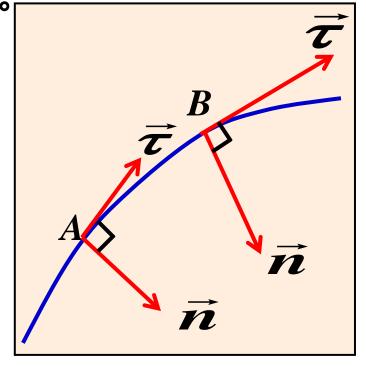
二、切向加速度和法向加速度

自然坐标系:坐标原点固接于质点,坐标轴沿质点运

动轨道的切向和法向的坐标系。

原点: 固接于质点。

坐标轴:沿质点运动轨道的切向和法向。切向以质点前进方向为正,记做元,法向以助线凹侧方向为正,记做元。

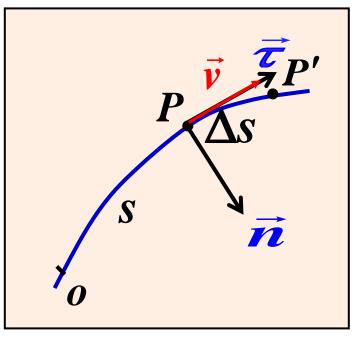


二、切向加速度和法向加速度

在自然坐标中描述质点的运动:

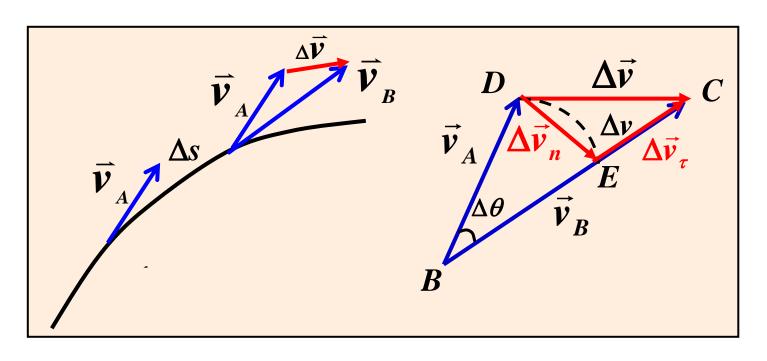
- (1)位置:在轨道上取一固定点O,用质点距离O的路程长度 s,可唯一确定质点的位置。 位置 s有正负之分。
- (2)位置变化: △S
- (3) 速度: 沿切线方向。

$$\therefore \vec{v} = |\vec{v}|\vec{\tau} = \frac{\mathbf{d}s}{\mathbf{d}t}\vec{\tau}$$



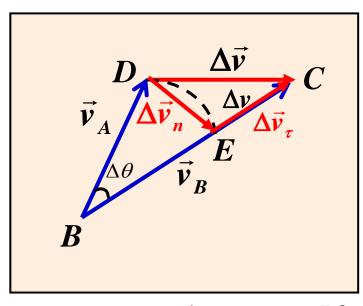


▲ (4) 加速度



速度的改变为:
$$\Delta \vec{v} = \Delta \vec{v}_{\tau} + \Delta \vec{v}_{n}$$

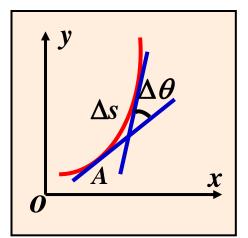
$$\therefore \vec{a} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}_{\tau}}{\Delta t} + \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}_{n}}{\Delta t}$$



$$\vec{a} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}_{\tau}}{\Delta t} + \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}_{n}}{\Delta t}$$
第一项:

$$\lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}_{\tau}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta v}{\Delta t} \vec{\tau} = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} \vec{\tau}$$

第二项:
$$\lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}_{n}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{v\Delta \theta}{\Delta t} \vec{n} = \frac{vd\theta}{dt} \vec{n}$$



