大学物理

范鹏东

华东理工大学物理系

February 26, 2019

1. 自我介绍

姓名: 范鹏东

办公室:实验二楼217西(徐汇校区)

电话: 15201800058

• E-mail: <u>910490822@qq.com</u>

• 课程QQ群: 336332154

2. 教材,参考书,学习资料

- 教材:普通物理学(第七版)程守洙、江之永编 高等教育出版社
- 参考书: 大学物理 张三慧 编著 清华大学出版社
- 学习资料:
 - 大学物理习题册 华东理工大学出版社
 - 大学物理自测 华东理工大学出版社
 - 大学物理学习指导 华东理工大学出版社 阴其俊 钱水兔 汪溶 陆慧 编著

3. 课程评分标准

• 出勤: 7.5%

• 作业: 7.5%

• 期中考试: 15%

• 期末考试: 70%

4. 课堂规范

- 迟到: 尽量避免迟到,迟到者尽快找座位坐下,尽量 避免影响其他同学.
- 手机静音或关机
- 遵守课堂纪律,不影响他人,学生老师彼此尊重.

5. 为什么学习大学物理?

- 物理学是许多其它自然科学和工程技术的基础: 化学,生物学,电子技术,半导体技术,生物技术,等等
- 学习大学物理是现代人需要具备的基本素质的要求:就像每一个人都会认字。

6. 大学物理学什么?

大学物理上

- 力学
 - 1. 质点的运动
 - 2. 刚体的运动
 - 3. 振动和波
- 热学
 - 1. 气体动理论
 - 2. 热力学

大学物理下

- 电学和光学
- 相对论和量子物理

第一章 运动和力

- 力学的研究对象: 机械运动的规律及其应用
- 力学的主要内容:
 - 运动学: 研究物体位置随时间的变化
 - 动力学: 研究机械运动发生的原因
 - 静力学: 研究物体平衡的条件

一、质点:没有物体的形状和大小,只具有该物体全部质量的点。

注意:

由于研究的运动不同,同一个物体有时可看作一个 质点,有时则不可!

例如:地球的运动

- 公转: 形状和大小可以忽略, 可以看作质点.
- 自转:形状和大小不可以忽略,不可以看作质点.

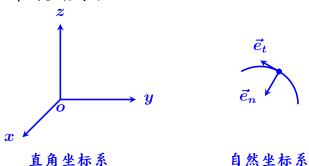
二、参考系和坐标系

- 绝对性: 不存在绝对静止的物体
- 相对性:描述物体的运动需要以别的物体(参照系)作参照,在不同的参照系中,对同一物体的运动具有不同的描述。

例如:匀速运动的车厢中的自由落体运动,车厢中 的观测者看到的是自由落体运动,地面上的观测者 看到的是平抛运动。

坐标系:固定于参照系,用于对运动的定量描述。

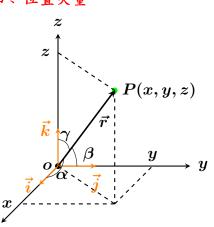
常用坐标系:



三、空间和时间

- 空间:反映了物质的广延性,与物体的体积和位置的 变化联系在一起。
- 时间: 反映物理事件的顺序性和持续性。
- 时空范围: 宇宙的尺度 10^{26} m(~ 150 亿光年)到微观 粒子尺度 10^{-15} m,从宇宙的年龄 10^{18} s(~ 150 亿年)到微观粒子的最短寿命 10^{-24} s。
- 空间和时间的下限: 分别为普朗克长度10⁻³⁵m和普朗克时间10⁻⁴³s。

四、位置矢量



$$\bullet \ \vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

大小:
$$|ec{r}|=\sqrt{x^2+y^2+z^2}$$

• 方向:
$$\left\{egin{array}{l} \coseta=rac{|ec{r}}{y} \ \coseta=rac{|ec{r}|}{|ec{r}|} \end{array}
ight.$$

