

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

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

**- Angolo piano e angolo solido**

“rad = arco su raggio”  $\rightarrow d\theta = ds/r$ .

“sr = area ‘calotta’<sup>(\*)</sup> su raggio<sup>2</sup>”  $\rightarrow d\Omega = dA/r^2$ .

$\Rightarrow$  cono di semiapertura  $\theta$ :  $\Omega = 2\pi \cdot (1 - \cos \theta)$ .

[<sup>(\*)</sup> Concetto esteso a superfici di forma qualsiasi ]

**Dimensione angolare** per piccoli angoli: ‘dimensione trasversa diviso la distanza’. Similmente per **piccoli angoli solidi**: ‘area trasversa su quadrato della distanza.’

**- Basi di cinematica:**

$$\vec{v} = \frac{d\vec{s}}{dt} \quad (\text{anche } \frac{d\vec{r}}{dt})$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt};$$

$$\Delta \vec{s}|_{t_1}^{t_2} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{v}(t) dt$$

$$\Delta \vec{v}|_{t_1}^{t_2} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{a}(t) dt$$

Inoltre :

$$\Delta \left( \frac{1}{2} v_x^2 \right) \Big|_{x_1}^{x_2} = \int_{x_1}^{x_2} a_x(x) dx \quad \text{etc.}$$

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

$$\vec{r}(t) = \begin{cases} x(t) = R \cos[\theta(t)] \\ y(t) = R \sin[\theta(t)] \end{cases}$$

$$v(t) = \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right|; \quad a(t) = \left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right|$$

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.

$\vec{v}(t)$  sempre ortogonale a  $\vec{r}(t)$  e a  $\vec{a}(t)$ .

**- Leggi della meccanica**

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}$$

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F} \quad [\vec{p} = m\vec{v}]$$

$$\Delta \vec{p}|_{t_1}^{t_2} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F}(t) dt$$

$$\vec{F}_A^{(B)} = -\vec{F}_B^{(A)}$$

$$\vec{F}_A^{(tot)} = \sum_i \vec{F}_A^{(i)}.$$

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

• Altrimenti:

$$\frac{d}{dt} (\sum_i \vec{p}_i) = \vec{F}^{(ext)} \rightarrow \frac{d}{dt} v_{CM} = \frac{\vec{F}^{(ext)}}{m_{tot}}.$$

**- Forze (un inventario):**

$$F_G = -G \frac{m_1 m_2}{d^2} \quad \left[ G = 6.67 \times 10^{-11} \frac{\text{m}^3}{\text{kg s}^2} \right]$$

$$= -m_2 g \quad [\text{se } m_1 = M_T \text{ e } d = R_T]$$

$$[\Rightarrow g \approx 9.8 \text{ N/kg}]$$

$$F_C = k_0 \frac{q_1 q_2}{d^2} \quad [k_0 = 9 \times 10^9 \text{ N m}^2/\text{C}^2]$$

$$\vec{F}_G = m \cdot \vec{G}$$

$$\vec{F}_E = q \cdot \vec{E}$$

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

$$F_{el} = -kx$$

$$\vec{F}_{Ad} = -\mu_d F_N \hat{v}$$

$$\vec{F}_{Av} = -\beta \vec{v}$$

$$F_{As} \leq \mu_s F_N$$

$$\vec{T}? \vec{F}_{As}? \Rightarrow \text{‘vincoli’}.$$

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

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

$$\text{a) } \frac{dz}{dt} = \alpha z$$

$$\Rightarrow z(t) = z_0 e^{t/\tau} \quad \left[ \tau = \frac{1}{\alpha} \right]$$

$$\text{b) } \frac{dz}{dt} = -\alpha (z - z_F)$$

$$\Rightarrow z(t) = z_F + (z_0 - z_F) e^{-t/\tau} \quad \left[ \tau = \frac{1}{\alpha} \right]$$

$\tau$  notevoli:  $m/\beta$ ,  $C/\eta$ ,  $RC$ ,  $L/R$

(ove le due ‘ $C$ ’ sono ‘capacità’ di diverso tipo)

**- Oscillatore armonico** (con  $z$  generica variabile)

$$\frac{d^2}{dt^2} z(t) = -\omega^2 z(t) \iff z(t) = A \cos(\omega t + \varphi),$$

con  $\omega^2$  di valore numerico positivo e *ovvie* dimensioni, con  $A$  e  $\varphi$  dipendenti dalle *condizioni iniziali*.

