Un aereo getta aiuti umanitari ad una quota di 1200m volando a 430km/h. Calcolo a quale angolo devono essere gettati gli aiuti?

$$\begin{cases} x = v_{0x} t \\ y = v_{0y} t - \frac{1}{2}gt^2 = -\frac{1}{2}gt^2 \end{cases}$$

$$t = \sqrt{\frac{2y}{g}} = \sqrt{\frac{2400}{9,81}} = 15,6s$$

↓

$$x = \frac{430}{3,6} \cdot 15,6 = 1863m$$

↓

$$\tan\left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) = \frac{\Delta x}{\Delta y} = \frac{1869}{1200}$$

↓

$$\frac{\pi}{2} - \theta = \arctan\left(\frac{1869}{1200}\right) = 57^\circ$$

Esercizio 9. una pallina viene scagliata contro un muro a 25m/s. Dopo l'impatto torna indietro a -22m/s. Calcolo l'accelerazione media sapendo che l'impatto dura 3,5ms

$$a_{med} = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{25 - (-22)}{3,5 \times 10^{-3}} = \frac{47}{3,5 \times 10^{-3}}$$

Esercizio 10. una pallina viene lanciata su uno scalino. Sapendo che viene lanciata con un angolo di 60 gradi a 42m/s e che atterra dopo 5,53s calcolo l'altezza del gradino

$$y(5,53) = v_{0y}t - \frac{1}{2}gt^2 = 42\sin\left(\frac{\pi}{3}\right) - \frac{1}{2} \cdot 9,8 \cdot 5,53^2 = 51,8m$$

calcolo la velocità d'impatto:

calcolo prima la velocità sulle ordinate:

$$v_y(5,53) = v_{0y} - gt = v_0\sin\left(\frac{\pi}{3}\right) - 9,81 \cdot 5,53 = -17m/s$$

e infine:

$$v = \sqrt{v_{0y}^2 + v_{0x}^2} = \sqrt{21^2 + (-17)^2} = 27m/s$$

Esercizio 11. ho una pallina che si muove lungo un cerchio di raggio 0,1m. Si ha la velocità iniziale pari a 0,05m/s e dopo 1s si trova a 0,08m. Calcolo accelerazione tangenziale e centripeta a 1s:

parto dall'accelerazione tangenziale

$$x(t) = v_0t + \frac{1}{2}a_Tt^2$$

↓

$$8 \times 10^{-2} = 0,05 \times 1 + \frac{1}{2}a_T(1)^2$$

↓

$$a_T = 6 \times 10^{-2}m/s^2$$

passo all'accelerazione centripeta:

$$a_N(1) = \frac{v(1)^2}{R} = \frac{(v_0 + a_Tt)^2}{R} = 0,121m/s^2$$

????????????????????

Esercizio 12. Un oggetto posto a 1,2m di altezza viene spinto in avanti, cadendo a 1,5m di distanza. Calcolo il tempo di volo

mi basta il tempo su y:

$$\Delta y = v_{0y}t + \frac{1}{2}gt^2$$

$$\downarrow v_{0y} = 0$$

$$t = \sqrt{\frac{2\Delta y}{g}} = \sqrt{\frac{2 \cdot 1,2}{9,81}} = 0,49s$$

trovo ora la velocità su x:

$$v_{0x} = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{1,5}{0,49} = 3m/s$$

2.2 Dinamica

La dinamica studia le cause del moto. Si studia un punto materiale con una certa massa, detta anche *massa inerziale*, (che è una proprietà intrinseca dei corpi, è una quantità scalare, mentre il peso è una quantità scalare rivolta verso il basso e dipendente dall'accelerazione di gravità, e si esprime in *kg* secondo il *SI*) in un certo ambiente che condiziona quel punto materiale. Si hanno le tre leggi di Newton:

- **Prima legge:** *in assenza di forze esterne (ovvero la somma delle forze vettoriali applicate è 0) su un corpo si ha che lo stesso non cambia velocità (il suo moto non cambia); si ha quindi un sistema inerziale.* Nel caso di presenza di forze nel sistema si ha un **sistema non inerziale**, dove agiscono forze **non apparenti**
- **Seconda legge:** *si ha una relazione tra forza (espressa in Newton, N , è una quantità vettoriale) e accelerazione. Si ha inoltre la presenza della massa in questa relazione. Si scopre sperimentalmente che vale la seguente relazione, in quanto massa e accelerazioni sono inversamente proporzionali:*

$$\vec{F} = m\vec{a} \rightarrow \vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}$$

$$\downarrow$$

$$\frac{d^2\vec{x}(t)}{dt^2} = \frac{\vec{F}(t)}{m}$$

ovviamente posso anche scomporre:

$$\vec{F} \equiv \begin{cases} \vec{F}_x = m\vec{a}_x \\ \vec{F}_y = m\vec{a}_y \\ \vec{F}_z = m\vec{a}_z \end{cases}$$

- **Terza legge:** *è il principio di azione-reazione*

Un Newton è:

$$N = kg \frac{m}{s^2}$$

2.2.1 Forza elastica

Si definisce la legge di Hooke:

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

dove k è la costante elastica. La forza elastica si oppone all'allungamento della molla. Quindi si ha:

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

$$\begin{array}{c} \downarrow \\ \vec{a} = \frac{-k(x - x_0)}{m} \end{array}$$

Il moto poi dell'estremità della molla viene espresso da un moto armonico.

2.2.2 Lavoro e Energia

Lavoro

La *conservazione dell'energia* è un principio base della fisica. Ci sono delle combinazioni matematiche di cinematica e forze che costruiscono l'energia, che non è frutto di un'indagine sperimentale. L'energia va individuata in vari aspetti del sistema considerato. Un sistema può essere formato da più punti materiali e l'energia può studiare i sistemi senza doverne scomporre le parti. Se un sistema non scambia energia con l'esterno mantiene costante l'energia interna.

Sappiamo che:

$$\begin{array}{c} \vec{F} = m\vec{a} \\ \downarrow \\ \frac{d^2\vec{x}(t)}{dt^2} = \frac{\vec{F}(\vec{x}, t)}{m} \end{array}$$

Definiamo ora il lavoro di una forza:

Definizione 1. *Il lavoro di una forza è la rappresentazione dello spostamento di un corpo causato da una certa forza. Quindi se applico una forza costante ad un corpo e si ha uno spostamento si ha che il lavoro è:*

$$L = \vec{F}_x \Delta\vec{x} [Nm]$$

Forza e spostamento sono vettori, si ha quindi la direzione degli stessi. Si ha invece che il lavoro è uno scalare, quindi in realtà si ha, con θ angolo tra i due vettori:

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

ovvero si ha il prodotto scalare tra i due vettori. Se la forza è ortogonale allo spostamento si ha che il lavoro è nullo. \vec{s} è lo spostamento e non si ha più necessità di sapere l'orientamento (potrebbe non giacere più sull'asse delle ascisse). L'unità di misura del lavoro è il **Joule** ($J = Nm$).

Il lavoro totale può essere ottenuto dal lavoro della risultante delle forze o sommando i singoli lavori di ogni forza.

