

PRENDIAMO UN SISTEMA DI RIFERIMENTO PARALLELO E PERPENDICOLARE AL PIANO. SCRIVIAMO IL 2° PRINCIPIO PER M ED m SIA SU X CHE SU Y TENIAMO PRESENTE CHE  $a_x = -A_x$

$$m \begin{cases} \textcircled{1} x) & F_A + mg \sin \alpha - T = m a_x = -m A_x \\ \textcircled{2} y) & N_2 - mg \cos \alpha = 0 \rightarrow N_2 = mg \cos \alpha \end{cases}$$

$$M \begin{cases} \textcircled{3} x) & -F_A + Mg \sin \alpha - T = M A_x \\ \textcircled{4} y) & N_1 - N_2 - Mg \cos \alpha = 0 \xrightarrow{\textcircled{2}} N_1 = (M+m) g \cos \alpha \end{cases}$$

SUPPONIAMO IL SISTEMA FERMO, QUINDI  $A_x = 0$  SOTTRAIAMO  $\textcircled{1} - \textcircled{3}$

$$F_A + mg \sin \alpha - T + F_A - Mg \sin \alpha + T = 0 \rightarrow 2F_A = (M-m) g \sin \alpha$$

$$F_A = \frac{(M-m) g \sin \alpha}{2} \quad \text{PERCHÉ IL SISTEMA SIA FERMO SI DEVE AVERE } F_A \leq \mu_s N_2 \quad \text{RICORDIAMO LA } \textcircled{2}$$

$$\frac{M-m}{2} g \sin \alpha \leq mg \cos \alpha \cdot \mu_s \rightarrow \tan \alpha \leq \frac{2\mu_s m}{(M-m)}$$

PER CUI

$$\alpha^* = \arctan \frac{2\mu_s m}{(M-m)}$$

ESAMINIAMO ORA IL CASO  $\alpha > \alpha^* \rightarrow$  IL SISTEMA SI MUOVE,  $F_A = \mu_D N_2$ . LE EQ  $\textcircled{1}$  E  $\textcircled{3}$  DIVENTANO:

$$\begin{cases} \textcircled{1} & \mu_D mg \cos \alpha + mg \sin \alpha - T = -m A_x \\ \textcircled{3} & -\mu_D mg \cos \alpha + Mg \sin \alpha - T = M A_x \end{cases}$$

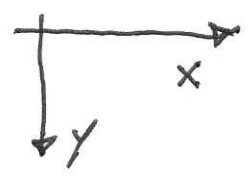
ESATTAMENTE COME PRIMA SOTTRAIAMO  $\textcircled{1} - \textcircled{3}$  PER ELIMINARE T

$$2\mu_D mg \cos \alpha - (M-m) g \sin \alpha = -(M+m) A_x$$

$$A_x = \frac{(M-m)}{(M+m)} g \sin \alpha - 2\mu_D \frac{m}{(M+m)} g \cos \alpha$$

SUL SISTEMA DEI TRE CORPI NON AGISCONO FORZE ESTERNE SU X, QUINDI  $P_x$  SI CONSERVA ED IN QUESTO CASO VALE ZERO. LE FORZE IN GIOCO SONO CONSERVATIVE QUINDI SI CONSERVA L'ENERGIA MECCANICA. DETTE  $\vec{v}_1, \vec{v}_2$  E  $\vec{v}_0$  LE VELOCITÀ FINALI DI  $m_1, m_2$  E  $M$ , OSSERVIAMO CHE  $\vec{v}_1$  È DIRETTA SICURAMENTE VERSO SINISTRA, QUINDI  $v_{1x} = -v_1$  MENTRE  $v_{2x} = +v_2$ . QUINDI:

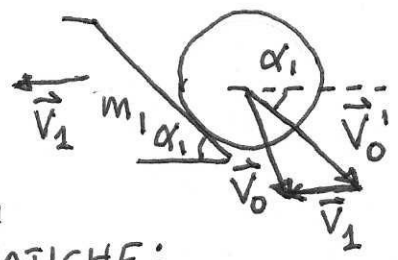
$$\begin{cases} \textcircled{1} -m_1 v_1 + M v_{0x} + m_2 v_2 = 0 \\ \textcircled{2} \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} M (v_{0x}^2 + v_{0y}^2) + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 + \frac{1}{2} I \omega^2 = M g (H-R) \end{cases}$$



ABBIAMO 5 INCOGNITE, QUINDI SERVONO 3 EQ DI CINEMATICA (ROTOLAMENTO, CONTATTO  $m_1 \leftrightarrow M$ , CONTATTO  $M \leftrightarrow m_2$ )

