第十章 机械振动

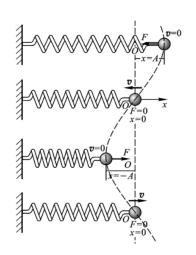
一、谐振动的特征及其表达式

简谐振动: 物体运动时, 离 开平衡位置的位移(或角位 移)按余弦(或正弦)规律随 时间变化.

受力特点: 线性回复力

$$F = -kx$$

这是简谐振动动力学特征



由
$$F=ma=mrac{d^2x}{dt^2}$$
及 $F=-kx$ 有

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = 0$$

令
$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \; \Rightarrow \; \frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2x = 0$$
 简谐振动的特征方程

其解为

$$x = A\cos(\omega t + \varphi_0)$$
 简谐振动表达式

$$x = A\cos(\omega t + \varphi_0)$$

简谐振动的速度和加速度:

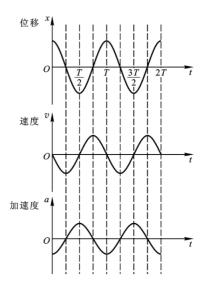
$$egin{array}{ll} v & = & rac{dx}{dt} = -\omega A \sin(\omega t + arphi_0) = v_m \cos(\omega t + arphi_0 + rac{\pi}{2}) \ a & = & rac{dv}{dt} = -\omega^2 A \cos(\omega t + arphi_0) = a_m \cos(\omega t + arphi_0 \pm \pi) \end{array}$$

 $v_m = \omega A$ 称为速度幅值;

 $a_m = \omega^2 A$ 称为加速度幅值.

简谐振动的运动学特征方程

$$a=rac{d^2x}{dt^2}=-\omega^2x$$



由初始条件 (x_0, v_0) 求解振幅和初相位:

设 t=0时,振动位移: $x=x_0$; 振动速度: $v=v_0$

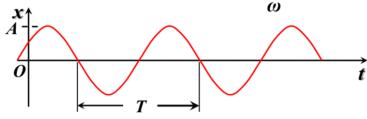
$$egin{array}{lll} x&=&A\cos(\omega t+arphi_0) &x_0=A\cosarphi_0 \ v&=&-\omega A\sin(\omega t+arphi_0) &v_0=-\omega A\sinarphi_0 \ x_0^2+rac{v_0^2}{\omega^2}=A^2(\sin^2arphi_0+\cos^2arphi_0)=A^2 \ &A=\sqrt{x_0^2+\left(rac{v_0}{\omega}
ight)^2} & anarphi_0=-rac{v_0}{\omega x_0} \end{array}$$

二、描述谐振动的特征量

$$x = A\cos(\omega t + \varphi_0)$$

- 1. 振幅A: 即最大位移, $x = \pm A$
- 2. 周期T: 完成一次完全振动所经历的时间.

角频率(圆频率) ω : $T=2\pi/\omega$, $\omega=2\pi
u$

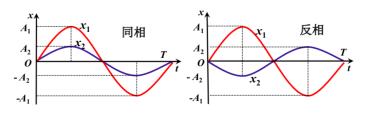


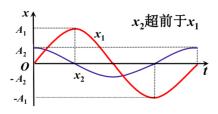
3. 相位: $(\omega t + \varphi_0)$ — 描述振动状态 初相位: φ_0

相位差: $\Delta \varphi = (\omega_2 t + \varphi_{20}) - (\omega_1 t + \varphi_{10})$ 对两同频率的谐振动 $\Delta \varphi = \varphi_{20} - \varphi_{10}$ 初相差 当 $\Delta \varphi = \pm 2k\pi$, $(k=0,1,2,\ldots)$, 两振动步调相同, 称同相.

当 $\Delta \varphi = \pm (2k+1)\pi$, $(k=0,1,2,\ldots)$, 两振动步调相反, 称反相.

若 $0 < \varphi_{20} - \varphi_{10} < \pi$,则 x_2 比 x_1 较早达到正最大,称 x_2 比 x_1 超前 (或 x_1 比 x_2 落后).

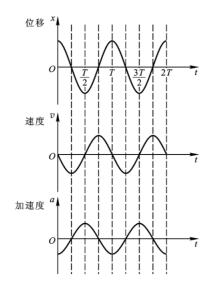




$$egin{array}{lll} v &=& v_m \cos(\omega t + arphi_0 + rac{\pi}{2}) \ a &=& a_m \cos(\omega t + arphi_0 \pm \pi) \end{array}$$

速度相位比位移相位超前π/2.

