

B

注：试题共4页，满分100分

一、选择题（在正确答案对应的字母上打√，每小题3分，共15分）。

1. 第二类 Lagrange 方程适用于研究具有下列哪类约束的质点系的动力学问题？

- ☒ A: 完整约束    ☐ B: 非完整约束    ☐ C: 定常约束    ☒ D: 非定常约束

2. 定点运动刚体的自由度可以是\_\_\_\_\_。

- ☒ A: 1    ☒ B: 2    ☐ C: 3    ☐ D: 4

3. 定点运动的圆锥  $ABC$  ( $AC \perp AB$ ) 在水平固定圆盘上纯滚动，如图1所示。若圆锥底面中点  $D$  作匀速圆周运动，则在图示瞬时，圆锥母线  $AB$  上  $B$  点加速度矢量  $a_B$  的方向\_\_\_\_\_。

- ☐ A: 平行于  $AB$     ☐ B: 垂直于  $A, B, C$  三点所确定的平面  
☐ C: 平行于  $AC$     ☒ D: 位于  $A, B, C$  三点所确定的平面内

$$\vec{a} = \omega^2 r$$



图1



图2

4. 均质细杆  $OA$  与均质圆盘中心固连，并通过光滑球铰链的约束于固定点  $O$ 。细杆水平且与圆盘面垂直，圆盘放置在水平面上，如图2所示。当系统静止时，地面作用于圆盘法向约束力的大小为  $F_N$ 。当给系统一个初始扰动，在主动方仅为自身重力的作用下，圆盘中心  $A$  点作匀速圆周运动，圆盘在地面上纯滚动（不计滚动摩擦），此时地面作用于圆盘的法向约束力的大小为  $F'_N$ 。若比较这两种情况下法向约束力的大小，则下列哪个结论是成立的。

- ☐ A:  $F'_N = F_N$     ☐ B:  $F'_N < F_N$     ☐ C:  $F'_N > F_N$     ☐ D: 条件不足无法确定

5. 单自由度线性系统无阻尼自由振动的固有频率与系统的\_\_\_\_\_有关。

- ☒ A: 广义坐标    ☐ B: 广义速度    ☐ C: 广义质量    ☒ D: 广义刚度

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

B

二、填空题，将计算的最简结果填写在空格里（本题共 60 分，每空 5 分）。

1. 滑块  $G$  用两弹簧连接在倾角为  $\alpha$  的斜面上并沿斜面直线平移，如图 3 所示。求该系统的等效弹簧刚度系数  $k^*$ 。  $k^* = \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}$

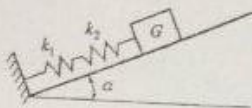
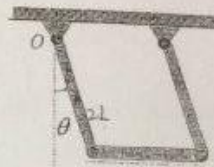


图 3



$$T = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{2} \times \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} m l^2 \dot{\phi}^2}{m g l (\omega - \omega_0 \theta) + \frac{1}{2} m g l (\omega - \omega_0 \theta)^2}}$$

2. 三个相同的均质杆用光滑柱铰链连接，在铅垂面内运动，如图 4 所示。若杆长为  $2l$ ，重力加速度为  $g$ ，求该系统在平衡位置附近作微幅振动的固有频率  $\omega_0$ 。  $\omega_0 = \sqrt{\frac{12g}{5l}}$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{12g}{5l}}$$

$$V = m g l (\omega - \omega_0 \theta) + \frac{1}{2} m g l (\omega - \omega_0 \theta)^2$$

$$T = \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} m l^2 \dot{\phi}^2 = \frac{5}{6} m l^2 \dot{\theta}^2$$

$$V = \frac{1}{2} m g l (\omega - \omega_0 \theta)^2 = \frac{1}{2} m g l \omega^2$$

$$\frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} m g l \omega^2 = 0$$

3. 质量为  $m$  的质点  $C$  被约束在半径为  $R$  的圆环内运动，圆环以角速度  $\omega$  绕铅垂轴转动，转动轴与圆环的夹角为  $\theta$ （系统的广义坐标），如图 5 所示。该质点受到的是非定常约束，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。求以质点的  $T_1, T_0$ 。

$$T_1 = \frac{1}{2} m R^2 \dot{\theta}^2$$

$$T_0 = \frac{1}{2} m v^2$$

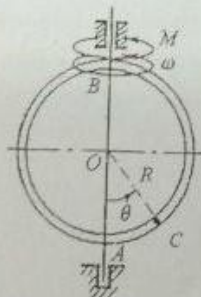


图 5

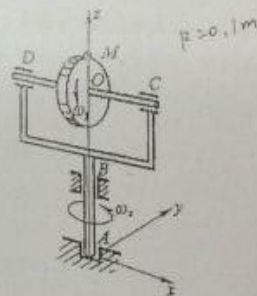


图 6

B

4. 半径为  $R=0.1\text{m}$  的圆盘以角速度  $\omega_1 = 8\text{rad/s}$  绕  $CD$  轴转动, 该轴被水平支撑在框架  $BCD$  上, 该框架以角速度  $\omega_2 = 6\text{rad/s}$  绕铅垂轴  $z$  转动. 圆盘中心  $O$  位于  $CD$  轴与  $z$  轴的交点, 如图 6 所示. 求该圆盘角速度的大小  $\omega$ , 角加速度的大小  $\alpha$ , 圆盘上离轴最远点  $N$  的角加速度的大小  $a_N$ , 转动加速度的大小  $a_O$  和切向加速度的大小  $a_t$ .

