

NOTEBOOK

LA CINEMATICA

CINEMATICA: descrive il moto di un punto materiale

PUNTO MATERIALE: corpo di dimensioni trascurabili rispetto allo spazio in cui può muoversi

grandezze fondamentali: SPAZIO, VELOCITÀ, ACCELERAZIONE, TEMPO

TRAIETTORIA: curva continua nello spazio, rappresenta l'insieme dei punti del movimento del corpo

velocità: $\frac{\Delta s}{\Delta t}$

accelerazione: $\frac{\Delta v}{\Delta t}$

VETTORI

operazioni tra vettori, e componenti dei vettori

$\vec{a} = a_x \hat{i} + a_y \hat{j}$

$a_x = a \cos \theta$

$a_y = a \sin \theta$

$\tan \theta = \frac{a_y}{a_x}$

$a = |\vec{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2}$

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

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

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

$\vec{a}_m = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$

equilibrio punto materiale $F_{tot} = 0$

vetri delle TENSIONI



equilibrio corpo rigido

$F_{tot} = 0$

$M_{tot} = 0$

$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \rightarrow M = r \cdot F \cdot \sin \theta$

$\vec{F} \perp \vec{d} \rightarrow M = d \cdot F$

piano inclinato, cubetto fermo

$F_{R} = F_g \cdot \mu_s$

MOTO RETTILINEO UNIFORME

$v = \text{costante}$



$v_{media} = \frac{\Delta s}{\Delta t}$

$v_{istant} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} \rightarrow \frac{ds}{dt}$ derivata

$s(t) = s_0 + \int_{t_0}^t v(t) dt$ legge oraria: $s(t) = s_0 + vt$

L. DIMOSTRAZIONE

$v(t) = \frac{dx}{dt}$

$dx = v(t) dt$

$\Delta t = t - t_0$

$\Delta x = \int_{t_0}^t v(t) dt$

$s(t) = s_0 + \int_{t_0}^t v(t) dt$

ma $v(t)$ è costante $\rightarrow s(t) = x_0 + v(t - t_0)$

grafico: SPAZIO/TEMPO
 $y = mx + q$

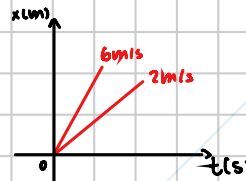
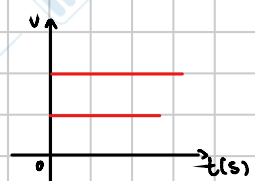


grafico: VELOCITÀ/TEMPO
 $y = k$



MOTO RETTILINEO UNIFORMEMENTE ACCELERATO

$\vec{a} = \text{costante}$

$a > 0$: accelera

$a < 0$: decelera

$\vec{a}_m = \frac{\Delta v}{\Delta t}$

$\vec{a}_{istant} = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2s}{dt^2}$

$s(t) = s_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$ legge oraria

$v(t) = v_0 + at$

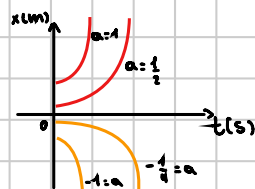


grafico: SPAZIO/TEMPO
 $y = ax^2 + bx + c$

MOTO PARABOLICO

lancio orizzontale

$x = v_0 t + x_0$

$y = -\frac{1}{2} g t^2 + y_0$



lancio obliquo

$x = v_0 \cos \alpha t + x_0$

$y = v_0 \sin \alpha t - \frac{1}{2} g t^2 + y_0$



$v = v_0 + at$

$L = \frac{v_0^2 \sin(2\alpha)}{g}$

$L_{max} \alpha = 45^\circ$

$H_{max} = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$

$T_{vol} = \frac{2v_0 \sin \alpha}{g}$

GITTATA X

$x = v_0 \cos \alpha t$

$0 = v_0 \cos \alpha t - \frac{1}{2} g t^2$

$v_{0x} = v_0 \cos \alpha$

$v_{0y} = v_0 \sin \alpha$

$t = \text{tempo di volo}$

$T_{vol} = \frac{2v_0 \sin \alpha}{g}$

sostituisci nella 1a equazione \rightarrow trovi GITTATA
 $L = \frac{v_0^2 \sin(2\alpha)}{g}$

$L_{max} \alpha = 45^\circ$

H_{MAX}

$v_y = v_0 \sin \alpha - gt$

$t = \frac{v_0 \sin \alpha}{g}$

$H_{MAX} = v_0 \sin \alpha \cdot \frac{v_0 \sin \alpha}{g} - \frac{1}{2} g \left(\frac{v_0 \sin \alpha}{g} \right)^2$

$H_{MAX} = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$

Moto armonico semplice

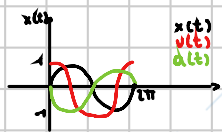
$x(t) = A \sin(\omega t)$

A = ampiezza moto

ω = pulsazione

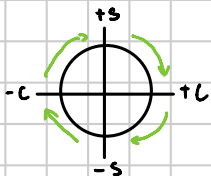
$T = \frac{2\pi}{\omega} \rightarrow \omega = \frac{2\pi}{T}$

$f = \frac{1}{T} \rightarrow \omega = 2\pi \cdot f \rightarrow f = \frac{\omega}{2\pi}$



$v(t) = A \cdot \omega \cdot \cos(\omega t)$

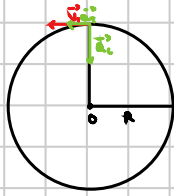
$a(t) = -A \omega^2 \sin(\omega t)$



Derivata

NOTI CIRCOLARI

$AB = \frac{\Delta s}{\Delta t} = v$
 $\frac{ds}{dt} = v$
 $v = \omega \cdot r \rightarrow \omega = \frac{v}{r}$
 $a_t = a \cdot r$
 $a_c = \omega^2 r = \frac{v^2}{r}$



• circolare uniforme

$\theta = \theta_0 + \omega t$
 $\omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$
 $v = 2\pi r f = 2\pi r \omega$

• circolare uniformemente accelerata, a costante

$\omega = \omega_0 + \alpha t$
 $\theta = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2} \alpha t^2$
 $F_c = m \cdot a_c \rightarrow F_c = m \omega^2 r = m \frac{v^2}{r}$

LA DINAMICA

FORZE e LEGGI di NEWTON

- 1^a LEGGE: se la somma delle forze che agiscono su un corpo è NULLA, allora il corpo è e rimane in quiete, mentre, se è in moto continuerà a muoversi in modo rettilineo uniforme
- 2^a LEGGE: la forza agente su un corpo è direttamente proporzionale alla massa e all'accelerazione e ne condivide direzione e verso
 $F = m \cdot a \quad a = \frac{F}{m}$
- 3^a LEGGE: se un corpo A esercita una forza sul corpo B, allora il corpo B esercita su A una forza uguale e contraria

PRINCIPI DELLA DINAMICA e RELATIVITÀ GALILEIANA

• piano inclinato scivolo cubetto

$F_{ad} = F_s \cdot \mu$

• carrucola ideale



applica $F_{tot} = m \cdot a$
 $\begin{cases} m_1 a = T - F_{ad} \\ m_2 a = F_p - T \end{cases}$

