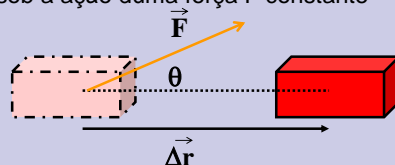


## Capítulo I.2 Trabalho e Energia



### Trabalho de uma força constante

- Um corpo sofre um deslocamento, estando sob a ação duma força  $F$  constante



O trabalho  $W$  realizado pela força  $F$  durante o deslocamento  $\Delta r$  é dado pelo produto

$$W = \|\vec{F}\| \|\Delta\vec{r}\| \cos \theta$$

Ou com o produto interno (escalar)

$$W = \vec{F} \cdot \Delta\vec{r}$$

### Trabalho de uma força constante

Em geral, para uma força constante com componentes cartesianas

$$\vec{F} = F_x \hat{i} + F_y \hat{j} + F_z \hat{k}$$

E um deslocamento:

$$\Delta\vec{r} = \Delta x \hat{i} + \Delta y \hat{j} + \Delta z \hat{k}$$

O trabalho de  $F$  durante o deslocamento é

$$W = \vec{F} \cdot \Delta\vec{r} = F_x \Delta x + F_y \Delta y + F_z \Delta z$$

### Trabalho de forças constantes

Uma força realiza trabalho nulo se:

$$W = 0J \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{O deslocamento é nulo} \\ \text{A força é perpendicular ao deslocamento} \end{array} \right.$$

No S. I. a unidade fundamental de trabalho é o Joule (J)

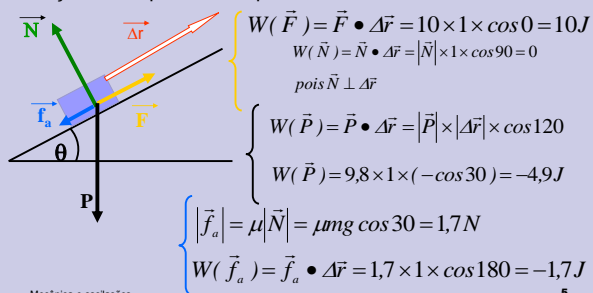
Se houver várias forças aplicadas a um corpo, podemos calcular o trabalho total (da resultante) usando a propriedade distributiva:

$$W(\vec{F}_{res}) = \left( \sum_{todas} \vec{F}_i \right) \cdot \Delta\vec{r} = \sum_{todas} (\vec{F}_i \cdot \Delta\vec{r}) = \sum_{todas} W(\vec{F}_i)$$

O trabalho da resultante é igual à soma dos trabalhos de todas as forças

## Exercício #4

Um corpo ( $m=1\text{ kg}$ ) sobe um plano inclinado ( $\theta=30^\circ$ ), com atrito ( $\mu=0,2$ ), deslocando-se  $\Delta r = 1\text{ m}$ , sob a ação duma força  $F=10\text{ N}$  paralela ao plano



Mecânica e oscilações

5

## Trabalho de forças variáveis

Como generalizar quando a força  $F$  depende da posição?

Considere-se um deslocamento segundo  $x$  e  $F = F_x(x)$  é a componente  $x$  da força

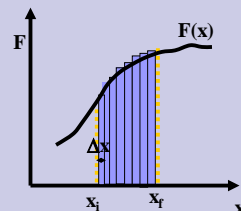
Para deslocamento *infinitesimal*  $\Delta x$

$$\Delta w = F_x(x) \hat{i} \cdot \Delta x \hat{i}$$

$$W = \sum_{x_i}^{x_f} F_x(x) \hat{i} \cdot \Delta x \hat{i}$$

No limite  $\Delta x \Rightarrow 0$

$$W = \int_{x_i}^{x_f} F_x(x) dx$$



Mecânica e oscilações

6

## Trabalho de forças variáveis: Generalização

### Deslocamento não retilíneo

Contribuição as componentes da força segundo  $x, y$  e  $z$ , cada uma delas dependendo dos pontos  $x, y, z$  da trajetória.

