

# Formulario Fisica 1

Nicola Ferru

16 febbraio 2024



# Indice

<b>1</b>	<b>Cinematica</b>	<b>5</b>
1.1	Moto uniformemente accelerato . . . . .	5
1.1.1	Segmento percorso $s$ dopo il tempo $t$ . . . . .	5
1.1.2	Corpo che cade . . . . .	5
1.1.3	Caduta da $h_0$ con velocità iniziale nulla . . . . .	6
1.1.4	Lancio verso l'alto . . . . .	6
1.2	Moto circolare uniforme . . . . .	6
1.2.1	Energia cinetica totale . . . . .	7
1.2.2	Forza centripeta e centrifuga . . . . .	7
1.3	Somma dei vettori . . . . .	7
1.4	Prodotto tra vettori . . . . .	7
1.4.1	Scalare . . . . .	7
1.4.2	Vettoriale . . . . .	8
1.5	Moto con accelerazione variabile . . . . .	8
1.5.1	Velocità dopo un tempo $t$ . . . . .	8
1.5.2	Forza di attrito . . . . .	8
<b>2</b>	<b>Dinamica</b>	<b>9</b>
2.1	Lavora . . . . .	9
2.1.1	Forza costante . . . . .	9
2.1.2	Forza variabile . . . . .	9
2.1.3	Lavoro istantaneo . . . . .	9
2.2	Potenza . . . . .	10
2.3	Energia cinetica . . . . .	10
2.3.1	Teorema Lavoro-Energia . . . . .	10
2.3.2	Forze conservative e non conservative . . . . .	11
2.4	Energia Potenziale . . . . .	11
2.5	Energia meccanica . . . . .	11
2.5.1	Legge di conservazione dell'energia meccanica . . . . .	12
2.5.2	Energia potenziale gravitazionale . . . . .	12
2.5.3	Energia potenziale elastica . . . . .	12
2.5.4	Forza non conservative . . . . .	12

2.5.5	Legge di conservazione dell'energia . . . . .	12
2.5.6	Centro di massa . . . . .	13
2.5.7	Quantità di moto . . . . .	14
2.5.8	Teorema dell'impulso – quantità di moto . . . . .	15
2.5.9	Urto elastico a 2 dimensioni . . . . .	15
2.6	Moto rotatorio . . . . .	15
2.6.1	Misura angolo in radianti . . . . .	15
2.6.2	Velocità angolare media . . . . .	16
2.6.3	Velocità angolare istantanea . . . . .	16
2.6.4	Accelerazione angolare media . . . . .	16
2.6.5	Moto con accelerazione angolare costante . . . . .	16
2.6.6	Velocità lineare di particella parte di un corpo rigido . . . . .	16
2.6.7	Accelerazione lineare di particella parte di un corpo rigido . . . . .	16
2.6.8	Momento di inerzia del corpo rigido . . . . .	16
2.6.9	Energia cinetica di un corpo in rotazione . . . . .	17
2.6.10	Momento della forza . . . . .	17
2.6.11	Momento di un particella . . . . .	17
2.6.12	Momenti di inerzia da ricordare . . . . .	17
2.7	Equazione del moto di un oscillazione armonico . . . . .	18
2.7.1	Legge di Hook . . . . .	18
2.7.2	Energia potenziale . . . . .	19
2.7.3	Legge del moto armonico . . . . .	19
2.7.4	Velocità nel moto armonico . . . . .	19
2.7.5	Accelerazione nel moto armonico . . . . .	19
2.7.6	Energia cinetica . . . . .	19
2.7.7	Moto armonico smorzato . . . . .	20
2.7.8	Oscillazioni forzate . . . . .	20
2.7.9	Legge del moto armonico forzato . . . . .	20
<b>3</b>	<b>Pendoli</b>	<b>23</b>
3.1	Pendolo semplice . . . . .	23
3.2	Pendolo di torsione . . . . .	23
3.2.1	Legge del moto . . . . .	23

# Capitolo 1

## Cinematica

### 1.1 Moto uniformemente accelerato

Formula per calcolare la Velocità finale:

$$V_f = v_0 + a \cdot t \quad (1.1)$$

di cui le singole variabili hanno il seguente significato:

- $v_0$  è la velocità di partenza;
- $a$  è l'accelerazione;
- $t$  è il periodo di tempo.

