Corso di recupero di Fisica 2017/2018

Dario Madeo

Lezione del 10/09/2018

Slides disponibili all'indirizzo http://www.dii.unisi.it/~madeo/crf/crf1718.html

Esercizio estratto dall'esame di Fisica 1 del ** Luglio 2018

Esercizio 1

Due punti materiali A e B, rispettivamente di massa M e 2M sono su una guida liscia orizzontale su cui è definita un'ascissa x. Fino a t=0 A è fermo in x=0 e B è fermo in x=L>0. Nell'intervallo di tempo [0, T], viene applicata a ciascun corpo una forza F dipendente dal tempo secondo la legge $F=F_0\sin(\pi t/T)$, con F_0 costante assegnata positiva. Sapendo che i corpi collidono elasticamente ad un istante $t_1>T$, stabilire.

- a) il lavoro svolto da ciascuna forza;
- b) la posizione dei due corpi all'istante T;
- c) la posizione dei due corpi all'istante t₁;
- d) la velocità di A per t>t1 e l'impulso ricevuto da B a t1.

[Per risparmiare tempo, si consiglia di iniziare a risolvere il problema considerando il corpo A, e poi di modificare opportunamente i risultati per B, evitando di ripetere calcoli analoghi.]

opportunamente i risultati per B, evitando di ripetere calcoli analoghi.]

$$F(t) = F_0 \sin \left(\frac{\pi t}{T}\right)$$

$$V(t) - V(0) = \frac{1}{m} \frac{T}{T} \int_{0}^{t} \frac{T}{T} \sin\left(\frac{\pi S}{T}\right) dS$$

$$\left(\int_{0}^{t} \frac{T}{S} \sin f\right) = -\cos f$$

$$= \frac{F_{0}T}{mTT} \left(-\cos \frac{\pi T}{T} + 1\right)$$

$$\Rightarrow V(t) = \frac{F_{0}T}{mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{A}(t) = \frac{F_{0}T}{mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V_{B}(t) = \frac{F_{0}T}{2mTT} \left(1 - \cos \frac{\pi T}{T}\right) + V(0)$$

$$V$$

Positione
$$V = \frac{dx}{df} = dx = \frac{FoT}{mTT} (1 - \cos \frac{\pi t}{T}) dt$$

$$x(t)$$

$$x(t)$$

$$x(t) = \int_{0}^{t} \frac{foT}{mTT} (1 - \cos \frac{\pi t}{T}) ds$$

$$x(t) - x(0) = \int_{0}^{t} \frac{FoT}{mTT} ds - \int_{0}^{t} \frac{FoT}{mTT} \cos \frac{\pi t}{T} ds$$

$$x(t) - x(0) = \frac{FoT}{mTT} - \frac{FoT}{mTT} \int_{0}^{t} \frac{T}{T} \cos \frac{\pi t}{T} ds$$

$$= \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \left[\sin \frac{\pi t}{T} \right]_{s=0}^{s=0} = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x(t) = \frac{FoTt}{mTT} - \frac{FoT^{2}}{mTT^{2}} \sin \frac{\pi t}{T} + x(0)$$

$$x_{A}(T) = \frac{F_{O}T^{2}}{MT} \qquad V_{A}(T) = \frac{2F_{O}T}{MT}$$

$$x_{B}(T) = \frac{F_{O}T^{2}}{2HT} + L \qquad V_{B}(T) = \frac{F_{O}T}{MT}$$

Substo dops $t = T$, ho molo settilines emiforme. Furfatt, messure force a pisce sul sisteme.

L'arbo eviene Qtr > T

$$L = \int_{X_{A}}^{X_{A}} F(x) dx$$

A) Combio di variabile $t \Leftrightarrow x = N_{O}!$

2) Th. everpia einebice:
$$L = K(T) - K(O)$$

$$K(O) = O \qquad (corpi femi)$$

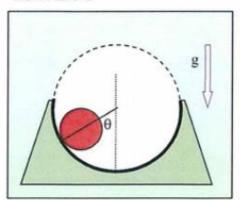
$$K(T) = \frac{1}{2} M V_{A}^{2}(T) = --- Toisposte$$

