

TEMA 3: Dinámica II
Capítulo 1. Trabajo y energía

Brian Cox visits the world's biggest vacuum chamber (BBC Two)

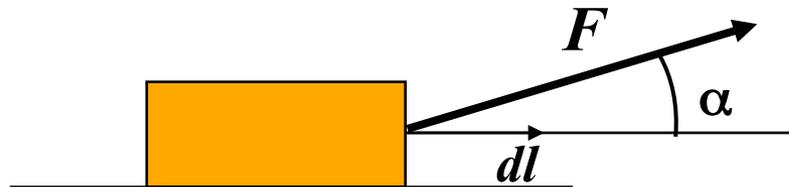
<https://www.youtube.com/watch?v=E43-CfukEgs>

- TEMA 3: Dinámica II.
 - **Capítulo 1: trabajo y energía**
 - Concepto de trabajo. Definición geométrica.
 - Potencia.
 - Energía.
 - Energía cinética.
 - Teorema de las fuerzas vivas.
 - Teorema de König de la Energía cinética.
 - Energía potencial.
 - Conservación de la Energía.

Trabajo

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{l}$$

La variación de trabajo se define como el **producto escalar** de la fuerza aplicada por el vector desplazamiento

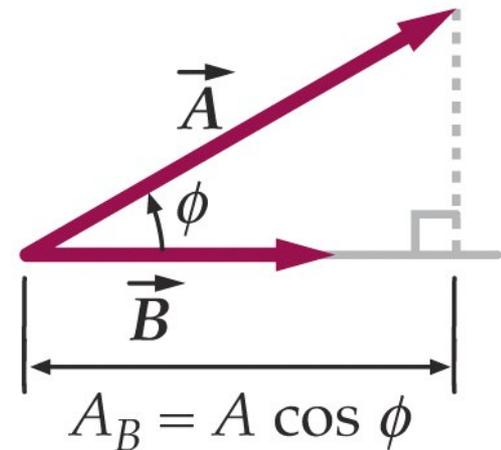
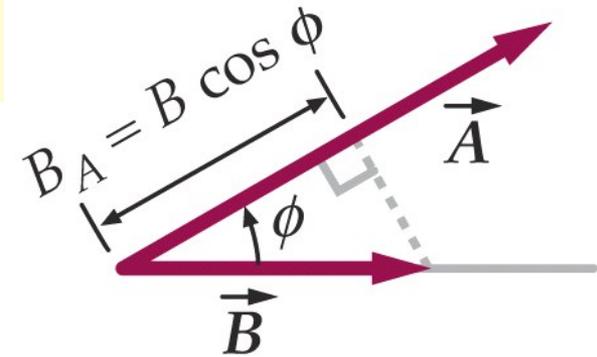
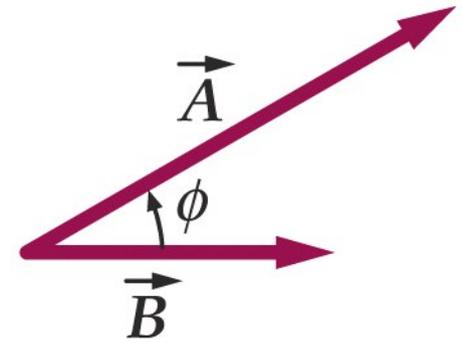


Producto escalar

$$dw = \vec{F} \cdot d\vec{l} = Fl \cos \phi$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos \phi$$

El producto escalar $\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}$ es el producto de A por la proyección de \mathbf{B} sobre \mathbf{A} o el producto de \mathbf{B} sobre la proyección de \mathbf{A} sobre \mathbf{B} . Es decir, $\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = AB \cos \phi = AB_A = BA_B$.



