

Energie

①

Intuitivamente corrisponde alla "capacità di svolgere lavoro da parte di un campo di forze".

Operativamente, si dice energia in un campo di forze se \exists una funzione scalare $E(\vec{r}, \vec{\sigma}, t)$:

$$|\mathcal{L}(P_1 \rightarrow P_2)| = |E(P_2) - E(P_1)| = |\Delta E| \quad \forall P_1, P_2$$

L'energia è una GF molto importante, in quanto consente la risoluzione di alcuni problemi di meccanica senza la risoluzione dell'equazione del moto che talvolta può risultare complesse.

Energie cinetico

È legata al movimento dei corpi, per un punto mat.

$$E_c = \frac{1}{2} m v^2$$

$$[E_c] = \left[\frac{1}{2} m v^2 \right] = [m v^2] = [L]^2 [T]^{-2} [M] = [\text{Joule}] = [J] \\ = [\mathcal{L}]$$

Il fatto che $\frac{1}{2} m v^2$ sia effettivamente un'energia è dovuto al seguente teorema:

Teorema dell'energia cinetico

$$\mathcal{L}(P_1 \rightarrow P_2) = \text{Lavoro delle } \underline{\text{risultante}} \text{ di tutte le forze} = \Delta E_c$$

Dimm

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(P_1 \rightarrow P_2) &= \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} \cdot d\vec{r} \stackrel{\text{SRI}}{=} \int_{P_1}^{P_2} m \vec{a} \cdot d\vec{r} = m \int_{P_1}^{P_2} \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot d\vec{r} = \\ &= m \int_{t_1}^{t_2} \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} dt = m \int_{t_1}^{t_2} \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} dt = \\ &\quad \left| \frac{d\vec{v}^2}{dt} = \frac{d(\vec{v} \cdot \vec{v})}{dt} = \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} + \vec{v} \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} = 2 \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot \vec{v} \right. \\ &= \frac{m}{2} \int_{t_1}^{t_2} \frac{d}{dt} v^2(t) dt = \frac{1}{2} m v_2^2 - \frac{1}{2} m v_1^2 = \Delta E_c \end{aligned}$$

Oss 1

Il teorema vale per qualsiasi tipo di forza che concorre alla risultante delle forze, ossia alle forze che oppone nell'eq. del moto.

Il teorema invece non vale per le singole forze che compiono nell'eq. del moto

Oss 2

La quantità $\frac{1}{2} m v^2$ è a buon diritto una forma di energia poiché $|\mathcal{L}(P_1 \rightarrow P_2)| = |\Delta(\frac{1}{2} m v^2)| = |\Delta E_c|$ e la classe di forze corrispondente è la somma di tutte i campi di forze che entrano nell'eq. del moto

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

Forze conservative

Considero un campo di forze:

(3)

i) \vec{F} dipende solo dalle posizioni

ii) $L_f(A \rightarrow B)$ dipende solo A, B e non da γ per ogni scelta di A, B, γ

Oss $L_f(A \rightarrow B) = f(A, B)$

Energia potenziale

O = riferimento dell'energia potenziale

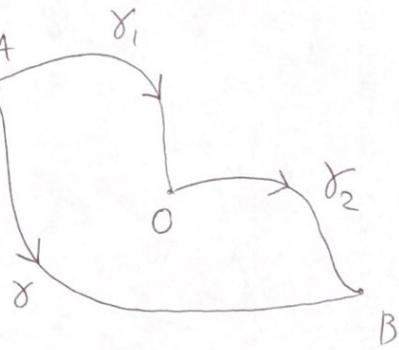
$$U(A) = L(A \rightarrow O)$$

$L_f(A \rightarrow B) = f(A, B)$

$L_{\gamma_1}(A \rightarrow O) = f(A, O)$

$L_{\gamma_2}(O \rightarrow B) = f(O, B) = -f(B, O)$

$$L_f(A \rightarrow B) = L_{\gamma_1}(A \rightarrow O) + L_{\gamma_2}(O \rightarrow B) = \underbrace{f(A, O)}_{U(A)} - \underbrace{f(B, O)}_{U(B)}$$



$$L(A, B) = U(A) - U(B) = -\Delta U$$

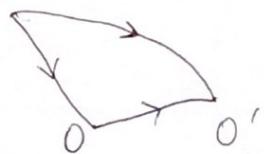
Oss 1

Il legame con il lavoro oppure a livello definitivo ne giustifica il nome di energia, nel senso che comp. le pos.

