

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI VERONA

CORSO DI LAUREA IN INFORMATICA

Fisica I

Federico Brutti
federico.brutti@studenti.univr.it

Nono, io mi rifiuto, questo fatevelo voi. - Elisa A.

Contents

1	Introduzione e strumenti base	4
1.1	Grandezze fisiche e analisi dimensionale	4
1.2	Vettori	5
1.3	Esercizi svolti	6
2	Cinematica	7
2.1	Moti in una dimensione	7
2.2	Moti in due dimensioni	9
2.3	Calcolo differenziale per la cinematica	12
2.4	Esercizi svolti	12
3	Basi della dinamica	15
3.1	Leggi di Newton	15
3.2	Concetto di energia	16
3.3	Esercizi svolti	16
4	Quantità di moto e urti	17
4.1	Quantità di moto	17
4.2	Urti in una dimensione	17
4.3	Urti in due dimensioni	17
4.4	Esercizi svolti	17
5	Moto rotazionale	18
5.1	Rotazione di un corpo rigido attorno a un asse fisso	18
5.2	Momento angolare	18
5.3	Equilibrio statico ed elasticità	18
5.4	Esercizi svolti	18
6	Gravità	19
6.1	Legge di gravitazione universale	19
6.2	Esercizi svolti	19

<i>CONTENTS</i>	3
7 Moto oscillatorio	20
7.1 Moto di un corpo attaccato ad una molla	20
7.2 Oscillatore armonico	20
7.3 Pendolo	20
7.4 Esercizi svolti	20
8 Meccanica dei fluidi	21
8.1 Pressione e profondità	21
8.2 Spinta di Archimede	21
8.3 Dinamica dei fluidi	21
8.4 Equazione di Bernoulli e comportamento nei tubi	21
8.5 Esercizi svolti	21
9 Termodinamica	22
10 Onde	23

Chapter 1

Introduzione e strumenti base

La fisica è una scienza naturale che si occupa dei principi primi che spiegano il funzionamento dell'universo e li esprime tramite il linguaggio matematico; pone quindi le basi per lo studio di tutto ciò che ci circonda ed è vastamente utilizzata anche in ambito ingegneristico. Per lo studio ci serviremo dei **modelli di analisi**, approssimazioni di fenomeni reali per renderne la comprensione più semplice e riportare ad una stessa dinamica le varie situazioni. Partiamo con alcuni concetti di base.

1.1 Grandezze fisiche e analisi dimensionale

Diciamo **grandezza fisica** una proprietà misurabile mediante un apposito dispositivo, per esempio, nel misurare il peso di un oggetto ci serviremo di una bilancia. Queste si esprimono con una moltiplicazione fra un valore numerico e la relativa unità di misura: $[1g]$. Distinguiamo le:

- **Fondamentali:** Concetti indipendenti l'uno dall'altro indefinibili in termini di altre grandezze.
- **Derivate:** Definibili mettendo in relazione le grandezze fondamentali.

Grandezze fondamentali	Grandezze derivate
Lunghezza $[m]$	Superficie $[L^2]$
Massa $[Kg]$	Volume $[L^3]$
Tempo $[s]$	Velocità $[L/t]$
Intensità di corrente $[i]$	Accelerazione $[L/t^2]$
Temperatura assoluta $[T]$	Forza $[M \times L/t^2]$
	Pressione $[(M \times L/t^2)/L^2]$

Quello utilizzato da noi per le misure è detto **sistema internazionale**, caratterizzato dalla semplicità per ottenere multipli e sottomultipli, attraverso moltiplicazioni e divisioni per 10 rispettivamente. Gli eventuali risultati si scriveranno poi in base al numero di **cifre significative** richiesto, ovvero il totale delle cifre decimali entro le quali deve essere espresso il valore; tuttavia, in presenza di numeri molto grandi o piccoli, è possibile usare la **notazione scientifica**, una scrittura più compatta.

Essendo poi che stiamo lavorando su valori espressi come una moltiplicazione, è necessario prestare attenzione alle unità di misura in gioco. Ciò si fa mediante l'**analisi dimensionale**, un semplice algoritmo che funge da accertamento.

