

- Leq. condone pe. un sistema interagente con un potenziale ad N corpi arbitraria

Supponiamo di N particelle interagiscono con il più generale potenziale $U = U(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N)$.

Con N particelle la posizione a meno di rototraslationi è fissata quando sono note le distanze scalari reciproche (che sono $N(N-1)/2$ senza contare la simmetria)

Supponiamo allora che $U = U(r_{ij})$ dove $r_{ij} = \|\vec{r}_i - \vec{r}_j\|$. Supponiamo inoltre che il potenziale sia scritto in modo che possono

Comperire sia Γ_{ij} che Γ_{ji} sotto
fissa una convenzione che discurra
la simmetria di Γ_{ij}

Quindi il sistema evolve sotto l'effetto
di $U(\mathbf{r}_{ij})$ e di forze esterne \vec{F}_i^{ext}
 $\forall i = 1, \dots, N$. Il passo iniziale è
quello di calcolare la forza interna
sulla particella i -esima (somma ripetute):

$$\vec{F}_i^{int} = \frac{\partial U}{\partial \vec{r}_i} = \frac{\partial U}{\partial \Gamma_{jk}} \frac{\partial \Gamma_{jk}}{\partial \vec{r}_i}$$

Calcol allora $\frac{\partial \Gamma_{jk}}{\partial r_i^a}$ dove a indice
la componente $a = 1, 2, 3$ e $d = x, y, z$.

$$\frac{\partial \Gamma_{jk}}{\partial r_i^a} = \frac{\partial \|\vec{r}_j - \vec{r}_k\|}{\partial r_i^a} =$$

$$\bullet = \frac{\partial}{\partial r_i^d} \sqrt{(\bar{r}_J - \bar{r}_K) \cdot (\bar{r}_J - \bar{r}_K)} =$$

$$= \frac{\partial}{\partial r_i^d} \sqrt{(r_J^p - r_K^p) \cdot (r_J^p - r_K^p)} =$$

$$\bullet = \frac{1}{2 \| \bar{r}_J - \bar{r}_K \|} \frac{\partial}{\partial r_i^d} (r_J^p - r_K^p)^2 =$$

$$= \frac{1}{r_{JK}} (r_J^p - r_K^p) (\delta_{1J} \delta_{d\beta} - \delta_{1K} \delta_{d\beta}) =$$

$$\bullet = \frac{1}{r_{JK}} (r_J^d - r_K^d) (\delta_{1J} - \delta_{1K})$$

ma allora

$$\frac{\partial r_{JK}}{\partial \vec{r}_i} = \frac{\vec{r}_J - \vec{r}_K}{r_{JK}} (\delta_{1J} - \delta_{1K})$$

quindi

$$\bullet \vec{F}_i^{\text{int}} = \frac{\partial U}{\partial r_{JK}} \frac{\vec{r}_J - \vec{r}_K}{r_{JK}} (\delta_{1J} - \delta_{1K})$$

dove $j \in K$ sono sommati
quando n ottiene

$$\vec{F}_i^{\text{int}} = \sum_K \frac{\partial U}{\partial r_{ik}} \frac{\bar{r}_i - \bar{r}_k}{r_{ik}} +$$
$$- \sum_J \frac{\partial U}{\partial r_{ji}} \frac{\bar{r}_j - \bar{r}_i}{r_{ji}}$$

$$= \sum_K \frac{\partial U}{\partial r_{ik}} \frac{\bar{r}_i - \bar{r}_k}{r_{ik}} +$$
$$- \sum_K \frac{\partial U}{\partial r_{ki}} \frac{\bar{r}_k - \bar{r}_i}{r_{ki}}$$

ma $r_{ki} = r_{ik}$ quindi

$$\vec{F}_{\text{int},i} = \sum_K \frac{1}{r_{ik}} \left(\frac{\partial U}{\partial r_{ik}} + \frac{\partial U}{\partial r_{ki}} \right) (\bar{r}_i - \bar{r}_k)$$

1° equazione cond uole

Supponiamo che ogni partucella
risenta di una forza \vec{F}_i
ind. pendente del potenziale \mathcal{U}

(esterna) massa accelerazione

$$\vec{F}_i^{int} + \vec{F}_i^{est} = m_i \vec{a}_i$$

$$\sum_i \vec{F}_i^{int} =$$

$$= \sum_{k,i} \frac{1}{r_{ik}} \left(\frac{\partial \mathcal{U}}{\partial r_{ik}} + \frac{\partial \mathcal{U}}{\partial r_{ki}} \right) \left[\vec{r}_i - \vec{r}_k \right]$$

$$= - \sum_{k,i} \frac{1}{r_{ik}} \left(\frac{\partial \mathcal{U}}{\partial r_{ik}} + \frac{\partial \mathcal{U}}{\partial r_{ki}} \right) \left[\vec{r}_k - \vec{r}_i \right]$$