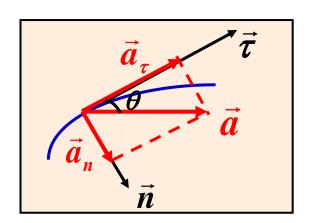
$$= v \frac{ds}{dt} \frac{d\theta}{ds} \vec{n}$$

$$= \frac{v^2}{\rho} \vec{n}$$

$$= \frac{\partial \vec{n}}{\partial t} \vec{n}$$

$$\therefore \vec{a} = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t}\vec{\tau} + \frac{v^2}{\rho}\vec{n} = \vec{a}_\tau + \vec{a}_n$$

切向加速度:
$$令 \vec{a}_{\tau} = \frac{\mathbf{d} \mathbf{v}}{\mathbf{d} t} \vec{\tau}$$



描述速度大小改变的快慢,不影响速度的方向。

法向加速度: 令
$$\vec{a}_n = \frac{v^2}{\rho}\vec{n}$$

描述速度方向改变的快慢,不影响速度的大小。

大小:

方向: \vec{a} 与 \vec{a}_{τ} 的夹角

$$|\vec{a}| = \sqrt{{a_{\tau}}^2 + {a_n}^2}$$
 $\theta = \operatorname{arctg} \frac{a_n}{a_{\tau}}$, 且指向曲线凹侧

练习: 判断下列说法是否正确。

- 1) a_n 恒等于零的运动是匀速率直线运动。
- \hat{v}

2) 作曲线运动的质点 a_n 不能为零。



3) a_{τ} 恒等于零的运动是匀速率运动。



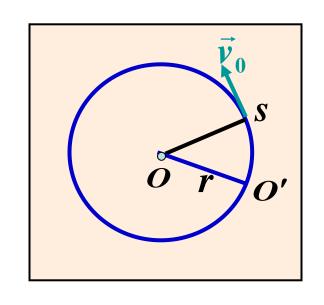
4) 作变速率运动的质点 a_{τ} 不能为零。



- 小结:(1) $a_{\tau} \equiv 0$ 匀速率运动; $a_{\tau} \neq 0$ 变速率运动
 - (2) $a_n \equiv 0$ 直线运动; $a_n \neq 0$ 曲线运动

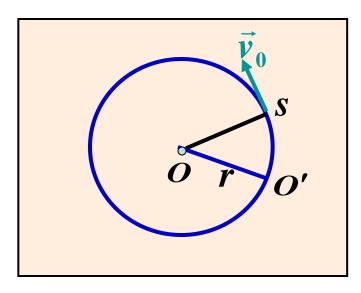
例6: 设一质点在半径为 Γ 的圆周上以匀速率 Γ_0 运动,写出自然坐标系中质点的速度和加速度。

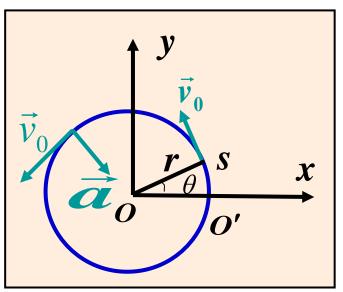
解:建立如图坐标系,以O'为自然坐标系的原点和计时起点。



$$v_0 = \frac{\mathrm{d}s}{\mathrm{d}t}$$

$$\vec{v} = v_0 \vec{\tau} = \frac{\mathrm{d}s}{\mathrm{d}t} \vec{\tau}$$





$$a_{\tau} = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} = \frac{\mathrm{d}v_0}{\mathrm{d}t} = 0$$

$$v^2 \qquad v_0^2$$

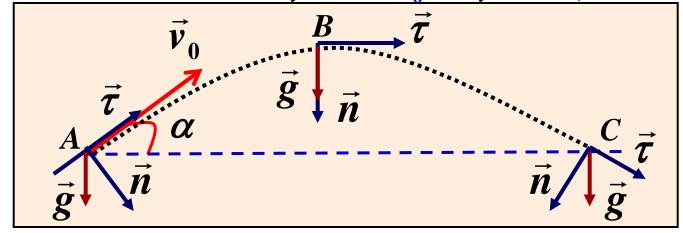
$$\vec{a}_n - \rho - r$$

$$\therefore \vec{a} = a_\tau \vec{\tau} + a_n \vec{n} = \frac{v_0^2}{r} \vec{n}$$

