

一般力的功:

$$A = \int dA = \int \vec{F} \cdot d\vec{s} = \int F \cos \theta ds = \frac{1}{2} mv_b^2 - \frac{1}{2} mv_a^2$$

保守力的功:

$$A_{\text{保内}} = - (E_{pb} - E_{pa})$$

$$E_{P\text{重}} = mgh$$

$$E_p(x, y, z) = \int_{(x, y, z)}^{E_{pa}=0} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$E_{P\text{弹}} = \frac{1}{2} kx^2$$

系统的动能定理

$$E_{P\text{引}} = -\frac{GMm}{r}$$

$$A = A_{\text{外}} + A_{\text{保内}} + A_{\text{非保内}} = E_{k2} - E_{k1}$$

系统的功能原理

$$A_{\text{外}} + A_{\text{非保内}} = E_2 - E_1$$

机械能守恒定律

$$\text{当 } A_{\text{外}} + A_{\text{非保内}} = 0 \quad \text{则: } E_{k2} + E_{P2} = E_{k1} + E_{P1} = C$$

讨论:

1. 在非惯性系中应用动能定理、功能原理时，必须考虑惯性力作功。

2. 封闭系统 $(A_{\text{外}}=0)$ $\left\{ \begin{array}{ll} A_{\text{非保内}} = 0 \text{ — 机械能} & \text{守恒} \\ A_{\text{非保内}} \neq 0 \text{ — 机械能} & \text{不守恒} \end{array} \right.$

若: $A_{\text{非保内}} > 0$ — 其它能量 \rightarrow 机械能

$A_{\text{非保内}} < 0$ — 机械能 \rightarrow 其它能量

注意: 一个封闭系统经历任何变化时，该系统的所有能量的总和是不变的——**能量守恒定律**

例1 M, m间有摩擦, M与地面间
无摩擦, m相对于M斜向上运动

以m, M, 地面为**系统**, **作用力**

外力: \vec{F}

内力 { 保守力: mg, Mg
非保守力: f_r, N, N'

系统的动能定理

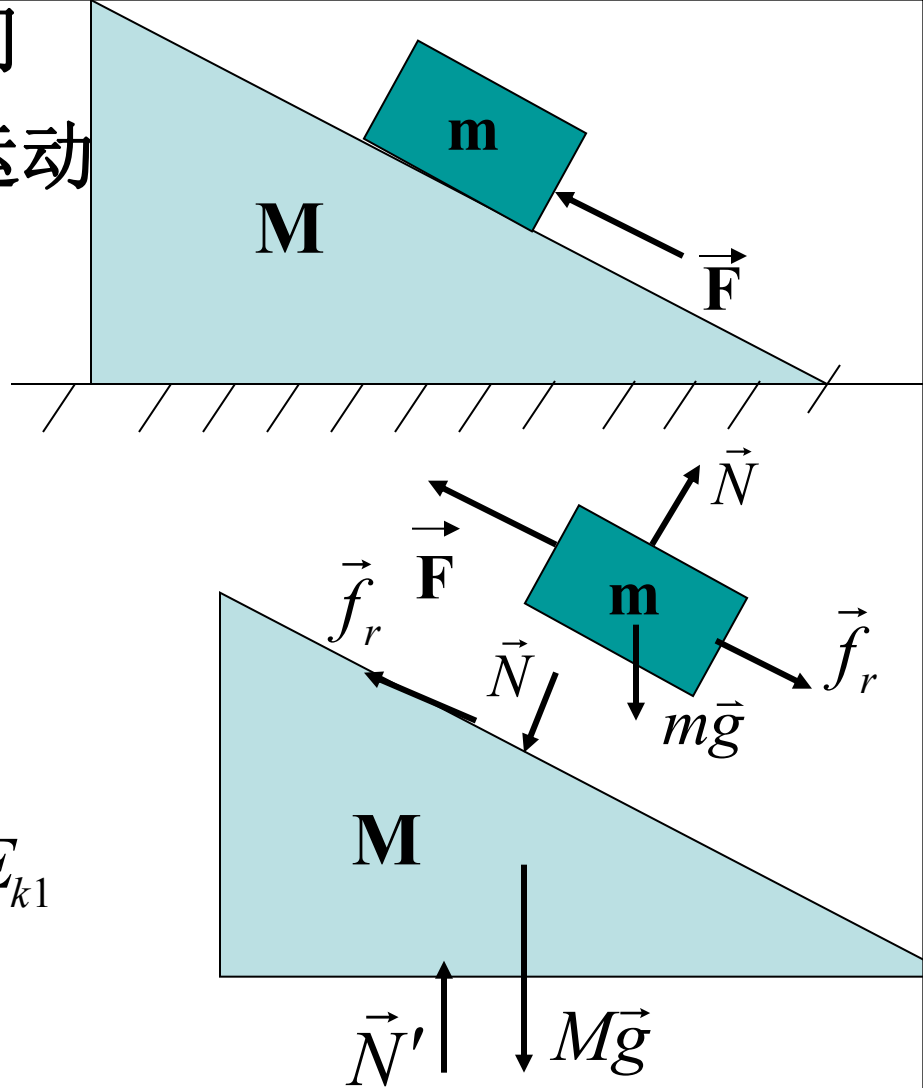
$$A = A_{\text{外}} + A_{\text{保内}} + A_{\text{非保内}} = E_{k2} - E_{k1}$$