$$W = \int_{\vec{r}_i}^{\vec{r}_f} \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r} = \int_{\vec{r}_i}^{\vec{r}_f} F_x(x, y, z) dx + F_y(x, y, z) dy + F_z(x, y, z) dz$$

$$W = \int_{\vec{r}_i}^{\vec{r}_f} F_x(x, y, z) dx + \int_{\vec{r}_i}^{\vec{r}_f} F_y(x, y, z) dy + \int_{\vec{r}_i}^{\vec{r}_f} F_z(x, y, z) dz$$

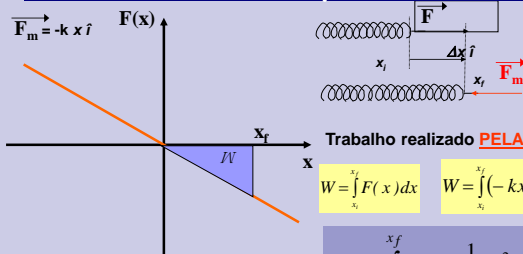
Integral de caminho (linha)

O trabalho será dado pela **soma de três integrais**, um para cada componente. Em cada um, **as coordenadas têm de ser reescritas à custa de (cada) variável de integração, usando a equação que descreve a trajetória.**

Mecânica e oscilações

7

## Trabalho realizado por uma mola



Trabalho realizado **PELA** mola

$$W = \int_{x_i}^{x_f} F(x) dx \quad W = \int_{x_i}^{x_f} (-kx) dx$$

$$w = -k \int_{x_i}^{x_f} x dx = -\frac{1}{2} k x_f^2 + \frac{1}{2} k x_i^2$$

Trabalho realizado **PELA** mola

$$x_i = 0 \Rightarrow W = -\frac{1}{2} k x_f^2$$

Mecânica e oscilações

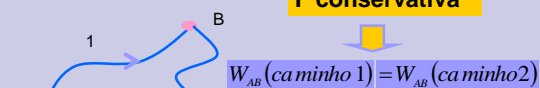
8

## Forças Conservativas

Uma força é **CONSERVATIVA** se o trabalho realizado num deslocamento entre dois pontos arbitrários for **INDEPENDENTE** do caminho seguido entre esses pontos

Nestas condições, o **trabalho** é apenas função das coordenadas final e inicial do deslocamento

**F conservativa**



$$W_{AB}(\text{caminho 1}) = W_{AB}(\text{caminho 2})$$

Ainda, o trabalho realizado ao longo dum percurso **FECHADO** é **NULO**

Mecânica e oscilações

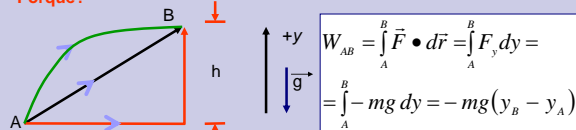
9

## Forças Conservativas

- Gravítica
- Eletrostática
- Elástica duma mola

No caso da **força gravítica** (junto à superfície da Terra) em que é constante **g**, o **trabalho** só **depende da diferença de alturas** entre os pontos final e inicial.

**Porquê?**



$$W_{AB} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_A^B F_y dy = \int_A^B -mg dy = -mg(y_B - y_A)$$

Para qualquer trajecto de A→B  $W_{AB} = -mg(y_B - y_A)$

Mecânica e oscilações

10

## Trabalho e Energia

Como descrever o movimento de um corpo relacionado diretamente a velocidade e o deslocamento, sem explicitar o tempo?

