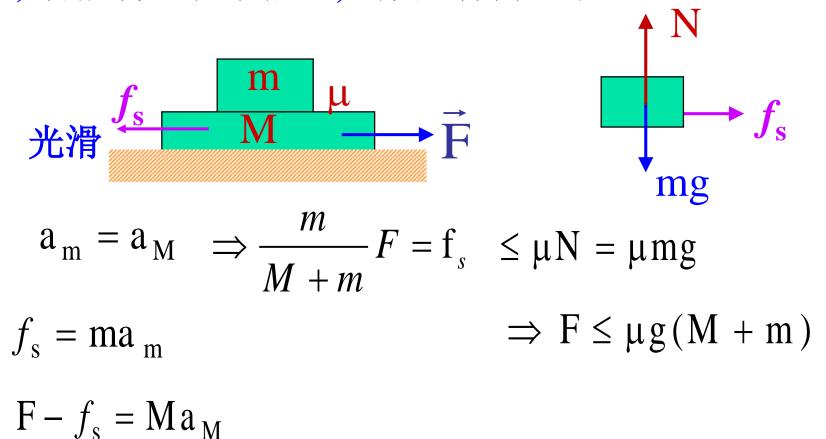
\vec{mg} g = 9.8 m/s「万有引力」 $\vec{F}_{21} = -G \frac{m_1 m_2}{r_{12}^2} \vec{r}_{12}^0$ 地球表面 力学中常见的力 $G\frac{M_{\text{thit}}m}{R^2_{\text{thit}}} = mg$ 弹簧力 f = -kx弹性力 张力 正压力 接触力 滑动摩擦力 $f_k = \mu_k N$ 静摩擦力 0≤f_s≤μ_sN

1) 若m相对于M无相对运动, 对力F有何要求?

2) 若能将M从中抽出, 对力F有何要求?

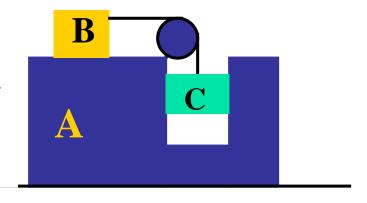


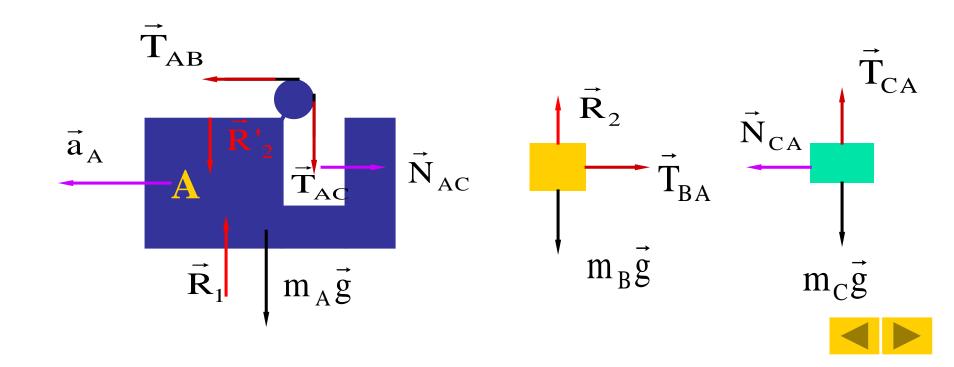
$$a_M > a_m \Rightarrow \frac{m}{M+m} F > f_s = f_{max} = \mu mg \Rightarrow F$$



3、牛顿运动定律的解题方法(隔离体法)

例、如图所示的装置中,所有的接触面均是光滑的,当C沿A的光滑槽下滑时,试画出各物体的受力图。





牛顿运动定律的解题步骤:

1) 确定研究对象进行受力分析;

(隔离物体,画受力图)

- 2) 建立坐标系;
- 3)列方程(一般用分量式);

"正负"如何处理?

