

- § 3-1. 冲量与动量定理
- § 3-2. 动量守恒定理
- § 3-3."变质量"问题



本章:力对时间的累积作用与物体运动量的变化

§ 3-1.冲量与动量

一. 冲量的定义

元冲量: $d\vec{I} = \vec{f}dt$

总冲量: $\vec{I} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{f} dt$

若 \vec{f} 为恒力:

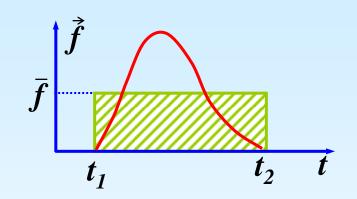
• 矢量, 过程量; 与参考系无关.



二. 平均力

碰撞、爆炸过程中,冲力变化复杂,常引入<u>平均力</u>:

$$\overline{\vec{f}}(t_2 - t_1) = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} \vec{f} dt$$



• t2-t1内,平均力的冲量等于变力的冲量.



质点的动量定理

$$\vec{F}_{\triangleq} = \frac{d (m\vec{v})}{dt} \qquad \vec{F}_{\triangleq} dt = d(m\vec{v}) \qquad d\vec{I} = d(m\vec{v})$$

定义质点的动量为 $\vec{P} = m\vec{v}$

$$\vec{P} = m\vec{v}$$

$$d\vec{I} = \vec{F}_{\ominus} dt = d\vec{P}$$

动量定理:
$$d\vec{I} = \vec{F}_{\ominus} dt = d\vec{P}$$
 $\vec{I} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F}_{\ominus} dt = \Delta \vec{P}$

质点动量的改变量等于它所受合外力的冲量

- 矢量!; 适用于惯性系.
- 动量与参考系选择有关,但冲量、动量的增 量与惯性系的选取无关.
- 要求物理量在同一惯性参照系中。



四. 直角坐标系质点动量定理的表示

$$\vec{I} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F}_{ch} dt = \Delta \vec{P}$$
 沿三个坐标轴分解

得

$$egin{aligned} I_x &= \int_{t_1}^{t_2} F_x dt = P_{x_2} - P_{x_1} \ I_y &= \int_{t_1}^{t_2} F_y dt = P_{y_2} - P_{y_1} \ I_z &= \int_{t_1}^{t_2} F_z dt = P_{z_2} - P_{z_1} \end{aligned}$$

质点所受合外力的冲量在某一方向上的分量,等于质点的动量在该方向的分量的增量。



例1: 一锤从1.5m高处静止下落,与工件碰撞后末速为零. 若 Δt 分别为 10^{-1} , 10^{-2} , 10^{-3} , 10^{-4} 秒, 求平均冲击力与重力的比值.

解: 碰撞前后有
$$v_0 = -\sqrt{2gh}$$
; $v = 0$

$$\int_{t_0}^t (N - mg) dt = 0 - m v_0 = m \sqrt{2gh}$$

$$\therefore \quad (\overline{N} - mg)\Delta t = m\sqrt{2gh}$$

$$\Rightarrow \frac{N}{mg} = 1 + \sqrt{\frac{2h}{g}} \frac{1}{\Delta t} = 1 + \frac{0.55}{\Delta t} \Rightarrow$$
缓冲作用

Δt	10-1	10-2	10-3	10-4
\overline{N}/mg	6.5	56	5.5×10^{2}	5.5×10 ³





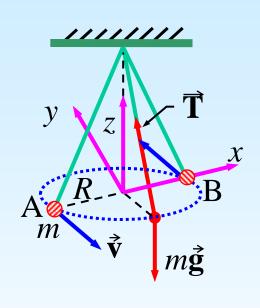
例2: 如图, m绕Z轴作圆周运动, 求 从 A到B时张力T对m的冲量.

解:
$$\vec{I}_T + \vec{I}_G = \Delta \vec{P}$$
;

$$\Delta \vec{P} = 2m \, v\vec{j}$$

$$\vec{I}_G = m\vec{g} \frac{\pi R}{v} = -\frac{\pi R mg}{v} \vec{k}$$

$$\vec{I}_T = \Delta \vec{P} - \vec{I}_G = 2m \, \upsilon \vec{j} + \frac{\pi R mg}{\upsilon} \vec{k}$$

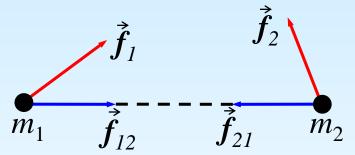




质点系的动量定理

如图, \vec{f}_1 , \vec{f}_2 为外力, \vec{f}_{12} , \vec{f}_{21} 为一对内力.

