Formulario di Fisica

UniShare

Davide Cozzi @dlcgold

Indice

1	Meccanica	L	2
	1.0.1	Cinematica	2
	1.0.2	Dinamica	6
	1.0.3	Gravitazione	7

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

- arco: $\frac{\Delta s}{R}$
- 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:

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

• moto parabolico da altezza h:

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

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

$$t_{volo} = \frac{x}{v_0}$$

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

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

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

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

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

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:

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

• lunghezza piano inclinato:

$$L = \frac{h}{\sin\theta}$$

Lavoro e Energia

• lavoro:

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

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

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

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

1.0.3 Gravitazione

• terza legge di Keplero:

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

con

$$r_1 + r_2 = 2a$$

• legge di gravitazione universale:

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

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

$$g = \frac{Fm_T}{r_T^2}$$

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

$$g = G \frac{M_t}{r_T^2}$$

• campo gravitazionale:

$$\vec{\eta}(\vec{r}) = \left(-G\frac{M}{r^2}\vec{u}_r\right)$$
$$\vec{\eta}(P) = \sum_i \vec{\eta}_i = -g\sum_i \frac{M_i}{r_i^2}\vec{u}_i$$

• energia potenziale gravitazionale:

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

• velocità di fuga:

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

• velocità orbitale:

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