作业1-2: 如图所示,物体沿闭合路径运动,经t时 间后回到出发点,已知初速度为 ν_1 ,末速度为 ν_2 , 且 $v_1 = v_2$, 求 t 时间内的平均速度与平均加速度。

解:
$$\overline{\vec{a}} = \frac{2\vec{v}_1 \sin(\theta/2)}{\Delta t} \cdot \frac{\Delta \vec{v}}{|\Delta \vec{v}|}$$
$$|\overline{\vec{a}}| = \left| \frac{\vec{v}_2 - \vec{v}_1}{\Delta t} \right|$$

 $=\frac{\sqrt{v_1^2+v_2^2-2v_1v_2\cos\theta}}{\Delta t}$ 方向如图,速度增量的方向。

作业1-6: 一质点沿x轴运动,其加速度和位置的关 系为 a=3+5x, t=0 时在坐标轴原点处, 速度为 6m/s,求质点在任意位置时的速度。

解:
$$\frac{dv}{dt} = 3 + 5x$$
 \implies $3 + 5x = \frac{dx}{dt} \frac{dv}{dx} = v \frac{dv}{dx}$

$$v \, \mathrm{d} \, v = \left(3 + 5x\right) \, \mathrm{d} \, x$$

$$\int_0^v v \, \mathrm{d}v = \int_0^x \left(3 + 5x\right) \, \mathrm{d}x$$

$$v = \sqrt{5x^2 + 6x + 36}$$
 (m/s)

2018年3月26日

作业2-1: 一质点作半径为R的变速圆周运动, 写出速率v加速度a和R之间的关系。

解:
$$a_{\tau} = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t}$$
 $a_{n} = \frac{v^{2}}{R}$

$$a = \sqrt{\left(\frac{\mathrm{d}\,v}{\mathrm{d}\,t}\right)^2 + \left(\frac{v^2}{R}\right)^2}$$

2018年3月26日

作业2-6: 一质点做抛体运动(忽略空气阻力)如 图。在质点运动过程中回答下列问题: $y \ge 0$

- 1. 何处质点法向加速度最大?
- 最高点处质点法向加速度最大
- $a_{\text{max}} = g$ $a_{\tau} = 0$
- 2. 何处质点法向加速度最小?

抛出点及同高度轨道上另一点法向加速度最小

$$a_{\min} = g \cos \theta_0$$
 $a_{\tau} = g \sin \theta_0$

 $a_{\min} - g \cos \theta_0$ $a_r - g \sin \theta_0$ 3. 何处曲率半径最大? $a_n = \frac{v^2}{\rho} \to \rho_{\max} = \frac{v_0^2}{g \cos \theta_0}$

2018年3月26日

动量定理 $\vec{F} dt = d\vec{P}$ 内力不改变 $\vec{I} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F} \, \mathrm{d} t = \vec{P}_2 - \vec{P}_1$ 並程量

状态量

动量守恒定律 $\vec{F}_{h} = 0 \implies \vec{P} =$ 常矢量

可应用于任何一个分量

找到质点系

质心运动定理 $\vec{F} = m\vec{a}_c \vec{P} = m\vec{v}_c$ 力变为内力

质心运动只与系统所受合外力相关

2018年3月26日

2018年3月26日



一、质点的角动量定理



$$\vec{M} = \frac{1}{dt} (\vec{r} \wedge \vec{r}) \vec{L} = \vec{r} \times \vec{m} \vec{v} \vec{n} \vec{M} = \vec{m} \vec{r} \vec{n} \vec{d} \vec{L}$$

L = 常矢量

2018年3月26日

例1:将质量为m的质点由图中a点由静止释放。 试求: 任意时刻 t 质点的角动量和所受力的力矩。

解一: 如图选择惯性系中的定点,

$$M = rF \sin \theta = (r \sin \theta)mg = mgl \otimes$$

$$L = rp \sin \theta = (r \sin \theta)mgt = mglt \otimes$$

dL/dt = mgl = M

解二: 如图选择惯性系中的定点, $M = rF \sin \theta = (r \sin \theta)mg \equiv 0$

$$L = rp \sin \theta = (r \sin \theta) mgt \equiv 0$$

dL/dt = mgl = M

2018年3月26日

0

θ

例2:对于质量为m的质点的匀速圆周运动的情形。

解一: 在惯性系中采用柱坐标 (r,θ,z)