结论: 在直角坐标中重做, 可 发现用自然坐标描述匀速率圆

周运动较直角坐标简便。

例7:一物体做抛体运动,已知 v_0,α ,讨论其加速度和 ρ 。



	\boldsymbol{A}	В	\boldsymbol{C}
\vec{a}	$ec{m{g}}$	$ec{oldsymbol{g}}$	$ec{m{g}}$
a_{τ}	$-g\sin\!\alpha$	0	$g\sin\!lpha$
a_n	$g\cos lpha$	\boldsymbol{g}	$g\cos\alpha$
ρ	v_0^2	$v_0^2 \cos^2 \alpha$	v_0^2
	$g\cos lpha$	\boldsymbol{g}	$g\cos \alpha$

三、圆周运动的角量描述

线量:在自然坐标系下,以运动曲线为基准的基本 参量。

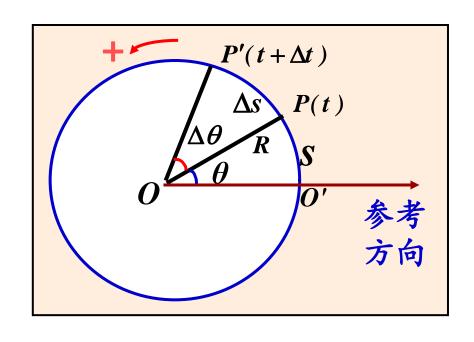
角量: 在极坐标系下, 以旋转角度为基准的基本参量。

- 1. 角位置 θ
- 2. 角位移 $\Delta\theta$

单位: rad

规定:

逆时针方向为正



三、圆周运动的角量描述

3. 角速度

平均角速度:
$$\overline{\omega} = \frac{\Delta \theta}{\Delta t}$$

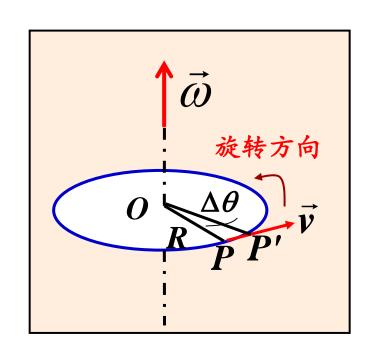
角速度:
$$\omega = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \theta}{\Delta t} = \frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}t}$$

单位: rad.s-1

定义角速度矢量 ळ

方向: 右手螺旋法则

垂直于运动平面,沿轴向。





4. 角加速度

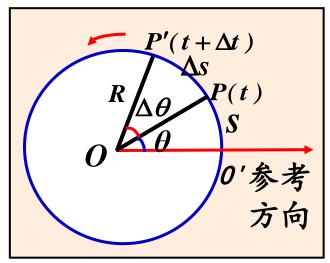
平均角加速度:
$$\overline{\beta} = \frac{\Delta \omega}{\Delta t}$$

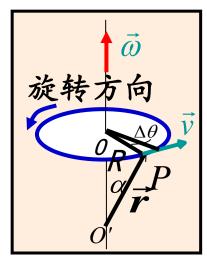
角加速度:
$$\beta = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \omega}{\Delta t} = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

注意: 角加速度不是矢量

(参看《教与学参考》P71)