Non si hanno però né forze costanti né spostamenti lineari. Quindi prendo piccoli intervalli di spazio e calcolo i vari lavori:

$$\sum L_i = \sum \vec{F}_{x_i} \Delta x$$

quella somma sarà più vera più si riducono gli intervalli di spazio. Calcolo quindi l'integrale:

$$L = \int_{x_0}^x \vec{F}_x dx$$

e nello spazio si generalizza così:

$$\begin{cases} L_x = \vec{F}_x x \\ L_y = \vec{F}_y y \\ L_z = \vec{F}_z z \end{cases}$$

↓

$$L = L_x + L_y + L_z = \vec{F} \vec{s}$$

se le tre componenti non sono costanti si ha, con a indicante una traiettoria:

$$L = \int_a \vec{F} ds$$

Energia

Il lavoro rappresenta anche il trasferimento di energia che la forza fa su un punto materiale. Partiamo da una forza costante (quindi anche l'accelerazione sarà costante):

$$\vec{F} = \sum \vec{F}_i = m\vec{a} \text{ e che } \vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}$$

ricordiamo che:

$$v_f^2 = v_0^2 + 2a\Delta x$$

Unendo le due formule sopra si ha che:

$$v_f^2 = v_0^2 + 2\frac{\vec{F}}{m}\Delta x$$

e sappiamo che:

$$L = \vec{F}_x \Delta x$$

quindi:

$$v_f^2 = v_0^2 + 2 \frac{L}{m}$$

↓

$$L = \frac{v_f^2 - v_0^2}{2} m = \frac{1}{2} m v_f^2 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

e definiamo quest'ultima relazione come **variazione dell'energia cinetica**:

$$E_k = \frac{1}{2} m v_f^2 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

Teorema 1 (teorema dell'energia cinetica). *Se un corpo possiede un'energia cinetica iniziale e una forza agisce sul corpo effettuando un lavoro si ha che l'energia cinetica finale del corpo è uguale alla somma dell'energia cinetica iniziale e del lavoro compiuto dalla somma delle forze risultanti lungo la traiettoria del moto.*

Questo teorema vale anche per forze variabili con il tempo o con la posizione, per sistemi a massa costante. Ovvero si ha:

$$dW = F ds = ma ds = m \frac{dv}{dt} ds = m \frac{ds}{dt} dv = mv dv$$

e avendo un percorso finito tra A e B si ha:

$$W_{ab} \int_{v_a}^{v_b} mv dv = \frac{1}{2} m v_b^2 - \frac{1}{2} m v_a^2 = E_{k,b} - E_{k,a} = \Delta E_k$$

Definiamo ora i lavori per varie forze:

- **lavoro della forza peso:**

$$W_{AB} = \int_A^B \vec{F} d\vec{s} = \int_A^B mg ds = mg \int_A^B ds = mg r_{AB} = mg(z_B - z_A)$$

↓

$$W_{AB} = -(mgz_b - mgz_a) = -(E_{PB} - E_{PA}) = -\Delta E_P$$

quindi il lavoro della forza peso è pari alla differenza di energia potenziale tra i due punti.

in generale :

$$E_P = mgh$$

- **lavoro della forza elastica:**

$$w = \int_A^B -kx \, dx = -k \int_A^B x \, dx = -\left(\frac{1}{2}kx_b^2 - \frac{1}{2}kx_a^2\right) = -(E_{PB} - E_{PA}) - \Delta E_P$$

con

$$E_P = \frac{1}{2}kx^2$$

che è l'**energia potenziale elastica**

Forze Conservative e non Conservative

Al moto si possono opporre delle forze, come la **forza di attrito dinamico**:

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

che si differenzia dalla forza di attrito statico

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

per il fatto che si applica su un corpo in movimento.

Posso calcolare il lavoro della forza di attrito dinamico:

$$W_{AD} = \int_A^B \vec{f}_{AD} \, ds = -\mu_D N \int_A^B ds = -\mu_D N l_{AB}$$

che è sempre negativo in quanto resistente ed è proporzionale alla lunghezza del tratto da A e B . Non si può esprimere come differenza di coordinate tra A e B .

Si hanno:

- **forze conservative**, dove il lavoro non dipende dal percorso, come per la forza peso o quella elastica e si possono esprimere come Energia Potenziale
- **forze non conservative**, dove il lavoro dipende dal percorso, come nel caso della forza elastica. NON si possono esprimere mediante l'energia potenziale

Nel caso di forze conservative si definisce la **conservazione dell'energia meccanica**:

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

e si ha che l'energia si conserva durante il moto.

In presenza di forze non conservative l'energia meccanica non si conserva:

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

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

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

quindi, per esempio, nel caso delle forze d'attrito si ha:

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

2.2.3 Esercizi

Esercizio 13. *Un corpo di $M=33\text{kg}$ è attaccato, mediante un filo inestensibile e privo di massa passante per una carrucola anch'essa priva di massa, ad un'altra massa di $m=0,1\text{kg}$ in sospensione. Trovo la tensione sul filo e l'accelerazione*

$$\begin{cases} T = Ma \\ T = mg - ma \end{cases}$$

↓

$$T = Ma = \frac{Mm}{m+M}g$$

↓

$$\begin{cases} T = 0,98\text{N} \\ a = 32,28\text{m/s}^2 \end{cases}$$

Esercizio 14. *ho una massa di $m=15\text{kg}$ su un piano inclinato di 27 gradi ($\theta = \frac{3}{20}\pi$) è attaccata mediante un filo inestensibile e privo di massa all'estremità superiore del piano. Trovo la tensione e la forza normale*

$$T = mg \sin\left(\frac{3}{20}\pi\right) = 15 \cdot 9,8 \cdot 0,54 = 66,8\text{N}$$

$$F_N = mg \cos\left(\frac{3}{20}\pi\right) = 15 \cdot 9,8 \cdot 0,9 = 132,4\text{N}$$

Esercizio 15. *Ho un disco di 1kg legato a una fune, di $3,2\text{m}$ al palo. Gira senza attrito a 4m/s . Trovo la tensione.*

$$T = F_c = m \frac{v^2}{R} = 5\text{N}$$

Esercizio 16. *ho un oggetto su un piano inclinato scende se $\mu > 0$, nel doppio del tempo necessario in assenza di attrito(t_0): Il piano è inclinato di 35 gradi. Calcolo μ :*

$$l = \frac{1}{2}at^2$$

senza attrito:

$$t_0 = \sqrt{\frac{2l}{a_0}}$$

con attrito:

$$t_1 = \sqrt{\frac{2l}{a_1}}$$

trovo il rapporto tra i tempi:

$$\frac{t_0}{t_1} = \frac{1}{2}$$

quindi:

$$\frac{a_1}{a_0} = \frac{1}{4}$$

quindi nel caso di assenza di attrito:

$$F = mg \sin\theta \rightarrow F = ma \rightarrow a_0 = g \sin\theta$$

con attrito:

$$F = mg \sin\theta - \mu_D mg \cos\theta \rightarrow F = ma \rightarrow a_1 = g \sin\theta - \mu_D g \cos\theta$$

quindi:

$$\frac{a_1}{a_0} = \frac{g \sin\theta - \mu_D g \cos\theta}{g \sin\theta} = \frac{1}{4}$$

↓

$$\frac{\sin\theta - \mu_D \cos\theta}{\sin\theta} = \frac{1}{4} \rightarrow \mu_D = 0,52$$

Esercizio 17. AGGIUNGERE ESERCIZIO CON TRE CAVI

Esercizio 18.

2.3 Gravitazione

La gravità è una delle 4 forze principali dell'universo (insieme all'*interazione forte*, all'*interazione elettromagnetica* e all'*interazione debole*).

La gravità è una forza centrale. La forza in un qualsiasi punto P è nella direzione \overline{OP} , con O dentro della forza. Il primo a porre le basi per lo studio della gravitazione è stato Tycho Brahe e dai suoi studi Keplero formulò le tre leggi:

1. **prima legge:** le orbite dei pianeti sono ellittiche e il fuoco occupa uno dei tre fuochi
2. **seconda legge:** la velocità areale del raggio che unisce il sole al pianeta è costante:

$$velocità\ areale = \frac{\Delta A}{\Delta t} = const$$

con:

$$dA = \frac{|\vec{r}| |d\vec{r}|}{2}$$

e

$$\frac{dA}{dt} = \frac{r}{2} \frac{dr}{dt}$$

quindi l'area che si crea tra l'orbita e i raggi vettori (vettore che collega il punto al centro della forza) in due istanti di tempo è uguale in ogni punto dell'orbita a parità di Δt

3. **terza legge:** il quadrato del periodo di rivoluzione è proporzionale al cubo del semiasse maggiore (ricordiamo che $r_1 + r_2 = 2a$, con r_1 e r_2 che sono le distanze tra i due fuochi e il punto in questione e a è il semiasse maggiore):

$$T^2 = k_S a^3$$

con k_S costante per tutte le orbite intorno al sole

si definisce anche l'eccentricità:

$$\varepsilon = \sqrt{1 - \frac{b^2}{a^2}} \leq 1$$

con $\varepsilon = 0$ si ha un cerchio.

