

# 自然坐标系

# ⬇ CONTENTS ⬇

怎么才能方便的知道  
瞬时的速度大小呢？



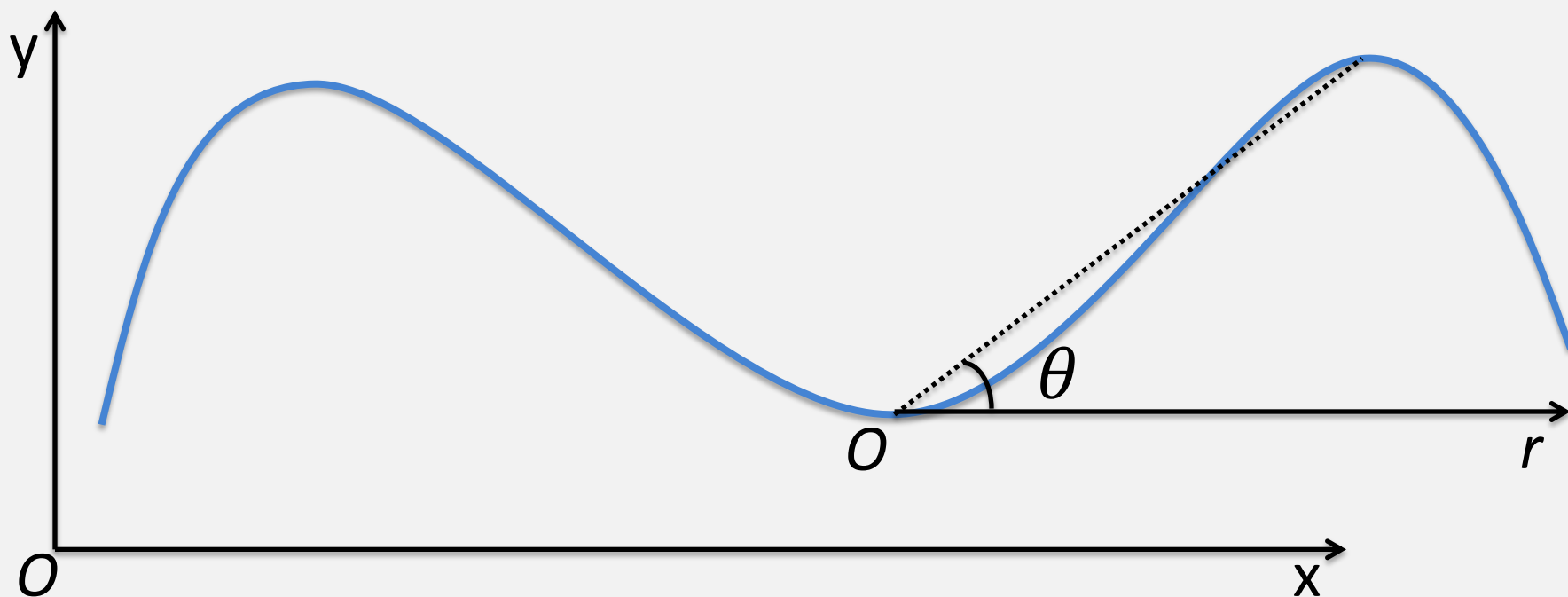
在轨道某一点的加速度和  
管道受力情况又如何呢？



已知运动轨道情况下，用什么坐标系描述质点运动？