Suponhamos que uma partícula está sujeita a um conjunto de forças, de resultante **F**. Para um deslocamento segundo **xx**

$$W = \int_{x_i}^{x_f} F_x(x) dx = \int_{x_i}^{x_f} m a dx$$

Usando a 2ª Lei de Newton pois **F é resultante**

$$a = \frac{dv}{dt} = \left( \frac{dv}{dx} \right) \times \left( \frac{dx}{dt} \right) = \left( \frac{dv}{dx} \right) \times v$$

**Eliminamos t** e explicitamos a velocidade

Mecânica e oscilações

11

## Trabalho e Energia

Lembrando que:

$$W = \int_{x_i}^{x_f} m v \left( \frac{dv}{dx} \right) dx = \int_{x_i}^{x_f} m \frac{d}{dx} \left( \frac{v^2}{2} \right) dx$$

$$\int_a^b f'(x) dx = f(b) - f(a)$$

$$W_{RES} = \frac{1}{2} m v_f^2 - \frac{1}{2} m v_i^2$$

$$W_{RES} = E_{cf} - E_{ci} = \Delta E_c$$

**TEOREMA DO TRABALHO E ENERGIA**

Este resultado é válido em geral, para uma trajectória arbitrária

Mecânica e oscilações

12

## Definição de Potência

**Potência é a taxa temporal com que é realizado trabalho**

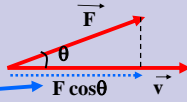
Realizando um trabalho  $W$  num intervalo de tempo  $\Delta t$

$$P_{media} = \frac{W}{\Delta t}$$

$$dP = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{W}{\Delta t}$$

$$P = \frac{W}{\Delta t} = \frac{\vec{F} \cdot \Delta \vec{r}}{\Delta t} \Rightarrow P = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

$$P = \|\vec{F}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$$



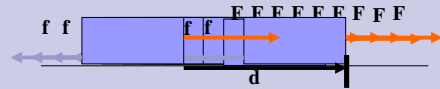
Mecânica e oscilações

13

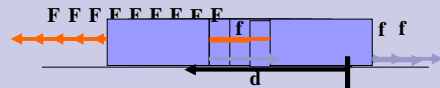
## Forças não - conservativas: atrito

No caso de forças não-conservativas, o trabalho realizado num trajeto fechado não é nulo, como podemos ver com a força de atrito cinético

Um bloco é deslocado uma distância  $d$  numa superfície com atrito  $f$



Trabalho da força de atrito A→B  $W_{AB} = -fd$



Trabalho da força de atrito B→A  $W_{BA} = -fd$

$$W_{AA}(\text{ida e volta}) = -2fd \neq 0$$

Mecânica e oscilações

14

## Energia Mecânica: Generalização

Em geral, a uma partícula estarão aplicadas forças conservativas e não conservativas. Podemos escrever, para a resultante das forças:

$$\vec{F}_R = \sum (\vec{F}_{Cons} + \vec{F}_{NCons})$$

Num deslocamento de A para B

$$W_{A \rightarrow B}(\vec{F}_R) = \Delta E_C$$

Por outro lado

$$W_{A \rightarrow B}(\sum \vec{F}_{NCons}) = -\sum \Delta E_{P_i}$$

$$W_{A \rightarrow B}(\sum \vec{F}_{NCons}) = W_{A \rightarrow B}(\vec{F}_R) - W_{A \rightarrow B}(\sum \vec{F}_{Cons}) = \Delta E_C - \left( -\sum \Delta E_{P_i} \right) = \Delta E_C + \sum \Delta E_{P_i}$$

$$W_{A \rightarrow B}(\sum \vec{F}_{NCons}) = \Delta E_M$$

Mecânica e oscilações

15

## Conservação de Energia

Quando temos forças não-conservativas a realizar trabalho, a energia inicial vai surgir noutras formas não mecânicas, por exemplo, energia térmica devido ao atrito. Genericamente, designamos por energia interna U.

