

2011-2012 学年第二学期

考试统一用答题册

题号	-	=	Ξ	总分
成绩	·			
阅卷人签字				
校对人签字				

考试课程	理论力学(B 卷)	<u>. </u>
班级	学号	
姓名	成绩	

2012年6月12日

注:试题共4页,满分100分

- 选择题(在正确答案对应的字母上打√。每小题2分,共10分)。
- 1、第几类 Lagrange 方程能建立质点系的运动与其所受主动力和约束力间的关系?
 - A: 第二类 Lagrange 方程
- B:第一类 Lagrange 方程
- C: Lagrange 方程的广义动量积分 D: Lagrange 方程的广义能量积分
- 2、定点运动刚体的角速度矢量 ω 与该刚体对定点O的动量矩矢量 L_0 平行的充分必要条件
 - A: 刚体绕质量对称轴转动
- B: 刚体绕惯量主轴转动
- C: 刚体的质心在固定点
- D: 刚体为均质体
- 3、若定点运动刚体角速度矢量ω的大小为非零常量,其方向始终变化,则该刚体的角加速度 矢量α可能是

- A: $|\alpha|=0$ B: $\alpha\perp\omega, |\alpha|\neq 0$ C: $\alpha/(\omega, |\alpha|\neq 0$ D: α 为非零常矢量
- 4、已知质量为m 棱长为L 的均质正方形刚体绕球铰链O 作定点运动,如图1 所示。在图示

瞬时, 该正方体的顶点 A、B 两点速度矢量满足关系式 $v_A = -v_B$ (垂直于 OAB 平面),且 $|v_A| = u$ 。根据已知条件, 能求该刚体的哪些物理量?



- A: 只能确定其角速度矢量所在平面
- B: 能求出其角速度的大小和方向
- C: 能求出该刚体对定点 O 动量矩的大小和方向
- D: 能求出其角加速度的大小和方向

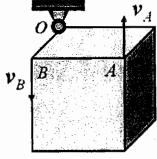
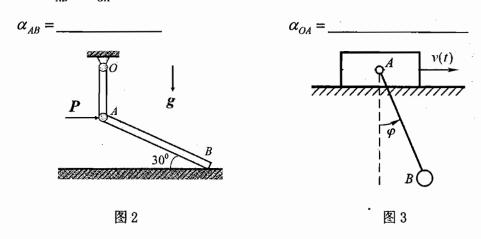


图 1

- 5、若质量-阻尼-弹簧受迫振动系统的动力学方程为 $m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = F_{max}\sin(\omega t)$,其稳态振动 的振幅与下列哪些因素有关?
 - A: 系统运动的初始条件
- B: 外激励幅值 F_{max}
- C: 外激励频率 ω
- **D**: 系统参数 *m*, *c*, *k*

二、 填空题,将计算的最简结果填写在空格里(本题共70分,每空5分)。

1、质量为m 长为L 的均质杆OA 和质量为m 长为3L 的均质杆AB 用光滑柱铰链连接并悬挂于O点,AB 杆的B 端放在光滑水平面上,如图2 所示。若系统初始静止,OA 杆铅垂,AB 杆与水平面的夹角为 30^0 ,在铰链A 上作用一水平推力P,求初始时AB 杆和OA 杆角加速度的大小 α_{AB} 和 α_{OA} 。



2、质量为 m 的质点 B 用长为 2L 的无质量杆 AB 通过柱铰链与以速度 v(t) 沿水平直线移动的 滑块 A 连接,广义坐标 φ 为 AB 杆与铅垂线的夹角,如图 3 所示。质点 B 受到非定常约束,其动能可表示为 $T=T_2+T_1+T_0$,其中 $T_i(i=0,1,2)$ 为广义速度的 i 次齐函数,求 T_2 和 T_1 。

$T_{\circ} =$	$T_{\cdot} =$	
	¹ 1 — —	

3、圆锥形齿轮 I 在固定的圆锥形齿轮 II 上纯滚动,已知齿轮 I 中心轴 OA 上的 A 点速度的大小为 v_A (常值),圆锥齿轮 I 的顶角 $\alpha=90^{\circ}$ ($\angle BOA=45^{\circ}$),OA=L,如图 4 所示。求图示瞬时齿轮 I 角速度的大小 ω_I 和角加速度的大小 ω_I 、齿轮 I 上最高点 B 速度的大小 v_B 以及该点转动加速度的大小 α_{BR} 和向轴加速度的大小 α_{BN} 。注:所有答案均用 v_A ,L 表示