• blocchi trainati:



• trasformazioni galileiane

$\begin{cases} s' = s - vt \\ t' = t \end{cases} \quad \begin{cases} v' = v - V \\ a' = a \end{cases}$

• sistemi di riferimento NON inerziali

$F_{tot} = m \cdot a \quad m \cdot a = F_p + F_v$

$F_v = m \cdot g + m \cdot a \quad a': \text{accelerazione dell'ascensore}$

• forza di archimede

$F = \rho \cdot g \cdot V_{elemento} \quad \text{spinta verso l'alto}$

LAVORO ed ENERGIA

• lavoro e POTENZA



$W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{s} = F \Delta s \cos \theta$

$P_m = \frac{W}{\Delta t} \quad |W| \quad \text{potenza media}$

$P_s = \vec{F} \cdot \vec{v} \quad \text{potenza istantanea}$

• ENERGIA

$k = \frac{1}{2} m v^2$

$\Delta U = -W_A = -W$

$\Delta k = W_{tot}$

$U_g = E_p = mgh$

$U_e = E_{pa} = \frac{1}{2} k (\Delta s)^2 \quad F_e = -k \Delta x$

• CONSERVATIONE ENERGIA: forze conservative

$K_f + U_f = K_i + U_i \quad \text{conservazione energia meccanica}$

• FORZE NON conservative (attrito)

$W_{nc} = \Delta K + \Delta U \quad \text{le forze non conservative (nc) } W \text{ dipende dal PERCORSO}$

ANGOLO TRA FORZA E SPOSTAMENTO E FORMULA PER IL LAVORO		
Angolo tra \vec{F} e $\Delta \vec{s}$	Valore di $\cos \alpha$	Formula per il lavoro
$\alpha = 0^\circ$	$\cos \alpha = 1$	$W = F \Delta s > 0$
$0^\circ < \alpha < 90^\circ$	$0 < \cos \alpha < 1$	$W = F_1 \Delta s > 0$
$\alpha = 90^\circ$	$\cos \alpha = 0$	$W = 0$
$90^\circ < \alpha < 180^\circ$	$-1 < \cos \alpha < 0$	$W = F_1 \Delta s < 0$
$\alpha = 180^\circ$	$\cos \alpha = -1$	$W = -F \Delta s < 0$

QUANTITÀ DI MOTO E IMPULSO

Quantità di moto e impulso di una forza.

$\vec{p} = m \cdot \vec{v}$
 $\vec{p}_{tot} = \sum m_i \cdot \vec{v}_i$
 $\vec{I} = \vec{F} \Delta t \quad \vec{F}_{int} = \vec{I} \text{ impulso}$
 Forz. costante $\rightarrow \Delta \vec{p} = \vec{F} \Delta t$
 Forz. variabile $\rightarrow \Delta \vec{p} = \int \vec{F} dt$

GLI URTI

Conservazione della quantità di moto

$\vec{p}_{tot \text{ fu}} = \vec{p}_{tot \text{ fu}}, \text{ se } \vec{F}_{ext} = 0$

$m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 v_1' + m_2 v_2'$

URTO ELASTICO lungo una ABITTA $\rightarrow \rightarrow \rightarrow \rightarrow$

$\vec{p} = \vec{p}' \quad \begin{cases} m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 v_1' + m_2 v_2' \\ \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2'^2 \end{cases}$

URTO ELASTICO OBLIQUO ($m_1 = m_2$)

$v_1 v_2' + v_2 v_1' = v_1 v_2 + v_2 v_1$

URTO ANELASTICO $\rightarrow \rightarrow \rightarrow \rightarrow$

$\vec{p} = \vec{p}' \quad v(m_1 + m_2) = m_1 v_1 + m_2 v_2$

Centro di massa

$X_{cm} = \frac{\sum m_i x_i}{\sum m_i} \quad x_{cm} = \frac{\sum x_i m_i}{\sum m_i}$
 $\vec{p}_{tot} = M \vec{v}_{cm}$
 $\Delta \vec{p}_{tot} = \vec{F}_{ext} \Delta t$
 $\vec{F}_{ext} = M \vec{a}_{cm} \quad \vec{F} = m \cdot \vec{a}$

IL MOMENTO ANGOLARE

Momento angolare







$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} \quad L_{tot} = \sum r_i p_i = \sum p_i r_i \sin \theta \quad \text{momento della quantità di moto}$

$L_{tot} = \sum L_i$

$L = r m v = m r^2 \omega$

Momento d'inerzia

$I = \sum m_i r_i^2$ come è distribuita la massa.
 $L = I \omega \quad I = \frac{L}{\omega}$

MOMENTI DI INERZIA DI ALCUNI CORPI RIGIDI	
 Guscio cilindrico, rispetto all'asse $I = m r^2$	 Guscio cilindrico, rispetto a un diametro passante per il centro $I = \frac{1}{2} m r^2 + \frac{1}{12} m l^2$
 Cilindro pieno, rispetto all'asse $I = \frac{1}{2} m r^2$	 Cilindro pieno, rispetto a un diametro passante per il centro $I = \frac{1}{4} m r^2 + \frac{1}{12} m l^2$
 Sfera piena, rispetto a un diametro $I = \frac{2}{5} m r^2$	 Asta sottile, rispetto a una retta perpendicolare passante per il centro $I = \frac{1}{12} m l^2$

Conservazione del momento angolare

$M \omega_0 = 0 \rightarrow \Delta L = 0 ?$

$\Delta L = \vec{M} \Delta t$

$\Delta L = 0$

patinatrice braccia tese e poi le raccoglie

$L_i = L_f \quad I_i \omega_i = I_f \omega_f$

CARRUCOLA REALE

blocco 1 $m_1, a = I_1$
 blocco 2 $m_2, a = m_2 g - I_2$
 carrucola $\frac{1}{2} M a = I_3 - T_1 \rightarrow (T_2 - T_1) R = I_3 \alpha \rightarrow T_2 - T_1 = \frac{1}{2} M a$
 $I = \frac{1}{2} M R^2 \rightarrow T_2 - T_1 = \frac{1}{2} M a$
 $T_2 - T_1 = \frac{1}{2} M a$ R raggio carrucola

Moto ROTATORIO intorno ad un ASSE

$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$

$\vec{v} = \omega R$

$\vec{p} = M \vec{v}$

ROTAZIONE

$\Delta s = R \Delta \phi \quad v = R \omega$

rotola + trincea NO ATTRITO $\rightarrow E_i = E_f \rightarrow mgh = \frac{1}{2} m v^2$

$K = \frac{1}{2} (m v^2 + I \omega^2) \rightarrow K = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} I \omega^2$

rotola, con attrito $K = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} I \omega^2$ $E_i = E_f \rightarrow mgh = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} I \omega^2$ $v \neq R \omega$

GRAVITAZIONE

Leggi di Keplero

$a^2 = b^2 + c^2, a = \frac{c}{e}$

1. periplo orbite ellittiche

2. raggio vettore sole- pianeta spazza aree uguali in tempi uguali

3. $\frac{a^3}{T^2} = K$ (semiasse maggiore) / (Tempo di rivoluzione)² = costante **orbite circolari: $\frac{r^3}{T^2} = K$**