直角坐标：运动轨道曲线是 $x, y$ 的方程，即 $y$ 坐标要随 $x$ 坐标改变而改变。

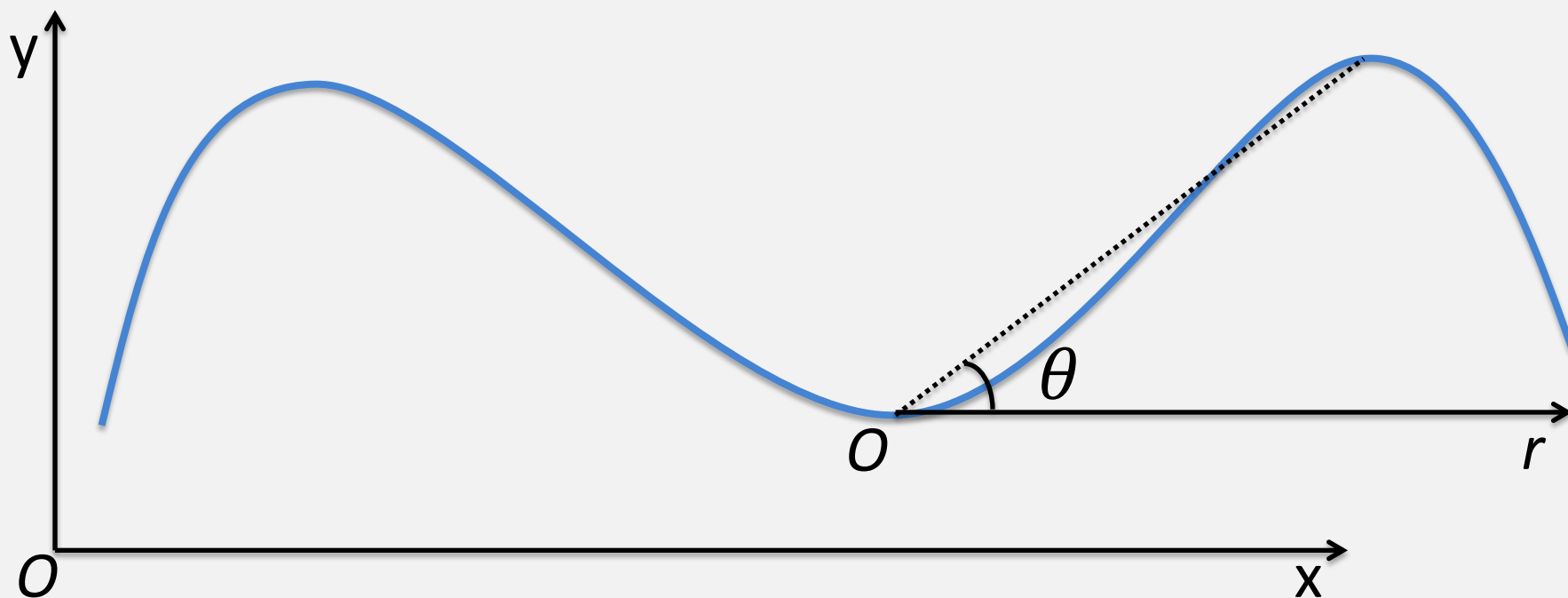
除已知的规则运动轨迹（如直线、抛物线），方程较复杂。



已知运动轨道情况下，用什么坐标系描述质点运动？