#### 1.1.1 Segmento percorso $s$ dopo il tempo $t$

Per il calcolo del segmento percorso  $s$ , se prendiamo come riferimento la parte dopo il tempo  $t$ , dobbiamo utilizzare:

$$s = s_0 + v_0 \cdot t \pm \frac{a}{2} \cdot t^2 \quad (1.2)$$

Il segno dipende dal sistema di riferimento – Le variabili in gioco sono le seguenti:

- $s_0$  il segmento nel momento iniziale;
- $v_0$  la velocità nel momento iniziale;
- $a$  accelerazione;
- $t$  il periodo di tempo.

#### 1.1.2 Corpo che cade

$$h = h_0 + v_0 \cdot t \pm \frac{g}{2} \cdot t^2 \quad (1.3)$$

Il segno dipende dal sistema di riferimento – le variabili in gioco sono:

- $h_0$  altezza nel momento iniziale;

- $v_0$  la velocità nel momento iniziale;
- $t$  il periodo di tempo;
- $g$  forza peso.

### 1.1.3 Caduta da $h_0$ con velocità iniziale nulla

Le formule correlate ad un grave che cade da un'altezza  $h_0$  con una velocità  $v_0 = 0$ , sono le seguenti:

**Tempo di caduta**

$$t_c = \sqrt{\frac{2h_0}{g}} \quad (1.4)$$

**Velocità finale**

$$V_f = \sqrt{2gh} \quad (1.5)$$

Visto che la velocità conosciuta è quella iniziale che è nulla, all'interno delle formule sono presenti solamente l'altezza  $h_0$  e la forza peso  $g$ .

### 1.1.4 Lancio verso l'alto

Nel caso del lancio verso l'alto sono presenti queste due formule:

**Altezza finale**

$$h = \frac{V_0^2}{2g} \quad (1.6)$$

**Tempo finale**

$$t_h = \frac{V_0}{g} \quad (1.7)$$

In questo caso le variabili che entrano in gioco sono:

- La velocità  $V_0$ ;
- La forza peso  $g$ .

## 1.2 Moto circolare uniforme

**Definizione 1.2.1** *Il moto circolare uniforme è il moto di un punto che percorre una traiettoria circolare (moto circolare) con velocità costante (moto uniforme). Velocità costante vuol dire che percorre archi di uguale lunghezza in intervallo di tempo uguale. La velocità si rappresenta un vettore tangente alla circonferenza (perpendicolare al raggio), vettore che ha modulo costante ma cambia continuamente direzione.*

*L'accelerazione tangenziale, che è dovuta alle variazioni del modulo della velocità, è quindi nulla. L'accelerazione centripeta, che è dovuta alle variazioni della direzione della velocità, non è nulla ed ha modulo costante. Il verso del moto circolare si dice orario se è concorde con quello delle lancette dell'orologio, antiorario in caso contrario.*

**Accelerazione centripeta**

$$a_c = \frac{V^2}{r} \quad (1.8)$$

**Velocità angolare**

$$\omega = 2\pi_{rad}/T = 2\pi \cdot v \quad (1.9)$$

$$\omega = \frac{\Delta\alpha}{\Delta t} \quad (1.10)$$

$\Delta\alpha = \text{angolo spezzato al centro}$

### 1.2.1 Energia cinetica totale

$$E = \frac{1}{2}mv^2 \quad (1.11)$$

### 1.2.2 Forza centripeta e centrifuga

**Forza centripeta**

**Forza centrifuga**

$$F_{CP} = m \cdot \frac{v^2}{r} \quad (1.12) \qquad F_{CF} = -m \cdot \frac{v^2}{r} \quad (1.13)$$

Dato che le due formule danno due valori uno opposto all'altro possiamo dire senza ombra di dubbio che:

$$\boxed{F_{CP} = -F_{CF}} \quad (1.14)$$

**Definizione 1.2.2** *Ogni lato di un triangolo rettangolo è maggiore della differenza degli altri due e minore della loro somma.*

## 1.3 Somma dei vettori

La somma dei vettori segue il seguente criterio:

$$|\vec{v}| = \sqrt{|v_1|^2 + |v_2|^2 + 2|v_1||v_2|\cos\alpha} \quad (1.15)$$

La posizione e direzione di un vettore sono fondamentali per capire come essi agiscano. I tre casi più comuni sono:

**Ortogonal**  $|v| = \sqrt{|v_1|^2 + |v_2|^2}$

**Stessa direzione, verso concorde**  $|v| = |v_1| + |v_2|$

**Stessa direzione, verso opposto**  $|v| = |v_1| - |v_2|$

## 1.4 Prodotto tra vettori

### 1.4.1 Scalare

$$a \cdot b = a \cdot |b_p| \quad (1.16)$$

Di cui  $|b_p|$  è il componente di  $b$  ad  $a$

$$a \cdot b = a \cdot b \cdot \cos\alpha \quad (1.17)$$

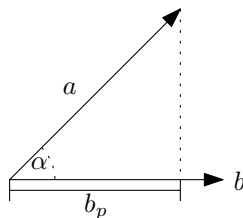


Figura 1.1: prodotto vettoriale scalare

### 1.4.2 Vettoriale

$$a \cdot b = a \cdot b \cdot \sin \alpha = a_n b \quad (1.18)$$

di cui,  $a_n$  è componente di  $a \perp ab$ .

## 1.5 Moto con accelerazione variabile

### 1.5.1 Velocità dopo un tempo $t$

$$v = v_0 + \int_{t_0}^t a(t) dt \quad (1.19)$$

In questo caso ci le variabili in gioco sono:

- $t_0 \rightarrow$  tempo iniziale;
- $v_0 \rightarrow$  velocità iniziale.

Questa formula è anche chiamata “integrale dell’accelerazione rispetto al tempo” – equivale sempre all’area sotto al grafico  $a(t) - t$ .

$$\text{accelerazione} = \text{derivata rispetto al tempo} \Leftrightarrow \text{Velocità} = \text{integrale di } a(x) \text{ in } dt$$

### 1.5.2 Forza di attrito

#### Attrito statico

$$f_s = \mu_s N \quad (1.20)$$

#### Attrito dinamico

$$f_k = \mu_k N \quad (1.21)$$

Forza che si origina quando due corpi a contatto diretto sono fatti scivolare uno con l’altro.

- $N$  = forza normale esercitata dal piano (*appena alla forza peso*)
- $\mu_s$  = Coefficiente di attrito statico;
- $\mu_k$  = Coefficiente di attrito dinamico.

**Nota 1.5.1** L’attrito statico ha un valore massimo generalmente più alto rispetto a quello dinamico. Quando un corpo è mosso da una forza  $F$ , se  $F = f_k$  il corpo SI MUOVE A VELOCITÀ COSTANTE.



# Capitolo 2

## Dinamica

### 2.1 Lavoro

#### 2.1.1 Forza costante

**Definizione 2.1.1** Il lavoro è il prodotto scalare tra la forza applicata ad un corpo e lo spostamento compiuto da essa.

$$L = (F \cdot \cos \alpha) \Delta s \quad (2.1)$$

- $F$  = modulo del vettore forza;
- $\Delta s$  = spostamento lungo un asse;
- $\alpha$  = angolo tra forza e spostamento.

quello che mai moltiplicano allo spostamento è *la componente del vettore forza PARALLELA ALLO SPOSTAMENTO*, dunque:

$$\begin{aligned} &> \text{se } \alpha = 0, \Rightarrow L = F \cdot \Delta s \quad \text{Forza parallela a spostamento} \\ &> \text{se } \alpha = 90^\circ, \Rightarrow L = 0 \quad \text{Forza perpendicolare a spostamento} \end{aligned}$$

#### 2.1.2 Forza variabile

$$L_{1,2} = \int_{x_1}^{x_2} F(x) dx \quad (2.2)$$

$x_{1,2}$  = delimitano lo spazio entro cui vogliamo conoscere il lavoro compiuto da  $F(x)$ .

Il lavoro compiuto da una forza è uguale all'area sotto al grafico  $F(x) - x$

**Unità di misura**

$$1N \cdot 1m = 1J \text{ (Joule)} \quad (2.3)$$

#### 2.1.3 Lavoro istantaneo

$$dL = (F \cdot \cos \alpha) ds \quad (2.4)$$

$ds =$  spostamento infinitesimo

**Nota 2.1.1** *Se la forza cambia esclusivamente la direzione della velocità (e non il modulo) NON COMPIE LAVORO.*

## 2.2 Potenza

**Definizione 2.2.1** *la potenza è il rapporto tra il lavoro compiuto da una forza e il tempo da essa compiendo per compierlo*

