

## Fisica – Formulario

**-Derivate e integrali.** In genere, date le generiche  $y(t)$  e  $x(t)$ ,

$$y = \frac{dx}{dt} \quad \longleftrightarrow \quad dx = y dt \rightarrow \Delta x|_{t_1}^{t_2} = \int_{t_1}^{t_2} y(t) dt.$$

**- Basi di cinematica:**

$$\begin{aligned}\vec{v} &= \frac{d\vec{s}}{dt} \quad (\text{anche } \frac{d\vec{r}}{dt}) \\ \vec{a} &= \frac{d\vec{v}}{dt},\end{aligned}$$

con  $v = |\vec{v}| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}$ , etc.

$$\begin{aligned}\Delta \vec{s}|_{t_1}^{t_2} &= \int_{t_1}^{t_2} \vec{v}(t) dt \\ \Delta \vec{v}|_{t_1}^{t_2} &= \int_{t_1}^{t_2} \vec{a}(t) dt\end{aligned}$$

Inoltre :

$$\Delta \left( \frac{1}{2} v_x^2 \right)|_{x_1}^{x_2} = \int_{x_1}^{x_2} \vec{a}_x(x) dx$$

etc.

**- Equazione parametrica cerchio; moto circolare:** velocità e accelerazione (anche delle componenti).

$$\begin{aligned}\vec{r}(t) &= \begin{cases} x(t) = R \cos[\theta(t)] \\ y(t) = R \sin[\theta(t)] \end{cases} \\ v(t) &= \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right|; \quad a(t) = \left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right|\end{aligned}$$

Moto circolare uniforme:  $\theta(t) = \omega t$

Periodo:  $t = T \implies \theta(t) = 2\pi$ .

Frequenza ( $\nu$ ): giri/s. Vel. ang ( $\omega$ ): rad/s.  
 $v(t)$  a  $a(t)$  costanti in moto circ. uniforme.

**- Leggi della meccanica**

$$\begin{aligned}\vec{a} &= \frac{\vec{F}}{m} \\ \frac{d\vec{p}}{dt} &= \vec{F} \quad [\vec{p} = m\vec{v}] \\ \Delta \vec{p}|_{t_1}^{t_2} &= \int_{t_1}^{t_2} \vec{F}(t) dt \\ \vec{F}_A^{(B)} &= -\vec{F}_B^{(A)} \\ \vec{F}_{tot} &= \sum_i \vec{F}_i.\end{aligned}$$

Sistema isolato  $\rightarrow \sum_i \vec{p}_i = \text{costante}$ .

**- Forze (un inventario):**

$$\begin{aligned}F_G &= -G \frac{m_1 m_2}{d^2} & \left[ G = 6.67 \times 10^{-11} \frac{\text{m}^3}{\text{kgs}^2} \right] \\ &= -m_2 g & [\text{se } m_1 = M_T \text{ e } d = R_T] \\ && [\Rightarrow g \approx 9.8 \text{ N/kg}]\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}F_C &= k_0 \frac{q_1 q_2}{d^2} & \left[ k_0 = 9 \times 10^9 \text{ N m}^2/\text{C}^2 \right] \\ \vec{F}_E &= q \cdot \vec{E} \\ \vec{F}_L &= q \cdot \vec{v} \wedge \vec{B} \\ F_{el} &= -k x \\ \vec{F}_{A_d} &= -\mu_d F_N \hat{v} \\ \vec{F}_{A_v} &= -\beta \vec{v} \\ F_{A_s} &\leq \mu_s F_N \\ \vec{T} ? \vec{F}_{A_s} ? &\Rightarrow \text{'vincoli'}. \end{aligned}$$

**- Oscillatore armonico:**

$$\begin{aligned}\frac{d^2}{dt^2} z(t) &= -\omega^2 z(t) \iff z(t) = A \cos(\omega t + \phi) . \\ \frac{d^2 x}{dt^2} &= -\frac{k}{m} x; \\ \frac{d^2 \theta}{dt^2} &\approx -\frac{g}{l} \theta.\end{aligned}$$

**- Trasformazioni di velocità:**

$$\vec{r}_{O'}(P) = \vec{r}_{O'}(O) + \vec{r}_O(P).$$

**- Lavoro, energia cinetica e potenziale. Potenza.**

$$\begin{aligned}dL &= \vec{F} \cdot d\vec{s} \\ L|_A^B &= \int_A^B dL = \Delta \left( \frac{1}{2} mv^2 \right)|_A^B \\ &[ = -\Delta E_p|_A^B \quad \text{solo } \vec{F} \text{ cons.}] \\ F_x &= -\frac{dE_p(x)}{dx}, \text{ etc.} \\ P &= \frac{dL}{dt}.\end{aligned}$$

**- Centro di massa ('baricentro'):**

$$\begin{aligned}\vec{r}_{CM} &= \frac{\sum_i m_i \vec{r}_i}{\sum_i m_i} \\ \vec{F}_{tot}^{ext} &= \frac{d\vec{P}_{tot}}{dt} = \frac{d}{dt} \sum_i \vec{p}_i.\end{aligned}$$

**- Urto:**  $\rightarrow$  conservano quantità di moto.

a) elastici:  $\rightarrow$  conservano energia meccanica.

b) completamente anelastici:  $\rightarrow$  si annulla  $E_c$  nel C.M.