 $\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1$

位置矢量产的性质:

- 矢量性: rr有大小,有方向。遵守矢量运算法则。
- 瞬时性: $\vec{r}(t)$ 是t的函数。
- 相对性: 质点P在同一时刻t相对于不同参照系的位置 矢量不同。

五、运动方程、轨道方程

• 运动方程:位置矢量和时间的函数关系

失量式:
$$\vec{r} = \vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$$

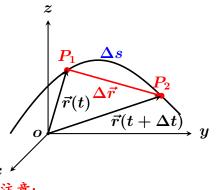
标量式:
$$x=x(t), y=y(t), z=z(t)$$

运动叠加原理: 质点的运动可以看作是各分运动的矢 量合成。

轨道方程:质点位置坐标间的函数关系将质点的运动方程中的时间t消去,即可得质点的轨道方程。

$$x = x(y)$$
 $\stackrel{\triangleleft}{ ext{$\stackrel{\circ}{ ext{$\circ$}}}} y = y(x)$

六、 位移: 位置矢量的增量



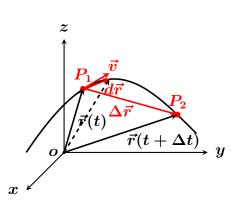
- t时刻, P₁点, 位矢 为 $\vec{r}(t)$
- $t + \Delta t$ 时刻, P_2 点,位 矢为 $\vec{r}(t + \Delta t)$
- 从P.到P。的有向线 段(位移)记为 $\Delta \vec{r}$
- $\bullet \ \Delta \vec{r} = \vec{r}(t + \Delta t) \vec{r}(t)$

注意:

- Δr̄是矢量
- ullet $|\Deltaec{r}|
 eq \Delta r$, $\Delta r = |\vec{r}_2| - |\vec{r}_1|$

• $|\Delta \vec{r}| \neq \Delta s$, Δs : 路程(标量) $\Delta t
ightarrow 0$ 时,|dec r| = ds

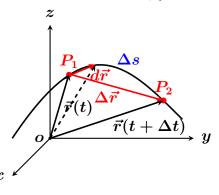
七、速度



- 平均速度: $\overline{\vec{v}} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$
- 方向: △r的方向
- 大小: $\overline{v} = \left| \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} \right|$
- 瞬时速度:

$$ec{v} = \lim_{\Delta t o 0} rac{\Delta ec{r}}{\Delta t} = rac{dec{r}}{dt}$$

- 方向:沿该时刻该位置 轨道的切线方向并指向 前进的一侧。
- 大小: $v = |\vec{v}| = \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right|$



• 平均速率:
$$\overline{v} = \frac{\Delta s}{\Delta t}$$

・瞬时速率: $v = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{ds}{dt}$

$$egin{aligned} oldsymbol{\Delta} s
eq |\Deltaec{r}|, \ \overline{v} = rac{\Delta s}{\Delta t}
eq \left|rac{\Deltaec{r}}{\Delta t}
ight| = \left|ec{v}
ight| \end{aligned}$$

注意:

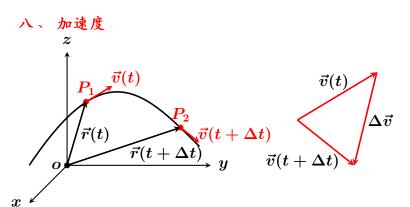
平均速率≠平均速度的大小

•
$$ds=|dec{r}|$$
, $|ec{v}|=rac{|dec{r}|}{dt}=rac{ds}{dt}=v$ 瞬时速度的大小二瞬时速率

• 直角坐标系中, 速度的表达式

$$egin{aligned} ec{v} &= rac{dec{r}}{dt} = rac{dx}{dt} ec{i} + rac{dy}{dt} ec{j} + rac{dz}{dt} ec{k} \end{aligned}$$
 $egin{aligned} ec{v} &= v_x ec{i} + v_y ec{j} + v_z ec{k} \end{aligned}$
 $v_x &= rac{dx}{dt}, v_y = rac{dy}{dt}, v_z = rac{dz}{dt}$
 $v_y &= |ec{v}| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} \end{aligned}$