系统的功能原理

$$A_{\text{外}} + A_{\text{非保内}} = E_2 - E_1$$

机械能守恒定律

当 $A_{\text{外}} + A_{\text{非保内}} = 0$ 则: $E_{k2} + E_{P2} = E_{k1} + E_{P1} = C$



例2 地球 M, R , 质点 m 距地面高 h , 取地球面为0势能, 求质点地球

系统在此相对位置的引力势能。

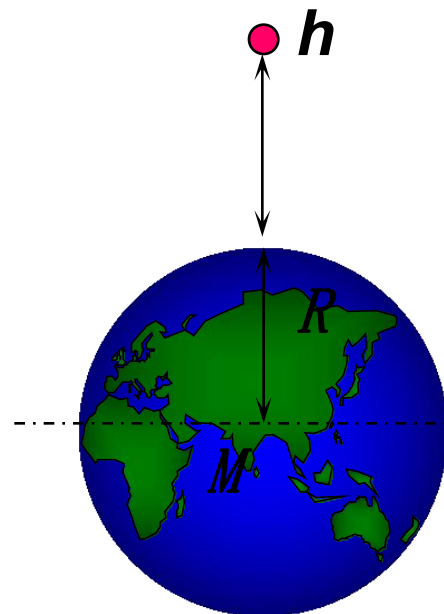
解:
$$E_p = A = \int_{h+R}^R -G \frac{Mm}{r^2} dr$$
$$= G \frac{Mm}{R} - G \frac{Mm}{R+h} = GMm \frac{h}{R(R+h)}$$

$$\because h \ll R$$

$$\therefore R(R+h) \approx R^2$$

$$\left. \begin{array}{l} E_p = GMm \frac{h}{R^2} \\ \text{又: } mg = G \frac{Mm}{R^2} \end{array} \right\} \Rightarrow E_p = mgh$$

地球



可见重力势能是万有引力势能在地球表面附近的一个特例

例3. 一质量为 m 的物体, 由静止开始沿着四分之一的圆周, 从A滑到B, 在B处速度的大小为 v_B , 圆半径为 R . 求: 物体从A到B, 摩擦力所做之功.

已知: $m, v_B, R, v_A=0$

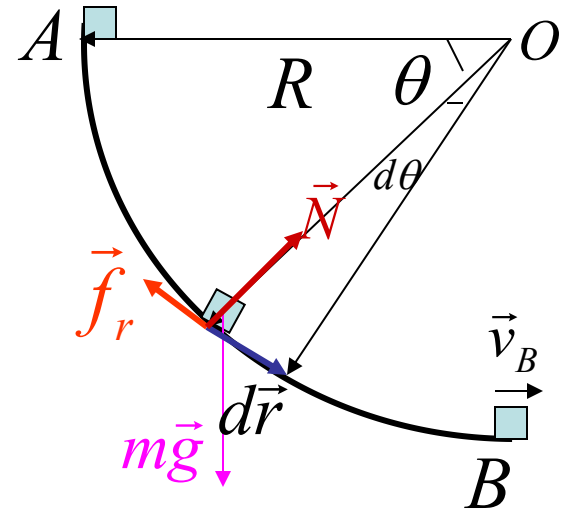
求: A_{fr}

(1). 由功的定义解:

$$A_{f_r} = \int \vec{f}_r d\vec{r} = -\int f_r dr$$

切向: $mg \cos \theta - f_r = ma_t = m \frac{dv}{dt} \Rightarrow f_r = mg \cos \theta - m \frac{dv}{dt}$

