

FYSP1010

Luento 4
2021

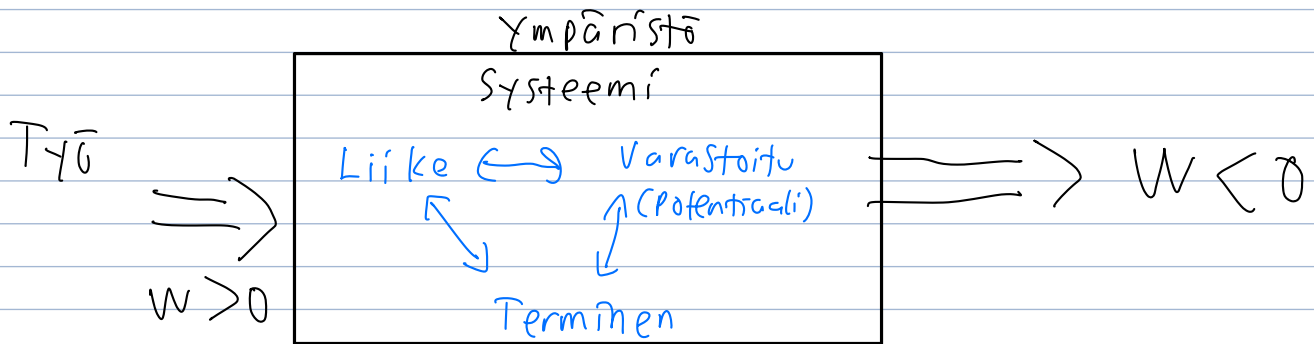
Muista liittyä luentosivulle TMissä.

- Energia, työ
- Energian säilyminen ja siirtyminen
- Teho

Knight luku 9

Energia

Systemin energia



Vertaus:

energia	=	raha
liikkeen energia	=	kätemen
varastoitunut energia	=	tili
$Työ$	=	opintotuki / lasku

$$\Delta E_{\text{sys}} = W$$

$$\Delta (\text{varallisuus}) = \text{opintotuki} - \text{laskut}$$

Nyt: liike-energia ja potentiaalienergia
Seuraava kurssi: Termien

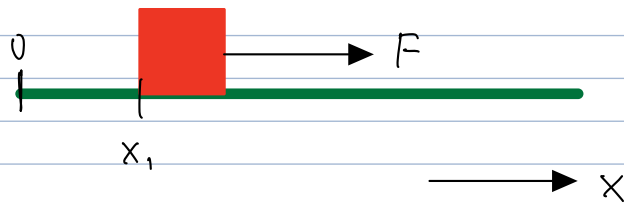
ensä viikko ↓

Esimerkki: Laatikkom kohdistus vakiovoima

$$m = 1 \text{ kg} \\ v_0 = 0$$

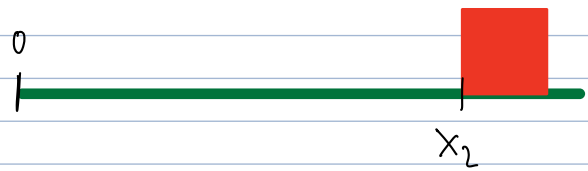
$$F = 10 \text{ N} \quad \text{oikealle:}$$

Alku



$$v_1 = 0$$

Loppu



$$x_1 = 0,1 \text{ m}$$

$$x_2 = 1,1 \text{ m}$$

$$v_2 = ?$$

\overline{NII} :

$$F = ma = \frac{dv}{dt} = m \frac{dv}{dx} \frac{dx}{dt} = m v \frac{dv}{dx}$$

$$\left| \frac{d}{dt} v(x(t)) \right. \\ \left. = v'(x) \cdot x'(t) \right.$$

$$\int_{x_1}^{x_2} F dx = \int_{v_1}^{v_2} m v dv$$

$$\int_{x_1}^{x_2} F \cdot x = \int_{v_1}^{v_2} m \frac{1}{2} v^2$$

$$F x_2 - F x_1 = \frac{1}{2} m v_2^2 - \frac{1}{2} m v_1^2$$

$$F \cdot \underbrace{\Delta x}_{x_2 - x_1} = K_2 - K_1 = \Delta K$$

$$K = \frac{1}{2} m v^2$$

Voiman tekemä työ

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

$$v_1 = 0 \Rightarrow \frac{1}{2} m v_2^2 = F \cdot \Delta x$$

$$v_2 = \left(\frac{2 F \Delta x}{m} \right)^{\frac{1}{2}} = 4,47 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad W = 10 \text{ W} \cdot (\text{m} = 10)$$