$$\vec{M} = (r\vec{i} + 0\vec{k}) \times F(-\vec{i}) \equiv 0$$

$$\vec{L} = (r\vec{i} + 0\vec{k}) \times mv \vec{j} = rmv \vec{k}$$

若增加向心力把质点向圆心拉近,角动量仍然不变。

$$\vec{L} = rmv\vec{k} = r'mv'\vec{k} \rightarrow v' = v(r/r')$$
 动能有所改变。

解二:如图选择惯性系中的定点,

$$\vec{M} = (r\vec{i} + z\vec{k}) \times F(-\vec{i}) = -zF\vec{j} \quad \odot$$

$$\vec{L} = (r\vec{i} + z\vec{k}) \times mv\vec{j} = rmv\vec{k} - zmv\vec{i}$$

2018年3月26日

例3: 证明开普勒第二定律~太阳与行星的连线在 单位时间内扫过的面积是一个定值。

证明: 选择惯性系的太阳为定点, 位置矢量与万有引力平行、反向。

$$\vec{M} = rF \sin \pi \equiv 0 \quad \to \quad \Delta \vec{L} = 0$$

$$L = rmv \sin \theta = rm \frac{|\Delta \vec{r}|}{\Delta t} \sin \theta = \frac{2m}{\Delta t} \times \frac{1}{2} r |\Delta \vec{r}| \sin \alpha$$

$$L = 2m \frac{\Delta S}{\Delta t} \implies \frac{dS}{dt} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta S}{\Delta t} = \frac{L}{2m} = C$$

如果选择惯性系中其它点为定点,因力矩不为零, 角动量不再守恒。

2018年3月26日

二、质点系的角动量定理及其守恒定律 in fig.

1. 角动量定理:
$$\vec{M}_{i} = \vec{r}_{i} \times (\vec{F}_{i} + \sum_{j \neq i} \vec{f}_{ij}) = \frac{d\vec{L}_{i}}{dt} \qquad o \qquad \vec{r}_{j}$$

$$\vec{r}_{i} \times \vec{f}_{ij} + \vec{r}_{j} \times \vec{f}_{ji} = \vec{r}_{i} \times \vec{f}_{ij} - \vec{r}_{j} \times \vec{f}_{ij} = (\vec{r}_{i} - \vec{r}_{j}) \times \vec{f}_{ij} = 0$$

$$\vec{M} = \sum \vec{M}_{i} = \sum \vec{r}_{i} \times \vec{F}_{i} = \sum \frac{d\vec{L}_{i}}{dt} = \frac{d}{dt} (\sum \vec{L}_{i}) = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

作用于质点系的诸外力对某定点的力矩和等于各质 点对该点的角动量和的时间变化率。

2. 角动量守恒定律:

$$\vec{M}=0$$
, $\vec{L}=$ 常矢量

2018年3月26日

例 4: 小球 m, 和 m, 固定在一个长为2a的轻质硬杆的 两端,杆可绕中点轴在水平面内自由转动,杆原来 静止。另一小球 m3以水平速度 v3 垂直于杆的方向与 小球m,发生碰撞并粘在一起。如果三球质量相等, 求杆开始转动时的角速度。

解:选择杆的中点为定点,在碰撞过程中 合外力矩为零,质点系的角动量和不变。

$$\boldsymbol{m}_3 \vec{r} \times \vec{v}_0 = \boldsymbol{m}_3 \vec{r} \times \vec{v}_3' + \boldsymbol{m}_2 \vec{r} \times \vec{v}_2' + \boldsymbol{m}_1 \vec{r} \times \vec{v}_1'$$

$$m r v_0 = m r v_3' + m r v_2' + m r v_1'$$

$$r = a$$
 , $v' = v'_3 = v'_2 = v'_1 = a\omega$
 $v_0 = 3v' = 3 \times (a\omega)$ $\Longrightarrow \omega = \frac{v_0}{3a}$ 动量不守恒

2018年3月26日



§ 2.5 功 能 机械能守恒定律

一、功与功率

若 芹=常矢量,物体作直线运动



$$A_{ab} = \left| \vec{F} \right| \left| \Delta \vec{r} \right| \cos \varphi = \vec{F} \cdot \Delta \vec{r}$$

对于变力做功
$$\mathbf{d}A = \vec{F} \cdot \mathbf{d}\vec{r} \quad A_{ab} = \int_a^b \vec{F} \cdot \mathbf{d}\vec{r}$$

功是标量,有正负之分 $0 \le \varphi < \pi/2 \implies dA > 0$ $\pi/2 < \varphi \le \pi \Rightarrow dA < 0$

 $\frac{\mathrm{d}A}{\mathrm{d}t} = \frac{\vec{F} \cdot \mathrm{d}\vec{r}}{\mathrm{d}t} = \vec{F} \cdot \frac{\mathrm{d}\vec{r}}{\mathrm{d}t} = \vec{F} \cdot \vec{v} \qquad \varphi = \pi/2 \quad \Rightarrow \quad \mathrm{d}A = 0$