GRAVITAZIONE UNIVERSALE

$F = G \frac{M_1 M_2}{r^2}$ $G = 6.67 \cdot 10^{-11} \frac{N \cdot m^2}{kg^2}$

SATELLITI

$F = G \frac{M_1 M_2}{(r_1 + R)^2}$ $M_1 = 5.97 \cdot 10^{24} kg, R_1 = 6.37 \cdot 10^6 m$

$v = \sqrt{\frac{GM}{r}}$ velocità in orbita circolare

terra: $\frac{a^3}{T^2} = K = \frac{GM}{4\pi^2}$ $M_1 = 5.97 \cdot 10^{24} kg$ satelliti: $\frac{a^3}{T^2} = K = \frac{GM_{satellita}}{4\pi^2}$

velocità di fuga

$K_i \rightarrow v_i = K_f + v_f$
 $\frac{1}{2} m v_{fuga}^2 - \frac{GMm}{R} = \frac{1}{2} m v_f^2 - \frac{GMm}{r_{\infty}}$ \rightarrow è nulla a distanza infinite
 $\frac{1}{2} m v_{fuga}^2 = \frac{GMm}{R}$
 $v_{fuga} = \sqrt{\frac{2GM}{R}}$

$F_g = m \cdot a_c$
 $G \frac{Mm}{r^2} = m \cdot \frac{v^2}{r}$
 $v = \sqrt{\frac{GM}{r}}$

CAMPO GRAVITAZIONALE

$\vec{g} = \frac{\vec{F}}{m}$ $F = m \cdot g = \frac{GMm}{r^2}$ $g = \frac{GM}{r^2}$

$g = \frac{GM}{R^2}$
 $g = G \frac{M_1}{R_1^2} = 9.8 m/s^2$

$g = G \frac{M_1}{R_1^2} = g_0 \frac{R_1^2}{R^2}$

ENERGIA POTENZIALE GRAVITAZIONALE

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

$K_m = -U_p = G \frac{Mm}{R}$

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

www.unidocs.it - Appunti e dispense per superare i tuoi esami universitari

www.unidocs.it - Appunti e dispense per superare i tuoi esami universitari

TERMODINAMICA

TEMPERATURA e GAS

• moli di un gas

$n = \frac{m}{M}$ $n^{\circ} \text{ molecole} = n \cdot N_A$ $N_A = 6.02 \cdot 10^{23} \text{ mol}^{-1}$

$\frac{1}{2} \bar{v} = \frac{v_i}{v_i}$

$\frac{p}{T} = \frac{p_i}{T_i}$

$PV = p \cdot V_i$

• gas perfetti

$PV = nRT$ $R = 8.3145 \frac{J}{\text{mol} \cdot K}$

n fissato $\rightarrow PV = \frac{p_i V_i}{T}$

• modello microscopico della materia

$k_B = \frac{R}{N_A} = 1.381 \cdot 10^{-23} \frac{J}{K}$ **costante di BOLTZMANN**

$K_m = K_{trasl} = \frac{3}{2} k_B T$

$\langle v \rangle = \sqrt{\frac{3k_B T}{m}} = \sqrt{\frac{3k_B T}{m}}$

$K_m \text{ (trasl)} = \frac{1}{2} m \langle v \rangle^2$

$K_m \text{ (trasl)} = \frac{3}{2} n_B T$

$p = \frac{N m \langle v \rangle^2}{3V}$

$\frac{\Delta N}{\Delta V} = \frac{dN}{dV} \left(\frac{m}{2\pi k_B T} \right)^{3/2} v^2 e^{-\frac{mv^2}{2k_B T}}$ **distribuzione di Maxwell**

$V_s = \frac{V}{n}$ **volume specifico**

$\left(P + \frac{a}{V^2} \right) (V - b) = \frac{R}{n} T$ **equazione di stato di van der Waals**

CALORE e PRIMO PRINCIPIO della TERMODINAMICA

PRINCIPIO ZERO: dati due corpi A e B, se ciascuno dei due è in equilibrio termodinamico con un corpo T, allora ANCHE A e B sono in equilibrio termico tra loro

• evaporazione e il liquido-vapore

$H_p = \frac{p_{v,2}}{p_{v,1}}$ **umidità**

• propagazione del calore

$\frac{Q}{\Delta t} = \lambda \frac{\Delta T}{L}$ $\Delta T = T_2 - T_1$ **conduttori termici in serie**

$\frac{\Delta T}{\Delta t} = \epsilon \Delta T^4$ $\epsilon = 5.67 \cdot 10^{-8} \frac{W}{m^2 \cdot K^4}$ **convezione**

$\frac{\Delta T_{tot}}{\Delta t} = \epsilon \Delta T (T_1^4 - T_2^4)$

• teoria cinetica

$K_m = \frac{3}{2} n_B T$ $K_B = 1.381 \cdot 10^{-23} \frac{J}{K}$

$U = n N_A K_m$

$U = \frac{3}{2} n N_A k_B T = \frac{3}{2} n R T$ $R = 8.3145 \frac{J}{\text{mol} \cdot K}$

$\Delta U = \frac{3}{2} n R \Delta T$

f gradi di libertà: molecole monoatomiche 3, molecole biatomiche 5

GAS PERFETTO

ΔU è direttamente proporzionale a ΔT

• trasformazioni: LAVORO

W trasformazione reversibile $\int p(x) dx$



ciclica reversibile



$W = p \Delta V$ **isobara** $P \text{ cost}$

ESPANSIONE: $W_{\text{gas}} < 0$

$W = nRT \ln \frac{V_2}{V_1}$ **isoterma** $T \text{ cost}$

COMPRESSIONE: $W_{\text{gas}} > 0$

• 1° PRINCIPIO

l'energia può essere convertita da una forma ad un'altra, ma NON può essere né creata, né distrutta

$\Delta U = Q - W$ **1° princ. termodin**

• trasformazioni

ciclica $Q = W$

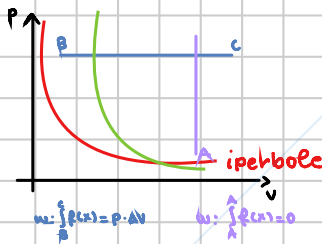
Vc. • isocora $W = 0 \rightarrow \Delta U = Q = \frac{3}{2} n R \Delta T$

Pc. • isobara $W = p \Delta V \rightarrow Q = \Delta U + p \Delta V = \frac{3}{2} n R \Delta T + n R \Delta T = \frac{5}{2} n R \Delta T$

prop. inversa: iperbole

Tc. • isoterma $\Delta U = 0 \rightarrow Q = W = n R T \ln \left(\frac{V_2}{V_1} \right)$

• Adiabatica $Q = 0 \rightarrow \Delta U = -W$



$W = \int p(x) dx = p \cdot \Delta V$ $W = \int p(x) dx = 0$

$\Delta U = \frac{3}{2} n R \Delta T$

$\Delta U = Q - W$ $W = p \Delta V$

• isocora $\Delta V = 0 \rightarrow W = 0$ $W = 0 \rightarrow \Delta U = Q = \frac{3}{2} n R \Delta T$

