

# Sólidos rígidos: energía de rotación

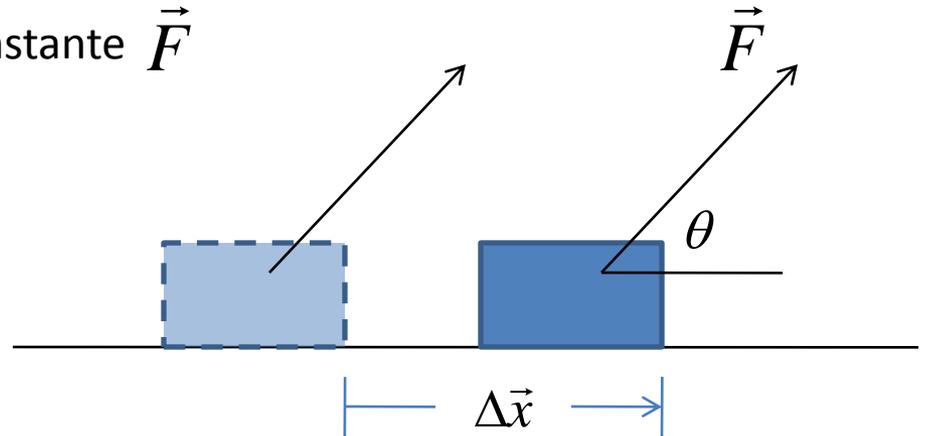
Trabajo de una fuerza: Si la fuerza constante  $\vec{F}$  es paralela al desplazamiento  $\Delta\vec{x}$

Entonces el trabajo  $W$  será:

$$W = F \cdot \Delta x$$

Más generalmente, en caso de no ser paralelas:

$$W = \vec{F} \cdot \Delta\vec{x} = F\Delta x \cos(\theta)$$

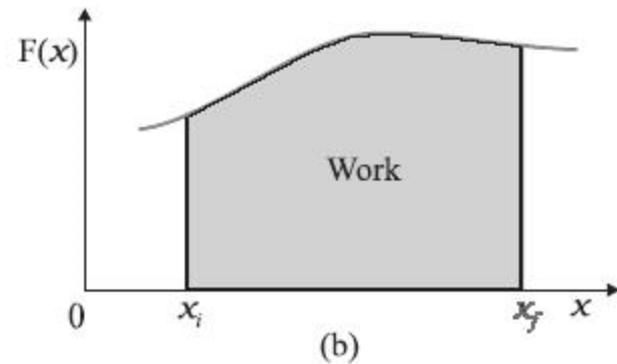
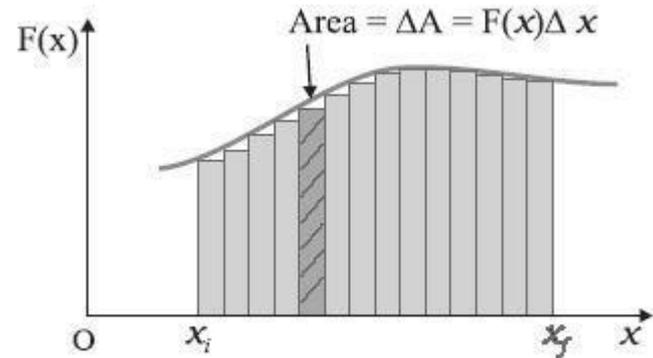


- Si la fuerza no es constante o si el desplazamiento cambia de dirección:

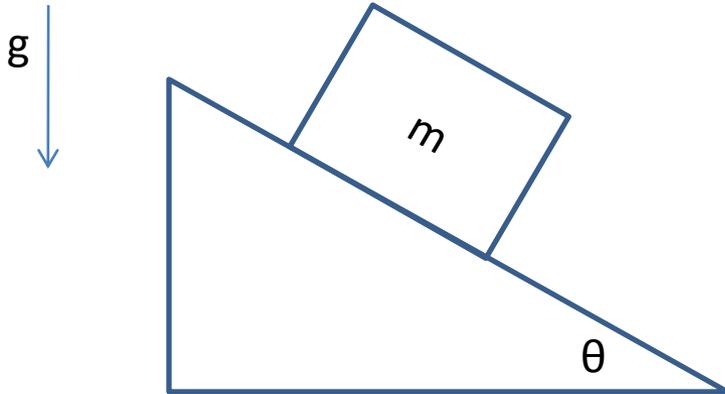
$$dW = \vec{F}(\vec{x}) \cdot d\vec{x}$$

