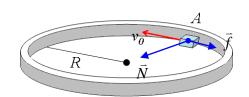
厦门大学《大学物理 C》 课程期中试卷

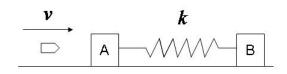


2013-2014 第二骨期 2014.04

- 1. (10 分) 一个质点 xoy 平面内运动,其运动方程为: $\begin{cases} x = 3t + 5 \\ y = 0.5t^2 3t 4 \end{cases}$ (SI),求:
 - (1) 质点的轨迹方程;
 - (2) 从 $t_1 = 1s$ 到 $t_2 = 2s$ 内质点的位移矢量;
 - (3) 任意时刻质点的速度矢量和加速度矢量;
- (4) 若质点质量为 2kg, 求 $t_1 = 1s$ 到 $t_2 = 2s$ 时间段内质点所受到的冲量 I。
- 2.(15 分) 光滑水平面上放置一固定的圆环,半径为 R。一物体贴着环的内侧运动,物体与环之间滑动摩擦系数为 μ 。设物体在某时刻经 A 点时速率为 ν_0 ,求:
- (1) 此后 t 时刻作用在物体上的摩擦力大小。
- (2) 从 A 点开始到速率减少为 $\frac{v_0}{2}$ 时,物体转了过了多少圈?

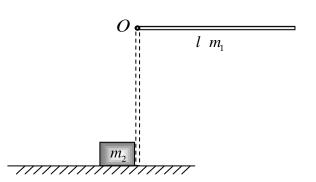


3.(10 分) 如图所示,光滑水平桌面上,一根弹性系数为 k 的轻弹簧两端各连着质量为 m 的滑块 A 和 B。 如果滑块 A 被水平飞来的质量为 $\frac{m}{4}$ 、速度为 v 的子弹射中,并留在其中,求运动过程中弹簧的最大压缩量。



4.(10 分) 物体质量为 3kg, t = 0时位于 $\bar{r}_0 = 4\bar{i}$ **m**, $\bar{v}_0 = \bar{i} + 6\bar{j}$ **m**·**s**⁻¹,若有一力 $\bar{f} = 6t\bar{j}$ N作用在物体上,求 2s 后,(1)该力对物体所做的总功;(2)物体相对 z 轴角动量的变化。

5.(20 分) 长度l,质量 m_1 的匀质细杆,可绕通过O点垂直于纸面的水平轴转动。(匀质细杆绕其一端转动的转动惯量为 $J=\frac{1}{3}m_1l^2$)令杆自水平位



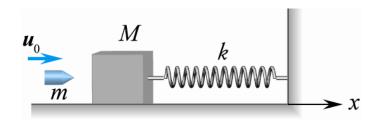
置静止下摆,在铅垂位置与质量 m_2 的物体发生完

全弹性碰撞,碰后物体沿着摩擦系数为 μ 的水平面滑动,当 $m_1=m_2$ 时,求:

- (1) 碰撞时物体受到杆的冲量;
- (2) 物体滑过的最远距离;
- (3) 碰后杆能上升的最大角度。

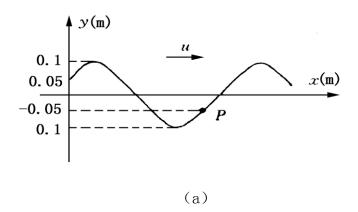
6. (15分) 如图所示,光滑平面上的弹簧振子由质量为 M=0.9 kg 的木块和劲度系数为 $k=\pi^2$ N/m 的轻弹簧构成。现有一个质量为 m=0.1 kg,速度为 $u_0=\pi$ m/s 的子弹射入静止的木块后陷入其中,此时弹簧处于自由状态,并开始计时。

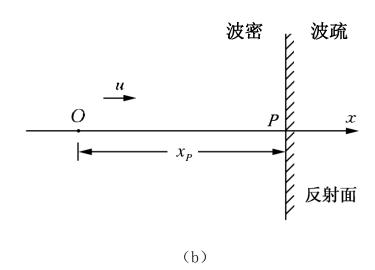
- (1) 试写出该谐振子的振动方程:
- (2) 画出该简谐振动的 x-t 曲线;
- (3) 求出 t = 1.5 s 时刻系统的动能和势能。



7.(20分) 一列平面简谐波沿 x 轴正向传播, t=0 时刻的波形如图(a)所示,已知波速 u=10 m/s,波长为 $\lambda=2$ m。图中 P 点位置为两种介质的分界面,如图(b)所示平面简谐波从波密介质入射而从波疏介质上反射后振幅无变化。试求:

- (1) 入射波的波动方程;
- (2) P 点的坐标以及入射波在两介质分界面 P 处的振动方程;
- (3) 反射波的波动方程;
- (4) 驻波方程,并给出 O 与 P 之间各个波节和波腹点的坐标。





厦门大学《大学物理 C》 课程期中试卷答案



2013-2014 第二学期

2014.04

1. (10分) 改编自旧版习题 1.3

解: (1) 轨迹方程:
$$y = \frac{1}{18}(x^2 - 28x + 43) = \frac{1}{18}x^2 - \frac{14}{9}x + \frac{43}{18}$$
; (2分)

(2)
$$\vec{r}|_{t=1} = 8\vec{i} - 6.5\vec{j}$$
 m, $\vec{r}|_{t=2} = 1 \ \vec{l}\vec{i} - \ \vec{8}\vec{j}$ m, $\Delta \vec{r} = 3\vec{i} - 1 \ \vec{5}\vec{j}$ (m; (3 $\frac{4}{3}$)

(3)
$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = 3\vec{i} + (t - 3)\vec{j}$$
 m/s, $\vec{a} = \vec{j}$ m/s²; (3 $\frac{4}{3}$)

(3)
$$\vec{I} = \vec{P}_2 - \vec{P}_1 = m(\vec{v}_2 - \vec{v}_1) = 2\vec{j} \text{ kg*m/s}$$
 (2 $\frac{1}{2}$)

2. (15 分) 学习指导例题 2.4

解:(1)环带支撑力 N:提供物体圆周运动的向心加速度,

摩擦力 f: 产生切向加速度, 使物体减速

$$\begin{cases} N = F_n = m \frac{v^2}{R} \\ -f = F_t = m \frac{dv}{dt} \end{cases}$$
其中: $f = \mu N$ (2×2=4分)

所以有:
$$m\frac{dv}{dt} = -\mu m\frac{v^2}{R}$$
 $\rightarrow \frac{dv}{v^2} = -\frac{\mu}{R}dt$ (2分)

两边积分:
$$\int_{v_0}^{v} \frac{dv}{v^2} = -\int_0^t \frac{\mu}{R} dt$$
 (1分)

得:
$$\frac{1}{v} - \frac{1}{v_0} = \frac{\mu}{R}t$$
 , 即: $v = \frac{R}{R + \mu v_0 t}v_0$ (1分)

$$f = \mu N = \frac{\mu m R v_0^2}{(R + \mu v_0 t)^2}$$
 (1 $\frac{1}{2}$)

解得:
$$s = \frac{R}{\mu} \ln 2$$
 , (1分) 物体转过的圈数 $n = \frac{\Delta \theta}{2\pi} = \frac{s}{2\pi R} = \frac{\ln 2}{2\pi \mu}$ 。 (2分)

3. (10 分) 解: 子弹射中滑块 A: 动量守恒
$$\frac{m}{4}v = (\frac{m}{4} + m)v_1$$
 (2 分)

子弹、滑块 A、滑块 B、轻弹簧一起运动。当 A、B 相对静止时弹簧压缩最大,此时系统的速度为 ν 。

动量守恒
$$(\frac{m}{4} + m)v_1 = (\frac{m}{4} + m + m)v_2$$
, (2分)

机械能守恒
$$\frac{1}{2}(\frac{m}{4}+m)v_1^2 = \frac{1}{2}(\frac{m}{4}+m+m)v_2^2 + \frac{1}{2}kx_m^2$$
 (2分)

解得:
$$(v_1 = \frac{v}{5}, v_2 = \frac{v}{9})$$
 $x_m = \sqrt{\frac{mv^2}{45k}}$ (4分)

4. (10分) 改编旧版课本习题 2.23

解: (1)
$$\frac{dv_x}{dt} = a_x = \frac{f_x}{m} = 0$$
 $\therefore dv_x = 0$ $\therefore v_x = v_{x0} = 1$

$$\frac{dv_{y}}{dt} = a_{y} = \frac{f_{y}}{m} = 2t \quad \therefore dv_{y} = 2t dt \quad \therefore v_{y} = v_{y0} + t^{2} = 6 + t^{2}$$

$$\vec{v} = \vec{i} + (6 + t^2)\vec{j}(\mathbf{m} \cdot \mathbf{s}^{-1})$$
 (2 $\frac{1}{2}$)