Si definisce anche l'area dell'ellisse:

$$A = \pi ab = \pi a^2 \sqrt{1 - \varepsilon^2}$$

Assumiamo per comodità un'orbita circolare:

$$\frac{\Delta A}{\Delta t} = \text{const} = \frac{1}{2} r^2 \frac{d\theta}{dt} \quad \text{con} \quad \frac{d\theta}{dt} = \text{const}$$

e si ha la forza centripeta:

$$F = m\omega^2 r = m \frac{4\pi^2}{T^2} r = \frac{4\pi^2}{k_S} \frac{m}{r^2}$$

quindi la forza che il sole esercita sulla terra è:

$$F_{S,T} = \frac{4\pi^2}{k_S} \frac{m_T}{r^2}$$

inoltre per il principio di azione reazione si ha la forza esercitata dalla terra sul sole:

$$|F_{S,T}^{\vec{}}| = |F_{T,S}^{\vec{}}| \rightarrow \frac{4\pi^2}{k_S} \frac{m_T}{r^2} = \frac{4\pi^2}{k_T} \frac{m_S}{r^2}$$

↓

$$\frac{4\pi^2}{k_S m_S} \frac{1}{r^2} = \frac{4\pi^2}{k_T m_T} \frac{1}{r^2}$$

definiamo

$$\frac{4\pi^2}{k_S m_S} = \frac{4\pi^2}{k_T m_T} = G_{TS}$$

↓

$$F_{S,T} = G_{TS} \frac{m_S m_T}{r^2} = F_{T,S}$$

Si scopre che G_{TS} vale per ogni coppia di masse e quindi la si indica semplicemente con G :

$$F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$$

che è la legge di gravitazione universale, meglio scritta come:

$$F = -G \frac{m_1 m_2}{r^2} \vec{u}_r$$

Possiamo ora scrivere come ottenere l'accelerazione di gravità g sulla superficie terrestre:

$$G \frac{m_T m}{r_T^2} = mg \rightarrow g = \frac{F m_T}{r_T^2}$$

con G detta costante di *Cavendish*:

$$G = 6,67 \times 10^{-11} \frac{Nm^2}{kg^2} \quad 6,67 \times 10^{-11} \frac{Nm^3}{s^2 kg}$$

Infatti fu Cavendish nel 1798 a definire il modulo di G . Utilizzò una bilancia di torsione, un cavo di acciaio, sottoposto a torsione, sviluppa reazioni elastiche che producono un moto armonico. Ad un filo di acciaio e' appesa una sbarra alle cui estremità sono collegate due sfere di massa m . Al filo e' saldato uno specchio illuminato da un proiettore. La luce riflessa dallo specchio giunge su una scala graduata. Due ulteriori sfere di massa M sono all'inizio tenute lontane dalla sfere più piccole. In queste condizioni si lasciano oscillare le due sfere liberamente e si ottiene il punto di equilibrio delle oscillazioni, ovvero la posizione di equilibrio della sbarra con le due sferette. Spostiamo ora le sfere più grandi vicino alle sferette. La forza di gravità farà in modo da influenzare l'oscillazione della sbarra spostando il centro delle oscillazioni. Per controllare, si può invertire la posizione delle sfere grandi per ottenere uno spostamento dal lato opposto. Questo spostamento viene causato quindi dalla forza di gravità che può essere calcolata con considerazioni fisiche e geometriche che vedremo più avanti. Conoscendo la forza F , le masse delle due sfere e la loro distanza r si può calcolare G come:

$$G = \frac{Fr^2}{Mm}$$

Prendiamo ora una massa inerziale m , ovvero la massa resistente ad una certa forza, e una gravitazionale M , agente dell'iterazione gravitazionale. Si ha che $F = ma$, poniamoci nel caso della superficie terrestre con $a = g$, $M = M_T$ e $e = r_T$. Si ha:

$$G \frac{M_T m}{r_T^2} = mg \rightarrow g = G \frac{M_T}{r_T^2}$$

possiamo quindi calcolare il campo gravitazionale:

$$F = -G \frac{Mm}{R^2} \vec{u}_{Mm} = \left(-G \frac{M}{r^2} \right) m = \eta m$$

abbiamo definito η come il campo generato da M . Si definisce anche il **vettore "campo gravitazionale"**:

$$\vec{\eta}(\vec{r}) = \left(-G \frac{M}{r^2} \vec{u}_r \right)$$

se su un punto P si ha la presenza di più campi si può dire che:

$$\vec{\eta}(P) = \sum \vec{\eta}_i = -g \sum \frac{M_i}{r_i^2} \vec{u}_i$$

Energia Potenziale Gravitazionale

Si hanno solo forze conservative quindi $E_K + E_P = \text{costante}$. Calcolo il lavoro infinitesimo:

$$dW = \vec{F} d\vec{s} = -G \frac{Mm}{r^2} \vec{u}_r d\vec{s} = -G \frac{Mm}{r^2} dr$$

$$W = -GMm \int_a^B \frac{1}{r^2} dr = -GMm \left(-\frac{1}{r_B} - \frac{1}{r_A} \right) = \Delta E_P$$

ne segue che:

$$E_P = -G \frac{Mm}{r}$$

possiamo ora calcolare mediante la conservazione dell'energia la **velocità di fuga** necessaria a sfuggire ad un campo gravitazionale:

$$\frac{1}{2}mv_f^2 - G \frac{Mm}{r} = 0$$

↓

$$v_f = \sqrt{\frac{2GM}{r}}$$

nel caso terrestre, posto $g = \frac{GM_T}{r_T^2}$ si ha:

$$v_f = \sqrt{2gr_T} = 11,2 \frac{km}{s}$$

(nel caso di un buco nero $v_f \rightarrow c$ velocità della luce, si ottiene $r_s = \frac{2GM}{c^2}$ detto **raggio di Schwarzschild**, nei pressi di un buco nero nessuna particella può sfuggire al campo gravitazionale). Si può anche calcolare la velocità orbitale:

$$F = ma$$

↓

$$F = m\alpha$$

$$F = m \cdot \frac{v^2}{r}$$

↓

$$\frac{Mm}{r^2} = m \cdot \frac{v^2}{r}$$

$$v = \sqrt{\frac{GM}{r}}$$

Teorema 2 (del guscio sferico). *Formulato da Newton asserisce che un corpo di massa M di densità uniforme esercita su una particella esterna una forza gravitazionale pari a quella di una particella di massa M posta al centro del corpo (possiamo quindi approssimare con un punto materiale). Inoltre la forza gravitazionale di un guscio sferico esercitata su un punto interno al guscio è nulla*

Analizziamo ora la situazione della forza di gravità all'interno della superficie terrestre.

Non possiamo ovviamente usare la legge di gravitazione universale in quanto un corpo posto esattamente al centro della terra comporterebbe $r = 0$, provocando forza e quindi accelerazione infinita. Immaginiamo di scavare un tunnel che passi per il centro della Terra e facciamo muovere un corpo dentro questo tunnel. Man mano che il corpo si muove all'interno della Terra, dobbiamo immaginare di dividere questa in due parti. Una prima parte è una sfera di raggio r dove r è la distanza del corpo dal centro della Terra. Una seconda parte è un guscio sferico nel quale il corpo si trova immerso. Osserviamo però che un corpo all'interno di un guscio sferico non risente di nessun effetto gravitazionale a causa di questo. Quindi il guscio sferico non esercita alcuna forza sul corpo. La parte sferica seguirà la legge di gravitazione universale ma con una massa terrestre più piccola. Suppongo densità uniforme, la densità della terra è pari a

$$\rho = \frac{M_T}{V_T} = \frac{M_T}{\frac{4}{3}\pi r^3} = 5,5 \times 10^3 \frac{kg}{m^3}$$

. Posso ora ottenere la massa della terra rimpicciolita:

$$m_T = \rho V_2 = \rho \frac{4}{3}\pi r^3$$

quindi:

$$F = G \frac{m_T m}{r_T^2} = G \frac{\rho \frac{4}{3}\pi r^3 m}{r^2} = G \frac{4}{3}\rho m r$$

ponendo $k = G \frac{4}{3}\rho m$ ottengo:

$$F = kr$$

Questa equazione mostra che la forza cresce linearmente con la distanza ed è nulla al centro della Terra. Però è una forza attrattiva quindi:

$$F = -kr$$

ovvero una forza elastica. Quindi, un corpo lasciato cadere all'interno di un tunnel che passa per il centro della Terra sarebbe sottoposto all'azione di una

forza elastica: la Terra si comporta come una molla. Sappiamo ora che una forza elastica produce un moto armonico.