极坐标：运动轨道曲线是 $r, \theta$ 的方程，  
如不是（类）圆周或绕转运动，方程较复杂。

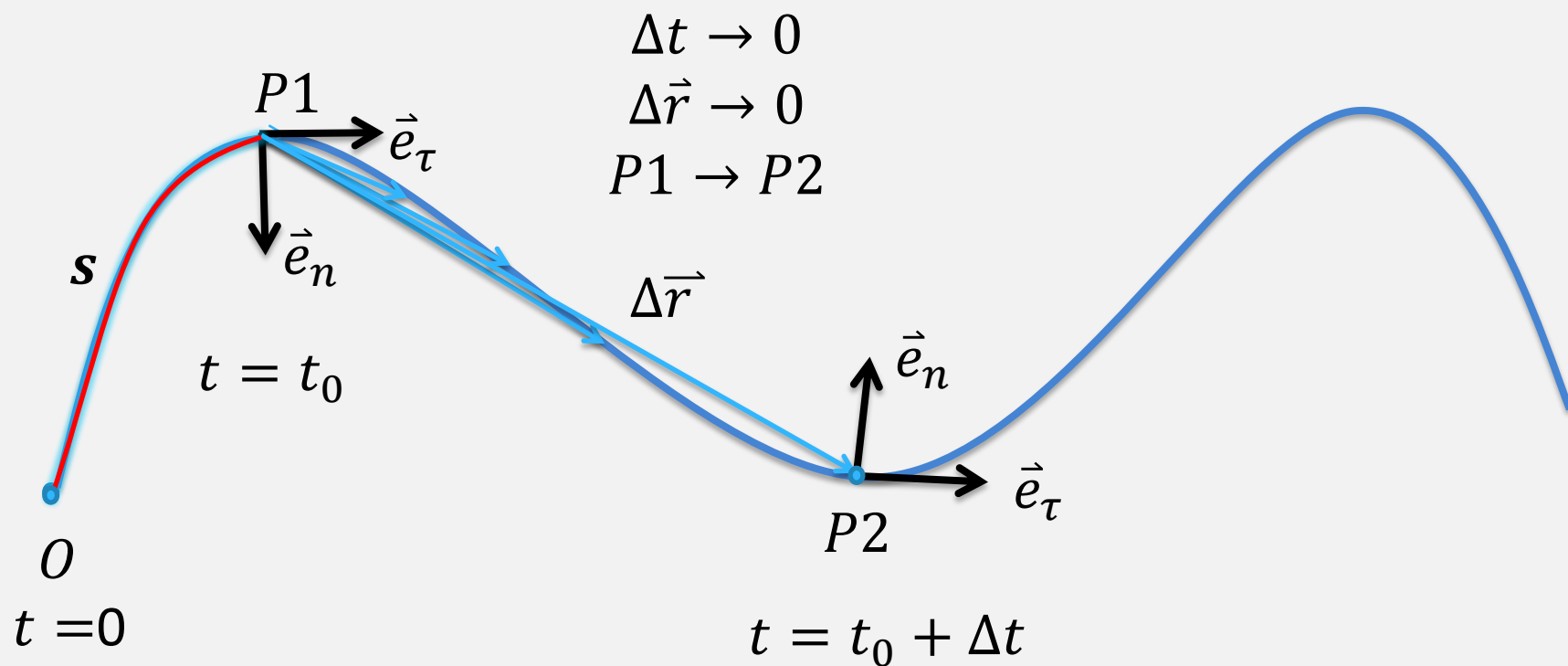
质点的运动只有一个自由度，  
即用一个变量（坐标）即可描述质点位置！！