• isobara $\Delta P = 0$ $W = p \Delta V \rightarrow \Delta U = Q + W = \frac{3}{2} n R \Delta T + n R \Delta T$

• isoterma $\Delta T = 0$ $\Delta U = 0 \rightarrow Q = W = n R T \ln \frac{V_2}{V_1}$

• Adiabatica $Q = 0$ $Q = 0 \rightarrow \Delta U = -W$

exp. $W = n c_v (T_2 - T_1)$

contr. $W = -n c_v (T_2 - T_1)$

• CALORI SPECIFICI = MOLARI

$C_v = \left(\frac{Q}{n \Delta T} \right)_{\text{isocora}} = \frac{3}{2} R$

$C_p = \left(\frac{Q}{n \Delta T} \right)_{\text{isobara}} = \frac{5}{2} R$

$C_v = c_v \cdot M$

$C_p = c_p \cdot M$

$\gamma = \frac{C_p}{C_v} = \frac{c_p}{c_v}$ **in un gas perfetto dipendono solo da C**

www.unidocs.it - Appunti e dispense per superare i tuoi esami universitari

www.unidocs.it - Appunti e dispense per superare i tuoi esami universitari

SECONDO PRINCIPIO DELLA TERMODINAMICA

il calore NON può fluire spontaneamente da un corpo FREDDO ad uno CALDO : **CLAUSIUS**

è IMPOSSIBILE trasformare TUTTO il calore Q in Lavoro W : **KELVIN**

Le macchine termiche

$W = Q_2 - |Q_1|$ 2 = CALDO

$q = \frac{W}{Q_2} = 1 - \frac{|Q_1|}{Q_2}$ 1 = FREDDO

$0 \leq \eta < 1$

Ciclo CARNOT

$\eta_C = \eta_r$ η reversibile e η macchina qualunque che opera alle stesse T

$\eta_C = 1 - \frac{T_2}{T_1}$

frigorifero

$COP = \frac{Q_2}{|Q_1|}$

$COP_R = \frac{T_2}{T_2 - T_1}$ frigorifero reversibile

$X = \left| \frac{Q_2}{Q_1} \right|$ coeff di prestazione di una pompa di calore

$K_R = \frac{T_2}{T_2 - T_1}$

ENTROPIA : quanto è inutilizzabile l'energia

$\sum \frac{\Delta Q_i}{T_i} \geq 0$

$S(b) - S(a) = \left(\int \frac{\Delta Q_i}{T_i} \right)_{A \rightarrow B}$

$S(c) = \left(\int \frac{\Delta Q_i}{T_i} \right)_{A \rightarrow B \rightarrow C}$

$\Delta S = S(b) - S(a) \geq 0$

$S(A) = k_B \ln W(A)$

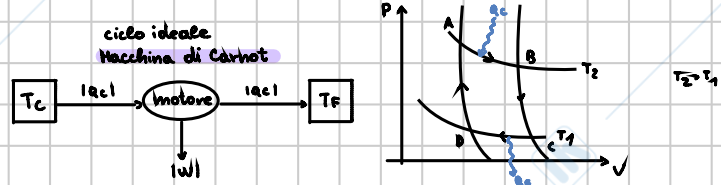
$dS = \frac{dQ}{T}$ nelle ADIABATICHE $dQ=0 \rightarrow dS=0$

$\Delta S_{tot} = 0 = \int \frac{dQ}{T}$ per i gas perfetti

$\Delta Q = T \Delta S$ $\Delta S = \frac{Q}{T}$ per $Q = nRT \ln \frac{V_2}{V_1}$

$Q = \int T dS$ isotermia $\Delta S = \int \frac{dQ}{T} = nR \ln \frac{V_2}{V_1}$ $\Delta S = nR \ln \frac{V_2}{V_1}$

l'entropia di un cristallo PURO è zero allo zero assoluto



PARTE ELETTRICA

1. La carica elettrica e la legge di Coulomb

LEGGI DI COULOMB

$F = k_0 \frac{q_1 q_2}{r^2}$ [N] $k_0 = 9 \cdot 10^9 \frac{Nm^2}{C^2}$ nel vuoto $\rightarrow \frac{1}{4\pi \epsilon_0}$
 $\epsilon_0 = 8.85 \cdot 10^{-12} \frac{C^2}{Nm}$ $k_0 = \frac{1}{4\pi \epsilon_0}$
 $E = \frac{F}{q}$ nel vuoto $\epsilon = 4.0 \cdot 10^{-14} C$
 $F = \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r^2}$ $E = \epsilon_0 \cdot E_1$ in un isolante

CAMPO ELETTRICO di un punto infinito di carica

$\sigma = \frac{\Delta Q}{\Delta S}$ densità superficiale di carica
 $E = \frac{\sigma}{\epsilon_0}$

CAMPO ELETTRICO di un filo bastonino infinito di carica

$\lambda = \frac{\Delta Q}{\Delta l}$ densità lineare di carica
 $E = \frac{\lambda}{2\pi \epsilon_0 r}$

CAMPO ELETTRICO di una distribuzione sferica di carica

$E = \frac{\rho r}{3\epsilon_0}$ $r < R$ 
 $E = \frac{\rho R^3}{4\pi \epsilon_0 r^2}$ $r > R$ 

2.1 Il campo elettrico

CAMPO ELETTRICO

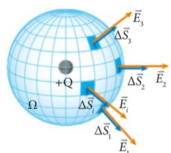
$\vec{E} = \frac{\vec{F}}{q}$ [N/C] $\vec{F} = \vec{E} \cdot q$
 $\vec{E} = k_0 \cdot \frac{q}{r^2}$
 $\vec{E}_{massa} = \frac{k_0 \cdot q}{r^2} \cdot \rho = \frac{1}{4\pi \epsilon_0 r^2} \rho$

FLUSSO di un CAMPO elettrico

$\Phi_s(\vec{v}) = \vec{v} \cdot \vec{S}$: Scelta
 $\Phi_s(\vec{E}) = \vec{E} \cdot \vec{S}$
 $\Phi_s(\vec{E}) = \sum_{i=1}^n \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{S}_i$

TEOREMA di GAUSS : superficie chiusa

$\Phi_s(\vec{E}) = \frac{q_{interna}}{\epsilon_0}$ teorema di Gauss



r: distanza da q, è uguale in tutti i punti

$E_i = E = \frac{q}{4\pi \epsilon_0 r^2}$ (siamo in una sfera)
 $\Phi(\vec{E}) = \sum_{i=1}^n \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{S}_i = E \sum \Delta S_i = \frac{q}{4\pi \epsilon_0 r^2} \sum \Delta S_i = \frac{q}{4\pi \epsilon_0 r^2} \cdot 4\pi r^2 = \frac{q}{\epsilon_0}$

3.1 Il potenziale elettrico

DIFFERENZA di POTENZIALE elettrico

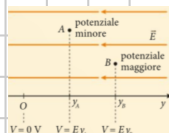
$\Delta V = V_b - V_a = - \frac{W_{a \rightarrow b}}{q} = \Delta V$ $W = \int \vec{F} \cdot d\vec{s}$
 $V_a = V_b = 0 \rightarrow V = \frac{W}{q}$ $V_B = 0V$
 $1eV = e(1V) = 1.6013 \cdot 10^{-19} J$
 $\Delta V = E \cdot d$