5. 角量与线量的关系





$$S = R\theta$$
 $\Delta S = R\Delta \theta$
 $v = \frac{\mathrm{d}s}{\mathrm{d}t} = R\frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}t} = R\omega$
 $a_{\tau} = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} = R\frac{\mathrm{d}\omega}{\mathrm{d}t} = R\beta$
 $a_{n} = \frac{v^{2}}{\rho} = \frac{(R\omega)^{2}}{R} = R\omega^{2}$
 $\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$ (证明略)

例8(P₅₆ 3.12): 某发动机工作时,主轴边缘一点作圆周运动方程为 $\theta = t^3 + 4t + 3(SI)$

- (1) t=2s 时,该点的角速度和角加速度为多大?
- (2) 若主轴直径 D=40 cm, 求 t=1 s 时,该点的速度和加速度。

思路: (1) $\theta(t) \rightarrow \omega(t) \rightarrow \beta(t) \rightarrow t = 2$

(2) 由角量与线量的关系

解: (1) 由运动方程得边缘一点的角速度和角加速度

$$\theta = t^3 + 4t + 3$$
 $\omega = \frac{d\theta}{dt} = 3t^2 + 4$ $\beta = \frac{d\omega}{dt} = 6t$

$$t = 2 \text{ s} : \omega = 3 \times 2^2 + 4 = 16 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$
 $\beta = 6 \times 2 = 12 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2}$

(2) 由角量和线量的关系,得边缘一点的速度、切向加速度和法向加速度

$$v = \omega r = \frac{1}{2}\omega D = \frac{1}{2}(3t^2 + 4) \times 0.4 = 0.2(3t^2 + 4)$$

$$a_{\tau} = \beta r = 6t \times 0.2 = 1.2t$$

$$a_{n} = \omega^{2}r = (3t^2 + 4)^{2} \times 0.2$$

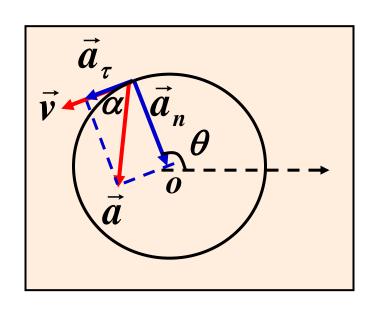
$$t = 1s \Rightarrow v = 0.2(3 + 4) = 1.4(m \cdot s^{-1})$$

$$a_{\tau} = 1.2(m \cdot s^{-2})$$

$$a_{n} = (3 + 4)^{2} \times 0.2 = 9.8(m \cdot s^{-2})$$

此时总加速度的大小为:

$$a = \sqrt{{a_{\tau}}^2 + {a_n}^2} = \sqrt{1.2^2 + 9.8^2} = 9.87 \text{ (m} \cdot \text{s}^{-2})$$



$$\vec{a}$$
与 \vec{v} 的夹角为: $\alpha = \operatorname{arctg} \frac{a_n}{a_\tau} = \operatorname{arctg} \frac{9.8}{1.2} = 83.0^\circ$

