

大学物理

University Physics

华中科技大学物理学院

王宁

ningwang@hust.edu.cn

通知

10月8日课堂网测，考试内容静磁场和电磁感应，
考试时间为25分钟，共5道题，满分100分。

10月7日下午16：00至18：00东九B204答疑。

回顾:振动的合成与分解



相同
频率

1. 两个同方向、相同频率的振动的合成

2. 两个同方向、不同频率的振动的合成 → 拍 (演示实验)

不同
频率

3. 两个振动方向垂直、频率相同的振动的合成

4. 两个振动方向垂直、频率不同的振动的合成

5. 振动的分解 (谐振分析)

利萨如图
(演示实验)

回顾: (拍) 两个同方向、不同频率谐振动的合成



两个分振动频率相互接近时的合振动

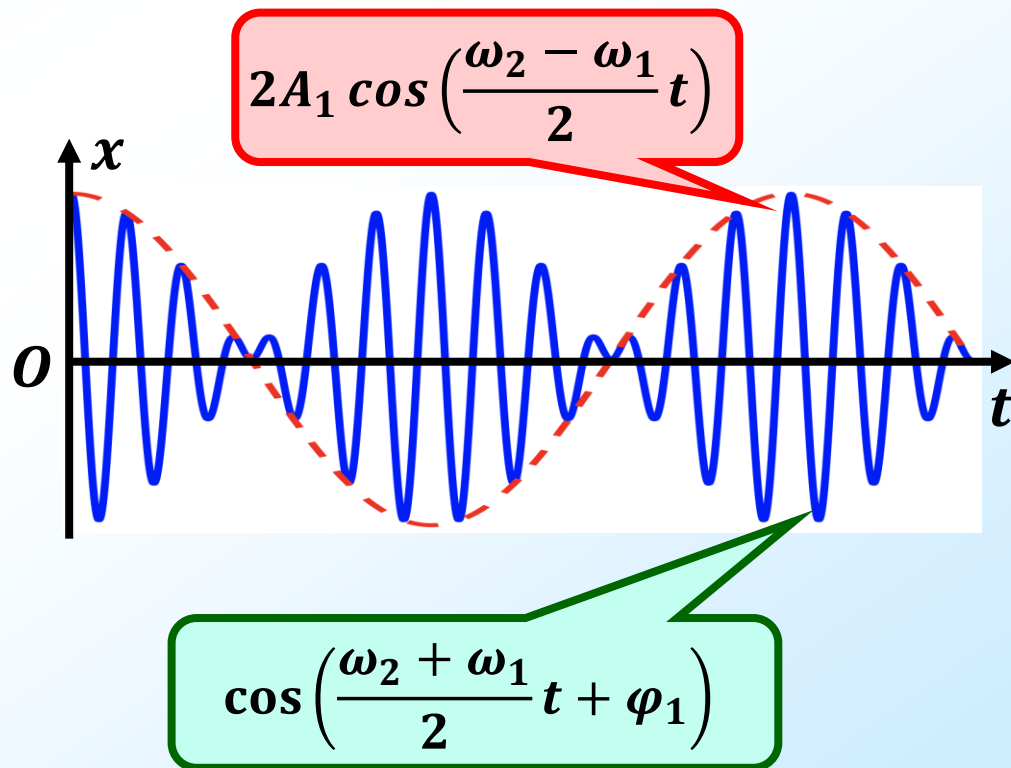
$$x = 2A_1 \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t\right) \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi_1\right)$$

$$\omega_2 + \omega_1 \gg |\omega_2 - \omega_1|$$

振幅会出现明显加强和减弱的现象

——拍。

振动的包络对应着**低频因子**，
而振动的细节对应**高频因子**。



回顾: (拍) 两个同方向、不同频率谐振动的合成



$$x = 2A_1 \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t\right) \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi_1\right)$$

$\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t$ 改变 π 时,
 A 就重复出现一次变化。

拍的周期 ($|A|$ 的变化周期) τ :

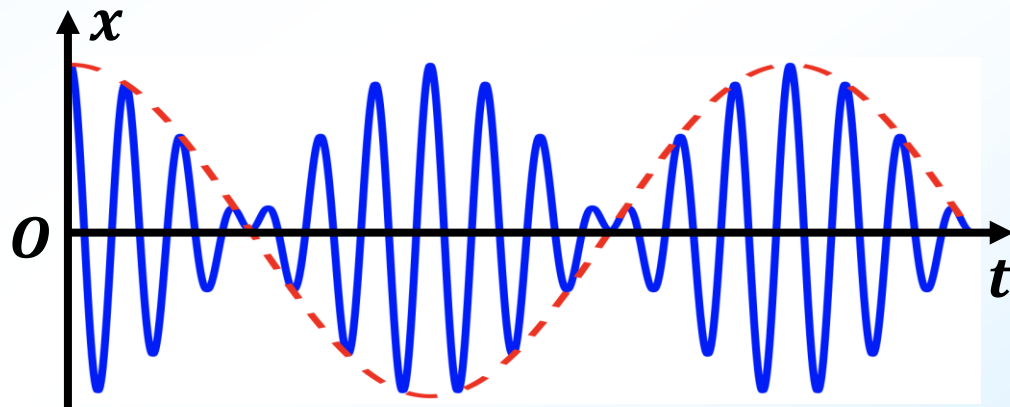
$$\frac{\omega_2 - \omega_1}{2} \tau = \pi \quad \longrightarrow \quad \tau = \frac{2\pi}{\omega_2 - \omega_1}$$

拍的频率 (拍频) ν : $\nu = \frac{1}{\tau} = \frac{\omega_2 - \omega_1}{2\pi} = \nu_2 - \nu_1$

