

1.

(a) Dall'equazione di stato $P_0 V_0 = n R T_0$, essendo P_0 la somma delle pressioni parziali dei due gas, indicati con (a) e (b).

$$P_0 = P_0^{(a)} + P_0^{(b)} = f \frac{n R T_0}{V_0} + (1-f) \frac{n R T_0}{V_0},$$

$$P_0^{(a)} = f n R T_0 / V_0$$

$$P_0^{(b)} = (1-f) n R T_0 / V_0$$

(b) Si può scrivere per l'energia interna della miscela di gas che

$$dU = dU^{(a)} + dU^{(b)} = f n c_v^{(a)} dT + (1-f) n c_v^{(b)} dT = n c_v^* dT$$

dove $c_v^* = f c_v^{(a)} + (1-f) c_v^{(b)} = (5-2f) R/2$, per cui la miscela può essere vista come un gas ideale con calore specifico efficace c_v^* . Quindi si può anche introdurre il rapporto

$$\gamma^* = c_p^* / c_v^* = 1 + R / c_v^* = \frac{7-2f}{5-2f}.$$

Nella compressione adiabatica quasi-statica allora vale la

$$p = \text{costante} \cdot V^{-\gamma^*} = \text{costante} \cdot V^{\frac{2f-7}{5-2f}}$$

(c) La variazione totale di entropia è nulla ma i due gas separatamente variano la propria entropia bilanciandola tra di essi perché hanno differenti calori specifici:

$$\Delta S_{\text{tot}} = \Delta S^{(a)} + \Delta S^{(b)} = 0$$

$$\text{con } \Delta S^{(a)} = f n \left[c_v^{(a)} \ln \frac{T}{T_0} + R \ln \frac{V}{V_0} \right], \Delta S^{(b)} = (1-f) n \left[c_v^{(b)} \ln \frac{T}{T_0} + R \ln \frac{V}{V_0} \right]$$

$$\text{con } T V^{\gamma^*-1} = \text{cost} \Leftrightarrow \ln \frac{T}{T_0} = (1-\gamma^*) \ln \frac{V}{V_0}$$

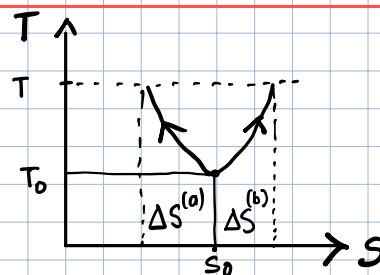
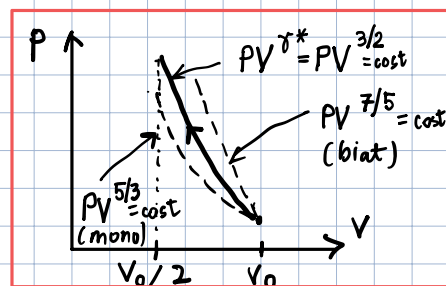
$$\Rightarrow \begin{cases} \Delta S^{(a)} = f n R \left[\frac{3}{2} (1-\gamma^*) + 1 \right] \ln \frac{V}{V_0} = \frac{2f(1-f)}{5-2f} n R \ln \frac{V}{V_0} \\ \Delta S^{(b)} = (1-f) n R \left[\frac{5}{2} (1-\gamma^*) + 1 \right] \ln \frac{V}{V_0} = -\frac{2f(1-f)}{5-2f} n R \ln \frac{V}{V_0} \end{cases} \quad \text{e, infatti, } \Delta S^{(a)} = -\Delta S^{(b)}$$

$$\text{Se } \begin{cases} V = V_0/2 \\ n = 4 \end{cases} \text{ e } f = 1/2 \Rightarrow$$

$$\Delta S^{(a)} = -\Delta S^{(b)} = \frac{R}{2} \ln \frac{1}{2} = -2.88 \text{ J/K}$$

(d)

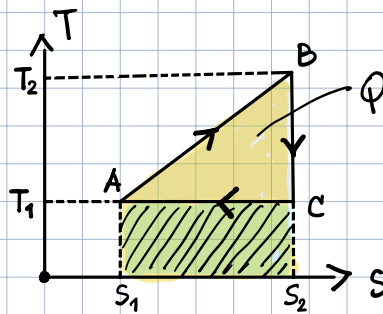
$$\gamma^* (\text{per } f=1/2) = 3/2$$



NB: si ottiene che $\Delta S^{(a,b)} = \pm n R f(1-f) \ln \frac{T}{T_0}$

2.