• 瞬时速度 \vec{v} 的性质: 矢量性、瞬时性、相对性



• 平均加速度: $\overline{\vec{a}} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$

方向:速度增量 $\Delta \vec{v}$ 的方向。

• 瞬时加速度: $\vec{a} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2}$ 方向: 当 $\Delta t \to 0$ 时,速度增量 $\Delta \vec{v}$ 的极限方向,

性质:矢量性、瞬时性、相对性

• 直角坐标系中,加速度的表达式

$$egin{array}{lll} ec{a} &=& dec{v}/dt = (dv_x/dt)ec{i} + (dv_y/dt)ec{j} + (dv_z/dt)ec{k} \ &=& (d^2x/dt^2)ec{i} + (d^2y/dt^2)ec{j} + (d^2z/dt^2)ec{k} \ &=& a_xec{i} + a_yec{j} + a_zec{k} \ &=& |ec{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2} \end{array}$$

九、运动学的两类问题

• 求导问题:

已知:
$$ec{r}=ec{r}(t)$$
, 求: $ec{v}=ec{v}(t)$, $ec{a}=ec{a}(t)$

• 积分问题:

已知:
$$ec{a}=ec{a}(t)$$
和初始条件 $t=0$, (x_0,y_0,z_0) , (v_{0x},v_{0y},v_{0z}) , 求: $ec{v}=ec{v}(t)$, $ec{r}=ec{r}(t)$

例题1.1-1. 已知 $ec{r}=t^3ec{i}+t^2ec{j}$ (r以m计,以s计) 求:

・
$$t=1s$$
到 $t=2s$ 的位移 $ec{r}(t=1)=ec{i}+ec{j}, \qquad ec{r}(t=2)=8ec{i}+4ec{j}$ $\Delta ec{r}=ec{r}(t=2)-ec{r}(t=1)=7ec{i}+3ec{j}$

• 上述时间内的平均速度

$$\overline{ec{v}} = rac{\Delta ec{r}}{\Delta t} = 7 ec{i} + 3 ec{j}$$

• t=1s及t=2s时刻的瞬时速度

$$egin{aligned} ec{v} &= rac{dec{r}}{dt} = 3t^2ec{i} + 2tec{j} \ ec{v}(t=1) &= 3ec{i} + 2ec{j}, & ec{v}(t=2) = 12ec{i} + 4ec{j} \end{aligned}$$

• 上述时间内的平均加速度

$$egin{align} \overline{ec d} &= rac{ec v(t=2) - ec v(t=1)}{\Delta t}, \hspace{0.5cm} ec v = 3t^2ec i + 2tec j \ \ ec v(t=2) &= 12ec i + 4ec j, \hspace{0.5cm} ec v(t=1) = 3ec i + 2ec j \ \ \overline{ec d} &= 9ec i + 2ec j \ \end{array}$$

• t=1s时刻的瞬时加速度

$$egin{aligned} ec{a}&=rac{dec{v}}{dt}, \quad ec{v}&=3t^2ec{i}+2tec{j} \ ec{a}&=6tec{i}+2ec{j}, \quad ec{a}(t=1)=6ec{i}+2ec{j} \end{aligned}$$

t = 1到t = 2的路程

$$egin{array}{lll} ds &=& |dec{r}|, \; ec{r} = t^3 ec{i} + t^2 ec{j}, \; dec{r} = (3t^2 dt) ec{i} + (2t dt) ec{j}, \ |dec{r}| &=& \sqrt{9t^4 (dt)^2 + 4t^2 (dt)^2} = \sqrt{9t^4 + 4t^2} dt = ds, \end{array}$$