$$(\vec{f}_{1} + \vec{f}_{12})dt = d\vec{P}_{1}$$
 $(\vec{f}_{2} + \vec{f}_{21})dt = d\vec{P}_{2}$
 $d\vec{I}_{\beta } = \vec{f}_{1}dt + \vec{f}_{2}dt$
 $d\vec{I}_{\beta } = \vec{f}_{12}dt + \vec{f}_{21}dt = 0$



若定义质点系动量: $\vec{P} = \vec{P}_1 + \vec{P}_2$ 推广:

$$\vec{P} = \sum_{i} \vec{P}_{i}$$

 \Rightarrow <u>质点系动量定理</u>: $d\vec{I}_{y_1} = d\vec{P}$ 或 $\vec{I}_{y_1} = \Delta \vec{P}$

$$d\vec{I}_{\beta \mid }=d\vec{P}$$

或
$$\vec{I}_{\text{h}} = \Delta$$

某过程中质点系动量的增量等于该质点系所受 合外力的冲量.





$$d\vec{I}_{\text{h}} = d\vec{P}$$
 或 $\vec{I}_{\text{h}} = \Delta \vec{P}$

$$\vec{I}_{\beta }=\Delta \vec{P}$$

- 适用于惯性系,矢量公式.
- 内、外力取决于所选研究对象 ⇒ 可避开内力
- 内力的冲量 $\equiv 0$,内力不能改变质点系的动量.
- 只有外力能改变质点系的动量. I_{h} 是合外力的 冲量. 合外力的冲量就等于外力冲量之和.



例:如图,光滑水平面上的三个质点用不可伸长的柔软轻绳相连并拉直,沿BC方向的冲量作用于 m_3 .求 m_1 开始运动时的速度.

解: m_1, m_2, m_3 系统, 由动量定理:

$$I = m_1 v_1 \cos \alpha + m_2 v_2 \cos \theta + m_3 v_3$$

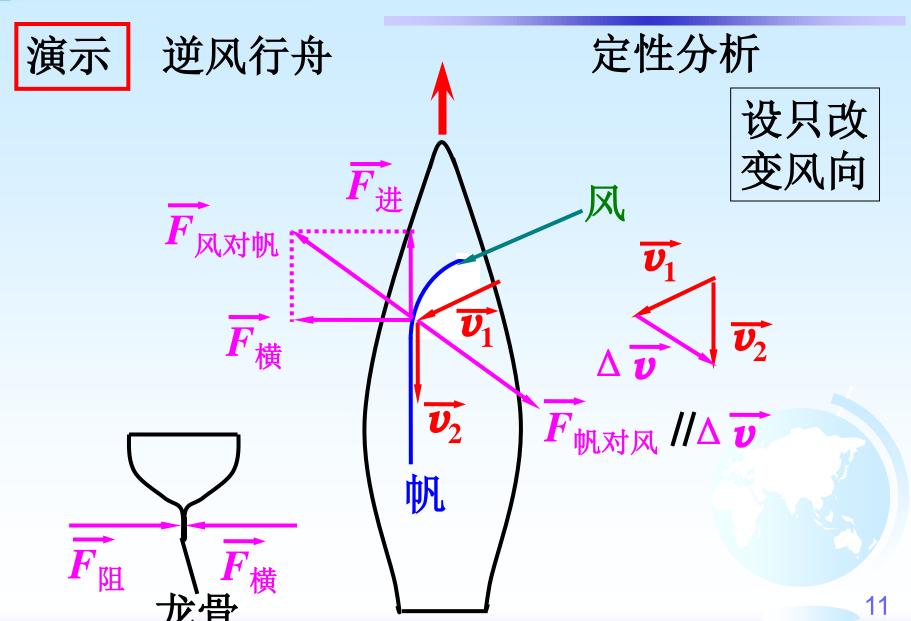
$$0 = m_1 \upsilon_1 \sin \alpha - m_2 \upsilon_2 \sin \theta$$

由绳子不可伸长有:

$$v_2 \cos \theta = v_3$$

$$v_2 \cos(\theta + \alpha) = v_1$$

联立解得:
$$\upsilon_1 = \frac{Im_2 \cos \alpha}{m_2(m_1 + m_2 + m_3) + m_1 m_3 \sin^2 \alpha}$$





例:如图,试解释逆风行舟原理.

