

第十三章 振动学基础

1. 掌握描述简谐运动的特征量——振幅、周期、频率、相位，并能熟练地确定特征量，建立简谐运动方程；（重点）
2. 掌握描述简谐运动的旋转矢量图示法；（重点、难点）
3. 掌握简谐运动的能量特征。（重点）
4. 掌握同方向同频率简谐运动的合成规律（重点）
5. 了解同方向不同频率简谐运动合成规律。
6. 了解阻尼振动、受迫振动、共振发生的条件及其特点；

第一讲

13.1 简谐振动的描述

一、简谐振动特征

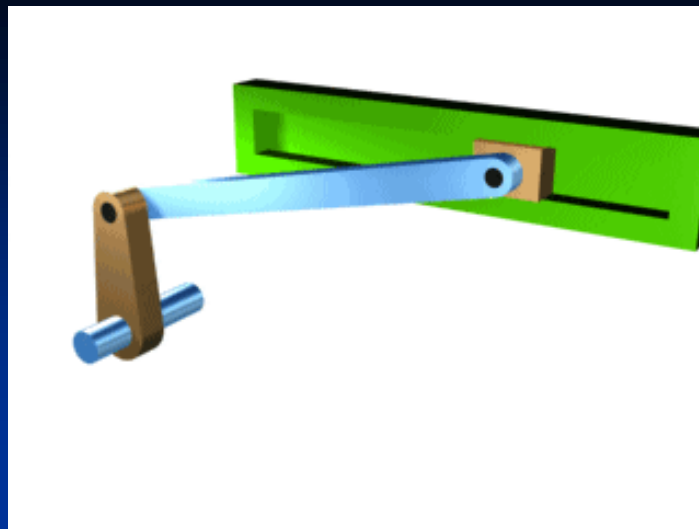
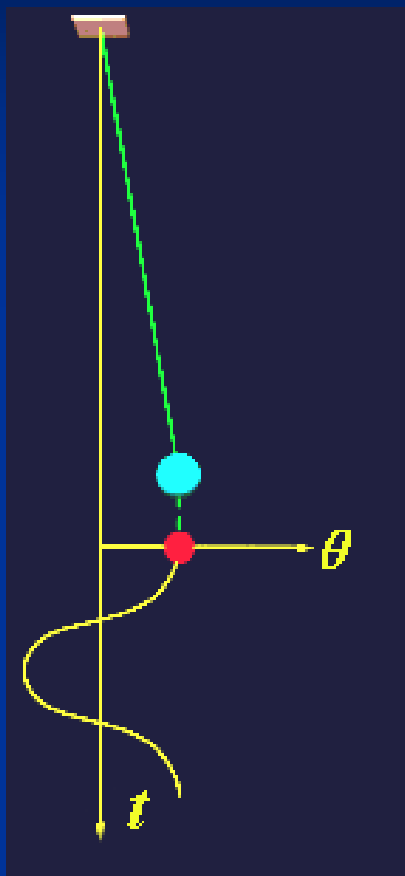
二、描述简谐振动的物理量

周期和频率

振幅

相位

机械振动现象

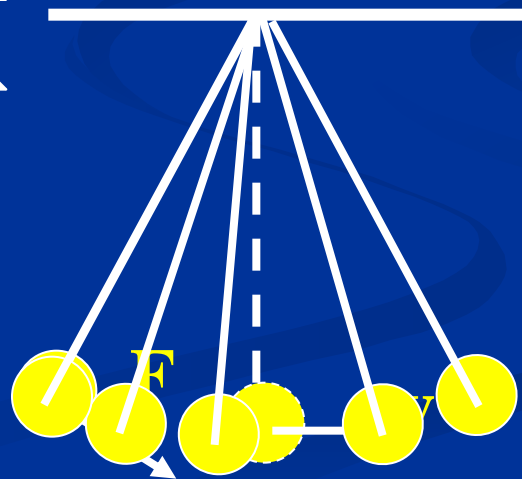


机械振动——物体在一定位置附近作来回往复的运动

动力学原因——

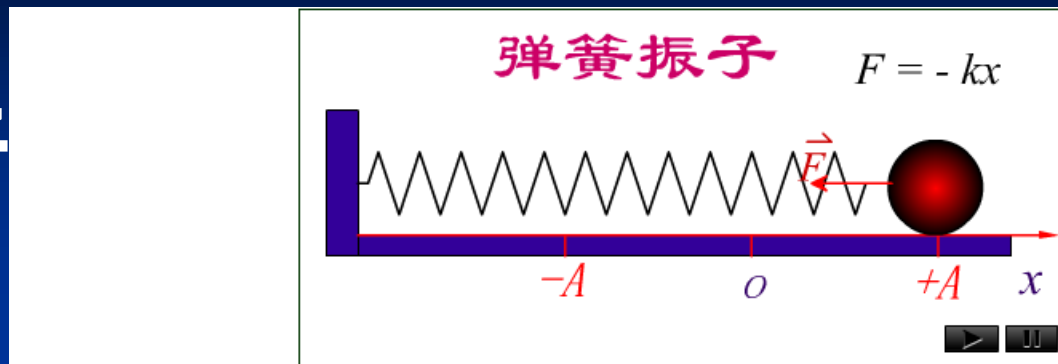
受有**回复力**和物体本身具有**惯性**

广义振动：任一物理量
(如位移、电流等)在某一
数值附近作周期性变化。



一、简谐振动

1、弹簧振子

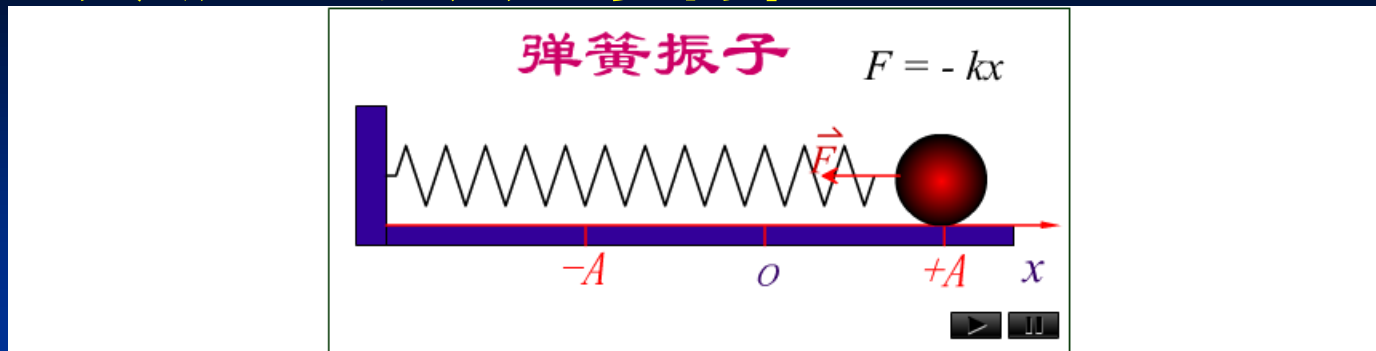


物体的惯性——集中于小球（忽略弹簧质量）
回复力——弹性力

2、弹簧振子的运动 ——简谐振动

往复空间范围在 $-A$ 、 A 之间
来回时间固定

3、弹簧振子的动力学特征



平衡位置 O ——坐标原点，水平向右为 x 轴正方向

回复力—— $f = -kx = ma$

$$a = -\frac{k}{m}x \quad \text{令} \quad \omega^2 = \frac{k}{m}$$

简谐运动
微分方程

$$a = -\omega^2 x \quad \boxed{\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0} \quad \ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