Facciamo le ultime considerazioni sull'energia della gravitazione: ricordiamo che:

$$E_P = G \frac{Mm}{r}$$

$$E_K = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 r^2$$

e ricordando che:

$$G \frac{Mm}{r^2} = ma = m \frac{v^2}{r}$$

si ottiene quindi:

$$\omega^2 r^2 = G \frac{m}{r}$$

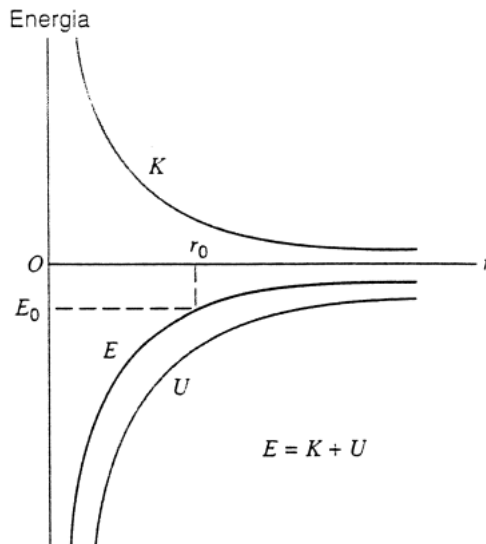
ed essendo $v = \omega r$ si ha:

$$E_K = G \frac{Mm}{2r}$$

si ha quindi che:

$$E_M = E_K + E_P = G \frac{Mm}{2r} - G \frac{Mm}{r} = -G \frac{Mm}{2r}$$

si tratta di un sistema chiuso col corpo m che subisce eternamente l'attrazione di M . Ecco un grafico:



Capitolo 3

Fluidodinamica

La materia si può presentare in diverse forme, solida, fluida etc.... Nel caso della materia fluida si ha che i legami tra i vari atomi sono così deboli da non consentire la forma solida. I fluidi si dividono in liquidi e gas. In questo corso ci si occupa solo di liquidi. I fluidi non hanno una forma propria (i gas non hanno neanche un volume proprio ma possono essere compressi, a differenza dei liquidi). I fluidi non sopportano sforzi di taglio, ovvero si deformano in presenza di una forza senza opporre alcuna resistenza (e questo fattore che non permette ad un fluido di avere forma).

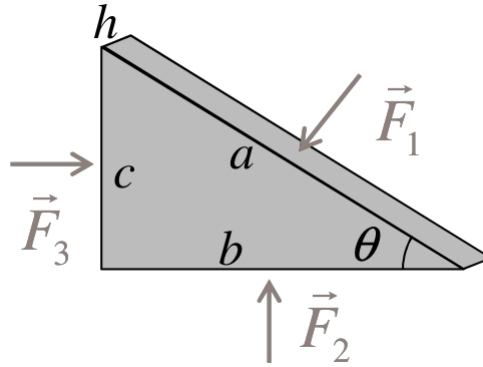
Passiamo dal concetto di punto materiale a un sistema continuo di punti. Si hanno nuove proprietà:

- le **proprietà estensive** del fluido, che sono additive. Lo sono massa, volume ed energia (se ho due liquidi ognuno di massa x e li unisco ne ottengo uno di massa $2x$, al più di processi chimici...)
- le **quantità intensive** che non dipendono dalla quantità del materiale, lo sono per esempio la temperatura ((se ho due liquidi ognuno di temperatura x e li unisco NON ottengo uno di temperatura $2x$...), densità ($\rho_m = \frac{m}{V}$ misurata in $\frac{kg}{m^3}$ ma può variare in un corpo, quindi $\rho(x) = \rho = \frac{dm}{dV} = \lim_{dV \rightarrow 0} \frac{dm}{dV}$)
- la **pressione** $P = \frac{\vec{F}}{s}$, con s superficie dove si applica la forza. P resta uno scalare. Si dovrebbe considerare solo la componente normale della forza, F_{\perp}
- si ha la cosiddetta **viscosità**, ovvero l'attrito interno allo scorrimento. Un **Fluido Ideale** si assume con viscosità nulla

Possiamo quindi, per un elemento infinitesimo di un fluido in quiete nei pressi della superficie terrestre:

- **Forza di volume (peso):** $dF = g dm = g\rho dV$
- **Forza di pressione:** $dF = p dS$

La pressione non è direzionale ma ogni elemento infinitesimo di volume di un fluido in quiete subisce uguale pressione in ogni parte della sua superficie. Si dimostra infatti che:



infatti:

$$F_2 = F_1 \cos \theta \rightarrow p_2 b h = p_1 a h \cos \theta$$

essendo $b = a \cos \theta$ si ha:

$$p_2 = p_1$$

inoltre:

$$F_3 = F_1 \sin \theta \rightarrow p_3 b h = p_1 a h \sin \theta$$

essendo $b = a \sin \theta$ si ha:

$$p_3 = p_1$$

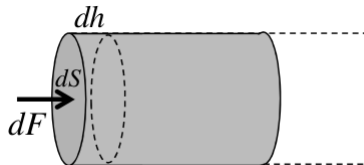
e quindi:

$$p_1 = p_2 = p_3$$

Per quanto riguarda il lavoro delle forze di pressione si ha che:

$$dW_p = dF dh = p dS dh = p dV$$

con dh indicante lo spostamento:



ovviamente integrando si ottiene il lavoro complessivo:

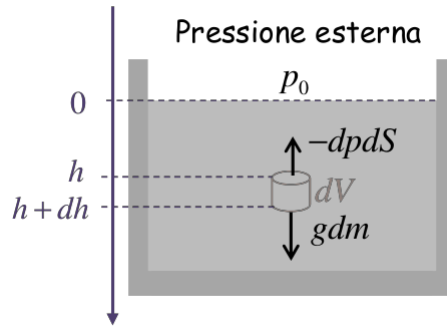
$$W_p = \int p dV$$

consideriamo ora un fluido in quiete:

$$dF_{peso} = g dm = g\rho dV = g\rho dS dh$$

$$dF_{pressione} = -dp dS = [p(h) - p(h + dh)]dS$$

con $p(h) - p(h + dh)$ indicante la differenza di pressione tra i piani dello stato dh :



per avere una condizione di equilibrio serve:

$$dF_{peso} + dF_{pressione} = 0$$

↓

$$g\rho dS dh - dp dS = 0$$

↓

$$g\rho dh - dp = 0$$

si ottiene quindi l'equazione dell'equilibrio idrostatico:

$$\frac{dp}{dh} = g\rho$$

inoltre:

$$dp = g\rho dh$$

↓

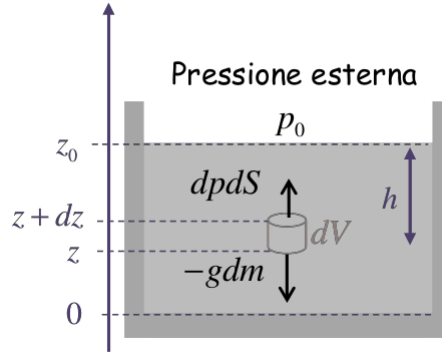
$$\int_{p_0}^{p(h)} dp = g\rho \int_0^h dh$$