# 初识自然坐标系

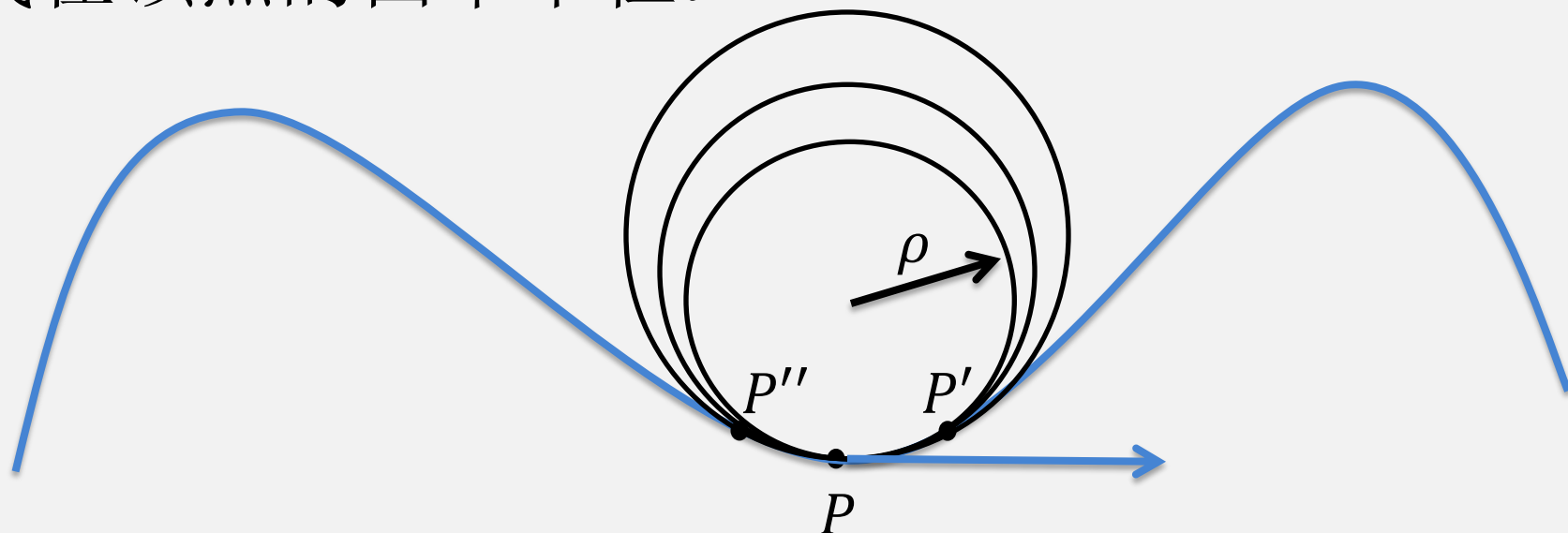
切向分量：沿轨道切线指向指点运动方向

法向分量：沿轨道法向指向轨道凹的一侧



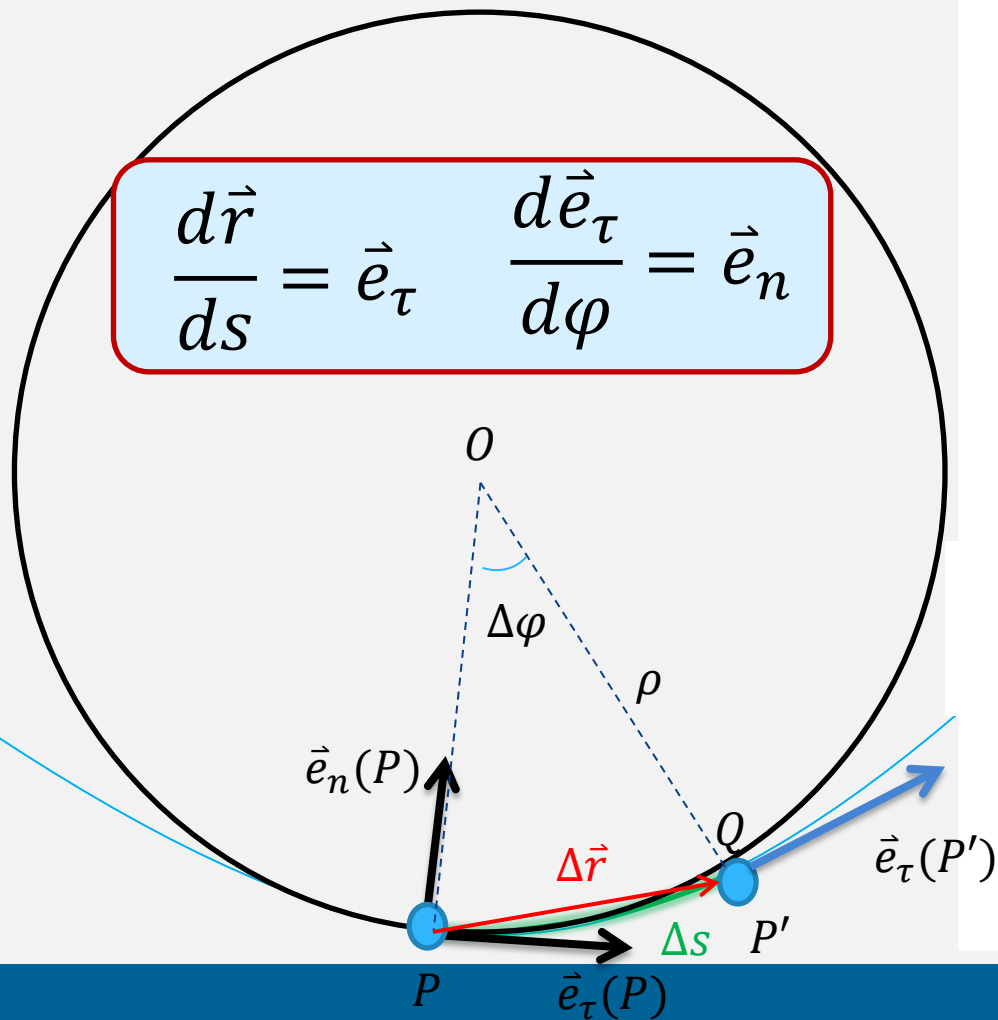
## 数学准备:密切圆(曲率圆)