**Potenza media**

$$\langle P \rangle = \frac{\Delta L}{\Delta t} \quad (2.5)$$

**Potenza istantanea**

$$P = \frac{dL}{dt} \quad (2.6)$$

- Se la potenza è costante:

$$L = P\Delta t \quad (2.7)$$

- Unità di misura:

$$\frac{1\text{Joule}}{1s} = 1W \quad (2.8)$$

## 2.3 Energia cinetica

**Definizione 2.3.1** *L'energia cinetica è uguale al lavoro necessario per portare  $m$  alla velocità  $v$  (o al lavoro che la massa necessita per fermarsi)*

$$k = \frac{1}{2}mv^2 \quad (2.9)$$

- $m =$  massa;

- $v =$  velocità.

### 2.3.1 Teorema Lavoro-Energia

$$L = k - k_0 \quad (2.10)$$

$L =$  lavoro totale della forza RISULTANTE

$k =$  Energia cinetica finale

$k_0 =$  Energia cinetica iniziale

Il lavoro svolto da una forza in una particella è uguale alla sua variazione di energia cinetica.

- Questo teorema permette di tracciare il lavoro anche quando la forza non varia solo in modulo, SENZA NESSUN INTEGRALE.

### 2.3.2 Forze conservative e non conservative

- Conservative
  - Durante il moto si conserva l'energia meccanica
  - Il lavoro dipende solo dallo spostamento totale
  - Il lavoro nello spostare un corpo lungo un percorso chiuso è 0
- Non conservative
  - Durante il moto NON si conserva l'energia meccanica;
  - Il lavoro dipende dal percorso;
  - Il lavoro dipende anche dal percorso effettuato.

In sostanza, una forza è conservativa se:

- Il lavoro da essa eseguito nello spostare un corpo dipende solo dallo spostamento totale, NON dal percorso.
- Il lavoro da esso compiuto nello spostare un corpo lungo una linea chiusa è nullo (l'energia cinetica torna la stessa di prima)

$$L = \Delta k = 0$$

Ricorda

Lavoro Positivo  $\iff$  Aumenta energia cinetica  
 Lavoro Negativo  $\iff$  Diminuisce energia cinetica

## 2.4 Energia Potenziale

**Definizione 2.4.1** *L'energia potenziale si può definire soltanto quando abbiamo a che fare con una forza conservativa, che nel moto unidirezionale dipende solo dalla posizione*

$$\Delta k = -\Delta U \tag{2.11}$$

$\Delta k =$  variazione energia cinetica

a una variazione di  $k$ , ne corrisponderà una in senso opposto di  $U$

$$k_x - k_{x_0} = -(U_x - U_{x_0}) \tag{2.12}$$

## 2.5 Energia meccanica

$$E = k + U \tag{2.13}$$

- $k$  = energia cinetica
- $U$  = energia potenziale

### 2.5.1 Legge di conservazione dell'energia meccanica

**Definizione 2.5.1** Quando il moto è causato da una forza conservativa, l'energia meccanica si CONSERVA sempre

- al decrescere dell'energia cinetica, aumento l'energia potenziale e viceversa, *dunque la somma rimane costante.*

$$k_0 + U_0 = k_F + U_F \quad (2.14)$$

$$\Delta U = - \int_{x_0}^x F(x) dx \qquad F(x) = - \frac{dU(x)}{dx}$$

l'energia potenziale è una funzione di posizione la cui derivata (CONBIATA DI SEGNO) da la forza. la forza (CAMBIATA DI SEGNO) rappresenta la rapidità con cui l'energia potenziale varia lungo  $x$ .

### 2.5.2 Energia potenziale gravitazionale

$$U_y - U_0 = mgy \quad U(y) = mgy \quad (2.15)$$

$y$  = posizione sull'asse verticale;

$g = 9.8 m/s^2$  oppure  $9.81 m/s^2$  dipende da diversi fattori

$m$  = massa

$$U_y - U_0 = \int_y^0 F(y) dy = \int_y^0 (-mg \cdot y) = mgy$$

### 2.5.3 Energia potenziale elastica

$$U(x) = \int_x^0 (-kx) dx = \frac{1}{2} kx^2$$

### 2.5.4 Forza non conservative

$$L_{non-cons.} = \Delta(k + U) = \Delta E$$

la presenza di forza non conservative comporta una variazione dell'energia meccanica totale del sistema

- Il teorema lavoro energia può essere scritto come:

$$L_{non-cons.} = \Delta k + \sum \Delta U$$

$\sum \Delta U$  contributo di tutte le forze conservative presenti

### 2.5.5 Legge di conservazione dell'energia

**Definizione 2.5.2** L'energia totale di un sistema isolato, che risulta dalla somma di tutte le forme di energia in esso presenti (Cinetica, potenziale, etc...) non cambia mai.