Producto escalar

TABLE 6-1

Properties of Dot Products

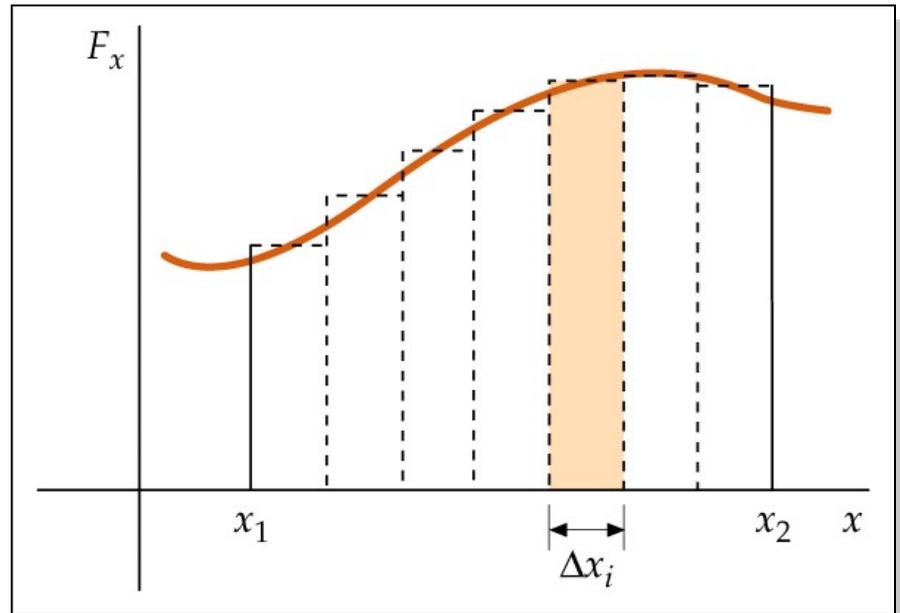
If	then
\vec{A} and \vec{B} are perpendicular,	$\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$ (since $\phi = 90^\circ$, $\cos 90^\circ = 0$)
\vec{A} and \vec{B} are parallel,	$\vec{A} \cdot \vec{B} = AB$ (since $\phi = 0^\circ$, $\cos 0^\circ = 1$)
$\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$,	Either $\vec{A} = 0$ or $\vec{B} = 0$ or \vec{A} and \vec{B} are perpendicular
<i>Furthermore,</i>	
$\vec{A} \cdot \vec{A} = A^2$	Since \vec{A} is parallel to itself
$\vec{A} \cdot \vec{B} = \vec{B} \cdot \vec{A}$	Commutative rule of multiplication
$(\vec{A} + \vec{B}) \cdot \vec{C} = \vec{A} \cdot \vec{C} + \vec{B} \cdot \vec{C}$	Distributive rule of multiplication

Trabajo en una trayectoria

$$W = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{l}$$

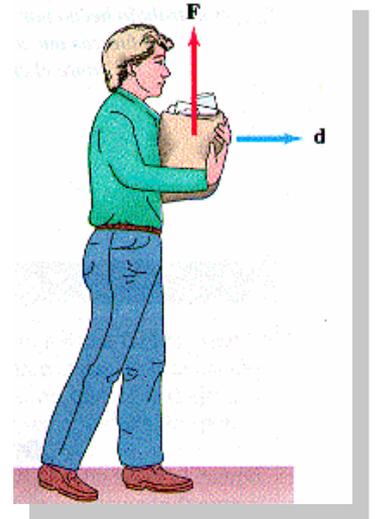
El trabajo a lo largo de una trayectoria entre dos puntos A y B, es la suma de los diferenciales de trabajo para llegar de A a B.

Si recordamos el concepto de **integral definida**, podemos ver que el trabajo será **el área que queda por debajo de la curva** de la fuerza limitada por las posiciones A y B.



Algunos casos particulares

- $F = \text{cte}$
- Trayectoria rectilínea



$$w = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{l} = \vec{F} \cdot \int_A^B d\vec{l} = \vec{F} \cdot \vec{l} = Fl \cos \varphi$$

Si:

$$\vec{F} \parallel \vec{l} \Rightarrow \cos 0 = 1 \Rightarrow w = Fl$$

• Trabajo máximo

$$\vec{F} \perp \vec{l} \Rightarrow \cos 90 = 0 \Rightarrow w = 0$$

• Trabajo mínimo

Dimensiones y unidades de trabajo

Análisis de dimensiones

$$[w] = Fl = \text{MLT}^{-2}\text{L} = \text{ML}^2\text{T}^{-2}$$

Unidades en el SI

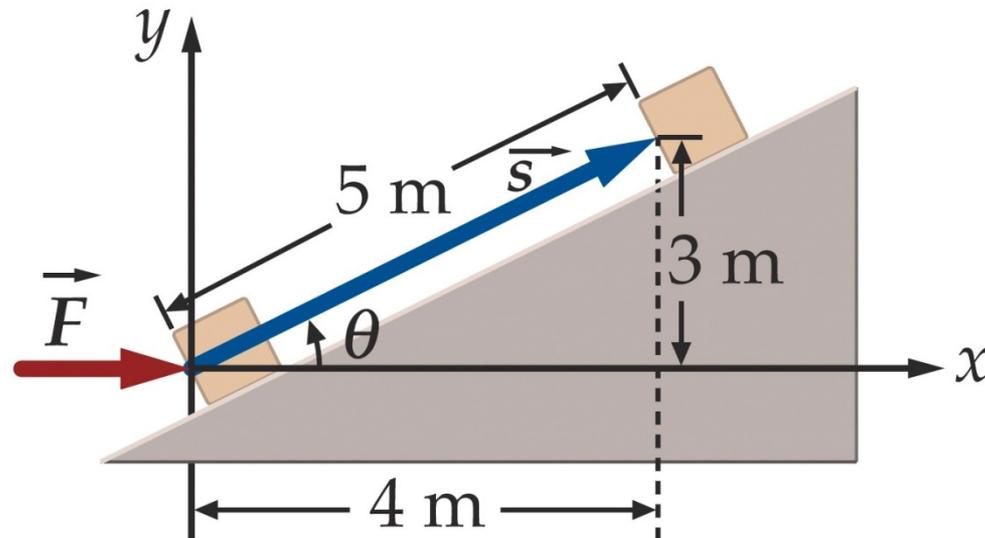
$$W = \text{N} \cdot \text{m} = \text{julios o jule (J)}$$

Equivalencia en calorías

$$1 \text{ cal} = 4,18 \text{ J}$$

Problema

Se empuja una caja por la pendiente de una rampa con una fuerza horizontal F de 100 N. Por cada 5 m que se recorre, la caja sube 3 m. Calcular el trabajo realizado por F cada 5 m de recorrido de la caja por la rampa (a) calculando directamente el producto escalar a partir de las componentes F y del desplazamiento s , (b) multiplicando el producto de los módulos de F y s por el coseno del ángulo que forman sus direcciones, (c) calculando F_s y multiplicándola por el módulo del desplazamiento, y, (d) determinando la componente del desplazamiento en la dirección de la fuerza s_f y multiplicándola por el módulo de la fuerza.



Problema: solución

$$\mathbf{F} = 100 \text{ N } \mathbf{i} + 0 \text{ j}$$

$$\mathbf{s} = 4 \text{ m } \mathbf{i} + 3 \text{ m } \mathbf{j}$$

$$W = \mathbf{F} \cdot \mathbf{s} = (100 \text{ N } \mathbf{i} + 0 \text{ j}) \cdot (4 \text{ m } \mathbf{i} + 3 \text{ m } \mathbf{j}) = 400 \text{ J}$$

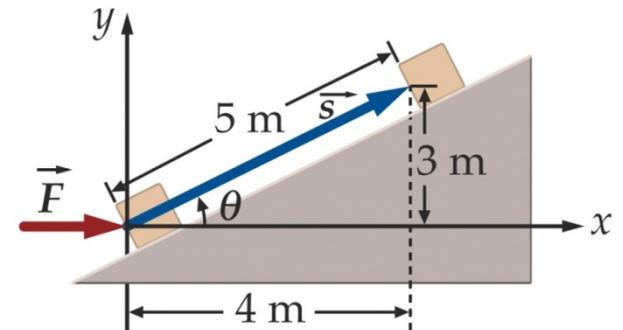
$$\mathbf{F} \cdot \mathbf{s} = F s \cos \phi$$

$$4 \text{ m} = 5 \text{ m} \cdot \cos \phi \Rightarrow \cos \phi = \left(\frac{4 \text{ m}}{5 \text{ m}} \right) = 0.8$$

$$W = F s \cos \phi = (100 \text{ N})(5 \text{ m}) \cdot 0.8 = 400 \text{ J}$$

$$W = F_s s = (F \cos \phi) \cdot s = (100 \text{ N} \cdot 0.8)(5 \text{ m}) = 400 \text{ J}$$

$$W = F s_F = F \cdot (s \cos \phi) = (100 \text{ N})(5 \text{ m} \cdot 0.8) = 400 \text{ J}$$