这个圆与运动轨道在P点有共同的切线，被称作“密切圆”，P点密切圆的半径 $\rho$ ，为曲线在该点的曲率半径。



当  $\Delta t \rightarrow 0$  时, 有  $\begin{cases} P' \rightarrow P \\ |\Delta \vec{r}| \rightarrow \Delta s \\ \Delta \varphi \rightarrow 0 \end{cases}$

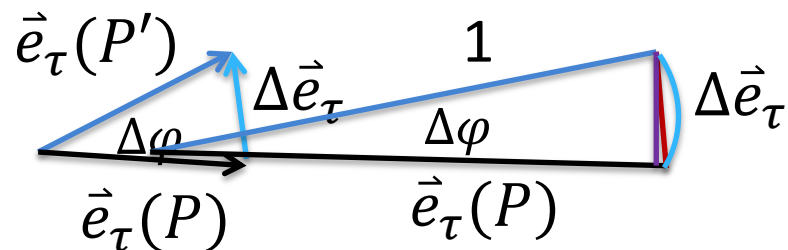
$$\frac{d\vec{r}}{ds} = \vec{e}_\tau \quad \frac{d\vec{e}_\tau}{d\varphi} = \vec{e}_n$$



$\rho = \overline{OP} = \overline{OQ}$  为密切圆的半径, 称为曲率半径

$$\lim_{\Delta s \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta s} = \frac{d\vec{r}}{ds} = \vec{e}_\tau$$

$$\lim_{\Delta \varphi \rightarrow 0} \Delta \vec{e}_\tau = \Delta \varphi \cdot \vec{e}_n(P)$$



$$\frac{d\vec{e}_\tau}{d\varphi} = \lim_{\Delta \varphi \rightarrow 0} \frac{\vec{e}_\tau(P') - \vec{e}_\tau(P)}{\Delta \varphi}$$

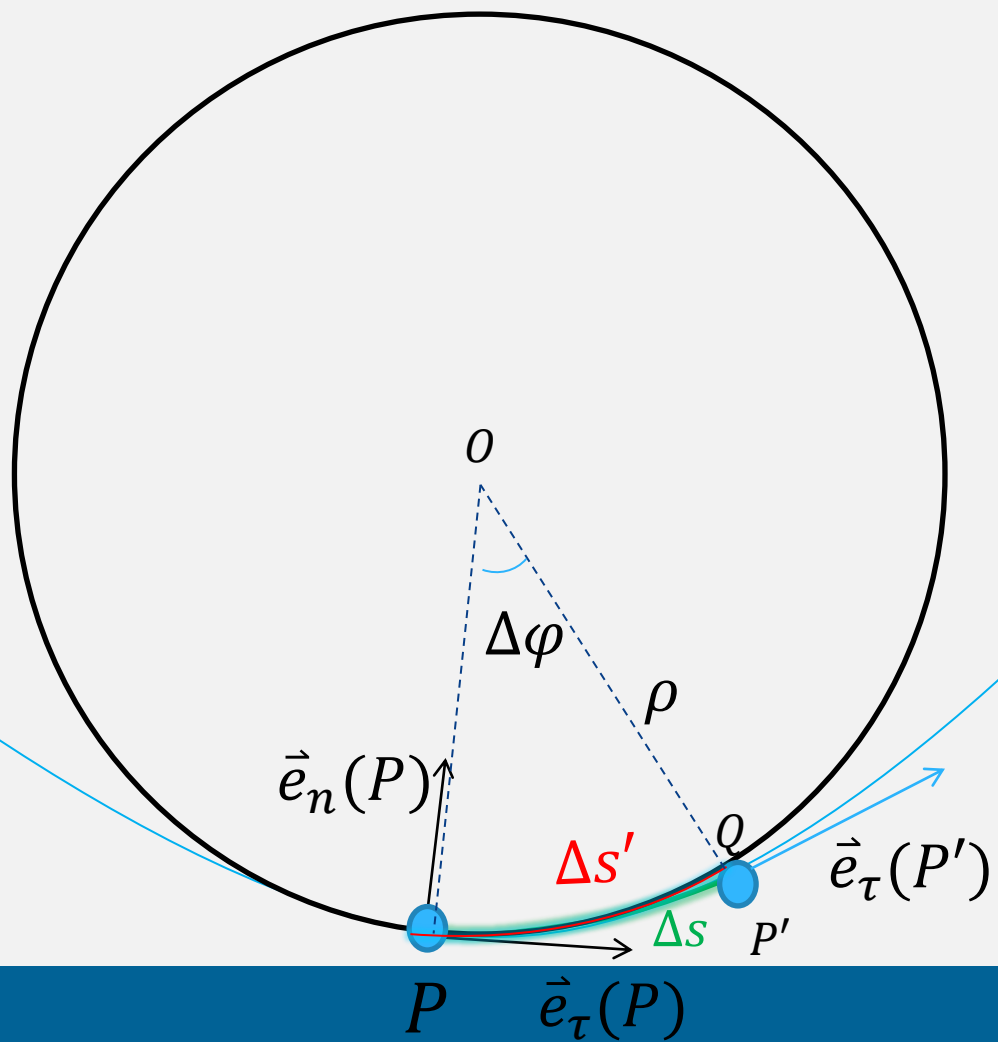
$$= \lim_{\Delta \varphi \rightarrow 0} \frac{\Delta \varphi \cdot \vec{e}_n(P)}{\Delta \varphi} = \vec{e}_n(P)$$