Esempio 1. *Analisi dimensionale*

Prendiamo la seguente formula indicante una velocità: $v = at$. Per controllare se è dimensionalmente corretta, si sostituiscono ai valori nell'equazione le loro unità di misura. Se le misure sono concordanti, la formula sarà corretta. Abbiamo quindi:

$$v = \frac{L}{T}, a = \frac{L}{T^2}, t = T$$

$$v = at \implies \frac{L}{T} = \frac{L}{T^2} \times T \implies \frac{L}{T} = \frac{L}{T} \quad (1.1)$$

Notiamo che il risultato è un'identità, quindi la misura è corretta.

1.2 Vettori

I **vettori**, indicati con \vec{A} , sono oggetti in un piano di riferimento definiti mediante due misure: la distanza da un punto detto **origine** e la direzione orientata relativamente ad un asse di riferimento. Li utilizziamo per studiare la posizione di un punto materiale in più dimensioni, mediante le cosiddette **coordinate cartesiane** (x, y) e **coordinate polari** (r, θ) , strettamente legate fra loro.

Finora, per esprimere i valori è stato utilizzato puramente un numero; chiamiamo questa una **grandezza scalare**, ma è possibile specificare valori anche con una direzione, creando le **grandezze scalari**. Essendo queste ultime non necessariamente sovrapposte agli assi, è possibile scomporle in parti ad essi associate. Scriviamo infatti in forma generale:

$$\vec{A} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}$$

Dove x, y, z sono le grandezze dei vettori, dette **moduli** nel piano rispettivo e $\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}$ i vettori unitari che danno loro la direzione. In particolare, è possibile introdurre l'aritmetica legata ai vettori. Dove esistono metodi grafici, ci concentreremo sulle apposite formule:

- **Somma algebrica fra vettori:** $\vec{A} = \vec{B} + \vec{C} = (B_x + C_x)\hat{i} + (B_y + C_y)\hat{j}$
- **Moltiplicazione con scalare:** $n\vec{A}$

- **Coordinate cartesiane in funzione delle polari:** $x = r \cos(\theta)$, $y = r \sin(\theta)$.
- **Coordinate polari in funzione delle cartesiane:** $\theta = \tan^{-1} \left(\frac{y}{x} \right)$, $r = \sqrt{x^2 + y^2}$.

1.3 Esercizi svolti

Esercizio 1: Passaggio fra tipi di coordinate

Supponiamo di avere due punti in coordinate cartesiane $A = (2.00, -4.00)m$; $B = (-3.00, 3.00)m$. Vogliamo passare a coordinate polari.

Ricordiamo che la forma polare è espressa nella formula (r, θ) , dove r è il raggio che passa per l'origine e θ l'ampiezza dell'angolo da esso formato. Abbiamo che:

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}; \theta = \arctan \left(\frac{y}{x} \right)$$

Quindi sostituiamo i valori richiesti alle variabili per il punto A e B :

- $r_A = \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{2^2 + 4^2} = 4.47m$
- $\theta_A = \arctan \left(\frac{y}{x} \right) = \theta = \arctan \left(\frac{-4}{2} \right) = \theta = \arctan(-2) = -63.4$
- $r_B = \sqrt{-3^2 + 3^2} = 4.24m$
- $\theta_B = \arctan \left(\frac{3}{-3} \right) = \arctan(-1) = -45$

Notare che il punto B risiede necessariamente nel secondo quadrante e che quindi dovremo sottrarre $180 - 45 = 135$ per ottenere l'effettivo valore in gradi.

Esercizio 2: Somma nella stessa direzione

Esercizio 3: Somma in direzioni diverse

Chapter 2

Cinematica

2.1 Moti in una dimensione

Iniziamo il percorso con la **cinematica**, la quale tratta il moto dei corpi, visti come un punto materiale, da un punto di vista descrittivo, ignorando le interazioni con l'ambiente circostante. Ciò avviene con il relativo asse di riferimento, il quale per ora sarà rappresentato da un singolo asse.