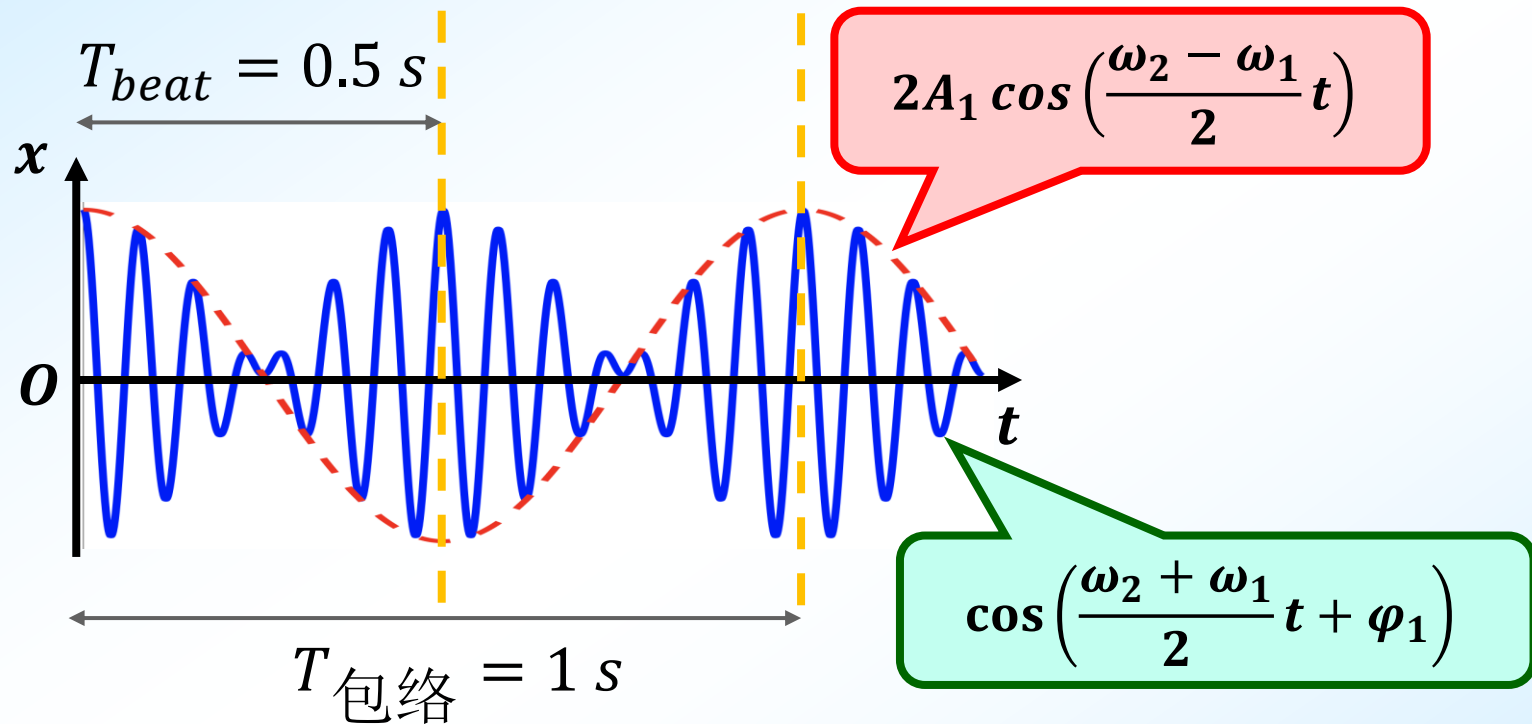
拍现象只在两分振动频率的频率相差不太大时才能显现出来。

$$\omega_2 + \omega_1 \gg |\omega_2 - \omega_1|$$

拍现象很明显



回顾: (拍) 两个同方向、不同频率谐振动的合成



$$\nu_1 = 439 \text{ Hz} \quad \omega_1 = 2\pi\nu_1$$

$$\nu_2 = 441 \text{ Hz} \quad \omega_2 = 2\pi\nu_2$$

拍的频率 (拍频) ν : $\nu = \frac{1}{\tau} = \frac{\omega_2 - \omega_1}{2\pi} = \nu_2 - \nu_1 = 2 \text{ Hz}$

演示实验一



音叉演示拍现象



音叉演示拍现象



在拍现象的演示实验中，两个音叉的固有频率是一样的，但当其中一个音叉上附加小套环后，其振动频率将发生变化。为了听到明显的拍现象，可以上下调整套环的位置和质量。则下面的表述中正确的是：

(B)

- (A) 套环向下移动，频率改变越大
- (B) 套环向上移动，频率改变越大
- (C) 套环质量越大，频率改变越小
- (D) 拍频等于两音叉的频率差的两倍

音叉演示拍现象



音叉演示拍现象实验中，在 1 秒时间内听到有 2 次强音和 2 次弱音 (即 “拍频” 为 2 Hz)，已知其中一音叉的固有振动频率为 800 Hz，则另一音叉的振动频率为 802/798 Hz。

回顾：两个振动方向相互垂直、频率相同谐振动的合成



设一个物体在 x 方向参与振动 $x = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1)$

同时在 y 方向参与振动 $y = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$

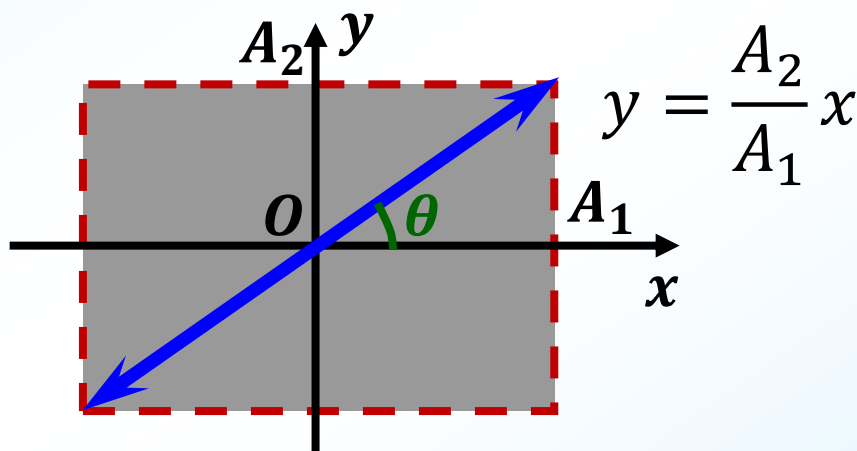
物体的轨迹方程：

椭圆方程

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos(\varphi_2 - \varphi_1) = \sin^2(\varphi_2 - \varphi_1)$$

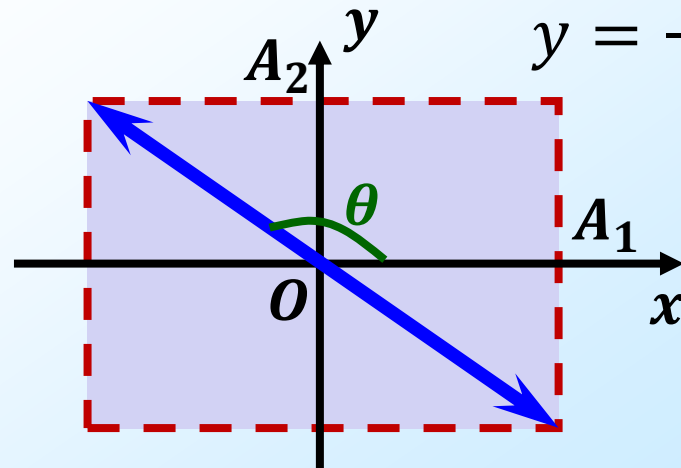
1). 两个分振动同相

$$\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = 0$$



2). 两个分振动反相

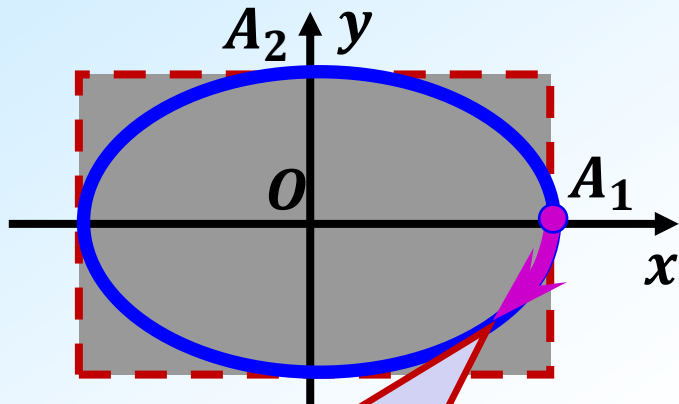
$$\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \pi$$
$$y = -\frac{A_2}{A_1}x$$