$$\Delta E_C + \Delta E_P + \Delta U = 0$$

Energia convertida noutras formas

**A energia total dum sistema isolado é constante.  
Há apenas transformações em diversas formas de energia**

Mecânica e oscilações

16

## Forças Conservativas e Energia Potencial

■ Como o trabalho realizado por uma força conservativa é apenas função das posições inicial e final, podemos definir uma função (de ponto ou de posição) **ENERGIA POTENCIAL** satisfazendo:

$$W_{F_{cons}} = \int_{P_i}^{P_f} \vec{F} \cdot d\vec{r} = -\Delta E_p = E_{p_i} - E_{p_f}$$

$E_{\text{potencial no ponto inicial}}$        $E_{\text{potencial no ponto final}}$

O trabalho realizado por uma força **conservativa** numa posição inicial para uma final é o **simétrico** da variação da **ENERGIA POTENCIAL** nesse trajeto:

Mecânica e oscilações

17

## Energia potencial e forças conservativas

A variação de energia potencial num deslocamento é dada a partir do integral de caminho da força (conservativa)

$$W(\vec{F}_{cons}) = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = -\Delta E_p = E_A - E_B$$

Se soubermos a energia potencial em cada ponto, poderemos saber a força correspondente?

É a componente da força na direcção do deslocamento

$$W(\vec{F}_{cons}) = \int_A^B F_{cons} dr \cos \theta = -\int_A^B dE_p$$

então  $F_{cons} \cos \theta dr = -dE_p$

$$F_{cons} \cos \theta = \frac{-dE_p}{dr}$$

Derivada direccional de  $E_p$

Mecânica e oscilações

## Energia potencial e forças conservativas

No caso geral em que a  $E_p(x,y,z)$ , as componentes cartesianas da força são calculadas através de:

$$\vec{F} = \frac{\partial}{\partial x} E_p(x,y,z) \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} E_p(x,y,z) \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} E_p(x,y,z) \hat{k}$$

Como  $E_p(x,y,z)$  é uma grandeza escalar então  $\vec{F}$  é dado pelo produto do vetor *nabla* com  $E_p$

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

Diz-se então que  $\vec{F} = -\text{grad } E_p$ ,

A Força é o simétrico do gradiente da  $E_p$

Mecânica e oscilações

19

## Energia Potencial Gravítica

Para o caso do peso, considerado constante junto à superfície da Terra, temos:

$$W_{peso} = \int_{P_i}^{P_f} \vec{P} \cdot d\vec{r} = mgy_i - mgy_f$$

Energia potencial gravítica (junto à superfície da Terra)

$$E_{Pg} = mgy$$

A menos de uma constante, que define a origem, o zero da  $E_{Pg}$

↑

$$\Delta E_{Pg} > 0$$

$$W < 0$$

↓

$$\Delta E_{Pg} < 0$$

$$W > 0$$

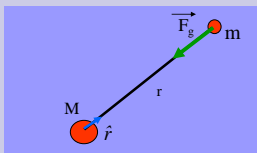
Mecânica e oscilações

20

## Energia potencial gravítica (2 massas)

A expressão para a energia potencial gravítica  $E_{pg}=mgy$  só é válida na vizinhança da superfície da Terra, pois só aí podemos considerar constante a força gravítica  $\vec{F}_g = \vec{P} = m\vec{g}$ .

Quando se pretende descrever situações genéricas, em que durante o deslocamento a variação da força gravítica é significativa, temos que usar a expressão geral da lei de Gravitação Universal



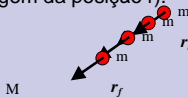
$$\vec{F}_g = -G \frac{Mm}{r^2} \hat{r}$$

Mecânica e oscilações

21

## Energia potencial gravítica (2 massas)

Consideremos um deslocamento da massa  $m$  ao longo dum raio desde  $r=r_i$  até  $r=r_f$ , na presença duma massa  $M$  (origem da posição  $r$ ).