4) 利用其它的约束条件列补充方程;

(找出物理量之间的联系)

5) 先用文字符号求解,后带入数据计算结果.

选物体 看运动 查受力 列方程

例1、如图长 l 的轻绳,一端系质量m的小球,另一端固定0,t=0 时小球位于最低位置,并具有水平速度 \bar{v}_0 ,求小球在任意位置的速率及绳的张力.

$$\mathbf{m}: \begin{cases}
-\operatorname{mg} \sin \theta = \operatorname{ma}_{t} = \operatorname{m} \frac{dv}{dt} & o \quad \vec{\tau} \\
T - \operatorname{mg} \cos \theta = \operatorname{ma}_{n} = \operatorname{m} \frac{v^{2}}{l} & o \quad \vec{\tau} \\
\frac{dv}{dt} = \frac{dv}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} \\
\frac{d\theta}{d\theta} & v
\end{cases}
\Rightarrow \frac{dv}{dt} = \frac{v}{l} \frac{dv}{d\theta}$$



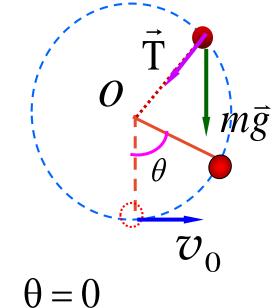
$$-\operatorname{mg\,sin}\,\theta = \operatorname{m}\frac{\operatorname{v}}{l}\frac{d\operatorname{v}}{d\theta}$$

$$vdv = -gl\sin\theta d\theta$$

$$\int_{v_0}^{v} v \, dv = \int_{0}^{\theta} -gl \sin \theta d\theta$$

$$v = \sqrt{v_0^2 + 2lg(\cos\theta - 1)}$$

$$T = m \frac{v^2}{l} + mg \cos \theta$$
$$= m(\frac{v_0^2}{l} - 2g + 3g \cos \theta)$$