Pensando ad un corpo in movimento ci si aspetta che abbia una **posizione** in determinati punti e che si possa **spostare** sul piano, magari con una determinata **velocità**. Questi concetti sono strettamente legati e fanno riferimento punto scelto nell'asse. Sono definiti come:

- **Posizione** x : Punto occupato, istante per istante, dal punto materiale rispetto ad un altro punto di riferimento, scelto come origine.
- **Spostamento** $\Delta x = (x_f - x_i)[m]$: Variazione della posizione di un punto materiale, da quella iniziale x_i , a quella finale x_f , in un certo intervallo di tempo.
- **Velocità** $v = \frac{\Delta x}{\Delta t}[m/s]$: Detta anche velocità media, è il rapporto fra lo spostamento del punto materiale e l'intervallo di tempo in cui ha compiuto tale movimento.

Potrebbe venirci l'idea o la necessità di misurare la velocità in frazioni più piccoli del moto, ottenendo un valore più preciso della stessa. Seguendo questo ragionamento, possiamo portarlo all'estremo e minimizzare questo intervallo, quindi il tempo. Ciò consente di ottenere la **velocità istantanea**, definita come il limite della stessa quando il tempo tende a zero:

$$v_x = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta x}{\Delta t}$$

Una dinamica particolare ma molto utile della fisica, è che talvolta le componenti delle equazioni sono interpretabili come funzioni o riscrivibili in termini di altre. Prendiamo

infatti lo spostamento; questo è un valore dipendente dal tempo, quindi esprimibile in sua funzione. Se riprendiamo infatti la formula della velocità istantanea possiamo dire che, ricavando $v_f = v_i + \Delta t$:

$$v_x = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{x(t_f) - x(t_i)}{\Delta t} \implies \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{x(t_i + \Delta t) - x(t_i)}{\Delta t} = \frac{dx}{dt}$$

Facendo attenzione, si noterà che questa è una funzione incrementale, quindi una derivata. Abbiamo appena provato che la velocità istantanea è la derivata della funzione di spostamento rispetto al tempo.

Chiaramente, è possibile andare anche all'indietro, applicando l'integrale alla velocità ricaviamo lo spostamento a partire dalla prima.

$$\frac{dx}{dt} = v_x \implies \int dx = \int v_x dt \implies x = x_0 + v_x t$$

Con questi passaggi abbiamo ottenuto la funzione del tempo $x(t)$, più comunemente conosciuta come **legge oraria**, la quale descrive il moto di un punto materiale con velocità costante.

Lo studio dei fenomeni fisici non si piega ad ogni caratteristica in esso presente; infatti, come premesso nell'introduzione, verranno usati modelli di analisi per approssimarli ad una forma simile e riproducibile. La legge del moto appena ottenuta si applica con il modello di riferimento del **moto rettilineo uniforme**, esprime la sua dinamica. Come diretta conseguenza, la velocità istantanea sarà sempre uguale indipendentemente dall'istante colto.

E se la velocità cambiasse nel tempo? Non ci si può aspettare che in ogni fenomeno fisico i corpi si muovano a velocità costante; questa infatti può variare, e quando accade, si dice che il corpo **accelera**. Questa, come visto per la velocità, è misurata in un determinato intervallo di tempo, e quindi si può anche studiare nei singoli istanti tramite il limite. Definiamo:

- **Accelerazione** $a = \frac{\Delta v_x}{\Delta t} [m/s^2]$: Rapporto fra la variazione di velocità rispetto al tempo. Va a 0 quando la velocità del corpo è massima ed è negativa quando la velocità in direzione positiva decresce.
- **Accelerazione istantanea** $a_x = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta v_x}{\Delta t}$: Il limite dell'accelerazione media per il tempo che tende a zero. Coglie il valore in un determinato istante di tempo.

Attuando un ragionamento simile a prima con il calcolo differenziale, possiamo vedere $v(t)$ come la funzione della velocità nel tempo e dire, sapendo che $t_f = t_i + \Delta t$:

$$a_x = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{v(t_f) - v(t_i)}{\Delta t} \implies \frac{v(t_i + \Delta t) - v(t_i)}{\Delta t} = \frac{dv}{dt}$$

Quindi, l'accelerazione è la derivata della funzione di velocità rispetto al tempo. Come già visto, grazie all'integrale possiamo anche ottenere l'equazione che esprime la **velocità** con accelerazione costante:

$$\int dv(t) = \int a dt \implies v(t) = v_0 + at$$

Come anche quella per lo **spostamento** negli stessi termini:

$$\int v_0 + at dt = \int v_0 dt + \int at dt \implies x(t) = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} at^2$$

Quest'ultima legge del moto è utilizzata nel modello di riferimento **punto materiale ad accelerazione costante**, ed è fondamentalmente un'estensione di quanto visto prima. Qui l'accelerazione media è numericamente uguale a quella istantanea in qualunque intervallo di tempo.

