

# Formulario Fisica

Adrian Castro

Alessandro Ferrenti

July 2018

## 1 Trigonometria

$$\tan(\alpha) = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha}$$

$$\cot(\alpha) = \frac{\cos \alpha}{\sin \alpha}$$

$$\sin(\alpha) \cos(\alpha) = \sin(2\alpha)$$

## 2 Unità di misura

$$\text{Forza: } 1 \cdot N = 1 \cdot kg \cdot 1 \frac{m}{s^2}$$

$$\text{Velocità: } 1 \cdot \frac{m}{s} = \begin{cases} 3.6 \cdot \frac{km}{h} \\ 1 \cdot \frac{km}{h} = \frac{1}{3.6} \cdot \frac{m}{s} \end{cases}$$

$$\text{Costante Elastica: } 1 \cdot k = 1 \cdot \frac{N}{cm} = 100 \cdot \frac{N}{m}$$

Lavoro/Energia:

$$1 \cdot J = 1 \cdot N \cdot 1 \cdot m = 1 \cdot kg \cdot \frac{m^2}{s^2}$$

$$\text{Densità: } \begin{cases} 1 \cdot \rho = 1 \cdot \frac{kg}{m^3} \\ 1 \cdot \frac{kg}{m^3} = \frac{1}{1000} \cdot \frac{g}{cm^3} \\ 1 \cdot \frac{cm}{cm^3} = 1000 \cdot \frac{kg}{m^3} \end{cases}$$

$$\text{Portata: } 1 \cdot Q = 1 \cdot \frac{m^3}{s}$$

## 3 Vettori

$$\vec{v} = \begin{cases} v_x = v \cdot \cos \alpha \\ v_y = v \cdot \sin \alpha \end{cases}$$

$$\vec{v} = \vec{v}_x + \vec{v}_y$$

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

$$\tan \theta = \frac{v_y}{v_x}$$

$$\theta = \arctan\left(\frac{v_y}{v_x}\right)$$

## 4 Costanti

$$\text{Forza di gravità: } g_{Terra} = 9.81 \frac{m}{s^2}$$

$$\text{Forza di gravità lunare: } g_{Luna} = 1.62 \frac{m}{s^2}$$

$$\rho_{H_2O} = 1 \frac{g}{cm^3} = 0.001 \frac{kg}{cm^3} = 1000 \frac{kg}{m^3}$$

$$\rho_{aria} = 0.0001 \frac{g}{cm^3}$$

$$\rho_{terra} = 5.5 \frac{g}{cm^3}$$

## 5 Cinematica

### 5.1 Moto rettilineo

$$\text{Variazione di velocità: } \Delta v = v - v_0$$

$$\text{Tempo trascorso: } \Delta t = t - t_0$$

$$\text{Distanza percorsa: } \Delta s = |s - s_0|$$

### 5.2 Moto circolare uniforme

**Nota bene:** questo sistema si usa spesso e volentieri per il moto uniforme

$$\begin{cases} v = v_0 + a_t \\ s = s_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2 \end{cases}$$

Accelerazione:

$$\begin{cases} a = g = 9.81 m/s^2 & \text{Caduta libera} \\ a = -g = -9.81 m/s^2 & \text{Lancio verso l'alto} \end{cases}$$

$$\text{Velocità: } v = v_0 + at$$

$$\text{Tempo: } t = \frac{v - v_0}{a}$$

$$\text{Accelerazione: } a = \frac{v - v_0}{t}$$

$$\text{Accelerazione: } a = \frac{2(s - s_0 - v_0 t)}{t^2}$$

$$\text{Velocità(senza t): } v = \sqrt{v_0^2 + 2a(s - s_0)}$$

$$\text{Posizione: } s = s_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

$$\text{Posizione(senza a): } s = s_0 + \frac{v + v_0}{2} t$$

$$\text{Velocità(senza a): } v = \frac{2(s - s_0)}{t} - v_0$$

### 5.3 Moto parabolico

**Nota bene:** l'accelerazione(g) è negativa quando si presume di partire dal basso verso l'alto, perché la gravità agisce contro il movimento verticale. Al contrario, se ci troviamo in un movimento che parte dall'alto verso il basso, l'accelerazione(g) sarà positiva!

$$\text{Equazione parabola: } \begin{cases} x = x_0 + v_{0x} t \\ y = y_0 + v_{0y} t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

$$\text{Equazione parabola: } y = \frac{v_x}{v_y} x - \frac{1}{2} \frac{g}{v_x^2} x^2$$

$$\text{Velocità iniziale: } v_0 = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$$

$$\text{Velocità iniziale: } \begin{cases} v_{0x} = v_0 \cos \alpha = v_y \frac{\cos \alpha}{\sin \alpha} \\ v_{0y} = v_0 \sin \alpha = v_x \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} \end{cases}$$

$$\text{Velocità(tempo t): } \begin{cases} v_x = v_0 \cos \alpha \\ v_y = v_0 \sin \alpha - at \end{cases}$$