四、刚体的运动

1. 基本形式

平动: 刚体运动时, 其上任意两点连线的方位始终不变的刚体运动。

特点: 刚体可视为质点,对质点运动的描述方法对平动刚体适用。

转动: 刚体上各质点都绕同一直线所做的圆周运动。 该直线叫刚体的转轴。

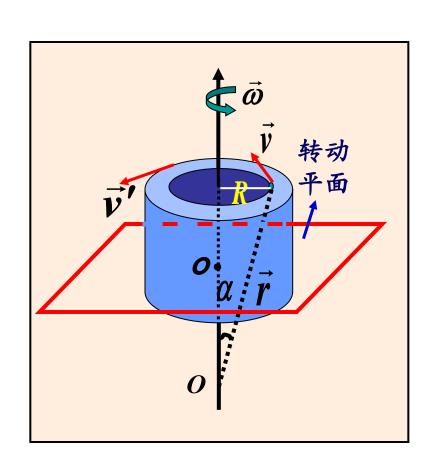
一般运动:平动与转动的叠加。





2. 刚体定轴转动

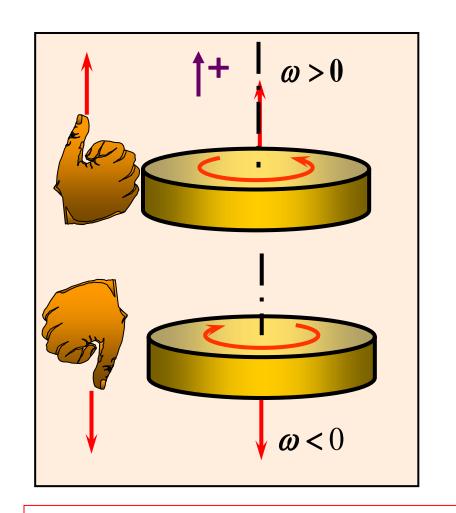
定轴转动:转轴为固定直线的转动。



刚体定轴转动的简化:

- (1) 可简化为研究刚体在它的 某个转动平面内的运动。
- (2) 可用角量作整体描述。
- (3) 在轴上选定正方向后,各 角量均表示为代数量:

 θ $\Delta\theta$ ω β



因此:对于刚体定轴 计形体定证 法 在轴上选定的 定度的 角球 用角 東京 的 方向,不必 所不必 而,不必 而。

注意:一般以旋转方向为正方向,此时 $\omega>0$ 。若加速运动, $\beta>0$;若减速运动, $\beta<0$,。



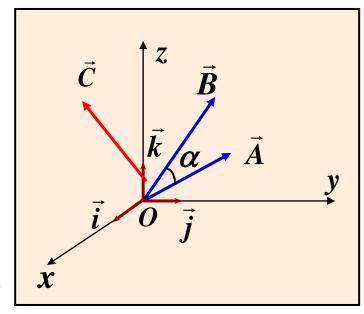
复习 矢量的乘法

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}$$

$$\vec{B} = B_x \vec{i} + B_y \vec{j} + B_z \vec{k}$$

标积(点积):

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A \cdot B \cdot \cos \alpha = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$$



于 (\vec{A}, \vec{B}) 平面。

矢积(叉积):

$$\vec{C} = \vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix} = A_y B_z \vec{i} + A_z B_x \vec{j} + A_x B_y \vec{k} - A_z B_y \vec{i} - A_x B_z \vec{j} - A_y B_x \vec{k}$$
方向:右手定则,垂直

四、刚体的运动

练习(P_{46} 例7): 一刚体以每分钟60转速率绕z 轴逆时针匀速转动,设某时刻刚体上某点 P 的位矢为: $\vec{r}_P = 3\vec{i} + 4\vec{j} + 5\vec{k}$ cm

该时刻P点的速度为:

1.
$$\vec{v} = 94.2\vec{i} + 125.6\vec{j} + 157.0\vec{k}$$

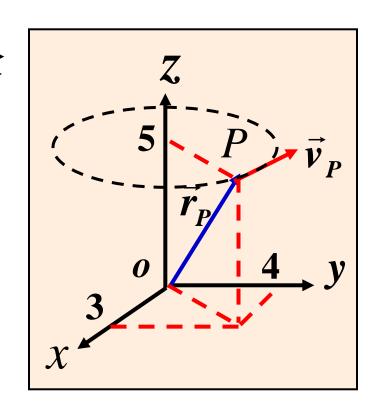
2.
$$\vec{v} = -25.1\vec{i} + 18.8\vec{j}$$