Un caso differente di quanto appena visto è invece il **moto di caduta**. Tutti i corpi sotto effetto della gravità terrestre cadono con la stessa accelerazione costante: $g = 9,8 m/s^2$. È possibile usare le equazioni cinematiche del precedente modello di analisi, l'unica differenza sta nel moto, che ha direzione verticale, ed essendo che l'accelerazione va verso il basso, bisognerà indicare la costante gravitazionale con segno negativo.

2.2 Moti in due dimensioni

Prima di iniziare abbiamo la necessità di aggiungere un attributo alle grandezze. Precedentemente, essendo stato il moto in una singola dimensione, potevamo ignorare questa caratteristica e lavorare con quelle che sono chiamate **grandezze scalari**, le quali indicano un solo valore numerico.

Lavorando ora in due dimensioni dobbiamo considerare anche la **direzione** del moto. Andremo quindi ad aggiungere questo attributo alle variabili e le chiameremo **grandezze vettoriali**. Sintatticamente non cambia molto, infatti le formule rimangono le stesse, eccezion fatta che ora le grandezze sono vettoriali, ma è possibile utilizzarle per nuovi modelli di analisi.

- Moto in due dimensioni con accelerazione costante

Il punto materiale è specificato dal vettore posizione $\vec{r} = x\hat{i} + y\hat{j}$. Ciò significa che il moto può essere modellizzato in due moti indipendenti lungo rispettivamente l'asse x e l'asse y . Ciò significa che per ottenere i vettori finali richiesti, sarà necessario effettuare la somma fra le parti.

- Moto dei proiettili

Per proiettile si intende un punto materiale che è lanciato in una certa direzione, ed è sempre influenzato dalla gravità per poi arrivare a terra. Ne consegue che il movimento crea una parabola. L'unica differenza rispetto al modello di analisi precedente è come il ruolo dell'accelerazione è assunto dalla costante gravitazionale, esattamente come nel moto di caduta, solo in due dimensioni. Ci sono tuttavia due punti che è interessante analizzare:

- **Altezza massima** $h = \frac{v_i^2 \sin^2 \theta_i}{2g}$: Il picco di coordinate cartesiane o massimo della funzione, se preferisci. Si ottiene ragionando sulla velocità del vettore verticale. Quando questa è uguale a zero, ne consegue che il proiettile è arrivato al massimo. Possiamo quindi scrivere:

$$\begin{aligned} y_f = y_i + v_{yi}t - \frac{1}{2}gt^2 &\implies h = (v_i \sin \theta_i) \frac{v_i \sin \theta_i}{g} - \frac{1}{2}g \left(\frac{v_i \sin \theta_i}{g} \right)^2 \\ &\implies h = \frac{v_i^2 \sin^2 \theta_i}{2g} \end{aligned} \quad (2.1)$$

- **Gittata orizzontale** $R = \frac{v_i^2 \sin 2\theta_i}{g}$: La distanza raggiunta dal proiettile una volta ritornato a terra dopo il lancio, in un tempo doppio di quello necessario per raggiungere l'altezza massima. Dalla formula iniziale, poniamo:

$$\begin{aligned} x_f = x_i + v_{xi}t &\implies R = v_{xi}t = (v_i \cos \theta_i)2t \implies R = (v_i \cos \theta_i) \frac{2v_i \sin \theta_i}{g} \\ &\implies R = \frac{2v_i^2 \sin \theta_i \cos \theta_i}{g} \\ &\implies R = \frac{v_i^2 \sin 2\theta_i}{g} \end{aligned} \quad (2.2)$$