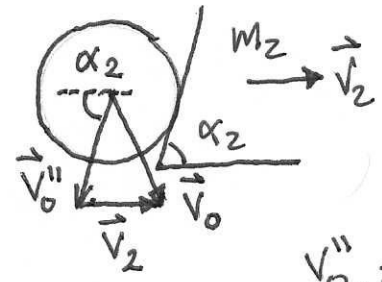
CHIAMATA  $\vec{v}'_0$  LA VELOCITÀ DI  $M$  RISPETTO A  $m_1$ , AVREMO CHE

$\textcircled{3} v'_0 = \omega R$  E PER LA COMPOSIZIONE DELLE VELOCITÀ  $\vec{v}_0 = \vec{v}'_0 + \vec{v}_1$   $\textcircled{4}$  INOLTRE  $\vec{v}'_0$  È INCLINATA DI  $\alpha_1$  RISPETTO ALLA ORIZZONTALE PER CUI  $v'_{0x} = \omega R \cos \alpha_1$  E  $v'_{0y} = \omega R \sin \alpha_1$  CHE INSERITE NELLA  $\textcircled{4}$  DANNO 2 EQ CINEMATICHE:



$\textcircled{5} v_{0x} = \omega R \cos \alpha_1 - v_1$  E  $v_{0y} = \omega R \sin \alpha_1$  DA CUI, TRA L'ALTRO, SI OTTIENE

$\textcircled{6} v_0^2 = v_{0x}^2 + v_{0y}^2 = \omega^2 R^2 \cos^2 \alpha_1 + v_1^2 - 2 \omega R v_1 \cos \alpha_1 + \omega^2 R^2 \sin^2 \alpha_1 = (\omega R)^2 + v_1^2 - 2 \omega R v_1 \cos \alpha_1$



STUDIAMO IL CONTATTO TRA  $M$  ED  $m_2$ . DETTA  $\vec{v}''_0$  LA VELOCITÀ DI  $M$  RISPETTO AD  $m_2$ , PER LA COMPOSIZIONE DELLE VELOCITÀ SI HA:

$\textcircled{7} \vec{v}_0 = \vec{v}''_0 + \vec{v}_2$ , INOLTRE  $\vec{v}''_0$  È INCLINATA DI  $\alpha_2$  RISPETTO ALL'ORIZZONTALE PER CUI:

$v''_{0x} = -v''_0 \cos \alpha_2, v''_{0y} = v''_0 \sin \alpha_2$  DIVIDENDO  $v''_{0x} = -\frac{v''_{0y}}{\tan \alpha_2}$   $\textcircled{8}$

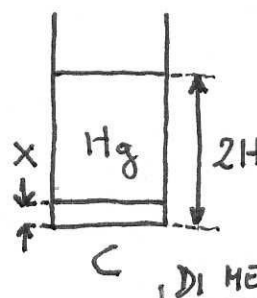
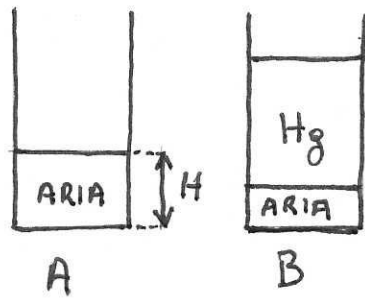
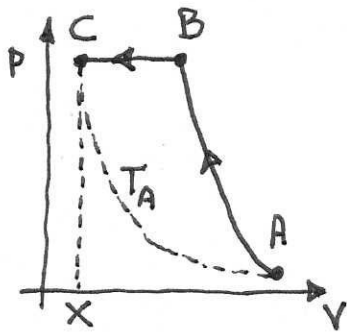
PROIETTIAMO LA  $\textcircled{7}$  SULL'ASSE  $y$ , SI HA  $v_{0y} = v''_{0y}$  [ $\vec{v}_2$  È ORIZZ.] PER CUI LA  $\textcircled{8}$  DIVENTA  $v''_{0x} = -\frac{v_{0y}}{\tan \alpha_2}$   $\textcircled{9}$ . PROIETTIAMO LA  $\textcircled{7}$  SULL'ASSE  $x$ , SI HA

$v_{0x} = v''_{0x} + v_2$  CHE USANDO LA  $\textcircled{5}$  E LA  $\textcircled{9}$  DIVENTA:

$\omega R \cos \alpha_1 - v_1 = -\frac{\omega R \sin \alpha_1}{\tan \alpha_2} + v_2 \rightarrow v_2 = \omega R \left( \cos \alpha_1 + \frac{\sin \alpha_1}{\tan \alpha_2} \right) - v_1$   $\textcircled{10}$