Potencia

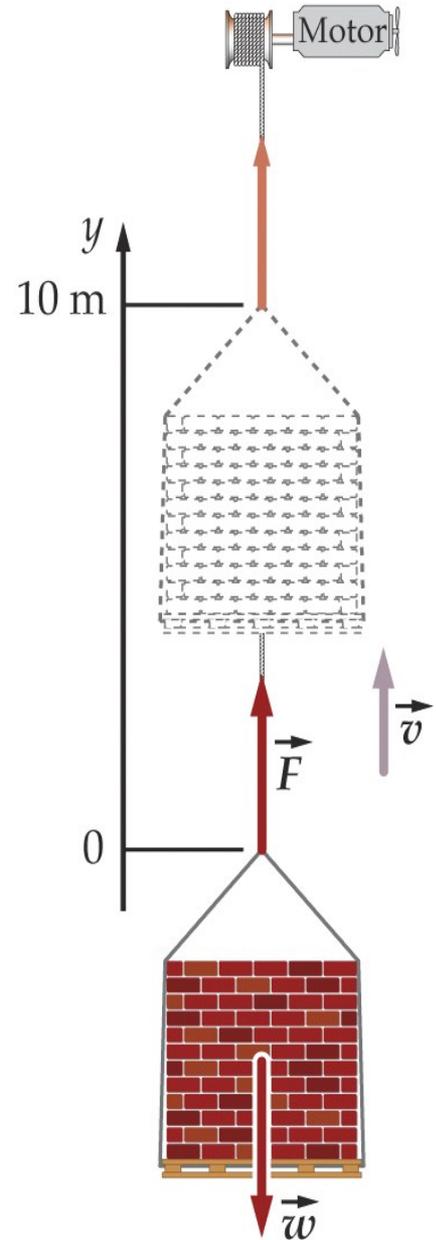
Es probable que además de necesitar saber cuanto trabajo hemos realizado, necesitamos conocer el **trabajo realizado en un tiempo dado**, por eso definimos un nuevo concepto como el de potencia.

Definimos la potencia como:

$$P = \frac{dw}{dt}$$

Si introducimos la definición de trabajo

$$P = \frac{dw}{dt} = \frac{\vec{F} \cdot d\vec{l}}{dt} = \vec{F} \cdot \frac{d\vec{l}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$



Dimensiones y unidades de potencia

Análisis de dimensiones

$$[P] = \frac{w}{t} = \frac{ML^2T^{-2}}{T} = ML^2T^{-3}$$

Unidades en el SI

$$P = J/s = \text{vatios (w)}$$

Otras unidades

$$1 \text{ c.v.} = 735,5 \text{ w}$$

$$w = Pt = \text{kw} \cdot \text{h} = 10^3 \text{ w} \cdot 3600 \text{ s} = 3,6 \cdot 10^6 \text{ J}$$

Algunas consideraciones sobre la energía

- **Definición:** " En todos los cuerpos, en general, existe una capacidad de producir trabajo. A esta capacidad se le denomina **energía**".
- **Medir energía:** para saber la energía que tiene un cuerpo mediremos la capacidad de producir un trabajo dado el estado en que se encuentra, o bien, mediremos el trabajo que hay que comunicarle al sistema para llevarlo a un estado determinado.
- **Energía constante:** en los procesos donde hay intercambio de energía sabemos que puede haber cambio de un tipo a otro de energía, pero la cantidad total permanece constante.

Diversas formas de energía

- **La energía cinética:** debida al movimiento.
- **La energía potencial:** debida a la posición que ocupa un cuerpo en el espacio.
- **La energía interna química:** debida a la composición química del sistema.

