

第三章 刚体力学基础 流体力学简介

(§ 3.6 - § 3.8)

本课时教学基本要求

- 1、掌握刚体平面运动特征。
- 2、掌握刚体平面运动的动力学规律。重点掌握刚体平面运动中的纯滚动。
- 3、掌握陀螺仪的定点运动。重点掌握旋进方向的判定以及旋进角速度的求解。
- 4、掌握流体力学中的连续性方程和伯努利方程。







◆ 直升机螺旋桨的设置



3-09直升机原理



- 尾桨的设置：直升机发动后机身要在旋翼旋转相反方向旋转，产生一个向下的角动量。为了不让机身作这样的反向旋转，在机身尾部安装一个尾桨，尾桨的旋转在水平面内产生了一个推力，以平衡单旋翼所产生的机身扭转作用。
- 对转螺旋桨的设置：双旋翼直升机则无需尾桨，它在直立轴上安装了一对对转螺旋桨，即在同轴心的内外两轴上安装了一对转向相反的螺旋桨。工作时它们转向相反，保持系统的总角动量仍然为零。

§ 3.6 刚体的平面运动

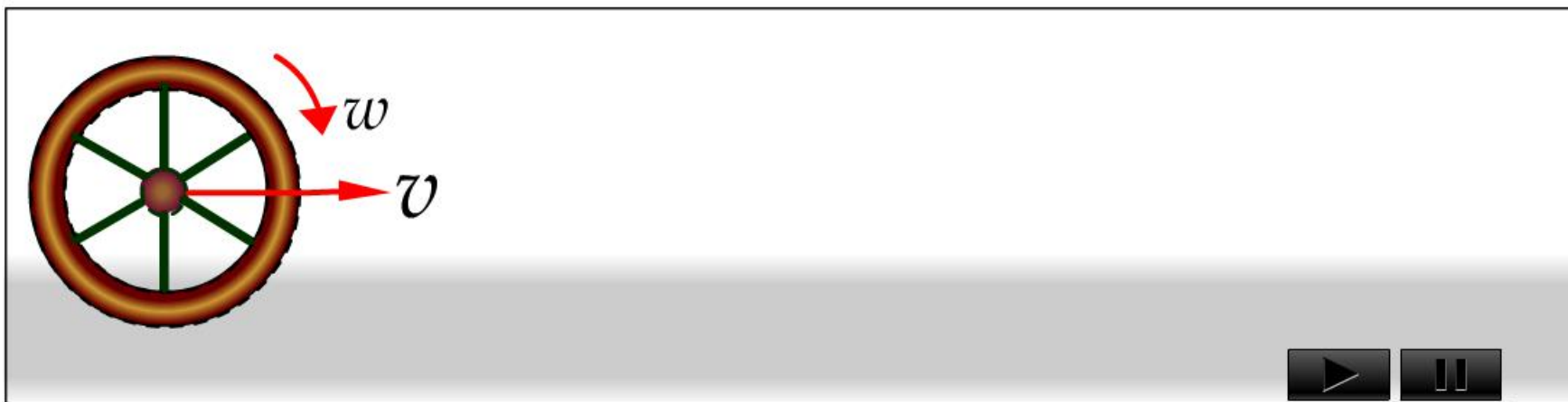
一、刚体平面运动的运动学

刚体的**平面运动**：若刚体内所有质点的运动都平行于某一平面，则这种运动称为刚体的平面运动。

例如：直线运动车的车轮。