$$|dr| = \sqrt{9t^4(dt)^2 + 4t^2(dt)^2} = \sqrt{9t^4 + 4t^2}dt = ds$$
 $\Delta s = \int_{s(t-1)}^{s(t-2)} ds = \int_{t-1}^{t-2} \sqrt{9t^4 + 4t^2} dt$

$$= \int_{t-1}^{t-2} t \sqrt{9t^2 + 4} \ dt$$

$$= \int_{t=1}^{\infty} t\sqrt{9t^2 + 4t} dt$$

$$= \frac{1}{27} (9t^2 + 4)^{3/2} \Big|_{t=1}^{t=2}$$

$$= \frac{1}{27}[(9 \times 4 + 4)^{3/2} - (9 + 4)^{3/2}]$$

$$= \frac{1}{27}[(40)^{3/2} - (13)^{3/2}]$$

•
$$t=1$$
到 $t=2$ 的平均速率

$$\bar{v} = \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{1}{27} [(40)^{3/2} - (13)^{3/2}]$$

• t=1时刻的瞬时速率

$$v(t) = |\vec{v}| = \sqrt{(3t^2)^2 + (2t)^2} = t\sqrt{9t^2 + 4},$$
 $v(t = 1) = \sqrt{9 + 4} = \sqrt{13}$

例题1.1-2. 已知: $\vec{r} = 3\cos(\frac{\pi}{6}t)\vec{i} + 3\sin(\frac{\pi}{6}t)\vec{j}$ 试求: 1. 轨迹方程; 2. 瞬时速度; 3. 瞬时加速度。

解: 1. 运动方程的标量式为

$$x = 3\cos(\frac{\pi}{6}t)$$
, $y = 3\sin(\frac{\pi}{6}t)$

从标量式中消去t得轨迹方程: $x^2 + y^2 = 3^2$

2. 瞬时速度:

$$\begin{split} \vec{r} &= 3\cos(\frac{\pi}{6}t)\vec{i} + 3\sin(\frac{\pi}{6}t)\vec{j} \\ \vec{v} &= \frac{d\vec{r}}{dt} = -3 \times \frac{\pi}{6}\sin(\frac{\pi}{6}t)\vec{i} + 3 \times \frac{\pi}{6}\cos(\frac{\pi}{6}t)\vec{j} \\ &= -\frac{\pi}{2}\sin(\frac{\pi}{6}t)\vec{i} + \frac{\pi}{2}\cos(\frac{\pi}{6}t)\vec{j} \end{split}$$

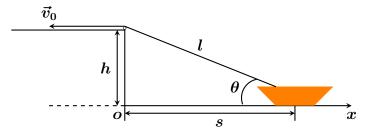
3. 瞬时加速度

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = -3(\frac{\pi}{6})^2 \cos(\frac{\pi}{6}t)\vec{i} - 3(\frac{\pi}{6})^2 \sin(\frac{\pi}{6}t)\vec{j}$$

$$= -(\frac{\pi}{6})^2 [3\cos(\frac{\pi}{6}t)\vec{i} + 3\sin(\frac{\pi}{6})\vec{j}] = -(\frac{\pi}{6})^2 \vec{r}$$

 \vec{a} 与 \vec{r} 方向相反,可见加速度指向圆心。

例题1.1-3. 在离水面高度为h的岸边,有人用绳子拉船靠岸, 收绳的速率恒为 v_0 ,任一时刻船离岸边的距离为s,求船靠岸的速率.