4、简谐振动的运动学特征

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

$$v = \frac{dx}{dt} = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

$$= -v_m \sin(\omega t + \varphi)$$

$$a = \frac{d^2 x}{dt^2} = -\omega^2 A \cos(\omega t + \varphi)$$
$$= -a_m \cos(\omega t + \varphi)$$

• 物体简谐振动时，其位移、速度、加速度都是周期性变化的

5、简谐振动的判别

(1) 从受力角度——动力学特征 $f = -kx$

(2) 从加速度角度——运动学特征

$$a = -\omega^2 x$$

(3) 从位移角度——运动学特征

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

物体是否作简谐运动？

——证明物体运动遵循上述任一方程

例. 一个轻质弹簧竖直悬挂, 下端挂一质量为 m 的物体. 今将物体向下拉一段距离后再放开, 证明物体将作简谐振动. (类似例13.2)

解: 先定平衡位置 弹簧原长

$$kx_0 = mg \quad x_0 = \frac{mg}{k}$$

以平衡位置 O 为原点

挂 m 后伸长

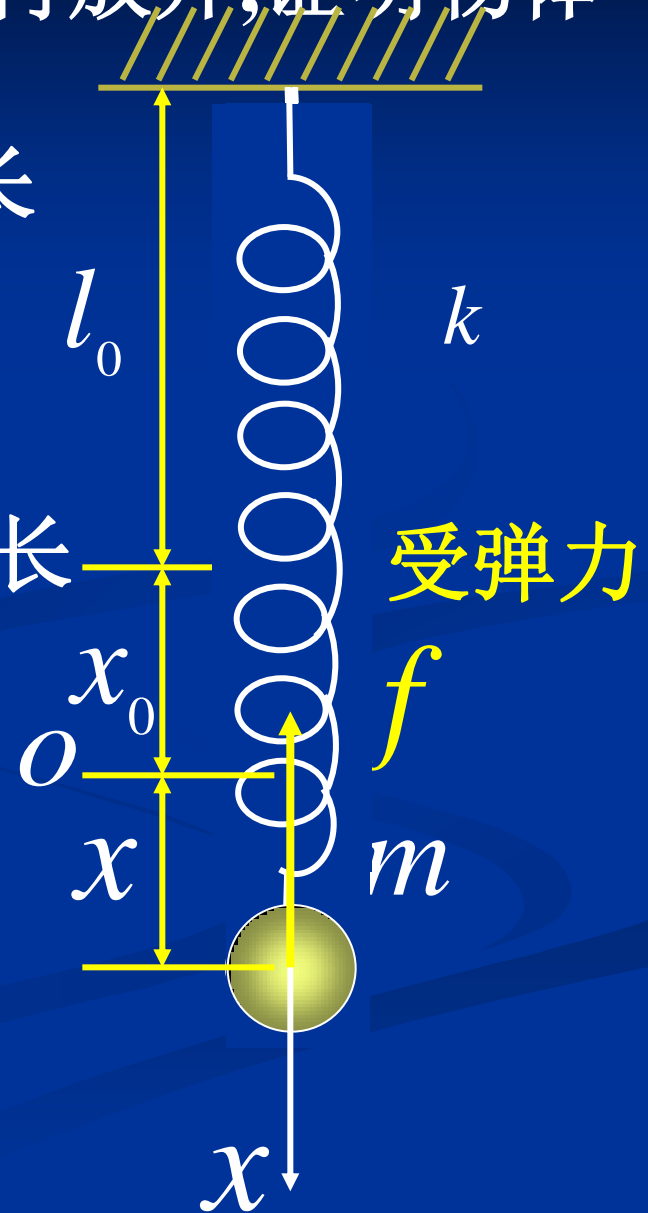
$$F = mg - k(x_0 + x)$$

平衡位置

$$= -kx = ma$$

$$a = -\omega^2 x \quad \omega^2 = \frac{k}{m} = \frac{g}{x_0}$$

位移

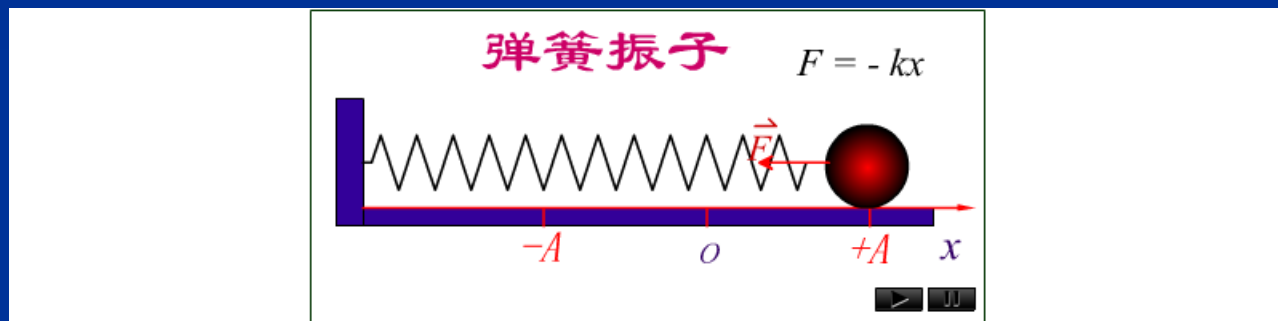


二、描述简谐振动的物理量

1、振幅A (Amplitude)

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

振动物体离开平衡位置的最大位移的**绝对值**。



- 振幅恒为**正值**，单位为米(m);
- 振幅的大小取决于初始条件
- 振幅的大小与振动系统的能量有关

2、周期与频率—反映振动的快慢

(1) 周期 T (period)

物体作一次完全振动所需的时间

$$\begin{aligned}x &= A \cos(\omega t + \varphi) \\ &= A \cos[\omega(t + T) + \varphi]\end{aligned}$$

$$\omega T = 2\pi \quad T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

(2) 频率 ν (frequency)

单位时间内物体所作的完全振动的次数

$$\nu = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}, T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \quad \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