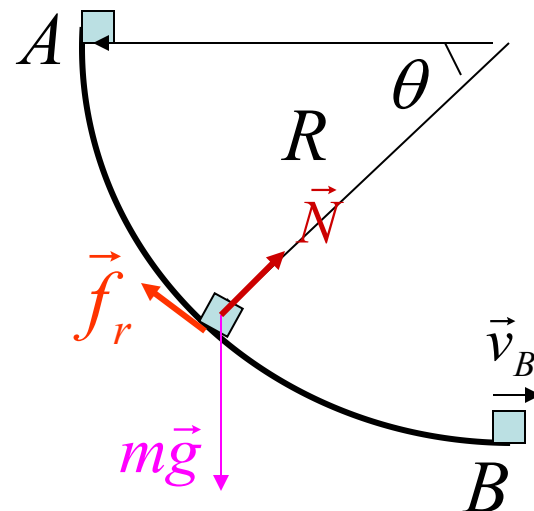
$$A_{f_r} = \int dA = \int_0^{v_B} mv dv - \int_0^{\frac{\pi}{2}} mgR \cos \theta \cdot d\theta = \frac{1}{2} mv_B^2 - mgR$$



(2). 应用动能定理解

以m为研究对象: $A = E_{k2} - E_{k1}$

合力 { $\begin{cases} \text{mg} \begin{cases} \text{mg}\cos\theta & \text{—— 做功} \\ \text{mg}\sin\theta & \text{—— 不做功} \end{cases} \\ \text{N} & \text{—— 不做功} \\ \text{f}_r & \text{—— 做功} \end{cases}$



$$A = A_{mg\cos\theta} + A_{f_r} = \int mg \cos \theta \cdot ds + A_{f_r} = mgR + A_{f_r}$$

$$= \frac{1}{2}mv_B^2 - \frac{1}{2}mv_A^2 = \frac{1}{2}mv_B^2$$

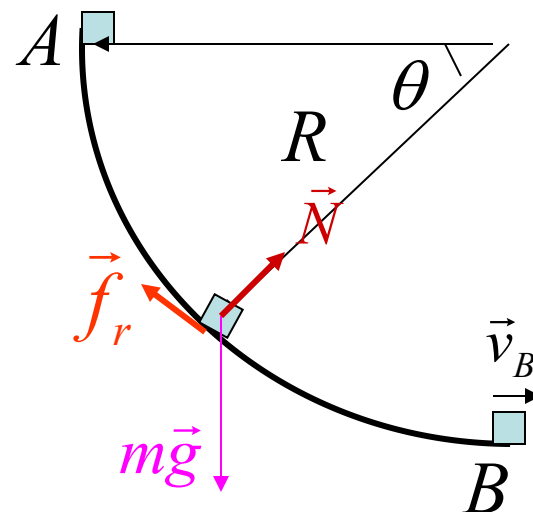
$$\therefore A_{f_r} = \frac{1}{2}mv_B^2 - mgR$$

(3). 应用功能原理解

以m和地球为研究系统:

$$A_{\text{外}} + A_{\text{非保内}} = E_2 - E_1 = (E_{k2} + E_{p2}) - (E_{k1} + E_{p1})$$