Energía cinética

- **Definición:** la energía cinética es aquella que tiene un cuerpo **debido a su estado de movimiento**.
- **Medir:** la energía cinética de un punto material se calcula como el **trabajo necesario para llevarlo del reposo hasta una velocidad v** .

$$E_c = \int_0^v \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int_0^v m\vec{a} \cdot d\vec{l} = \int_0^v m \frac{d\vec{v}}{dt} \cdot d\vec{l} = \int_0^v m \frac{d\vec{l}}{dt} \cdot d\vec{v} =$$

$$E_c = m \int_0^v \vec{v} \cdot d\vec{v} = m \int_0^v v dv = m \left. \frac{v^2}{2} \right|_0^v = \frac{1}{2} mv^2$$

Teorema de la energía cinética

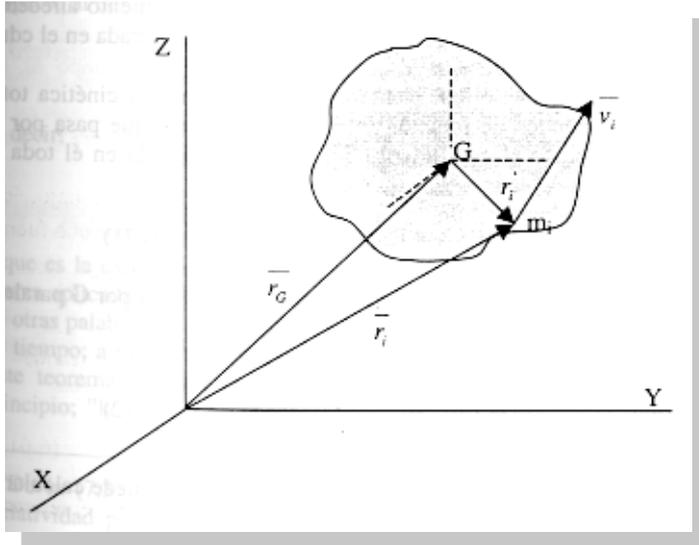
- Supongamos que tenemos ahora una partícula que tiene velocidad v_a y le comunicamos un trabajo para aumentar su energía cinética.

$$W = \int_{v_a}^{v_b} \vec{F} \cdot d\vec{l} = m \int_{v_a}^{v_b} v dv = m \left. \frac{v^2}{2} \right]_{v_a}^{v_b} = \frac{1}{2} m v_b^2 - \frac{1}{2} m v_a^2$$

$$W = E_{cb} - E_{ca} = \Delta E_c$$

Teorema de las fuerzas vivas o de la energía cinética: **el trabajo que se le comunica a un sistema se emplea en aumentar su energía cinética.**

Teorema de König de la energía cinética (**solido rígido- opcional-**)



$$\vec{r}_i = \vec{r}_G + \vec{r}'_i$$

$$\frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{d\vec{r}_G}{dt} + \frac{d\vec{r}'_i}{dt} \Rightarrow \vec{v}_i = \vec{v}_G + \vec{v}'_i$$

introducimos esto en la
energía cinética

$$E_c = \sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i v_i^2 = \sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i (\vec{v}_G + \vec{v}'_i)^2 = \sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i [(\vec{v}_G)^2 + (\vec{v}'_i)^2 + 2\vec{v}_G \vec{v}'_i]$$

$$E_c = \sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i (\vec{v}_G)^2 + \sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i (\vec{v}'_i)^2 + \sum_{i=1}^N \vec{v}_G \cdot m_i \vec{v}'_i$$

Teorema de König de la energía cinética

veamos que ocurre con el último término

$$\sum_{i=1}^N \vec{v}_G \cdot m_i \vec{v}'_i = \vec{v}_G \cdot \sum_{i=1}^N m_i \vec{v}'_i = \vec{v}_G \cdot \frac{d}{dt} \left(\sum_{i=1}^N m_i \vec{r}'_i \right) = \vec{v}_G \cdot \frac{d}{dt} (m \vec{r}'_G) = 0$$

por tanto la energía cinética queda:

$$E_c = \frac{1}{2} m \vec{v}_G^2 + \sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i (\vec{v}'_i)^2 = \frac{1}{2} m \vec{v}_G^2 + \frac{1}{2} \omega^2 \sum_{i=1}^N m_i (\vec{r}'_i)^2$$

$$E_c = \frac{1}{2} m v_G^2 + \frac{1}{2} I \omega^2$$

Energía de **rotación** respecto a un eje que pase por el cm

Energía de **traslación** del cm

Momento de inercia

Fuerzas conservativas

- Se dice que una fuerza es conservativa cuando el trabajo realizado en un camino cerrado es nulo