物体沿斜面的滚动。

黑板擦的运动。



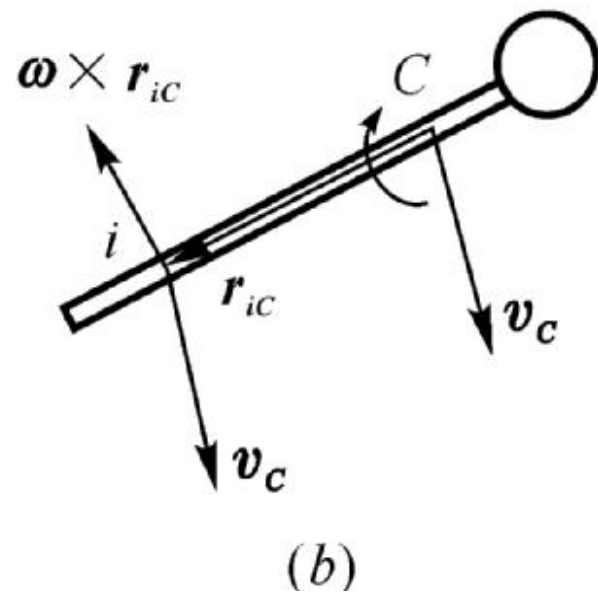
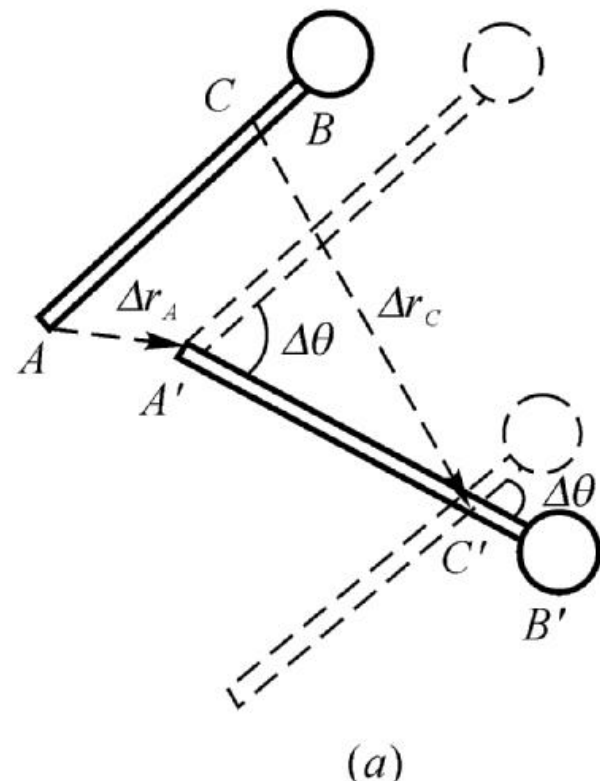
定轴转动是刚体平面运动的一种特殊的形式。

刚体平面运动的描述

可以分解为**质心平动**和绕**质心轴的转动**。

$$\vec{v}_c = \frac{d\vec{r}_c}{dt}$$
$$\omega = \frac{d\theta}{dt}$$

$$\vec{v}_i = \vec{v}_c + \vec{\omega} \times \vec{r}_{ic}$$



二、刚体平面运动的动力学

$$\left\{ \begin{array}{ll} \text{质心的平动} & \vec{F} = m\vec{a}_c \\ \text{绕质心的转动} & M_c = J_c\beta \end{array} \right.$$

$\vec{F} = m\vec{a}_c$ 是矢量式，在剖面内有两个分量式，再加 $M = J_c\beta$ ，三个独立方程附带必要的初始条件，就可以完全确定刚体的平面运动

