一、($\mathbf{10}$ 分)质点作半径为 R 的圆周运动,其加速度与速度的夹角 φ 保持不变,求质点速度随时间而变化的规律。已知质点初速为 ν_0 。

解:作曲线运动质点的速度方向沿着切线方向。

$$\tan \varphi = \frac{a_n}{a_t}$$
, $\overrightarrow{\text{fill}} a_n = \frac{v^2}{R}$, $a_t = \frac{dv}{dt}$

所以
$$\frac{dv}{v^2} = \frac{dt}{R\tan\varphi}$$

考虑到初始条件,两边积分: $\int_{v_0}^{v} \frac{dv}{v^2} = \int_0^t \frac{dt}{R \tan \varphi}$

$$\frac{1}{v_0} - \frac{1}{v} = \frac{1}{R \tan \varphi}$$

$$(v = \frac{v_0 R \tan \varphi}{R \tan \varphi - v_0 t})$$

二、(15 分)如图所示,一轻绳两端各系一小物体,其质量分别为 m_1 和 m_2 ,置于匀速转动的水平转盘上,二物体到盘心的距离分别为 r_1 和 r_2 。设 $m_2 > m_1$, $r_2 > r_1$,物体与转盘间的摩擦系数均为 μ 。试讨论在不同角速度时,物体所受的静摩擦力和绳子张力。求保持物体在圆盘上静止所允许的最大角速度。

解:



物体 m_1 和 m_2 水平方向的受力情况如图所示,T 为绳中张力, F_1 和 F_2 分别为物体 1 和 2 所受的摩擦力。

- (1) 当摩擦力足以提供物体 2 的向心力时, $F_1=m_1r_1\omega^2$, $F_2=m_2r_2\omega^2$, T=0
- (2) 角速度继续增大,由于 $r_2 > r_1$, F_2 先达到最大静摩擦力,此时:

$$F_2 = m_2 g \mu = m_2 r_2 \omega^2$$
, $\omega = \sqrt{\frac{\mu g}{r_2}}$

$$F_1 = m_1 r_1 \omega^2 = \frac{m_1 r_1 \mu g}{r_2}$$

$$T = 0$$

(3) 不角速度继续增大,绳中开始产生张力,才能提供足够的向心力,在 F_1 没有达到最大静摩擦力之前:

$$T+m_2g\mu=m_2r_2\omega^2$$

$$T + F_1 = m_1 r_1 \omega^2$$

解得
$$T = m_2 r_2 \omega^2 - m_2 g \mu$$
;

$$F_1 = m_1 r_1 \omega^2 - m_2 r_2 \omega^2 + m_2 g \mu ;$$

$$F_2 = m_2 g \mu$$

(4) F_1 达到最大静摩擦力时,继续增大角速度,此时只有增大绳中张力才可以提供足够的向心力,张力增大至一定程度时, F_1 方向改变,其大小增至最大静摩擦力时,此时的角速

度就是保持物体在圆盘上静止所允许的最大角速度

此时 $F_1 = m_1 g \mu$,方向与绳施于 m_1 的张力 T 相反,和 F_2 相同, $F_2 = m_2 g \mu$

$$T + m_2 g \mu = m_2 r_2 \omega^2$$

$$T - m_1 g \mu = m_1 r_1 \omega^2$$

解得
$$T = m_1 r_1 \omega^2 - m_2 g \mu = m_1 r_1 \omega^2 + m_1 g \mu$$

允许的最大角速度
$$\omega = \sqrt{\frac{(m_1 + m_2)g\mu}{m_2 r_2 - m_1 r_1}}$$

三、(15 分)地面上竖直安放着一个劲度系数为k 的弹簧,其顶端连接一静止的质量为m'的物体,有个质量为m 的物体,从距离顶端为k 处自由落下,与质量为m'的物体作完全非弹性碰撞,求弹簧对地面的最大压力。

解: 弹簧最初的压缩量为m'g/k。

碰撞前m的速度为 $\sqrt{2gh}$,

由动量守恒,碰撞后m 和m'的共同速度为 $v = \frac{m\sqrt{2gh}}{m+m'}$

当物体速度为零时,弹簧为最大压缩,此时地面受到的压力最大,设弹簧又被压缩了x

取未碰撞前m'的平衡位置为重力热能零点,弹簧原长为弹性热能零点。由机械能守恒,得:

$$\frac{1}{2}(m'+m)v^2 + \frac{1}{2}k\left(\frac{m'g}{k}\right)^2 = \frac{1}{2}k\left(x + \frac{m'g}{k}\right)^2 - (m'+m)gx$$

解得
$$x = \frac{mg}{k} \left(1 + \sqrt{1 + \frac{2kh}{m' + m}} \right)$$

$$f_{\text{max}} = k \left(x + \frac{m'g}{k} \right) = (m'+m)g + mg\sqrt{1 + \frac{2kh}{m'+m}}$$

四、(10分)角动量为L,质量为m的人造卫星,在半径为r的圆轨迹上运行,试求它的动能、势能和总能量。

解:
$$L = pr$$

动能
$$E_k = \frac{p^2}{2m} = \frac{L^2}{2mr^2}$$
 ; $m\frac{v^2}{r} = \frac{L^2}{mr^3} = G\frac{mM}{r^2}$