- questo "teorema" in realtà non ha una dimostrazione matematica, ma è verificato dalla semplice esperienza (non si è mai riscontrato un caso in cui questo principio non sia valido)

- *matematicamente, il principio è valido fintanto che teniamo conto di ogni forma di energia presente nel sistema.*
- *Se l'energia meccanica non si conserva, essa è stata in altre forme (l'attrito la dissipa in calore).*

### 2.5.6 Centro di massa

Coordinata su un solo asse (del centro di massa di un sistema di n particelle)

$$x_{cm} = \frac{\sum m_i x_i}{\sum m_i} \quad (2.16)$$

- $\sum m_i x_i$  = sommatoria delle masse di ogni particella moltiplicate per la loro porzione in un asse;
- $\sum m_i$  = massa totale del sistema.

Il centro di massa è del tutto indipendente dal sistema di coordinate usato, ma dipende solo dalle distanze relative tra le particelle e dalle loro masse.

- È adattabile solo quando si ha  $\alpha$  che fare con il moto TRASLATORIO;
- È una sorta di media ponderata.

Nel caso di 2 o 3 dimensioni, si calcolano separatamente le coordinate del centro di massa in ogni asse con la stessa formula.

**coordinate centro di massa (carpo esteso e di materia uniforme)**

$$x_{cm} = \lim_{\Delta m_i \rightarrow 0} \frac{\sum m_i x_i}{\sum m_i} \quad (2.17)$$

$m$  = massa totale del corpo

$$x_{cm} = \frac{\int x dm}{\int dm} = \frac{1}{M} \cdot \int x dm$$

FAI LO STESSO CALCOLO SU TUTTI GLI ASSI PRESENTI

Centro di massa = Baricentro

**Equazione vettoriale del centro di massa**

$$\vec{s}_{cm} = \frac{\int \vec{s} dm}{\int dm} \quad (2.18)$$

$\vec{s}$  = vettore posizione

Tieni a mente che molti dei corpi che potresti dover trattare sono dettati di assi, punti o piani di **simmetria**, utili per individuare il centro di massa (in quel punto, lungo quella linea, ...).

**Accelerazione del centro di massa (di un sistema di particelle)**

$$M_{cm_x} = \sum F_i = \sum m_i \frac{dV_{i_x}}{dt} \quad (2.19)$$

Il prodotto della massa complessivo del gruppo di particelle per l'accelerazione del centro di massa è uguale alla somma vettoriale di tutte le forze che agiscono sul sistema di sistema di particella (INCLUDE QUELLE INTERNE).

**Legge del moto traslatorio del centro di massa**

$$F_{est} = Ma_{cm} \quad (2.20)$$

$f_{est}$  = risultante forza esterne;

$M$  = massa totale sistema;

$a$  = accelerazione centro di massa.

**Nota 2.5.1** *Qualsiasi sia il sistema di particelle e qualsiasi configurazione esso abbia, esso si muoverà sempre secondo questa legge.*

**2.5.7 Quantità di moto**

$$\vec{P} = mv \quad (2.21)$$

Parte a una nuova definizione per la forza:

$$\vec{F} = \frac{d\vec{P}}{dt}$$

$F = ma$  infatti, è utilizzabile solo se la massa è costante.

- La quantità di moto totale di un sistema equivale alla somma VETTORIALE di tutte le quantità di moto;
- Quantità di moto totale di un sistema = massa totale · velocità centro di massa:

$$P_{Tot} = M \cdot V_{cm}$$

La quantità di moto di un sistema isolato SI CONSERVA, in quanto non subisce forze esterne. (viceversa, la quantità di moto può essere variata solo da forze esterne al sistema).