- Punto materiale in moto circolare uniforme

Questo modello di analisi vede un punto materiale muoversi con una velocità scalare costante in senso circolare. Qui il vettore velocità, sempre tangente alla traiettoria, cambia continuamente direzione; inoltre, l'accelerazione è perpendicolare alla traiettoria e punta verso il centro del cerchio. I concetti da ricordare qui sono:

- **Accelerazione centripeta** $a_c = \frac{v^2}{r} = r\omega^2$: Accelerazione con direzione perpendicolare al vettore della velocità, verso il centro della circonferenza.
- **Periodo del moto** $T = \frac{2\pi r}{v}$: Intervallo di tempo richiesto al moto per compiere un giro completo.
- **Velocità angolare** $\omega = \frac{2\pi}{T}$: Prodotto fra la frequenza e la lunghezza della circonferenza, è misurata in radianti.

Esiste inoltre una relazione fra la velocità angolare e la velocità con cui il punto si muove lungo la traiettoria circolare:

$$\omega = 2\pi \frac{v}{2\pi r} = \frac{v}{r} \implies v = r\omega$$

Questo ci è particolarmente comodo, perché in questo modo possiamo esprimere l'accelerazione centripeta con una formula molto più semplice e compatta:

$$a_c = \frac{v^2}{r} \implies a_c = \frac{(r\omega)^2}{r} = r\omega^2$$

Presta attenzione; se i vettori possono essere rappresentati attraverso le loro componenti rispetto agli assi, allora è possibile anche ottenere quello dell'**accelerazione totale**, considerando quello dell'accelerazione centripeta e quello dell'accelerazione tangente alla circonferenza. Più precisamente abbiamo:

- **Accelerazione radiale** $a_r = -a_c = -\frac{v^2}{r}$: L'inverso dell'accelerazione centripeta, sicché sia un valore positivo.
- **Accelerazione tangenziale** $a_t = \left| \frac{dv}{dt} \right|$: Come detto dal nome, il vettore tangente al vettore della velocità istantanea, quindi una derivata.
- **Accelerazione totale** $\vec{a} = \vec{a}_r + \vec{a}_t$: La somma totale delle due accelerazioni appena viste.

Come ultimo concetto del capitolo, supponiamo di avere due osservatori A, B di uno stesso fenomeno posti in posizioni diverse. Ciò significa che osserveranno l'evento con due origini differenti. Questo è un tipo di problema spesso utilizzato e necessita dei concetti di velocità e accelerazione **relative**.

Definiamo qui un tempo $t = 0$ dove le origini coincidono; andando avanti nel tempo fino a t si troveranno ad una distanza $v_{BA}t$ l'una dall'altra, sotto il punto di vista dell'osservatore B . Diciamo di volere la posizione del vettore della posizione relativa ad A . Avremo che:

$$\vec{r}_A = \vec{r}_B + \vec{v}_{BA}t$$

Essendo questa la formula che mostra la posizione finale e quindi uno spostamento, possiamo ragionare con il calcolo differenziale per poter ottenere anche la velocità e l'accelerazione, derivando rispettivamente una o due volte la formula.

2.3 Esercizi svolti

Esercizio 1: Moto rettilineo uniforme

Una studiosa misura la velocità di un atleta che corre a ritmo costante su una strada rettilinea. Fa partire il cronometro quando arriva in un dato punto e lo ferma quando arriva 20m più avanti. Registra un tempo di 4,0s.

- **Qual è la velocità dell'atleta?**

Richiesta esplicita, possiamo prendere direttamente la formula apposita senza usare criteri di equivalenza.

$$v_x = \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{20m - 0m}{4,0s} = 5,0m/s$$

- **Se l'atleta continua a correre per altri 10s, quale sarà la sua posizione allora?**

Fondamentalmente ci sta chiedendo la posizione dell'atleta alla fine di questi 10s. Possiamo prendere anche qui la formula senza cambiare nulla.

$$x_f = x_i + v_x t = 0m + 5m/s \times 10s = 50m$$

Esercizio 2: Punto materiale ad accelerazione costante

Un aereo atterra alla velocità di $140mi/h$.

