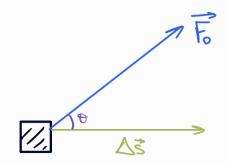
LAVORO ED ENERGIA

Ho dispendio energetico quando applico una forza per spostare un oggetto. Tanto è più grande la forza applicata, tanta più è l'energia che viene dissipata. Questo dispendio energetico viene descritto tramite il **lavoro**.



Conta solo la componente del lavoro lungo lo spostamento

$$L = \vec{F_0} \cdot \Delta \vec{S} = \vec{F_0} \Delta S \cos \theta$$

DIMENSIONI:
$$[L] = \frac{M \cdot L}{T^2} \cdot L = \frac{M \cdot L^2}{T^2}$$

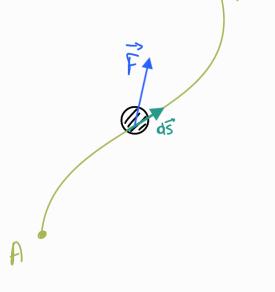
UNITA' DI MISURA:
$$N \cdot m = \frac{kg \cdot m^2}{3^2} = 17$$

Immagino di spostare un oggetto da un punto A a un punto B. In generale, la forza cambia lungo il tragitto.

Suddividiamo lo spostamento in tratti infinitesimale tali che:

- Lungo ogni punto la forza è la stessa
- Posso considerare tratti rettilinei

$$L_{AB} = \int_{A}^{B} \vec{F} \cdot d\vec{s}$$



Per la seconda legge di Newton:

$$\overrightarrow{F} = m \cdot \overrightarrow{a}$$

Se agisce una forza, il moro è accelerato, quindi la velocità varia.

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m} = \frac{d\vec{v}}{dt} \neq 0$$

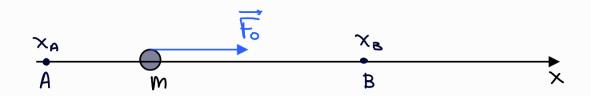
Introduco una nuova quantità in funzione della velocità per esprimere il lavoro: L'energia cinetica

Prendiamo in esame il caso in cui:

La forza è costante, diretta lungo la direzione del moto

Moto rettilineo uniformemente accelerato $\vec{\partial} = \frac{1}{m} \vec{F}_0 = \vec{\partial}_0$

$$\vec{a} = \frac{1}{M} \vec{F}_0 = \vec{a}_0 \quad cost$$



$$L_{AB} = \int_{A}^{B} \vec{F} \cdot d\vec{s} = F_{o}(\chi_{B} - \chi_{A})$$

Come cambia la posizione nel tempo?

$$x(t) = \frac{1}{2} \partial_0 t^2 + x_0 t + x_0$$

Come varia la velocità in funzione del tempo?

Quando il corpo si trova in A:

$$\Rightarrow \begin{cases} \chi(t) = \frac{1}{2} a_0 t^2 + N_A t + \chi_A \\ v(t) = a_0 t + N_A \end{cases}$$

$$\chi(t_F) = \chi_B$$

$$\tau(t_F) = V_B$$

$$= \frac{1}{2} \partial_0 t_F^2 + N_A t_F + \chi_A$$

$$N_B = \partial_0 t_F + N_A$$

Quando il corpo arriva nel punto B:

Ora, voglio definire il lavoro in funzione di velocità iniziale e velocità finale

 $t = t_{r}$

$$x_{B} - x_{A} = \frac{1}{2}a_{0}t_{F}^{2} + v_{A}t_{F}$$

$$\Rightarrow L_{AB} = F_{0}\left(\frac{1}{2}a_{0}t_{F}^{2} + v_{A}t_{F}\right)$$

$$v_{B} = 2ot_{F} + v_{A} \Rightarrow t_{F} = \frac{v_{B} - v_{A}}{a_{0}}$$

$$= F_{0}\left(\frac{1}{2}a_{0}\left(\frac{v_{B} - v_{A}}{a_{0}^{2}}\right)^{2} + v_{A}\frac{v_{B} - v_{A}}{a_{0}}\right)$$

$$= F_{0}\left(\frac{v_{B}^{2} - 2v_{B}v_{A} + v_{A}^{2}}{2a_{0}} + \frac{v_{A}v_{B} - v_{A}^{2}}{a_{0}}\right)$$

$$= F_{0}\left(\frac{v_{B}^{2} - 2v_{B}v_{A} + v_{A}^{2}}{2a_{0}} + \frac{v_{A}v_{B} - v_{A}^{2}}{a_{0}}\right)$$

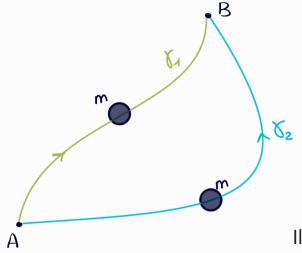
$$= F_{0}\left(\frac{v_{B}^{2} - v_{A}^{2}}{2a_{0}}\right)$$

$$= \frac{1}{2}mv_{B}^{2} - \frac{1}{2}mv_{A}^{2} = F_{K}(B) - F_{K}(A)$$

Il lavoro compiuto per spostare il corpo puntiforme dal punto A al punto B è SEMPRE pari alla variazione di energia cinetica

$$E_{k} = \frac{1}{2} \text{m} \cdot \text{J}^{2}$$
 ENERGIA CINETICA

FORZE CONSERVATIVE



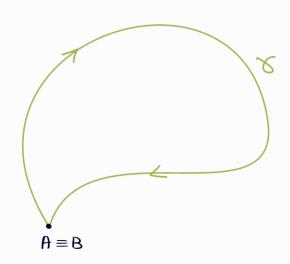
$$L_{AB} = \int_{A, \gamma_{1}}^{B} \vec{F} \cdot d\vec{S}$$

$$L_{AB} = \int_{A, \gamma_{2}}^{B} \vec{F} \cdot d\vec{S}$$

Il lavoro non dipende dal percorso scelto ma solo da posizione iniziale e posizione finale