瞬时功率与外力和速度的大小成正比,与两者的夹角有关。

2018年3月26日

二、动能定理

1. 质点的动能定理 $\vec{v} \cdot \vec{v} = v^2 \implies \vec{v} \cdot d\vec{v} = v \cdot dv$

$$\vec{r} \times \to \vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} = m \frac{d\vec{v}}{dt} \qquad \leftarrow dt \\$$

$$\vec{D} \times \vec{E} = \vec{D} \times \vec{E} = \vec{D} \times \vec{E}$$

$$\vec{D} \times \vec{E} = \vec{E} \times \vec{E}$$

$$\vec{F} \cdot d\vec{r} = m\vec{v} \cdot d\vec{v} \implies \int_{\vec{r}_i}^{\vec{r}_i} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{\vec{v}_i}^{\vec{v}_i} m\vec{v} \cdot d\vec{v} \equiv \int_{\vec{v}_i}^{\vec{v}_i} mv \cdot dv$$

$$\vec{F} \cdot d\vec{r} = m\vec{v} \cdot d\vec{v} \implies \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} m\vec{v} \cdot d\vec{v} \equiv \int_{v_1}^{v_2} mv \cdot d\vec{v}$$

合力的功
$$\sim A = \int_{\tilde{\tau}_1}^{\tilde{\tau}_2} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \frac{1}{2} m v_2^2 - \frac{1}{2} m v_1^2 \sim$$
 质点动能

合力对质点做的功等于质点动能的增量

动能定理对所有的惯性系都成立,但数值各不相同。

2018年3月26日

2. 质点系的动能定理:

$$A_{i} = \begin{vmatrix} \int_{\tau_{i}}^{\tau_{i}} \vec{F}_{i} \cdot d\vec{r}_{i} \\ -\tau_{i} \end{vmatrix} + \sum_{j \neq i} \int_{\tau_{i}}^{\tau_{i}} \vec{f}_{ij} \cdot d\vec{r}_{i} \\ -\tau_{i} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i2}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \\ -\frac{1}{2} m_{i} v_{i1}^{2} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \frac$$

质点系—合外力+内力做功等于系统动能的增量。

- ①E k 为状态量。
- ②功是能量变化的量度。
- ③内力做功可以改变系统的总动能。

2018年3月26日

一对内力作功的和:

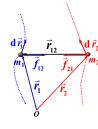
dt 时间质点分别位移

$$\frac{dA_{1} = \vec{f}_{12} \cdot d\vec{r}_{1}}{+) \frac{dA_{2} = \vec{f}_{21} \cdot d\vec{r}_{2}}{dA = \vec{f}_{12} \cdot d\vec{r}_{1} + \vec{f}_{21} \cdot d\vec{r}_{2}}$$

$$= \vec{f}_{12} \cdot (d\vec{r}_{1} - d\vec{r}_{2})$$

$$= \vec{f}_{12} \cdot d(\vec{r}_{1} - \vec{r}_{2})$$

$$= \vec{f}_{12} \cdot d\vec{r}_{12}$$



一对力所做的功与参考系的选择无关,只与相对 位置的变化有关。计算可简化:选一质点静止于 新的座标原点,另一质点相对其受力、运动......

2018年3月26日

例1: 质量为m的物体,放在倾角为 θ 、质量为M的 斜面上,斜面置于光滑冰面上。物体 m和斜面间 存在摩擦,当物体沿斜面下滑过程中,分析由物 体和斜面组成的系统内力作的功。

解:系统内力有两对即N, N'和f, f

由于一对内力的功只与相对位置有关, 选M为坐标系,m相对M 滑动

 $N \cdot N'$ 一对内力在dt内做功为 $dA_1 = \vec{N} \cdot d\vec{R} \implies A_1 = 0$

f、f'一对内力在 dt 内做功为

$$dA_2 = \vec{f} \cdot d\vec{R} < 0 \implies A_2 = \int \vec{f} \cdot d\vec{R} < 0$$

例2: 质量为 m 的物体在地面附近, 从离地面高度 为 h 的地方自由下落。将物体和地球视为一个系 统, 求这一对引力做的功(如图所示)。

解: 地球半径为R, f、f′是物体和 地球间的一对引力。可认为地 球不动,物体相对地球运动, 这一对引力总功的和为

$$A = \int \vec{f} \cdot d\vec{r} = -\int_{R+h}^{R} mg \cdot dr$$

= mgh > 0

一对内力做功的总和可正、可负、也可为零。

2018年3月26日