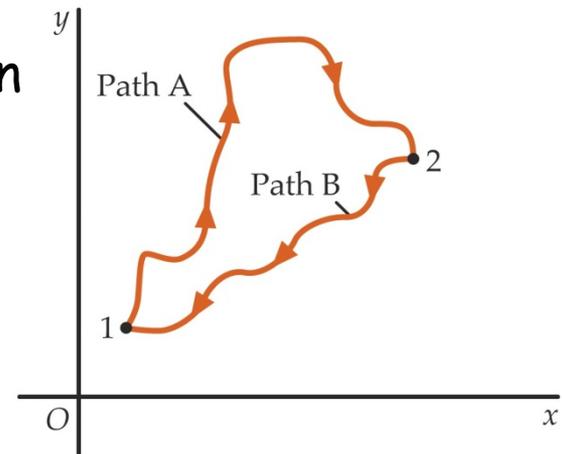
$$\oint \vec{F} \cdot d\vec{s} = 0$$

➤ El trabajo realizado por una fuerza conservativa es independiente de la trayectoria cuando se mueve de un punto a otro

➤ Fuerzas que sólo dependen de la posición

Ejemplos:

- ✓ Fuerza gravitatoria
- ✓ Fuerza elástica
- ✓ Fuerza electrostática



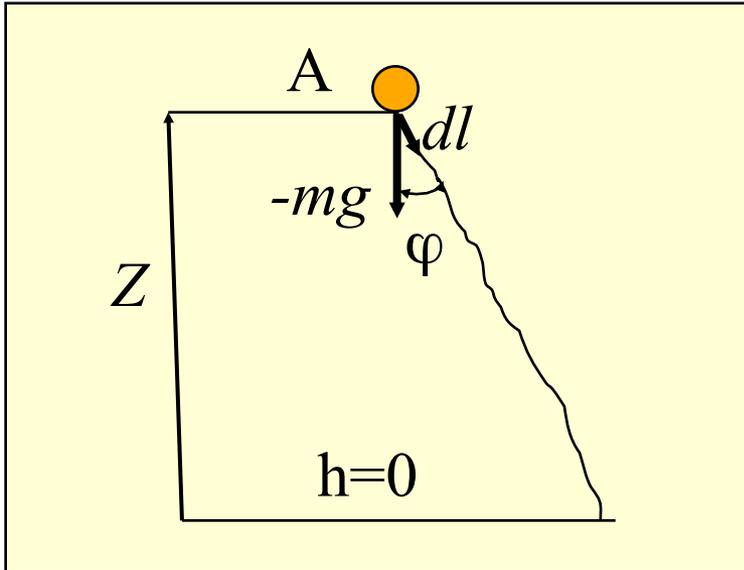
Energía potencial

- **Definición:** es la energía que posee un cuerpo debido a la posición que ocupa.
- **Medir:** por definición se establece que el trabajo que realiza el campo para trasladar un cuerpo de A a B es igual a la diferencia de energías potenciales que posee el cuerpo en los citados puntos.

$$W_a^b = E_{pa} - E_{pb} = -\Delta E_p$$

El campo tiende a llevar los cuerpos a disminuir la energía potencial.

Energía potencial: cálculo



$$E_{pa} = \int_A^0 \vec{F} \cdot d\vec{l} = - \int_A^0 m\vec{g} \cdot d\vec{l} =$$

$$E_{pa} = -m \int_A^0 g dl \cos \varphi = -m \int_A^0 g dz$$

$$E_{pa} = -mg \int_A^0 dz = mgz$$

Energía potencial de un sistema de partículas

$$E_p = \sum_{i=1}^N E_{pi} = \sum_{i=1}^N m_i g z_i = g \sum_{i=1}^N m_i z_i = \boxed{mgz_G}$$

Conservación de la energía mecánica

$$W_a^b = E_{pa} - E_{pb} = -\Delta E_p$$

$$W_a^b = E_{cb} - E_{ca} = \Delta E_c$$

$$E_{cb} - E_{ca} = E_{pa} - E_{pb} \Rightarrow E_{cb} + E_{pb} = E_{ca} + E_{pa}$$

$$E_{mec} = \text{cte}$$

Conservación de la Energía mecánica

- **Ejemplo:** cuando la masa del péndulo desciende, la energía potencial gravitatoria se convierte en energía cinética y la velocidad aumenta, como indica la distancia entre las posiciones del péndulo, cada vez mayor. La velocidad disminuye cuando la masa alcanza los extremos, y la energía cinética entonces pasa a energía potencial.

