



I. Leyes de Newton

II. Cinemática

III. Dinámica

Sist. de partículas

Definiciones

1^{ra} ley

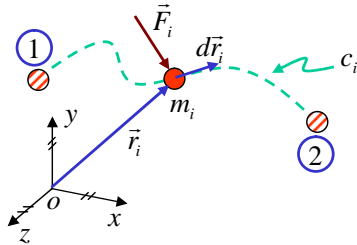
2^{da} ley

3^{ra} ley

Cuerpo rígido

Ecs. de Lagrange

3^{ra} Ley de la mecánica: Definiciones



Trabajo realizado por la fuerza F para llevar una partícula i desde el punto 1 al punto 2 por el camino c_i

$$\Rightarrow W_{1 \rightarrow 2}^F = \int_{c_i}^{r_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}_i \quad \text{El trabajo depende del camino!!}$$

Un campo de fuerzas es conservativo si su rotacional es nulo

$$\Rightarrow \vec{\nabla} \times \vec{F}^c = \vec{0}$$

Operador diferencial Nabla

$$\vec{\nabla} = \frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k}$$

Si un campo de fuerzas es conservativo entonces se puede expresar como el gradiente de una función escalar U llamada **Energía Potencial**

$$\Rightarrow \vec{F}^c = -\vec{\nabla}U = \frac{\partial U}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \hat{k}$$

El trabajo de un campo de fuerza conservativo se puede calcular como un cambio de Energía Potencial y es independiente del camino que se tome

$$\Rightarrow W_{1 \rightarrow 2}^{F^c} = \int_{c_i}^{r_2} \vec{F}^c \cdot d\vec{r}_i = \int_{c_i}^{r_2} -\vec{\nabla}U \cdot d\vec{r}_i = \int_{U_1}^{U_2} -dU = U_1 - U_2$$

$$\Rightarrow W_{1 \rightarrow 1}^{F^c} = \oint \vec{F}^c \cdot d\vec{r}_i = U_1 - U_1 = 0$$



I. Leyes de Newton

II. Cinemática

III. Dinámica

Sist. de partículas

Definiciones

1^{ra} ley

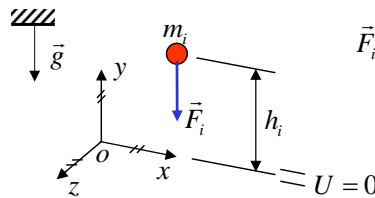
2^{da} ley

3^{ra} ley

Cuerpo rígido

Ecs. de Lagrange

3^{ra} Ley : Energía potencial gravitatoria



$$\vec{F}_i = -m_i g \hat{j}$$

El campo gravitatorio es un campo de fuerzas conservativo ?

$$\vec{F}_i \text{ es conservativo} \Leftrightarrow \vec{\nabla} \times \vec{F}_i = \vec{0} \Rightarrow \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k} \right) \times -m_i g \hat{j} = \begin{Bmatrix} \frac{\partial m_i g}{\partial z} \\ 0 \\ -\frac{\partial m_i g}{\partial x} \end{Bmatrix} = \vec{0}$$

$$\Rightarrow \vec{F}_i = -\vec{\nabla}U \Rightarrow \vec{F}_i = \begin{Bmatrix} 0 \\ -m_i g \\ 0 \end{Bmatrix} = -\begin{Bmatrix} \frac{\partial U}{\partial x} \\ \frac{\partial U}{\partial y} \\ \frac{\partial U}{\partial z} \end{Bmatrix} \Rightarrow U = U(y)$$

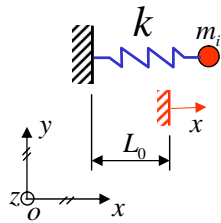
$$\Rightarrow dU = m_i g dy \Rightarrow \int dU = \int m_i g dy \Rightarrow U_{(y)} = m_i g y + cte$$

La energía potencial gravitatoria de una partícula en una posición dada se calcula como su peso por la distancia de la partícula a un nivel de referencia preestablecido. A mayor altura respecto al nivel, mayor energía potencial

$$\Rightarrow U = m_i g h_i + cte$$

- I. Leyes de Newton
- II. Cinemática
- III. Dinámica
 - Sist. de partículas
 - Definiciones
 - 1^{ra} ley
 - 2^{da} ley
 - 3^{ra} ley
 - Cuerpo rígido
 - Ecs. de Lagrange

3^{ra} Ley : Energía potencial elástica de un resorte



$$\vec{F}_i = -k x \hat{i}$$

El campo elástico lineal es un campo de fuerzas conservativo ? SI.