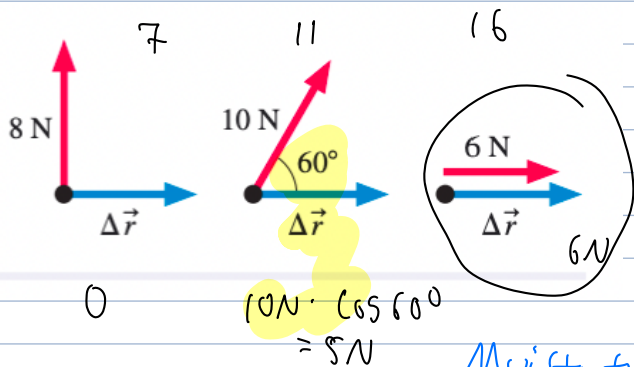
Tämä on esimerkki energian siirtymisestä systeemiin (latikka)

Systemin (latikka) tehtä työ

Voiman laskeminen

$$\cos 60^\circ = \frac{1}{2}$$

Johdantotehtävä: T1N

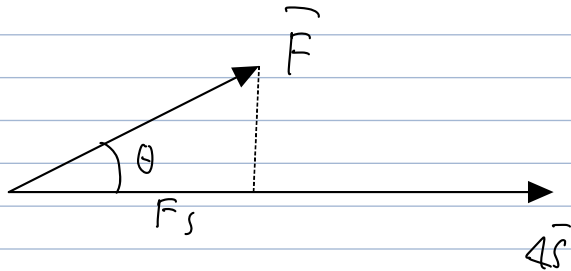


Mikä voimista tekee suurimman työn.

Muistutus videoilta:

Voiman liikkeen suuntainen komponentti tekee työtä

$$F = |\vec{F}|$$



$$\cos \theta = \frac{F_s}{F}$$

$$F_s = F \cdot \cos \theta$$

$$W = F_s \cdot \Delta s = F \cdot \Delta s \cdot \cos \theta = \vec{F} \cdot \Delta \vec{s}$$

Vektorien pistetulo (Matikkaoppi)