3.
$$\vec{v} = 25.1\vec{i} + 18.8\vec{j}$$

4.
$$\vec{v} = 31.4\vec{k}$$

单位均为cm·s-1

定性分析: 正确答案: 2

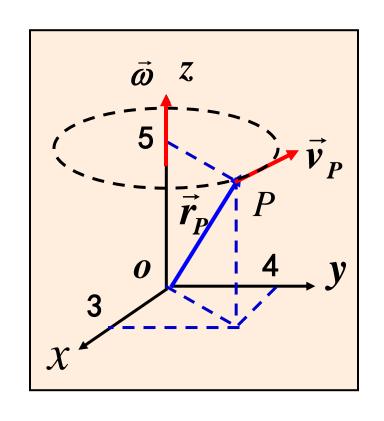


定量计算:

$$\vec{\omega} = 60\vec{k}$$
转/分= $2\pi \vec{k}$ rad·s⁻¹ $\vec{r}_P = 3\vec{i} + 4\vec{j} + 5\vec{k}$ cm

该时刻P点的速度为:

$$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 0 & 0 & 2\pi \\ 3 & 4 & 5 \end{vmatrix}$$



$$\vec{v} = -25.1\vec{i} + 18.8\vec{j}$$
 (cm·s⁻¹) 正确答案: 2

第四节 运动学的两类基本问题(习题课)

一、已知质点运动方程, 求任一时刻的速度、加速度

$$\vec{r}(t) \rightarrow \vec{v}, \quad \vec{a} \quad : \quad \theta(t) \rightarrow \omega, \quad \beta$$

方法: 微分法

例1(P_{48} 例1):已知粒子运动方程 $x=t^3-3t^2-9t+5$ (SI) 分析粒子的运动情况

1. 粒子轨迹? ……其轨迹为一条直线

注意:凡直线运动,可将坐标原点选在轨道直线上,建立一维坐标,将各矢量按代数量处理。

$$\overline{\boldsymbol{o}}$$

$$\vec{r}, \Delta \vec{r}, \vec{v}, \vec{a} \rightarrow x, \Delta x, v = \frac{dx}{dt}, a = \frac{d^2x}{dt^2}$$

2. 该粒子作何种直线运动?

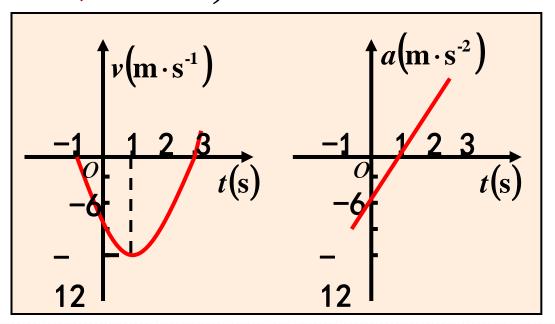
$$x = t^{3} - 3t^{2} - 9t + 5$$

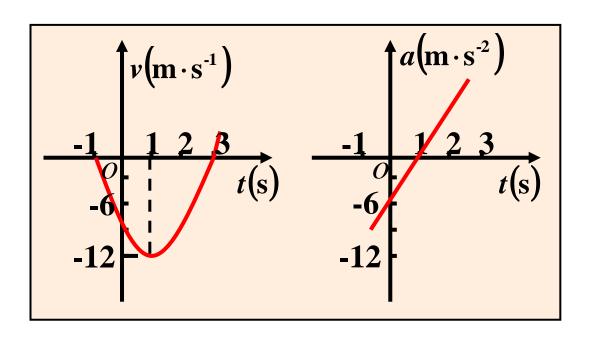
$$v = 3t^{2} - 6t - 9$$

$$a = 6t - 6$$

该粒子作一般变速直线运动

画图: v-t, a-t 曲线





何时加速?

a, v同号

何时减速?

a, v异号

t <-1: v>0, a<0: 粒子向 +x 减速运动
-1 < t < 1: v<0, a<0: 粒子向 -x 加速运动

1 < t < 3: v < 0, a > 0: 粒子向 -x 减速运动

t > 3: v > 0, a > 0: 粒子向 +x 加速运动

注意:(1)凡直线运动,可将坐标原点选在轨道直线上,建立一维坐标,将各矢量按代数量处理。

(2)根据运动叠加原理,质点的一般曲线运动可以 归结为直线运动处理。

例2. 已知:
$$\vec{r} = 5t\vec{i} + (15t - 5t^2)\vec{j}$$
 (SI)