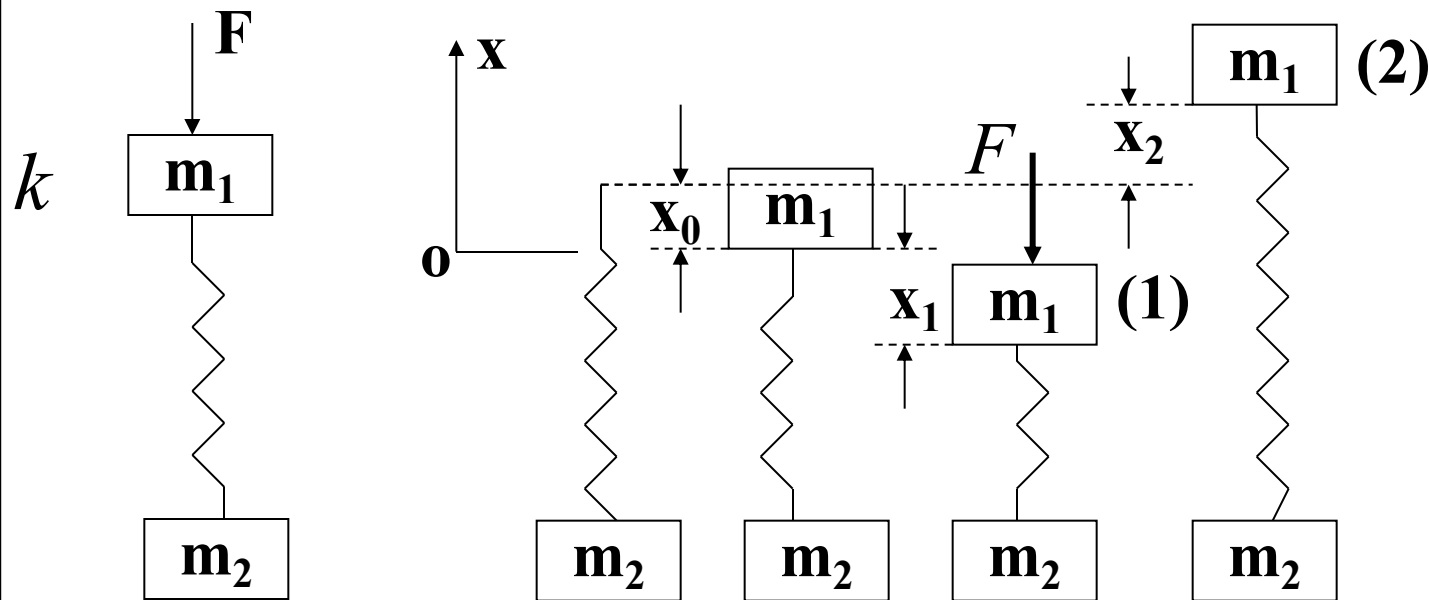
受力分析 { 外力: 无
保守内力: mg
非保守内力 { N : 不做功
 f_r : 做功



$$\begin{aligned} \therefore A_{f_r} &= \left(\frac{1}{2} m v_B^2 + 0 \right) - (0 + mgR) \quad (\text{以B点为重力势能零点}) \\ &= \frac{1}{2} m v_B^2 - mgR \end{aligned}$$

例4. m_2 放在在地面上， m_1 与 m_2 之间弹簧（ k ）相连，
 问：（1）以 m_1 的平衡位置为弹性势能和重力势能的零点，写出系统（ m_1 ，弹簧，地球）的总势能表达式？
 （2） F 力为多大，才能使力突然撤除时，上面板跳起，并能使下面的板刚好被提起？