- **Qual è l'accelerazione dell'aereo, se il cavo di arresto lo ferma in 2s?**

Essendo l'accelerazione supposta costante, possiamo utilizzare direttamente la formula. Bisogna solo convertire le miglia orarie a metri al secondo: $140mi/h = \frac{140}{2,237} \approx 63m/s$.

$$a_x = \frac{\Delta v_x}{\Delta t} = \frac{0 - 63m/s}{2,0s - 0} = -32m/s^2$$

- **Se l'aereo aggancia il cavo quando si trova in $x_i = 0$, quale sarà la sua posizione finale?**

Molto semplicemente si tratta di una sostituzione dei dati alla formula per la posizione finale:

$$x_f = x_i + \frac{1}{2}(v_{xi} + v_{xf})t = 0 + \frac{1}{2}(63m/s^2 + 0)2,0s = 63m$$

Esercizio 3: Corpo in caduta libera

Dal tetto di un palazzo una pietra è lanciata verso l'alto e la sua velocità iniziale è di $20m/s$. Il lancio avviene da un'altezza di $50m$ rispetto al suolo, per poi cadere a terra.

- **Se t_A è l'istante iniziale in cui la pietra lascia la mano del lanciatore, trovare l'istante in cui la pietra raggiunge la massima altezza.**

Ci aspettiamo che, essendo la pietra lanciata verso l'alto, la velocità sia inizialmente positiva. Una volta raggiunta la massima altezza questa sarà a zero, mentre nel cadere avrà valore negativo. L'accelerazione avrà la stessa dinamica.

Per trovare l'istante preciso in cui l'altezza è massima bisogna prima ricavare l'equazione per ottenere t :

$$v_{yf} = v_{yi} + a_y t \implies t = \frac{v_{yf} - v_{yi}}{a_y} = \frac{0 - 20m/s}{-9,8m/s^2} = 2,04s$$

- **Trovare l'altezza massima raggiunta dalla pietra**

Risulta comodo considerare due istanze, la seconda come finale. Sapendo questo possiamo usare la formula appositata:

$$y_f = y_i + v_{yi}t + \frac{1}{2}a_y t^2 = 0 + (20m/s)(2,04m) + \frac{1}{2}(-9,8m/s^2)(2,04s)^2 = 20,4m$$

- **Calcolare la velocità della pietra quando ripassa per l'altezza da cui era stata lanciata**

Il punto iniziale è lo stesso, mentre il finale è la medesima altezza mentre la pietra cade verso il basso. Sarà necessario utilizzare l'equazione in base alla posizione:

$$v_{yf}^2 = v_{yi}^2 + 2a_y(y_f - y_i) = (20m/s)^2 + 2(-9,8m/s^2)(0) = 400m^2/s^2$$

Vogliamo tuttavia la velocità a grado uno, quindi usiamo la radice quadrata:

$$\sqrt{v_{yf}^2} = \sqrt{400m^2/s^2} \implies v_{yf} = -20m/s$$

Sebbene il risultato dalla radice quadrata sia positivo, bisogna tenere a mente che il movimento della pietra nella posizione finale è verso il basso, ragion per cui ha velocità negativa.

- **Trovare velocità e posizione della pietra al tempo $t = 5s$.**

Il punto iniziale è sempre il solito, mentre adesso quello finale è la posizione a tempo $t = 5s$. Prima calcoliamo la velocità in quest'ultima:

$$v_{yf} = v_{yi} + a_y t = 20m/s + (-9,8m/s^2)5s = -29m/s$$

E adesso la posizione effettiva:

$$y_f = y_i + v_{yi}t + \frac{1}{2}a_y t^2 = 0 + (20m/s)5s + \frac{1}{2}(-9,8m/s^2)5s = -22,5m$$

Chapter 3

Basi della dinamica

3.1 Leggi di Newton

Il concetto che governa le dinamiche di questo mondo è la **forza**, della quale esistono due tipi:

- **Forze di contatto:** Esercitate mediante il contatto fisico fra due oggetti.
- **Forze di campo:** Agiscono mediante lo spazio vuoto.

Le forze \vec{F} sono annotate come vettori, poiché vanno in una determinata direzione con un certo valore scalare. Un altro concetto fondamentale per questa sezione è la **massa**, la quale misura quanta resistenza un corpo mostra ai cambiamenti della sua velocità. In linguaggio comune è chiamata "peso".