$$\theta = 0$$

$$T = m(\frac{v_0^2}{l} + g)$$

$$\theta = \pi$$

$$\theta = \pi$$

$$T = m(\frac{v_0^2}{l} - 5g)$$

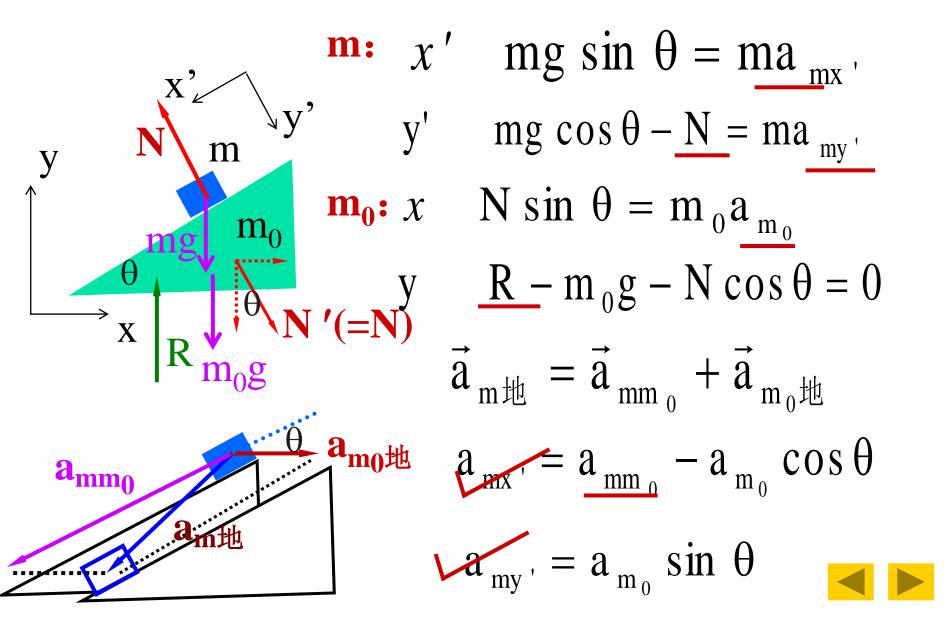
$$T \ge 0$$

$$v_0^2 \ge 5gl$$





例2(书P47 1-24)解:设以地面为参照系



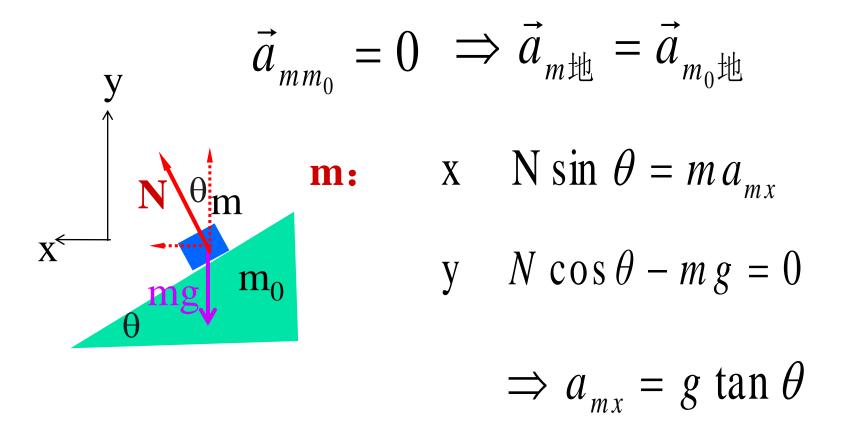
$$a_{mm_0} = \frac{\left(1 + \frac{m}{m_0}\right)\sin\theta}{1 + \frac{m}{m_0}\sin^2\theta}g$$

结果的讨论: (量纲和极限情况)

- (1) a_{mmo}与g的量纲相同
- (3) $\theta = 0$, $a_{mm0} = 0$ $\theta = 90^{\circ}$, $a_{mm0} = g$ 与实际情况相符

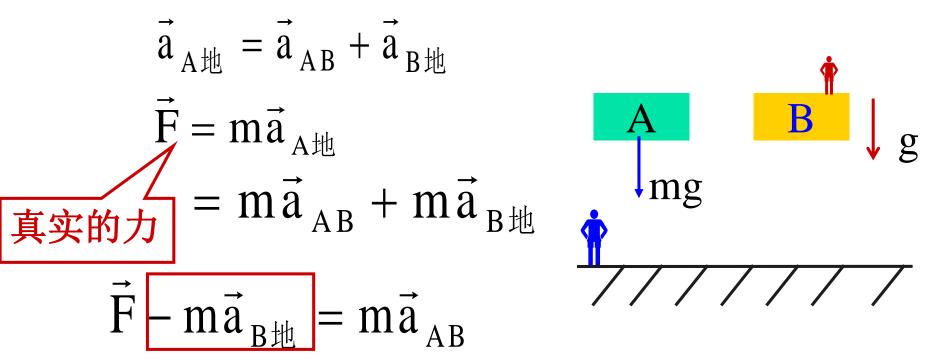


(2) m相对 m_0 静止





七、非惯性系 惯性力



1、惯性力——大小等于运动质点的质量与非惯性系加速度的乘积;方向与非惯性系加速度的方向相反。

$$\vec{F}_{\text{tt}} = -m\vec{a}_{B^{\text{tt}}}$$

2、惯性力是虚拟力,无反作用力。



3、在非惯性参照系中,除真实的力外,只要添加惯性力,牛顿运动定律仍成立。

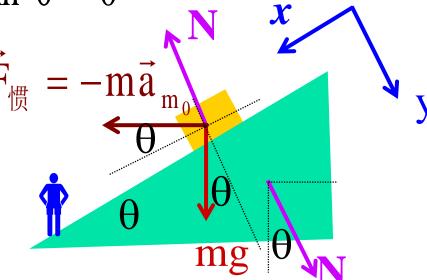
p46 1–24

解:设以mo为参照系

$$x \qquad \text{mg sin } \theta + \text{ma}_{m_0} \cos \theta = \text{ma}_{\text{mm}_0}$$