$\omega_{\rm r}$	=	
•		

$$\alpha_{\rm I} =$$

$$v_B = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$a_{BR} = \underline{\hspace{1cm}}$$

$$a_{BN} =$$

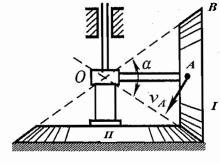


图 4

4、质量为 m 半径为 R 的均质薄圆盘固连在水平轴 AB 上并以匀角速度 $\omega_B = 2\omega$ 绕 AB 轴转动,该轴通过球铰链 A 与支座连接并以角速度 $\omega_{AB} = \omega$ 绕铅垂轴转动,圆盘与地面接触,如图 5 所示。若 AB 轴长为 2R 且不计其质量,忽略所有摩擦,求圆盘陀螺力矩的大小 M_g 、地面作用在圆盘上的约束力的大小 F_N 和球铰链 A 的约束力在水平面上分量的大小 F_{AB} 。注:所有答案均用 $m_1R_1g_2, \omega$ 表示

$M_g = $	A Commence of the second	\mathcal{O}_{B} B \mathcal{G}
$F_N = \underline{\hspace{1cm}}$		
$F_{AB} = \underline{\hspace{1cm}}$		

5、质量为 2m 的滑块 A 与质量为 m 的滑块 B 用长为 L 的无质量杆 AB 铰接且分别在铅垂滑道和水平滑道内运动,滑块 B 与刚度系数为 k 的弹簧连接,当 $\theta=0$ 时弹簧无变形,如图 6 所示。若弹簧刚度系数足够大,可使系统在 $\theta=0$ 附近作微幅振动,其动力学方程可表示为 $m_e\ddot{\theta}+k_e\theta=0$,求该方程中的等效质量 m_e 和等效刚度系数 k_e 。

$m_{\rm e} =$	$A \mid g \mid$
1	θ
k _e =	

更求, 经出解题的基本步骤和最简答案

刚体 AOB 是由 OA 杆与 OB 杆焊接而成,两杆之间的夹角为 θ (为常值),该刚体可绕铅垂轴 z 转动,已知该刚体对 z 轴的转动惯量为 J;质量为 m 的套筒 M(视为质点)套在 OA 杆上,可沿杆移动,套筒 M 与刚度系数为 k 的弹簧连接,弹簧的另一端与刚体上的 O 点连接,弹簧的原长为 L,如图 7 所示。若 φ ,q 为系统的广义坐标。求:(1)试用系统的广义速度和广义坐标给出系统动能的表达式 T;(2)试用系统的广义坐标给出系统势能的表达式 V(设 q=0 时为势能零点);(3)若初始时, $\dot{\varphi}_0=\omega,q=0,\dot{q}=0$,试给出该系统Lagrange 方程的首次积分(广义动量积分和广义能量积分),并确定积分常数。

解: (1) 系统的动能 T = (2) 系统的势能 V = (3) 系统 Lagrange 方程的首次积分 下义动量积分存在的依据: 广义动量积分常数: c ₁ = (4) 广义能量积分存在的依据: 广义能量积分表达式: 「文能量积分表达式: 「文能量积分表达式:	文外: 和田州及时至中少条件农间日末	² 1	
T = B A (2) 系统的势能 V = (3) 系统 Lagrange 方程的首次积分 图 7 广义动量积分存在的依据: 广义动量积分表达式: 广义动量积分常数: c1 = (4) 广义能量积分存在的依据: 广义能量积分表达式: 广义能量积分表达式:	解:	हराता -	
 T =	(1) 系统的动能		
(2) 系统的势能	T =	B	φ
V = O L (3) 系统 Lagrange 方程的首次积分 图 7 广义动量积分存在的依据:			M
V = O L (3) 系统 Lagrange 方程的首次积分 图 7 广义动量积分存在的依据:		in the control of the	9 X
(3) 系统 Lagrange 方程的首次积分 图 7 广义动量积分存在的依据:	(2) 系统的势能	Canada da Cara Cara Cara Cara Cara Cara Car	
广义动量积分存在的依据:	<i>V</i> =	0	$\angle L$
广义动量积分存在的依据:			
广义动量积分存在的依据:			
广义动量积分表达式:	(3) 系统 Lagrange 方程的首次积分		图 7
广义动量积分常数: c ₁ =	广义动量积分存在的依据:	<u> </u>	
(4) 广义能量积分存在的依据:	广义动量积分表达式:	· 	· .
(4) 广义能量积分存在的依据:	广义动量积分常数: $c_1 = $		
广义能量积分表达式:			,
广义能量积分表达式:			
	(4) 广义能量积分存在的依据:	·	
	广义能量积分表达式:		
	化 具和八 带 粉。。		,