(3) 圆频率 ω

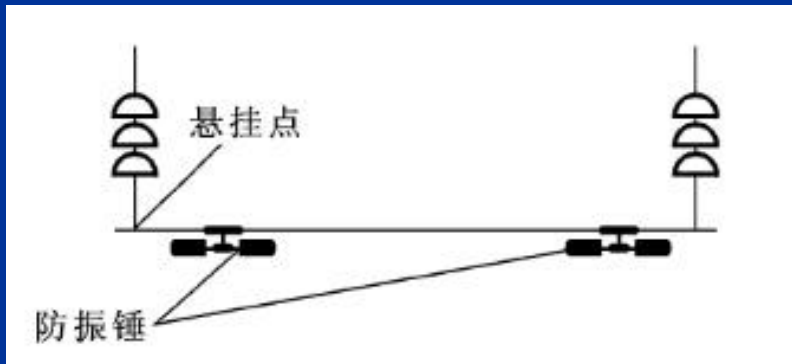
——物体在 2π 秒时间内所作完全振动的次数，单位为弧度/秒 ($\text{rad}\cdot\text{s}^{-1}$ 或 s^{-1})。

$$\omega = 2\pi\nu = \frac{2\pi}{T}$$

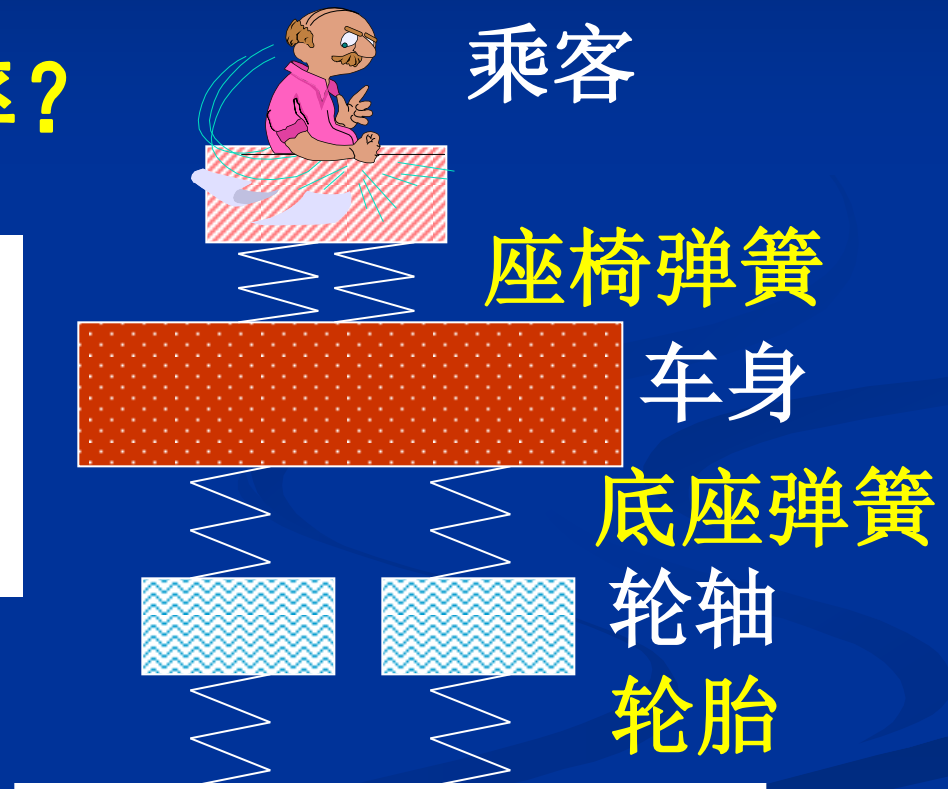
- 简谐运动的基本特性——**周期性**
- 周期、频率或圆频率均由振动系统本身的力学性质所决定，称为**固有周期**、**固有频率**

$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}, T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