- le quantità di massa delle singole particelle possono variare, ma non in totale

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = F_{ext}$$

Il tempo di variazione della quantità di moto totale di un sistema di particelle è dato dalla risultante di tutte le forze esterne applicate al sistema.

$$\vec{F} = \frac{d\vec{P}}{dt} \quad \text{Forza (istantanea)} = \frac{\text{variazione di quantità di moto (infinitesimo)}}{\text{Variazione del tempo (infinitesimo)}}$$

**Enuncia questo se chiede la seconda legge di Newton** Condizioni per il moto di un sistema:

Conservazione energetica  $\rightarrow 1$  (scalabile)

Conservazione quantità di moto  $\rightarrow 3$  (vettoriale, un'equazione per ogni coordinata)

**Forza impulsiva:** Agisce in tempo brevissimi con un'intensità molto elevata, di solito riscontrata negli urti (INTERMITTENZA VARIA NEL TEMPO)

### 2.5.8 Teorema dell'impulso – quantità di moto

$$\vec{J} = \int_{t_1}^{t_2} F(t) dt = \Delta P \quad (2.22)$$

$J$  = “impulso”;

$\Delta P$  = Variazione quantità di moto.

La variazione di quantità di moto cui è sottoposto un corpo in cui agisce una forza impulsiva è uguale all'impulso.

- L'impulso è un vettore il cui modulo equivale all'asse sotto al grafico  $F(t) - t$
- La direzione dov'essere costante.

#### Urti

**Elastici** L'energia cinetica (totale) si conserva e la quantità di moto si conserva;

**Anaelastici** L'energia cinetica non si conserva e la quantità di moto si conserva;

**Completamente anelastici** corpi rimangono attaccati

### 2.5.9 Urto elastico a 2 dimensioni

$$V_1 + V_1 = V_2 + V_2 \quad (2.23)$$

**Nota 2.5.2** la velocità della massa 1 resta uguale prima e dopo l'urto esattamente come succede nel caso della massa 2.

$$V_1 - V_2 = V_2 - V_1 \quad (2.24)$$

Le differenze di velocità di ognuno delle masse prima e dopo l'urto sono uguali e contrarie

$$\frac{1}{2}m_1V_1^2 + \frac{1}{2}m_2V_2^2 = \frac{1}{2}m_1V_1^2 + \frac{1}{2}m_2V_2^2$$

Per ottenere le velocità, metti a sistema questa equazione con quella in cima.

#### Velocità urto completamente anelastico

$$m_1V_1 + m_2V_2 = (m_1 + m_2)V \quad (2.25)$$

## 2.6 Moto rotatorio

### 2.6.1 Misura angolo in radianti

$$\theta = \frac{s}{R} \quad (2.26)$$

$s$  = arco su cui insiste l'angolo  $\theta$

$R$  = raggio della circonferenza

### 2.6.2 Velocità angolare media

$$\langle \omega \rangle = \frac{\Delta\theta}{\Delta t} \quad (2.27)$$

$\Delta\theta$  variazione angolare

$\Delta t$  = intervallo di tempo

### 2.6.3 Velocità angolare istantanea

$$\omega(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\theta}{\Delta t} = \frac{d\theta}{dt} \quad (2.28)$$

### 2.6.4 Accelerazione angolare media

$$\alpha = \frac{\Delta\omega}{\Delta t} \quad (2.29)$$

Di cui istantaneo:  $\alpha = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\omega}{\Delta t} = \frac{d\omega}{dt}$

### 2.6.5 Moto con accelerazione angolare costante

$$\begin{cases} \omega = \omega_0 + \alpha t \\ \theta = \frac{1}{2}(\omega_0 + \omega)t \\ \theta = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2}\alpha t^2 \end{cases} \quad \text{equazioni orarie} \quad (2.30)$$

### 2.6.6 Velocità lineare di particella parte di un corpo rigido

$$V = r\omega \quad (2.31)$$

$r$  = distanza da asse di rotazione

### 2.6.7 Accelerazione lineare di particella parte di un corpo rigido

$$a_T = r\alpha \quad (2.32)$$

$a_T$  = Accelerazione tangente alla traslatoria

$\alpha$  = accelerazione angolare

### 2.6.8 Momento di inerzia del corpo rigido

$$\begin{aligned} I &= \sum (m_i r_i^2) \\ &- \\ I &= \int r^2 dm \end{aligned} \quad (2.33)$$



- È la sommatoria del prodotto della massa e della porzione rispetto all'asse al quadrato di tutto le particelle del corpo preso in condensazione. **Equazione alla massa nel moto rotatorio**
- La formula diventa un'integrale per i corpi di materiale informe<sup>1</sup>

### 2.6.9 Energia cinetica di un corpo in rotazione

$$K_{tot} = \frac{1}{2} I \omega^2 \quad (2.34)$$

Somma di tutte le energie cinetiche di tutte le parti di cui è composto il corpo.