↓

$$p(h) = p_0 + g\rho h$$

che è la **legge di Stevino**

consideriamo anche il seguente caso:



$$dF_{peso} = -g dm = -g\rho dV = -g\rho dS dz$$

$$dF_{pressione} = dp dS$$

si ha la seguente condizione di equilibrio:

$$dF_{peso} = dF_{pressione}$$

↓

$$-g\rho dS dz + dp dS = 0$$

↓

$$-g\rho dz + dp = 0$$

↓

$$dp = -g\rho dz$$

quindi si ha la seguente equazione dell'equilibrio idrostatico:

$$\frac{dp}{dz} = -g\rho$$

integriamo:

$$\int_{p(z)}^{p_0} dp = g\rho \int_z^{z_0} dz$$

↓

$$p(z) - p_0 = g\rho(z_0 - z)$$

con $z_0 - z$ rappresentante la profondità h . Si ottiene quindi la legge di Stevino:

$$p(h) = p_0 + g\rho h$$

Principio di Archimede

isoliamo una porzione generica di fluido di densità ρ , in quel punto si ha $F_{peso} = F_{pressione}$. Inserisco al posto di quella porzione un materiale di densità ρ_1 . Non cambia l'azione delle forze di pressione:

$$F_{peso} = g\rho V \rightarrow F_{peso_1} = g\rho_1 V$$

e si perde l'equilibrio:

$$F_{peso_1} - F_{pressione} \neq 0$$

infatti:

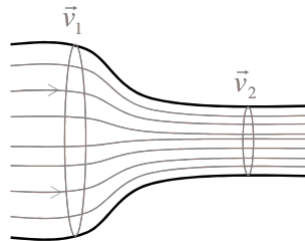
$$F_{peso_1} - F_{pressione} = g\rho_1 V - g\rho V = g(\rho_1 - \rho)V$$

se $\rho_1 < \rho$ la spinta di Archimede prevale sulla forza peso e l'oggetto sale verso l'alto.

$F_A = g\rho V$ è detta **Spinta di Archimede**

Moto di un Fluido

Si assume un moto in regime stazionario, la velocità varia da un punto all'altro ma non dipende dal tempo. Si definiscono le **linee di corrente** come traiettorie di elementi di flusso tangenti al vettore velocità che sono fisse in regime stazionario. L'insieme di tutte le linee di corrente in una sezione S è detta **tubo di flusso**.



Si definisce la portata come il volume di fluido che attraversa in un secondo una sezione infinitesima del tubo di flusso:

$$dq = v dS \left[\frac{m^3}{s} \right]$$

In regime stazionario la portata deve mantenersi costante:

$$q = \int_S dq = \text{costante}$$

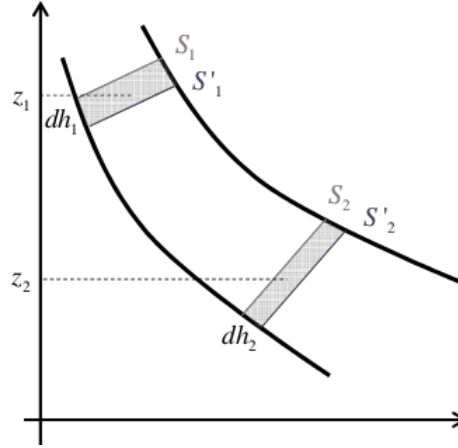
$$q = \int_S v dS = \langle v \rangle S = \text{costante}$$

con $\langle v \rangle$ media delle velocità nei vari punti della sezione.

Questa è la **Legge di proporzionalità inversa tra velocità e sezione**

Teorema di Bernoulli

Studia la relazione tra velocità e pressione del fluido in un condotto costante. Si consideri la seguente immagine:



considero un fluido ideale, con densità costante e a regime stazionario.
considero il volume compreso tra S_1 e S_2 si sposta e va a riempire il tratto S'_1 e S'_2 .

Si ha un fluido incompressibile e quindi i volumi si conservano:

$$dV_1 = S_1 dh_1 = dV_2 = S_2 dh_2$$

lo scorrimento quindi equivale a spostare il fluido dal volume dV_1 al volume dV_2 .

Si ha che:

$$dW = dW_{peso} + dW_{pressione} = dE_k$$

quindi:

$$dW_{peso} = -dE_p = -g dm(z_2 - z_1) = -g\rho dV(z_2 - z_1)$$

$$dW_{pressione} = p_1 S_1 dh_1 - p_2 S_2 dh_2 = (p_1 - p_2) dV$$

$$dE_k = \frac{1}{2} dm v_2^2 - \frac{1}{2} dm v_1^2$$

↓

$$-g\rho dV(z_2 - z_1) + (p_1 - p_2)dV = \frac{1}{2}\rho dV v_2^2 - \frac{1}{2}\rho dV v_1^2$$

↓

$$-g\rho(z_2 - z_1) + (p_1 - p_2) = \frac{1}{2}\rho v_2^2 - \frac{1}{2}\rho v_1^2$$

↓

$$g\rho z_1 + p_1 + \frac{1}{2}\rho v_1^2 = g\rho z_2 + p_2 + \frac{1}{2}\rho v_2^2$$

e dato che gli stati 1 e 2 sono generali vale che:

$$p + \frac{1}{2}\rho v^2 + g\rho z = \text{costante}$$

che è il **Teorema di Bernoulli** ovvero in un fluido ideale in regime stazionario la somma di pressione, densità di energia cinetica e densità energia potenziale si conserva.

Si hanno dei casi particolari:

- **fluido statico:** si ha $v = 0$ quindi:

$$p + g\rho z = \text{costante}$$

↓

$$p - g\rho h = p_0$$

e si ritrova la legge di Stevino:

$$p(h) = p_0 + g\rho h$$

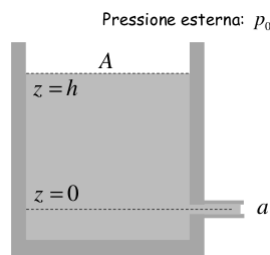
- **se il condotto è orizzontale** $z_1 = z_2$ si ha:

$$p + \frac{1}{2}\rho v^2 = \text{costante}$$

Quindi pressione e velocità cambiano solo se cambia la sezione (con sezioni più strette aumenta la velocità e diminuisce la pressione e viceversa).

Teorema di Torricelli

Si ha un recipiente con un piccolo foro di superficie a molto minore a quella posta a contatto con l'atmosfera A , $a \ll A$:



si cerca la velocità in uscita dal foro. Sulla superficie A si assume regime stazionario. Poiché $a \ll A$ il deflusso è molto lento. Considero un tubo di flusso tra A e a e applico Bernoulli:

$$\left(p + \frac{1}{2}\rho v^2 + g\rho z\right)_A = \left(p + \frac{1}{2}\rho v^2 + g\rho z\right)_a$$

con $p_A = p_0$, $v_A = 0$, $z_A = h$, $p_a = p_0$, $v_a = v$ e $z_a = 0$
e si ottiene:

$$p_0 + g\rho h = p_0 + \frac{1}{2}\rho v^2$$

\downarrow

$$2gh = v^2 \rightarrow v = \sqrt{2gh}$$

quindi la velocità di deflusso non dipende dalla densità del fluido né dalla pressione esterna. Si nota come sia uguale al moto in caduta libera

3.0.1 esercizi

Esercizio 19. ho un palloncino d'aria sott'acqua di raggio R e $m=10g$, che forza devo applicare per non farlo salire?

$$\rho_{aria} = 1,22 \frac{kg}{m^3} \quad R = 0,15m \quad \rho_{acqua} = 1000 \frac{kg}{m^3}$$

$$P_P + P_A + F = F_{archimede}$$

↓

$$mg + \rho_{aria} \frac{4}{3} \pi R^3 g + F = g \rho_{acqua} \frac{4}{3} \pi R^3$$

↓

$$F = g \rho_{acqua} \frac{4}{3} \pi R^3 - mg - \rho_{aria} \frac{4}{3} \pi R^3 g = 138,2N$$

Esercizio 20. Si ha un pallone aereostatico pieno di elio con appesa un amassa m . La massa dell'involucro è $15kg$, quella appesa è di $40kg$ con volume trascurabile. La densità dell'aria in quella quota è $0,035 \frac{kg}{m^3}$. La densità dell'elio è $0,0051 \frac{kg}{m^3}$. Calcolo il volume del pallone.