Se  $z(0) = A_0$  e  $\dot{z}(0) = 0 \implies z(t) = A_0 \cos(\omega t)$ .

[Relazioni “pulsaz.  $\leftrightarrow$  periodo  $\leftrightarrow$  freq.”:  $\Rightarrow$  da sapere.]

Casi notevoli:

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = -\frac{k}{m} x \quad (\text{molla});$$

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} \approx -\frac{g}{l} \theta \quad (\text{pendolo}).$$

- **Trasformazioni di velocità:**

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

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

$$L|_A^B = \int_A^B dL = \Delta \left( \frac{1}{2} m v^2 \right) \Big|_A^B \equiv \Delta E_C|_A^B$$

[ =  $-\Delta E_p|_A^B$  solo  $\vec{F}$  conserv.]

$$F_x = -\frac{dE_p(x)}{dx}, \text{ etc.}$$

$$P = \frac{dL}{dt} \quad (\text{anche } P = \frac{dE}{dt} \text{ e } P = \frac{dQ}{dt})$$

- **Energia potenziale e potenziale** (grav. e elettr.)

$$\Delta E_p|_A^B = m \cdot \Delta V_G|_A^B \iff \Delta E_p|_A^B = q \cdot \Delta V|_A^B$$

Percorso chiuso:  $\sum_i \Delta E_{p_i} = 0$ .

- **Forza  $\leftrightarrow$  En. Pot.  $\iff$  Campo  $\leftrightarrow$  Potenziale**  
(caso elettrostatico, unidimensionale)

$$\Delta E_p|_{x_1}^{x_2} = -\int_{x_1}^{x_2} F(x) dx \iff \Delta V|_{x_1}^{x_2} = -\int_{x_1}^{x_2} E(x) dx$$

$$F(x) = -\frac{dE_p(x)}{dx} \iff E(x) = -\frac{dV(x)}{dx}$$

Caso particolare di forza costante:

$$\Delta E_p|_{x_1}^{x_2} = -F \cdot \Delta x \iff \Delta V|_{x_1}^{x_2} = -E \cdot \Delta x.$$

Inoltre, da  $\sum_i \Delta E_{p_i} = 0$  segue  $\sum_i \Delta V_i = 0$ .

- **Zero (convenzionale) del potenziale**

- Per come sono introdotti,  $E_p$  e  $V$  sono definiti a meno di una costante additiva;
- per le forze che vanno come  $1/r^2$  è di norma conveniente porre lo zero del potenziale all'infinito  $\Rightarrow$  potenziale alla distanza  $r$  da  $Q$ :

$$V(r) - V(\infty) = \Delta V|_{\infty}^r = -\int_{\infty}^r \vec{E} \cdot d\vec{s}$$

$$V(r) = \frac{k_0 Q}{r},$$

da cui segue en. pot.  $E_p$  di  $q$  posta alla distanza  $r$ :

$$E_{p_q}^{(Q)}(r) = q \cdot V^{(Q)}(r) = \frac{k_0 q Q}{r},$$

avendo esplicitato il fatto che  $V(r)$  è dovuto a  $Q$ .  
Infine, **campi e potenziali sono additivi**.