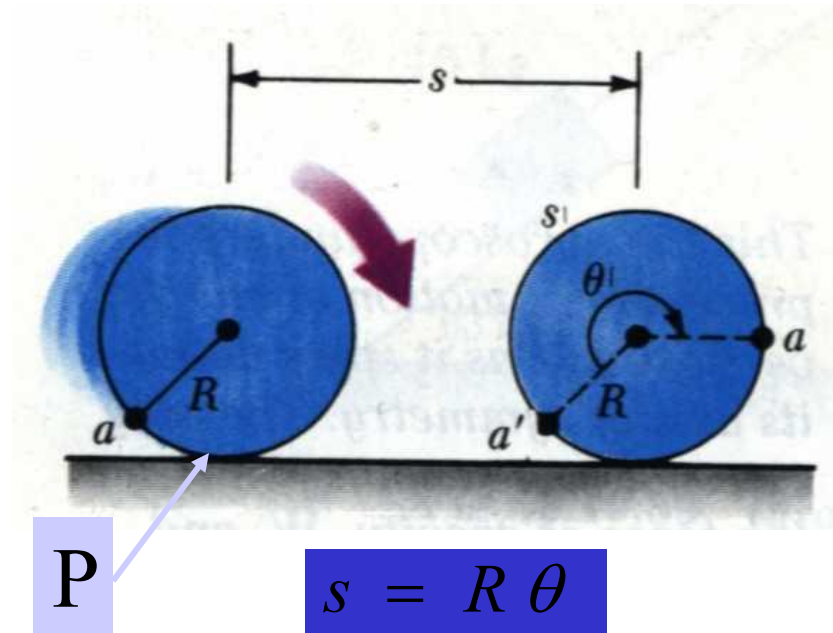
三、刚体平面运动中的纯滚动

1、纯滚动的主要特征：

(1) 在滚动中接触点P始终是相对静止的，没有滑动。 P点的线速度始终为零。

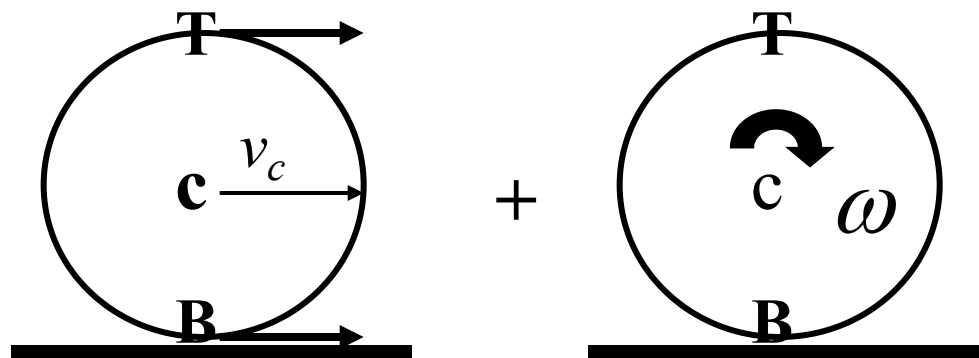
(2) 发生在P点的摩擦力为静摩擦力，不作功。

(3) $s_c = R\theta$, $v_c = R\omega$, $a_c = R\beta$



$$v_c = \frac{ds}{dt} = R \frac{d\theta}{dt} = \omega R$$

$$a_c = \frac{dv_c}{dt} = R \frac{d\omega}{dt} = R\beta$$



纯滚动时刚体的动能：

动能
$$E_K = \frac{1}{2} J_C \omega^2 + \frac{1}{2} m v_C^2$$

例 1、质量为 M 、半径为 R 的均匀实心球，由静止开始，从高度 h 处，沿倾角为 θ 的斜面无滑动滚下。求实心球滚到底端时质心速度的大小。

(1) 解：

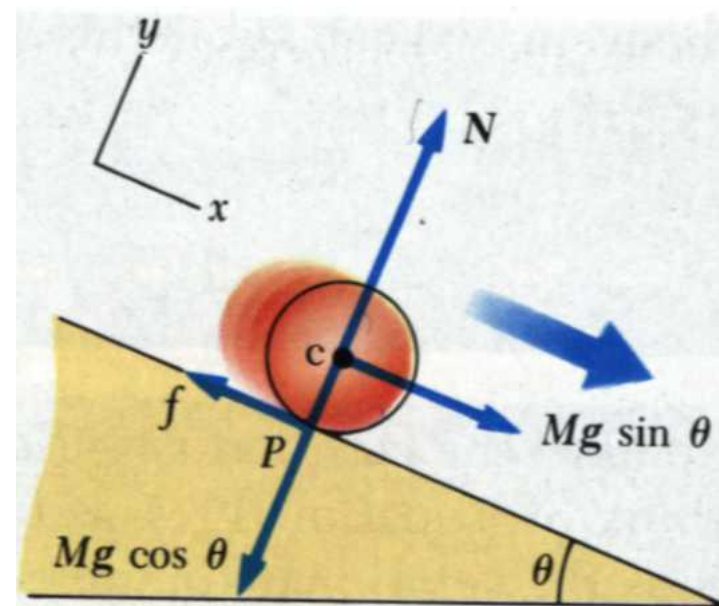
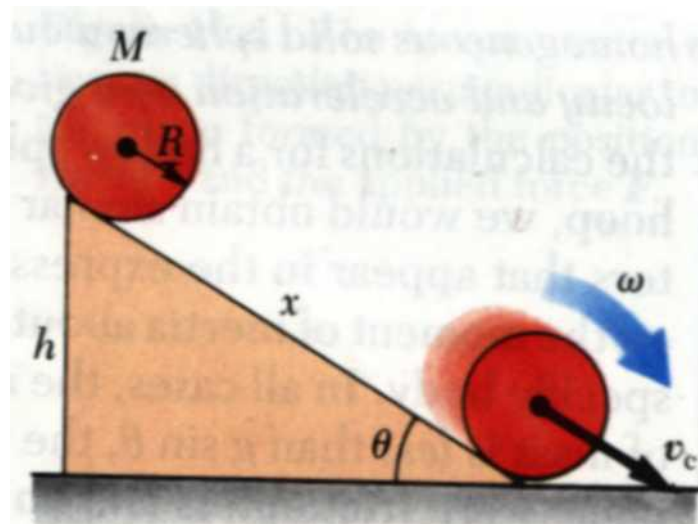
$$\vec{F} = m \vec{a}_c \Rightarrow$$