En el caso  
unidimensional

$$\Delta W = \int_a^b F(x) dx$$

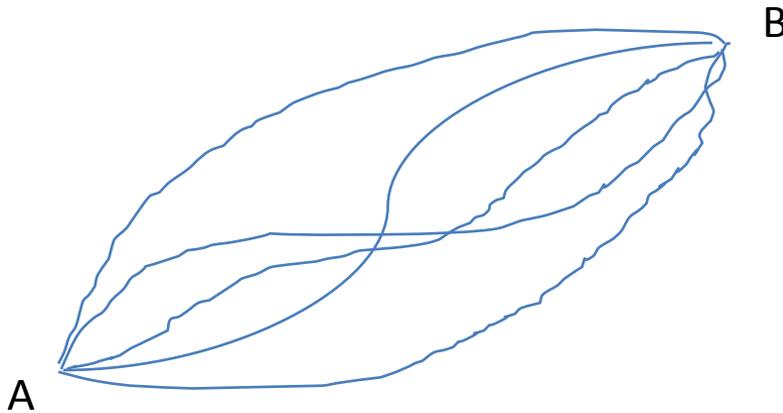


Ejemplo: trabajo hecho por la gravedad en un plano inclinado



¿Cómo es si el bloque se mueve hacia arriba o hacia abajo?

**Fuerzas conservativas:** el trabajo realizado al ir de un punto al otro depende sólo del punto inicial y final, y no de la trayectoria.



$\Delta W_{AB}$  Es independiente de la trayectoria

Ejemplos de fuerzas conservativas: gravitacional  
Elástica, electrostática, etc

Se define la energía potencial  $U$  tal que:

$$-\Delta U_{AB} = \Delta W_{AB}$$

$$\rightarrow \Delta W_{AB} + \Delta U_{AB} = 0$$

Luego, si decimos que el cambio en la energía cinética es igual al trabajo:

$$\Delta K = \Delta W$$

$$\rightarrow \Delta K + \Delta U = 0$$

$$\Delta(K + U) = 0$$

$$E = K + U$$

$$\Delta E = 0$$

¿De donde viene lo anterior?

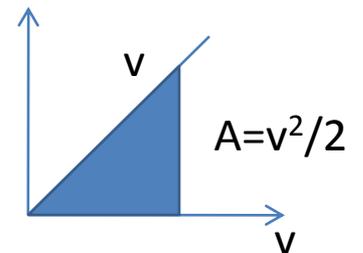
$$dW = Fdx$$

$$dW = m\ddot{x}dx = m \frac{d\dot{x}}{dt} dx = m d\dot{x} \frac{dx}{dt}$$

$$dW = m d\dot{x} \dot{x} = m \dot{x} d\dot{x}$$

$$\Delta W = \int m \dot{x} d\dot{x} = \int m v dv = m \int v dv$$

$$\Delta W = \frac{1}{2} m v_f^2 - \frac{1}{2} m v_i^2 = \Delta K$$



**Ejemplo:** Un objeto se suelta desde una altura  $H$ , ¿A qué velocidad impacta contra el suelo?

**Solución:** Despreciando el roce con el aire, podemos aplicar la conservación de energía mecánica entre el instante inicial (objeto se suelta desde el reposo) y final (objeto impacta el suelo):

$$\frac{1}{2}mv_0^2 + mgH = \frac{1}{2}mv_f^2 + mg0$$

de donde obtenemos directamente

$$v_f = (2gH)^{\frac{1}{2}}$$

Revisar resorte.

# Si existe una fuerza no conservativa

$$\rightarrow \Delta E \neq 0$$

$$\Delta E = W_{\text{fuerza roce}}$$

$$\Delta E = \sum W_{\text{fuerza roce}}$$

Ejemplo: un cuerpo es lanzado una con una velocidad inicial  $v_0$  en una superficie horizontal en la cual siente una fuerza de roce proporcional a la reacción normal  $N$  y al coeficiente de roce dinámico  $\mu$ . Calcule la distancia que recorrerá el cuerpo antes de detenerse.



