## § 6.1 简谐振动

- 一、简谐振动: 物体振动时,若决定其位置的坐标按余弦(或正弦)函数规律随时间变化,这样的振动称为简谐振动。谐振子:作简谐运动的物体。
  - (1) 受力特点: 线性恢复力F = -kx
  - (2) 动力学微分方程

简谐运动的微分方程: 
$$\frac{\mathrm{d}^2 x}{\mathrm{d}t^2} + \omega^2 x = 0$$
, 其中  $\omega^2 = \frac{k}{m}$  。

简谐运动的运动方程:  $x = A\cos(\omega t + \varphi)$ 

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

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

- 二、简谐运动的振幅、周期、频率和相位
- 1.振幅:  $A = |x_{\text{max}}|$ , 由初始条件决定。
- 2.周期、频率

周期: 
$$T = \frac{2\pi}{\omega}$$
; 频率:  $v = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi}$ ; 角频率:  $\omega = 2\pi v = \frac{2\pi}{T}$ 

周期和频率取决于振动系统本身的性质。

## 3. 相位 ωt + φ

物理意义:描述质点 t 时刻的运动状态。

初相位: 描述质点初始时刻的运动状态。

- 4.相位差:两个振动之间的相位之差。
  - (1) 对同一简谐运动,相位差可以给出两运动状态间变化所需的时间。

$$\Delta t = \frac{\Delta \varphi}{\omega} = \frac{\Delta \varphi}{2\pi} T$$

(2) 对于两个同频率的简谐运动,相位差表示它们间步调上的差异。

如果 $\varphi_2 - \varphi_1 > 0$ ,则称第2个振动相位超前于第1个振动。

四、谐振动的能量

动能: 
$$E_{\rm k} = \frac{1}{2}kA^2\sin^2(\omega t + \phi)$$
; 势能:  $E_{\rm p} = \frac{1}{2}kA^2\cos^2(\omega t + \phi)$ 

机械能: 
$$E = E_k + E_p = \frac{1}{2}kA^2$$

弹性回复力是保守力,作简谐振动的系统机械能守恒。

平均动能: 
$$\overline{E}_{\mathbf{k}} = \frac{1}{T} \int_0^T E_{\mathbf{k}} dt = \frac{1}{4} k A^2$$
; 平均势能:  $\overline{E}_p = \frac{1}{T} \int_0^T E_{\mathbf{p}} dt = \frac{1}{4} k A^2$ 

谐振动在一个周期内的平均势能和平均动能相等。

## 五、谐振动的旋转矢量表示法

旋转的矢量: 长度为 A,以 O 为原点作角速度为  $\omega$  的逆时针旋转。**旋转矢量的** 端点在 x 轴上的投影点的运动为简谐振动  $x = A\cos(\omega t + \varphi)$ ,速度和加速度在 x 轴上的投影为简谐振动的速度  $v = A\omega\cos(\omega t + \varphi + \frac{\pi}{2})$  和加速度  $a = A\omega^2\cos(\omega t + \varphi + \pi)$ 。

## §6.2 谐振动的合成

一、同方向同频率谐振动的合成:  $x_1 = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1)$ ;  $x_2 = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$ 

振幅:  $A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2\cos(\varphi_2 - \varphi_1)}$ ; 相位:  $\tan \varphi = \frac{A_1\sin\varphi_1 + A_2\sin\varphi_2}{A_1\cos\varphi_1 + A_2\cos\varphi_2}$ 讨论:

- (1) 相位差 $\varphi_2 \varphi_1 = 2k\pi$   $(k = 0, \pm 1, \cdots)$ ,  $A = A_1 + A_2$ , 相互加强;
- (2) 相位差 $\varphi_2 \varphi_1 = (2k+1)\pi$   $(k=0,\pm 1,\cdots)$ ,  $A = \left|A_1 A_2\right|$ , 相互削弱;
- (3) 一般情况:  $A_1 + A_2 > A > |A_1 A_2|$ 。
- 二、同方向不同频率谐振动的合成、拍合振动  $x = x_1 + x_2$ ;

合振幅  $A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2\cos(\omega_2 - \omega_1)t}$ ,在  $A_1 + A_2$  和 $|A_1 - A_2|$ 之间周期性变化。 合振动不再是简谐振动,可看作是振幅缓变的近似简谐振动。

拍的现象 
$$x = 2A\cos(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2})t \cdot \cos(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2})t$$

**拍频**:单位时间内振幅大小变化的次数,即 $v = |(\omega_2 - \omega_1)/2\pi| = |v_2 - v_1|$ 

振动角频率:  $\omega = (\omega_2 + \omega_1)/2$