$$Mg \sin \theta - f = Ma_c$$

$$N - Mg \cos \theta = 0$$

$$M_c = J_c \beta \Rightarrow$$

$$fR = J_c \beta, J_c = \frac{2}{5} MR^2$$

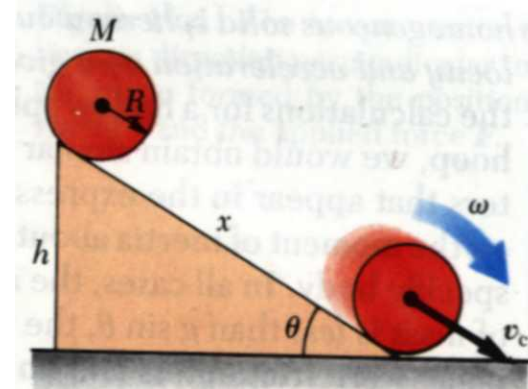


$$a_c = R \beta \quad \text{解方程得:} \quad a_c = \frac{5}{7} g \sin \theta$$

$$v_c^2 = 2 a_c x \quad x = \frac{h}{\sin \theta} \quad \therefore v_c = \left(\frac{10}{7} gh \right)^{\frac{1}{2}}$$

(2) 解：由机械能守恒：

顶点： $E_{p_0} = Mgh$, $E_{k_0} = 0$



底部： $E_k = \frac{1}{2} M v_c^2 + \frac{1}{2} J_c \omega^2 \Rightarrow E_k = \frac{1}{2} \left(\frac{J_c}{R^2} + M \right) v_c^2$

$$v_c = R \omega$$

$$E_p = 0$$

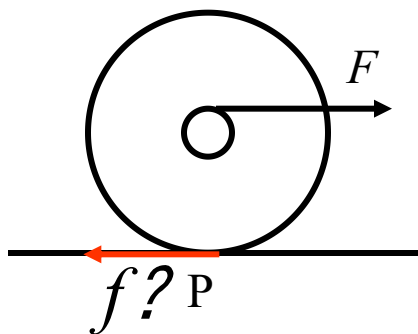
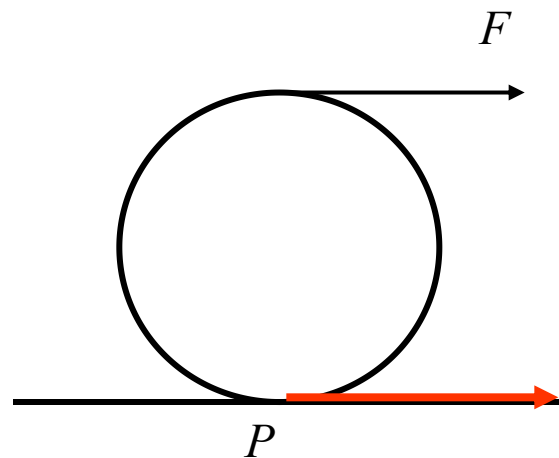
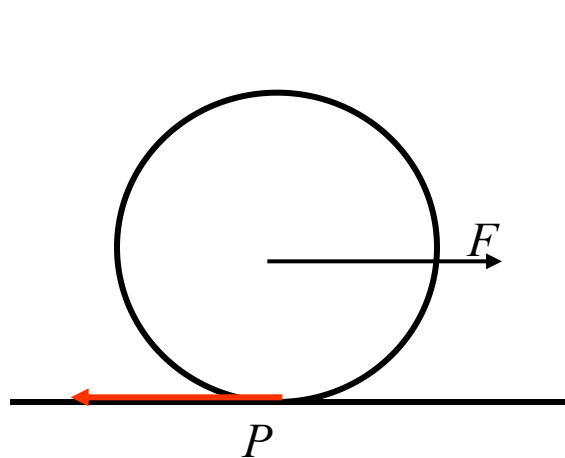
$$E_{k_0} + E_{p_0} = E_k + E_p$$