$$\frac{d\vec{r}}{ds} = \vec{e}_\tau \quad \frac{d\vec{e}_\tau}{d\varphi} = \vec{e}_n$$

$$\lim_{\Delta\varphi \rightarrow 0} \Delta s = \lim_{\Delta\varphi \rightarrow 0} \Delta s'$$

$$\rho = \lim_{\Delta\varphi \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta\varphi} = \frac{ds}{d\varphi}$$



我们关心的是质点的运动状态即 速度、速率、加速度。

那么在自然坐标系下，质点的速度、加速度的形式是怎么样的呢？

# 自然坐标系下的速度和加速度

由速度的定义，得

$$\begin{aligned}\vec{v} &= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d\vec{r}}{ds} \cdot \frac{ds}{dt} \\ &= \vec{e}_\tau \cdot \frac{ds}{dt} = v \cdot \vec{e}_\tau\end{aligned}$$

由加速度的定义，得

$$\begin{aligned}\vec{a} &= \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \frac{d}{dt} \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d}{dt} (v \cdot \vec{e}_\tau) \\ &= \dot{v} \cdot \vec{e}_\tau + v \cdot \frac{d\vec{e}_\tau}{dt}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\frac{d\vec{e}_\tau}{dt} &= \frac{d\vec{e}_\tau}{d\varphi} \cdot \frac{d\varphi}{dt} = \vec{e}_n \cdot \omega \\ &\equiv \omega\end{aligned}$$

$$\frac{d\vec{r}}{ds} = \vec{e}_\tau \quad \frac{d\vec{e}_\tau}{d\varphi} = \vec{e}_n \quad \frac{ds}{d\varphi} = \rho$$

速度只有切向分量

$$\begin{aligned}\vec{a} &= a_\tau \vec{e}_\tau + v \cdot \frac{v}{\rho} \vec{e}_n \\ &= a_\tau \vec{e}_\tau + \frac{v^2}{\rho} \vec{e}_n\end{aligned}$$