- (a) Nel ciclo $0 = \Delta U = Q - W$
e, nel diagramma T-S,
$$\text{area} = Q = W = \frac{(T_2 - T_1)(S_2 - S_1)}{2}$$



$Q_{IN} = Q + Q_{OUT}$
 $Q_{TOT} = Q$
 Q_{OUT}

Il rendimento è

$$\eta = \frac{W}{Q_{IN}}$$

dove $Q_{IN} = \left(\text{area del trapezio} \right) = \frac{(T_1 + T_2)(S_2 - S_1)}{2}$

$$\Rightarrow \eta = \frac{T_2 - T_1}{T_1 + T_2}$$

- (b) $\eta_c = 1 - T_1/T_2 = \frac{T_2 - T_1}{T_2} > \frac{T_2 - T_1}{T_1 + T_2} = \eta$, cioè $\eta < \eta_c$ in accordo con il teorema di Carnot

- (c) Il ciclo con massimo rendimento è quello di Carnot, per cui

$$\frac{\eta}{\eta_c} = \frac{T_2}{T_1 + T_2} = \frac{T_2/T_1}{1 + T_2/T_1} = 2/3 \quad \& \quad T_2 = 2T_1$$

- (d) $\Delta S_{AB} = -\Delta S_{AC} = -\frac{Q_{OUT}}{T_1} = -\frac{(-1000 \text{ J})}{273 \text{ K}} = 3.7 \text{ J/K}$

3.

(a) le tre molle si dividono equamente il carico all'equilibrio che è pari a Mg :

$$3k(x_{eq} - l_0) = Mg \Rightarrow x_{eq} = l_0 + \frac{Mg}{3k} = 0.4\text{ m} + \frac{0.2\text{ kg} \times 9.8\text{ m/s}^2}{3 \times 20\text{ N/m}} = 0.43\text{ m}$$

(b) L'urto è completamente anelastico : si conserva solo la quantità di moto :

$$mv_0 = (m+M)v' \Rightarrow v' = \frac{m}{m+M} v_0, \quad v_0 = \sqrt{2gx_{eq}} = \sqrt{2 \times 9.8 \times 0.43} \frac{\text{m}}{\text{s}} = 2.9 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$\Rightarrow v' = 0.58 \text{ m/s}$$

(c) Il moto del sistema disco + pallina è armonico semplice generato dall'equazione del moto

$$(M+m)\ddot{x} = (M+m)g - 3k(x - l_0)$$

che ha posizione di equilibrio $x'_{eq} = \frac{(M+m)g}{3k} + l_0 = x_{eq} + \frac{mg}{3k} = 0.44\text{ m}$

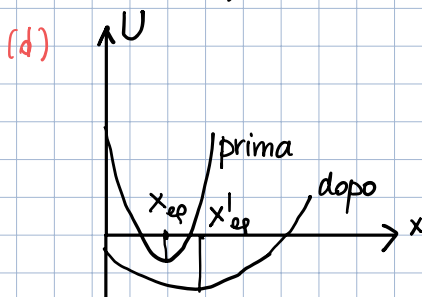
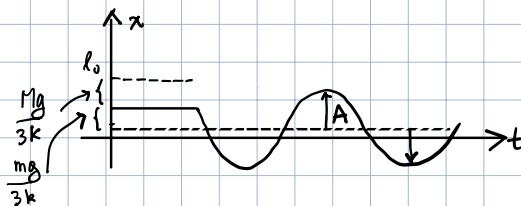
e pulsazione $\omega = \sqrt{\frac{3k}{m+M}} = 15.5 \text{ rad/s}$

La soluzione generale è $x(t) = x'_{eq} + A \sin(\omega t + \phi)$ e condizioni

$$x(0) = x_{eq} = x'_{eq} + A \sin \phi = x_{eq} + \frac{mg}{3k} + A \sin \phi \Rightarrow A \sin \phi = -\frac{mg}{3k}$$

$$\dot{x}(0) = \omega A \cos \phi = v' \Leftrightarrow A \cos \phi = v'/\omega = \frac{m}{m+M} v_0 \cdot \frac{\sqrt{m+M}}{\sqrt{3k}} = \frac{mv_0}{\sqrt{3k(m+M)}}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \tan \phi = -\frac{mg}{3k} \cdot \frac{\omega}{v'} = -\frac{mg}{3k} \cdot \sqrt{\frac{3k}{m+M}} \cdot \frac{m+M}{m} \frac{1}{\sqrt{2gx_{eq}}} = -\sqrt{\frac{(m+M)g}{6kx_{eq}}} = -0.22 \\ A = \sqrt{\left(\frac{mg}{3k}\right)^2 + \left(\frac{v'}{\omega}\right)^2} = 0.038\text{ m} \end{cases}$$