解:取dt内吹来的空气质量dm为研究对象。设帆面光滑,dm与帆作用后,方向改变,速率不变 $v_1=v_2$ 由动量定理有

$$\vec{F}_{\text{MMM}}dt = \vec{p}_2 - \vec{p}_1 = (dm)(\vec{v}_2 - \vec{v}_1)$$

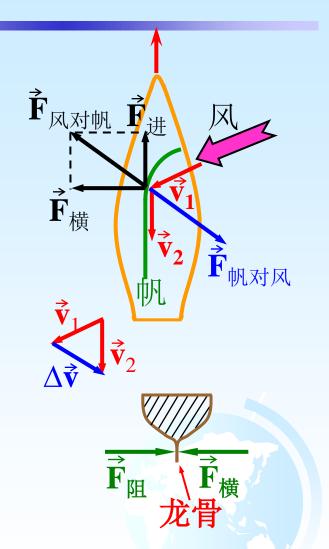
 $\vec{F}_{\text{帆对风}}$ 方向指向右下方。

"牛三" 或风对帆 指向左上方

且可分解为 \vec{F}_{\sharp} 和 \vec{F}_{\sharp}

 $F_{\#}$ 被船的侧向阻力平衡,

推动船向前航行。





§ 3-2. 动量守恒定理

若系统在任意微过程中有 $d\vec{I}_{h} = 0$ 则变化过程中系统的总动量P守恒

$$\vec{P} = \sum \vec{P_i} =$$
常量

系统<u>动量守恒</u>的条件:

$$d\vec{I}_{\text{gh}} = 0 \iff \sum \vec{F}_{\text{gh}} \equiv 0$$

不受外力或外力矢量和为零的系统中动量守恒.

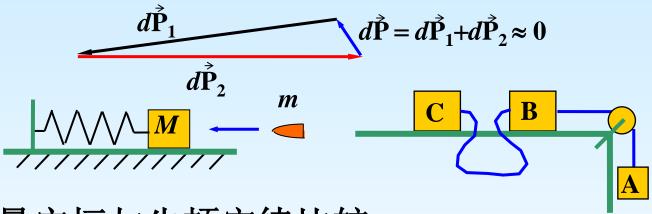
- 若在某惯性系中守恒,则在所有惯性系中均守恒
- 系统在某方向上<u>动量</u> <u>分量守恒</u>的条件: $\sum \vec{F}_{\text{M}} \cdot \vec{l} \equiv 0$

m





• 系统动量近似守恒的条件: 内力 >> 外力



- 动量守恒与牛顿定律比较:
 - a) 方便,不需知道系统内部作用详情
 - b) 普适性强,对高速/微观粒子也适用

$${}_{6}^{14}C \xrightarrow{\beta \in \mathfrak{D}} {}_{7}^{14}N + e + \overline{\nu}_{e}$$



动量守恒定律

(law of conservation of momentum)

质点系所受合外力为零时,质点系的总动量不随时间 改变。

即

$$\vec{F}_{\text{M}} = 0$$
时, $\vec{P} =$ 常矢量

几点说明:

- 1.动量守恒定律是牛顿第三定律的必然推论。
- 2.动量定理及动量守恒定律只适用于惯性系。



- 3. 动量若在某一惯性系中守恒,则在其它一切惯性系中均守恒。
- 4.若某个方向上合外力为零,则该方向上动量守恒, 尽管总动量可能并不守恒。
- 5.当外力<<内力,且作用时间极短时(如碰撞),可认为动量近似守恒。
- 6.动量守恒定律是比牛顿定律更普遍、更基本的定律, 它在宏观、微观和高速领域均适用。
 - 7.用守恒定律作题,应注意分析过程、系统和条件。





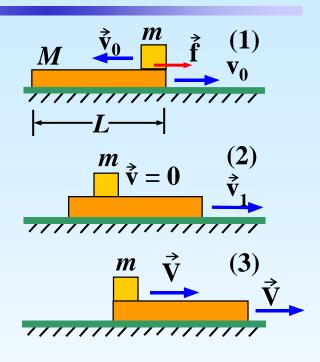
例:如图,m < M,地面光滑,m运动到M左端时,相对M的速度为零.求对地面参考系,m向左运动离出发点的最远距离S.