# En un sólido rígido

Si no hay fuerzas de roce:

$$\Delta E = \Delta\left(\sum_i K_i + U_i\right) = 0$$

**Energía cinética de rotación:**

Ya vimos

$$K = \sum K_n = \sum \left(\frac{1}{2}m_n v_n^2\right) = \frac{1}{2} \sum (m_n \rho_n^2) \omega^2 = \frac{1}{2} I \omega^2$$

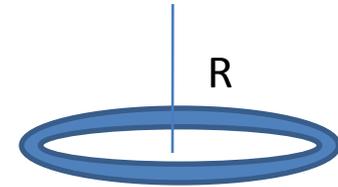
**Energía potencial gravitatoria**

$$\sum_n U_{gn} = \sum_n g m_n y_n = M Y_{CM} g$$

# Momento de inercia

$$I = \sum_i m_i r_i^2$$

Ejemplo: circunferencia

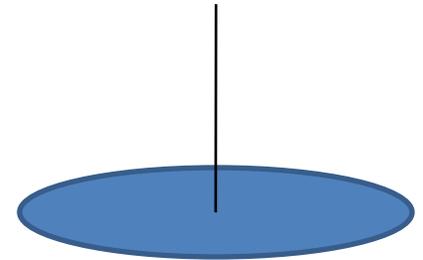


$$I = \sum_i m_i r_i^2 = R^2 \sum_i m_i = MR^2$$

Cuando el objeto es continuo

$$I = \sum_i r_i^2 \Delta m_i \Rightarrow \int r^2 dm$$

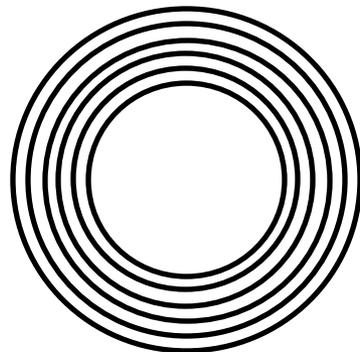
Ejemplo: disco



$$dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$$

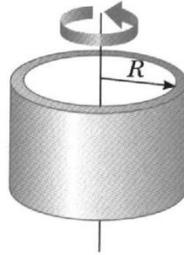
$$I = \int_0^R r^2 \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr = \sigma 2\pi \int_0^R r^3 \cdot dr = \sigma 2\pi \frac{R^4}{4}$$

$$I = \sigma \pi R^2 \frac{R^2}{2} = \frac{1}{2} MR^2$$

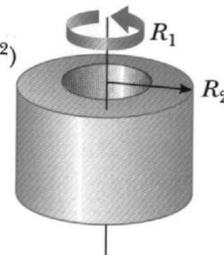


Del mismo modo, se pueden calcular:

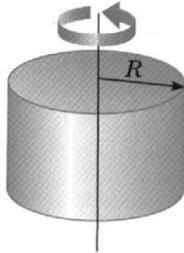
Hoop or  
cylindrical shell  
 $I_c = MR^2$



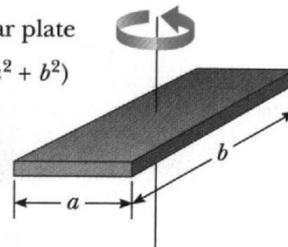
Hollow cylinder  
 $I_c = \frac{1}{2} M(R_1^2 + R_2^2)$



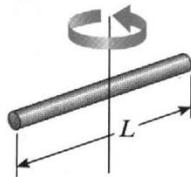
Solid cylinder  
or disk  
 $I_c = \frac{1}{2} MR^2$



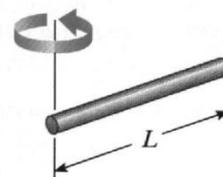
Rectangular plate  
 $I_c = \frac{1}{12} M(a^2 + b^2)$



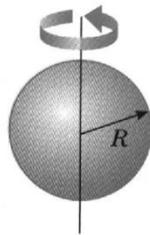
Long thin rod  
 $I_c = \frac{1}{12} ML^2$