$$F_{archimede} = P_P + P_{elio} + P_M$$

↓

$$P_P + V_P \rho_{elio} g + P_M - V_P \rho_{aria} g = 0$$

↓

$$V_P = 1.8 \times 10^3 m^3$$

Esercizio 21. ho una diga alta $15m$, a $H_1=6m$ è posto un tubo tappato di diametro $4cm$, calcolo la forza nel tubo

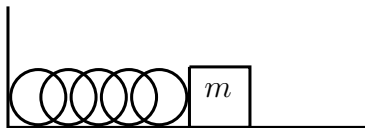
l'acqua esercita forza su tutta la parete della diga. Chiamo la forza del tappo F_T e P_T la pressione sul tappo di raggio R_T :

$$F_T = P_T R_T^2 \pi = \rho g h_1 2 \pi R_T^2 = 74N$$

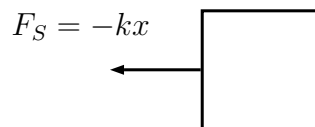
Capitolo 4

Moto Armonico

Si usa il moto armonico per descrivere il moto della molla e del pendolo. Comincio con una molla a riposo su un oiano liscio a cui è attaccata una massa. Allungo la mossa si un certo $x = A$:



e si ha:



quindi $F = ma \rightarrow -kx = ma \rightarrow a = -\frac{k}{m}x$ con $a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2}$ e $v = \frac{dx}{dt}$ quindi:

$$\begin{aligned}\frac{d^2x}{dt^2} &= -\frac{k}{m}x \rightarrow \frac{k}{m} = \omega^2 \\ &\downarrow \\ \frac{d^2x}{dt^2} &= -\omega^2 \rightarrow \frac{d^2x(t)}{dt^2} + \omega^2x(t) = 0 \\ &\downarrow \\ x(t) &= A \cos(\omega t + \phi)\end{aligned}$$

con ϕ detta fase.

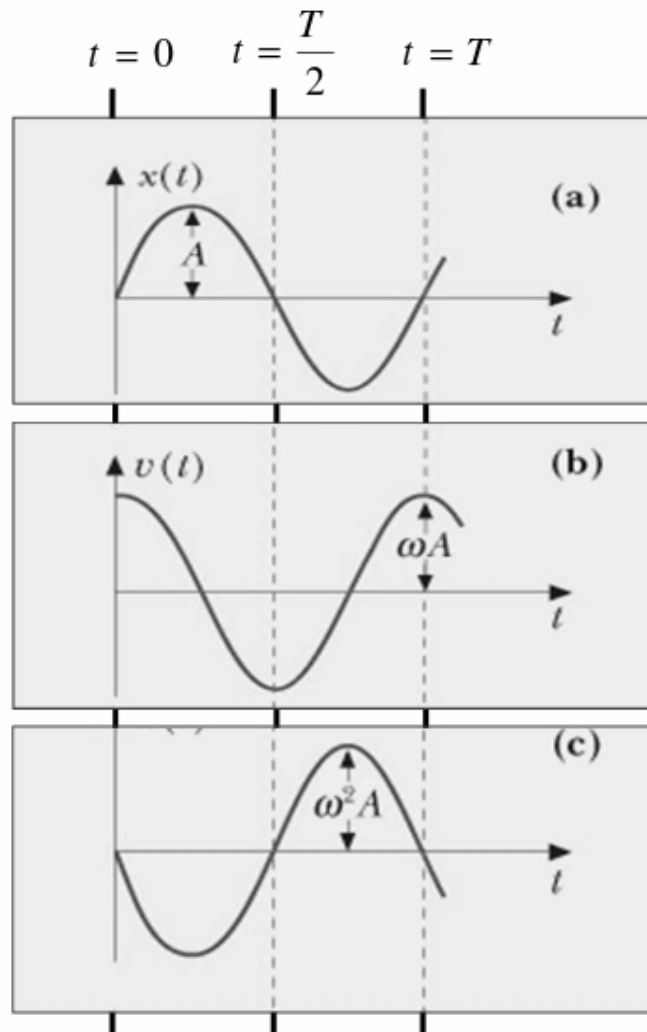
faccio derivata prima e ottengo la velocità:

$$\frac{dx(t)}{dt} = v(t) = -A \sin(\omega t + \phi)$$

che è sfasata di $\frac{\pi}{2}$ rispetto all'equazione del moto
 derivo ancora e ottengo l'accelerazione:

$$\frac{dv(t)}{dt} = a(t) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi)$$

l'accelerazione è massima quindi con lo spostamento massimo della molla



sappiamo che $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$, misurata in $\frac{rad}{s}$.

Posso calcolare il periodo T , ovvero il tempo impiegato dal corpo per tornare nella stessa posizione:

$$x(t) = x(t + T)$$

↓

$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi) = A \cos(\omega(t + T) + \phi) = x(t + T)$$

quindi voglio:

$$(\omega(t + T) + \phi) - (\omega t + \phi) = 2\pi$$

↓

$$\omega t + \omega T - \omega t = 2\pi$$

↓

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

quindi si ha anche che:

$$F = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

passiamo quindi all'energia. All'inizio, con la massa ferma si ha l'energia potenziale elastica $\frac{1}{2}kx^2$ e in movimento si avrà anche la cinetica $\frac{1}{2}mv^2$:

$$E_k = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m(-A \sin(\omega t + \phi))^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \sin^2(\omega t)$$

$$E_P = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}k(A \cos(\omega t + \phi))^2 = \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t)$$

↓

$$E_m = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \sin^2(\omega t) + \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t)$$

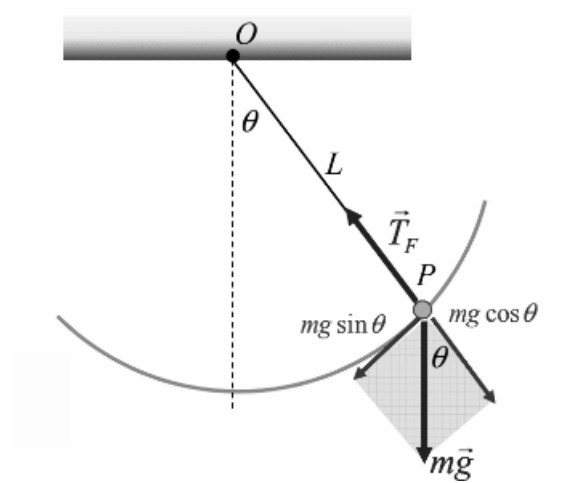
↓

$$E_m = \frac{1}{2}m \left(\frac{k}{m} \right)^2 A^2 \sin^2(\omega t) + \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t)$$

↓

$$E_m = \frac{1}{2}kA^2(\sin^2(\omega t) + \cos^2(\omega t)) = \frac{1}{2}kA^2 \cdot 1 = \frac{1}{2}kA^2$$

passiamo al pendolo



$$F_p = -mg \sin \theta$$

$$F = ma = -mg \sin \theta$$

↓

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -g \sin \theta$$

↓

$$x = L\theta \rightarrow \frac{d^2\theta(t)}{dt^2} \theta = -\frac{g}{L} \sin \theta$$

↓

$$\theta(t) = \theta_{max} \cos(\omega t + \phi) \rightarrow \omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$$

$$t = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

Capitolo 5

Termodinamica

In meccanica si è visto come in presenza di forze non conservative si ha dispersione di energia. Uno degli argomenti della Termodinamica è appunto lo studio del bilancio energetico complessivo di un sistema fisico estendendo questo studio a scambi energetici non solo macroscopici.

Un sistema termodinamico è assimilabile, a livello meccanico, ad un sistema continuo, considerato che a livello microscopico è costituito da un numero di elementi dell'ordine del *numero di Avogadro* $N_a = 6,022 \times 10^{23}$.

I sistemi termodinamici vengono solitamente studiati in uno stato di quiete e si studiano le trasformazioni subite dal sistema e gli scambi energetici.

Un **sistema termodinamico** è una porzione del mondo che può essere composta da una o più parti mentre l'**ambiente** è costituito anch'esso da una o più parti ed è ciò che interagisce col sistema termodinamico.

Sistema termodinamico e ambiente uniti sono detti **universo termodinamico**.