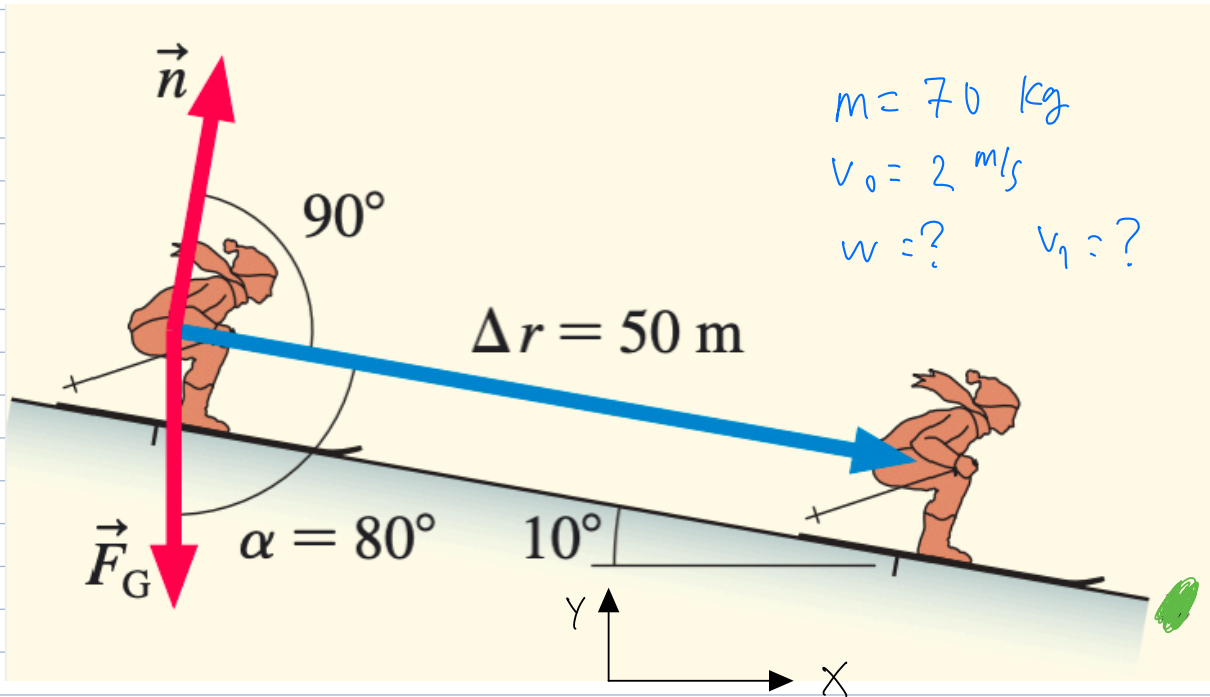
$$\vec{F} \cdot \Delta \vec{s} = |\vec{F}| \cdot |\Delta \vec{s}| \cos \theta \quad (\text{määritelmä})$$

Kun siirtymä on pieni, $\Delta \vec{s} \rightarrow d\vec{s}$ voimaa voidaan aina pitää vakiona:

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

$$W = \int_{s_1}^{s_2} \vec{F} \cdot d\vec{s}$$

Esimerkki: Voiman tekemä työ



Tiön

$$\vec{F}_G = mg(-\hat{j}) + 0\hat{i}$$

$$\Delta\vec{r} = (50\text{ m} \cdot \cos 10^\circ)\hat{i} - (50\text{ m} \cdot \sin 10^\circ)\hat{j}$$

$$W = \vec{F}_G \cdot \Delta\vec{r} = 0 + (-mg) \cdot (-50\text{ m} \cdot \sin 10^\circ) \\ = + mg \cdot 50\text{ m} \cdot \sin 10^\circ = 5960\text{ J} > 0$$

$$W = \Delta E = K_1 - K_0 = \frac{1}{2}mv_1^2 - \frac{1}{2}mv_0^2$$

Muistutus: $\vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}| |\vec{B}| \cos \theta$

$$\vec{A} = A_x\hat{i} + A_y\hat{j}$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y$$

$$\vec{B} = B_x\hat{i} + B_y\hat{j}$$

loppunopeus v_1 ?

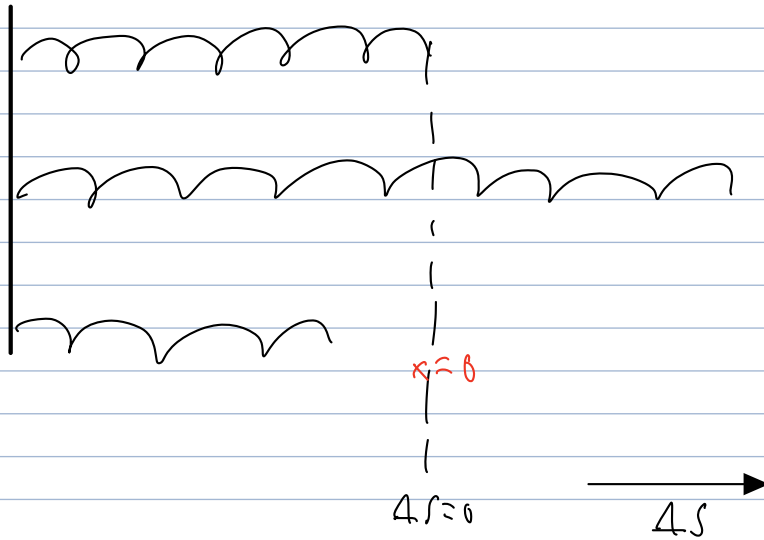
$$W = \Delta E = \Delta E_{\text{kin}}$$