解:把绳子的速度分解,其中一个水平分量就是船的速度 $v=v_0\cos heta$ $\qquad v_0=-rac{dl}{dt},\,s=\sqrt{l^2-h^2},$ $\qquad v_0=-rac{dl}{dt}$

$$rac{ds}{dt}=rac{2lrac{dl}{dt}}{2\sqrt{l^2-h^2}}=-v_0rac{l}{s}=-rac{at}{\cos heta}$$
, $\midec{v}_{
eta}\mid=rac{v_0}{\cos heta}$

求加速度的大小.

$$egin{array}{lll} v &=& -v_0rac{l}{s} \ a &=& rac{dv}{dt} = rac{d(-v_0l/s)}{dt} = -v_0\left[rac{dl}{dt}rac{1}{s} + l(-rac{1}{s^2})rac{ds}{dt}
ight] \ &=& -v_0\left[(-v_0)rac{1}{s} - rac{l}{s^2}(-v_0)rac{l}{s}
ight] = rac{v_0^2}{s}\left[1 - rac{l^2}{s^2}
ight] \ &=& rac{v_0^2}{s}\left[rac{s^2 - l^2}{s^2}
ight] = -rac{v_0^2h^2}{s^3} \ ec{a} \mid &=& rac{v_0^2h^2}{s^3} \end{array}$$

已知t=0时刻, 小船距离岸边 s_0 , 求小船的运动方程.

$$egin{aligned} rac{ds}{dt} &= -v_0 rac{l}{s} = -v_0 rac{\sqrt{h^2 + s^2}}{s}, \ rac{sds}{\sqrt{s^2 + h^2}} &= -v_0 dt, \ \int_{s_0}^s rac{sds}{\sqrt{s^2 + h^2}} &= \int_0^t (-v_0) dt, \ \sqrt{s^2 + h^2} - \sqrt{s_0^2 + h^2} &= -v_0 t, \ s^2 + h^2 &= \left(\sqrt{s_0^2 + h^2} - v_0 t
ight)^2, \ s &= \sqrt{\left(\sqrt{s_0^2 + h^2} - v_0 t
ight)^2 - h^2}. \end{aligned}$$

例题1.1-4. 已知质点做直线运动,加速度 (1) a= 常量; (2) $a=k_1t$; (3) $a=-k_2v$; (4) $a=-k_3x$, 求质点在任意时刻的速度和运动学方程(开始时 $x=x_0$, $v=v_0$, k_1 , k_2 , k_3 为正值常量).

解:
$$(1)$$
 $a = 常量$

$$egin{array}{lll} a &=& dv/dt, & dv = adt, & \int_{v_0}^v dv = \int_0^t adt, \ &v = v_0 + at \ &v = &dx/dt, & dx = vdt, & \int_{x_0}^x dx = \int_0^t (v_0 + at)dt, \ &x = x_0 + v_0 t + (1/2)at^2 \end{array}$$

(2)
$$a = k_1 t$$

$$egin{array}{lll} a &=& dv/dt, & dv = adt, & \int_{v_0}^v dv = \int_0^t k_1 t dt, \ & v = v_0 + (1/2)k_1 t^2 \ & v &=& dx/dt, & dx = v dt, & \int_{x_0}^x dx = \int_0^t (v_0 + rac{1}{2}k_1 t^2) dt, \ & x = x_0 + v_0 t + (1/6)k_1 t^3 \end{array}$$

$$(3) a = -k_2 v$$

$$egin{array}{lll} a &=& dv/dt, & dv = adt, & dv = -k_2vdt, & dv/v = -k_2dt, \ &\int_{v_0}^v rac{dv}{v} = \int_0^t (-k_2)dt, & \ln v - \ln v_0 = -k_2t, \ &v = v_0e^{-k_2t} \ &v = &dx/dt, & dx = vdt, &\int_{x_0}^x dx = \int_0^t v_0e^{-k_2t}dt, \end{array}$$

$$x = x_0 + \frac{v_0}{k_2} (1 - e^{-k_2 t})$$

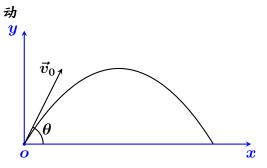
$$(4) a = -k_3 x$$

$$egin{array}{ll} a &=& dv/dt = d^2x/dt^2, & -k_3x = rac{d^2x}{dt^2}, \ & x = c_1\cos(\sqrt{k_3}t + c_2), \ & v = dx/dt = -c_1\sqrt{k_3}\sin(\sqrt{k_3}t + c_2), \ & dots t = 0, v = v_0, x = x_0; \ & dots x_0 = c_1\cos(c_2), & v_0 = -c_1\sqrt{k_3}\sin(c_2); \ & c_1 = \sqrt{x_0^2 + (rac{v_0}{\sqrt{k_3}})^2}, & an c_2 = -rac{v_0}{x_0\sqrt{k_3}}. \end{array}$$