Oss 2 di un corpo è possibile comp. lavoro

L'en. potenziale è legata alle scelte di O; se si camb. riferimento O' si avrebbe:

A



$$f(A, O') = \underbrace{f(A, O)}_{U'(A)} + \underbrace{f(O, O')}_{U(A) \text{ costante}}$$

\Rightarrow l'en. pot è def. a meno di una costante

Ese 1 (forze pesi)

(4)

$$\mathcal{L}(A \rightarrow B) = mg z_A - mg z_B$$

$B = 0$

$$\mathcal{L}(A \rightarrow 0) = U(A) = mg z_A$$

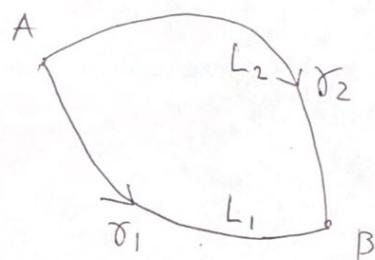
Ese 2 (forze elastiche)

$$\mathcal{L}(A \rightarrow B) = \frac{1}{2} k x_A^2 - \frac{1}{2} k x_B^2$$

$B = 0$

$$\mathcal{L}(A \rightarrow 0) = U(A) = \frac{1}{2} k x_A^2$$

Ese 3 (forze di attrito)



$$\mathcal{L}_{\gamma_1}(A \rightarrow B) = -\mu_d N L_1$$

$$\mathcal{L}_{\gamma_2}(A \rightarrow B) = -\mu_d N L_2 \quad \text{se } L_1 \neq L_2 \Rightarrow \mathcal{L}_{\gamma_1}(A \rightarrow B) \neq \mathcal{L}_{\gamma_2}(A \rightarrow B)$$

\Rightarrow non è conservativa

Oss

$$\vec{F} = \text{forza conservativa} \quad \oint_{\gamma} \vec{F} \cdot d\vec{r} = 0 \quad \forall \gamma$$

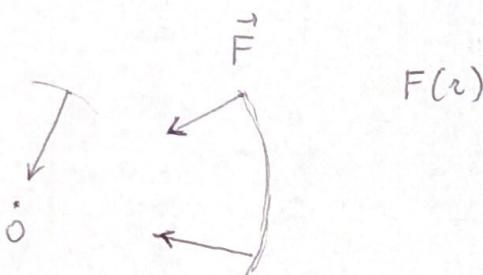
Campo di forza centrale

(5)

Un campo di forza è scelto centrale se:

- esiste un punto detto centro, al quale il vett. forza è sempre diretto
- il modulo delle forze è una funzione solo della distanza dal centro

Es



Oss

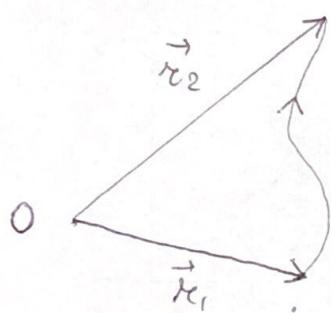
le forze gravitaz. sono un esempio di campo di forze centrale

$$F(r) = G \frac{Mm}{r^2}$$

Prop

Un campo di forze cent. è sempre conservativo

Dimm



$$\begin{aligned} \mathcal{L}(P_1 \rightarrow P_2) &= \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} \cdot (d\vec{r}_{\parallel} + d\vec{r}_{\perp}) = \\ &= \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}_{\parallel} + \int_{P_1}^{P_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}_{\perp} = \\ &= \pm \int_{P_1}^{P_2} \vec{F}(r) \cdot dr = \pm \int_{r_1}^{r_2} \vec{F}(r) dr \end{aligned}$$

Tale \mathcal{L} non dipende solo percorso che collega P_1 e P_2

Es

Per le forze gravitazionali

$$\mathcal{L}(P_1 \rightarrow P_2) = - GMm \int_{r_1}^{r_2} \frac{1}{r^2} dr = GMm \left(\frac{1}{r_2} - \frac{1}{r_1} \right) = U(P_1) - U(P_2)$$

$$U(r) = - \frac{GMm}{r}$$

l'energ. pot. è sempre negativa!

Lo zero dell'energia è scelto per $r = +\infty$, cioè $U(+\infty) = 0$