$\omega_N = \omega_1 + \omega_2$   
 $a_N = \alpha \cdot R$   
 $\omega = 10\text{rad/s}$   
 $\alpha = 100\text{rad/s}^2$   
 $a_N = 10\text{m/s}^2$   
 $a_O = 6\text{m/s}^2$   
 $a_t = 6\text{m/s}^2$

5. 棱长为  $L$  的正方体绕  $O$  点作定点运动, 已知该瞬时正方体顶点  $A$ 、 $B$  的速度方向, 如图 7 所示, 其中  $B$  点速度的大小为  $u$ . 求该瞬时正方体的角速度的大小  $\omega$  和顶点  $C$  速度的大小  $v_C$ .

$\omega = \frac{\sqrt{2}u}{L}$   
 $v_C = \frac{\sqrt{2}u}{2}$



图 7

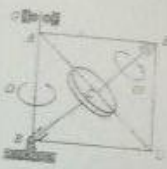


图 8

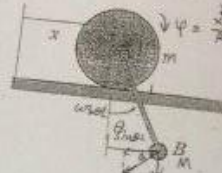
6. 质量为  $m$  半径为  $R$  的均匀圆盘绕长为  $L$  的正方形框架的对角线  $AC$  以角速度  $\omega$  转动, 框架  $ABCD$  以角速度  $\Omega$  绕铅垂轴  $AB$  转动, 且  $\omega \gg \Omega$ , 如图 8 所示. 求该圆盘对轴  $AB$  的力矩的大小  $M_{AB}$ .

$M_{AB} = \frac{1}{2} m R^2 \omega \Omega \sin 45^\circ = \frac{\sqrt{2}}{4} m R^2 \omega \Omega$

B

三、计算题 (本题 25 分)

质量为  $m$ 、半径为  $R$  的均质圆盘  $A$  在水平面上纯滚动，质量为  $M$  的质点  $B$  用长为  $L$  的无质量杆通过光滑铰链与圆盘中心连接，系统在铅垂面内运动，如图 9 所示。取以轮心的水平坐标  $x$  和杆与铅垂线的夹角  $\theta$  为系统的广义坐标。(1) 试用系统的广义速度和广义坐标给出系统动能  $T$  的表达式。(2) 试用系统的广义坐标  $\theta$  给出系统势能  $V$  的表达式 ( $\theta=0$  时为势能零点)。(3) 若初始时，系统静止， $\theta=90^\circ$ ，试给出该系统 Lagrange 方程的首次积分 (循环积分和能量积分)，并确定积分常数。



要求：给出解题的基本步骤和最终答案

解：

1. 系统的动能  $T$

$$\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{2} \times \frac{1}{2} m R^2 \dot{\varphi}^2 + \frac{1}{2} M (\dot{x}^2 + \dot{\theta}^2 L^2 \sin^2 \theta) + \frac{1}{2} M \sin^2 \theta R^2 \dot{\theta}^2 \\ &= \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{2} m R^2 \frac{\dot{x}^2}{R^2} + \frac{1}{2} M \dot{x}^2 + M R^2 \dot{\theta}^2 \sin^2 \theta + \frac{1}{2} M R^2 \dot{\theta}^2 \\ &= \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{2} M \dot{x}^2 + M R^2 \dot{\theta}^2 \sin^2 \theta + \frac{1}{2} M R^2 \dot{\theta}^2 \\ &= \frac{1}{2} (m+M) \dot{x}^2 + M R^2 \dot{\theta}^2 \sin^2 \theta + \frac{1}{2} M R^2 \dot{\theta}^2 \end{aligned}$$

2. 系统的势能

$$V = -Mg(L - L \cos \theta)$$

$$\ddot{\theta} = g$$

3. 系统 Lagrange 方程的首次积分

循环积分：

$$\frac{\partial T}{\partial \dot{x}} = \frac{1}{2} (m+M) \dot{x} \quad L = T - V = \frac{1}{2} (m+M) \dot{x}^2 - (-Mg(L - L \cos \theta))$$

$$\frac{\partial T}{\partial x} = \frac{1}{2} m \ddot{x} + m L \cos \theta \ddot{\theta} = 0 + 0 = 0$$

$$p = 0$$

能量积分：

$$\begin{aligned} T + V &= \frac{1}{2} (m+M) \dot{x}^2 + M R^2 \dot{\theta}^2 \sin^2 \theta + M R^2 \dot{\theta}^2 + (-Mg(L - L \cos \theta)) \\ &= \frac{1}{2} (2M + 3m) \dot{x}^2 + \frac{1}{2} M R^2 \dot{\theta}^2 + m L \cos \theta \dot{\theta} + M g L (1 - \cos \theta) \end{aligned}$$