回顾：两个振动方向相互垂直、频率相同谐振动的合成



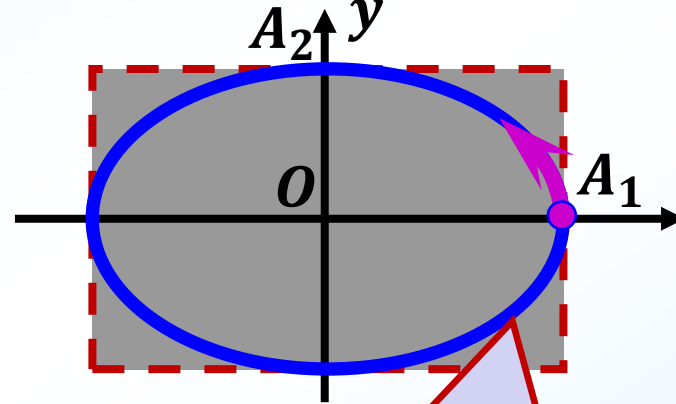
3). $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \pi/2$



右旋椭圆

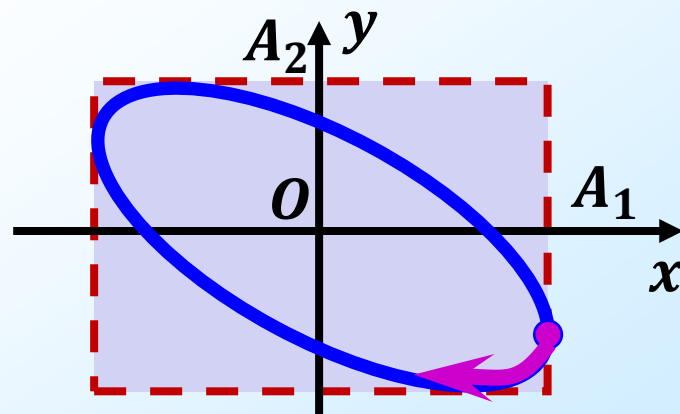
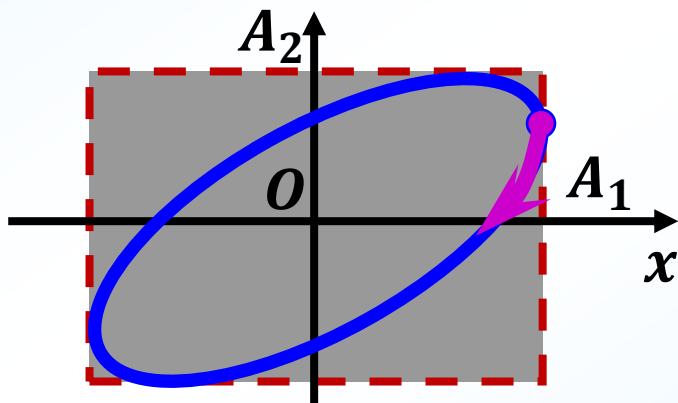
$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} = 1$$

4). $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = -\pi/2$



左旋椭圆

5). $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \varphi$ φ 为任意值。



$-\pi < \varphi < 0$ 都是左旋 $0 < \varphi < \pi$ 都是右旋

回顾：两个振动方向相互垂直、频率相同谐振动的合成



$\Delta\varphi$ 为任意值时，合振动的轨迹一般为椭圆，旋转方向如何判定？

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos \varphi = \sin^2 \varphi$$

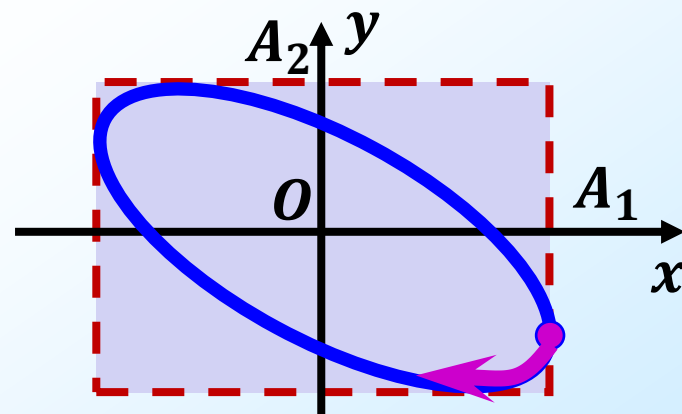
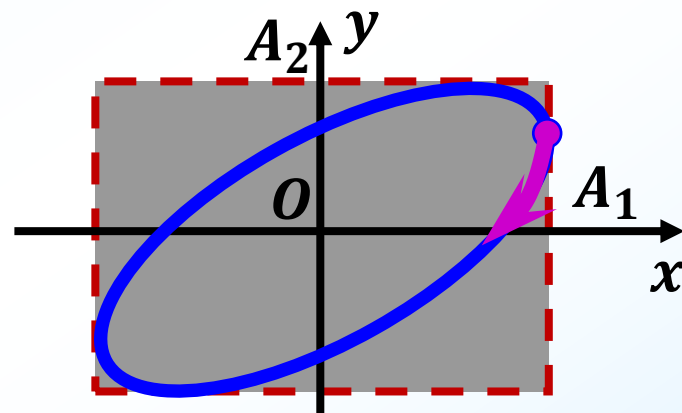
方法一：分析相位为0和 $\Delta\varphi$ 时刻的位移及速度

为简便起见， $\begin{cases} x = A_1 \cos(\omega t) \\ y = A_2 \cos(\omega t + \varphi) \end{cases}$
假定 $\varphi_1 = 0$

当 $t = 0$ 时， $x = A_1, y = A_2 \cos \varphi$

$0 < \varphi < \pi/2$ $x > 0, y > 0$

$$v_y = \left(\frac{dy}{dt} \right)_{t=0} = -\omega A_2 \sin \varphi < 0$$



$$\pi/2 < \varphi < \pi$$
$$y < 0, v_y < 0$$

都是右旋

回顾：两个振动方向相互垂直、频率相同谐振动的合成



$\Delta\varphi$ 为任意值时，合振动的轨迹一般为椭圆，旋转方向如何判定？

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos \varphi = \sin^2 \varphi$$

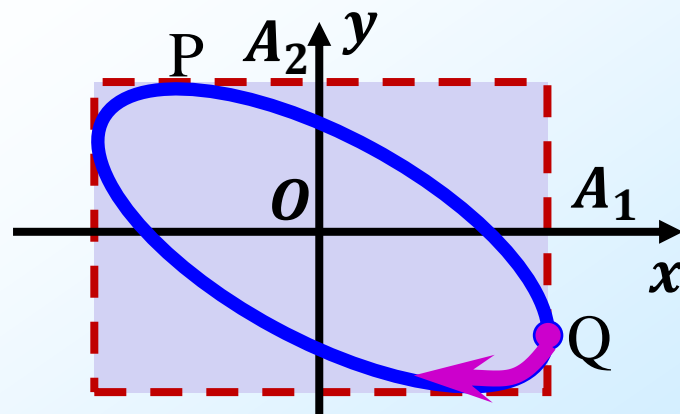
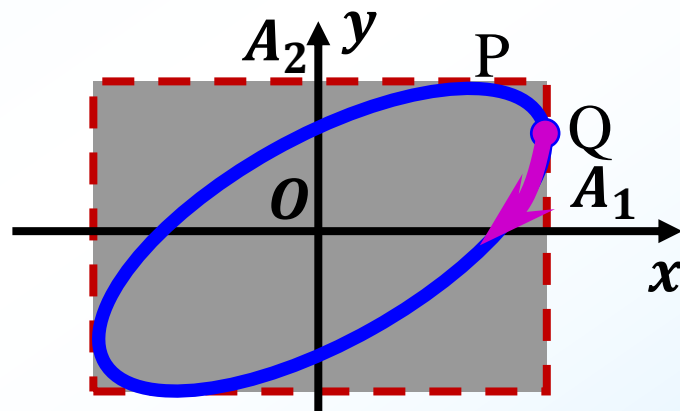
方法二：分析y正向最大P点和x正向最大Q点的到达时刻

$$\begin{cases} x = A_1 \cos(\omega t) \\ y = A_2 \cos(\omega t + \varphi) \end{cases}$$