定义

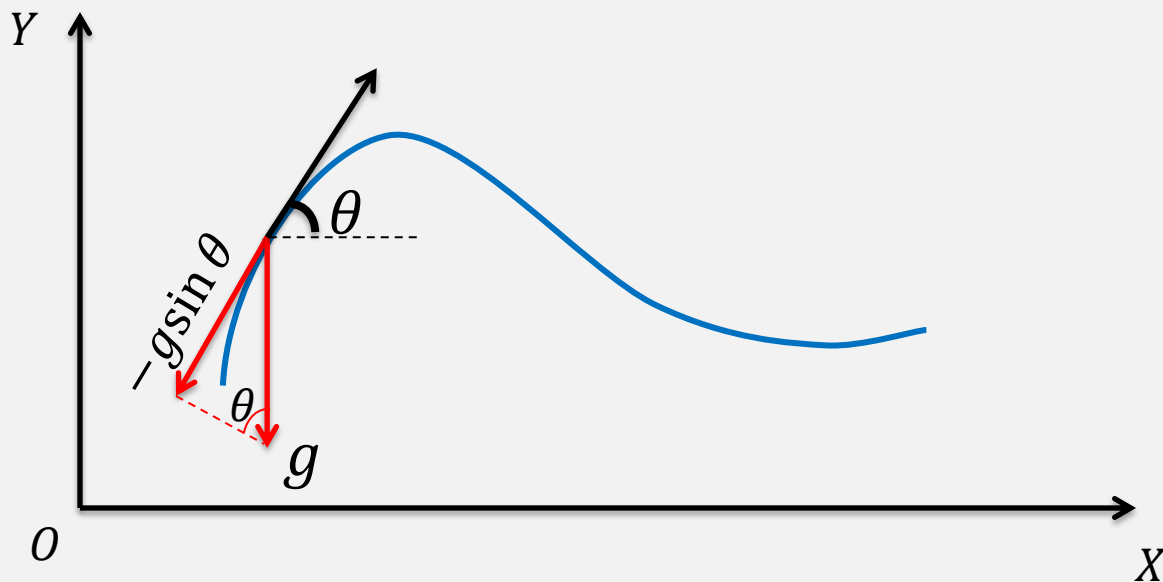
$$a_\tau = \dot{v}$$

切向加速度 $a_\tau$ 为  
速率随时间的变  
化率

法向加速度 $a_n$ 为  
 $v^2/\rho$ 改变速度方  
向的量

法向加速可以看作以速率 $v$ 做  
半径为 $\rho$ 的圆周运动所需要的  
向心加速度

例题：由光滑钢丝弯曲成竖直平面里一条曲线，质点穿在此钢丝上，可沿着它滑动（如下图所示）。已知其切向加速度为 $-g\sin\theta$ 。 $\theta$ 是曲线切向与水平方向的夹角。试求质点在各处的速率。



由右图几何关系, 可以得到

$$\frac{dy}{ds} = \sin \theta$$

由切向加速度定义, 可知

$$a_{\tau} = \frac{dv}{dt} = -g \sin \theta$$

结合以上两式

$$\Rightarrow dv = -g \sin \theta dt = -g \frac{dy}{ds} dt$$

因为  $ds/dt = v$ , 所以有

$$\frac{1}{2}mv^2 + mgy = \frac{1}{2}mv_0^2 + mgy_0$$

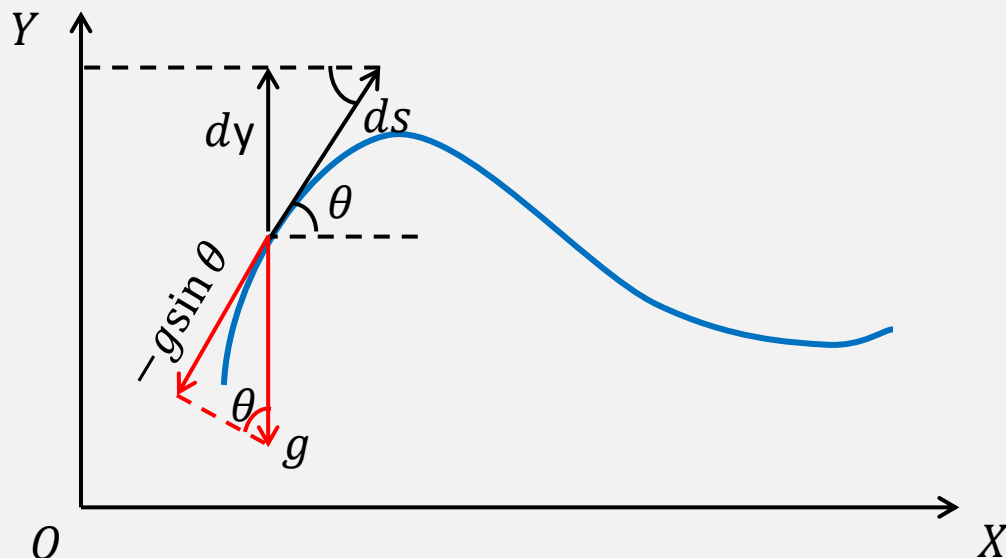
$$dv = -\frac{g}{v}dy \Rightarrow vdv = -gdy$$

能量守恒定律!