如何控制振动频率？



输电线上夹的防振锤



汽车的减振系统

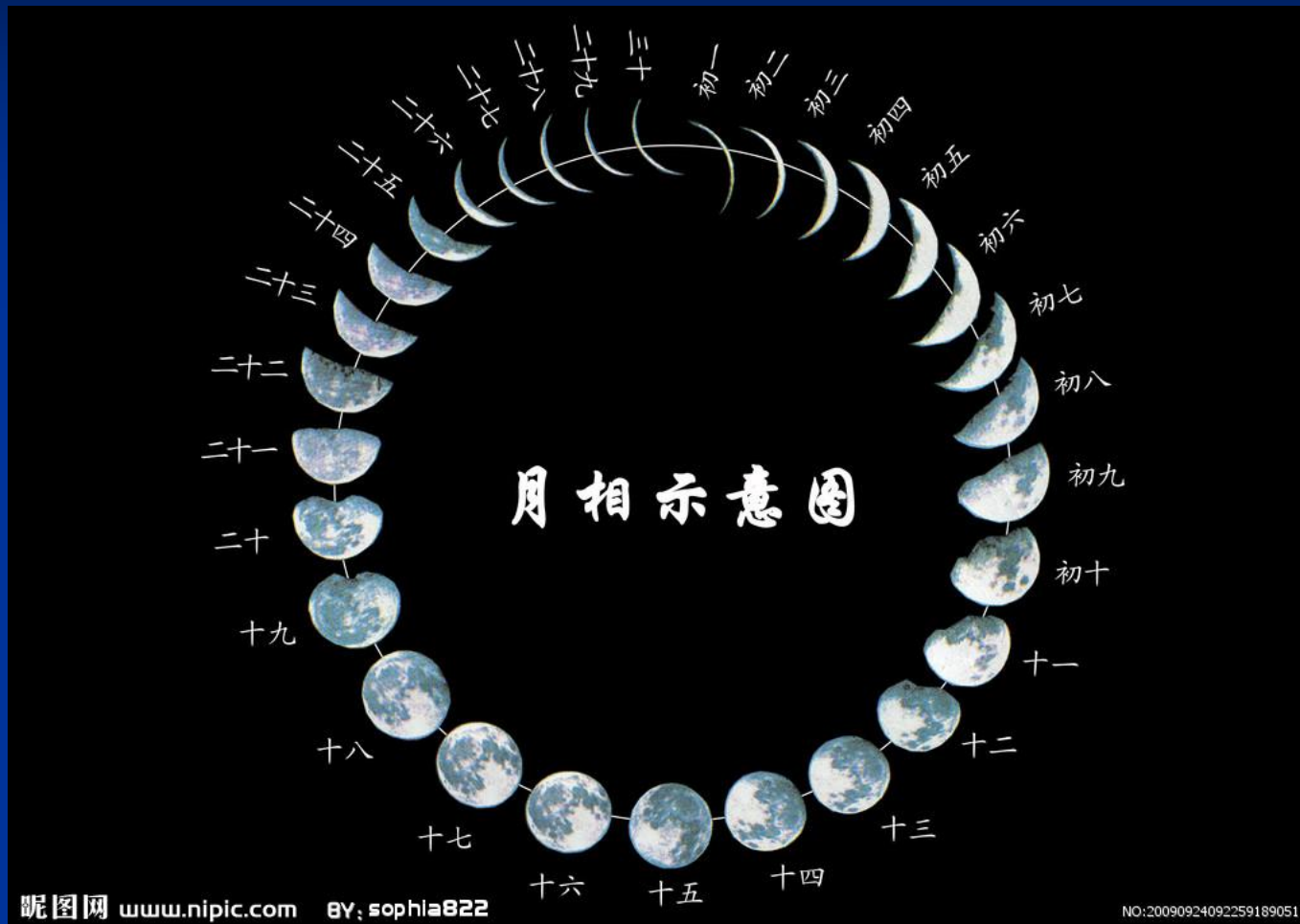
- 简谐运动不同的表达式

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

$$= A \cos\left(\frac{2\pi}{T} t + \varphi\right)$$

$$= A \cos(2\pi\nu t + \varphi)$$

人有悲欢离合
月有阴晴圆缺



天上人间，万事万物，共此轮回！

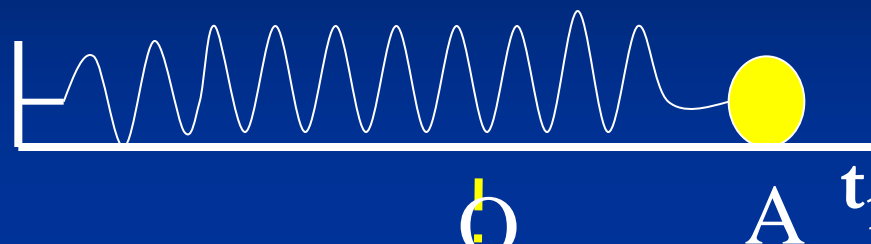
3、相位：表示振子的不同运动状态 — 位置和速度

$$\longrightarrow \omega t + \varphi$$

初相： φ

$$\omega t_1 + \varphi = 0$$

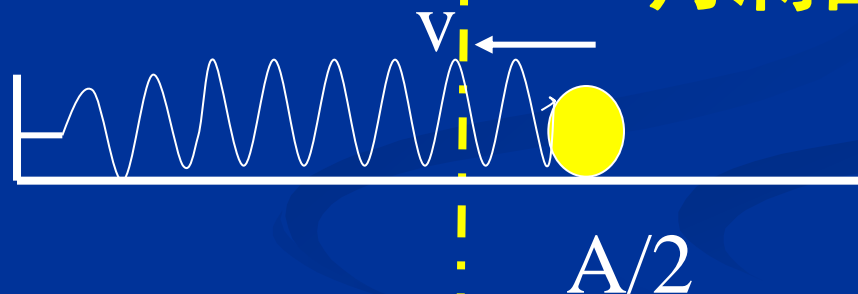
$$\longrightarrow x_1 = A, v_1 = 0$$



月满西楼

$$\omega t_2 + \varphi = \frac{\pi}{3}$$

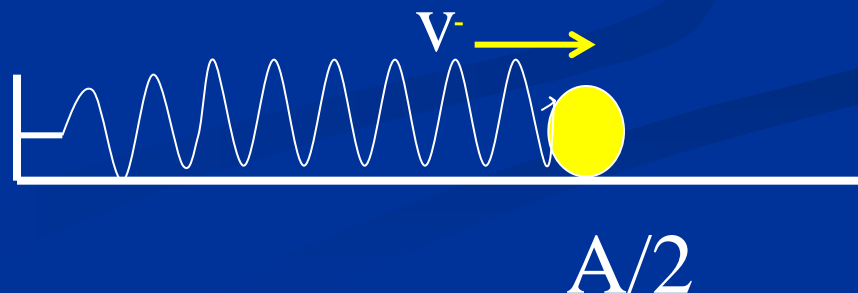
$$\longrightarrow x_2 = A/2, v_2 < 0$$



卢勾晓月

$$\omega t_3 + \varphi = \frac{5\pi}{3}$$

$$\longrightarrow x_3 = A/2, v_3 > 0$$



$$\omega t_3 + \varphi = \frac{\pi}{2}$$

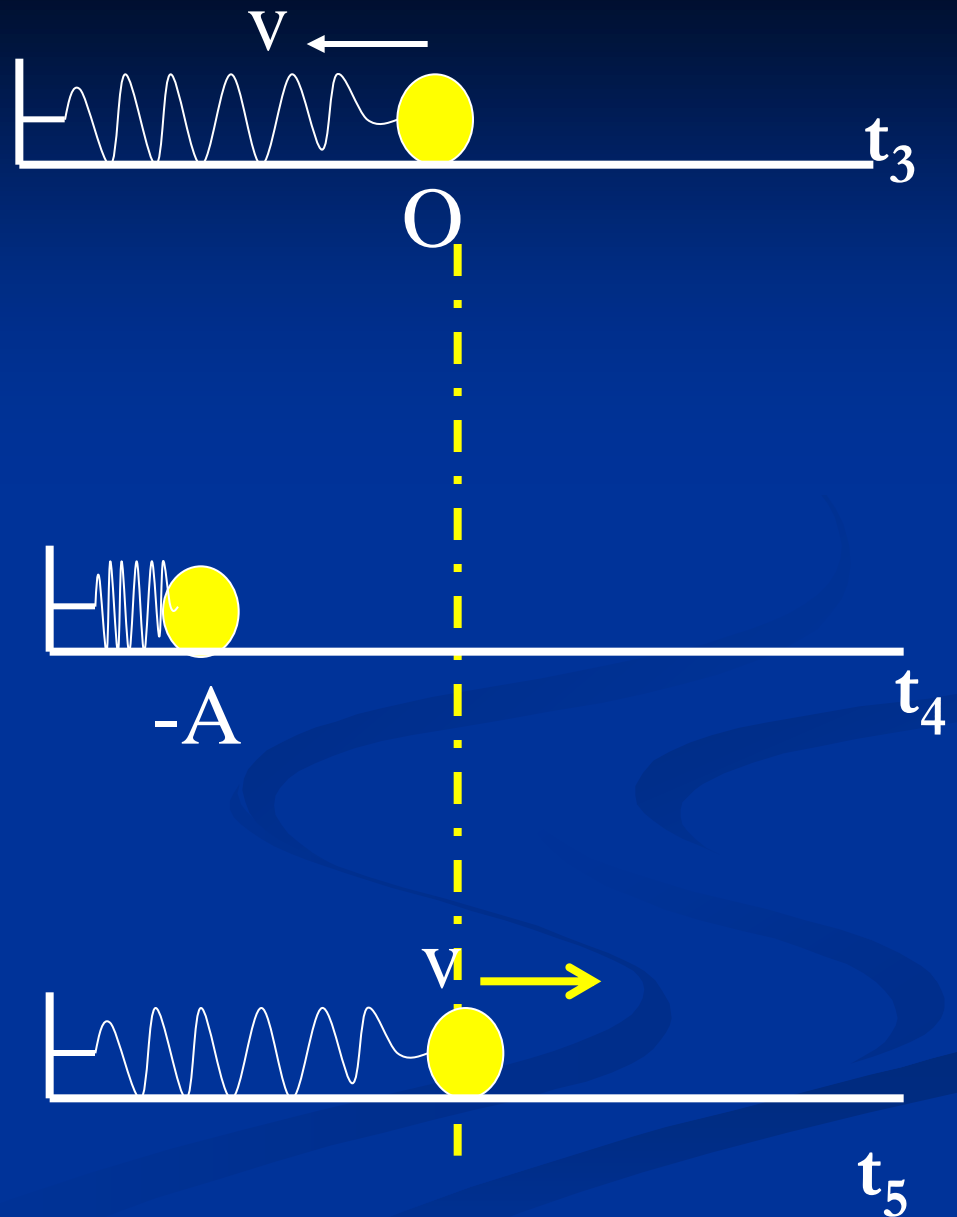
$$\Rightarrow x_3 = 0, v_3 = -\omega A$$

$$\omega t_4 + \varphi = \pi$$

$$\Rightarrow x_4 = -A, v_4 = 0$$

$$\omega t_5 + \varphi = \frac{3\pi}{2}$$

$$\Rightarrow x_5 = 0, v_5 = \omega A$$



相位差

定义：两个振动在同一时刻的相位之差或同一振动在不同时刻的相位之差。

对于两个**同频率**简谐运动
在同时刻的相位差 **=初相差**

$$\Delta\varphi = (\omega t + \varphi_2) - (\omega t + \varphi_1) = \varphi_2 - \varphi_1$$

