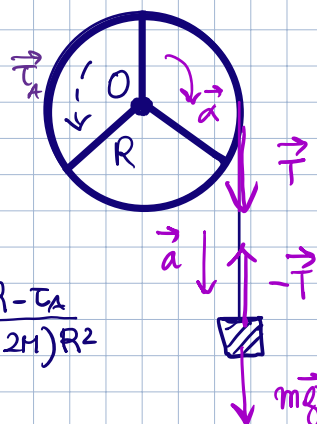


① Momento di inerzia rispetto O

(a)  $I_O = MR^2 + 3 \times \left(\frac{1}{3}R^2\right) = 2MR^2 = 0.04 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$



(b) Equazioni di moto:

$$\left. \begin{array}{l} ma = mg - T \\ I_O \alpha = TR - \tau_A \end{array} \right\} \Rightarrow \alpha = \frac{mgR - \tau_A}{mR^2 + I_O} = \frac{mgR - \tau_A}{(m + 2M)R^2}$$

↓  
 $\omega = \alpha t$

non-slittamento:  $a = \alpha R$

$\alpha = 1.64 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}$  ;  $\omega_s = \alpha t_s$ ,  $t_s = 4 \text{ s} \Rightarrow \omega_s = 6.56 \text{ rad/s}$

(c) Arresto della carrucola dopo la rotazione di un angolo  $\theta_s$  per causa dell'attrito: teorema energia-lavoro:

$$\Delta E = E_f - E_i = 0 - \frac{1}{2} I_O \omega_s^2 = W = -\tau_A \cdot \theta_s \Rightarrow \theta_s = \frac{I_O \omega_s^2}{2\tau_A} = 17.2 \text{ rad}$$

$$\Rightarrow n_{\text{giri}} = \theta_s / 2\pi = 2.74$$

(d) Calcolo del tempo di arresto:

$$\omega = \omega_s - \frac{\tau_A}{I_O} t \Rightarrow t_F = \frac{\omega_s I_O}{\tau_A} = 5.2 \text{ s}$$

(e) Tensione della fune a partire dalle equazioni del moto:

$$T = m(g - a) = m(g - \alpha R) = 1.16 \text{ N}.$$

In ogni caso la fune non si rompe perché il carico massimo è quello statico,  $T_{\text{max}} = mg \approx 1.2 \text{ N} < 10 \text{ N}$ .

(f) Se la fune è libera la sua tensione è nulla

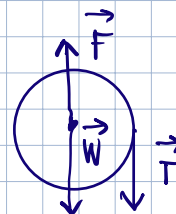
(g) Condizione di equilibrio della carrucola

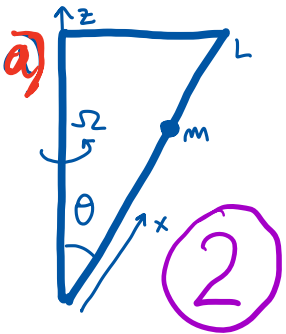
$$F = W + T = 4Mg + m(g - a) = 79.6 \text{ N}$$

(durante la prima fase)

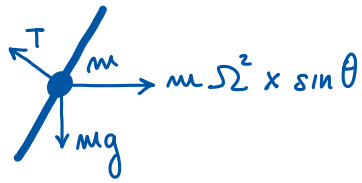
$$F = W = 4Mg = 78.4 \text{ N}$$

(durante la seconda fase)





Nel sistema di riferimento solidale alla struttura rotante:



Equazione del moto lungo x

$$m\ddot{x} = m\Omega^2 x \sin^2 \theta - mg \cos \theta$$

Posizione di equilibrio quando  $\ddot{x}=0 \Rightarrow x_{eq} = \frac{g \cos \theta}{\Omega^2 \sin^2 \theta}$