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

$$\vec{r}_{CM} = \frac{\sum_i m_i \vec{r}_i}{\sum_i m_i}$$

$$\vec{v}_{CM} = \frac{\sum_i m_i \vec{v}_i}{\sum_i m_i}$$

$$\vec{F}_{tot}^{ext} = \frac{dP_{tot}}{dt} = \frac{d}{dt} \sum_i \vec{p}_i.$$

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

- a) perfett. elastici:  $\rightarrow$  conservano anche en. meccanica.
- b) complet. anelastici:  $\rightarrow$  si annulla  $E_c$  nel C.M.

- **Nota**, per urti perfett. elastici collineari: cons. q. di moto e cons.  $E_C \rightarrow$  regola della somma delle velocità, ovvero regola della inversione delle velocità relative.

- **Onde progressive** (regressive: ' $-\beta x$ '  $\rightarrow$  ' $+\beta x$ '):

- equazione:  $f(x, t) = A \cos(\omega t - \beta x)$ ;
- periodicità:  $T = 2\pi/\omega$ ;  $\lambda = 2\pi/\beta$ .
- velocità:  $v = \omega/\beta = \lambda/T$   
 $\rightarrow \lambda \cdot v = v; \lambda = v \cdot T$ .

Note: spesso al posto di  $\beta$  si usa  $k$ .

- **Equazione di d'Alembert**:

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2 f}{\partial t^2} = 0$$

valida per generica  $f(x, t) = g_1(x - vt) + g_2(x + vt)$ .

- **Somma di onde** (in  $x$  fissato) aventi stessa  $A$ :

$$f_s(t) = A \cdot \cos(\omega_1 t) + A \cdot \cos(\omega_2 t)$$

che può essere riscritta opportunamente mediante prostaferesi<sup>1</sup>

$\rightarrow$  **battimenti** (ricordando che l'intensità dipende da  $\langle f_s^2(t) \rangle$  in un 'tempo opportuno').

- **Somma di onde** (in  $x$  fissato) aventi stessa  $A$  e  $\omega$  (ma diversa fase):

$$f_s(t) = A \cdot \cos(\omega t) + A \cdot \cos(\omega t + \Delta\varphi)$$

1. Può essere riscritta opportunamente mediante prostaferesi:<sup>1</sup>

$$f_s(t) = 2A \cos\left(\frac{\Delta\varphi}{2}\right) \cdot \cos\left(\omega t + \frac{\Delta\varphi}{2}\right)$$

2. Intensità dipende dalla media del quadrato:

$$I = \langle f_s^2(t) \rangle = 2A^2 \cos^2\left(\frac{\Delta\varphi}{2}\right)$$

3. Nel caso di due sorgenti sincrone la differenza di fase

$\Delta\varphi$  dipende da tempi di percorrenza:

$$\frac{\Delta\varphi}{2\pi} = \frac{\Delta t}{T} \quad \text{con } \Delta t = \Delta s/v \text{ e } \Delta s = d \cdot \sin \theta$$

$\rightarrow$  **Esperimento di Young** ('delle due fenditure').

<sup>1</sup>Da una delle formule di prostaferesi:

$$\cos(\alpha) + \cos(\beta) = 2 \cos\left(\frac{\alpha - \beta}{2}\right) \cdot \cos\left(\frac{\alpha + \beta}{2}\right)$$

$$= 2 \cos\left(\frac{\beta - \alpha}{2}\right) \cdot \cos\left(\frac{\alpha + \beta}{2}\right)$$

- **Fotometria:**

- $\eta$  : 'lm/W'
- 1 lx = 1 lm / 1 m<sup>2</sup> (illuminamento)
- 1 cd = 1 lm / 1 sr (intensità luminosa)
- sr → 'estensione del radiante allo spazio'
- $Q_v$  : ("quant. di luce") : lm × s ("Talbot")