速度v和位置x的关系:

$$egin{array}{lll} a & = & dv/dt = rac{dv}{dx}rac{dx}{dt} = vrac{dv}{dx}, & -k_3x = vrac{dv}{dx}, \ & -k_3xdx = vdv, & \int_{x_0}^x -k_3xdx = \int_{v_0}^v vdv, \ & v = \pm \sqrt{v_0^2 - k_3(x^2 - x_0^2)} \end{array}$$

• 定义: 不计空气阻力, 从地面附近抛出物体所作的运



初始条件: t=0时, $x_0=0$, $y_0=0$; $v_{0x}=v_0\cos\theta$, $v_{0y}=v_0\sin\theta$;

- 加速度: $a_x = 0$, $a_y = -g$
- 速度: $v_x = v_0 \cos \theta$, $v_y = v_0 \sin \theta gt$
- 运动方程: $x=(v_0\cos\theta)t$, $y=(v_0\sin\theta)t-\frac{1}{2}gt^2$
- 轨迹方程: $y = x \tan \theta \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \theta} x^2$

• 水平射程:
$$y = x \tan \theta - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \theta} x^2 = 0$$

$$\Rightarrow x = 0 \text{ (含去)}; \ x = \frac{2v_0^2 \sin \theta \cos \theta}{g} = \frac{v_0^2 \sin 2\theta}{g}$$

• 最高点: x = ?. $u = y_{\text{max}} = ?$

$$y = x \tan \theta - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \theta} x^2$$

$$\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=\bar{x}} = \tan \theta - \frac{g}{v_0^2 \cos^2 \theta} \bar{x} = 0$$

$$ar{x}=rac{v_0^2}{2g}\sin 2 heta$$
 , $y_{
m max}=rac{v_0^2\sin^2 heta}{2g}$

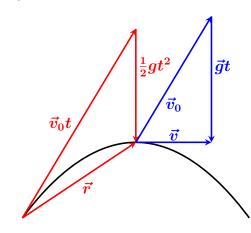
• 飞行时间:

$$y=(v_0\sin heta)t-rac{1}{2}gt^2=0\Rightarrow t=0$$
(舍去); $t=rac{2v_0\sin heta}{q}.$

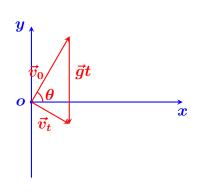
抛体运动的另一种运动 合成:

$$ec{v}=ec{v}_0+ec{g}t$$
, $ec{r}=ec{v}_0t+rac{1}{2}ec{g}t^2$

初速70的匀速直线运 动和竖直方向上自由落 体运动的合成



例1.2-1: 一人在平地上以 \vec{v}_0 抛出一个铅球,抛射角为 $\theta(>45^\circ)$. 试问: 经过多少时间后, 铅球得速度方向 于 \vec{v}_0 相垂直,此时铅球 的速度大小为多少?



解:由抛体运动的速度矢量 图可知,当 $v_t \perp v_0$ 时,有: $gt\sin\theta = v_0 \Rightarrow$

$$t = \frac{v_0}{g\sin\theta}$$

$$rac{v_0}{v_t} = an heta \Rightarrow v_t = rac{v_0}{ an heta}$$

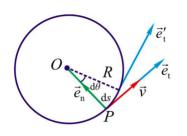
$$\theta > 45^{\circ}$$
?