解方程得：

$$v_c = \left(\frac{2gh}{1 + \frac{J_c}{MR^2}} \right)^{1/2} = \left(\frac{10}{7} gh \right)^{1/2}$$

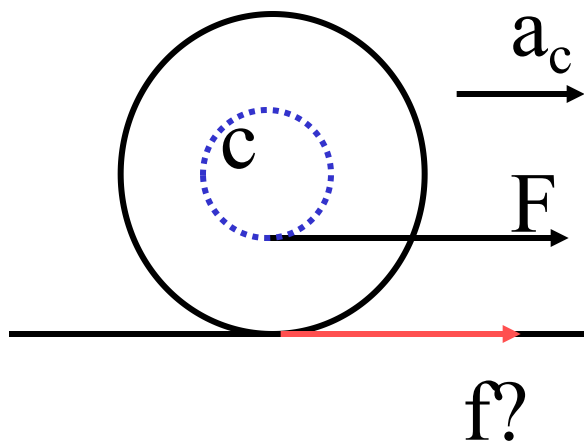
$$J_c = \frac{2}{5} MR^2$$

纯滚动中摩擦力方向的判定

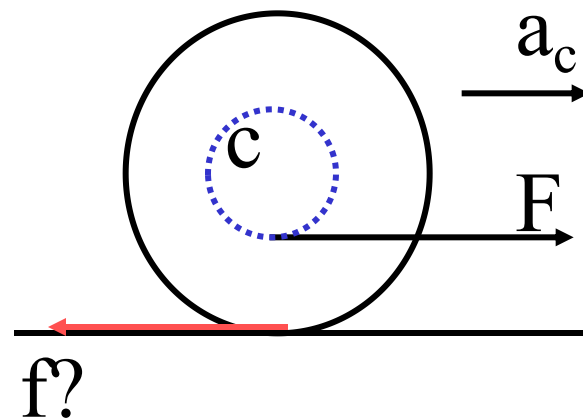


纯滚动中摩擦力方向的判定（习题3.45）

绕线轮的质量为 m ，绕对称轴的转动惯量为 J ，大圆半径为 R ，小圆半径为 r ，用力 F 水平拉线的一端，使绕线轮在水平地面上作纯滚动。求（1）绕线轮的角加速度和质心加速度；（2）地面对绕线轮的摩擦力；

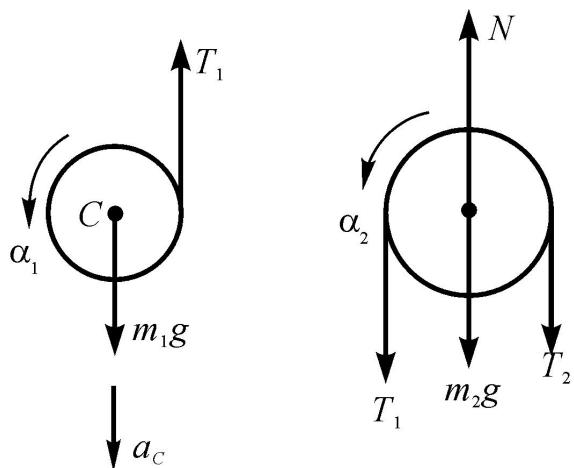
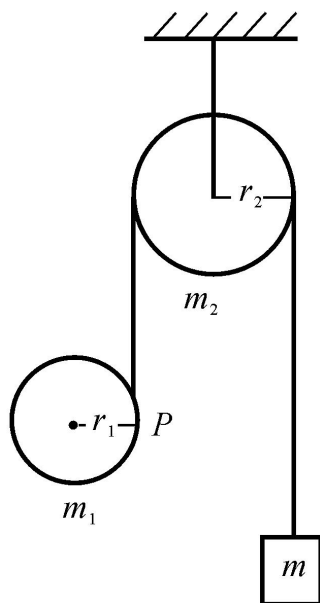


