

Le Théorème de l'Energie Cinétique

Un solide indéformable de masse m , en translation animé d'une vitesse v possède une énergie cinétique valant :

$$E_c = \frac{1}{2}mv^2$$

$$\text{Résultat mathématique : } \frac{dv^2}{dt} = \frac{dv^2}{dv} \times \frac{dv}{dt} = 2v \frac{dv}{dt}$$

On applique la 2^{ème} loi de Newton à un solide en translation, soumis à une ou plusieurs forces extérieures...

$$\sum_i \vec{F}_i = m \frac{d\vec{v}}{dt}$$

Multiplié par \vec{v} , l'équation devient :

$$\sum_i \vec{F}_i \cdot \vec{v} = m \vec{v} \cdot \frac{d\vec{v}}{dt}$$

D'après le résultat mathématique, on écrit :

$$\sum_i \vec{F}_i \cdot \vec{v} = \frac{1}{2}m \frac{dv^2}{dt} = \frac{d\left(\frac{1}{2}mv^2\right)}{dt} = \frac{dE_c}{dt}$$

on a donc :

$$dE_c = \left(\sum_i \vec{F}_i \right) \cdot \vec{v} \cdot dt$$

Le solide étant en translation, les points d'application des différentes forces subissent les mêmes déplacements $d\vec{l} = \vec{v} \cdot dt$ entre t et $t+dt$.

$$\text{Ainsi : } \left(\sum_i \vec{F}_i \right) \cdot \vec{v} dt = \sum_i \vec{F}_i \cdot d\vec{l} = \sum_i \delta W_i$$

D'où

$$\Delta E_c = \sum W(\vec{F}_{ext})$$

pour un solide **indéformable** en **translation**...