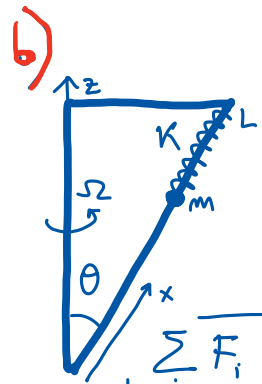
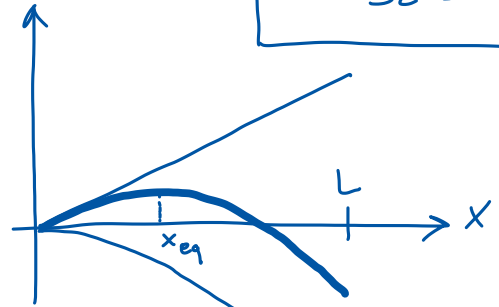
L'energia potenziale è data da

$$U = mgx \cos \theta - \frac{1}{2} m \Omega^2 x^2 \sin^2 \theta$$

Se  $x_{eq} < L$  (ovvero  $\Omega^2 > g \cos \theta / L \sin^2 \theta$ )

In  $x_{eq}$  si ha un massimo di  $U$  quindi un equilibrio instabile.  $x=0$  e  $x=L$  sono punti di eq. stabile

Se  $x_{eq} > L$ , allora  $U$  è sempre crescente nell'intervallo  $(0, L)$  quindi l'unico punto di equilibrio è  $x=0$ .

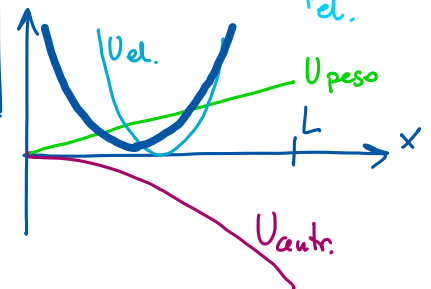
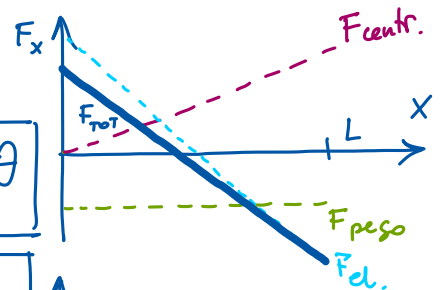


Aggiunta molla con  $K$  e  $l_0 = L/2$ .

Lungo l'asse x ho

$$\sum F_i = m \Omega^2 x \sin^2 \theta - k(x - \frac{L}{2}) - mg \cos \theta$$

$$U(x) = -\frac{1}{2} m \Omega^2 x^2 \sin^2 \theta + \frac{1}{2} K (x - \frac{L}{2})^2 + mgx \cos \theta$$



Annullando la risultante delle forze si ottiene la posizione di equilibrio (stabile)

$$x'_{eq} = \frac{KL/2 - mg \cos \theta}{K - m \Omega^2 \sin^2 \theta} \approx 13.6 \text{ cm}$$

Dal coefficiente lineare in  $x$  nella forza o da quello quadratico nell'energia potenziale si ottiene la pulsazione

$$\omega^2 = \left( \frac{K}{m} - \Omega^2 \sin^2 \theta \right) \rightarrow f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{K}{m} - \Omega^2 \sin^2 \theta} \approx 3.5 \text{ Hz}$$

d) All'annullare di  $\Omega$ ,  $x'_{eq}$  si sposta verso l'estremo L.

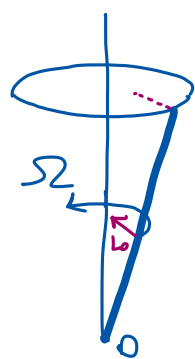
$\Omega_{critica}$  si ottiene quando  $x'_{eq}$  diventa pari a L

$$\Rightarrow LK - mL\Omega_c^2 \sin^2\theta = \frac{KL}{2} - mg \cos\theta$$

$$\Omega_c = \sqrt{\frac{\frac{KL}{2} + mg \cos\theta}{mL \sin^2\theta}} \approx 33.4 \text{ s}^{-1} = 5.3 \text{ giri/s}$$

e) Rispetto al polo O, il momento angolare  $\vec{L}_0$  non è costante. È costante la sua componente lungo z, ma la proiezione orizzontale ruota nel piano con  $\Omega$ .