$$W_{i \rightarrow f} = \int_{r=r_i}^{r=r_f} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{r=r_i}^{r=r_f} -G \frac{Mm}{r^2} dr =$$

$$-GMm \int_{r=r_i}^{r=r_f} \frac{1}{r^2} dr = -GMm \left( -\frac{1}{r_f} + \frac{1}{r_i} \right)$$

$$W_{i \rightarrow f} = \underbrace{\left( -G \frac{Mm}{r_i} \right)}_{E_{Pgi}} - \underbrace{\left( -G \frac{Mm}{r_f} \right)}_{E_{Pgf}}$$

$$E_{Pg} = -G \frac{Mm}{r}$$

A menos de uma constante aditiva

Energia potencial gravítica do par de massas  $m$  e  $M$

Mecânica e oscilações

22

## Energia potencial gravítica (2 massas)

Como a força gravítica é conservativa, o resultado é independente da trajetória.

Assume-se que a energia potencial é zero quando as duas massas estão infinitamente afastadas.

$$E_{Pg}(r = \infty) = 0$$

$$E_{Pg}(r) = -G \frac{Mm}{r}$$

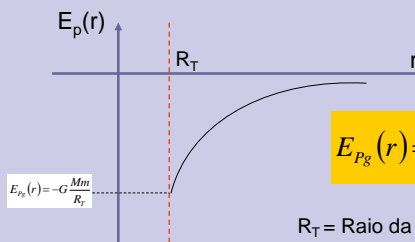
Energia potencial gravítica das duas massas pontuais à distância  $r$

Esta expressão inclui, como caso particular, a expressão anterior,  $E_p=mgy$ , válida junto à superfície da Terra (redefinindo o zero da energia potencial)

Mecânica e oscilações

23

## Energia potencial gravítica (2 massas)



$$E_{Pg}(r) = -G \frac{Mm}{r}$$

$R_T$  = Raio da Terra

Mecânica e oscilações

24

## Energia Potencial Elástica

Para a mola elástica, em que  $\vec{F} = -kx \hat{i}$

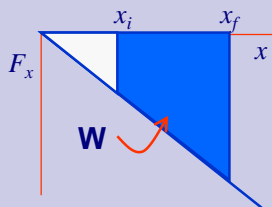
O trabalho de  $x_i$  até  $x_f$  é:

$$W_{i \rightarrow f} = \frac{1}{2} kx_i^2 - \frac{1}{2} kx_f^2$$

Define-se a energia potencial elástica duma mola como

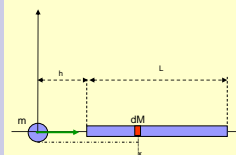
$$E_{pe} = \frac{1}{2} kx^2$$

Atenção:  $x = 0$  é a posição de equilíbrio, não é arbitrária.



## Exercício #5: Força gravitacional entre um corpo extenso e uma massa pontual

Determine a força gravitacional exercida por uma barra homogênea de massa  $M$  e comprimento  $L$  exercida sobre uma massa pontual  $m$  colocada a uma distância  $h$  da extremidade da barra.



$$\vec{F} = Gm \int \frac{dM}{x^2} \hat{i}$$

## Solução

$$\|\vec{F}\| = Gm \int \frac{dm}{x^2},$$

como a barra é homogênea, então tem uma distribuição uniforme de massa  $m/x = M/L = \mu$  é constante

$$\mu = \frac{dm}{dx} = \frac{M}{L} \Leftrightarrow dm = \frac{M}{L} dx, \text{ substituindo tem-se}$$

$$\|\vec{F}\| = Gm \int_h^{h+L} \frac{M}{L} \frac{dx}{x^2} \Leftrightarrow \|\vec{F}\| = Gm \frac{M}{L} \left[ -\frac{1}{x} \right]_h^{h+L}$$

$$\Leftrightarrow \|\vec{F}\| = Gm \frac{M}{L} \left[ \frac{1}{h(h+L)} \right]$$

$$\vec{F} = Gm \frac{M}{L} \left[ \frac{1}{h(h+L)} \right] \hat{i}$$