当 $t = 0$ 时， $x = A_1, y = A_2 \cos \varphi$

$0 < \varphi < \pi/2$ $x > 0, y > 0$ P→Q

$\pi/2 < \varphi < \pi$ $x > 0, y < 0$ P→Q

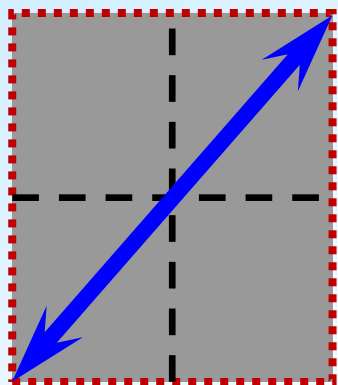


都是右旋

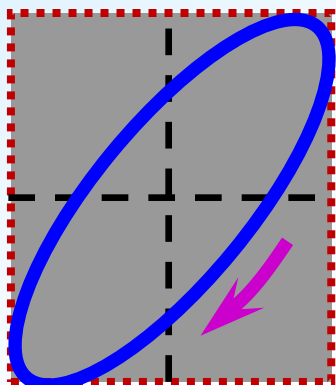
回顾：两个振动方向相互垂直、频率相同谐振动的合成



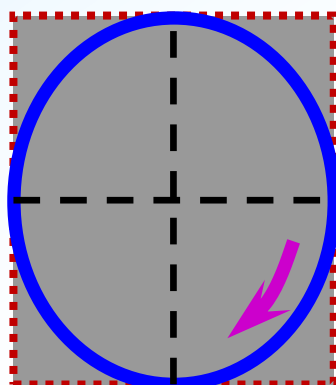
$\Delta\varphi$ 为任意值时，合振动的轨迹一般为椭圆



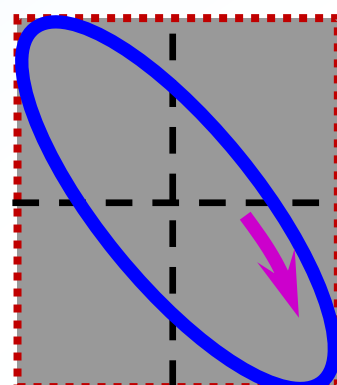
$$\Delta\varphi = 0$$



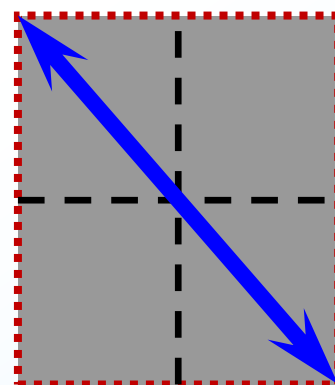
$$\Delta\varphi = \pi/4$$



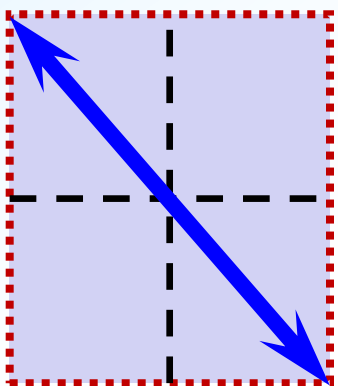
$$\Delta\varphi = \pi/2$$



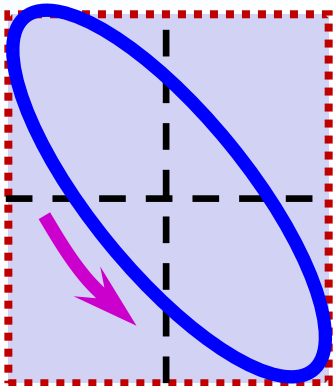
$$\Delta\varphi = 3\pi/4$$



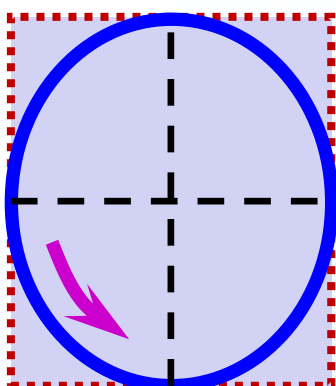
$$\Delta\varphi = \pi$$



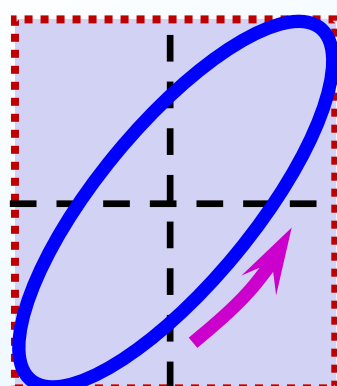
$$\Delta\varphi = -\pi$$



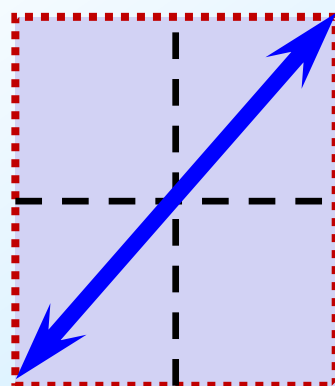
$$\Delta\varphi = -3\pi/4$$



$$\Delta\varphi = -\pi/2$$



$$\Delta\varphi = -\pi/4$$



$$\Delta\varphi = 0$$

这些也是利萨如图。

回顾：两个振动方向相互垂直、频率不同谐振动的合成



两个振动的振动方程为：

$$\begin{cases} x = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi_1) \\ y = A_2 \cos(\omega_2 t + \varphi_2) \end{cases}$$

通常情况下，合振动非常复杂。仅简单讨论一种特殊情况：

两频率成简单的整数比： $\frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{N_x}{N_y}$ N_x, N_y 都是整数。