↙ Inerte e walls
↘ campo
normale

$$= - \sum_{k,i} \frac{1}{r_{ik}} \left(\frac{\partial \mathcal{U}}{\partial r_{ik}} + \frac{\partial \mathcal{U}}{\partial r_{ki}} \right) \left[\vec{r}_i - \vec{r}_k \right]$$

Ma allora:

$$\sum_i \vec{F}_i^{\text{int}} = - \sum_i \vec{F}_i^{\text{int}}$$

e quindi $\boxed{\sum_i \vec{F}_i^{\text{int}} = 0}$

Ne segue:

$$\sum_i \vec{F}_i^{\text{int}} + \sum_i \vec{F}_i^{\text{ext}} = \sum_i m_i \frac{d^2 \vec{r}_i}{dt^2} \Rightarrow$$
$$\vec{F}_{\text{Tot}}^{\text{ext}} = \sum_k M_k \frac{d^2}{dt^2} \left(\frac{\sum_i M_i \vec{r}_i}{\sum_i M_i} \right) \vec{r}_{\text{CM}}$$

albre: $\boxed{\vec{F}_{\text{Tot}}^{\text{ext}} = M \vec{a}_{\text{CM}}}$

oppure $\vec{P} = \sum_i m_i \vec{v}_i \Rightarrow$

$$\boxed{\vec{F}_{\text{Tot}}^{\text{ext}} = \frac{d\vec{P}}{dt}}$$

2° Condizione di equilibrio

4

$$\vec{L}_i^{\text{int}} = (\vec{r}_i - \vec{r}_p) \wedge \vec{F}_i^{\text{int}}$$

\vec{r}_p = posizione del polo

\vec{L}_i^{int} = momento inerziale delle forze interne

\vec{L}_i^{ext} = momento inerziale delle forze esterne

$$\vec{L}_i^{\text{ext}} = (\vec{r}_i - \vec{r}_p) \wedge \vec{F}_i^{\text{ext}}$$

\vec{L}_i = momento angolare
i-esimo

$$\vec{L}_i = (\vec{r}_i - \vec{r}_p) \wedge m_i \vec{v}_i$$

\vec{L} = momento angolare Totale

$$\vec{L} = \sum_i (\vec{r}_i - \vec{r}_p) \wedge m_i \vec{v}_i$$

$$\vec{\tau}_i^{\text{int}} = (\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge \vec{F}_i^{\text{int}} =$$

$$= (\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge \sum_K \frac{1}{r_{iK}} \left(\frac{\partial U}{\partial r_{iK}} + \frac{\partial U}{\partial r_{Ki}} \right) (\vec{r}_i - \vec{r}_K) =$$

$$= \sum_K \frac{1}{r_{iK}} \left(\frac{\partial U}{\partial r_{iK}} + \frac{\partial U}{\partial r_{Ki}} \right) (\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge (\vec{r}_i - \vec{r}_K)$$

$\vec{\tau}^{\text{int}}$ = momento totale delle forze interne.

$$\vec{\tau}^{\text{int}} = \sum_i \vec{\tau}_i^{\text{int}} =$$

$$= \sum_{i,K} \frac{1}{r_{iK}} \left(\frac{\partial U}{\partial r_{iK}} + \frac{\partial U}{\partial r_{Ki}} \right) (\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge (\vec{r}_i - \vec{r}_K)$$

$\epsilon_{iK} = \epsilon_{Ki}$ Sym

$$= \sum_{i,k} E_{ik} (\bar{r}_i - \bar{r}_k - \bar{r}_p + \bar{r}_k) \wedge (\bar{r}_i - \bar{r}_k) =$$

↑ nulla

$$= \sum_{i,k} E_{ik} (\bar{r}_i - \bar{r}_p) \wedge (\bar{r}_i - \bar{r}_k) =$$

invertito e
nulla e
ment

$$= - \sum_{i,k} E_{ik} (\bar{r}_k - \bar{r}_p) \wedge (\bar{r}_k - \bar{r}_i) =$$

↓ cambio nomi

$$= - \sum_{i,k} E_{ki} (\bar{r}_i - \bar{r}_p) \wedge (\bar{r}_i - \bar{r}_k) =$$