A differenza della Termodinamica la **meccanica statistica** è quella parte della fisica che studia, mediante metodi statistici, il comportamento di insiemi di un grande numero di particelle (atomi, molecole ecc.), allo scopo di prevederne le proprietà macroscopiche (per esempio, volume, densità, pressione, temperatura ecc.).

Si hanno diverse classificazioni dei sistemi termodinamici:

- **sistema aperto:** se tra sistema e ambiente avvengono scambi di energia e materia
- **sistema chiuso:** se tra sistema e ambiente avvengono scambi di energia ma sono esclusi scambi di materia
- **sistema isolato:** se tra sistema e ambiente non avvengono scambi di energia e materia

Oggetto di studio sono principalmente i sistemi chiusi.

Un sistema termodinamico viene descritto da un numero ridotto di grandezze fisiche direttamente misurabili, che vengono dette **Variabili Termodinamiche** (per esempio volume, pressione, temperatura, massa, densità, etc...). Alcune variabili esprimono una proprietà globale del sistema, dipendente da dimensione ed estensione; queste variabili sono dette **estensive** e sono additive. Altre variabili esprimono una proprietà locale, che può variare all'interno del sistema; queste sono dette **intensive** e non sono additive.

Massa e volume sono estensive mentre pressione, temperatura e densità sono intensive.

Il numero di coordinate necessarie a descrivere uno stato termodinamico non è fissato a priori ma dipende dalle caratteristiche fisico-chimiche del sistema. Inoltre ad uno stato termodinamico possono corrispondere diversi stati meccanici.

Si ha che lo **stato termodinamico** di un sistema p detto di **equilibrio** quando le variabili (dette **variabili di stato**) che lo descrivono sono costanti nel tempo.

L'equilibrio termodinamico è il risultato di tre diversi tipi di equilibrio:

1. **equilibrio meccanico:** equilibrio di forze e momenti
2. **equilibrio chimico:** assenza di reazioni chimiche o di trasferimenti interni al sistema
3. **equilibrio termico:** temperatura costante in tutto il sistema

Quando c'è equilibrio si ha equilibrio tra le forze macroscopiche, si ha equilibrio in ogni parte del sistema e si ha equilibrio con l'ambiente. Inoltre in caso di equilibrio la temperatura del sistema è uguale a quella dell'ambiente. In condizione di equilibrio si ha la cosiddetta **equazione di stato** che lega le coordinate termodinamiche. Per esempio le coordinate sono pressione (p), volume (V) e temperatura (T) si ha la seguente forma implicita:

$$f(p, V, T) = 0$$

o una delle tre forme esplicite:

$$p = p(V, T)$$

$$V = V(p, T)$$

$$T = T(p, V)$$

il passaggio tra due diversi stati di equilibrio è detto **trasformazione termodinamica del sistema**. Verranno considerati solo stato iniziale e finale

e se gli stati sono molto prossimi si avranno trasformazioni infinitesime, rappresentate da dp , dV e dT .

Due sistemi (A e B , in equilibrio termodinamico) si dicono in equilibrio termico tra loro quando hanno la stessa temperatura, $T_A = T_B$; la temperatura è quindi indice dell'equilibrio termico tra stati. Si verifica anche il seguente **principio dell'equilibrio termico, detto anche principio zero della termodinamica**:

due sistemi entrambi in equilibrio termico con un terzo sistema sono in equilibrio termico tra loro.

Per portare due sistemi in equilibrio termico si può usare il sistema del contatto e se questo porta effettivamente all'equilibrio termico si ha a che fare con una **parete diatermica** altrimenti con una **parete adiabatica** (che però è un caso limite su tempi brevi). Due sistemi separati da una parete diatermica sono detti in **contatto termico** e inevitabilmente raggiungono l'equilibrio termico. Il contatto termico può avvenire anche direttamente senza la presenza di una parete, che si rende però necessaria, eventualmente, per contenere un gas. Un sistema è detto **adiabatico** se circondato da pareti adiabatiche e non può essere messo in contatto termico.

5.1 Temperatura

Per dare una definizione operativa di temperatura servono due condizioni:

1. deve esistere una grandezza X che caratterizza un fenomeno fisico e varia con la temperatura. X è detta **caratteristica termometrica**, registrata dal **Termometro** e la temperatura è una funzione di X , $\theta(X)$, detta **funzione termometrica**
2. deve esistere un sistema in stato di equilibrio ben definito e riproducibile facilmente a cui viene attribuito un valore arbitrario di temperatura, detto **punto fisso**

Questo punto fisso fu scelto nel 1954 e fu scelto il **punto triplo dell'acqua**, ovvero quando ghiaccio, acqua e vapore acqueo saturo sono in equilibrio, e fu scelta la temperatura di 273,15 K (il Kelvin). Tarando un termometro sul punto triplo dell'acqua lo si può mettere a contatto con un qualsiasi sistema e la temperatura sarà così calcolata, con X_{pt} che è la X al punto triplo dell'acqua:

$$T = 273,16 \frac{X}{X_{pt}} [K]$$

Si hanno diverse **scale termiche**:

- **scala Celsius:** si ha la temperatura del punto triplo dell'acqua a 0,01 gradi Celsius ($^{\circ}C$), pertanto lo zero della scala Celsius è a 273,15 K e corrisponde alla fusione del ghiaccio a pressione atmosferica. Il punto di ebollizione dell'acqua a pressione atmosferica è di $100^{\circ}C$ e la temperatura ambiente si ha a $20^{\circ}C$. Ovviamente:

$$t(^{\circ}C) = T(K) - 273,15$$

- **scala Rankine:**

$$t(^{\circ}R) = \frac{9}{5}T(K)$$

- **scala Fahrenheit:** si ha il punto di fusione del ghiaccio a $32^{\circ}F$ e il punto di ebollizione dell'acqua a $212^{\circ}F$ con la temperatura ambiente a $68^{\circ}F$. si ha:

$$t(^{\circ}F) = \frac{9}{5}T(K) - 459,67$$

$$t(^{\circ}F) = \frac{9}{5}T(^{\circ}C) + 32$$

$$t(^{\circ}C) = \frac{5}{9}[T(^{\circ}F) - 32]$$

la scala in Kelvin è detta **scala Assoluta** e viene adottata dal SI. Lo zero della scala assoluta è detto **zero assoluto** ed è la temperatura più bassa raggiungibile. Viene usata perché ottenuta dalle relazioni termodinamiche senza proprietà additive.

Gas Perfetti

Innanzitutto si ricorda che un gas è un fluido che non ha forma e volume proprio, ma assume quelli del contenitore, inoltre è facilmente comprimibile. Per descrivere un gas si usano le variabili termodinamiche della pressione, della temperatura e del volume. Quando il volume del contenitore cambia si ha uno scambio di lavoro con l'ambiente esterno (lo scambio di calore dipende dal tipo di pareti). Un gas può quindi scambiare solo lavoro o anche calore.

Definizione 2. *si abbia un gas in equilibrio termodinamico con delle variabili termodinamiche ben descritte. Se si fanno variare pressione e volume mantenendo costante la temperatura si scopre che in tutti gli stati possibili di equilibrio isotermi si ha:*

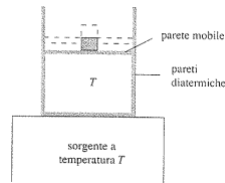
$$pV = \text{costante}$$

questa è la **Legge isoterma di Boyle**

Una trasformazione isoterma si ha, per esempio, con pareti diatermiche, di cui una mobile, in contatto con una sorgente di calore. Si avrà quindi uno spostamento della parete mobile a seguito della differenza di pressione interna ed esterna.

In un passaggio di stato si ha sempre:

$$p_1 V_1 = p_2 V_2$$



Se la pressione di un gas resta costante durante una trasformazione si parla di **trasformazione isobara** e si ha che:

$$V = V_0(1 + \alpha t)$$

si ha t in quanto si usano i gradi Celsius e α è detta **coefficiente di dilatazione termica** e varia di poco da gas a gas. Questa legge è detta **legge isobara di Volta-Gay Lussac**

Se invece mantengo costante il volume, avendo quindi una trasformazione **isocora** di un gas si ha:

$$p = p_0(1 + \beta t)$$

con sempre i gradi Celsius e β che rappresenta una costante praticamente indipendente dal tipo di gas. Questa legge è detta **legge isocora di Volta-Gay Lussac**.