$$K_{O}(T) = \frac{1}{2} 2M V_{B}^{2}(T) = --- Toisposte$$

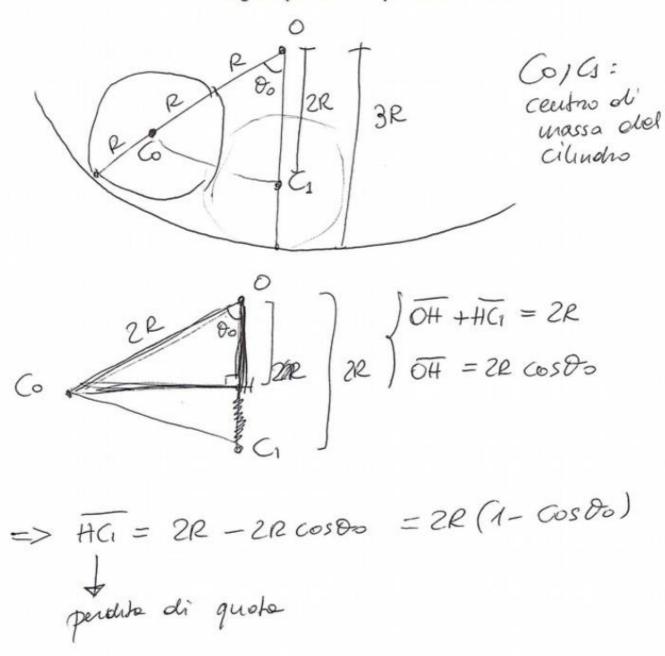
Per risolvere c e d, basta lavorare sull'urto tra i due corpi che si muovono di moto rettilineo uniforme con velocità $v_A(T)$ e $v_B(T)$. La risposta b è data dai valori $x_A(T)$ e $x_B(T)$.

Esercizio estratto dall'esame di Fisica 1 del 18 Luglio 2018

Esercizio 2



La figura mostra un cilindro omogeneo di raggio R e massa M su una guida fissa, avente forma di superficie cilindrica di raggio 3R. Il cilindro si muove di <u>puro rotolamento</u>. Valutare l'impulso impresso sul cilindro in direzione orizzontale dalla guida nell'intervallo di tempo Δt in cui il cilindro scende, partendo da fermo da un assegnato θ_0 fino al punto più basso/Sapendo che per oscillazioni più ampie di un certo θ_1 verrebbe meno la condizione di puro rotolamento, determinare il coefficiente d'attrito/Supponendo che sia $\theta_0 = \theta_1/2$, determinare la durata Δt o spiegare la ragione per cui non è possibile calcolarla.



Perdita di quota del centro di massa quando parte dalla posizione iniziale ed arriva nel punto più basso della guida.

$$\frac{\text{In } u_0 u}{\text{Eo}} = U_0 + K_0$$

$$= Mg 2l(1 - (os do)) + 0$$

$$\frac{\text{In } u_1 u}{\text{In } (positione verh cale')}$$

$$\frac{\text{E1} = U_1 + K_1}{\text{E1}}$$

$$= 0 + \frac{1}{2} M V_1^2 + \frac{1}{2} I w_1^2$$

$$\frac{\text{In } u_2 u}{\text{E1}}$$

$$\frac{\text{In } u_3 u}{\text{E1}}$$

$$= 0 + \frac{1}{2} M V_1^2 + \frac{1}{2} I w_1^2$$

$$\frac{\text{In } u_3 u}{\text{E1}}$$

$$\frac{\text{In } u_4 u}{\text{E2}}$$

$$\frac{\text{In } u_4 u}{\text{E2}}$$

$$\frac{\text{E2}}{\text{E3}}$$

$$\frac{\text{E3}}{\text{E4}}$$

$$\frac{\text{E4}}{\text{E4}}$$

$$\frac{\text{E4}}{\text{E4}}$$

$$\frac{\text{E5}}{\text{E4}}$$

$$\frac{\text{E6}}{\text{E4}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E7}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E8}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E8}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E9}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E9}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E9}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E9}}{\text{E7}}$$

$$\frac{\text{E9}}{\text{E9}}$$

$$\frac{\text$$

Poiche ho puro rotolemento, si ha che:
$$V_1 + \mathcal{L}w_1 = 0$$

$$V_2 = -\omega_1 R$$

NOTA. Si ricorda che $v_1 + R\omega_1$ = velocità del pavimento. In questo caso, il pavimento è fermo. Si assume inoltre che la rotazione sia positiva in senso antiorario.