(e) $\Delta E = E_{kf} - E_{ki} = \frac{1}{2}(m+M)v'^2 - \frac{1}{2}mv_0^2 =$

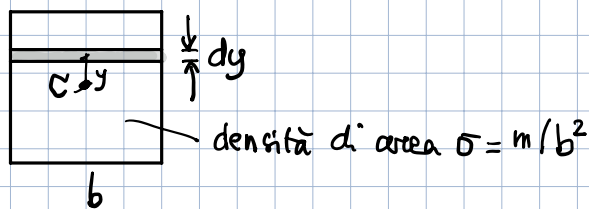
$$= \frac{1}{2}(m+M) \cdot \frac{m^2}{(m+M)^2} v_0^2 - \frac{1}{2}mv_0^2 = -\frac{1}{2} \frac{mM}{m+M} v_0^2 = -0.168\text{ J}$$

che è anche la variazione di energia cinetica relativa al CM del sistema disco + pallina $\left[-\frac{1}{2} \mu_{m+M} v_0^2 \right]$

4.

(a) Calcolo del momento di inerzia:

il momento della striscia infinitesima rispetto C è



$$dI_c = dm \left(\frac{b^2}{12} + y^2 \right), \quad dm = \sigma \cdot b \cdot dy$$

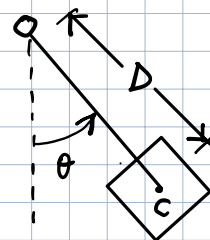
$$\Rightarrow I_c = \int_{-b/2}^{+b/2} dI_c = \sigma b \int_{-b/2}^{+b/2} \left(\frac{b^2}{12} + y^2 \right) dy = \sigma b \left[\frac{b^3}{12} + \frac{b^3}{12} \right] = \frac{\sigma b^4}{6} = \frac{mb^2}{6}$$

(b) Si utilizza la conservazione dell'energia meccanica: solo la forza peso dà contributo potenziale. Sia nel caso A che nel B l'energia potenziale è data, a meno di una costante additiva, da

$$U = U(\theta) = - \left(\frac{MD}{2} + mD \right) g \cos \theta + \text{cost}$$

per cui

$$\Delta U = U(\theta) - U(\theta_0) = \left(\frac{M}{2} + m \right) g D (\cos \theta_0 - \cos \theta);$$



i momenti di inerzia attorno a O sono invece differenti nei due casi:

(A) Sia la sbarretta che il quadrato ruotano:

$$I_o^{(A)} = \frac{MD^2}{3} + m \left(\frac{b^2}{6} + D^2 \right) = \left(\frac{M}{3} + m \right) D^2 + \frac{mb^2}{6}$$

(B) Solo la sbarretta ruota (e il quadrato trasla):

$$I_o^{(B)} = \frac{MD^2}{3} + mD^2 = \left(\frac{M}{3} + m \right) D^2$$

Quindi, dalla $\Delta U = -\Delta E_K$,

$$(A) \left(\frac{M}{2} + m \right) g D (\cos \theta_0 - \cos \theta) + \frac{1}{2} I_o^{(A)} \omega_A^2 = 0 \Leftrightarrow \omega_A^2 = 2g (\cos \theta_0 - \cos \theta) \frac{(M/2 + m) D}{(M/3 + m) D^2 + mb^2/6}$$

$$(B) \left(\frac{M}{2} + m \right) g D (\cos \theta_0 - \cos \theta) + \frac{1}{2} I_o^{(B)} \omega_B^2 = 0 \Leftrightarrow \omega_B^2 = 2g (\cos \theta_0 - \cos \theta) \frac{(M/2 + m)}{(M/3 + m) D}$$

e il rapporto tra le velocità è

$$\frac{v_A}{v_B} = \frac{\omega_A}{\omega_B} = \sqrt{\frac{(M/3 + m) D^2}{(M/3 + m) D^2 + mb^2/6}}$$

per qualunque posizione (se θ_0 è la stessa).(c) Siccome $W = -\Delta U$, il lavoro è lo stesso in A e in B e vale

$$W (\theta_0 = \pi/3 \rightarrow \theta = 0) = \left(\frac{M}{2} + m \right) g D \left(1 - \frac{1}{2} \right) = 17.6 \text{ kJ}$$