In caso di gas ideali si ha che:

$$\alpha = \beta = \frac{1}{273,15} ^\circ C^{-1}$$

e quindi le due leggi diventano, con T in Kelvin:

- **legge isobara di Volta-Gay Lussac:**

$$V = V_0 \alpha \left(\frac{1}{\alpha} + t \right) = V_0 \alpha T$$

- **legge isocora di Volta-Gay Lussac:**

$$p = p_0 \alpha \left(\frac{1}{\alpha} + t \right) = p_0 \alpha T$$

Legge di Avogadro

Passiamo ora all'aspetto più microscopico.

Si ha la **Legge di Avogadro**: *volumi eguali di gas diversi, alla stessa temperatura e pressione, contengono lo stesso numero di molecole*. Si presuppongono gas ideali.

Detta M la massa totale del gas e m la massa della singola molecola si ha che:

$$N_{molecole} = \frac{M}{m}$$

inoltre:

$$m = Am_u = A1,6604 \times 10^{-27} kg$$

con A massa molecolare e m_u massa atomica. Si ottiene quindi:

$$N_{molecole} = 6,0221 \times 10^{26} \frac{M}{A}$$

Considerando una massa M numericamente uguale a A , ovvero A chilogrammi di gas, quantità detta chilomole (kmol), si ha:

$$N = N_A = \frac{1}{m_u} = 6,0221 \times 10^{26} \left[\frac{molecole}{kmol} \right]$$

ma se si passa a A grammi si ottiene una quantità detta **mole**, e si ottiene il numero di Avogadro:

$$N_A = 6,0221 \times 10^{23} \left[\frac{molecole}{mol} \right]$$

si ha quindi che *una mole è una quantità di materia che contiene tante entità elementari quanti sono gli atomi contenuti in 0,0012kg dell'isotopo del carbonio¹²C*. Inoltre ad una quantità di materia data da un certo numero di moli corrispondono masse diverse a seconda della sostanza ma queste masse contengono lo stesso numero di molecole.

Si ha un'altra conseguenza: a pressione atmosferica e a 273,15K il volume è:

$$V_m = 0,022414 m^3 = 22,414 \text{ litri}$$

e V_m è detto volume molare. La massa molare di un composto rappresenta la massa in grammi di una mole (espressa in g/mol) e coincide numericamente con la massa molecolare (espressa in grammi ma solitamente indicata con un multiplo della massa atomica, per esempio l'ossigeno è 16u).

Quindi come conseguenza della legge di Avogadro si ha che: *una mole di qualsiasi gas, a una data temperatura e pressione, occupa sempre lo stesso volume*.

Equazione di stato dei gas perfetti

Si considerino "n" moli, a 273,15K a pressione atmosferica. Si ha che $V_0 = nV_m$. Mantenendo costante il volume e portando la temperatura al valore T si ha, per la legge isocora di Volta-Gay Lussac, che:

$$p_T = p_0 \alpha T$$

moltiplico da entrambe le parti per V_0 :

$$p_T V_0 = p_0 \alpha T V_0 = p_0 V_T$$

dove la seconda eguaglianza è in accordo con la legge isobara di Volta-Gay Lussac. Si hanno quindi volume e pressione in un certo stato di equilibrio alla temperatura T e quindi per la legge di Boyle:

$$p_0 V_T = p_T V_0 = pV$$

si ha quindi:

$$pV = p_0 V_0 \alpha T = np_0 V_m \alpha T$$

ma $p_0 V_m \alpha$ è una costante universale che vale per tutti i gas e quindi si ha la **legge dei gas perfetti**:

$$pV = nRT$$

con R detta costante del gas perfetto:

$$R = p_0 V_m \alpha = 1,01325 \cdot 10^5 \cdot 0,022414 \cdot \frac{1}{273,15} = 8,314 \frac{J}{mol K} = 8314 \frac{J}{kmol K}$$

Possiamo quindi ora dare una definizione di **gas perfetto**: *un gas perfetto è un sistema le cui coordinate termodinamiche in uno stato di equilibrio rispondono alla legge dei gas perfetti*. Nella legge dei gas perfetti si nota inoltre come solo due variabili sono indipendenti mentre la terza dipende dalle altre due.

Ricordando che $n = \frac{N}{N_A}$ si può riscrivere la legge come:

$$pV = \frac{N}{N_A} RT = N k_B T$$

con k_B che è la **costante universale di Boltzmann**:

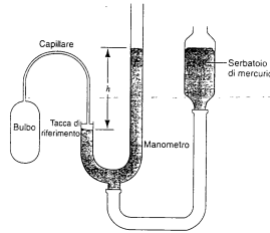
$$k_B = \frac{R}{N_A} = \frac{8,314}{6,0221 \times 10^{23}} = 1,3807 \times 10^{-23} \frac{J}{K}$$

inoltre, ricordando che la densità è $\rho = \frac{M}{V}$ e che $M = A \cdot n$ si ha che:

$$\frac{p}{\rho} = \frac{RT}{A}$$

5.1.1 Termometro a Gas ideale a volume costante

La proprietà termometrica si dimostra più soddisfacente con le misure in kelvin e con la pressione di un gas mantenuto a volume fisso. Si è quindi ideato il **termometro a gas a volume costante**:



dove un bulbo riempito di ha ha la forma idonea a contenere la sostanza di cui va misurata la temperatura. Il volume del gas è mantenuto costante abbassando o sollevando il livello di mercurio in modo che il livello di mercurio nel ramo a sinistra coincida con un valore fisso. Procediamo alla misurazione:

- si immerge il bulbo in una cella a punto triplo e si misura la pressione mediante il manometro a mercurio. Immergo poi il bulbo nel liquido di cui bisogna sapere la temperatura. Pongo $X = p$ e $X_{pt} = p_{pt}$ e applico la formula:

$$T = \frac{p}{p_{pt}} 273,16 K$$

- ripetiamo il primo passaggio con una pressione inferiore
- ripetere n volte

ottengo alla fine, a volume costante, una scala di temperatura del gas perfetto:

$$T = \lim_{p_{pt} \rightarrow 0} \frac{p}{p_{pt}} 273,16 K$$

un **gas perfetto** fornisce il valore T del punto triplo a qualsiasi pressione esso sia. Il termometro a gas misura a partire da 1K (usando l'elio a bassa pressione)

5.1.2 Teoria cinetica dei gas

Lavoro

Si supponga di avere due stati di equilibrio A e B , di cui sono noti pressione e volume, quindi:

$$T_A = \frac{p_A V_A}{nR} \quad e \quad T_B = \frac{p_B V_B}{nR}$$

la trasformazione da A a B può avvenire attraverso stati di equilibrio e di non equilibrio mediante espansione compressione del gas. Quando il gas si espande o comprime si ha uno scambio di lavoro che in termini infinitesimi è:

$$dW = pdV$$

e in una trasformazione finita si avrebbe:

$$W = \int_A^B p(V)dV$$

si deve però conoscere $p(V)$ e la si può conoscere solo se:

- la trasformazione è reversibile e quindi la pressione è determinata in ogni stato intermedio:

$$p = p_{gas} = p_{amb}$$

- è nota la pressione esterna e la trasformazione, in questo caso, può essere non reversibile

pongo $p = \frac{nRT}{V}$ e risolvo l'integrale:

$$W = \int_A^B \frac{nRT}{V} dV = nRT(\ln(V_B) - \ln(V_A)) = nRT \ln\left(\frac{V_B}{V_A}\right)$$

Se la trasformazione è isocora si ha $V = \text{costante}$ e $\Delta V = 0$ e quindi il lavoro è nullo. Se il volume finale è maggiore di quello iniziale (il gas si espande) e il gas compie lavoro sull'ambiente si ha per convenzione che il valore del lavoro è positivo. Se il gas viene compresso si ha che esso subisce un lavoro negativo dall'ambiente. A pressione costante invece si ha semplicemente $W = p(V_B - V_A) = p\Delta V$.

Calore