Mg
$$2R(1-\cos\theta_0) = \frac{1}{2}M(-\omega_1R)^2 + \frac{1}{2}I\omega_1^2$$

$$= \frac{1}{2}MR^2\omega_1^2 + \frac{1}{2}I\omega_1^2$$

$$= \frac{1}{2}(MR^2+I)\omega_1^2$$
However di inerva respecto al punto di contatto.

Mg $4R(1-\cos\theta_0) = (MR^2+I)\omega_1^2$

Mg $4R(1-\cos\theta_0) = (MR^2+\frac{1}{2}MR^2)\omega_1^2$

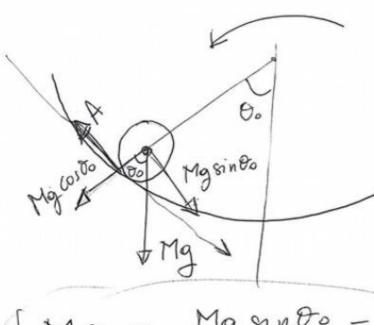
Mg $4R(1-\cos\theta_0) = 3MR^2\omega_1^2$

$$Mg4R(1-\cos \theta_0) = (MR^2+I)\omega_1$$
 $Mg4R(1-\cos \theta_0) = (MR^2+\frac{1}{2}MR^2)\omega_1$
 $Mg8R(1-\cos \theta_0) = 3MR^2\omega_1^2$
 $Mg8R(1-\cos \theta_0) = 3MR^2\omega_1^2$
 $U_1 = +\sqrt{\frac{8g(1-\cos \theta_0)}{3R}}$

$$V_1 = -\omega_1 R$$
 $V_1 = Vel. COM$

$$V_1 = R \sqrt{\frac{3g(1-\cos\phi_0)}{3R}}$$

NOTA. Ho due soluzioni (equazione di secondo grado), ma scelgo quella "sensata", cioè quella che mi dice che il CDM si sta muovendo verso destra $(v_1>0)$.



a: acc. centro di massa del cilindro.

A: forza di attrito statico.

 α :: acc. angolare del cilindro.

NOTA. Poichè abbiamo puro rotolamento,

l'attrito è statico.

$$\int M\alpha = Mg sin \theta o - A,$$

$$T\alpha = -RA$$

DR+V€0

del pariment

Incognite:

a, A, «

NOTA. Questa sistema mi permette di calcolare a, A ed α per un generico θ_0 . Ma non è quello che mi serve!

$$\int Ma = Mg 8n \theta_1 - \mu s Mg \cos \theta_1$$

$$Td = -RA$$

$$XR+a=0$$

Jucognite:

a, Jus, d

NOTA. Questa sistema mi permette di calcolare a, $\mu_{\rm S}$ ed α per un certo $\theta_{\rm 1}$ nell'ipotesi che per tale angolo A = ${\rm A_{max}}$.

$$\frac{1}{3} = \frac{1}{3} \tan \theta_1$$

$$\theta_1 = \frac{1}{3} \arctan \theta_1$$

$$\begin{cases} Ma = Mg \sin \theta - A \\ I\alpha = -RA \end{cases}$$

$$\alpha R + \alpha = 0$$

Cerco

$$\alpha = f(0)$$

 $\bar{O} = f(0)$

$$\Delta = -\alpha R$$

$$-M\alpha R = My sind - A$$

$$A = -\frac{Id}{R}$$

$$\Delta = -\frac{2}{3}\frac{9}{R}\sin\theta$$
 $\Rightarrow \omega^2 = 9\frac{29}{3R}$

$$\int \omega^2 = 93R$$

$$\ddot{\theta} = \frac{2}{3} \frac{9}{8} \sin \theta$$

Il sistema si muove compie un moto armonico! Non so calcolare le leggi orarie, e quindi non so calcolare i tempi.

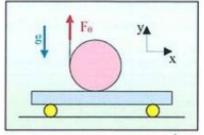
Impulso foruito lungo x $\Delta p_{\times} = p_{\times}(\Delta t) - p_{\times}(0)$ At: tempo vichiesto a scendere. = MV2 - M.O = MR 1 8g (1-cos80) $\int F(t)dt = p_{\times}(\Delta t) - p_{\times}(0)$ Tenpul so

Esercizio estratto dall'esame di Fisica 1 del 18 Luglio 2018

Esercizio 1

Su un piano orizzontale liscio scorre senza attriti un carrello di massa M. Sopra il carrello è poggiato un cilindro omogeneo di raggio R e massa 2M. Sul cilindro è avvolto senza possibilità di strisciamento un filo ideale (inestensibile e di massa trascurabile).