Diciamo di voler spingere un corpo di massa $3kg$ con una certa forza che produce un'accelerazione di $4m/s^2$. Se applichiamo la stessa forza ad un corpo di massa differente, così lo sarà l'accelerazione. Diciamo infatti che il modulo dell'accelerazione del corpo è inversamente proporzionale alla sua massa. A partire da questi concetti, possiamo definire le **Leggi di Newton**:

Teorema 1. Prima legge di Newton

*Chiamata anche legge d'inerzia, definisce dei sistemi di riferimento detti **sistemi inerziali**. Afferma che se un corpo non interagisce con altri corpi, si può trovare un sistema di riferimento nel quale la sua accelerazione è nulla. Inoltre, quando su di un corpo non agiscono forze, la sua accelerazione è nulla. Risponde alla domanda "Cosa succede a un corpo se non gli vengono applicate forze?"*

Teorema 2. Seconda legge di Newton

L'accelerazione di un corpo è dovuta alla forza risultante, ovvero la somma vettoriale delle forze, esercitata su un corpo. Risponde alla domanda "Cosa succede a un corpo se

gli viene applicata una o più forze?”

$$\sum \vec{F} = m \vec{a}$$

Grazie alla seconda legge, è possibile definire anche la forza gravitazionale esercitata dalla Terra. Molto semplicemente, come visto nel moto di caduta, si sostituisce la costante gravitazionale g al posto dell'accelerazione. Chiamiamo questo valore **forza peso**.

Teorema 3. Terza legge di Newton

Ad ogni forza esercitata ne corrisponde una uguale e contraria. Infatti, una forza \vec{F}_{12} esercitata da un corpo 1 su un corpo 2 è uguale in intensità ed è opposta in verso alla forza \vec{F}_{21} , esercitata dal secondo corpo sul primo.

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$$

Se consideri un oggetto poggiato su un tavolo, noterai che non viene accelerato, distruggendo ogni cosa nel suo cammino verso il centro della terra. Questo è perché il tavolo esercita una forza che annulla quella del peso, e la chiamiamo **forza normale** poiché porta il corpo ad essere in quiete. Le forze sono infine misurate con l'unità **Newton**, dove $1N = 1kg \times m/s^2$. Passiamo ora ai modelli di analisi che utilizzano quanto appena visto:

- Punto materiale in equilibrio

Se l'accelerazione di un corpo schematizzato come punto materiale è nulla, stiamo parlando di un corpo in equilibrio. La forza risultante deve necessariamente essere uguale a zero.

- Punto materiale soggetto ad una forza risultante

Se un corpo ha un'accelerazione, abbiamo la certezza che su di esso agisce una forza, ed infatti sarà possibile analizzarne la dinamica grazie alla seconda legge di Newton. In caso di una fune, diremo che la forza risultante sarà uguale al modulo della **tensione** T , ottenendo le seguenti formule:

$$\sum F_x = T = ma_x; a_x = \frac{T}{m}$$

3.2 Concetto di energia

3.3 Esercizi svolti

Chapter 4

Quantità di moto e urti

4.1 Quantità di moto

4.2 Urti in una dimensione

4.3 Urti in due dimensioni

4.4 Esercizi svolti

Chapter 5

Moto rotazionale

- 5.1 Rotazione di un corpo rigido attorno a un asse fisso
- 5.2 Momento angolare
- 5.3 Equilibrio statico ed elasticità
- 5.4 Esercizi svolti

Chapter 6

Gravità

6.1 Legge di gravitazione universale

6.2 Esercizi svolti

Chapter 7

Moto oscillatorio

7.1 Moto di un corpo attaccato ad una molla

7.2 Oscillatore armonico

7.3 Pendolo

7.4 Esercizi svolti

Chapter 8

Meccanica dei fluidi

8.1 Pressione e profondità

8.2 Spinta di Archimede

8.3 Dinamica dei fluidi

8.4 Equazione di Bernoulli e comportamento nei tubi

8.5 Esercizi svolti

Chapter 9

Termodinamica

9

Chapter 10

Onde

10