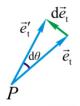
飞行时间:
$$t=rac{2v_0\sin\theta}{g}>rac{v_0}{g\sin\theta}\Rightarrow\sin^2\theta>rac{1}{2}\Rightarrow\sin\theta>rac{\sqrt{2}}{2}\Rightarrow\theta>45^\circ$$

一、切向加速度和法向加速度

1. 自然坐标系:

在质点的运动轨迹上任一点建立坐标系,其中一根坐标轴沿轨迹在该点 P 的切线方向,该方向单位矢量用 $\vec{e_t}$ 表示;另一坐标轴沿该点轨迹的法线并指向曲线凹侧,相应单位矢量用 $\vec{e_n}$ 表示.





沿轨迹上各点,自 然坐标轴的方位是 不断地变化着的。

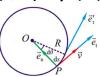
2. 速度和加速度:

质点速度的方向沿着轨迹的切向,表示为:

$$ec{v} = vec{e}_t = rac{ds}{dt}ec{e}_t$$

加速度为:

$$ec{a} = rac{dec{v}}{dt} = rac{dv}{dt} ec{e}_t + v rac{dec{e}_t}{dt}$$
 $dec{e}_t = d heta ec{e}_n$
 $rac{dec{e}_t}{dt} = rac{d heta}{dt} ec{e}_n = \omega ec{e}_n = rac{v}{R} ec{e}_n$
 $ec{a} = rac{dv}{dt} ec{e}_t + rac{v^2}{R} ec{e}_n$



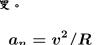
 \vec{e}'_{t} $\vec{d}\vec{e}_{t}$

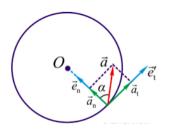
$$ec{a}=rac{dv}{dt}ec{e}_t+rac{v^2}{R}ec{e}_n=a_tec{e}_t+a_nec{e}_n$$

切向加速度:表示速率变化的 快慢。

$$a_t = rac{dv}{dt} = rac{d^2s}{dt^2}$$

法向加速度:表示速度方向变化的快慢。





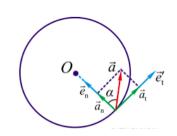
• 总加速度的大小:

$$a=\sqrt{a_t^2+a_n^2}$$

• 方向(与法向的夹角):

$$\alpha = \arctan(a_t/a_n)$$

• 匀速圆周运动:

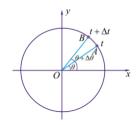


$$a_t = dv/dt = 0, \quad a_n = v^2/R =$$
 \sharp \sharp

速度只改变方向,大小不变。

二、圆周运动的角量描述

设质点在Oxy平面内 绕O点、沿半径为R的轨道 做圆周运动,以Ox轴为参 考方向。



- 角位置: θ
- 角位移: $\Delta\theta$ (rad) (规定逆时针方向为正)
- 角速度:

$$\omega = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \theta}{\Delta t} = \frac{d\theta}{dt} \text{ (rad/s)}$$

• 角加速度;

匀变速圆周运动

(角量描述)

$$lpha = \lim_{\Delta t o 0} rac{\Delta \omega}{\Delta t} = rac{d\omega}{dt} \; (\mathrm{rad/s^2})$$

V.S.

匀变速直线运动

(线量描述)

三、角量和线量的关系

质点做圆周运动时,线量(速度、加速度)和角量(角速度、角加速度)之间,存在着一定的关系:

圆周运动中,法向加速度也叫向心加速度。

例1.3-1 计算地球自转时地面上各点的速度和加速度。解: 地球自转周期 $T = 24 \times 60 \times 60$ s. 角速度大小为

$$\omega = rac{2\pi}{T} = 7.27 imes 10^{-5} \; \mathrm{s}^{-1}$$

地面上纬度为 φ 的P点,其圆周运动的半径为

$$R' = R\cos\varphi$$

P点速度的大小为

$$v = R'\omega = \omega R \cos \varphi$$

= $4.65 \times 10^2 \cos \varphi$ m/s

速度的方向与运动圆周相切。

P点只有运动平面上的向心加速度, 其大小为

$$a_n = R'\omega^2 = \omega^2 R \cos \varphi$$

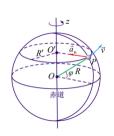
= $3.37 \times 10^{-2} \cos \varphi \text{ m/s}^2$