Il campo elettrico è **CONSERVATIVO** : L non dipende dal percorso

$-\frac{L_{AB}}{q} = \Delta V_{AB}$ differenza di potenziale

POTENZIALE in un CAMPO ELETTRICO UNIFORME

$U = qEy$
 $V = Ey$



POTENZIALE di una CARICA PUNTIFORME

$U = \frac{qQ}{4\pi \epsilon_0 r}$ Energia potenziale
 $U = \frac{q}{4\pi \epsilon_0 r}$

=> se Q è infinitamente lontana da q
 => se r tende a ∞

POTENZIALE di un sistema di CARICHE

$V_A = \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \sum_{i=1}^n \frac{q_i}{r_{iA}}$



SUPERFICI EQUIPOTENZIALI

$E = \frac{\Delta V}{\Delta l}$



Una superficie equipotenziale:

- è il luogo dei punti in cui il potenziale elettrico assume uno stesso valore;
- è perpendicolare in ogni punto alla linea di campo che passa per quel punto.

→ p. 211

CIRCOLAZIONE del CAMPO elettrico

$\Gamma_e(\vec{E}) = \sum_{i=1}^n \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{C}_i$
 $\Gamma_e(\vec{E}) = 0$

circolazione campo elettrico lungo linea L chiusa e orientata

circolazione campo elettrostatico

PIRROSTRAZIONE:

$\Delta V = - \frac{W_{a \rightarrow b}}{q} = - \frac{\int \vec{F} \cdot d\vec{s}}{q}$
 $\Delta V = - \frac{\Delta W}{q} = - \frac{\int \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{C}_i}{q} \rightarrow \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{C}_i = - \Delta V$
 $\Gamma_e(\vec{E}) = \sum_{i=1}^n \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{C}_i = \sum (-\Delta V_i)$
 V è costante $\rightarrow \Delta V = 0$
 $\Gamma_e(\vec{E}) = 0$

4. i conduttori carichi

EQUILIBRIO ELETTROSTATICO di un CONDUTTORE

La carica è su tutta la superficie e ha $d >$ nelle parti più incurvate (La carica non è all'interno)

$E = \frac{\sigma}{\epsilon_0}$ $\epsilon_0 = 8.854 \cdot 10^{-12} \frac{C^2}{N \cdot m^2}$

teorema di COULOMB

$C = \frac{Q}{V_0}$

capacità di un conduttore

$V_0 = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 R}$

potenziale di una sfera conduttrice

$C = 4\pi\epsilon_0 R$

capacità di una sfera conduttrice

II CONDENSATORI

$C = \frac{Q}{\Delta V}$

Capacità di un condensatore

$E = \frac{\sigma}{\epsilon_0}$

campo elettrico di un condensatore piano

$\Delta V = E \cdot d$

d: distanza tra le armature

$C = \epsilon_0 \frac{S}{d}$

Capacità di un condensatore piano

$C = \epsilon_r C_0$

materiale isolante

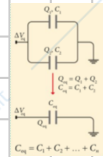
CONDENSATORI IN PARALLELO

stessa ΔV

$Q_{tot} = Q_1 + Q_2$

$C_{eq} = C_1 + C_2$

$C_{eq} = C_1 + C_2 + \dots + C_n$

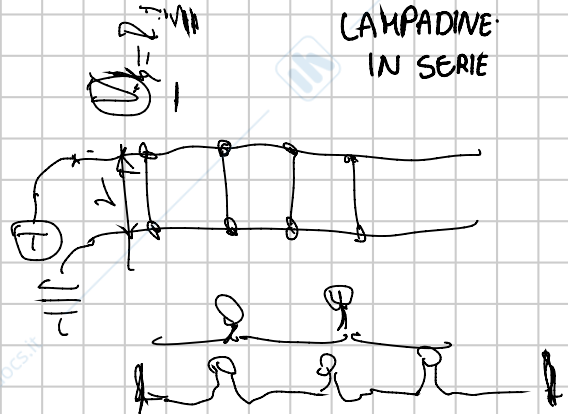
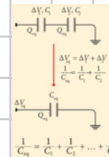


CONDENSATORI IN SERIE

stessa Q

$\Delta V_{tot} = \Delta V_1 + \Delta V_2$
 $\frac{1}{C_{eq}} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}$

$\frac{1}{C_{eq}} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} + \dots + \frac{1}{C_n}$



5. i circuiti elettrici

LA CORRENTE ELETTRICA

$I = \frac{dQ}{dt}$ $[A = \frac{C}{s}]$ intensità di corrente

$i(t) = \frac{dQ(t)}{dt}$

RESISTENZA e LEGGE di OHM

$R = \frac{\Delta V}{I}$

prima legge di OHM

resistori in SERIE

stessa I

$\Delta V_{tot} = \Delta V_1 + \Delta V_2$

$R_{eq} = R_1 + R_2$

$R_{eq} = R_1 + R_2 + \dots + R_n$



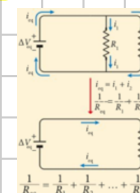
resistori in PARALLELO

stessa ΔV

$I_{eq} = I_1 + I_2$

$\frac{1}{R_{eq}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}$

$\frac{1}{R_{eq}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots + \frac{1}{R_n}$



$R = \rho \frac{l}{A}$

seconda legge di OHM

conduttori filiformi

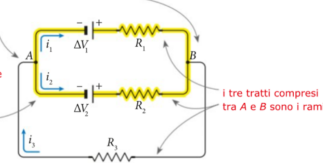
LEGGI di KIRCHHOFF

Nel circuito rappresentato sotto ci sono due generatori e tre resistori, che non sono né in serie né in parallelo tra loro. Il circuito ha due nodi, tre rami e tre maglie.

- un nodo è un punto in cui si uniscono tre o più conduttori;
- ciascuno dei conduttori che congiungono due nodi costituisce un ramo;
- due rami che hanno estremi comuni, cioè connettono due medesimi nodi formando un tratto chiuso del circuito, costituiscono una maglia.

I punti A e B sono i nodi del circuito

ciascuna coppia di rami costituisce una maglia, cioè un percorso chiuso; una di esse comprende le tensioni ΔV_1 e ΔV_2 e le resistenze R_1 e R_2 ; un'altra comprende ΔV_1 , R_1 e R_3 ; l'ultima comprende ΔV_2 e R_2 e R_3 .