- x Deflexión del resorte
- k Constante de rigidez del resorte
- L_0 Longitud indeformada del resorte

$$\vec{F}_i \text{ es conservativo} \iff \vec{\nabla} \times \vec{F}_i = \vec{0} \iff \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k} \right) \times -k x \hat{i} = \begin{Bmatrix} 0 \\ -\frac{\partial kx}{\partial z} \\ \frac{\partial kx}{\partial y} \end{Bmatrix} = \vec{0}$$

$$\implies \vec{F}_i = -\vec{\nabla} U \implies \vec{F}_i = \begin{Bmatrix} -k x \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} = -\begin{Bmatrix} \frac{\partial U}{\partial x} \\ \frac{\partial U}{\partial y} \\ \frac{\partial U}{\partial z} \end{Bmatrix} \implies U = U(x)$$

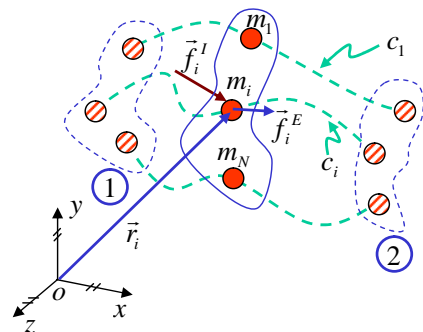
$$\implies dU = k x dy \implies \int dU = \int k x dy \implies U_{(x)} = \frac{1}{2} k x^2 + cte$$

La energía potencial elástica de un resorte se calcula como un medio de la constante de rigidez del resorte por el cuadrado de la deflexión respecto a la posición indeformada.

$$\implies U = \frac{1}{2} k x_i^2 + cte$$

- I. Leyes de Newton
- II. Cinemática
- III. Dinámica
 - Sist. de partículas
 - Definiciones
 - 1^{ra} ley
 - 2^{da} ley
 - 3^{ra} ley
 - Cuerpo rígido
 - Ecs. de Lagrange

3^{ra} Ley de la mecánica: Deducción



2da ley de Newton para la partícula i

$$\implies \vec{f}_i^E + \vec{f}_i^I = m_i \vec{a}_i$$

Trabajo sobre la partícula i

$$\implies \int_{c_i}^{c_2} \vec{f}_i^E \cdot d\vec{r}_i + \int_{c_i}^{c_2} \vec{f}_i^I \cdot d\vec{r}_i = \int_{c_i}^{c_2} m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i$$

$$\text{Trabajo sobre las } N \text{ partículas} \implies \sum_{i=1}^N \int_{c_i}^{c_2} \vec{f}_i^E \cdot d\vec{r}_i + \sum_{i=1}^N \int_{c_i}^{c_2} \vec{f}_i^I \cdot d\vec{r}_i = \sum_{i=1}^N \int_{c_i}^{c_2} m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i$$

Trabajo de las fuerzas externas al sistema

$$W_{1 \rightarrow 2}^E = \sum_{i=1}^N \int_{c_i}^{c_2} \vec{f}_i^E \cdot d\vec{r}_i$$

Trabajo de las fuerzas internas del sistema

$$W_{1 \rightarrow 2}^I = \sum_{i=1}^N \int_{c_i}^{c_2} \vec{f}_i^I \cdot d\vec{r}_i$$

$$\implies W_{1 \rightarrow 2}^E + W_{1 \rightarrow 2}^I = \sum_{i=1}^N \int_{c_i}^{c_2} m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i$$

$$\text{Energía cinética de la partícula } i \quad T_i = \frac{1}{2} m_i \vec{v}_i \cdot \vec{v}_i = \frac{1}{2} m_i v_i^2$$



I. Leyes de Newton

II. Cinemática

III. Dinámica

Sist. de partículas

Definiciones

1^{ra} ley

2^{da} ley

3^{ra} ley

Cuerpo rígido

Ecs. de Lagrange

3^{ra} Ley de la mecánica: Deducción

Energía cinética de la partícula i $T_i = \frac{1}{2} m_i \vec{v}_i \cdot \vec{v}_i = \frac{1}{2} m_i v_i^2$

$$\Rightarrow \frac{dT_i}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m_i \vec{v}_i \cdot \vec{v}_i \right) = m_i \frac{d\vec{v}_i}{dt} \cdot \vec{v}_i$$

$$\Rightarrow dT_i = m_i \frac{d\vec{v}_i}{dt} \cdot \frac{d\vec{r}_i}{dt} dt = m_i \frac{d\vec{v}_i}{dt} \cdot d\vec{r}_i = m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i$$

$$\Rightarrow W_{1 \rightarrow 2}^E + W_{1 \rightarrow 2}^I = \sum_{i=1}^N \int_{r_1}^{r_2} m_i \vec{a}_i \cdot d\vec{r}_i = \sum_{i=1}^N \int_{T_{i1}}^{T_{i2}} dT_i = \sum_{i=1}^N (T_{i2} - T_{i1}) = T_2 - T_1$$

$$\Rightarrow W_{1 \rightarrow 2}^E + W_{1 \rightarrow 2}^I = T_2 - T_1$$

El trabajo de la fuerzas externas e internas puede ser descompuesto en trabajo de fuerzas conservativas y trabajo de fuerzas no conservativas o que no se conozca su potencial



$$W_{1 \rightarrow 2}^E = W_{1 \rightarrow 2}^{E(NC)} + W_{1 \rightarrow 2}^{E(C)}$$

$$W_{1 \rightarrow 2}^I = W_{1 \rightarrow 2}^{I(NC)} + W_{1 \rightarrow 2}^{I(C)}$$

$$W_{1 \rightarrow 2}^{E(C)} + W_{1 \rightarrow 2}^{I(C)} = U_1 - U_2$$

$$\Rightarrow W_{1 \rightarrow 2}^{E(NC)} + W_{1 \rightarrow 2}^{I(NC)} = (T_2 + U_2) - (T_1 + U_1)$$

El trabajo de las fuerzas no conservativas que actúan sobre el sistema para ir de 1 a 2 es igual al cambio de la energía mecánica que experimenta el mismo!