方向在运动平面上由P指向地轴

如已知北京的纬度是北纬 39°57′, 则

$$v = 356 \text{ m/s}$$

 $a_n = 2.58 \times 10^{-2} \text{ m/s}^2$



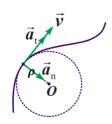
四、一般平面曲线运动中的加速度

设曲线的任意一点处的曲率半径为ho

- 切向加速度: $\vec{a}_t = rac{dv}{dt} \vec{e}_t$
- 法向加速度: $ec{a}_n = rac{v^2}{
 ho} ec{e}_n$

$$ec{a}=ec{a}_t+ec{a}_n=rac{dv}{dt}ec{e}_t+rac{v^2}{
ho}ec{e}_n$$

法向加速度 \vec{a}_n 处处指向曲率中心。



例1.3-2: 一飞轮边缘上一点所经过的路程与时间的关系为 $s=v_0t-\frac{1}{2}bt^2$, v_0 、b 都是正的常量。(1) 求该点在时刻t的加速度。(2) t 为何值时,该点的切向加速度与法向加速度的大小相等?已知飞轮的半径为R。

解: (1) 该点的速率为

$$v=rac{ds}{dt}=rac{d}{dt}(v_0t-rac{1}{2}bt^2)=v_0-bt$$

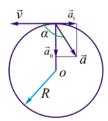
该点做匀变速圆周运动。 切向加速度为: $a_t=rac{dv}{dt}=rac{d}{dt}(v_0-bt)=-b$ 法向加速度为: $a_n=rac{v^2}{R}=rac{(v_0-bt)^2}{R}$

t时刻该点的加速度为

$$a = \sqrt{a_t^2 + a_n^2} = rac{1}{R} \sqrt{R^2 b^2 + (v_0 - bt)^4}$$

加速度的方向和速度的夹角为

$$\alpha = \arctan\left[\frac{(v_0 - bt)^2}{-Rb}\right]$$



(2) 切向加速度与法向加速度的大小相等,即

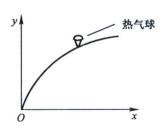
$$|a_t|=a_n,\,\,b=rac{(v_0-bt)^2}{R}, \Rightarrow t=rac{(v_0-\sqrt{bR})}{b}$$

例1.3-3 一气球从地面以速率 v_0 匀速上升,由于风的影响,在上升过程中,其水平速率接 $v_x=by$ 的规律增大。求: (1)气球的运动学方程; (2) 气球运动的切向加速度和法向加速度; (3) 轨迹曲率半径与高度y的关系。

解: (1) 如图所示,可以写出

$$dx/dt=by,\;\;dy/dt=v_0$$
 $y=v_0t,\;\;\;x=rac{1}{2}bv_0t^2$ $x=(b/2v_0)y^2$

运动轨迹是一条抛物线。



(2) 气球的速度大小

$$egin{align} v &= \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{b^2 y^2 + v_0^2} = v_0 \sqrt{b^2 t^2 + 1} \ a_t &= dv/dt = rac{b^2 v_0 y}{\sqrt{b^2 y^2 + v_0^2}}, \;\; a &= \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = b^2 v_0 \ a_n &= \sqrt{a^2 - a_t^2} = rac{b v_0^2}{\sqrt{b^2 y^2 + v_0^2}} \ \end{cases}$$

(3) 曲率半径

$$ho = rac{v^2}{a_n} = rac{(b^2y^2 + v_0^2)^{3/2}}{bv_0^2}$$