说明

$$\Delta\varphi > 0$$

振动2超前振动1

$$\Delta\varphi < 0$$

振动2落后振动1

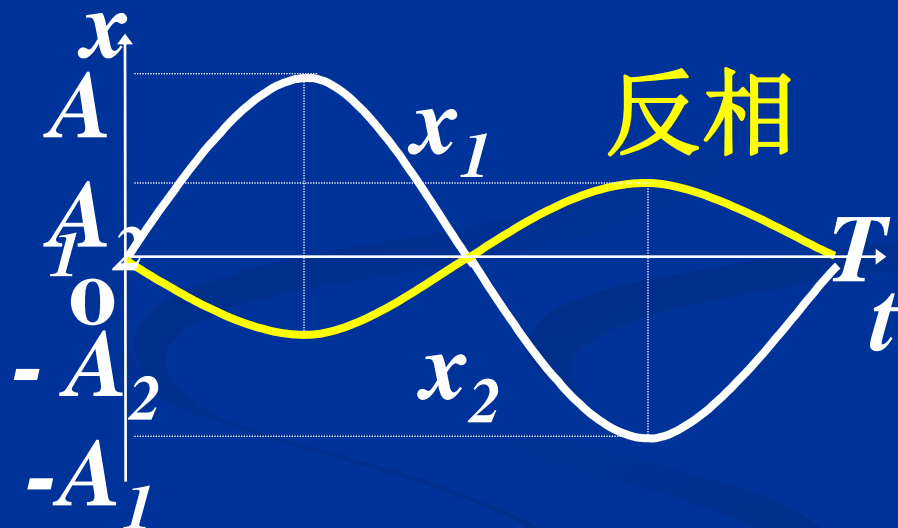
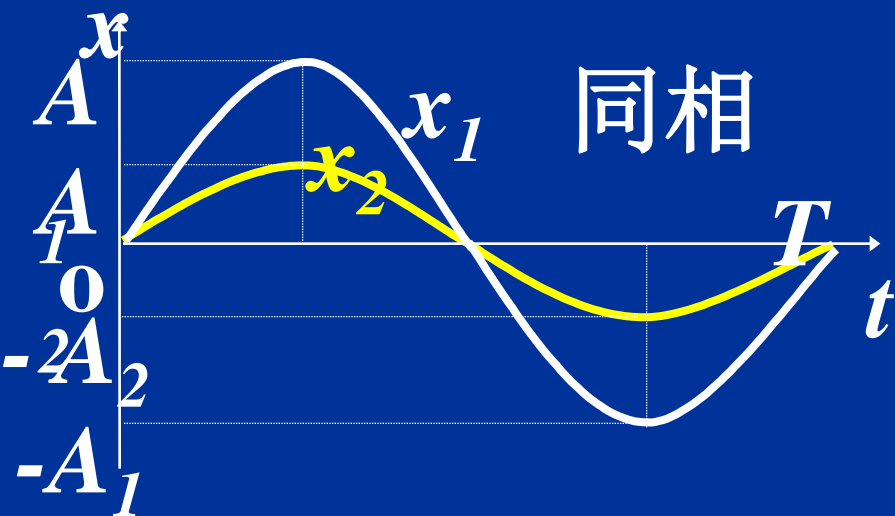
$$\Delta\varphi = \pm 2k\pi, \quad k=0,1,2,\dots, \quad \text{同相 (步调相同)}$$

$$\Delta\varphi = \pm (2k+1)\pi, \quad k=0,1,2,\dots, \quad \text{反相 (步调相反)}$$

同相和反相

$$\Delta\varphi = \pm 2k\pi, (k=0,1,2,\dots)$$

两振动步调相同, 称**同相**



$$\Delta\varphi = \pm(2k+1)\pi, (k=0,1,2,\dots)$$

两振动步调相反, 称**反相**

• 超前和落后

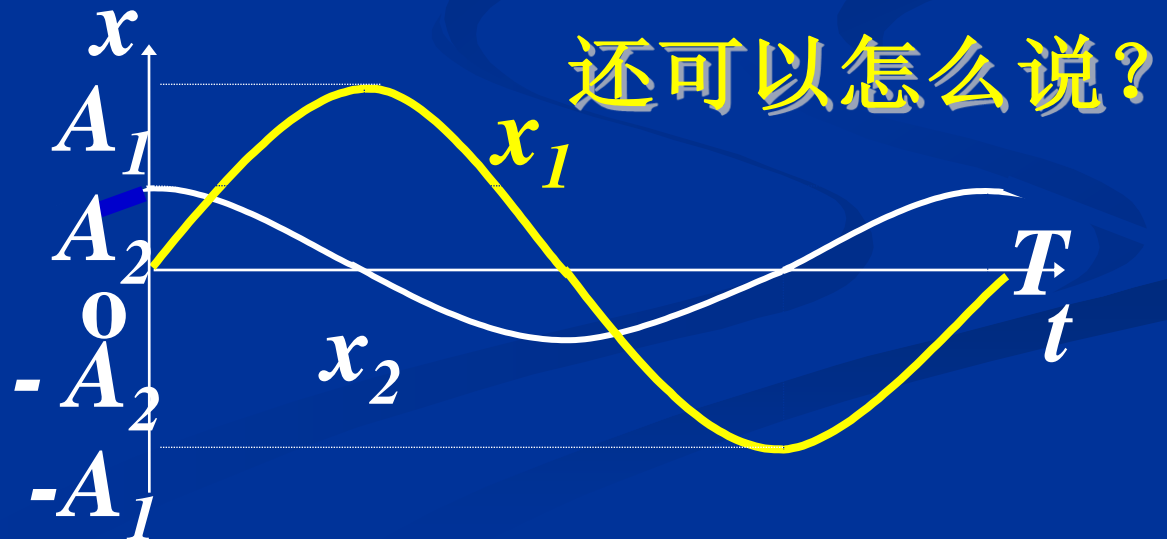
$\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 > 0 \rightarrow x_2$ 比 x_1 **超前** (或 x_1 比 x_2 **落后**)
 $\rightarrow x_2$ 比 x_1 **较早** 达到正最大位移