分析: 从地面看,可分为两个阶段 (1)→(2):

m向左直到相对地面静止

 $(2) \to (3)$:

然后m向右直到和M速度相同,(3)时m对M静止





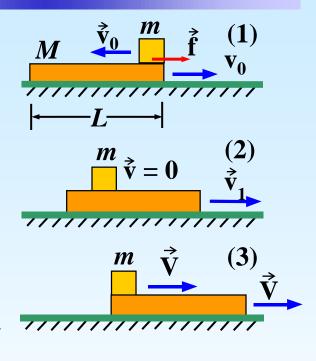
解:对m, M系统,动量守恒 $M \upsilon_0 - m \upsilon_0 = (M + m)V$

 $(1) \rightarrow (2)$ 过程:对m用动能定理

$$-fS = 0 - \frac{1}{2}m\upsilon_{\theta}^{2}$$

 $(1) \to (3)$ 过程:

对m、M系统用能量转换/守恒定律



$$-fL = \frac{1}{2}(M+m)V^{2} - \frac{1}{2}(M+m)v_{0}^{2}$$

联立解得:
$$S = L \frac{M + m}{4M}$$





例:如图,处处光滑,m,M原先静止,m从顶部下滑直到m,M脱离,求M在地面上滑行的距离S.

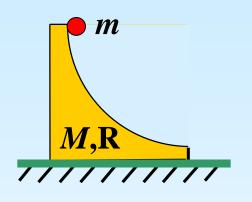
解:设任一时刻m对M的速度为 \vec{v} ' M对地速度为 \vec{v} ,方向如图.

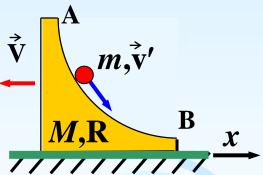
对m, M系统, 动量水平分量守恒:

$$m(\upsilon_x'-V)-MV=0$$

$$V = \frac{m}{m+M} v_x'$$

$$\int_{A}^{B} V dt = \frac{m}{m+M} \int_{A}^{B} v_{x}' dt \quad \Rightarrow \quad S = \frac{m}{m+M} R$$









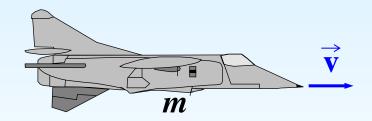
§ 3-3."变质量"问题

一."变质量"问题

牛顿力学:质量与运动状态无关。"变质量"?因为选取系统时的方法特殊而造成的

例: 喷气式飞行器的推力.

设t 时刻质量为m,速度为 \vec{v} ,



dt内: 吸进 dm_1 (对地静止)

喷出 dm_2 (对飞行器速度 $\vec{\mathbf{u}}'$)

dt后: $m \rightarrow m + dm$; $(dm = dm_1 - dm_2)$

$$\vec{v} \rightarrow \vec{v} + d\vec{v}$$



对 $m \cdot dm_1$ 系统(或: $m+dm \cdot dm_2$ 系统)由动量定理有 $\vec{F}_{Sh}dt = [(m+dm)(\vec{v}+d\vec{v})+dm_2(\vec{v}+d\vec{v}+\vec{u}')]-m\vec{v}$ $= md\vec{v} + (\vec{v} + d\vec{v})dm_1 + \vec{u}'dm_2$ $|\vec{F}_{\beta}| + \left| -(\vec{v} + d\vec{v}) \frac{dm_1}{dt} - \vec{u}' \frac{dm_2}{dt} \right| = m \frac{d\vec{v}}{dt}$

特例:火箭 $dm_1=0$, $dm=-dm_2$

减质量密舍尔斯基方程: $\vec{F}_{\text{fl}} + \vec{u}' \frac{dm}{dt} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$

若 \vec{F}_h 可略,则有 u'dm = mdv

$$u'\int_{m_0}^m \frac{dm}{m} = \int_{v_0}^v dv ,$$

$$u' \int_{m_0}^m \frac{dm}{m} = \int_{v_0}^v dv$$
, $v = v_0 + u' \ln \left(\frac{m}{m_0}\right)$





例: 如图,绳细软且不可伸长,m,l已知,初态静止,求绳子落下S时地面所受压力.

解:取已落地的绳子(质量为m′)和在dt时间内即将落地的绳子(质量为dm)为研究对象,y轴向上,由动量定理,有

$$[N - (m' + dm)g]dt = 0 - (-dm\sqrt{2gS})$$

$$m' = m\frac{S}{l}, \quad dm = \frac{m}{l}vdt = \frac{m}{l}\sqrt{2gS}dt$$
解得
$$N = \frac{3mgS}{l}, \quad \vec{N}' = -\vec{N}$$