1ª legge: Legge dei Nodi

somma delle intensità di correnti entranti in un NODO è uguale alla somma di quelle uscenti

$I_3 = I_1 + I_2$

2ª legge: Legge delle MAGLIE

somma algebrica delle differenze di potenziale che si incontrano percorrendo la MAGLIA è zero

$\Delta V_1 - R_1 I_1 + R_2 I_2 - \Delta V_2 = 0$

ΔV_1 passa da - a + $\rightarrow \rightarrow$

$-R_1 I_1$: lungo la corrente da $V \rightarrow a V_c$

ΔV_2 passa da + a - $\rightarrow \rightarrow$

$+R_2 I_2$: contro corrente

$\Delta V_{tot} = 0$

CIRCUITI RC

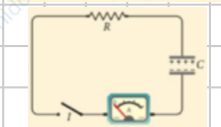
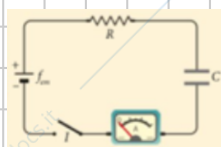
Processo di CARICA

$i(t) = \frac{\mathcal{E}}{R} e^{-\frac{t}{RC}}$

$Q(t) = C\mathcal{E}(1 - e^{-\frac{t}{RC}})$

Processo di SCARICA

$Q(t) = C\mathcal{E}e^{-\frac{t}{RC}} = Q_{max}e^{-\frac{t}{RC}}$



POTENZA ELETTRICA

$P = Ri^2 = \Delta V I$

effetto Joule

$P_g = I\Delta V$

potenza di un generatore di tensione

SECONDO PARLARE: ELETTROMAGNETISMO

MAGNETISMO

1. Fenomeni magnetici fondamentali:

FORZA di LORENTZ

$$\vec{F}_L = q \cdot \vec{v} \times \vec{B}$$

$$F_L = |q| \cdot v \cdot B \cdot \sin\theta$$

$$R = \frac{F}{q \cdot v} \left[\frac{N}{C \cdot m/s} = T \right]$$

$$F_L = F_c \rightarrow qvB = mv \frac{v}{r} \rightarrow r = \frac{mv}{qB}$$

$$L_{F_L} = 0$$

$$\vec{F} = I \cdot \vec{L} \times \vec{B} \rightarrow |F| = I L B \sin\theta$$

particella entra in un campo magnetico perpendicolarmente

particella entra in un campo magnetico con un angolo θ



Lavoro di $F_L = 0$

su un filo I: pollice, B: indice, F: medio



F: entrante o uscente: regola mano DX

v pollice, B indice, F medio

La forza di LORENTZ \vec{F}_L \perp a \vec{v} e alle linee del campo magh

$$F \perp \Delta S \rightarrow L = 0 \quad \alpha = 90^\circ$$

CAMPO MAGNETICO di un FILO PERCORSO da CORRENTE

legge di Biot-Savart

$$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi r}$$

$$\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ Tm/A}$$



I: pollice, B: dita \rightarrow I \uparrow , B: antiorario; I \downarrow , B: orario

CAMPO MAGNETICO prodotto da una SPIRA CIRCOLARE

$$B = \frac{\mu_0 I}{2r}$$

(r: raggio spira)

centro della spira



ad una distanza y dal centro della spira



I: dita, B: pollice

SOLENOIDI

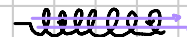
sequenze di spire

$$B = \mu_0 n I$$

$$B = \mu_0 n I$$



N: n \uparrow spire di passo tira una spira e l'altra
L: lunghezza
n: densità



campo uniforme, si orienta come helix spira

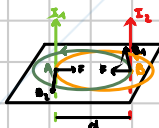
FORZE tra ATTRICIONI percorsi da corrente

$$B_1 = \frac{\mu_0 I_1}{2\pi d}$$

$$F_L = B_1 I_2 l$$

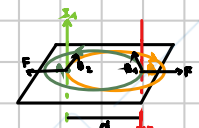
$$|F_L| = \frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi d} l$$

$$\rightarrow |F_L| = \frac{\mu_0 I_1 I_2 l}{2\pi d}$$



I1, I2: stesso verso \rightarrow FORZA ATTRATTIVA

verso opposto \rightarrow FORZA REPULSIVA



PARTICELLA CARICA entra in un CAMPO MAGNETICO

$$\vec{F} = q\vec{v} \times \vec{B}$$

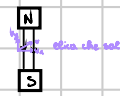
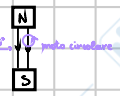
$$F_L = F_c$$

$$mv \frac{v}{r} = qvB$$

$$W = \frac{qB}{m}$$

$$T = \frac{2\pi m}{qB}$$

$$T = \frac{2\pi m}{qB}$$



elica che sale o scende $\lambda = vT$, T: passo dell'elica

2. Magnetismo nel vuoto e nella materia

FLUSSO CAMPO MAGNETICO

$$\Phi_B(\vec{B}) = \int_{\Sigma} \vec{B} \cdot \vec{dS} = \int_{\Sigma} B_i \cdot \vec{dS}_i \cdot \cos\theta$$

TEOREMA di GAUSS

Il flusso del vettore campo magnetico attraverso una superficie chiusa o gaussiana Φ sempre pari a zero

$$\Phi(\vec{B}) = 0$$



$$\Phi_{\text{tot}}(\vec{B}_i) = \sum \vec{B}_i \cdot \vec{dS}_i = \sum B_i \cdot \Delta S_i \cdot \cos\theta = 0 \quad \theta = 90^\circ$$

$$\Phi_{\text{tot}}(\vec{B}_i) = 0 \quad \Phi_{\text{tot}}(\vec{B}_i) = 0$$

$$\Phi_{\text{tot}} = \Phi_{B_1} + \Phi_{B_2} \rightarrow \Phi_{\text{tot}} = 0 + 0 + 0 = 0$$

CIRCUITAZIONE campo nel caso chiuso olineare

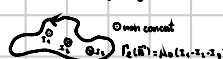
$$\oint_C \vec{B} \cdot d\vec{s} = \int_{\Sigma} \vec{B} \cdot \vec{dS} = \int_{\Sigma} B_i \cdot \vec{dS}_i \cdot \cos\theta$$



$$\alpha = 0^\circ \rightarrow \cos\theta = 1$$

TEOREMA della CIRCUITAZIONE di AMPERE

$$\oint_C \vec{B} \cdot d\vec{s} = \mu_0 \sum I$$



se I genera B concorde al verso della linea C: +, se B \perp discorde: -

linea \leftarrow I: campo \leftarrow concorde
I: campo \rightarrow discorde

CAMPO MAGNETICO di un conduttore cilindrico

$$B(r) = \frac{\mu_0 I r}{2\pi R^2}$$

$$B = \frac{\mu_0 I r}{2\pi R^2}$$

$$B(r) = \mu_0 I \frac{r}{2\pi R^2}$$

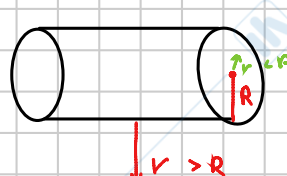
B \propto prop inversa

$$B(2R) = \mu_0 I \frac{2R}{2\pi (2R)^2}$$

$$B(2R) = \frac{\mu_0 I}{4\pi R}$$

$$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi R}$$

$$B(2R) = \frac{\mu_0 I}{4\pi R}$$



DENSITA di CORRENTE

$$J = \frac{I}{A}$$

$$I = J \cdot A$$

$$J = \frac{I}{A}$$

$$I = J \cdot A$$

$$I_{\text{tot}} = A \cdot J = \pi R^2 \cdot \frac{I}{\pi R^2} = I$$

$$2\pi r B = \mu_0 \frac{I r}{R^2} \rightarrow B = \frac{\mu_0 I}{2\pi R^2} r$$

prop. diretta $\lambda \cdot r = B$

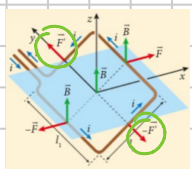
$$0 \rightarrow A = \pi R^2$$

$$J = I/A = \frac{I}{\pi R^2}$$

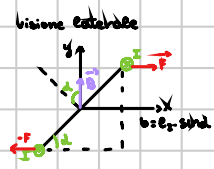
$$I_c = J \cdot A = \frac{I}{\pi R^2} \cdot \pi R^2 = I$$