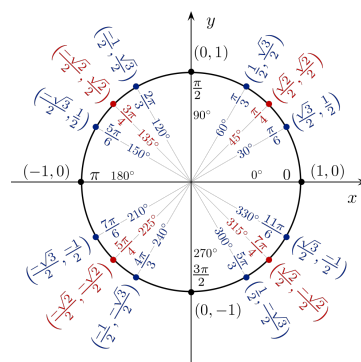
$$\text{Vertice: } \begin{cases} x_v = \frac{v_x v_y}{g} = \frac{v_0^2 \sin(2\alpha)}{g} \\ y_v = \frac{v_y^2}{2g} \end{cases}$$

$$\text{Gittata: } \frac{v_x v_y}{\frac{1}{2} g} = \frac{v_0^2 \sin(2\alpha)}{\frac{1}{2} g}$$

$$\text{Tempo di volo: } t = \frac{v_0 \sin \alpha}{g}$$

$$\text{Altezza massima: } y = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$$

### 5.4 Moto circolare



Grandezze	Lineari	Angolari
Posizione	$s$	$\theta$
Velocità	$v$	$\omega$
Accelerazione	$a$	$\alpha$

**Nota bene:** come la tabella sopra ci indica, c'è una corrispondenza tra grandezze lineari e grandezza angolari.

Ciò significa che possiamo immaginare il punto che si muove sulla circonferenza come se si muovesse su una retta (la circonferenza *spiacciata*), e di conseguenza utilizzare le formule del moto rettilineo per trovarne la posizione!

$$\text{Velocità: } v = v_0 + at$$

$$\text{Tempo: } t = \frac{v - v_0}{a}$$

$$\text{Accelerazione: } a = \frac{v - v_0}{t}$$

$$\text{Posizione: } s = s_0 + v_0 t + \frac{1}{2} at^2$$

#### 5.4.1 Moto circolare uniforme

**Nota bene:** La velocità tangenziale ( $v$ ) indica quanto velocemente il punto si sposta sulla circonferenza ( $r$ ); La velocità angolare ( $\omega$ ) indica quanto velocemente cambia l'angolo ( $\theta$ ) che il punto forma

$$\text{Velocità: } v = \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{2\pi r}{T} = \omega r = \sqrt{a_c r}$$

$$\text{Raggio: } r = \frac{vT}{2\pi} = \frac{v}{\omega} = \frac{v^2}{a_c} = \frac{a_c}{\omega^2}$$

$$\text{Periodo: } T = \frac{2\pi r}{v} = \frac{2\pi}{\omega}$$

$$\text{Velocità angolare: } \omega = \frac{v}{r} = \frac{2\pi}{T} = \sqrt{\frac{a_c}{r}}$$

$$\text{Accelerazione centripeta: } a_c = \frac{v^2}{r} = \omega^2 r$$

$$\text{Posizione angolare: } \theta = \frac{s - s_0}{r}$$

##### Legge oraria

$$\text{Posizione angolare: } \theta(t) = \theta_0 + \omega t$$

$$\text{Velocità angolare: } \omega = \frac{\theta - \theta_i}{t - t_i}$$

#### 5.4.2 Moto circolare uniformemente accelerato (MCUA)

**Nota bene:** L'accelerazione centripeta ( $\vec{a}_c$ ) permette al punto di mantenere la propria traiettoria sulla

circonferenza. Cambia il verso, ma non il modulo della velocità ( $\vec{v}$ )  
L'accelerazione tangenziale ( $\vec{a}_T$ , perpendicolare a  $\vec{a}_c$ ) invece fa variare il modulo della velocità ( $\vec{v}$ ), è **costante**.  
L'accelerazione totale ( $\vec{a}_{tot}$ ) è la risultante delle accelerazioni precedenti

$$\text{Accelerazione totale: } \vec{a}_{tot} = \vec{a}_T + \vec{a}_c$$

$$\text{Accelerazione totale: } a_{tot} = \sqrt{a_T^2 + a_c^2}$$

$$\text{Accelerazione angolare: } \alpha = \frac{d\omega}{dt} = \frac{\omega - \omega_0}{t - t_0}$$