$$\begin{cases} F + f = ma_c \\ F \cdot r + f \cdot R = -J\beta \\ a_c = R\beta \end{cases}$$



$$\begin{cases} F - f = ma_c \\ F \cdot r - f \cdot R = -J\beta \\ a_c = R\beta \end{cases}$$

例3.17 求 a a_c T



$$m_1 g - T_1 = m_1 a_c$$

$$T_1 r_1 = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 \beta_1$$

$$T_1 r_2 - T_2 r_2 = \frac{1}{2} m_2 r_2^2 \beta_2$$

$$T_2 - mg = ma$$

$$a = r_2 \beta_2$$

$$a_c = a + r_1 \beta_1$$

§ 3.7 陀螺仪的定点运动

◆ 陀螺仪与定向指示仪



- 陀螺仪：能够绕其对称轴高速旋转的厚重的对称刚体。
- 陀螺仪的特点：具有轴对称性和绕对称轴有较大的转动惯量。
- 陀螺仪的定向特性：由于不受外力矩作用，陀螺角动量的大小和方向都保持不变；无论怎样改变框架的方向，都不能使陀螺仪转轴在空间的取向发生变化。



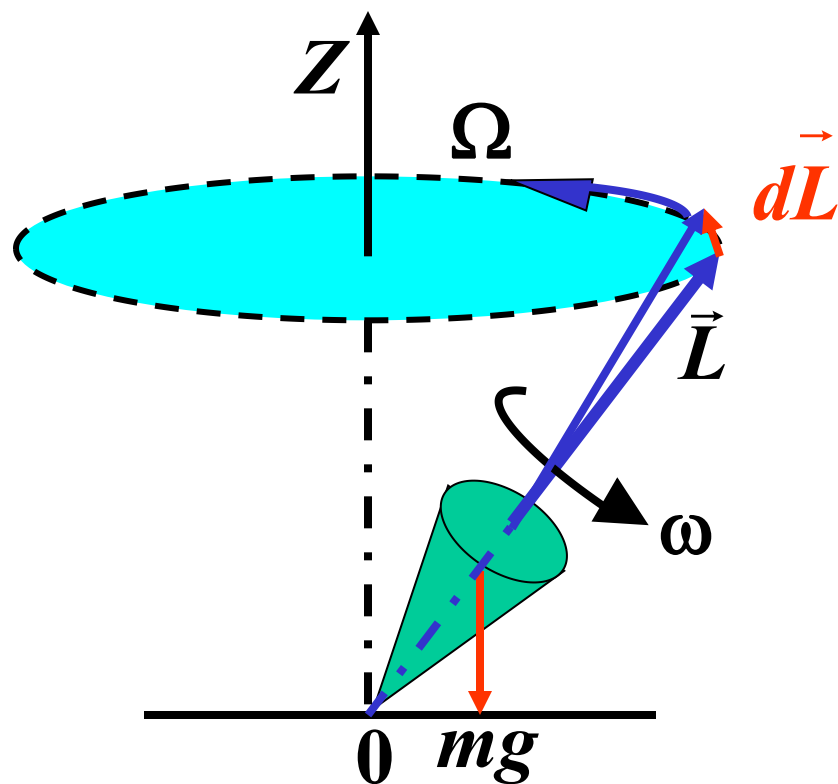
§ 3.7 陀螺仪的定点运动

◆ 陀螺仪的回转效应，又叫旋进（进动）

重力对 O 点的力矩为 \vec{M} ，

$$\vec{M} \text{ 的方向: } \vec{r} \times m\vec{g} \Rightarrow \otimes$$

根据角动量定理: $\vec{M}dt = d\vec{L}$



$$\because \vec{M} \perp \vec{L} \quad \therefore d\vec{L} \perp \vec{L}$$

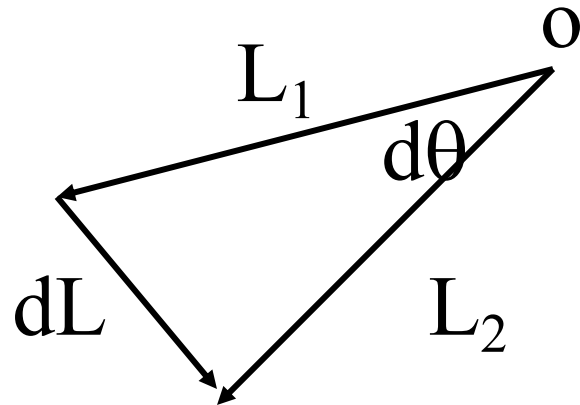
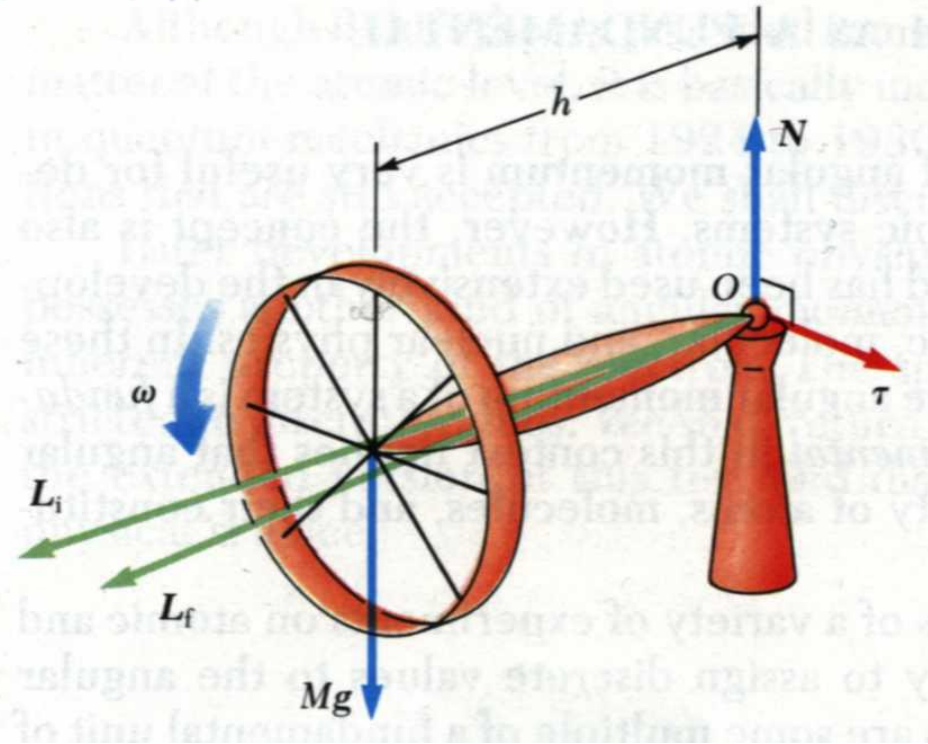
$d\vec{L}$ 使 \vec{L} 改变方向

故陀螺的自转轴改变方向，
绕一竖直轴进动
可以证明

$$\Omega = \frac{M}{L \sin \varphi} = \frac{mgr}{J\omega} \quad \text{其中 } \omega \gg \Omega$$