- **Termometria** (qui  $Q$  indica quantità di calore):

$$\begin{aligned} Q &= C \Delta T \\ \sum_i Q_i &= 0 \quad (\text{sistema isolato}) \\ 1 \text{ cal} &= 4.184 \text{ J} \\ 1 \text{ Btu} &\approx 1055 \text{ J} \\ \lambda_{H_2O} &= 80 \text{ cal/g (fusione)} \\ &= 540 \text{ cal/g (ebollizione)} \end{aligned}$$

- **Andamenti esponenziali** (Nota:  $\alpha > 0$ )

con  $z$  generica variabile (temperatura, velocità, nr. di nuclei o di batteri, etc.)

$$\begin{aligned} \text{a)} \quad \frac{dz}{dt} &= \alpha z \\ \Rightarrow z(t) &= z_0 e^{t/\tau} \\ &[\tau = 1/\alpha]. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{b)} \quad \frac{dz}{dt} &= -\alpha(z - z_F) \\ \Rightarrow z(t) &= z_F + (z_0 - z_F) e^{-t/\tau} \\ &[\tau = 1/\alpha]. \end{aligned}$$

Termalizzazione:  $\alpha = \eta/(cM)$ .

Vel. limite (attrito tipo  $-\beta v$ ):  $\alpha = \beta/m$ .

- **Fluidi** (idrostatica):

$$\begin{aligned} \vec{F} &= (P \cdot A) \hat{n} \\ \frac{dP}{dz} &= \rho g \quad (z > 0 \text{ verso il basso}) \\ \Delta P &\rightarrow \text{si trasmette a tutto il fluido} \\ F_{Arch.}^\uparrow &= \rho_f V_{f.s.} g \quad . \end{aligned}$$

- **Gas perfetti:**

$$\begin{aligned} PV &= nRT \\ R &= 8.31 \text{ m}^2 \text{ kg s}^{-2} \text{ K}^{-1} \text{ mol}^{-1} \\ &= 83.14 \text{ L mbar K}^{-1} \text{ mol}^{-1} \\ &= 8.314 \text{ m}^3 \text{ Pa K}^{-1} \text{ mol}^{-1} \\ N_A &= 6.02 \cdot 10^{23} \text{ particelle/mole} \\ PV &= NkT \quad (k : \text{cost. Boltzman}) \\ &\quad [k (= R/N_A) = 1.38 \cdot 10^{-23} \text{ J/K}] \\ \overline{F}_x &= \frac{\mu}{l} N \overline{v_x^2} \\ PV &= \frac{1}{3} N \mu \overline{v^2} = \frac{2}{3} N \overline{E_c} \\ \frac{1}{2} \mu \overline{v^2} &= \frac{2}{3} kT \\ U &= N \frac{1}{2} \mu \overline{v^2} = \frac{3}{2} nRT. \end{aligned}$$

- **Corpo rigido:**

$$\begin{aligned} \vec{M} &= \vec{r} \wedge \vec{F} \quad \left[ \vec{M}_{tot} = \sum_i \vec{M}_i \right] \\ \vec{L} &= \vec{r} \wedge \vec{p} \quad \left[ \vec{L}_{tot} = \sum_i \vec{L}_i \right] \\ I &= \sum_i m_i r_i^2 \quad [= \sum_i I_i] \rightarrow " \int dI " \\ \vec{M}^{(ext)} = 0 &\implies \vec{L} = \text{cost} \end{aligned}$$

**In particolare**, corpo rigido ruotante **intorno ad un asse fisso**:

$$\begin{aligned} x &\leftrightarrow \theta \\ v = \frac{dx}{dt} &\leftrightarrow \omega = \frac{d\theta}{dt} \\ a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} &\leftrightarrow \dot{\omega} = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2} \\ m &\leftrightarrow I \\ a = \frac{F}{m} &\leftrightarrow \dot{\omega} = \frac{M}{I} \\ p = mv &\leftrightarrow L = I\omega \\ F = \frac{dp}{dt} = ma &\leftrightarrow M = \frac{dL}{dt} = I\dot{\omega} \\ \dots &\leftrightarrow \dots \end{aligned}$$

- **Ottica geometrica:**

Riflessione:  $\theta_i = \theta_r$ ;

Legge di Snell:  $n_1 \cdot \sin \theta_1 = n_2 \cdot \theta_2$ ;  
(in entrambi i casi:  $\vec{i}$ ,  $\vec{n}$ ,  $\vec{r}$  planari).

Punti coniugati:

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

Distanze focali di specchi e lenti:

$$\begin{aligned} f &= \pm \frac{R}{2} \quad (\text{concavo/convesso}) ; \\ \frac{1}{f} &= (n-1) \cdot \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right). \end{aligned}$$

(Si presti attenzione alle *convenzioni dei segni*.)  
Ingrandimento lineare:  $|G| = |q/p|$

Diottro sferico:

$$\begin{aligned} \frac{n_1}{p} + \frac{n_2}{q} &= \frac{n_2 - n_1}{R} \\ f_1 &= R \frac{n_1}{n_2 - n_1} \\ f_2 &= R \frac{n_2}{n_2 - n_1}. \end{aligned}$$