$$\text{Accelerazione tangenziale: } a_T = \alpha \cdot r$$

##### Legge oraria

$$\begin{cases} \theta = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2} \alpha t^2 & \text{Posizione angolare} \\ \omega = \omega_0 + \alpha t & \text{Velocità angolare} \end{cases}$$

$$\text{Velocità angolare (senza } t):$$

$$\omega^2 = \omega_0^2 + 2\alpha(\theta - \theta_0)$$

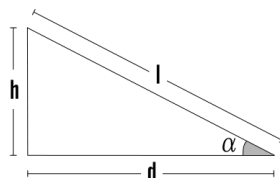
#### 5.4.3 Esempio

**Nota bene:** per risolvere un problema del tipo: punto materiale con MCUA con  $r = 1m$ ,  $s_1 = 0.4m$ ,  $t_1 = 2s$ ,  $t_2 = 4s$ , e  $v_0 = 0.1 \frac{m}{s}$  dove chiede modulo dell'accelerazione totale al tempo  $t_2$  (quindi  $a_{tot(2)} = \sqrt{a_T^2 + a_{c(2)}^2}$ ) possiamo impostare il seguente sistema:

$$\begin{cases} a_{tot(2)} = \sqrt{a_T^2 + a_{c(2)}^2} \\ a_T = \frac{2(s - s_0 - v_0 t)}{t^2} \\ a_{c(2)} = \frac{v_2^2}{r} \\ v_2 = v_0 + a_T \cdot t_2 \end{cases}$$

## 6 Dinamica

### 6.1 Principi fondamentali



$$\begin{cases} \sin \alpha = \frac{h}{l} \\ \cos \alpha = \frac{d}{l} \\ \tan \alpha = \frac{h}{d} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} h = l \cdot \sin \alpha \\ l = \frac{h}{\sin \alpha} \end{cases}$$

$$\text{Secondo principio: } \begin{cases} \vec{F} = m\vec{a} \\ \vec{a} = \frac{\vec{F}}{m} \\ m = \frac{\vec{F}}{\vec{a}} \end{cases}$$

$$\text{Terzo principio: } \vec{F}_{AB} = -\vec{F}_{BA}$$

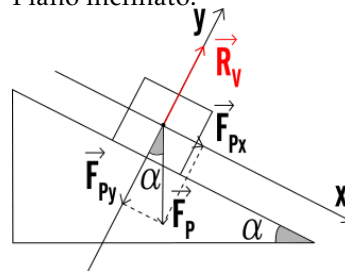
### 6.2 Piano inclinato

$$F_{P,x} = F_P \sin(\alpha) = mg \sin(\alpha)$$

$$F_{P,y} = F_P \cos(\alpha) = mg \cos(\alpha)$$

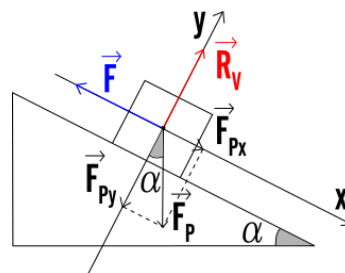
#### 6.2.1 Piano inclinato senza attrito

Piano inclinato:



$$\text{Accelerazione: } \begin{cases} a_y = 0 \\ a_x = g \sin \alpha \end{cases}$$

#### 6.2.2 Piano inclinato con F verso l'alto



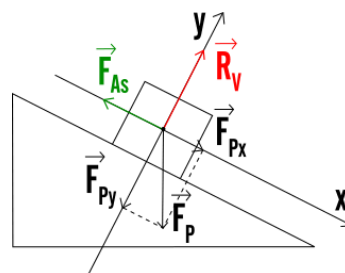
**Nota bene:** sull'asse y la forza (F) che spinge l'oggetto verso l'alto non fa cambiare niente. Ricordiamo che abbiamo scelto il **piano inclinato** come asse del nostro sistema di riferimento.

$$\text{Forza risultante: } F_{ris} = F_{P,x} - F$$

$$\text{Accelerazione: } a = \frac{F_{ris}}{m}$$

$$\begin{cases} F_{P,x} > F & \text{Corpo scende, } a \text{ positiva} \\ F_{P,x} < F & \text{Corpo sale, } a \text{ negativa} \end{cases}$$

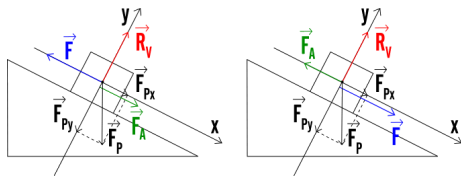
#### 6.2.3 Piano inclinato con attrito



Forza risultante:  $F_{ris,x} = \sqrt{F_{p,x}^2 + F_{As}^2}$

**Nota bene:** la forza d'attrito ( $F_A$ , attrito statico nell'immagine) ha verso opposto alla componente della forza peso sull'asse  $x$  ( $F_{p,x}$ )