- 1. 质点做什么运动? 答: 平面曲线运动
- 2. 找一个实例。

解:
$$\vec{v} = 5\vec{i} + (15 - 10t)\vec{j}$$
 $\vec{a} = -10\vec{j}$ $t = 0$: $\vec{r_0} = 0$, $\vec{v_0} = 5\vec{i} + 15\vec{j}$ 质点从原点出发,初速度为 $\vec{v_0}$

t时刻 x: $v_x = 5$, $a_x = 0$ 匀速直线运动

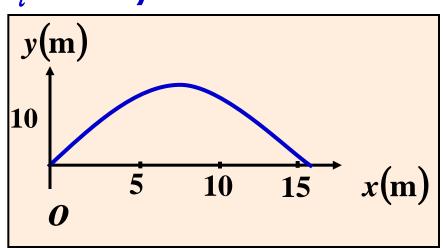
y: $v_y = 15 - 10t$ $a_y = -10 \approx -g$ 为竖直上抛运动合运动: 斜抛运动

3. 求
$$t = 1$$
s 时: $a_n = ? a_{\tau} = ? \rho = ?$

$$\vec{r} = 5t\vec{i} + (15t - 5t^2)\vec{j}$$

$$\vec{v} = 5\vec{i} + (15 - 10t)\vec{j}$$

$$\vec{a} = -10\vec{j}$$

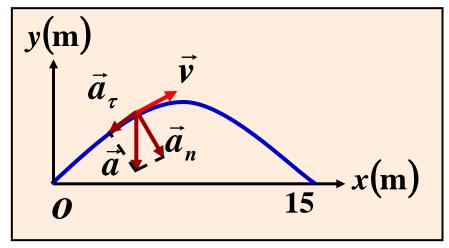


$$v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{5^2 + (15 - 10t)^2}$$

$$a_{\tau} = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} = \frac{10(2t-3)}{\sqrt{4t^2 - 12t + 10}}$$

$$t = 1$$
: $v = 5\sqrt{2} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$, $a_{\tau} = -5\sqrt{2} \approx -7.1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$

$$t = 1$$
: $v = 5\sqrt{2} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$ $a_{\tau} = -5\sqrt{2} \approx -7.1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$
 $a = -10 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$



$$a_n = \sqrt{a^2 - a_\tau^2} = 5\sqrt{2} \approx 7.1 \,\mathrm{m} \cdot \mathrm{s}^{-2}$$

$$\rho = \frac{v^2}{a_n} = 5\sqrt{2} \approx 7.1 \,\mathrm{m}$$
 注意: 结果保留2\sigma3
位有效数字

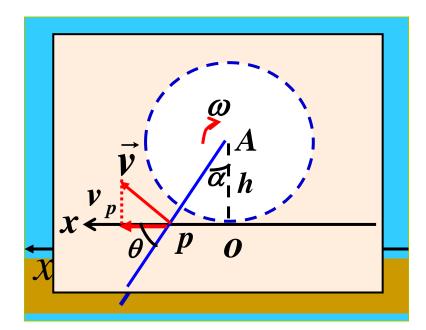
思考:如何求抛射角、轨道方程、射程、射高?