对等式两边积分, 得到

$$\int_{v_0}^{v_1} vdv = -g \int_{y_0}^{y_1} dy \Rightarrow v_1^2 - v_0^2 = 2g(y_0 - y_1)$$

改写公式, 得  $v^2 = v_0^2 + 2g(y_0 - y)$



由右图几何关系，可以得到

$$\frac{dy}{ds} = \sin \theta$$

由切向加速度定义，可知

$$a_\tau = \frac{dv}{dt} = -g \sin \theta$$

结合以上两式

$$\Rightarrow dv = -g \sin \theta dt = -g \frac{dy}{v}$$

因为  $ds/dt = v$ ，所以有

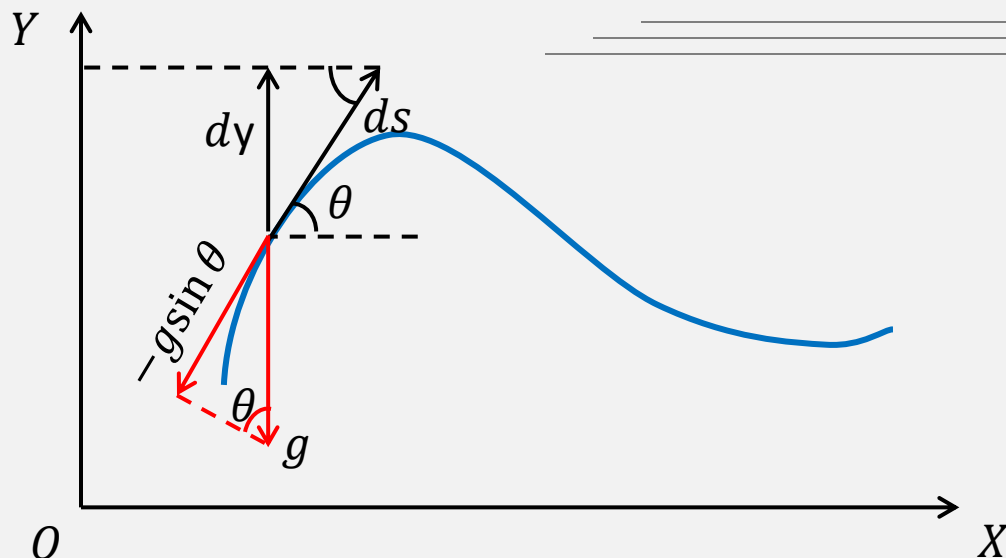
$$dv = -\frac{g}{v} dy \Rightarrow v dv = -g dy$$

对等式两边积分，得到

$$\int_{v_0}^{v_1} v dv = -g \int_{y_0}^{y_1} dy \Rightarrow v_1^2 - v_0^2 = 2g(y_0 - y_1)$$

改写公式，得

$$v^2 = v_0^2 + 2g(y_0 - y)$$



获得自然坐标 $ds$ 与直角坐标 $dy$ 之间的关系成为解题的关键；此外需要牢记自然坐标系下的速度、加速度公式。

## 小结

- 切向：沿轨道切线指向指点运动方向
- 法向：沿轨道法向指向轨道凹的一侧

$$\frac{d\vec{r}}{ds} = \vec{e}_\tau \quad \frac{d\vec{e}_\tau}{d\varphi} = \vec{e}_n \quad \frac{ds}{d\varphi} = \rho$$

- 速度只有切向分量
- 切向加速度  $a_\tau$  为速率随时间的变化率
- 法向加速度为  $v^2/\rho$  改变速度方向的量

$$\vec{v} = v \cdot \vec{e}_\tau$$

$$\vec{a} = a_\tau \vec{e}_\tau + \frac{v^2}{\rho} \vec{e}_n$$

**THANKS**

**FOR YOUR ATTENTION**