y
$$mg \cos \theta - N - ma_{m_0} \sin \theta = 0$$

$$N \sin \theta = m_0 a_{m_0} \vec{F}_{m_0}$$



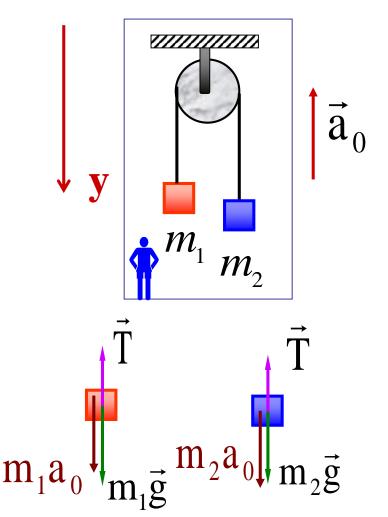


书 P46 1-17

解 以升降机为参考系

$$\begin{cases} m_1 g + m_1 a_0 - T = m_1 (-a) \\ m_2 g + m_2 a_0 - T = m_2 a \end{cases}$$

a是 m_1 、 m_2 在升降机中的加速度



$$\vec{a}_{1}$$
地 = \vec{a}_{1A} + \vec{a}_{A} 地 $\Rightarrow a_{1}$ 地 = $-a - a_{A}$ 地

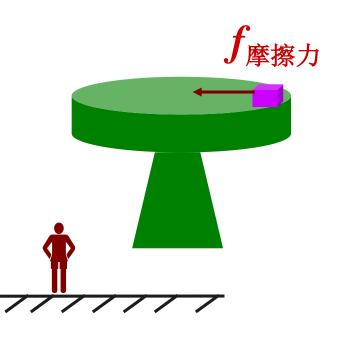
$$\vec{a}_{2}$$
 $\pm \vec{a}_{2A} + \vec{a}_{A}$ $\Rightarrow a_{2}$ $\pm a - a_{A}$

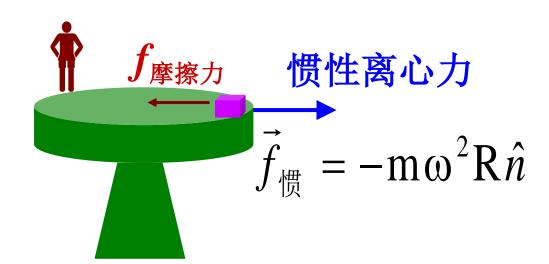


物体随着转台一起转动:

地面为参照系
$$\vec{f} = m\vec{a}_n = m\omega^2 R\hat{n}$$

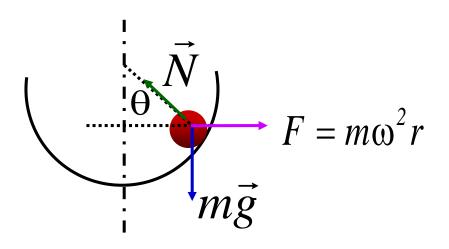
转台为参照系
$$\vec{f} + \vec{f}_{\parallel} = 0$$







书p46 1-21 质量为m的小球沿半球形碗的光滑的内面,正以角速度ω 在一水平面内作匀速圆周运动,碗的半径为R,求该小球作匀速圆周运动的水平面离碗底高度。



$$N \sin \theta = m\omega^{2}(R \sin \theta)$$

 $N \cos \theta = mg$ $\Rightarrow \cos \theta = \frac{g}{\omega^{2}R}$
 $H = R - R \cos \theta = R(1 - \frac{g}{\omega^{2}R})$