合运动轨迹为闭合曲线。——其运动也有周期性

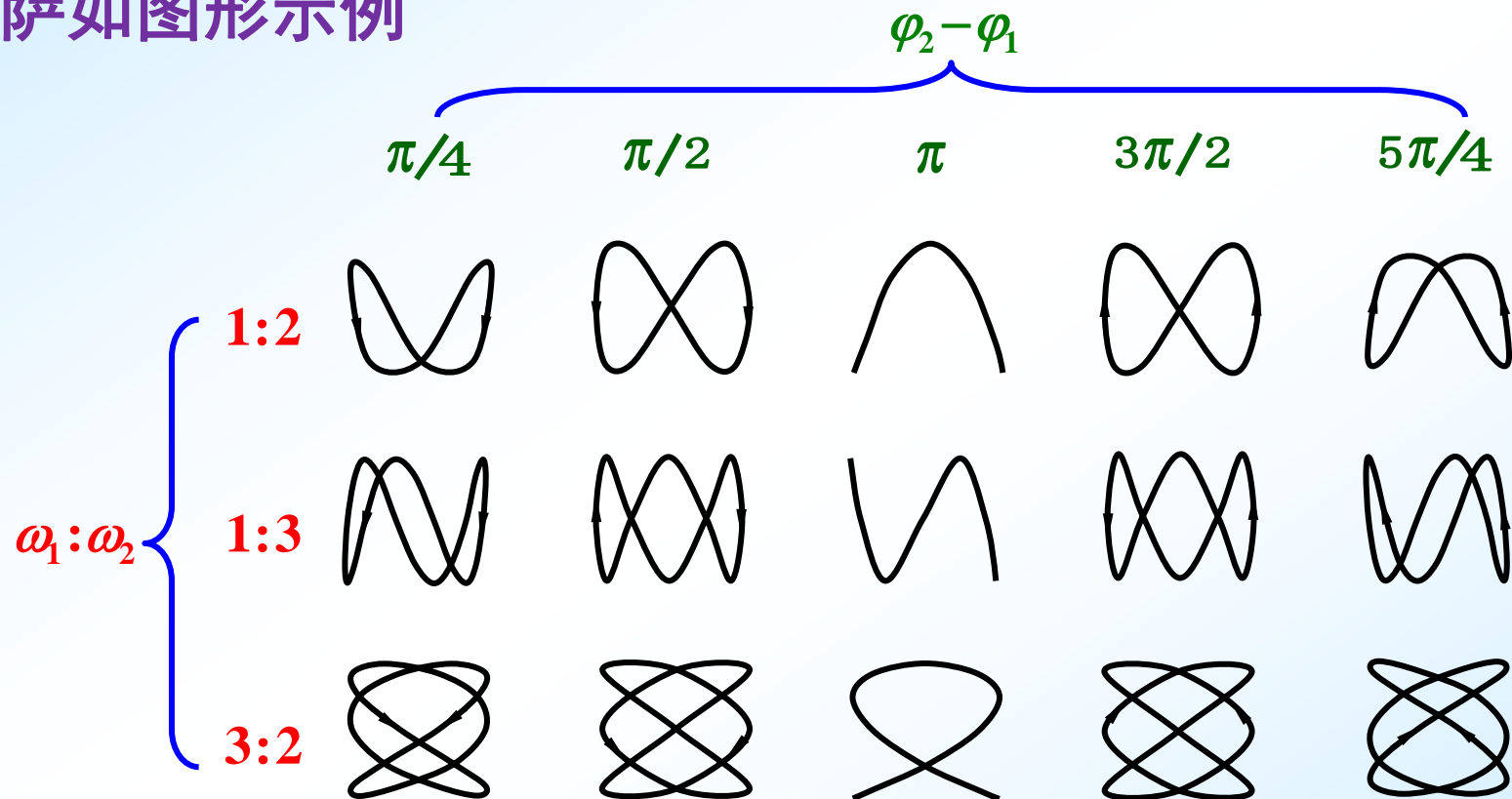
利萨如图：不同频率之比和不同相位差时合振动的轨迹图

回顾：两个振动方向相互垂直、频率不同谐振动的合成



图形形状与频率、相位差及振幅有关。

利萨如图形示例

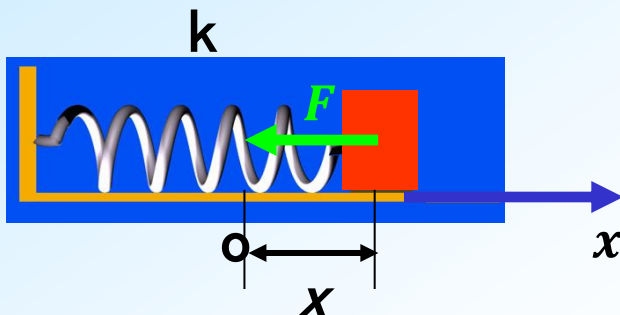


演示实验二

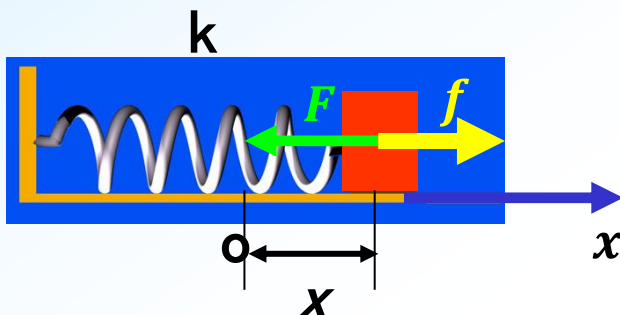


激光演示垂直振动合成

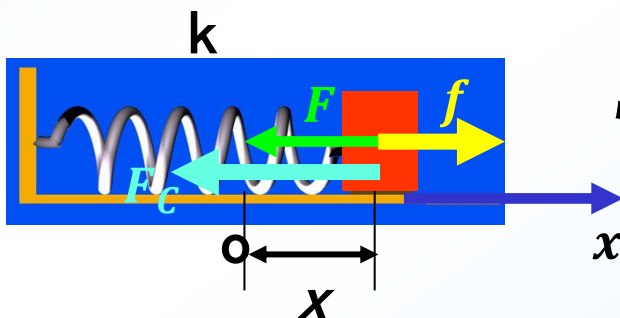
第三节 阻尼振动、受迫振动和共振



只有恢复力：简谐振动



恢复力+摩擦力（阻尼力）：
阻尼振动



恢复力+摩擦力（阻尼力）+周期性外力：
受迫振动

特定条件：共振

一 阻尼振动

1). 动力学特征

以弹簧振子为例： $F = -kx$

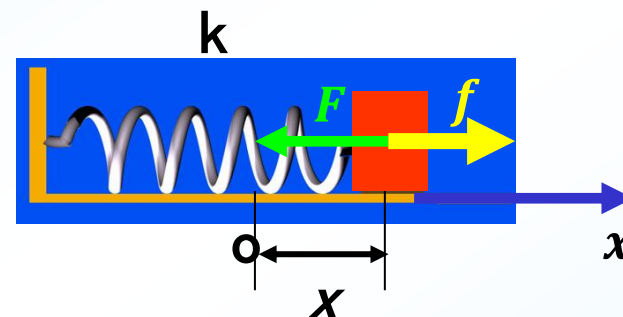
真实情况下，需要考虑**阻力**的影响。

$$f = -\gamma v = -\gamma \frac{dx}{dt}$$

$$\therefore m \frac{d^2 x}{dt^2} = F + f = -kx - \gamma \frac{dx}{dt}$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + 2\beta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$$

---阻尼振动的运动方程



$$\omega_0^2 = \frac{k}{m}$$
$$2\beta = \frac{\gamma}{m}$$

β : 阻力系数

2). 运动学特征

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\beta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0 \quad (\text{or } \ddot{x} + 2\beta \dot{x} + \omega_0^2 x = 0)$$

