

Risultati esame scritto Fisica 1 - 10/02/2014
orali: 17/02/2014 alle ore 14:30 presso aula G7

(gli studenti interessati a visionare lo scritto sono pregati di presentarsi il giorno dell'orale)

Nuovo Ordinamento		voto	
AIELLO	ANTONELLA	nc	
AIELLO	FEDERICA	15	
ARCOBELLI	VALERIO	nc	
ARCURI	VITTORIA	nc	
BARRESI	ROCCO	nc	
BERTUCCI	SILVIA	nc	
BIANCO	FRANCESCA	20	ammesso
CALIGIURI	ISABELLA	nc	
CALZONE	ROCCO	nc	
CANINO	MARIA	15	
CAPICOTTO	DAVIDE	nc	
CARBONE	PASQUALE CARMINE	13	
CARCHEDI	GIUSY	nc	
CARUSO	FRANCESCA	nc	
CASCIANA	FRANCESCO	nc	
CATANZARITI	ROBERTA	nc	
CIACCI	MARCO FEDELE	17	ammesso
CIAMBRONE	ANTONIO	nc	
CICCARELLO	LUCA	nc	
CLEMENTE	FILIPPO	nc	
COVANI	DEMETRIO	nc	
DE MASI	GIADA	12	
DOLCE	FABIOLA	12	
ESPOSITO	ANTONIO	nc	
FERRARO	GABRIELLA	nc	
GABRIEL	GABRIELE	nc	
GIGANTE	ANTONIETTA	14	
GRIMALDI	FRANCESCO	nc	
GULLI'	FRANCESCA	nc	
IANNACCARI	ANNALISA	nc	
LAHRACH	YASSINE	nc	
LENTINI	MATTIA	nc	
LIONTE	LEYLA	nc	
LIUZZI	SALVATORE	nc	
LOMBARDO	STEFANO	nc	
MAMO	LUIGI ANTONIO	nc	
MARINO (112892)	FRANCESCA	nc	
MARINO (109813)	FRANCESCA	nc	
MARINO	MARIA TERESA	20	ammesso
MARTINIS	MARIA CHIARA	14	
MASCIARI	MATTEO	nc	
MERCURIO	ILARIA	nc	
METE	PAOLA	18	ammesso
MORELLO	MARIA CATERINA	nc	
MUSTARO	CRISTIAN	nc	
OLIVA	GIUSEPPE	17	ammesso
PASSAFARO	ANTONIO	16	
PROGANO'	ROCCO	nc	
PUGLIESE	FILOMENA	17	ammesso
RICCO	ANDREA	nc	
RIZZICA	MAILA	nc	
ROTUNDO	MARKUS ELIO	10	
RUBINO	VINCENZO	nc	
RUSSO	ERICA	17	ammesso
SCARPINO	ILEANA	14	
SCIGLIANO	ANTONIO GIUSEPPE	nc	
SERGI	CARLA	nc	
SOLLAZZO	AMALIA	12	
SPAGNOLO	EMANUELE	13	
SPAGNUOLO	SIMONE	17	ammesso
STELLA	EMANUELA	nc	
TASSONE	ANTONIO	11	
TORCASIO	PAVEL	nc	
TURANO	VINCENZA	nc	

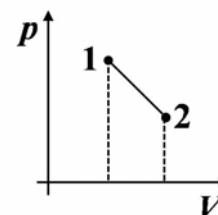
nc=non classificato

Esame di Fisica 1

Corso Interateneo di Ing. Informatica e Biomedica – 10/02/2014

Problema 1

Due moli di gas perfetto si trovano ad una temperatura $T_1=273\text{K}$ e compiono la trasformazione quasi-statica rappresentata in figura, in cui il volume raddoppia e la pressione dimezza. Calcolare la quantità di calore ΔQ assorbita dal gas. [Costante dei gas perfetti $R=8.31\text{J/K}\cdot\text{mol}$].



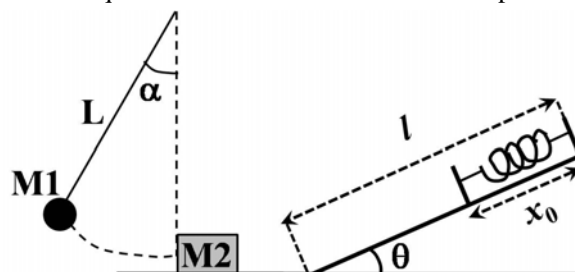
Problema 2

Sia dato un pendolo il cui filo ha lunghezza $L=4.0\text{m}$ e la cui massa è $M_1=1.0\text{kg}$. Esso parte da una posizione di quiete con un certo angolo α dalla direzione verticale. Quando raggiunge la posizione verticale, la massa M_1 urta elasticamente un corpo di massa $M_2=2.0\text{kg}$ che si trova in quiete su un piano orizzontale (vedi figura). Dopo l'urto il corpo di massa M_2 incontra un piano inclinato con angolo $\theta=30^\circ$ rispetto all'orizzontale e di lunghezza pari a $l=2.0\text{m}$, e inizia a risalirlo. Alla fine del piano inclinato è posizionata una molla di lunghezza a riposo $x_0=1.0\text{m}$ e costante elastica $k=104.0\text{N/m}$; un'estremità della molla è vincolata alla fine del piano inclinato mentre l'altra estremità si trova lungo il piano inclinato (come in figura).