第二章 守恒定律



一、力对空间的积累效应

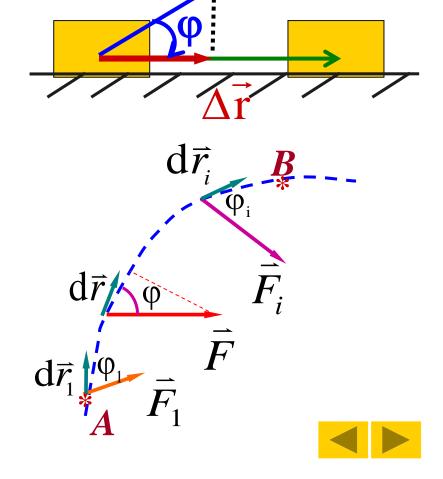
1、功(work) 单位: J 焦耳——力在质点位移方向的分量与位移大小的乘积。

恒力的功
$$A = |\vec{F}| |\Delta \vec{r}| \cos \varphi$$

$$=\vec{F}\cdot\Delta\vec{r}$$

变力的功 $dA = \vec{F} \cdot d\vec{r}$

$$A = \int dA = \int_{a}^{b} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$



注意: 1、功是过程量,与路径有关。

2、功是标量,但有正负。

$$0 < \varphi < 90^{0}, \quad dA > 0$$
 $90^{0} < \varphi < 180^{0}, \quad dA < 0$

$$\varphi = 90^{\circ}$$
 $\vec{F} \perp d\vec{r} \Rightarrow dA = 0$

它的正负反映了力在物体运动中所扮演的角色。 负功也常被说成质点在运动中克服力 异做了功



 $dA = \vec{F} \cdot d\vec{r}$

合力的功
$$A = \int_{i}^{b} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{a}^{b} \sum_{i} \vec{F}_{i} \cdot d\vec{r}$$
$$= \sum_{i} \int_{a}^{b} \vec{F}_{i} \cdot d\vec{r}$$
$$= \sum_{i} A_{i}$$

$$\vec{F}_{i} \cdot \vec{F}_{i}$$

功率 (power) 单位: W 瓦特 (J/s)

——力在单位时间内所作的功

$$P = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta A}{\Delta t} = \frac{dA}{dt} = \frac{\vec{F} \cdot d\vec{r}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$



例1、滑雪运动员的质量为m,沿滑雪道下滑了高度h,忽略他所受的摩擦力,求在这一过程中他所受得合外力做的功。

$$\mathbf{\hat{F}} = \mathbf{\hat{N}} + \mathbf{m}\mathbf{\hat{g}}$$

$$\mathbf{A}_{ab} = \int \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_{a}^{b} \mathbf{N} \cdot d\mathbf{r} + \int_{a}^{b} m\mathbf{g} \cdot d\mathbf{r} \frac{d\mathbf{h}}{d\mathbf{m}}$$

$$= \int_{a}^{b} m\mathbf{g} |d\mathbf{r}| \cos \theta$$

$$= \int_{a}^{0} \mathbf{m}\mathbf{g} (-d\mathbf{h}) = \mathbf{m}\mathbf{g}\mathbf{h}$$

重力的功与下隋高度有关,与隋过路程无关



例2、质点m,在xoy平面上运动,其位置矢量为: $\vec{r} = a \cos \omega t \vec{i} + b \sin \omega t \vec{j}$

 (a, b, ω) 正值常数,a > b),求质点从A (a, 0) 点运动到B(0, b) 点的过程中力所做的功。

解:
$$\vec{F} = m\vec{a} = m(a_x\vec{i} + a_y\vec{j})$$

$$= -ma\omega^2 \cos\omega t\vec{i} - mb\omega^2 \sin\omega t\vec{j}$$

$$= -m\omega^2\vec{r} \quad (= F_x\vec{i} + F_y\vec{j})$$

$$A = \int_{A}^{B} \vec{F} \cdot d\vec{r} \quad (d\vec{r} = dx\vec{i} + dy\vec{j})$$