超前、落后一般以 $< \pi$ 的相位角来判断

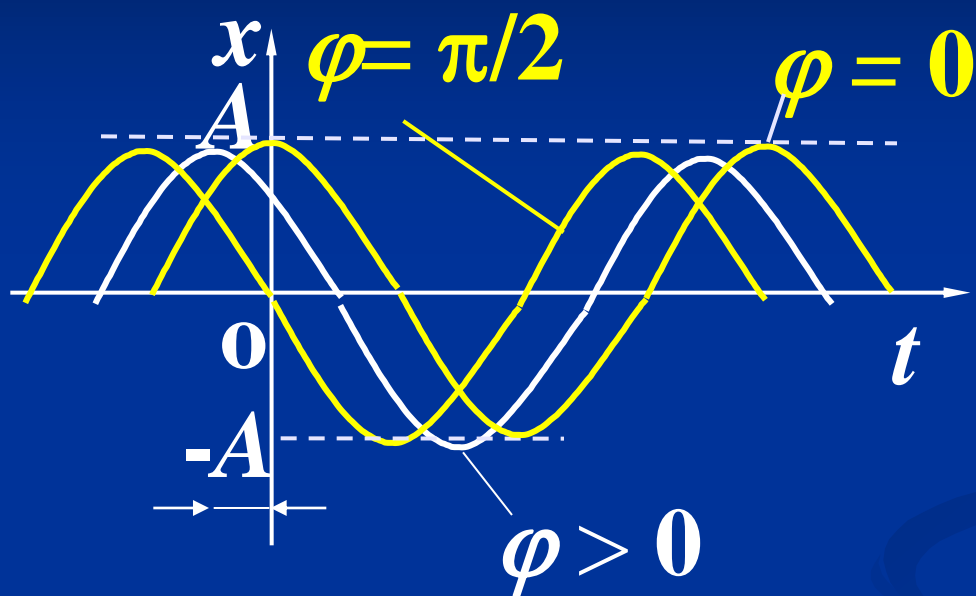
振动1较振动2落后四分之一周期

—— 振动1 比 振动2 相位落后 $(\pi/2)$

—— 振动2 比 振动1 相位超前 $(\pi/2)$



4、振动-时间曲线



振动-时间曲线上任一点的
斜率代表质点运动速度

$$\tan \theta = \frac{dx}{dt} = v$$

三、A和 φ 的确定

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

$$v = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

初始条件

$$\left. \begin{aligned} x_0 &= A \cos \varphi \\ \frac{v_0}{\omega} &= -A \sin \varphi \end{aligned} \right\} v_0 = -A \omega \sin \varphi$$

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2}$$

初始条件: x_0, v_0

如何求A?

$$(x_0)^2 = (A \cos \varphi)^2$$

$$v_0 = -A\omega \sin \varphi \quad \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2 = (-A \sin \varphi)^2$$

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2}$$

$$x_0 = A \cos \varphi$$

$$v_0 = -A \omega \sin \varphi$$

$$\tan \varphi = \frac{-v_0}{\omega x_0} = \frac{\sin \varphi}{\cos \varphi} =$$

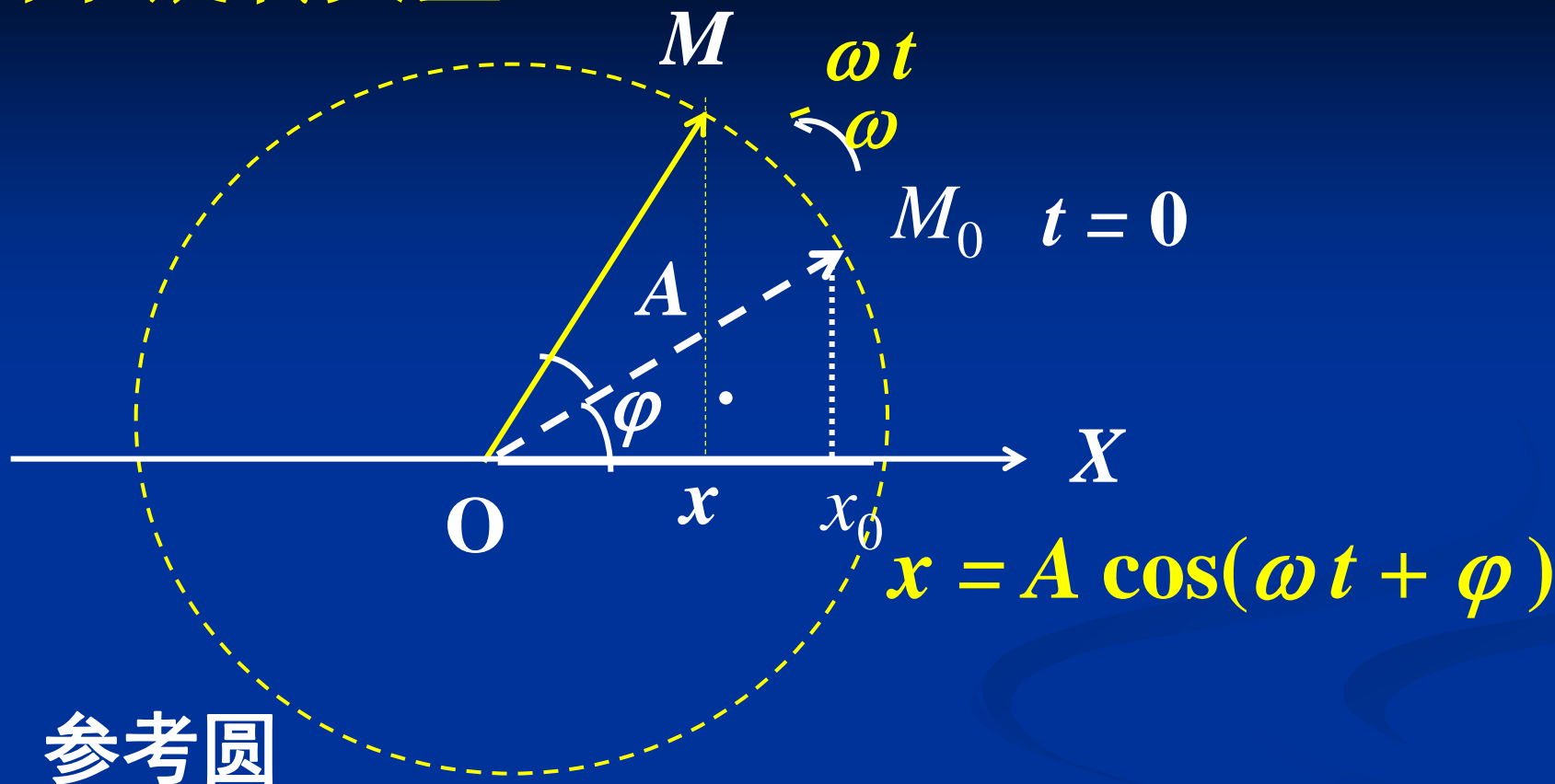
$$\left\{ \begin{array}{l} +, \text{ 第一象限} \\ + \\ +, \text{ 第二象限} \\ - \\ -, \text{ 第三象限} \\ - \\ -, \text{ 第四象限} \\ + \end{array} \right.$$

说明:

一般 φ 取值在 $[-\pi, \pi]$

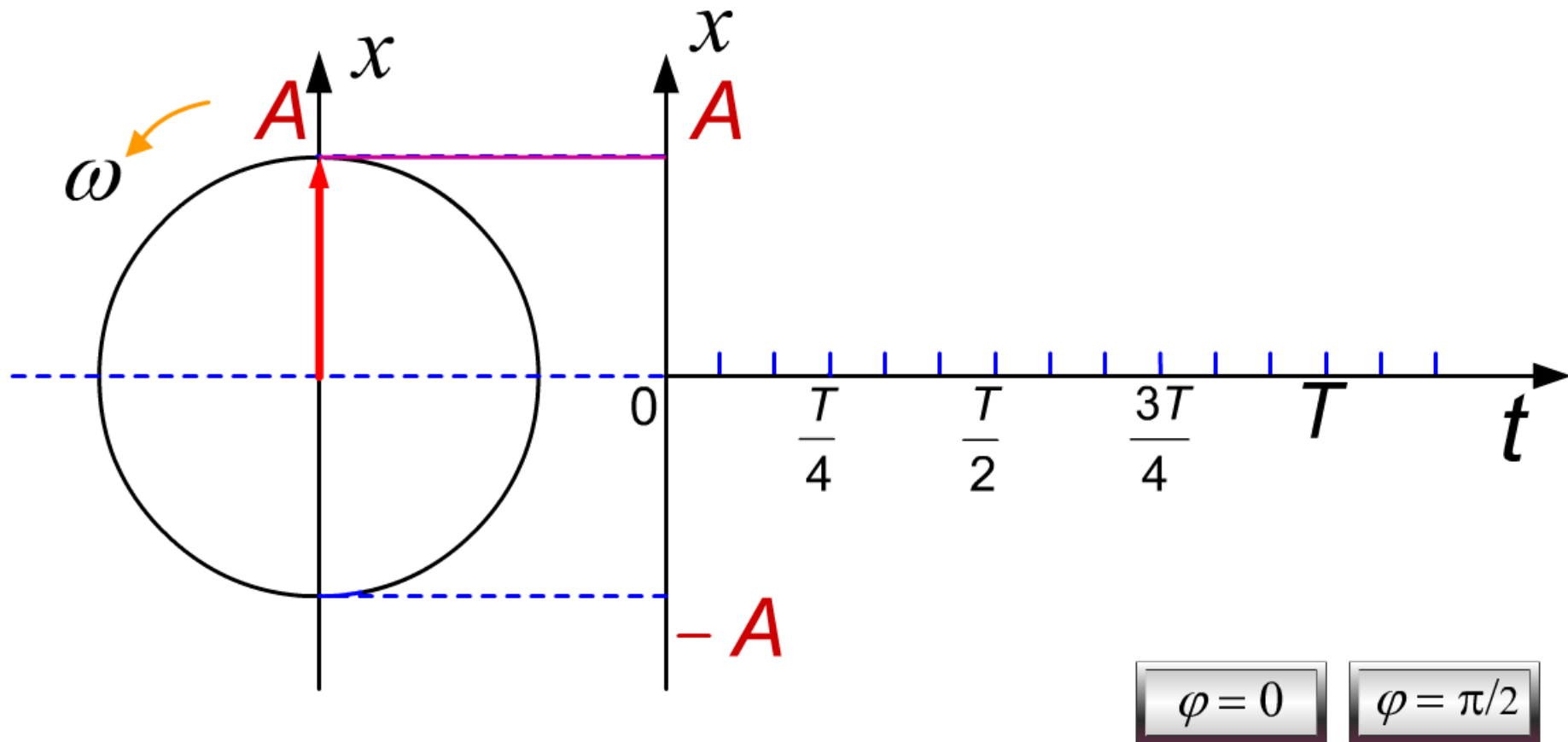
或 $[0, 2\pi]$ 之间;

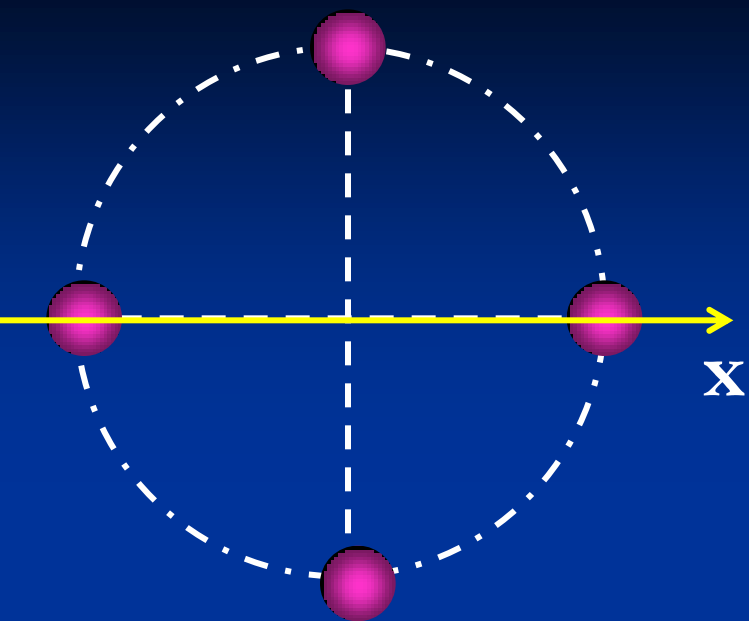
四 旋转矢量



旋转矢量长度 $A \longleftrightarrow$ 振幅
旋转角速度 $\omega \longleftrightarrow$ 圆频率
初矢量与 x 轴夹角 $\varphi \longleftrightarrow$ 初相位
 t 时与 x 轴夹角 $\omega t + \varphi \longleftrightarrow$ 相位

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



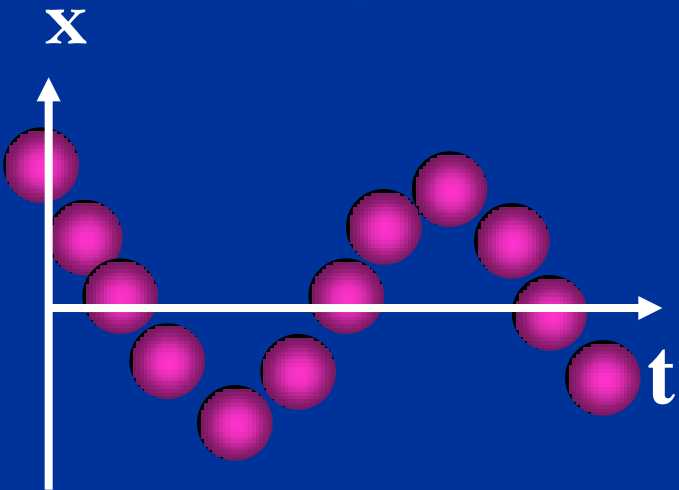


$\omega t + \varphi = 0$ 或 $2k\pi$ 时

正极大处, $v=0$, 下一刻 v 为负

$\omega t + \varphi = \frac{\pi}{2}$ 或 $2k\pi + \frac{\pi}{2}$ 时

越过原点以 v_{max} 向 x 轴负向运动



$\omega t + \varphi = \pi$ 或 $2k\pi + \pi$ 时

负极大处, $v=0$, 下一刻 v 为正

$\omega t + \varphi = \frac{3\pi}{2}$ 或 $2k\pi + \frac{3\pi}{2}$ 时

越过原点以 v_{max} 向 x 轴正向运动

例13.4: $A=0.24\text{m}$, 频率 $\nu=0.5\text{Hz}$, $t=0, x_0=0.12\text{m}$ 且向 x 轴正向运动, 求: (1) 此简谐振动表达式; (2) $t=T/4$ 时 x, ν, a (3) 第一次通过到平衡位置所需的时间。

Diagram illustrating the motion of a rotating wheel with radius 0.24m . The wheel is shown at two positions: (1) at $t = 0$, the point is at an angle of $-\frac{\pi}{3}$ from the vertical; (2) at $t = T/4$, the point is at an angle of $\frac{\pi}{6}$ from the vertical. The angular velocity is ω . The time interval $t' = \frac{5}{6}\text{s}$ is indicated.