### 2.6.10 Momento della forza

$$\begin{aligned} \vec{r} &= \vec{r} \times \vec{F} \\ r &= r F \sin \theta \end{aligned} \quad (2.35)$$

Prodotto vettoriale tra le forze applicata a un corpo per farlo muovere ( $F$ ) e la distanza dal riferimento  $O$ , ovvero dall'asse di rotazione del corpo ( $r$ ).

$$\boxed{r = I \alpha}$$

Questa forma è data dalla onaloga con  $F = ma$ .

### 2.6.11 Momento di un particella

$$\begin{aligned} \vec{L} &= \vec{r} \times \vec{P} \\ L &= r P \sin \theta \end{aligned} \quad (2.36)$$

- $P$  è la quantità di moto della particella,  $r$  la sua distanza dell'origine del sistema di assi;
- Moto anche come momento della quantità di moto;
- Equilibrante rotatorio della quantità di moto, da assi dava:  $L = I \omega$

$$\tau = \frac{dL}{dt} = \frac{d(I\omega)}{dt}$$

e per via del teorema del impulso (2.5.8) – variazione della quantità di moto:

$$dL = \tau dt \Rightarrow \Delta L = \int \tau(t) dt$$

### Principio di conservazione del momento ongolare

Se la risultante dei momenti applicati al sistema di particelle è nulla, ad esempio, in un sistema isolato...

$$I \omega = \text{costante}$$

### 2.6.12 Momenti di inerzia da ricordare

---

<sup>1</sup>È come dividere il corpo in unità di massa minuscole, dunque è un'integrale di volume

**Cilindro pieno** $l$  = lunghezza $R$  = raggio $m$  = massa**Sbarra sottile** $l$  = lunghezza $m$  = massa**Rispetto ad un asse perpendicolare al centro della lunghezza**

$$I = \frac{nl^2}{12} \quad (2.39)$$

**Rotazione rispetto a un asse perpendicolare a un esterno**

$$I = \frac{ml}{2} \quad (2.40)$$

**Sfera piena (rispetto a diametro qualunque)**

$$I = \frac{2nR^2}{5} \quad (2.41)$$

dove:

**Rotazione rispetto all'asse del cilindro** $R$  = raggio

$$I = \frac{mR^2}{2} \quad (2.37) \quad m = \text{massa}$$

**Rotazione rispetto ad un diametro centrale****Superficie sferica (rispetto a diametro qualunque)**

$$I = \frac{mR^2}{4} + \frac{ml^2}{12} \quad (2.38) \quad I = \frac{2mR^2}{3} \quad (2.42)$$

## 2.7 Equazione del moto di un oscillazione armonica

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + kx = 0 \quad (2.43)$$

**Oscillazione armonica** sistema isolato con una massa e una molla in movimento.

- Trattandosi di una equazione differenziale, è risolto da una funzione.
- Per ogni fenomeno governato da questa equazione, il periodo di oscillazione dipende solo dalla massa  $m$  e dalla costante elastica  $k$

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

### 2.7.1 Legge di Hook

$$F = -kx \quad (2.44)$$

 $x$  = allungamento (in moti) o deformazione; $k$  = costante elastica, dipende dalle caratteristiche della molla.

La forza elastica è sempre opposta alla deformazione

### 2.7.2 Energia potenziale

$$U = \frac{1}{2} k x^2 \quad (2.45)$$

- L'oscillatore armonico è un sistema consecutivo, dunque l'energia meccanica si conserva
- L'energia potenziale è minima nella posizione di equilibrio stabile

$$x = 0 \quad (2.46)$$

### 2.7.3 Legge del moto armonico

$$x(t) = A \cdot \cos(\omega t + \delta) \quad (2.47)$$

$A$  = ampiezza massima, dipende dall'oscillazione impieno all'inizio del moto;

$\delta$  = costante di fase, dipende dalla velocità iniziale della massa;

$\omega$  = pulsazione/frequenza angolare, ha le dimensioni di una velocità angolare.