$$\mathbf{A} = \int_{A}^{B} \vec{\mathbf{F}} \cdot d\vec{\mathbf{r}} = -m\omega^{2} \int_{A}^{B} (a\cos\omega t dx + b\sin\omega t dy)$$
$$= -m\omega^{2} \int_{A}^{B} (x dx + y dy)$$

$$A_{x} = -\int_{a}^{0} m\omega^{2} x dx = \frac{1}{2} ma^{2} \omega^{2}$$

$$A_{y} = -\int_{0}^{b} m\omega^{2} y dy = -\frac{1}{2} mb^{2} \omega^{2}$$

$$A = A_x + A_y = \frac{1}{2} ma^2 \omega^2 - \frac{1}{2} mb^2 \omega^2$$



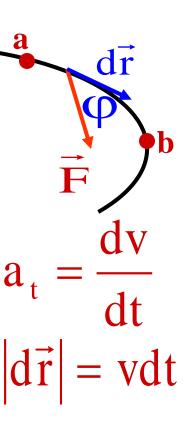
2、劲能定理

——合外力对质点所作的 功等于质点动能的增量。

$$A_{ab} = \int_{a}^{b} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{a}^{b} |\vec{F}| \cos \phi |d\vec{r}|$$
$$= \int_{a}^{b} F_{r} |d\vec{r}| = \int_{a}^{b} ma_{t} |d\vec{r}|$$

$$A_{ab} = m \int_{v_a}^{v_b} \frac{dv}{dt} v dt = m \int_{a}^{b} v dv$$

$$= \frac{1}{2} m v_b^2 - \frac{1}{2} m v_a^2$$





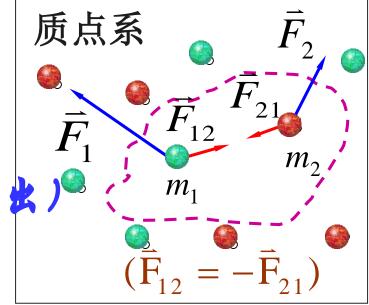
3、质点系的动能定理

——所有外力对质点系做的功和内力对质点系

做的功之和等于质点系总动能的增量。

$$A_{\beta} + A_{\beta} = \sum E_{kib} - \sum E_{kia}$$

- (1) 适用惯性系 (牛顿定律导
- (2) 符合相对性原理
 - 一在不同的惯性系中具有相同的形式
- (3) 向力能改变系统的总动能(爆炸物的飞溅)





一对向力的功

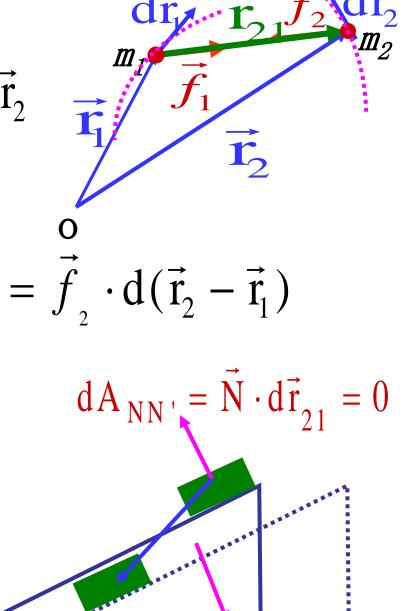
$$dA = \vec{f}_1 \cdot d\vec{r}_1 + \vec{f}_2 \cdot d\vec{r}_2$$

$$\vec{f}_1 = -\vec{f}_2$$

$$\therefore dA = \vec{f}_2 \cdot (d\vec{r}_2 - d\vec{r}_1) = \vec{f}_2 \cdot d(\vec{r}_2 - \vec{r}_1)$$

$$\vec{r}_2 - \vec{r}_1 = \vec{r}_{21}$$

$$\therefore dA = \vec{f}_{2} \cdot d\vec{r}_{21}$$





摩擦力的功?