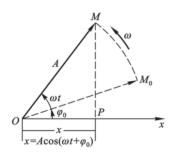
加速度与位移反相位



三、谐振动的旋转矢量图示法

旋转矢量式绕原点逆时针方向旋转

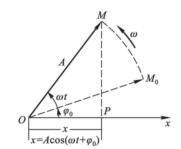
- 旋转矢量 A 的模即为简谐振动的振幅。
- 旋转矢量A的角速度ω即为振动的角频率。
- 旋转矢量 \vec{A} 与x轴的夹角($\omega t+$ φ_0), 为简谐振动的相位.
- t = 0时, $\vec{A} = 0$ 年 为简谐振动的初相位.

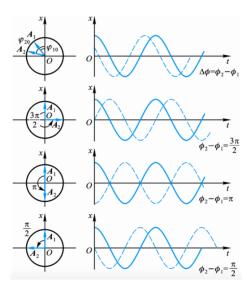


旋转矢量 $ec{A}$ 的端点在x轴上的投影点P的位移:

$$x = A\cos(\omega t + \varphi_0)$$

投影点P的运动为简谐振动.





两简谐振动同频率同振幅初相位不同

例10.1-1 一物体沿x轴作简谐振动,振幅A=0.12m,周期T=2s. 当t=0时,物体的位移x=0.06m,且向x轴正向运动.求:(1)简谐振动表达式;(2)t=T/4时物体的位置、速度和加速度;(3)物体从x=-0.06m处向x轴负方向运动,第一次回到平衡位置所需时间.

解: (1) 设简谐振动表达式为 $x=A\cos(\omega t+arphi_0)$ 2π $_{-1}$

$$\omega = rac{2\pi}{T} = \pi \mathrm{s}^{-1}$$

由初始条件: $0.06=0.12\cos\varphi_0 o \varphi_0=\pmrac{\pi}{3}$ $v_0=-\omega A\sin\varphi>0 o\sin\varphi_0<0$ $arphi_0=-rac{\pi}{3}$

简谐振动表达式:

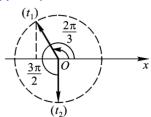
$$x = 0.12\cos(\pi t - \frac{\pi}{3})$$
 (m)

$$egin{aligned} (2) & xigg|_{t=0.5} = 0.12\cos(0.5\pi - rac{\pi}{3}) = 0.10 (\mathrm{m}) \ & vigg|_{t=0.5} = -0.12\pi\sin(\pi t - rac{\pi}{3})igg|_{t=0.5} = -0.18 (\mathrm{m/s}) \ & aigg|_{t=0.5} = -0.12\pi^2\cos(\pi t - rac{\pi}{3})igg|_{t=0.5} = -1.03 (\mathrm{m/s^2}) \end{aligned}$$

$$x = 0.12\cos(\pi t - \frac{\pi}{3})$$

(3) 从x = -0.06m处向Ox轴负方向运动

第一次回到平衡位置, 振幅矢量转过5π



$$egin{array}{lll} \Deltaarphi &=& (\omega t_2 + arphi_0) - (\omega t_1 + arphi_0) = \omega (t_2 - t_1) = rac{5}{6}\pi \ \ \Delta t &=& t_2 - t_1 = rac{\Deltaarphi}{\omega} = rac{5\pi/6}{\pi} = 0.83 ext{ s} \end{array}$$

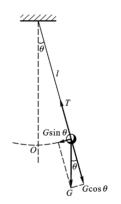
四、几种常见的谐振动

1. 单摆

重物所受合外力矩:

$$M = -mgl \sin \theta$$

 $\sin \theta \approx \theta$
 $M = -mgl\theta$



由转动定律
$$\dfrac{d^2 heta}{dt^2} = \dfrac{M}{J} = -\dfrac{mgl heta}{ml^2} = -\dfrac{g}{l} heta$$
令 $\omega^2 = \dfrac{g}{l} \Rightarrow T = \dfrac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\dfrac{g}{l}}$

振动表达式为 $\theta = \theta_m \cos(\omega t + \varphi_0)$

角振幅 θ_m 和初相 φ_0 由初始条件求得。

当θ不是很小时:

单摆周期T与角振幅的关系为:

$$T = T_0 \left(1 + rac{1}{2^2} \sin^2 rac{ heta_m}{2} + rac{1}{2^2} rac{3^2}{4^2} \sin^4 rac{ heta_m}{2} + \cdots
ight)$$

 T_0 为 θ_m 很小时单摆的周期.