### 6.2.4 Piano inclinato con attrito e forza aggiuntiva



**Primo caso:** forza risultante ( $F_{ris,x}$ ) tutta concentrata lungo l'asse  $x$ :  $F_{ris,x} = F - F_A - F_{p,x}$   
**Secondo caso:**  $F_{ris,x} = F + F_{p,x} - F_A$

### 6.2.5 Attrito Statico

Forza Attrito Statico:

$$F_{As} = \mu_s \cdot F_{\perp} = \mu_s \cdot F_{p,y} = \mu_s mg \cos(\alpha)$$

Accelerazione:

$$a = a_x = g \sin(\alpha) - \mu_s g \cos(\alpha)$$

Angolo critico per l'equilibrio:

$$\alpha = \arctan(\mu_s) :$$

$$\begin{cases} \text{Scivola} & \text{Angoli} > \alpha \\ \text{Equilibrio} & \text{Angoli} \leq \alpha \end{cases}$$

Attrito Statico per Equilibrio:  $\mu_s = \tan(\alpha)$

**Nota bene:** affinché una macchina (su terreno piano,  $\cos(\alpha) = 0$ ) non slitti, la Forza di Attrito Statico ( $F_{As}$ ) deve essere uguale alla Forza ( $\vec{F}$ ) che la macchina esegue per andare avanti, quindi:  $F_{As} = F \rightarrow \mu_s mg = ma \rightarrow \mu_s = \frac{a}{g}$

### 6.2.6 Attrito Dinamico

**Nota bene:** Per poter considerare il problema dal punto di vista dell'attrito dinamico ( $\mu_d$ ) il corpo deve essere già in movimento!

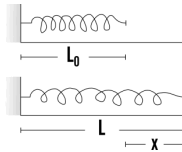
Forza Attrito Dinamico:

$$F_{Ad} = \mu_d \cdot F_{\perp} = \mu_d \cdot F_{p,y} = \mu_d mg \cos(\alpha)$$

Accelerazione:

$$a = a_x = g \sin(\alpha) - \mu_d g \cos(\alpha)$$

## 6.3 Molle e Forza Elastica



Lunghezza della molla a riposo:  $L_0$

Elongazione:  $x = L - L_0$

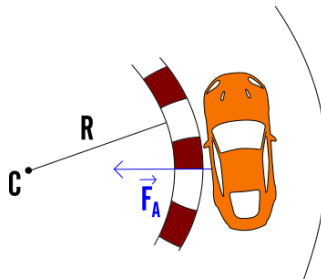
Legge di Hooke (Forza Elastica):  $F_e = -kx$

## 6.4 Forza Centripeta

**Nota bene:** possiamo ricondurre alla forza centripeta ( $F_c$ ) usando le formule per la forza ( $F = m \cdot a$ ) e l'accelerazione centripeta ( $a_c = \frac{v^2}{r} = \omega^2 \cdot r$ )! Utilizziamo queste formule per problemi come **macchine in un circuito di raggio  $r$  e coefficiente di attrito dinamico  $\mu_d$  dove non deve slittare.**

$$\text{Forza centripeta: } F_c = m \frac{v^2}{r} = m \cdot \omega^2 \cdot r$$

**Nota bene:** se vogliamo che un corpo rimanga nella sua traiettoria circolare, allora la la forza di accelerazione ( $F_a$ ) deve essere uguale alla forza centripeta ( $F_c$ ).



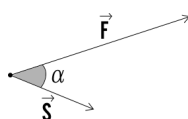
$$\text{Equivalenza: } F_a = F_c \rightarrow \mu_d g = \frac{v^2}{r}$$

$$\text{Coefficiente d'attrito minimo: } \mu = \frac{v^2}{g \cdot r}$$

$$\text{Velocità minima: } v = \sqrt{\mu_d \cdot g \cdot r}$$

## 6.5 Lavoro

**Nota bene:** il lavoro ( $F$ ) è energia trasferita ad un corpo mediante le forze che agiscono su di esso.



$$\text{Lavoro: } L = \vec{F} \cdot \vec{s} = F \cdot s$$

## 6.6 Lavoro della forza peso

$$\text{Lavoro: } L = -mg(y_{\text{finale}} - y_{\text{iniziale}})$$

## 6.7 Lavoro della forza elastica

$$\text{Lavoro: } L = -\frac{1}{2}k(x_f^2 - x_i^2)$$

Elongazione iniziale:  $x_i = L_i - L_0$

Elongazione finale:  $x_f = L_f - L_0$

**Nota bene:** nel caso di una molla a riposo ( $x_i = L_0 - L_0 = 0$ ) il lavoro ( $L$ ) sarà sempre negativo, poiché la forza elastica della molla resiste all'elongazione.