A t=0 il sistema è fermo; per t>0 viene applicata al filo una assegnata forza costante F₀ diretta verso l'alto (vd. figura). Il cilindro non striscia sul carrello.

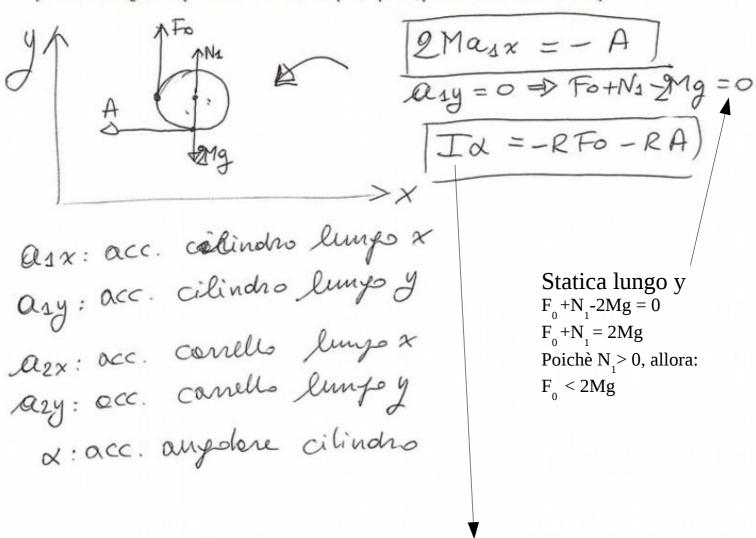


(a) Stabilire se esistono quantità che si conservano, fra quelle utili a rispondere ai quesiti seguenti.)

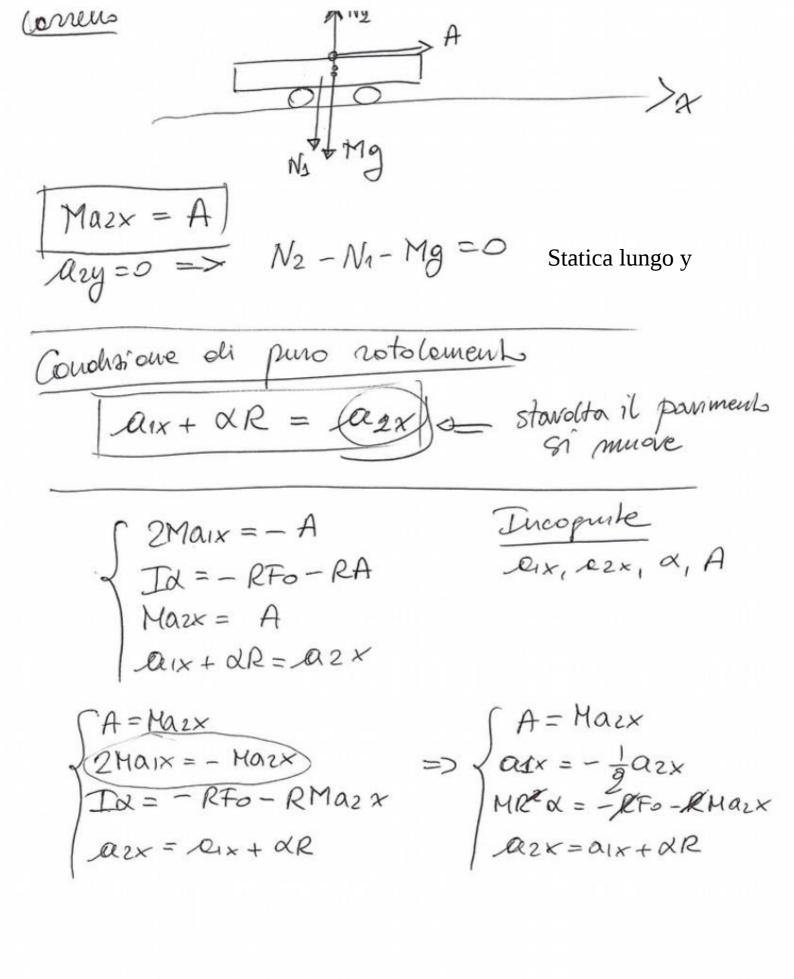
b) Calcolare l'accelerazione del carrello e l'accelerazione angolare del cilindro.

c) Determinare il minimo valore che deve avere il coefficiente d'attrito statico per garantire il rotolamento puro.