(2) $x = 0.24 \cos \frac{\pi}{6}$
 $v = -0.24\pi \sin \frac{\pi}{6}$

$\varphi = -\frac{\pi}{3}$ (或 $\frac{5\pi}{3}$)

$$a = -0.24\pi^2 \cos \frac{\pi}{6} \quad (1) x = 0.24 \cos(\pi t - \frac{\pi}{3}) [m]$$

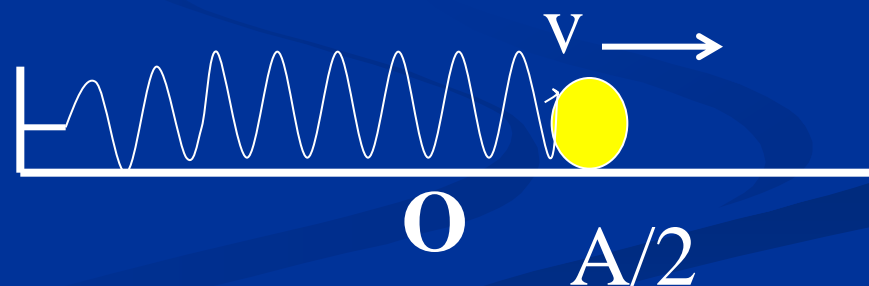
(例13.4)一物体沿 x 轴作谐振动，振幅为 0.24m ，频率 $\nu=0.5\text{Hz}$ ， $t=0$ 时刻物体位移 $x_0=0.12\text{m}$ 且向 x 轴正向运动，求：(1)此简谐振动表达式；(2) $t=T/4$ 时物体的位置、速度和加速度(3)从初始时间开始第一次通过到平衡位置所需的时间。

解：(1) $A=0.24\text{m}$,

$$\omega = 2\pi\nu = \pi[\text{rad/s}]$$

$$\begin{cases} x_0 = 0.12 = 0.5A = A \cos \varphi \\ v_0 = -\omega A \sin \varphi > 0 \end{cases}$$

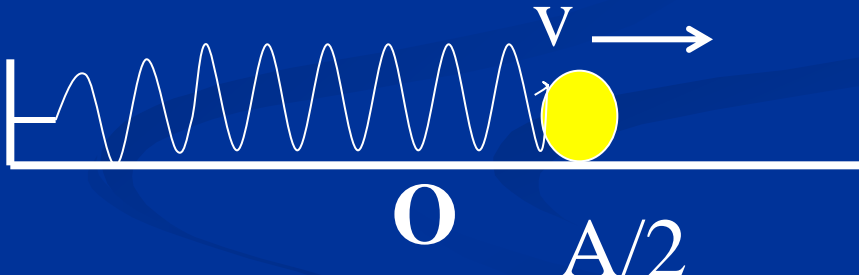
→ $\varphi = -\frac{\pi}{3}$ (或 $\frac{5\pi}{3}$)



$$x = 0.24 \cos\left(\pi t - \frac{\pi}{3}\right) [\text{m}]$$

(例13.4)一物体沿 x 轴作谐振动，振幅为 0.24m ，频率 $\nu=0.5\text{Hz}$ ， $t=0$ 时刻物体位移 $x_0=0.12\text{m}$ 且向 x 轴正向运动，求：(1)此简谐振动表达式；(2) $t=T/4$ 时物体的位置、速度和加速度(3)从初始时间开始第一次通过到平衡位置所需的时间。

(2) $t=T/4[\text{s}]$

$$x = 0.24 \cos\left(\pi t - \frac{\pi}{3}\right) [\text{m}]$$
$$= 0.208\text{m}$$


$$v = dx / dt = -0.24\pi \sin\left(\pi t - \frac{\pi}{3}\right) = -0.376\text{m/s}$$

$$a = -0.24\pi^2 \cos\left(\pi t - \frac{\pi}{3}\right) = -2.06\text{m/s}^2$$

(例13.4)一物体沿x轴作谐振动，振幅为0.24m，频率 $\nu=0.5\text{Hz}$ ， $t=0$ 时刻物体位移 $x_0=0.12\text{m}$ 且向x轴正向运动，求：(1)此简谐振动表达式；(2) $t=T/4$ 时物体的位置、速度和加速度(3)从初始时间开始第一次通过到平衡位置所需的时间。

(3) 初始时刻状态——初相

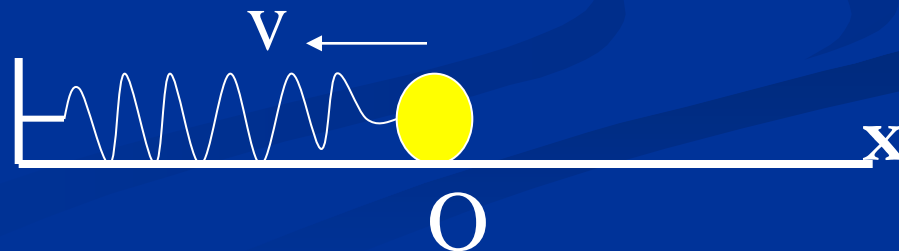
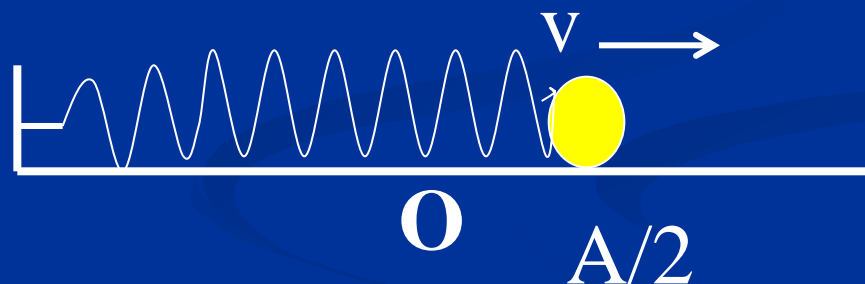
$$\varphi = -\frac{\pi}{3} \text{ (或 } \frac{5\pi}{3} \text{)}$$

t 时第一次经过平衡

位置—— $x=0, v < 0$:

$$\omega t + \varphi = \frac{\pi}{2}$$

$$t = \left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{3} \right) / \pi = \frac{5}{6} s$$



例：两质点沿X轴作同方向、同振幅A的谐振

动，其周期均为5s，t=0时，质点1在 $\frac{\sqrt{2}}{2}A$ 处且向X轴负方向运动；质点2在-A处，求

两振动的初相差及两质点第一次经过平衡位置的时刻。

解：

$$\left. \begin{aligned} x_{10} &= \frac{\sqrt{2}}{2} A = A \cos \varphi_1 \\ v_{10} &= -\omega A \sin \varphi_1 < 0 \end{aligned} \right\} \varphi_1 = \frac{\pi}{4}$$

$$\varphi_1 = \frac{\pi}{4} \quad x_{20} = -A \Rightarrow \varphi_2 = \pi$$

$$\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \frac{3}{4}\pi$$

平衡位置 $x = 0$

$$\omega t_1 + \varphi_1 = \frac{\pi}{2} \Rightarrow t_1 = \frac{\pi/4}{2\pi/5} = \frac{5}{8}[s]$$

$$\omega t_2 + \varphi_2 = \frac{3\pi}{2} \Rightarrow t_2 = \frac{5}{4}[s]$$