◆ 陀螺仪的回转效应，又叫旋进（进动）

$$\Omega = \frac{d\theta}{dt} = \frac{Mgh}{L} = \frac{Mgh}{J\omega}$$



§ 3.8 流体力学简介

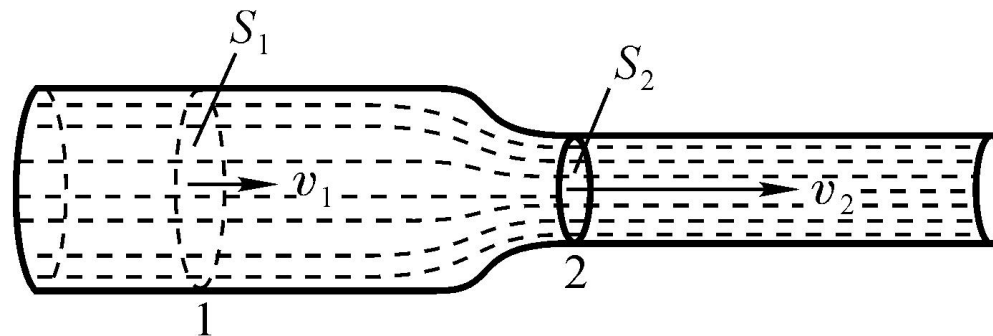
基本概念： 理想流体、定常流动

基本规律：

1、连续性方程： $\rho S v = \text{常量}$

2、伯努利方程： $pV + \frac{1}{2}mv^2 + mgh = \text{常量}$

1、连续性方程：



dt时间内通过任一截面的体积相等

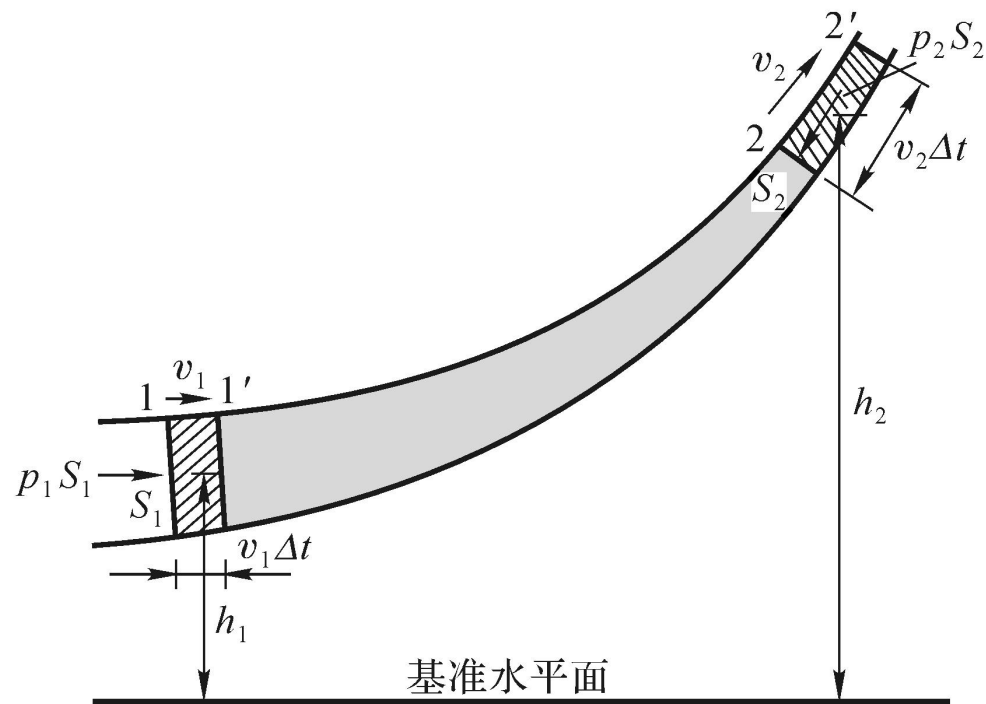
$$s_1 v_1 dt = s_2 v_2 dt$$

$$s v = \text{常量}$$

$$\rho s v = \text{常量}$$

2、伯努利方程：

$$A_{\text{外}} = \Delta E_k + \Delta E_P$$



$$(p_1 - p_2)V = \left(\frac{1}{2}mv_2^2 - \frac{1}{2}mv_1^2\right) + (mgh_2 - mgh_1)$$

$$p_1V + \frac{1}{2}mv_1^2 + mgh_1 = p_2V + \frac{1}{2}mv_2^2 + mgh_2$$

$$pV + \frac{1}{2}mv^2 + mgh = \text{常量} \quad p + \frac{1}{2}\rho v^2 + \rho gh = \text{常量} \quad p + \frac{1}{2}\rho v^2 = \text{常量}$$

作业:

3.45 3.47

3.49 3.61

3.64