1) Supponendo che quando il corpo di massa M_2 ha raggiunto la sua quota massima la molla risulta compressa di $\Delta x=0.3\text{m}$, determinare l'angolo α iniziale da cui è stato rilasciato il pendolo. Si trascuri qualsiasi attrito.

2) Dato l'angolo α del punto 1), e supponendo che ci sia attrito con coefficiente μ lungo il piano inclinato, si determini il valore di μ affinché il corpo M_2 arrivi alla molla senza comprimerla.

[Accelerazione di gravità $g=9.8\text{m/s}^2$]



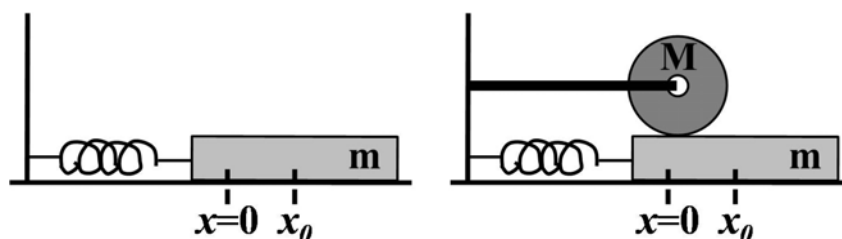
Problema 3

Si consideri una lastra di massa $m=5.0\text{kg}$ su un piano orizzontale privo di attrito, e legata ad una molla di costante elastica $k=500\text{N/m}$, come mostrato in figura (a sinistra). La molla è inizialmente allungata di un tratto x_0 dalla sua posizione di equilibrio e la lastra m è mantenuta in quiete. Si scelga l'asse x del sistema di riferimento avente lo zero nella posizione di equilibrio della molla: con questa scelta la variabile x indica sempre la deformazione della molla, oltre che la posizione della lastra m . All'istante $t_0=0\text{sec}$, la lastra m viene lasciata libera di muoversi sotto l'azione della forza elastica.

1) Si scriva la conservazione dell'energia meccanica fra l'istante iniziale e un generico istante t successivo al rilascio della lastra m . Effettuando la derivata rispetto al tempo di tale equazione, si dimostri che la lastra m si muove di moto oscillatorio e si calcoli il periodo T dell'oscillazione.

2) Nella situazione precedente, si consideri un rullo cilindrico di massa $M=10.0\text{kg}$, libero di ruotare intorno al proprio asse e mantenuto in posizione orizzontale da un braccetto (figura a destra). Il rullo è a contatto con la lastra m ed è presente attrito fra rullo e lastra. Come prima la lastra viene lasciata libera di muoversi e mette in moto di puro rotolamento il rullo soprastante. Si scriva la conservazione dell'energia fra l'istante iniziale e un generico istante t , e con lo stesso metodo di prima si calcoli il nuovo periodo T dell'oscillazione. Si trascuri l'attrito di rotolamento.

[Momento di inerzia del cilindro $I=\frac{1}{2}MR^2$].



Soluzione problema 1

Dato che il volume raddoppia e la pressione dimezza, detti rispettivamente V_1 e p_1 il volume e la pressione iniziali e V_2 e p_2 il volume e la pressione finali, si ha che:

$$V_2 = 2V_1$$

$$p_2 = \frac{1}{2} p_1$$

$$p_2 V_2 = \frac{1}{2} p_1 \cdot 2V_1 = p_1 V_1$$

L'ultima relazione ci dice che lo stato iniziale e lo stato finale hanno la stessa temperatura $T_1=273\text{K}$, e di conseguenza la differenza di energia interna $\Delta U=0$. Applicando il I principio della termodinamica, $\Delta U=\Delta Q-\Delta W$ si ottiene che $\Delta Q=\Delta W$. Per calcolare il calore scambiato con l'esterno basta allora calcolare il lavoro ΔW svolto durante la trasformazione, lavoro che coincide con l'area sottesa alla curva (area del trapezio in figura):