选平衡位置为坐标原点 o



(1) 选平衡位置为坐标原点 o ，且以 o 点为弹性势能和重力势能的零点。

以 F 存在时的位置为研究对象

则：
$$E_{PG} = mgh_B - mgh_A$$

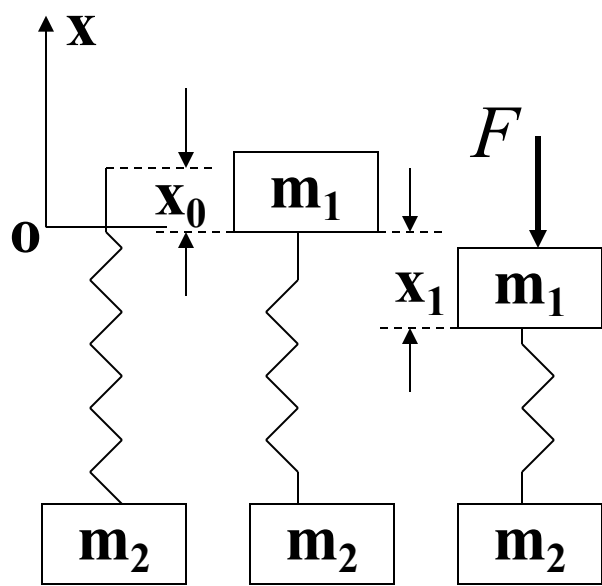
$$= -m_1gx_1 = -kx_0x_1$$

$$E_{PK} = \int_{x_1}^0 -k(x + x_0)dx$$

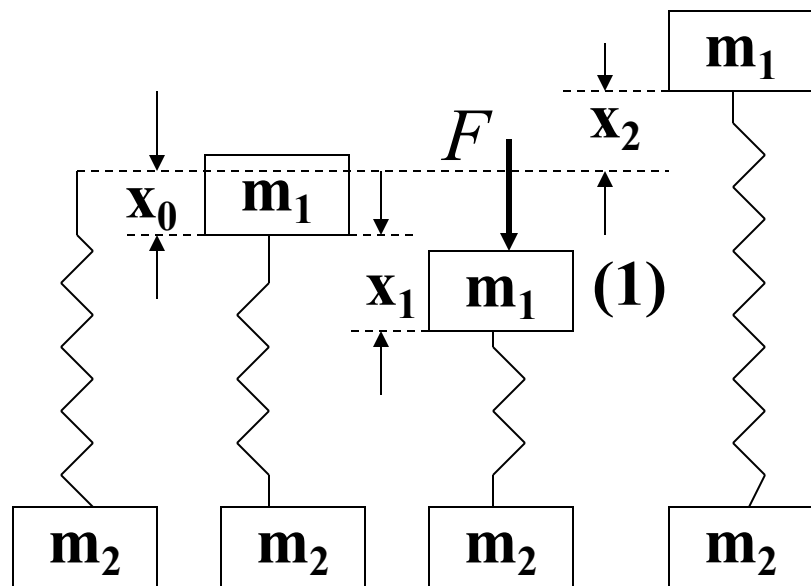
$$= \frac{1}{2}k(x_1 + x_0)^2 - \frac{1}{2}kx_0^2$$

$$= \frac{1}{2}kx_1^2 + kx_1x_0$$

总势能：
$$E_P = E_{PK} + E_{PG} = \frac{1}{2}kx_1^2$$



$$E_{PK} = \frac{1}{2}kx_B^2 - \frac{1}{2}kx_A^2$$



(2)(2) F 力为多大, 才能使力突然撤除时, 上面板跳起, 并能使下面的板刚好被提起?

方法一

机械能守恒定律

平衡位置为重力势能零点和弹性势能零点

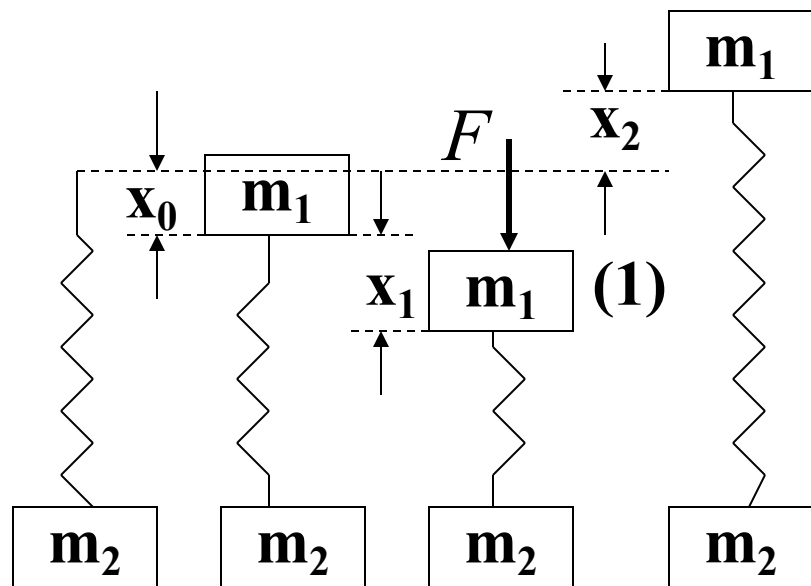
$$\frac{1}{2} k x_1^2 = \frac{1}{2} k (x_2 + x_0)^2$$

$$m_1 g = k x_0$$

$$F + m_1 g = k (x_1 + x_0)$$

$$m_2 g = k x_2$$

$$\left. \begin{array}{l} \frac{1}{2} k x_1^2 = \frac{1}{2} k (x_2 + x_0)^2 \\ m_1 g = k x_0 \\ F + m_1 g = k (x_1 + x_0) \\ m_2 g = k x_2 \end{array} \right\} F = (m_1 + m_2) g$$



(2) (2) F 力为多大, 才能使力突然撤除时, 上面板跳起, 并能使下面的板刚好被提起?

方法二

机械能守恒定律

平衡位置为重力势能零点

弹簧自然伸长处为弹性势能零点

$$\left. \begin{aligned} \frac{1}{2} k(x_0 + x_1)^2 + m_1 g(-x_1) &= \frac{1}{2} kx_2^2 + m_1 g(x_2 + x_0) \\ m_1 g &= kx_0 \\ F + m_1 g &= k(x_1 + x_0) \\ m_2 g &= kx_2 \end{aligned} \right\} F = (m_1 + m_2) g$$