[NOTA: si consiglia di rispondere con molta cura al primo quesito, prima di affrontare i successivi]



Nota: I momento di inerzia rispetto al CDM!



$$A = \frac{1}{2}azx$$

$$A = -\frac{1}{2}azx$$

$$MRd = -Fo - Mazx$$

$$dR = azx - aix$$

$$dR = azx - aix$$

$$dR = azx - aix$$

$$2azx = aix - Fo$$

$$2azx = -\frac{1}{2}azx - Fo$$

$$M$$

$$Ax = \frac{1}{2}Fo$$

$$Ax = -\frac{1}{2}Fo$$

Devo risolvere il sistema precedente, ma stavolta si assume che A = Amax = Ms Ns Fo+N1-2Mg=0 => N1= 2Mp-Fo A = Us (2Mg-Fo)~ Le incognite sono: OSX, azx, Q, Ms A = = Fo = Ms 2Mg-Fo

Nota: $2Mg > F_0$... vedi equazioni di statica.

Lungo x

-A+A=0 => lungo x si

conserva le qté sli

moto.

2Max + Mazx = -A + A = 0

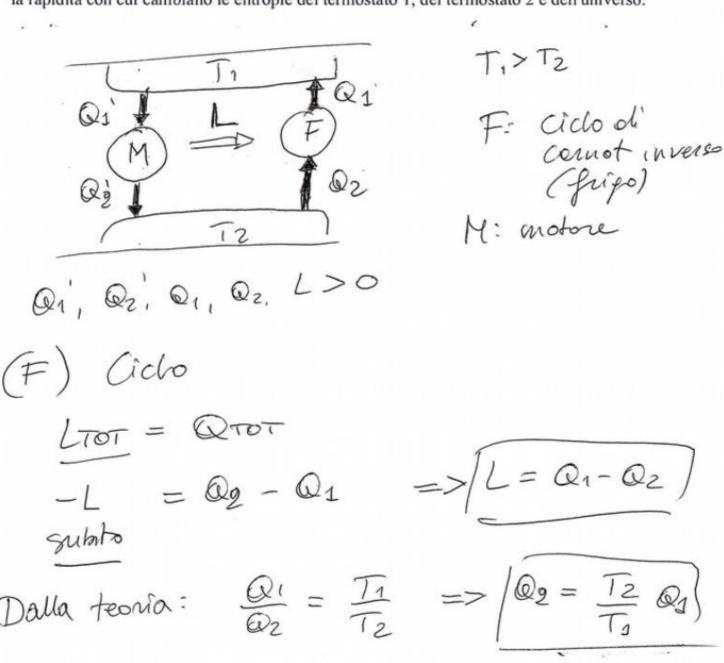
2Maix + Mazx =0

Lungo y Si consura pune ma é

Esercizio estratto dall'esame di Fisica 1 del 5 Settembre 2018

Esercizio 4

Si hanno due termostati 1 e 2 a temperatura T₁ e T₂, con T₁>T₂. Un motore termico basato su un ciclo irreversibile aziona un ciclo di Carnot inverso. Entrambe le macchine scambiano calore solo con i due termostati. Si conosce la potenza termica P ceduta dalla macchina di Carnot, e si sa che il motore ha un rendimento pari a un terzo di quello che avrebbe avuto se fosse stato basato su un ciclo reversibile. Calcolare la potenza termica ceduta dal motore, e la rapidità con cui cambiano le entropie del termostato 1, del termostato 2 e dell'universo.