Questa è la funzione che risolve l'equazione differenziale di prima

$$(\omega t + \delta) = \text{fase del moto} \quad (2.48)$$

Siccome la funzione coseno è limitata tra -1 e 1 (compresi), la posizione  $x(t)$  sarà limitata tra  $-A$  e  $A$

$$-1 < \cos x \leq 1 \implies -A \leq x(t) \leq A$$

#### Periodo

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

Dipende solo da  $k$  e  $m$

#### Frequenza

$$f = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

È misurato in Hz

Queste definizioni vengono dall'equazione differenziale.

### 2.7.4 Velocità nel moto armonico

$$V(t) = \frac{dx}{dt} = -\omega A \sin(\omega t + \delta) \quad (2.49)$$

### 2.7.5 Accelerazione nel moto armonico

$$a(t) = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 A \cos(\omega t + \delta) \quad (2.50)$$

### 2.7.6 Energia cinetica

$$K = \frac{1}{2} m v^2 = \underbrace{\frac{1}{2} k A^2 \sin^2(\omega t + \delta)}_{\omega^2 \cdot m} \quad \omega = \frac{k}{m} \quad (2.51)$$

Valore massimo  $k$ :  $\frac{1}{2}kA^2$

**Energia potenziale**

$$U = \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t + \delta)$$

Valore massimo  $U$ :  $\frac{1}{2}kA^2$

**energia meccanica**

$$E = U + k = \frac{1}{2}kA^2$$

### 2.7.7 Moto armonico smorzato

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + kx = 0 \quad (2.52)$$

**Modulo forza d'attrito**

$$F_a = -b \frac{dx}{dt} \quad (2.53)$$

**Nota 2.7.1**  $b$  è una costante ricavata sperimentalmente nel caso preso in esame e dipende da numerosi fattori. ha dimensione tali da far attenere una forza se moltiplicata con una velocità.

**legge del moto armonico smorzato**

$$x(t) = Ae^{-\frac{bt}{2m}} \cos(\omega' t + \omega) \quad (2.54)$$

dove

$$\omega' = \sqrt{\frac{k}{m} - \left(\frac{b}{2m}\right)^2}$$

**Nota 2.7.2** risolve l'equazione (2.53) se  $b$  è sufficientemente piccolo

### 2.7.8 Oscillazioni forzate

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + kx = \underbrace{F_m \cos(\omega'' t)}_{\text{FORZA ESTERNA AL SISTEMA}} \quad (2.55)$$

**Nota 2.7.3** la risposta del del sistema oscillante dipende dal rapporto tra la frequenza della forza esterna e la frequenza di oscillazione del sistema (TANTO PIÙ QUESTO RAPPORTO SI OVVICINA A 1, TANTO MAGGIORE È L'AMPIEZZA DEL OSCILLAZIONE).

### 2.7.9 Legge del moto armonico forzato

$$x(t) = \left(\frac{F_m}{G}\right) \cdot \sin(\omega'' - \alpha) \quad (2.56)$$

dove:

$$G = \sqrt{m^2(\omega'' - \omega^2)^2 + b^2\omega''^2} \quad e \quad \alpha = \arccos\left(\frac{b\omega''}{G}\right) \quad (2.57)$$

$\omega''$  = frequenza imposta dalla forza;

$\omega$  = frequenza propria del sistema, dipende da  $k$  e  $m$

$b$  = coefficiente d'attrito del sistema

$\alpha$  = forza iniziale



# Capitolo 3

## Pendoli

### 3.1 Pendolo semplice

**Definizione 3.1.1** *il suo è un moto armonico solo più oscillazioni molto piccole (per  $\theta \rightarrow 0$   $\theta \approx \theta$ )*

**Periodo**

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{l}{g}} \quad (3.1)$$

$l =$  Lunghezza fune;

$g =$  gravità.

*Il periodo è totalmente indipendente dalla massa.*

### 3.2 Pendolo di torsione

In questo caso il usiamo grandezze rotazionali – Forza di richiamo diventa MOMENTO DI RICHIAMO

$$\tau = -x\theta \quad (3.2)$$

#### 3.2.1 Legge del moto

$$\theta = \theta_m \cos(\omega t + \delta) \quad (3.3)$$

È la soluzione all'equazione differenziale:

**Soluzione integrale**

**periodo**

$$\frac{d''\theta}{dt^2} = -\frac{x}{I}\theta \quad (3.4)$$

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{I}{x}} \quad (3.5)$$

- ANALOGA AL CASO LINEARE!
- $I =$  momento di inerzia
- $x =$  costante di torsione (dipende dalle proprietà del filo)