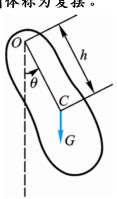
2. 复摆:一个可绕固定轴摆动的刚体称为复摆。

$$-mgh\sin heta=Jrac{d^2 heta}{dt^2}$$
 $heta$ 後小时: $\sin hetapprox heta$

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{mgh}{J}\theta = 0$$

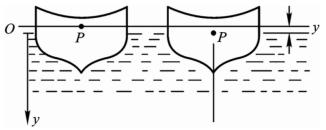
$$\theta = \theta_0 \cos(\omega t + \varphi_0)$$

$$\omega = \sqrt{rac{mgh}{J}} \quad T = rac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{rac{J}{mgh}}$$



例10.1-2 一质量为m的平底船, 其平均水平截面积为S, 吃水深度为h, 如不计水的阻力, 求此船在竖直方向的振动周期.

解:船静止时浮力与重力平衡,



船在任一位置时,以水面为坐标原点,竖直向下的坐标轴 为y轴,船的位移用y表示.

船的位移为业时船所受合力为

$$egin{array}{lll} F &=& -(h+y)
ho Sg + mg = -y
ho Sg \ F &=& -\omega^2 y \end{array}$$

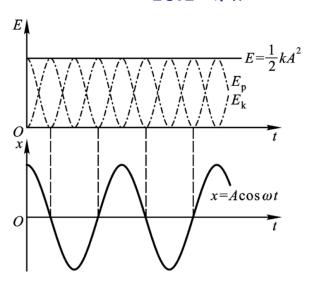
船在竖直方向做简谐振动, 其角频率和周期为

$$\omega = \sqrt{rac{
ho S g}{m}}, \quad T = rac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{rac{m}{
ho g S}}$$
 $m =
ho S h, \quad T = 2\pi \sqrt{rac{h}{g}}$

五、谐振动的能量

以水平弹簧振子为例
$$x=A\cos(\omega t+arphi_0)$$
 $v=rac{dx}{dt}=-\omega A\sin(\omega t+arphi_0)$ 动能 $E_k=rac{1}{2}mv^2=rac{1}{2}kA^2\sin^2(\omega t+arphi_0)$ 势能 $E_p=rac{1}{2}kx^2=rac{1}{2}kA^2\cos^2(\omega t+arphi_0)$ 机械能 $E=E_k+E_p=rac{1}{2}kA^2$

简谐振动系统机械能守恒



六、用能量法解谐振动问题

以水平弹簧振子为例

系统机械能守恒:
$$\frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 = E$$
 对 t 求导:
$$mv\frac{dv}{dt} + kx\frac{dx}{dt} = 0$$
 代入 $v = \frac{dx}{dt}$
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = 0$$
 谐振动的运动方程:
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2x = 0, \ \frac{k}{m} = \omega^2$$

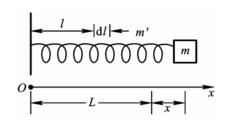
例10.1-3 劲度系数为k, 原长为L, 质量为m'的均匀弹簧, 一端固定, 另一端系一质量为m(>m')的物体, 在光滑水平面内做直线运动. 求解其运动.

解:当物体处于位移x速度为v时,

弹簧元dl的质量为

$$dm' = m' \cdot rac{dl}{L}$$

位移为 $x \frac{l}{L}$ 速度为 $v \frac{l}{L}$



弹簧、物体的动能分别为

$$E_{k1} = \int_0^L rac{1}{2} (rac{m'}{l} dl) \left(rac{l}{L} v
ight)^2 = rac{1}{6} m' v^2 \;\; E_{k2} = rac{1}{2} m v^2$$

系统弹性势能为
$$E_{
m p}=rac{1}{2}kx^2$$

系统机械能守恒,有 $rac{1}{2}mv^2+rac{1}{6}m'v^2+rac{1}{2}kx^2=$ 常量

 $\frac{1}{2}(m+\frac{m'}{2})v^2+\frac{1}{2}kx^2=$ 常量

$$\frac{1}{2}(m+\frac{m'}{2})v^2+\frac{1}{2}kx^2=$$
常量

对时间求导,
$$(m+rac{m'}{3})rac{dv}{dt}+kx=0$$

$$rac{d^2x}{dt^2} + rac{k}{m + rac{m'}{2}}x = 0$$
 仍为简谐振动

$$\omega^2=rac{k}{m+rac{m'}{3}} \quad T=rac{2\pi}{\omega}=2\pi\sqrt{rac{m+rac{m'}{3}}{k}}$$