- **Corpo nero**

Leggi di Stefan-Boltzmann e di Wien

$$\frac{P}{A} = \sigma T^4$$

$$\lambda_{max} \cdot T = 2.90 \times 10^{-3} \text{ K m}$$

ove  $\sigma \approx 5.7 \times 10^{-8} \text{ W/m}^2\text{K}^4$

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

$$Q = C \Delta T \quad (\text{ove } C = c \cdot m)$$

$$\sum_i Q_i = 0 \quad (\text{sistema isolato})$$

$$1 \text{ cal} = 4.184 \text{ J}$$

$$\lambda_{H_2O} = 80 \text{ cal/g (fusione)}$$

$$= 540 \text{ cal/g (ebollizione)}$$

- **Fluidi:**

$$\vec{F} = (P \cdot A) \hat{n}$$

$$\frac{dP}{dz} = \rho g \quad (z > 0 \text{ verso il basso})$$

$$\Delta P \rightarrow \text{si trasmette a tutto il fluido}$$

$$F_{Arch}^\uparrow = \rho_f V_{f.s.} g$$

$$v \cdot A = \text{costante} \quad [\text{'Leonardo'}]$$

$$P + \rho g h + \frac{1}{2} \rho v^2 = \text{costante} \quad [\text{'Bernoulli'}]$$

- **Gas perfetti** (1 mol  $\equiv 6.02214076 \times 10^{23}$  'entità elem.):

$$PV = nRT \quad \left[ R = 8.31 \frac{\text{Pa} \cdot \text{m}^3}{\text{mol} \cdot \text{K}} \right]$$

$$L^{(dal \text{ gas})} = P \Delta V$$

$$\Delta E_{int} = Q^{(al \text{ gas})} - L^{(dal \text{ gas})}$$

- **Momenti di forze e di quantità di moto:**

$$\vec{M} = \vec{r} \wedge \vec{F} \quad \left[ \vec{M}_{tot} = \sum_i \vec{M}_i \right]$$

$$\vec{L} = \vec{r} \wedge \vec{p} \quad \left[ \vec{L}_{tot} = \sum_i \vec{L}_i \right]$$

$$\vec{M}^{(ext)} = 0 \implies \vec{L} = \text{cost}$$

- **Velocità aereolare:**

$$\frac{d\vec{A}}{dt} = \frac{1}{2} \vec{r} \wedge \vec{v} = \frac{1}{2m} \vec{L}$$

- **Corpo rigido:**

$$I = \sum_i m_i r_i^2 \quad [ = \sum_i I_i ] \rightarrow \int dI$$

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

$$x \leftrightarrow \theta$$

$$v = \frac{dx}{dt} \leftrightarrow \omega = \frac{d\theta}{dt}$$

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} \leftrightarrow \dot{\omega} = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

$$m \leftrightarrow I$$

$$a = \frac{F}{m} \leftrightarrow \dot{\omega} = \frac{M}{I}$$

$$p = mv \leftrightarrow L = I\omega$$

$$F = \frac{dp}{dt} = ma \leftrightarrow M = \frac{dL}{dt} = I\dot{\omega}$$

$$\dots \leftrightarrow \dots$$

- **Ottica geometrica:**

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

**Punti coniugati** specchi sferici e lenti:

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

Distanze focali di specchi sferici e lenti:

$$f = \pm \frac{R}{2} \quad (\text{concavo/convesso});$$

$$\frac{1}{f} = (n - 1) \cdot \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right).$$

(Si presti attenzione alle *convenzioni dei segni*.)

Ingrandimento lineare:  $M = -q/p$ .