La direzione del vettore  $\vec{L}_0$  è sempre perpendicolare all'asta rotante e giace nel piano formato da asta e asse z.



$$L_0 = m\Omega x^2 \sin\theta$$

$$\vec{L}_0 = m\Omega x^2 \sin\theta \begin{pmatrix} \cos\theta \cos\phi \\ \cos\theta \sin\phi \\ \sin\theta \end{pmatrix}$$

$$\text{dove } \phi = \Omega t$$

La componente  $L_{0z}$  che rimane costante è proprio pari a  $I_0\Omega$  ( $I_0 = m x^2 \sin^2\theta$ )

f) Dalla seconda eq. cardinale:  $\vec{\tau}_0 = \frac{d\vec{L}_0}{dt} = m\Omega^2 x^2 \sin\theta \cos\theta \begin{pmatrix} -\sin\theta \\ \cos\theta \\ 0 \end{pmatrix}$

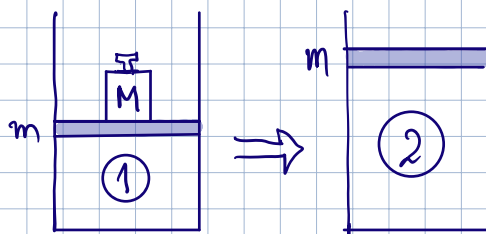
ovvero la coppia di forze che mantiene l'oggetto in rotazione.

③ All'equilibrio  $T_1 = T_2$

$$\Rightarrow P_1 V_1 = P_2 V_2$$

$$\text{con } P_1 = \frac{(M+m)g}{S} + P_0$$

$$P_2 = \frac{mg}{S} + P_0$$



(a)  $\Rightarrow V_2 = \frac{(M+m)g/S + P_0}{mg/S + P_0} \cdot V_1 = 1536 \text{ cm}^3$

(b)  $T_1 = T_2 \Rightarrow \Delta U = 0 \Rightarrow Q = L = (mg/S + P_0 S) \cdot \frac{V_2 - V_1}{S} = 71.4 \text{ J}$

④ Il sistema acqua + ghiaccio + cucchiaino è isolato termicamente

$$\Rightarrow 0 = Q_{\text{tot}} = m_a c_a (T_f - T_a) + 2m_b c_b (T_f - T_b) + 2\lambda m_b + m_c c_c (T_f - T_c)$$

$\uparrow$   
 $Q_{\text{acqua}}$

$\uparrow$   
 $Q_{\text{cubetti sciolti, } c_b = c_a}$

$\uparrow$   
 $Q_{\text{fusione}}$

$\uparrow$   
 $Q_{\text{cucchiaino}}$

(a)  $\Rightarrow c_c = \frac{m_a c_a (T_a - T_f) + 2m_b c_b (T_b - T_f) - 2\lambda m_b}{m_c (T_f - T_c)} = 480 \text{ J/K} \cdot \text{kg}$

(b)  $\Delta S_a = m_a c_a \ln \frac{T_f}{T_a} = -44 \text{ J/K}$

$$\Delta S_b = \frac{2\lambda m_b}{T_b} + 2m_b c_b \ln \frac{T_f}{T_b} = 48.4 \text{ J/K} + 3.0 \text{ J/K} = 51.4 \text{ J/K}$$

$$\Delta S_c = m_c c_c \ln \frac{T_f}{T_c} = -4.9 \text{ J/K}$$

$$\Delta S_{\text{univ}} = \Delta S_a + \Delta S_b + \Delta S_c = 2.5 \text{ J/K}$$