$$\Delta W = \frac{1}{2} (p_1 + p_2) (V_2 - V_1) = \frac{1}{2} \left(\frac{3}{2} p_1 \right) (V_1) = \frac{3}{4} p_1 V_1$$

$$\Delta W = \frac{3}{4} p_1 V_1 = \frac{3}{4} nRT_1$$

$$\Delta Q = \Delta W = \frac{3}{4} nRT_1 \cong 3403\text{J}$$

Soluzione problema 2

Punto 1): Il pendolo parte da una posizione di quiete con una certa energia potenziale U e arriva alla posizione verticale, dove l'energia potenziale è stata convertita in energia cinetica K :

$$U = M_1 g L (1 - \cos \alpha)$$

$$K = \frac{1}{2} M_1 v_1^2$$

$$K = U \rightarrow \frac{1}{2} M_1 v_1^2 = M_1 g L (1 - \cos \alpha)$$

$$v_1^2 = 2gL(1 - \cos \alpha)$$

La velocità v_1 appena determinata è la velocità iniziale con cui il corpo M_1 urta elasticamente il corpo M_2 .

Applicando le leggi degli urti elastici, ovvero conservazione della quantità di moto e conservazione dell'energia cinetica (nella sua formula lineare e non quadratica per gli urti elastici in una sola dimensione), si può trovare la velocità v_{2f} che possiede il corpo M_2 subito dopo l'urto:

$$\begin{cases} M_1 v_1 = M_1 v_{1f} + M_2 v_{2f} \\ v_1 + v_{1f} = v_{2f} \end{cases}$$

$$\begin{cases} M_1 v_1 = M_1 v_{1f} + M_2 v_{2f} \\ v_{1f} = v_{2f} - v_1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} M_1 v_1 = M_1 (v_{2f} - v_1) + M_2 v_{2f} \\ v_{1f} = v_{2f} - v_1 \end{cases}$$

$$2M_1 v_1 = (M_1 + M_2) v_{2f}$$

$$v_{2f} = \frac{2M_1}{(M_1 + M_2)} v_1$$

dove nell'ultima espressione v_1 è quella calcolata precedentemente.

Dopo l'urto il corpo M_2 possiede quindi una certa energia cinetica K_2 che viene tutta convertita in energia potenziale elastica e in energia potenziale legata alla quota raggiunta sul piano inclinato. Dopo l'urto, dette E_i e E_f rispettivamente l'energia iniziale e finale del corpo M_2 , si hanno i seguenti risultati:

$$E_i = K_2 = \frac{1}{2} M_2 v_{2f}^2$$

$$E_f = M_2 g (l - x_0 + \Delta x) \sin \theta + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$$

Dato che non sono presenti forze di attrito per la conservazione dell'energia meccanica si possono uguagliare E_i e E_f , sostituendo in v_{2f} l'espressione trovata prima:

$$\frac{1}{2} M_2 v_{2f}^2 = M_2 g (l - x_0 + \Delta x) \sin \theta + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$$

$$\frac{1}{2} M_2 \left[\frac{2M_1}{(M_1 + M_2)} v_1 \right]^2 = M_2 g (l - x_0 + \Delta x) \sin \theta + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$$

$$\frac{1}{2} M_1 \frac{4M_1 M_2}{(M_1 + M_2)^2} v_1^2 = M_2 g (l - x_0 + \Delta x) \sin \theta + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$$

$$\frac{1}{2} M_1 \frac{4M_1 M_2}{(M_1 + M_2)^2} \cdot 2gL(1 - \cos \alpha) = M_2 g (l - x_0 + \Delta x) \sin \theta + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$$

$$M_1 \frac{4M_1 M_2}{(M_1 + M_2)^2} gL(1 - \cos \alpha) = M_2 g (l - x_0 + \Delta x) \sin \theta + \frac{1}{2} k (\Delta x)^2$$

Sostituendo nell'ultima espressione i valori numerici del problema si trova che:

$$34.8(1 - \cos \alpha) = 12.7 + 4.7$$

$$\cos \alpha = 0.5 \rightarrow \alpha = 60^\circ$$

Punto 2): Fino al piano inclinato il problema descritto è analogo a quello del punto 1). Quindi se ne conclude che il corpo M_2 arriva all'inizio del piano inclinato con la stessa velocità v_{2f} calcolata al punto 1):

$$v_{2f} = \frac{2M_1}{(M_1 + M_2)} \sqrt{2gL(1 - \cos \alpha)}$$

In questo caso però è presente una forza di attrito lungo il piano inclinato, che sottrae energia meccanica al corpo M_2 . L'energia iniziale all'inizio del piano inclinato è tutta energia cinetica, K_2 :

$$E_i = K_2 = \frac{1}{2} M_2 v_{2f}^2$$

Questa energia viene convertita in energia potenziale legata alla quota raggiunta sul piano inclinato e in energia dissipata dalla forza di attrito (non c'è invece energia potenziale elastica dato che la molla non viene compressa). Detta