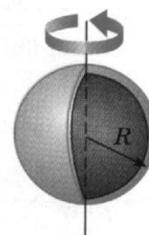
Long thin rod  
 $I = \frac{1}{3} ML^2$



Solid sphere  
 $I_c = \frac{2}{5} MR^2$



Thin spherical  
shell  
 $I_c = \frac{2}{3} MR^2$



En general:  
 $I = \gamma ML^2$

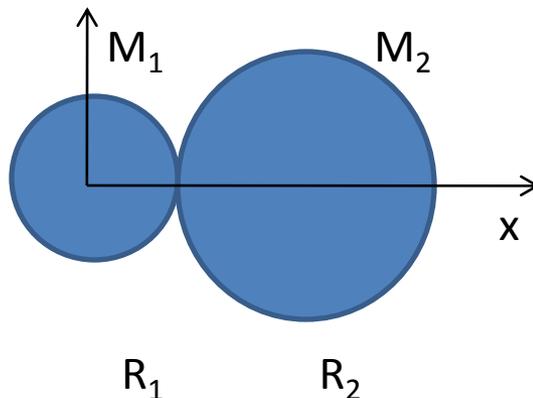
# Centro de masa de un cuerpo rígido

$$\vec{R} = \frac{1}{M} \sum m_i \vec{r}_i$$

Si hay más de un cuerpo, a saber A y B:

$$\vec{R} = \frac{M_A \vec{R}_A + M_B \vec{R}_B}{M_A + M_B}$$

Ejemplo:

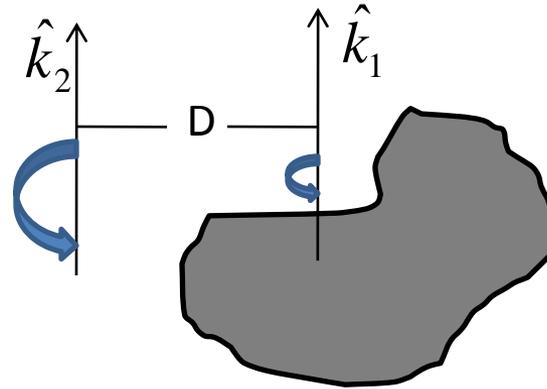


con  $M_1 / R_1^2 = M_2 / R_2^2$

Calcule el centro de masa

# Teorema de los ejes paralelos

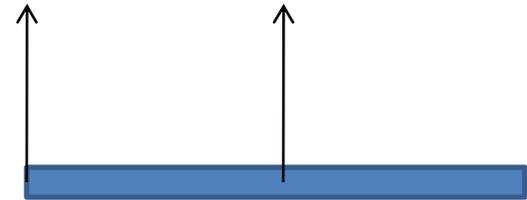
$$I_2 = I_1 + MD^2$$



Ejemplo: barra que gira por un extremo.  $I_{cm} = ML^2/12$

$$I_2 = I_{cm} + M(L/2)^2$$

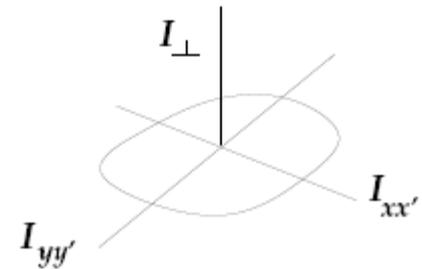
$$I_2 = ML^2/12 + M(L/2)^2 = ML^2/3$$



# Teorema de los ejes perpendiculares

- Viene de escribir el momento de inercia en coordenadas cartesianas:

$$I = \sum_i m_i r_i^2 = \sum_i m_i (x_i^2 + y_i^2) = I_{yy} + I_{xx}$$



Ejemplo: calcule el momento de inercia de un aro con respecto a un diámetro

# Ej: energía cinética y potencial

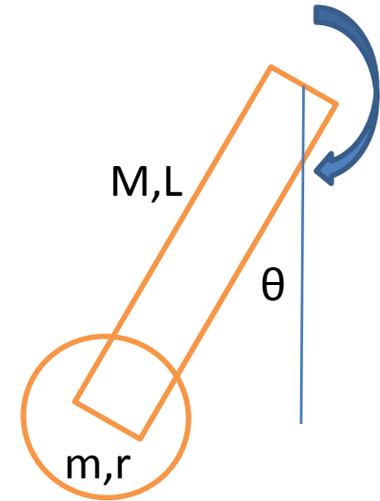
$$I = \frac{ML^2}{3} + \frac{mR^2}{2} + mL^2$$

$$K = \frac{1}{2} I \dot{\theta}^2$$

$$r_{cm} = \frac{\frac{ML}{2} + mL}{M + m}$$

$$U = (M + m) \cdot g \cdot r_{cm} (1 - \cos \theta)$$

$$U = \left(\frac{ML}{2} + mL\right) \cdot g \cdot (1 - \cos \theta)$$



$$E = K + U$$