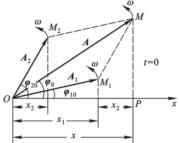
一、同一直线上两个同频率谐振动的合成

某一质点同时参与两个独立的、同方向、同频率的简谐 振动, 其振动位移分别为

$$x_1 = A_1 \cos(\omega t + \phi_{10})$$
 $x_2 = A_2 \cos(\omega t + \varphi_{20})$

合振动:(由振动的叠加原理)

$$x = x_1 + x_2$$
 $\vec{A} = \vec{A}_1 + \vec{A}_2$
 $x = A\cos(\omega t + \varphi_0)$



合振动仍为同方向同频率的简谐振动.

合振动:
$$x = A\cos(\omega t + \varphi)$$

$$A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2\cos(\varphi_{20} - \varphi_{10})}$$

 $A_1\sin\varphi_{10} + A_2\sin\varphi_{20}$

$$\varphi = \tan^{-1} \frac{A_1 \sin \varphi_{10} + A_2 \sin \varphi_{20}}{A_1 \cos \varphi_{10} + A_2 \cos \varphi_{20}}$$

$$egin{align} egin{aligned} egin{aligned} \mathcal{A} & arphi_{20} - arphi_{10} &= 2k\pi \; (k=0,\pm 1,\pm 2,\cdots) \ & \mathbb{M} A &= \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2} &= A_1 + A_2 \end{aligned}$$

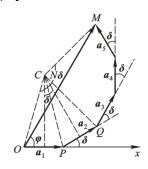
(2) 若
$$arphi_{20}-arphi_{10}=(2k+1)\pi \ \ (k=0,\pm 1,\pm 2,\cdots)$$
 则 $A=\sqrt{A_1^2+A_2^2-2A_1A_2}=|A_1-A_2|$

例10.5-1 求N个同方向同频率的谐振动的合振动.

$$x_1 = a\cos\omega t, \ x_2 = a\cos(\omega t + \delta), \ \cdots,$$
 $x_N = a\cos[\omega t + (N-1)\delta]$

解:
$$\angle OCM = N\delta$$

$$A = OM = 2R\sin\frac{N}{2}\delta$$
 $\triangle \Delta OCP$ 中 $, a = 2R\sin\frac{\delta}{2}$
$$A = a\frac{\sin N\frac{\delta}{2}}{\sin\frac{\delta}{2}}$$



合振动表达式

$$x = A\cos(\omega t + arphi) = arac{\sin Nrac{\delta}{2}}{\sinrac{\delta}{2}}\cos(\omega t + rac{N-1}{2}\delta)$$

$$A=2R\sinrac{N}{2}\delta=arac{\sin Nrac{\delta}{2}}{\sinrac{\delta}{2}}$$

讨论:

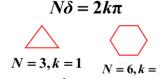


1. 若 $\delta \rightarrow 0$ 则有 $A \rightarrow Na$

$$x=Na\cos\omega t$$

2. 若 $Nrac{\delta}{2} o k\pi$ 则有 A o 0

$$x = 0$$

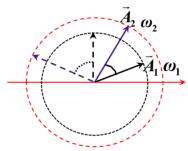




二、同一直线上两个不同频率谐振动的合成 拍 设同方向、角频率分别为 ω_1 和 ω_2 的两简谐振动 $(\omega_2>\omega_1)$,它们所对应的旋转矢量分别为 $\vec{A_1}$ 和 $\vec{A_2}$

$$x_1 = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi_1)$$

$$x_2 = A_2 \cos(\omega_2 t + \varphi_2)$$

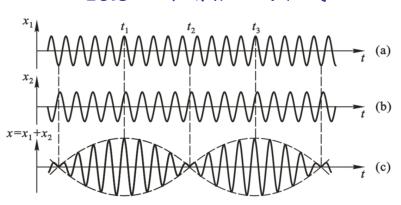


$$x = x_1 + x_2 = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi_1) + A_2 \cos(\omega_2 t + \varphi_2)$$

设:
$$A_1=A_2=A, \quad \varphi_1=\varphi_2=\varphi_0$$

$$x=2A\cos\frac{\omega_2-\omega_1}{2}t\cdot\cos(\frac{\omega_2+\omega_1}{2}t+\varphi_0)$$
 振幅: $\left|2A\cos\frac{\omega_2-\omega_1}{2}t\right|$ 谐振因子: $\cos(\frac{\omega_2+\omega_1}{2}t+\varphi_0)$