$s=l-x_0$ la lunghezza percorsa sul piano inclinato fino all'inizio della molla, la forza di attrito F_A e il lavoro W_A fatto dalla forza di attrito sono dati rispettivamente da:

$$F_A = \mu N = \mu M_2 g \cos \theta$$

$$W_A = F_A s = \mu M_2 g s \cos \theta$$

Allora la conversione dell'energia cinetica iniziale diventa:

$$E_i = M_2 g s \sin \theta + W_A$$

$$\frac{1}{2} M_2 v_{2f}^2 = M_2 g s \sin \theta + \mu M_2 g s \cos \theta$$

$$v_{2f}^2 = 2 g s \sin \theta + \mu 2 g s \cos \theta$$

$$\mu = \frac{v_{2f}^2 - 2 g s \sin \theta}{2 g s \cos \theta} = \frac{v_{2f}^2}{2 g s \cos \theta} - \tan \theta$$

Sostituendo l'espressione per v_{2f} e $s=l-x_0$ si ottiene che:

$$\mu = \frac{4M_1^2}{(M_1 + M_2)^2} \frac{L(1 - \cos \alpha)}{(l - x_0) \cos \theta} - \tan \theta \cong 0.45$$

Soluzione problema 3

Punto 1): Inizialmente vi è solo energia potenziale elastica, dovuta all'allungamento della molla, mentre ad un generico istante t successivo al rilascio della lastra si ha sia energia potenziale che energia cinetica. La conservazione dell'energia si scrive pertanto:

$$\frac{1}{2} k x_0^2 = \frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{2} m v^2$$

Tenendo presente che sia x che v sono funzioni del tempo t , la derivata rispetto al tempo della precedente equazione diventa:

$$0 = kx \frac{dx}{dt} + mv \frac{dv}{dt}$$

$$0 = kxv + mv \frac{d^2 x}{dt^2}$$

$$kx + m \frac{d^2 x}{dt^2} = 0$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0$$

L'ultima espressione rappresenta l'equazione differenziale di un moto armonico, con pulsazione $\omega=(k/m)^{1/2}$. Il periodo T dell'oscillazione è dato allora da:

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

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \cong 0.63 \text{sec}$$

Punto 2): In presenza di puro rotolamento del cilindro, la forza di attrito fra lastra e cilindro non dissipa energia perché istante per istante il punto di contatto fra lastra e cilindro è istantaneamente fermo (condizione di puro rotolamento). La conservazione dell'energia è allora analoga a quella del punto 1), ma bisogna tener conto anche dell'energia cinetica di rotolamento:

$$\frac{1}{2} kx_0^2 = \frac{1}{2} kx^2 + \frac{1}{2} mv^2 + \frac{1}{2} I\omega^2$$

In un moto di puro rotolamento si ha che $\omega=v/R$, dove R è il raggio del cilindro. Facendo tale sostituzione e tenendo presente che il momento di inerzia I del cilindro è pari a $I=\frac{1}{2}MR^2$ si ottiene che:

$$\frac{1}{2} kx_0^2 = \frac{1}{2} kx^2 + \frac{1}{2} mv^2 + \frac{1}{2} I \frac{v^2}{R^2}$$

$$\frac{1}{2} kx_0^2 = \frac{1}{2} kx^2 + \frac{1}{2} mv^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} MR^2 \right) \frac{v^2}{R^2}$$

$$\frac{1}{2} kx_0^2 = \frac{1}{2} kx^2 + \frac{1}{2} mv^2 + \frac{1}{4} Mv^2$$

Derivando l'ultima equazione rispetto al tempo t :

$$\frac{1}{2} kx_0^2 = \frac{1}{2} kx^2 + \frac{1}{2} \left(m + \frac{1}{2} M \right) v^2$$

$$0 = kx \frac{dx}{dt} + \left(m + \frac{1}{2} M \right) v \frac{dv}{dt}$$

$$kxv + \left(m + \frac{1}{2} M \right) \frac{d^2x}{dt^2} v = 0$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{\left(m + \frac{1}{2} M \right)} x = 0 \quad \text{da confrontare con } \frac{d^2x}{dt^2} + \omega x = 0$$

Anche in questo caso si ottiene l'equazione differenziale di un moto armonico, dove la pulsazione ω è analoga a quella ottenuta al punto 1) sostituendo alla massa m della sola lastra, il valore $m+0.5M$:

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \sqrt{\frac{k}{m+0.5M}}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m+0.5M}{k}} \cong 0.89 \text{sec}$$