令 $x = Ae^{\lambda t}$ ，代入上式，有：

$$(\lambda^2 + 2\beta\lambda + \omega_0^2)Ae^{\lambda t} = 0$$

$$\therefore (\lambda^2 + 2\beta\lambda + \omega_0^2) = 0 \quad \text{则}$$

$$\lambda_{\pm} = -\beta \pm \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}$$

$$\text{因此有： } x(t) = A_+ e^{\lambda_+ t} + A_- e^{\lambda_- t}$$

接下来，对 λ_{\pm} 进行分情况讨论

2). 运动学特征

$$\lambda_{\pm} = -\beta \pm \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}$$

a). 阻尼较大时: $\beta > \omega_0$ 则 λ_{\pm} 为实数 —— 过阻尼

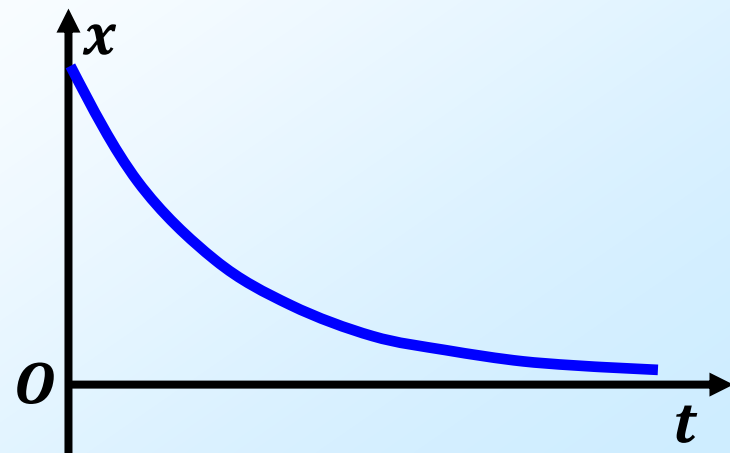
$$\therefore x(t) = A_+ e^{-\left(\beta - \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}\right)t} + A_- e^{-\left(\beta + \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}\right)t}$$

A_+ 和 A_- 是积分常数, 由初始条件决定。

过阻尼振动的特征

非周期运动, 无振动发生。

运动一开始, 便逐渐回到平衡位置。



2). 运动学特征

$$\lambda_{\pm} = -\beta \pm \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}$$

b). 阻尼较小时: $\beta < \omega_0$ 令 $\omega^2 = \omega_0^2 - \beta^2$ ——弱阻尼

则 $\lambda_{\pm} = -\beta \pm i\omega$

$$\begin{aligned} x(t) &= A_+ e^{-\beta t} e^{i\omega t} + A_- e^{-\beta t} e^{-i\omega t} \\ &= e^{-\beta t} (A_+ e^{i\omega t} + A_- e^{-i\omega t}) \\ &= e^{-\beta t} [a \cos(\omega t) + b \sin(\omega t)] \end{aligned}$$

其中: $a = A_+ + A_-$, $b = i(A_+ - A_-)$

$$\therefore \boxed{x(t) = A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega t + \varphi)}$$



课后思考1: $\forall t, x(t) \in \mathbb{R}$, 证明, $a, b \in \mathbb{R}$
课后思考2: 用 a, b 表达 A_0 和 φ

思考题

2). 运动学特征

$$\lambda_{\pm} = -\beta \pm \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}$$

b). 阻尼较小时: $\beta < \omega_0$ 令 $\omega^2 = \omega_0^2 - \beta^2$ ——弱阻尼

则 $\lambda_{\pm} = -\beta \pm i\omega$

$$x(t) = A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega t + \varphi)$$

阻尼振动的振幅 $A = A_0 e^{-\beta t}$

阻尼振动的角频率 $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}$

阻尼振动



弱阻尼振动的特征

- * 振幅随时间按指数衰减

$$A = A_0 e^{-\beta t}$$

- * 弱阻尼振动是准周期运动。

周期仍然定义为相位改变 2π 所需要的时间。

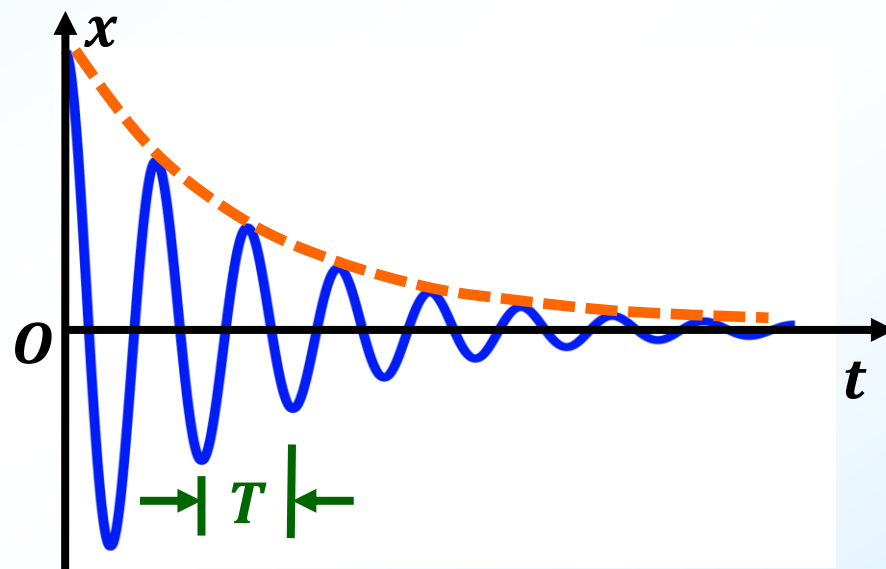
出现两次极大的时间间隔：

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}} > \frac{2\pi}{\omega_0} = T_0$$

- * 能量 E 随振幅 A 的减小而衰减。

$$E \propto A^2$$

$$x = A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega t + \varphi)$$



周期变长
振动变慢

阻尼振动



2). 运动学特征

$$\lambda_{\pm} = -\beta \pm \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}$$

c). 临界阻尼: $\beta = \omega_0 \therefore \lambda_+ = \lambda_- = \beta$

$$\therefore x(t) = e^{-\beta t}(At + B)$$

临界阻尼振动的特征

类似于过阻尼，非周期运动，无振动发生；

快速回到平衡位置；

是从准周期运动到非周期运动的**临界点**。

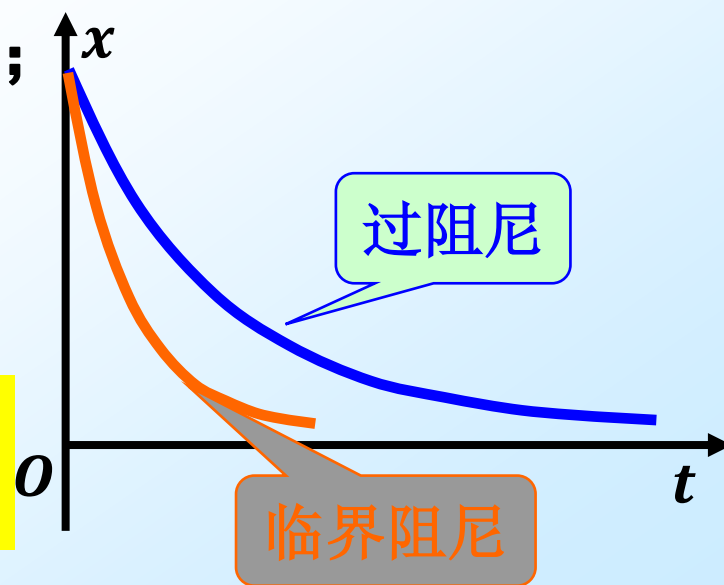
和过阻尼相比，临界阻尼条件下，物体快速回到平衡位置并停留在那里，所需时间最短。

有重根下的微分方程，
令通解为：

$$x(t) = u(t)e^{-\beta t}$$

则 $u''(t) = 0$

A和B是积分常数，
由初始条件决定。



(*) 阻尼振动方程的解法二

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\beta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$$

——阻尼振动的运动方程

$$X(s) = \int_0^{\infty} x(t) e^{-st} dt$$

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m}$$
$$2\beta = \frac{\gamma}{m}$$

拉普拉斯变换:

$$s^2 X(s) - s x_0 - v_0 + 2\beta [s X(s) - x_0] + \omega_0^2 X(s) = 0$$

$$[(s + \beta)^2 + (\omega_0^2 - \beta^2)] X(s) = (s + \beta) x_0 + (v_0 + \beta x_0)$$