$$\frac{dx}{dt} = v_x = 1 \quad \therefore dx = dt \quad \therefore x = x_0 + t = 4 + t$$

$$\frac{dy}{dt} = v_y = 6 + t^2 \quad \therefore dy = (6 + t^2)dt \quad \therefore y = y_0 + 6t + \frac{1}{3}t^3 = 6t + \frac{1}{3}t^3$$

$$\vec{r} = (4+t)\vec{i} + (6t + \frac{1}{3}t^3)\vec{j}(\mathbf{m})$$
 (2 $\frac{1}{2}$)

$$W = E_k - E_{k0} = \frac{1}{2}m(v^2 - v_0^2) = \frac{3}{2}(12t^2 + t^4) = 96(J)$$
(3 $\%$)

或
$$W = \int_{0}^{t} \vec{f} \cdot d\vec{r} = 96 (J)$$

(2)
$$\vec{R}(-)$$
 $\vec{L}_0 = \vec{r}_0 \times m\vec{v}_0 = 4\vec{i} \times 3(\vec{i} + 6\vec{j}) = 72\vec{k}$

$$\vec{L} = \vec{r} \times m\vec{v} = [(4+t)\vec{i} + (6t + \frac{1}{3}t^3)\vec{j}] \times 3[\vec{i} + (6+t^2)\vec{j}] = 136\vec{k}$$

$$\therefore \Delta \vec{L} = \vec{L} - \vec{L}_0 = 64\vec{k} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \cdot \text{s}^{-1}$$
(3 \(\frac{\psi}{2}\))

解(二) 相对z轴角动量的变化等于z方向上的冲量矩的大小:

$$\Delta \vec{L} = \int_0^t \vec{M} \cdot dt = \int_0^t (\vec{r} \times \vec{F}) dt$$
$$= \int_0^2 \left[(4+t)\vec{i} + (6t + \frac{1}{3}t^3)\vec{j} \right] \times (6t\vec{j}) dt$$
$$= 64\vec{k} \mathbf{kg} \cdot \mathbf{m}^2 \cdot \mathbf{s}^{-1}$$

5. (20分) 旧课本例题2.25

解: a. 细杆由水平位置静止下摆至铅垂位置过程机械能守恒:

$$m_1 g \frac{l}{2} = \frac{1}{2} (\frac{1}{3} m_1 l^2) \omega_{10}^2 \qquad (2 \frac{4}{3}) \qquad \rightarrow \qquad \omega_{10} = \sqrt{\frac{3g}{l}} \quad , \qquad (1 \frac{4}{3})$$

b. 细杆在铅垂位置与 m_2 完全弹性碰撞过程

角动量守恒:
$$\frac{1}{3}m_1l^2\omega_1 = \frac{1}{3}ml_1^2\omega_1 + ml_2^2\omega$$
 (2分)

动能守恒:
$$\frac{1}{2}(\frac{1}{3}m_1l^2)\omega_{10}^2 = \frac{1}{2}(\frac{1}{3}m_1l^2)\omega_1^2 + \frac{1}{2}(m_2l^2)\omega_2^2$$
 (2分)

解得:
$$\omega_1 = (\frac{m_1 - 3m_2}{m_1 + 3m_2})\omega_{10} = \frac{m_1 - 3m_2}{m_1 + 3m_2}\sqrt{\frac{3g}{l}}$$
 , (1分)

$$\Rightarrow$$
 当 $m_1 = m_2$ 时有 $\omega_1 = -\frac{1}{2}\omega_{10} = -\frac{1}{2}\sqrt{\frac{3g}{l}}$, 负号表示细杆往回摆; (1分)

$$\omega_2 = \frac{2m_1}{m_1 + 3m_2} \omega_{10} = \frac{2m_1}{m_1 + 3m_2} \sqrt{\frac{3g}{l}} , \qquad (1 \%)$$

$$\Rightarrow \quad \stackrel{\text{def}}{=} m_2 \text{ 时有} \quad \omega_2 = \frac{1}{2} \omega_{10} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{3g}{l}} \tag{1 分)}$$

(1) 碰撞时物体受到杆的冲量: $\vec{I} = \Delta \vec{P}$,

$$\mathbb{H}: I = P_2 - P_1 = m_2 l \omega_2 - 0 = \frac{2m_1 m_2}{m_1 + 3m_2} \sqrt{3gl} ;$$