Introduco l'energia potenziale, che dipende solo dalla posizione del corpo, la cui differenza mi dà il lavoro:

Lungo un percorso chiuso:



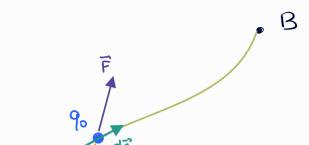
$$L_{A\rightarrow A} = \oint_{Y} \vec{F} \cdot d\vec{s}$$

$$= E_{P}(A) - E_{P}(A)$$

$$= 0$$

Osservazioni:

- 1. L'energia potenziale è definita a meno di una costante additiva
- 2. Il lavoro compiuto dalla forza lungo il percorso A-B è pari al lavoro fatto contro la forza lungo il percorso B-A.



Ricordiamo che:

$$\overrightarrow{F} = K_e \frac{9.90}{|\overrightarrow{r} - \overrightarrow{r_0}|^2} \cdot \frac{\overrightarrow{r} - \overrightarrow{r_0}}{|\overrightarrow{r} - \overrightarrow{r_0}|}$$

$$\mathcal{L}_{AB} = \int_{A}^{B} \vec{F} \cdot d\vec{s}$$

ds cost

$$\vec{F} \cdot d\vec{s} = k_e \frac{q \cdot q_o}{r^2} \frac{\vec{r}}{r} \cdot d\vec{s} = k_e \frac{q \cdot q_o}{r^2} (d\vec{r})$$

$$\implies L_{AB} = \int_{A}^{B} k_{e} \frac{q_{1}q_{0}}{r^{2}} d\vec{r} = k_{e} q_{1}q_{0} \int_{r_{A}}^{r_{B}} \frac{dr}{r^{2}}$$

$$\int r^{-2} dr = \frac{1}{-2+1} r^{-2+1} = -\frac{1}{r}$$

$$\Rightarrow L_{AB} = \frac{\text{Ke} \frac{990}{\text{Pa}} - \text{Ke} \frac{990}{\text{PB}}}{E_{p}(B)}$$

$$E_{p} = \text{Ke} \frac{990}{r} + \frac{E_{P,0}}{costante}$$
 additive arbitraria

Se
$$r \rightarrow \infty$$
: $\lim_{r \rightarrow \infty} E_{P}(r) = E_{P,o} = 0$

Analogia tra forza ed energia potenziale:

Fsuq_o = Ke qq_o
$$\frac{\vec{r}-\vec{r}_{o}}{|\vec{r}-\vec{r}_{o}|^{2}} \frac{\vec{r}-\vec{r}_{o}}{|\vec{r}-\vec{r}_{o}|^{2}}$$

POTENZIALE ELETTRICO

$$\bigvee (r) = \frac{E_{P}(r)}{\Theta_{o}}$$

Si misure in
$$\frac{\mathcal{I}}{C} = V$$
 (VoH)

Principio di additività dei potenziali:

$$V = \sum_{i=1}^{n} V_i$$

LAB = Ke 990 rA Ep(A)	- Ke - 13 - Ke - 13 - TB -
Ex = Ke } Significato di pare Ep.o	Costante Additiva Arbitraria
Se line Ep(r) = Note To Ep(r)	Ep. 0 = 0 (r) = Ke - r
= + \(\frac{\frac	LAB (P(2)) = Ke P(3 - Ke P(2) Exp(A) - Exp(B)
= +c + = = = = = = = = = = = = = = = = =	Ep (A) - Ep (B) Ep (r) = Ke P P P

SUPERFICI EQUIPOTENZIALI

$$L_{AB} = \int_{A}^{B} \overrightarrow{F} d\vec{s} = E_{P}(A) - E_{P}(B)$$

$$q_{o} \overrightarrow{E} d\vec{s} = q_{o} \left[V(A) - V(B) \right]$$

$$= q_{o} \int_{A}^{B} \overrightarrow{E} d\vec{s} = q_{o} \left[V(A) - V(B) \right]$$

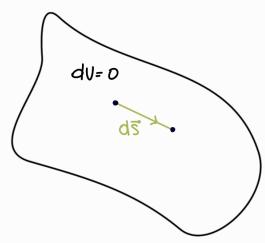
$$= q_{o} \int_{A}^{B} (-dV)$$

$$\Rightarrow dV = -\overrightarrow{E} d\vec{s}$$

La variazione della funzione potenziale lungo uno spostamento infinitesimo dipende da com'è fatto il campo elettrico.

Prendiamo due punti molto vicini (distanza infinitesima)

Se
$$dV = 0$$
 e $dV = -\overrightarrow{E} \cdot d\overrightarrow{S}$



In una superficie equipotenziale, il potenziale e lo stesso in ogni suo punto e il campo elettrico è ortogonale ad essa.

Nel caso di una carica puntiforme, le superfici equipotenziali sono sfere con al centro la carica stessa.