阻尼振动的应用



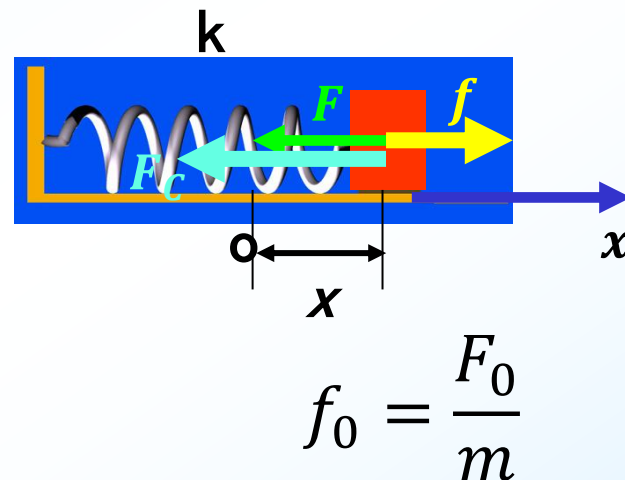
受迫振动



在有阻尼的情况下，为了保持谐振子的振动状态，通常引入周期性外力作用

$$F_C = F_0 \cos \Omega t$$

$$\therefore m \frac{d^2 x}{dt^2} = F + f + F_C$$



$$\frac{d^2 x}{dt^2} + 2\beta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = f_0 \cos \Omega t$$

——受迫振动的运动方程

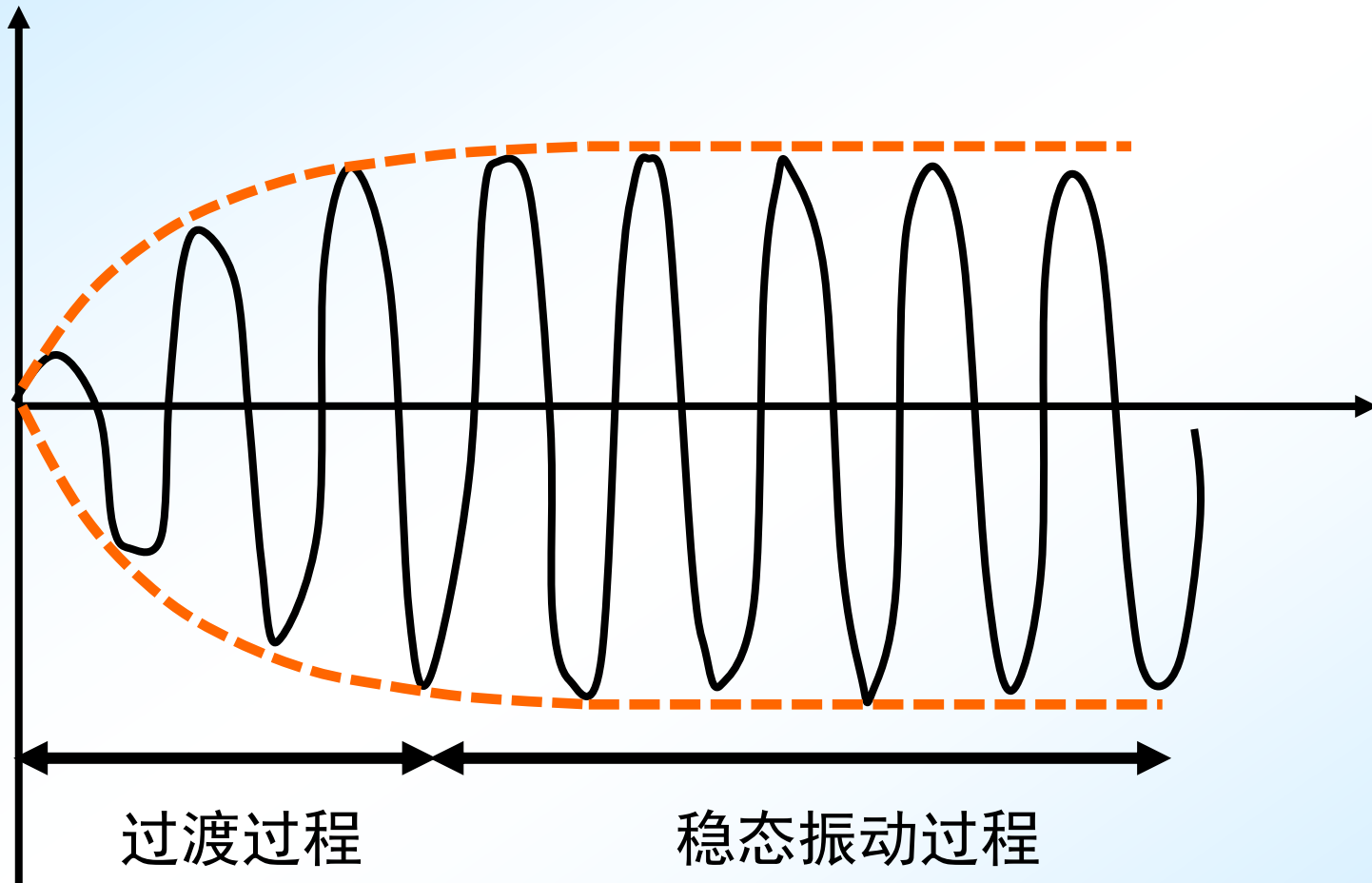
方程通解为：

$$x = \underbrace{A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega t + \varphi)}_{\text{指数衰减项, 反映系统的暂态行为}} + \underbrace{A_P \cos(\Omega t + \alpha)}_{\text{系统的稳定振动状态}}$$

指数衰减项，反映
系统的暂态行为

系统的稳定振动状态

受迫振动



受迫振动



$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\beta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = f_0 \cos \Omega t$$

一定时间后，达到稳定振动状态： $x(t) = A_P \cos(\Omega t + \alpha)$

稳态时的受迫振动按谐振动的规律变化。

稳态时振动频率： Ω ——外加强迫力的角频率

将稳态解带入方程可得：

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{振幅: } A_P = \frac{f_0}{\sqrt{(\Omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2 \Omega^2}} \\ \text{相位: } \tan \alpha = -\frac{2\beta \Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2} \quad -\pi \leq \alpha \leq 0 \end{array} \right.$$

(*) 受迫振动稳定解振幅与初相位推导

$$x(t) = A_p \cos(\Omega t + \alpha) \quad \boxed{\ddot{x} + 2\beta\dot{x} + \omega_0^2 x = f_0 \cos \Omega t}$$

$$\ddot{x} = -A_p \Omega^2 \cos(\Omega t + \alpha)$$

$$\dot{x} = -A_p \Omega \sin(\Omega t + \alpha)$$

$$A_p [(\omega_0^2 - \Omega^2) \cos(\Omega t + \alpha) - 2\beta\Omega \sin(\Omega t + \alpha)] = f_0 \cos \Omega t$$

$$\cos(\Omega t) \text{ 系数整理} \quad A_p [(\omega_0^2 - \Omega^2) \cos(\alpha) - 2\beta\Omega \sin(\alpha)] = f_0$$

$$\sin(\Omega t) \text{ 系数整理} \quad A_p [(\omega_0^2 - \Omega^2) \sin(\alpha) - 2\beta\Omega \cos(\alpha)] = 0$$