例3(P_{56} 3.8): 距海岸(视为直线)h=500米处有一艘静止的船A,船上的探照灯以每分钟1转的转速旋转,当光束与岸边成 $\theta=60^\circ$ 时,光点沿岸边移动速度多大?解: 首先建立 P 的运动方程 x(t)

$$x = h \cdot tg\alpha$$

$$v = \frac{dx}{dt} = \frac{dx}{d\alpha} \cdot \frac{d\alpha}{dt} = \frac{h}{\cos^2 \alpha} \frac{d\alpha}{dt} = \frac{h\omega}{\cos^2 \alpha}$$
$$\theta = 60^{\circ} \quad \alpha = 30^{\circ}$$

$$v = \frac{500 \times \frac{2\pi}{60}}{\cos^2 30^\circ} = 69.8 \,\mathrm{m \cdot s^{-1}}$$



注意:质点运动方向为总速度方向,其它方向的速度为速度分量。 第四节、运动学的两类基本问题

例4(P44 例6增加问题(2)):

. 一质点沿半径为R的圆周运动,路程与时间的关系为

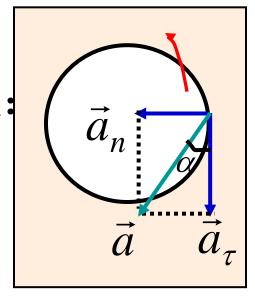
$$s = v_0 t - \frac{1}{2}bt^2$$
 (SI),

- 求: (1) 任意时刻 t, 质点加速度的大小和方向;
 - (2)什么时刻质点加速度的大小等于b,这时质点已转了几圈?

解: 质点的速率
$$v = \frac{\mathbf{d}s}{\mathbf{d}t} = v_0 - bt$$

(1) 任意时刻
$$t$$
, 法向加速度和切向加速度

$$a_n = \frac{v^2}{R} = \frac{(v_0 - bt)^2}{R}, \quad a_\tau = \frac{\mathrm{d}v}{\mathrm{d}t} = -b$$



加速度的大小为:

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

$$\vec{a}$$
与切向轴的夹角为 $\alpha = \operatorname{arctg} \frac{a_n}{a_\tau} = \operatorname{arctg} \frac{(v_0 - bt)^2}{(-Rb)}$

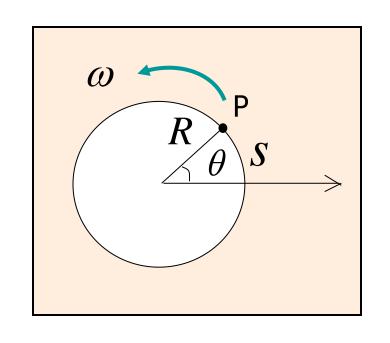
令加速度
$$a = \frac{1}{R} \sqrt{(v_0 - bt)^2 + b^2 R^2} = b$$
,解得时间 $t = \frac{v_0}{b}$

用角量表示质点运动方程为

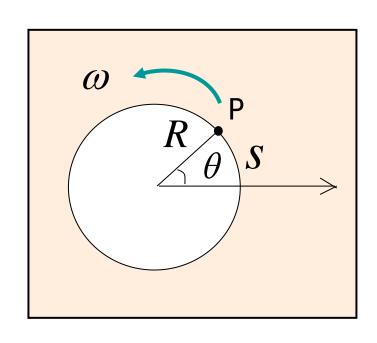
$$\theta = \frac{s}{R} = \frac{v_0 t}{R} - \frac{1}{2R}bt^2$$

$$\omega = \frac{v_0}{R} - \frac{bt}{R}$$

令
$$\omega = 0$$
, 解得 $t = \frac{v_0}{h}$



因此 $t = \frac{v_0}{b}$ 实质点还没有反向转动。



质点运动方程为:

$$\theta = \frac{s}{R} = \frac{v_0 t}{R} - \frac{1}{2R}bt^2$$

将 $t = \frac{v_0}{b}$ 代入运动方程可得

$$\theta = \frac{v_0}{R} \frac{v_0}{b} - \frac{b}{2R} \left(\frac{v_0}{b} \right)^2 = \frac{v_0^2}{2Rb}$$

转过的圈数为

$$n = \frac{\theta}{2\pi} = \frac{{v_0}^2}{4\pi Rb}$$

思考: 当 $t > \frac{v_0}{b}$ 时如何计算n?