$$v_1 = \sqrt{\frac{W + \frac{1}{2}mv_0^2}{\frac{1}{2}m}} = 13,2\text{ m/s}$$

Jousista

Pituus

Lepotila

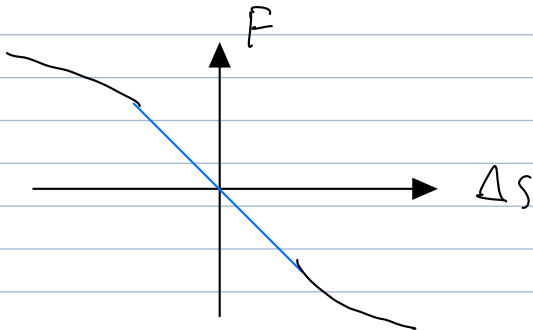


L_0

$L_0 + \Delta s$
 $\Delta s > 0$

$L_0 + \Delta s$
 $\Delta s < 0$

Koikeellinen havainto:



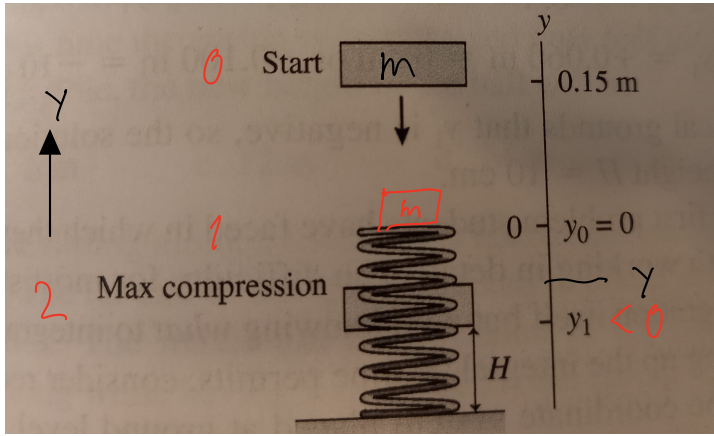
Kun venymä ei ole suuri:

Hooken laki

$$F = -k\Delta s$$

Esimerkki

$$y_1 < 0$$



Paljonko jousi ensinmillään
puristuu kasaan?

$$y: y_0 \rightarrow y_1$$

Alkuperäisen pituus $L = 20 \text{ cm}$

$$m = 10,2 \text{ kg}$$

$$k = 1 \text{ kN/m}$$

Vaihe $0 \rightarrow 1$ Kappale tippuu jousen päälle, $\Delta y = -15 \text{ cm}$

$$K_0 = 0 \quad (\text{aluksi } v = 0)$$

$$K_1 - K_0 = \Delta K = W_1 = F_g \cdot \Delta y = (-mg) \Delta y = 15 \text{ J} > 0$$

(eli painovoima (maa tekee töötä)

Toki voisimme myös käyttää gravitaatiopotentiaalienergiaa)

Vaihe $1 \rightarrow 2$: Jousi puristuu kasaan

aluksi liike-energia K_1

Lopuksi liike-energia $K_2 = 0$

Painovoiman tekemä työ: $W_g = -mg \cdot (y_1 - y_0)$

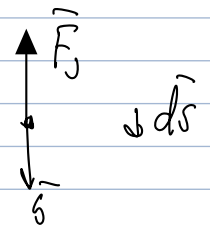
$$= -mg y_1 > 0$$

Jousen tekemä työ

$$F_j = -k \Delta y = -k (y - y_0)$$

$$W_j = \int_{y_0}^{y_1} F_j \cdot dy = -k \int_{y_0}^{y_1} (y - y_0) dy$$

$$= -k \int_{y_0}^{y_1} y dy + \int_{y_0}^{y_1} y_0 dy$$



$$\vec{F}_j \cdot d\vec{s} = |\vec{F}_j| \cdot |d\vec{s}| \cdot \underbrace{\cos 180^\circ}_{=-1}$$