则有

$$\tan \alpha = -\frac{2\beta\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

$$A_p = \frac{f_0}{\sqrt{(\Omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2 \Omega^2}}$$

稳定受迫振动与谐振动的区别



形式一致，都是周期性运动，但本质不同。

a). 受力不同；

谐振动 --- \vec{F}

受迫振动 --- $\vec{F} + \vec{f} + \vec{F}_c$

b). 振动的三个特征量不同；

谐振动 $\left\{ \begin{array}{l} \omega_0 \text{ --- 系统固有} \\ A \text{ --- 由初始} \\ \varphi \text{ 条件决定} \end{array} \right.$

受迫振动 $\left\{ \begin{array}{l} \Omega \text{ --- 外界驱动} \\ A_P \text{ --- 由阻尼, 驱动} \\ \alpha \text{ 等多种因素决定} \end{array} \right.$

c). 能量不同。

谐振动 **能量守恒**；

受迫振动中 **阻尼消耗能量**，**外力做功增加能量**，
且稳态时两者 **达到平衡**。

在一定条件下，受迫振动的振幅达到极大值，振动剧烈的现象。

振幅：

$$A_P = \frac{f_0}{\sqrt{(\Omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2\Omega^2}}$$

计算函数 $f(\Omega^2) = (\Omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2\Omega^2$ 极小值的位置。

$$\Omega_R = \sqrt{\omega_0^2 - 2\beta^2} \quad \text{---共振频率}$$

$$A_R = A_{\text{Max}} = \frac{f_0}{2\beta\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}}$$

共振



$$\left\{ \begin{array}{l} \Omega_R = \sqrt{\omega_0^2 - 2\beta^2} \quad \text{---共振频率} \\ A_R = A_{\text{Max}} = \frac{f_0}{2\beta \sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}} \end{array} \right.$$

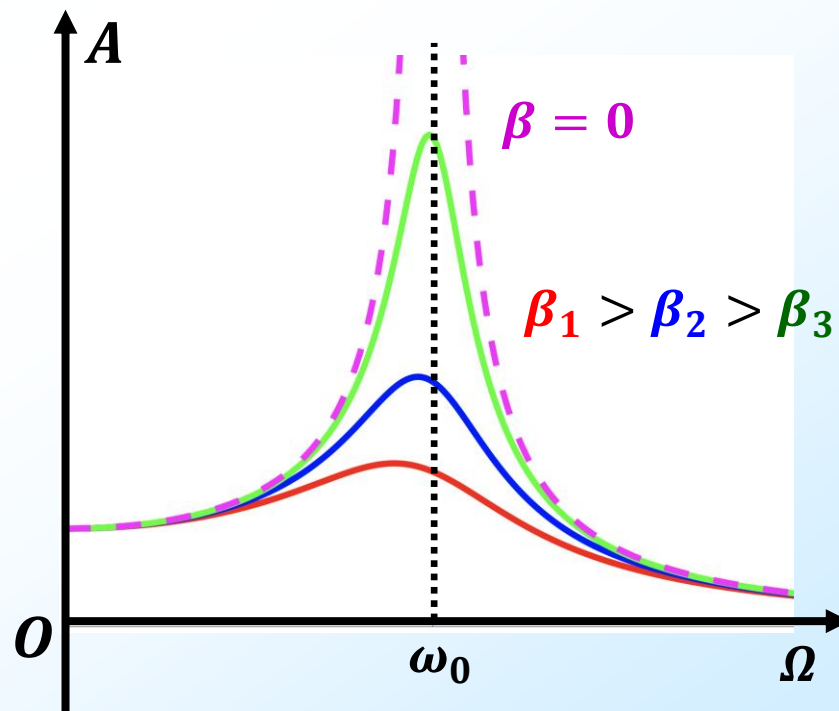
若 $\beta \ll \omega_0$, 则

$$\Omega_R \approx \omega_0 - \frac{\beta^2}{\omega_0} \quad A_R \approx \frac{f_0}{2\beta \omega_0}$$

若 $\beta \rightarrow 0$, 则 $A \rightarrow \infty$

无法形成稳定的受迫振动。

实际中, β 不可能为零。



当 $\beta \rightarrow 0$ 时，共振发生在固有频率处，称为**尖锐共振**。

$$\Omega_R \approx \omega_0 \quad A_R \rightarrow \infty \quad \alpha = -\frac{\pi}{2} \quad \left\{ \begin{array}{l} A_P = \frac{f_0}{\sqrt{(\Omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2 \Omega^2}} \\ \tan \alpha = -\frac{2\beta\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2} \quad -\pi \leq \alpha \leq 0 \end{array} \right.$$

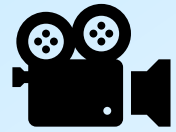
共振时受迫振动的相位落后于强迫力相位 $\pi/2$ ，即**共振速度与强迫力同相位**，外力始终对系统**做正功**。

对能量增大有最大的效率，这正是增幅急剧增大的原因。

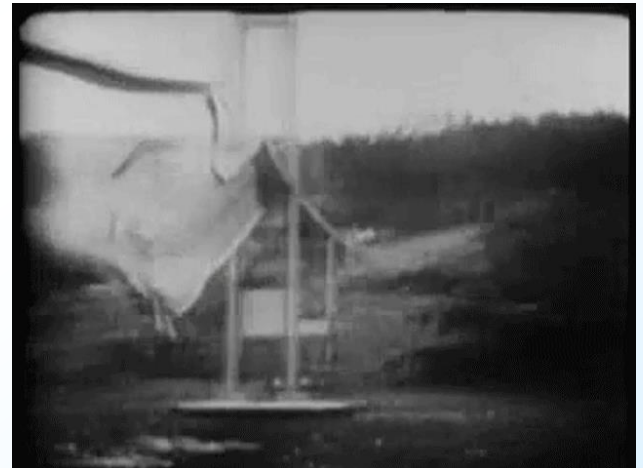
但增幅增大的同时，阻力的功率也随之增大，最后与强迫力的功率相抵。从而使增幅保持恒定。

从能量的观点看，在共振时，能量转变为共振质点的能量，叫做**共振吸收**。

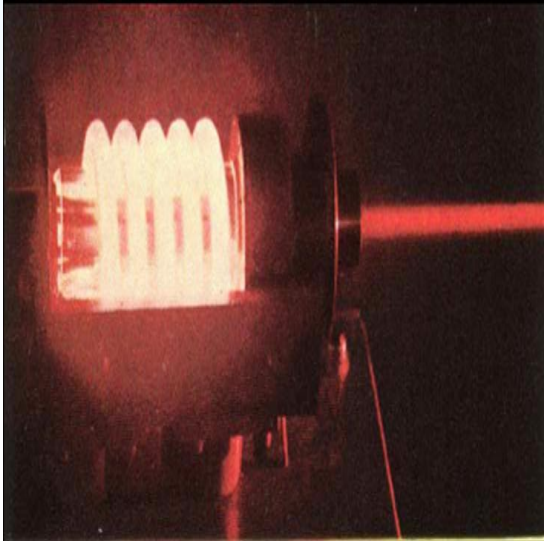
生活中共振的例子



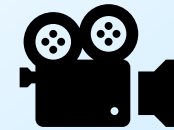
塔科马大桥



生活中共振的例子



激光
核磁共振



作业: Chap.11 — T9、T10、T11、T12

1. 独立完成作业。
2. 图和公式要有必要的标注或文字说明。
3. 通过学习通提交作业。
4. 作业缺交三分之一及以上者按规定不能参加考试。