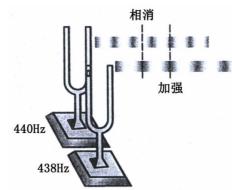
当 ω_2 、 ω_1 满足关系: $|\omega_2-\omega_1|\ll\omega_1,\omega_2$ 振幅随时间缓慢变化, 谐振因子角频率 $\frac{\omega_2+\omega_1}{2}\approx\omega_1$ 合振幅时强时弱周期性缓慢变化的现象 拍现象



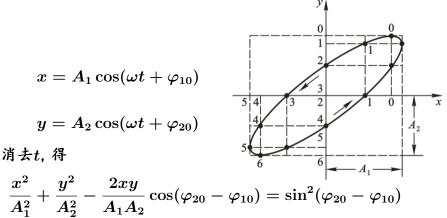
拍的周期: 拍的频率:
$$au=rac{2\pi}{|\omega_2-\omega_1|} \qquad
u_b=rac{|\omega_2-\omega_1|}{2\pi}=|
u_2-
u_1|$$

拍频为 $\nu_2 - \nu_1$ 也可由旋转矢量图示法说明:单位时间内 A_2 比 A_1 多转 $\nu_2 - \nu_1$ 圈,因此两者重合(即合 振动加强) $\nu_2 - \nu_1$ 次。

音叉的拍音演示实验:



一、相互垂直同频率简谐振动的合成



两相互垂直同频率简谐振动的合成, 其振动轨迹 为一椭圆. 椭圆轨迹的形状取决于振幅和相位差。

$$rac{x^2}{A_1^2} + rac{y^2}{A_2^2} - rac{2xy}{A_1A_2}\cos(arphi_{20} - arphi_{10}) = \sin^2(arphi_{20} - arphi_{10})$$

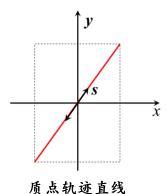
讨论几种特殊情形:

1.
$$\varphi_{20} - \varphi_{10} = 0$$
 (或 $2k\pi$)时
$$\left(\frac{x}{A_1} - \frac{y}{A_2}\right)^2 = 0$$

$$y = \frac{A_2}{A_1} x \quad \Leftrightarrow \frac{A_2}{A_1} > 0$$

$$s = \sqrt{x^2 + y^2}$$

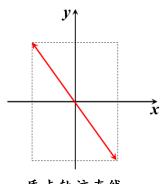
$$= \sqrt{A_1^2 + A_2^2} \cos(\omega t + \varphi_0)$$



$$arphi_{20}-arphi_{10}=\pi$$
 [或 $(2k\pi+\pi)$]时

合振动的振幅:

$$A=\sqrt{A_1^2+A_2^2}$$



质点轨迹直线

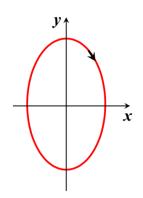
$$egin{align} 2. &arphi_{20}-arphi_{10}=rac{\pi}{2}\left[rac{rak{R}}{2}(2k\pi+rac{\pi}{2})
ight]$$
时 $rac{x^2}{A_1^2}+rac{y^2}{A_2^2}=1 \end{aligned}$

y方向振动超前于x方向 $\pi/2$

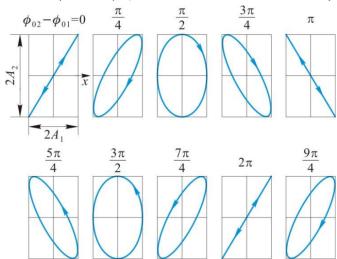
质点振动轨迹为右旋正椭圆.

当 $A_1=A_2$ 时, 合成为右旋圆轨迹.

$$arphi_{20}-arphi_{10}=rac{\pi}{2}\left[ec{f x}(2k\pi-rac{\pi}{2})
ight]$$
时
质点振动轨迹为左旋正椭圆。



两同频率垂直简谐振动在不同相位差时的合成



二、相互垂直不同频率简谐振动的合成

- 1. $\omega_1 \approx \omega_2$ 看成 $\omega_1 = \omega_2$, 但相位差缓慢变化. 合运动轨迹将按不同相位差的合成图形依次缓慢变化.
- 当两振动频率恰成整数比时,得封闭稳定轨迹,称为 李萨如图.

李萨如图