(M) Ciclo

LTOT = QTOT

$$\frac{1}{1} = \frac{1}{1} =$$

$$MM = \frac{L}{Q_1'} \Rightarrow levoro compiulo$$

$$MM = \frac{Q_1' - Q_2'}{Q_1'} = \frac{1}{3} \left(1 - \frac{T_2}{T_1}\right)$$

$$Q_1' - Q_2' = \frac{3T_1}{2T_1 + T_2} Q_2'$$

$$Q_1' - Q_2' = \frac{T_2}{T_1} Q_1 - Q_3$$

$$\frac{3T_1}{2T_1+T_2}Q_2 - Q_2 = \frac{T_2}{T_1}Q_1 - Q_1$$

$$\frac{Q_2'}{T_1} = \frac{2T_1+T_2}{T_1}Q_1$$

$$\frac{d}{dt} @'_2 = \frac{d}{dt} \left(\frac{2T_1 + T_2}{T_1} . Q_1 \right)$$

$$= \underbrace{\frac{2T_1 + T_2}{T_1}}_{Costanle} dt @_1$$

$$Costanle$$

$$\frac{d}{dt}Q = P$$

$$\frac{d}{dt}P_2' = \frac{2T_1 + T_2}{T_1}P_1$$

$$\frac{P_2' = 2T_1 + T_2}{T_1}P$$

$$\frac{P_2' = 2T_1 + T_2}{T_1}P$$

$$\frac{P_1 = P}{T_1}$$

$$\frac{P_2' = P_1 = P}{P_2 = P_1}$$

$$\frac{P_1 = P}{P_2 = P_2}$$

$$\frac{P_2' = P_1 = P}{P_2 = P_2}$$

$$\Delta ST_1 = \int \frac{dQ}{T_1} = \frac{1}{T_2} (Q_1 - Q_1')$$

$$\Delta ST_2 = \int \frac{dQ}{T_2} = \frac{1}{T_2} (Q_2' - Q_2')$$

15 M = 0

1 SF = 0

NB. Med F sono 2 cicli. Quindi la loro variazione di entropra e nulla!

Riepilogo

Q1: calore formito de Fal termostato Ti

Q2: calone assorbito de F proveniente de T2

Qi: calore assorbito de M proveniente de Ti

Q2: calore form to de MaTz

$$Q_2 = \frac{T_2}{T_1} Q_1$$

$$Q_2' = \frac{2T_1 + T_2}{T_1} Q_1$$

$$Q_1' = \frac{3T_1}{2T_1 + T_2} Q_2' = 3Q_1$$

Passando alle potenze:

$$P_1' = \frac{d}{dt} Q_1' = 3P$$

$$\frac{d\Delta ST}{dt} = \frac{1}{T_1} (P_1 - P_1) = \frac{2P}{T_1} < 0$$

$$\frac{d\Delta ST}{dt} = \frac{1}{T_2} (P_2 - P_2) = \frac{2P}{T_2} > 0$$

$$\frac{d\Delta SM}{dt} = 0$$

$$\frac{d\Delta SM}{dt} = 0$$

$$\frac{d\Delta SF}{dt} = 0$$

$$\frac{d\Delta SF}{dt} = 0$$

$$\frac{d\Delta SF}{dt} = 0$$

$$\frac{d\Delta SF}{dt} = 0$$

La variazione di entropia dell'universo cresce nel tempo... Notare che tale aumento dipende solo da M, che compie un ciclo non reversibile!

$$\Delta S_{U} = \Delta S_{T_{1}} + \Delta S_{T_{2}} + \Delta S_{M} + \Delta S_{F}$$

$$= \left(\frac{Q_{1}}{T_{1}} - \frac{Q_{1}}{T_{2}} \right) + \left(\frac{Q_{2}}{T_{2}} - \frac{Q_{2}}{T_{2}} \right) + O + O$$

$$\left(\frac{Q_{1}}{T_{1}} - \frac{Q_{2}}{T_{2}} \right) \qquad Calori scammah' cou M.$$

$$= -\frac{Q_{1}}{T_{1}} + \frac{Q_{2}}{T_{2}}.$$

Cosa sarebbe successo se anche #M fosse stato reversibile?

$$M_{M} = \Delta - \frac{T^{2}}{T_{1}} = \frac{Q_{0}' - Q_{2}'}{Q_{1}'}$$

$$\Rightarrow \frac{Q_{0}'}{Q_{1}'} = \frac{T^{2}}{T_{1}}$$

$$\Rightarrow \Delta S_{0} = -\frac{Q_{1}'}{T_{1}} + \frac{Q_{2}'}{T_{2}} = 0.$$