- **Fotocamera:**

- apertura angolare:  $\alpha = 2 \arctan((L/2)/f) \approx L/f$ .
- 'numero di diaframma':  $n_D = f/D$
- reciprocità  $T/n_D^2 = \text{cost.}$  a parità di illum. e ISO.
- sensibilità: se ISO raddoppia è sufficiente  $Q_v/2$ ;  
 da cui  $T/n_D^2 \times \text{ISO} = \text{cost.}$

## - Circuiti in corrente continua (c.c.)

Generatore di tensione:

$$V^{(+)} - V^{(-)} \equiv f.$$

Legge di Ohm, leggi di Kirchhoff, effetto Joule:

$$\begin{aligned} I &= \frac{dQ}{dt} \\ I_{A \rightarrow B} &= \frac{V_A - V_B}{R_{A \leftrightarrow B}} \Rightarrow "I = \frac{\Delta V}{R}" \\ R &= \rho \frac{l}{A} \quad (\text{conduttore cilindrico}) \\ \sum_i I_i &= 0 \quad (\text{nodi}) \\ \sum_i \Delta V_i &= 0 \quad (\text{maglie}) \\ P &= I \cdot \Delta V = \dots = \dots \dots \end{aligned}$$

Resistenze in serie e in parallelo:

$$\begin{aligned} R_s &= \sum_i R_i \\ R_p^{-1} &= \sum_i R_i^{-1}. \end{aligned}$$

## - Condensatori e circuiti con f (costante), R e C (→ 'carica e scarica del condensatore')

$$V_C \equiv \Delta V = \frac{Q}{C} \quad \left[ \Leftrightarrow \Delta T = \frac{Q}{C} \text{ (calorimetria)} \right]$$

Energia del condensatore:  $\frac{Q \cdot V_C}{2} = \dots = \dots$

Parallelo e serie:  $C_p = \sum_i C_i$ ;  $C_s^{-1} = \sum_i C_i^{-1}$ .

Semplici circuiti con f, R e C:

→ stesse regole ("Ohm e Kirchhoff") dei circuiti in c.c.,  
con  $I(t)$ ,  $Q(t)$  e  $V_C(t)$  [e  $V_R(t)$ ] dipendenti dal tempo,  
con  $I = dQ/dt = C dV_C/dt$ ;

→ danno luogo a equazione differenziale riscrivibile  
nella forma *canonica* che dà luogo ad andamenti  
esponenziali.

Analogie notevoli:

→ andamento nel tempo della termalizzazione;

→ velocità limite nel caso di forze del tipo  $-\beta \vec{v}$ .

## - Inferenza e previsione probabilistica

$$\begin{aligned} P(H_i | E_{obs}, I) &\propto P(E_{obs} | H_i, I) \cdot P(H_i | I) \\ P(E_{pr} | I) &= \sum_i P(E_{pr} | H_i, I) \cdot P(H_i | I), \end{aligned}$$

ove

- ' $E_{obs}$ ' rappresenta un 'evento osservato';
- ' $E_{pr}$ ' rappresenta un 'evento previsto' (*probabilisticamente*);

- $H_i$  rappresenta una generica *ipotesi* (può anche essere il parametro di una distribuzione di probabilità, del quale abbiamo considerato solo il caso in cui possa assumere valori discreti);

- $I$  rappresenta l'*informazione* ('ipotesi'/'conoscenza') di *background*.

## - Costanti varie

$$\begin{aligned} G &= 6.67 \times 10^{-11} \text{ N} \cdot \text{kg}^{-2} \cdot \text{m}^2 \\ k_0 &= 8.99 \times 10^9 \text{ N} \cdot \text{C}^{-2} \cdot \text{m}^2 \approx 9 \times 10^9 \text{ N} \cdot \text{C}^{-2} \cdot \text{m}^2 \\ \epsilon_0 &= 8.85 \times 10^{-12} \text{ N}^{-1} \cdot \text{C}^2 \cdot \text{m}^{-2} \\ q_e &= -1 e = -1.602 \times 10^{-19} \text{ C} \\ m_e &= 9.11 \times 10^{-31} \text{ kg} \\ m_p &= 1.673 \times 10^{-27} \text{ kg} \approx 1836 \times m_e \\ c &= 3.00 \times 10^8 \text{ m/s} \end{aligned}$$