CHE È LA 3ª EQ CINEMATICA CHE MANCAVA. USANDO  $\textcircled{5}, \textcircled{10}, \textcircled{6}$  IL SISTEMA  $\textcircled{1} \& \textcircled{2}$  DIVENTA

$$\begin{cases} \textcircled{1} -m_1 v_1 + M \left[ \omega R \cos \alpha_1 - v_1 \right] + m_2 \left[ \omega R \left( \cos \alpha_1 + \frac{\sin \alpha_1}{\tan \alpha_2} \right) - v_1 \right] = 0 \\ \textcircled{2} \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} M \left[ (\omega R)^2 + v_1^2 - 2 \omega R v_1 \cos \alpha_1 \right] + \frac{1}{2} m_2 \left[ \omega R \left( \cos \alpha_1 + \frac{\sin \alpha_1}{\tan \alpha_2} \right) - v_1 \right]^2 + \frac{1}{2} M R^2 \omega^2 = M g (H-R) \end{cases}$$



$S = 0,005 \text{ m}^2$   
 $H = 0,4 \text{ m}$   
 $P_A = 101325 \text{ Pa}$   
 $\rho = 13500 \text{ kg/m}^3$   
 $g = 9,81 \text{ m/s}^2$   
 $R = 8,314 \text{ J/(mol}\cdot\text{K)}$

DI MERCURIO

DALLO STATO INIZIALE A IL VERSAMENTO (RAPIDO) PRODUCE ALL'ARIA UNA COMPRESSIONE ADIABATICA FINO AD UNO STATO B, MENTRE L'ARIA SI RISCALDA. SUCCESSIVAMENTE IL SISTEMA SI RAFFREDDA PER TORNARE ALL'EQUILIBRIO C ALLA STESSA TEMPERATURA INIZIALE. IL RAFFREDDAMENTO È ISOBARO PERCHÈ LA PRESSIONE ATMOSFERICA ED IL PESO DEL MERCURIO SONO COSTANTI.  $T_A = T_C$  COMPORTA:

$$P_A V_A = P_C V_C \rightarrow P_A \cancel{S} H = \left[ P_A + \frac{\cancel{S} (2H-x) \rho g}{\cancel{S}} \right] \cancel{S} x$$

$$P_A H - P_A x - 2H \rho g x + \rho g x^2 = 0 \rightarrow \rho g x^2 - (P_A + 2H \rho g) x + P_A H = 0$$

$$x = \frac{P_A + 2H \rho g \pm \sqrt{P_A^2 + 4H^2 \rho^2 g^2 + 4P_A H \rho g - 4P_A H \rho g}}{2 \rho g}$$

LA SOLUZIONE COL + SI SCARTA PERCHÈ SI AVREBBE L'ASSURDO  $x > H$

$$x = \left( H + \frac{P_A}{2 \rho g} \right) - \sqrt{H^2 + \left( \frac{P_A}{2 \rho g} \right)^2}$$

E SOSTITUENDO I VALORI NUMERICI SI OTTIENE

$x \approx 0,229 \text{ m}$

IL CALORE VIENE SCAMBIATO DALL'ARIA NELL'ISOBARA B → C ESSO È IN REALTÀ CEDUTO, QUINDI SI DOVRA' AVERE  $Q < 0$  CI SERVE LA TEMPERATURA IN B. USIAMO L'ADIABATICA

$$\frac{T_A^\gamma}{P_A^{\gamma-1}} = \frac{T_B^\gamma}{P_B^{\gamma-1}} \quad (1) \quad \text{E L'EQUAZIONE DI STATO DEI GAS PERFETTI} \quad \frac{P_A V_A}{T_A} = \frac{P_C V_C}{T_C} \quad \text{MA } T_A = T_C \quad \text{QUINDI}$$

$$P_A \cancel{S} H = P_C \cancel{S} x \rightarrow P_B = P_C = P_A \left( \frac{H}{x} \right) \rightarrow \text{INSERIAMO QUESTA NELLA (1)}$$

$$T_B = \left( \frac{P_B}{P_A} \right)^{\frac{\gamma-1}{\gamma}} T_A = \left( \frac{H}{x} \right)^{\frac{\gamma-1}{\gamma}} T_A \quad \text{ED INFINE } Q = n c_p (T_C - T_B) \rightarrow$$

$$\rightarrow Q = n c_p T_A \left( 1 - \left( \frac{H}{x} \right)^{\frac{\gamma-1}{\gamma}} \right) \quad \text{CI SERVE ANCORA } n, \text{ CHE SI RICAVA FACILMENTE } n = \frac{P_A V_A}{R T_A} = \frac{P_A S H}{R T_A}$$

$$\text{PER CUI } Q = \frac{P_A S H}{R T_A} \frac{7}{2} \left( 1 - \left( \frac{H}{x} \right)^{\frac{\gamma-1}{\gamma}} \right) = \frac{7}{2} P_A S H \left( 1 - \left( \frac{H}{x} \right)^{\frac{2}{7}} \right)$$

EVITIAMO DI SOSTITUIRE L'ESPRESSIONE ALGEBRICA DI X. NE USIAMO IL VALORE NUMERICO ED OTTENIAMO

$Q \approx -122,5 \text{ J}$