IL MOMENTO DELLE FORZE MAGNETICHE su una SPIRA

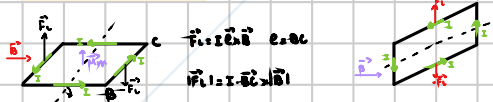
$\vec{M} = I \cdot \vec{A} \times \vec{B}$
 $M = I \cdot A \cdot B \cdot \sin \alpha$
 $\vec{M}_{sp} = I \cdot \vec{A}$
 $\vec{M} = \vec{M}_{sp} \times \vec{B}$
 $M = M_{sp} \cdot B \cdot \sin \alpha$



$F = I \cdot \vec{L} \times \vec{B}$
 $M = F \cdot b \cdot \sin \theta$
 F sono sul piano della SPIRA, non la fanno ruotare



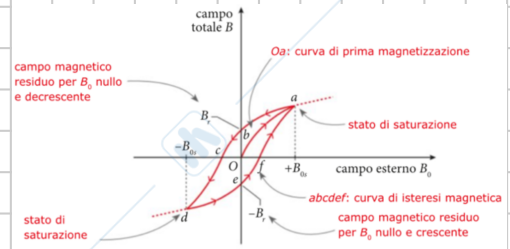
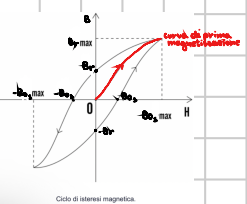
MOTORE elettrico → Elettrodinamica in Elettromechanica / cinetica



ALTERNATORE → Elettromechanica in Elettrodinamica

PROPRIETÀ MAGNETICHE della MATERIA

- $\vec{B} \text{ tot} = \mu_r \cdot \vec{B}_0$ (campo esterno)
- μ_r : permeabilità magnetica relativa di un materiale
- Ferro-magnetici: originano campo magnetico FORTE
- Para-magnetici: originano campo magnetico DEBOLTE
- Dia-magnetici: originano campo magnetico OPPOSTO a quello esterno



3.1. Induzione elettromagnetica

FORMA ELETTROMOTRICE INDOTTA

Legge FARADAY-NEUMANN-LENZ

$f_{em} = - \frac{d\Phi(\vec{B})}{dt}$ [V]
 $V = R \cdot I$
 $f_{em} = R \cdot I$

$d\Phi(\vec{B}) = \Phi(\vec{B})_{t+\Delta t} - \Phi(\vec{B})_{t}$
 varia in \vec{B}
 varia in S
 varia in θ

$f_{em} = \frac{d}{dt} \int \vec{v} \cdot \vec{B} \, d\vec{s}$ → f_{em} indotta = $-\frac{d}{dt} \int \vec{v} \cdot \vec{B} \, d\vec{s}$
 $f_{em} = B \cdot v \cdot l$ → f_{em} cinetica

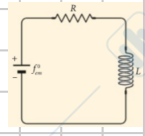
genera CAMPO che si oppone alla variazione di flusso

INDUTTANZA:

$L = \frac{N \cdot \Phi}{I} = \frac{N \cdot \mu \cdot N \cdot I \cdot S}{l} \rightarrow *$

CIRCUITO RL

$f_{em} = -L \frac{dI}{dt}$ fem autoindotta
 $f_{em} = RI + L \frac{dI}{dt} = 0$
 $I(t) = \frac{f_{em}^0}{R} (1 - e^{-\frac{R}{L}t})$

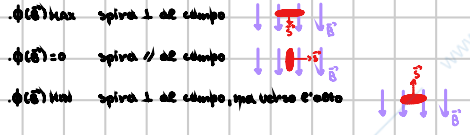


POTENZA fornita ESTERNA APPLICATA (P')

$P = \frac{dW}{dt} = I \cdot E_{ext} = I \cdot \mathcal{E} = I \cdot B \cdot v \cdot l$
 $P = V \cdot I = I \cdot f_{em}$
 $f_{em} = \frac{P}{I} = \frac{B \cdot v \cdot l}{I}$

RETORNOLOGIA

contiene spire conduttrici che ruotano in un campo magnetico → l'orientazione della spira cambia → il flusso $\Phi(\vec{B})$ cambia.



5. Le onde elettromagnetiche

LE LEGGI di MAXWELL

PRIMA

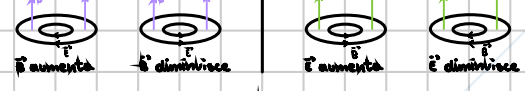
$\oint \vec{E} \cdot d\vec{s} = \frac{Q_{int}}{\epsilon_0}$
 $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = 0$
 $\oint \vec{E} \cdot d\vec{s} = 0$
 $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = \mu_0 \epsilon_0 \int \vec{J} \cdot d\vec{s}$

DOPO

$\oint \vec{E} \cdot d\vec{s} = \frac{Q_{int}}{\epsilon_0}$
 $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = 0$
 $\oint \vec{E} \cdot d\vec{s} = -\frac{d\Phi(\vec{B})}{dt}$
 $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = \mu_0 (\int \vec{J} + \epsilon_0 \frac{d\Phi(\vec{E})}{dt})$

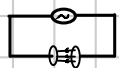
→ teoremi di Gauss per il campo magnetico e elettrico
 → legge FARADAY-NEUMANN-LENZ
 → legge AMPERE-MAXWELL

terza legge: \vec{B} induce \vec{E} , non vale al contrario → MAXWELL stabilisce la simmetria



$\vec{E} \cdot d\vec{s} = f_{em} \rightarrow \oint \vec{E} \cdot d\vec{s} = -\frac{d\Phi(\vec{B})}{dt}$

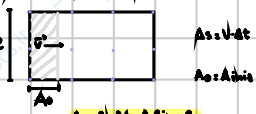
Quarta legge: $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = \mu_0 (\int \vec{J} + \vec{J}_s)$
 $\vec{J}_s = \epsilon_0 \frac{d\Phi(\vec{E})}{dt}$ corrente di spostamento



Paradosso di ampere
 da DX: $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = \mu_0 I$
 da SX: $\oint \vec{B} \cdot d\vec{s} = 0$

$\frac{Np^0}{Ns^0} = \frac{Vp^0}{Vs^0}$
 TRASFORMATORE

DIMOSTRAZIONE QUALITATIVA



$A_0 \cdot \mathcal{E} = A_1 \cdot \mathcal{E}$

$\Delta \Phi = A_1 \cdot \Delta \Phi = A_0 \cdot \mathcal{E} \cdot \Delta t$

$\Delta \Phi(\vec{B}) = B \cdot \Delta A = \mathcal{E} \cdot \Delta t \cdot A_0 \rightarrow \mathcal{E} = \frac{\Delta \Phi}{\Delta t}$