$$\text{Lavoro: } L = -\frac{1}{2}k(x_f^2)$$

## 6.8 Energia

**Nota bene:** l'energia è una grandezza che esprime la capacità di un corpo/sistema di compiere un lavoro, indipendentemente dal fatto che il lavoro venga compiuto o meno. Si divide in: *cinetica, potenziale, meccanica.*

## 6.9 Energia Cinetica

Teorema Energia Cinetica:  $L = \Delta K$

$$\text{Energia Cinetica: } K = \frac{1}{2}mv^2$$

$$\text{Massa: } m = \frac{2K}{v^2}$$

$$\text{Velocità: } v = \sqrt{\frac{2K}{m}}$$

Variazione Energia Cinetica:

$$\Delta K = K_f - K_i = \frac{1}{2}mv_f^2 - \frac{1}{2}mv_i^2$$

## 6.10 Energia potenziale

Energia Potenziale:  $\Delta U = U_f - U_i = -L$

Solo Forze conservative:  $\Delta K = -\Delta U$

$$\text{En. Pot. Gravitazionale: } \begin{cases} U = mgh \\ m = \frac{U}{gh} \\ h = \frac{U}{mg} \end{cases}$$

$$\text{Energia Potenziale Elastica: } \begin{cases} U = \frac{1}{2}kx^2 \\ k = \frac{2U}{x^2} \\ x = \sqrt{\frac{2U}{k}} \end{cases}$$

## 6.11 Energia meccanica

Energia Meccanica:  $E = K + U$

### 6.11.1 Conservazione Dell'Energia Meccanica

**Nota bene:** applicabile solo quando le forze in gioco sono conservative (*Forza Peso, Forza Elastica*).

Conservazione dell'energia:

$$K_i + U_i = K_f + U_f \rightarrow E_f = E_i$$

$$\frac{1}{2}mv_i^2 + mgh_i = \frac{1}{2}mv_f^2 + mgh_f$$

### 6.11.2 Non Conservazione Dell'Energia Meccanica

**Nota bene:** applicabile solo quando una delle forze in gioco è non conservativa (*Forza D'Attrito*). Il lavoro che troviamo è pari all'energia mancante

dal sistema (a causa di una forza dissipativa).

In generale: **Lavoro Forza Non Conservativa = Variazione Energia Meccanica.**

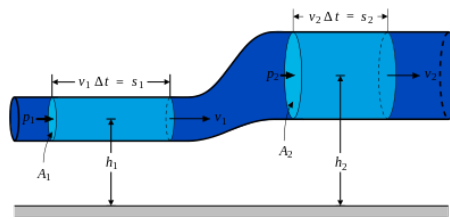
Lavoro Attrito:

$$L_A = \Delta E =$$

$$= \Delta K - \Delta U = \frac{1}{2}mv_f^2 - \frac{1}{2}mv_i^2 - mgh_f + mgh_i$$

$$\text{Lavoro Attrito: } L_A = -F_A \cdot s = \mu \cdot s \cdot mg \cos(\alpha)$$

## 7 Fluidodinamica



Densità (massa volumica):  $\rho = \frac{m}{V}$

Massa:  $m = \rho V$

Volume:  $V = \frac{m}{\rho}$

Teorema di Bernoulli:

$$p_1 + \frac{1}{2}\rho v_1^2 + \rho gh_1 = p_2 + \frac{1}{2}\rho v_2^2 + \rho gh_2$$

Equazione di Continuità (ideale):

$$Q = v_1 S_1 = v_2 S_2$$

Equazione di Continuità (reale):

$$Q = \rho_1 v_1 S_1 = \rho_1 v_2 S_2$$

$$\text{Velocità 1: } v_1 = \frac{Q}{S_1} = \frac{S_2}{S_1} v_2$$

$$\text{Velocità 2: } v_2 = \frac{Q}{S_2} = \frac{S_1}{S_2} v_1$$

$$\text{Sezione 1: } S_1 = \frac{v_2}{v_1} S_2$$

$$\text{Sezione 2: } S_2 = \frac{v_1}{v_2} S_1$$

Differenza di pressione:

$$\Delta p = \frac{1}{2}\rho(v_2^2 - v_1^2)$$

$$\Delta p = \frac{1}{2}\rho\left(\frac{Q^2}{S_2^2} - \frac{Q^2}{S_1^2}\right)$$