$$= -k \int_{\gamma_0}^{\gamma_1} \frac{1}{2} \gamma^2 + k \int_{\gamma_0}^{\gamma_1} \gamma_0 \cdot \gamma$$

$$= -\frac{1}{2}k(\gamma_1^2 - \gamma_0^2) + k(\gamma_0 \cdot \gamma_1 - \gamma_0^2)$$

$$= -\frac{1}{2}k\gamma_0^2 + k\gamma_0\gamma_1 - \frac{1}{2}k\gamma_1^2$$

$$= -\frac{1}{2}k(\gamma_0 - \gamma_1)^2 = -\frac{1}{2}k\gamma_1^2 < 0$$

(yleisesti $W_j = -\frac{1}{2}k\Delta x_1^2 - (-\frac{1}{2}k\Delta x_0^2)$)

\uparrow loppu \uparrow alkus

Energian säilyminen:

$$K_2 - K_1 = \Delta K = W_{\text{kok}, 1 \rightarrow 2} = W_g + W_j$$

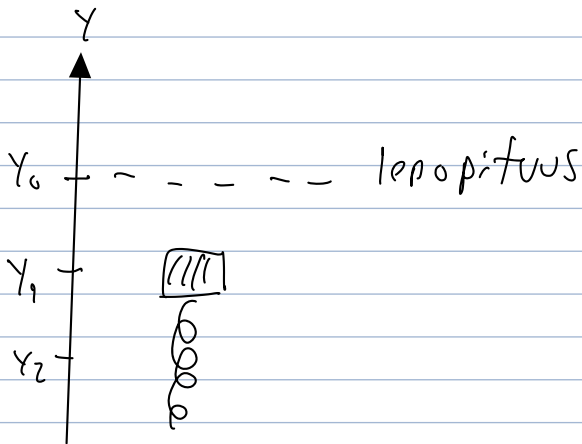
$$-K_1 = -mg\gamma_1 + -\frac{1}{2}k\gamma_1^2$$

$$\frac{1}{2}k\gamma_1^2 + mg\gamma_1 - K = 0$$

~~$\gamma_1 = 6 \text{ cm}$~~ , tai $\gamma_1 = -10 \text{ cm}$

$$\gamma_1 = \frac{-mg \pm \sqrt{(-mg)^2 - 4 \cdot (\frac{1}{2}k) \cdot (-K)}}{2 \cdot \frac{1}{2} \cdot k}$$

Huomautus: toimen tapa jousen tekemän työn laskemiselle. (muuttujanvaihto)



$$F_j = -k(y - y_0)$$

Huom: $\vec{F} \cdot d\vec{s} < 0$, ok

Yleinen tapaus: puristus $y_1 \rightarrow y_2$

$$\begin{aligned} W &= \int_{y_1}^{y_2} \vec{F}_j \cdot d\vec{s} = - \int_{y_1}^{y_2} k(y - y_0) dy \\ &= - \int_{\Delta y_1}^{\Delta y_2} k u du = -k \left[\frac{1}{2} u^2 \right]_{\Delta y_1}^{\Delta y_2} \end{aligned}$$

$$= -\frac{1}{2} k [\Delta y_2^2 - \Delta y_1^2]$$

$$\begin{cases} u = y - y_0 \\ \frac{dy}{du} = 1 \Rightarrow dy = du \\ \text{yläraajalla} \\ u = y_2 - y_0 = \Delta y_2 \\ \text{alaraajalla} \\ u = y_1 - y_0 = \Delta y_1 \end{cases}$$

Teho

Eli energian siirtopeus

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

$$[P] = \frac{J}{s} = W$$

Pyöräilijä ajaa eteenpäin valtionopeudella.
Kuinka suurella voimalla hän tekee työtä?