$\frac{\Delta \Phi(\vec{B})}{\Delta t} = \frac{B \cdot \Delta A}{\Delta t} \rightarrow f_{em} = B \cdot v \cdot l \rightarrow f_{em}$ cinetica

DIMOSTRAZIONE INDUTTANZA: L

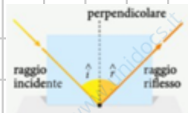
$\Phi(\vec{B}) \text{ spira} = B \cdot A_s = \mu_0 \cdot n \cdot S \cdot i$

$\Phi(\vec{B}) \text{ solenoide} = N \cdot \Phi \text{ spira}(\vec{B}) = \mu_0 \cdot n^2 \cdot l \cdot S \cdot I = L \cdot I \rightarrow L = \mu_0 n^2 l S$

$N = n \cdot l$
 $L = \Phi(\vec{B})$

OTTICA

RIFLESSIONE



$\hat{i} = \hat{r}$ angolo di incidenza = angolo di riflessione

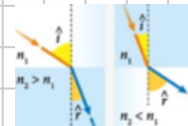
RIFRAZIONE



$c = 3.00 \cdot 10^8$ m/s nel vuoto

$n = \frac{c}{v}$ n: indice di rifrazione (vuoto = 1, aria ≈ 1, metalli + densi > 1) mezzi trasparenti

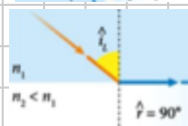
$\frac{\sin \hat{i}}{\sin \hat{r}} = \frac{n_2}{n_1} = \frac{v_1}{v_2}$ \hat{r} legge di SNELL $\rightarrow n \sin \theta_1 = \sin \theta_2$ $\theta_1 < 1 \Rightarrow n \theta_1 \approx \theta_2$



$n_2 > n_1 \rightarrow \hat{r} = \hat{i}$

$n_2 < n_1 \rightarrow \hat{r} > \hat{i}$

$D' = \frac{D}{n}$ $n = 1.333$ $D' = \frac{D}{1.333}$ D' prof. apparente e D prof. reale



$n_2 < n_1 \rightarrow \hat{r} = 90^\circ$

$\sin \hat{i}_L = \frac{n_2}{n_1} \sin 90^\circ$ $\hat{i}_L = \text{angolo limite} \rightarrow \hat{i}_L = \arcsin \frac{n_2}{n_1}$

angolo di Brewster

$\tan \theta_B = n_2 \rightarrow \theta_B = \arctan n_2$

LE LENTI SOTTILI

$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f}$

$p = AO$ (d. oggetto-lente) $q = A'O$ (d. immagine-lente)

$q > 0$: immagine REALE

equazione di GAUSS $p = o, q = i$

$q < 0$: immagine VIRTUALE

$M = -\frac{q}{p}$

ingrandimento M o G

$M > 0$ imm. dritta

$M < 0$ imm. capovolta

$0 < M < 1$ imm. rimpicciolita

$|M| > 1$ imm. ingrandita

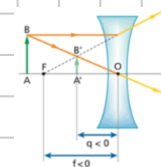
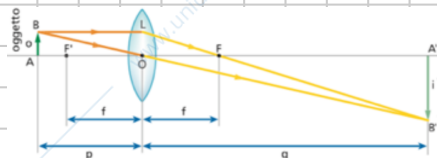
$D = p_1 + p_2$

in un sistema: se l'oggetto è a sx della prima lente e a distanza O_1

$D = p_1 + q_1$

in un sistema: se la prima lente forma un'immagine a una distanza $i_1 (q_1)$ dalla seconda lente

$G_1 = G_2 = G_{TOT}$



ALL'INFINITO

$\frac{1}{f} = \frac{1}{\infty} + \frac{1}{q_{\infty}} \rightarrow \frac{1}{f} = \frac{1}{q_{\infty}} \quad p = \infty$

GLI SPECCHI CONCAVI

$f = \frac{R}{2}$

distanza focale, R: raggio di curvatura

$\frac{1}{f} = \frac{1}{p} + \frac{1}{q}$
 $M = -\frac{q}{p}$

Se, invece, lo specchio è CONVEXO, l'immagine è riflessa all'ESTERNO. Per qualsiasi p: VIRTUALE, DRTTA e RIMPICCIOLITA.

$F = \frac{r}{2}$ $\frac{1}{q} + \frac{1}{p} = \frac{1}{f}$

I oggetto a $p < f$: REALE, CAPOVOLTA, RIMPICCIOLITA

II Se l'oggetto è a $p > f$: REALE, CAPOVOLTA, RIMPICCIOLITA

III Se l'oggetto è a $f < p < 2f$: REALE, CAPOVOLTA, INGRANDITA

IV Se l'oggetto è a $p < f$: VIRTUALE, DRTTA, INGRANDITA

I Immagini LENTE CONVERGENTE

$p > 2f$: REALE, RIMPICCIOLITA, CAPOVOLTA

II $f < p < 2f$: REALE, INGRANDITA, CAPOVOLTA

III $p < f$: VIRTUALE, INGRANDITA, DRTTA

IV $p = f$: $q \rightarrow \infty$

I Immagini LENTE DIVERGENTE

Se l'oggetto è a qualsiasi p: VIRTUALE, INGRANDITA/RIMPICCIOLITA, DRTTA e DRTTA

Ingrandimento

$M = \frac{h}{h_0}$ $M > 1 \rightarrow$ immagine ingrandita
 $M < 1 \rightarrow$ immagine rimpicciolita

$M > 0 \rightarrow$ immagine dritta
 $M < 0 \rightarrow$ immagine capovolta


E' il rapporto tra le altezze p di oggetto e immagine

Formule lenti sottili

$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f}$ vale anche per le lenti divergenti con $f < 0$

MOTO VERTICALE

$g = 9.81 \text{ m/s}^2$
 $a = -g = -9.81 \text{ m/s}^2$
 $x = 0$



$h_{\text{max}}, v = 0$

fase 1: palla viene lanciata

$x(t) = x_0 + v_0 t - \frac{1}{2} g t^2$
 $v(t) = v_0 - g t$
 $t = t_f = \frac{v_0}{g}$

fase 2: palla cade

$x_f = h = \frac{v_0^2}{2g}$
 $x(t) = h - \frac{1}{2} g t^2$
 $v(t) = -g t$

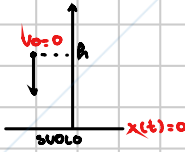
tempo di caduta = tempo di salita = $\sqrt{\frac{2h}{g}} = \frac{v_0}{g}$ → tempo complessivo $2t_f = 2 \cdot \frac{v_0}{g}$

MOTO CADUTA LIBERA

parte da fermo $v_0 = 0$

$a = -g = -9.81 \text{ m/s}^2$
 $x(t) = h + v_0 t - \frac{1}{2} g t^2 \rightarrow x(t) = 0$

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



$x(t) = h - v_0 t - \frac{1}{2} g t^2$
 $v(t) = -v_0 - g t$
 $t = \frac{-v_0 \pm \sqrt{v_0^2 + 2gh}}{g}$
 $v(t) = -\sqrt{v_0^2 + 2gh}$

risolvs. eq. 2° grado