↓ Sym

$$= - \sum_{i,k} E_{ik} (\bar{r}_i - \bar{r}_p) \wedge (\bar{r}_i - \bar{r}_k) =$$

$$= - \sum_i \bar{r}_i \text{ int} = - \bar{r} \text{ int}$$

Quind $\bar{r} \text{ int} = 0$

$$\vec{F}_i^{\text{int}} + \vec{F}_i^{\text{ext}} = m_i \vec{a}_i$$

$$(\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge \vec{F}_i^{\text{int}} + (\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge \vec{F}_i^{\text{ext}} =$$

$$= (\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge m_i \frac{d\vec{v}_i}{dt}$$

$$\vec{\tau}_i^{\text{int}} + \vec{\tau}_i^{\text{ext}} = \frac{d}{dt} \left[(\vec{r}_i - \vec{r}_P) \wedge m_i \vec{v}_i \right] +$$

$$- (\vec{v}_i - \vec{v}_P) \wedge m_i \vec{v}_i$$

$$\vec{\tau}_i^{\text{int}} + \vec{\tau}_i^{\text{ext}} = \frac{d\vec{L}_i}{dt} + \vec{v}_P \wedge m_i \vec{v}_i$$

$$\sum_i \vec{\tau}_i^{\text{int}} + \sum_i \vec{\tau}_i^{\text{ext}} = \frac{d}{dt} \sum_i \vec{L}_i + \vec{v}_P \wedge \sum_i m_i \vec{v}_i$$

$$\vec{\tau}^{\text{ext}} = \frac{d\vec{L}}{dt} + \vec{v}_P \wedge \vec{P}$$

3° equazioni dell'energia

$$\bar{F}_i^{int} + \bar{F}_i^{ext} = m_i \bar{a}_i$$



$$\bar{v}_i \cdot \bar{F}_i^{int} + \bar{v}_i \cdot \bar{F}_i^{ext} = m_i \bar{v}_i \cdot \bar{a}_i$$

$$m_i \bar{v}_i \cdot \bar{a}_i = m_i \bar{v}_i \cdot \frac{d\bar{v}_i}{dt} =$$

$$= m_i \frac{1}{2} \frac{d}{dt} (\bar{v}_i \cdot \bar{v}_i) = \frac{d\bar{T}_i}{dt}$$

T_i = energia cinetica i-esima =

$$= \frac{1}{2} m_i \bar{v}_i \cdot \bar{v}_i$$

$$\bar{v}_i \cdot \bar{F}_i^{int} + \bar{v}_i \cdot \bar{F}_i^{ext} = \frac{d\bar{T}_i}{dt}$$

$$T = \sum_i \frac{1}{2} m_i \bar{v}_i \cdot \bar{v}_i \quad \left. \begin{array}{l} \text{energia} \\ \text{cinetica} \\ \text{totale} \end{array} \right\}$$

$$\sum_i \vec{v}_i \cdot \vec{F}_i^{\text{int}} + \sum_i \vec{v}_i \cdot \vec{F}_i^{\text{ext}} = \frac{dT}{dt}$$

$$\sum_i \vec{v}_i \cdot \frac{\partial U}{\partial \vec{r}_i} + \sum_i \vec{v}_i \cdot \vec{F}_i^{\text{ext}} = \frac{dT}{dt}$$

$$\sum_i \frac{\partial U}{\partial \vec{r}_i} \frac{d\vec{r}_i}{dt} + \underbrace{\sum_i \vec{v}_i \cdot \vec{F}_i^{\text{ext}}}_{\substack{P \\ \text{potencia aplicada}}} = \frac{dT}{dt}$$

$$= \frac{dU}{dt} + P = \frac{dT}{dt}$$

aoe' $\frac{d}{dt} (T+U) = P_{\text{potencia aplicada}}$

Integrar de t_A a t_B

dae $A = \{A_i\}$ e $B = \{B_i\}$ son
 as configurações iniciais e finais.

$$\int_{t_a}^{t_b} \frac{d(T+U)}{dt} dt = \int_{t_a}^{t_b} P_{\text{potenza applicata}} dt \quad [7]$$

$$T(B) - T(A) + U(B) - U(A) =$$

$$= \int_{t_a}^{t_b} \sum_i \bar{V}_i \cdot \bar{F}_i^{\text{est}} dt =$$

$$= \sum_i \int_{t_a}^{t_b} \bar{F}_i^{\text{est}} \cdot \frac{d\bar{R}_i}{dt} dt =$$

$$= \sum_i \int_{R_i} \bar{F}_i^{\text{est}} d\bar{R}_i = \sum_i \underbrace{L_i^{A-B}}_{\text{lavoro } i\text{-esimo}}$$

$$\Delta T = T(B) - T(A)$$

$$\Delta U = U(B) - U(A)$$

lavoro
totale delle
forze esterne

$$\Delta T + \Delta U = L^{A-B}$$

primo principio per il sistema di N particelle