势能
$$E_p = -G\frac{mM}{r} = -\frac{L^2}{mr^2}$$

总能量
$$E = E_k + E_p = -\frac{L^2}{2mr^2}$$

五、(15 分) 质量为 m_1 ,长度为 L 的均匀细棒,静止平放在滑动摩擦系数为 μ 的水平桌面上,它可绕端点 O 转动。另有一水平运动的质量为 m_2 的小滑块,它与棒的 A 端相碰撞,碰撞前后的速度分别为 V_1 , V_2 。求:

棒从碰撞开始到停止转动所用的时间。

解:在碰撞瞬间,可忽略外力作用, m_1 和 m_2

组成的系统对于端点 O 的外力矩为零,系统对端点 O 的角动量守恒

以逆时针方向为正,有:

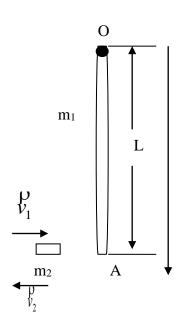
$$m_2 v_1 L = J\omega - m_2 v_2 L$$

所以棒获得的角动量 $L = J\omega = m_2(v_1 + v_2)L$

以端点 O 为原点,向下方向为 x 轴正方向,建立坐标系

在 x 处取棒上一质元
$$dm = \lambda dx$$
,线密度 $\lambda = \frac{m_1}{L}$

质元受到的摩擦力为
$$-\mu g d m = -\frac{\mu g m_1}{L} d x$$
,



对 O 的摩擦力矩为
$$dM = -\frac{\mu g m_1 x}{L} dx$$

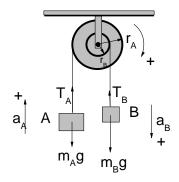
整个棒对 O 的摩擦力矩
$$M = -\int_0^L \frac{\mu g m_1 x}{L} dx = -\frac{1}{2} m_1 g \mu L$$

由定轴转动定律
$$M = \frac{dL}{dt}$$
, $dL = Mdt$, 由于 M 为一常量

从碰撞开始到停止转动所用时间
$$t = -\frac{L}{M} = \frac{2m_2(v_1 + v_2)}{m_1g\mu}$$

六、 $(10\ eta)$ 半径分别为 r_A 和 r_B 的圆盘,同轴地粘在一起,可以绕通过盘心且垂直盘面的水平光滑固定轴转动,对轴的转动惯量为J,两圆盘边缘都绕有轻绳,绳子下端分别挂有质量为 m_A 和 m_B 的物体A和物体B,如图所示。若物体A以加速度 a_A 上升,物体B的质量 m_B

解:



以物体 A 和 B 为研究对象, 其受力情况如图所示, 并建立图中的正方向。

由质心运动定理,有:
$$T_A - m_A g = m_A a_A$$
$$m_B g - T_B = m_B a_B$$

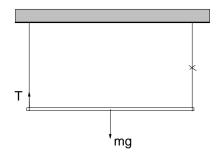
由定轴转动定律,有: $T_B r_B - T_A r_A = J\alpha$, α 为角加速度

由线量和角量关系,有:
$$a_A = r_A \alpha$$
 $a_B = r_B \alpha$

联立以上五式,解得:

$$m_{B} = \frac{Ja_{A} + m_{A}r_{A}^{2}(g + a_{A})}{r_{A}r_{B}g - r_{B}^{2}a_{A}}$$

七、($\mathbf{10}$ 分) 匀质细杆长2l ,质量为m ,在两端用细线吊起来,使杆水平。有一根线突然断裂。试求在这一瞬刻另一根线中的张力



解:以匀质细杆为研究对象,线突然断裂瞬间,杆受到重力作用、另一根线中张力作用,如图中所示。

由质心运动定理,有:mg-T=ma

由定轴转动定律,有: $mgl = J\alpha$, $J = \frac{4}{3}ml^2$

由线量和角量关系: $a = \alpha l$

由此,解得 $T = \frac{1}{4}mg$

八、(15分)一静止质量为 m_0 的粒子,裂变成两个粒子,速度分别为 0.6c 和 0.8c,求裂变过程的静质量亏损和释放的动能。

解: 设裂变后两粒子的静止质量分别为 m_{10} 和 m_{20} , 其速度分别为 $v_1=0.6c$ 和 $v_2=0.8c$, 裂变前系统动量为零,由动量守恒,可知 v_1 和 v_2 方向相反。

根据动量守恒,有:
$$0 = \frac{m_{10}}{\sqrt{1 - \left(\frac{v_1}{c}\right)^2}} v_1 - \frac{m_{20}}{\sqrt{1 - \left(\frac{v_2}{c}\right)^2}} v_2 = \frac{3}{4} m_{10} c - \frac{4}{3} m_{20} c$$

所以:
$$\frac{3}{4}m_{10} - \frac{4}{3}m_{20} = 0$$

由总质量(或总能量)守恒,有:
$$m_0 = \frac{m_{10}}{\sqrt{1-\left(\frac{v_1}{c}\right)^2}} + \frac{m_{20}}{\sqrt{1-\left(\frac{v_2}{c}\right)^2}} = \frac{5}{4}m_{10} + \frac{5}{3}m_{20}$$

$$m_0 = \frac{5}{4}m_{10} + \frac{5}{3}m_{20}$$

解得:
$$m_{10} = \frac{16}{35} m_0$$
, $m_{20} = \frac{9}{35} m_0$

则静质量亏损为
$$\Delta m_0 = m_0 - m_{10} - m_{20} = \frac{2}{7}m_0$$

其释放的动能为
$$\Delta m_0 c^2 = \frac{2}{7} m_0 c^2$$