(2) 根据动能定理有:
$$-fs = 0 - \frac{1}{2}m_2v^2$$
 (2分),

$$\mathbb{X} f = \mu N = \mu m_2 g$$

解得
$$m_2$$
移动距离: $s = \frac{6m_1^2l}{\mu(m_1 + 3m_2)^2} = \frac{3l}{8\mu}$ (1分);

(3) 碰后杆能上升过程机械能守恒:

$$\frac{1}{2}(\frac{1}{3}m_{l}l^{2})\omega_{l}^{2} = m_{l}g\frac{l}{2}(1-\cos\theta)$$
 (2 \(\frac{1}{2}\)),

解得:
$$\theta = \arccos \frac{12m_1m_2}{(m_1 + 3m_2)^2} = \arccos \frac{3}{4} = 41.4^0$$
 (1分)

6. (15分)

解: (1) 子弹射入木块过程中,水平方向(x轴方向)动量守恒。设子弹陷入木块后两者的共同速度 为 v_0 ,则有 $mu_0=(m+M)v_0$

$$v_0 = \frac{m}{m+M} u_0 = 0.1\pi \text{ m/s}$$
 (1分)

子弹陷入木块后的谐振子系统的角频率 (圆频率)为

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m+M}} = \pi \text{ rad/s}$$
 (1 $\%$)

设谐振子系统的振动方程为 $x = A\cos(\omega t + \varphi_0)$

t=0 时刻的初始条件为 $x_0=0$, $v_0>0$, 代入振动方程, 得

$$\begin{cases} 0 = A\cos\varphi_0 \\ v_0 = -\omega A\sin\varphi_0 > 0 \end{cases} \tag{13}$$

联立求出
$$\varphi_0 = \frac{3}{2}\pi$$
 (1分)

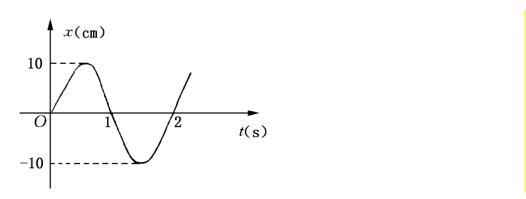
同时可以求出振幅
$$A = -\frac{v_0}{\omega \sin \varphi_0} = \frac{mu_0}{\sqrt{k(m+M)}} = 0.1 \text{ m}$$
 (1分)

所以该谐振子系统的振动方程为

$$x = 0.1\cos(\pi t + \frac{3}{2}\pi) \text{ m}$$
 (1 $\%$)

(共4分)

(2) 该简谐振动的 x-t 曲线如图:



注意:振幅和周期在图上的标注(各1分)以及横纵轴的单位,此图位移单位为 cm, 若用 m 为单位振幅 应标为 0.1。

<mark>建议</mark>:若答卷(1)的振动方程求错,但是(2)的曲线与其(1)所得到的振动方程相符,应给(2)小题的分数。

(3)
$$t=1.5$$
 s 时有: 振动位移 $x=-A=-0.1$ m,速度 $v=0$ (1分)

所以此时该谐振子系统的

势能为
$$E_p = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}kA^2 = \frac{m^2u_0^2}{2(m+M)} = 0.005\pi^2 \text{ J} = 0.049 \text{ J}$$
 (2分)

动能为
$$E_k = \frac{1}{2}mv^2 = 0 \tag{2分}$$

(或) 谐振子系统总机械能守恒为
$$E=rac{1}{2}kA^2$$
,所以动能为 $E_{\scriptscriptstyle k}=E-E_{\scriptscriptstyle p}=0$

7. (20分)

解: (1) 设入射波在原点 O 处的的振动方程为 $y^o_\lambda = A\cos(\omega t + \varphi_0)$

由图可知,振幅 A=0.1 m

振动角频率(圆频率)
$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{2\pi u}{\lambda} = 10\pi \text{ rad/s}$$

t=0 时刻原点处振动的初始条件为 $y_0=0.05~\mathrm{m}=\frac{A}{2}$, 并且 $v_0<0$, 所以有

$$\begin{cases} A\cos\varphi_0 = \frac{A}{2} \\ -\omega A\sin\varphi_0 < 0 \end{cases}$$

可求出振动初相位 $\varphi_0 = \frac{\pi}{3}$

所以入射波在原点 O 处的振动方程为

$$y_{\lambda}^{o} = 0.1\cos[10\pi t + \frac{\pi}{3}] \text{ m}$$
 (2 $\frac{1}{3}$)

入射波以波速 u=10 m/s 沿 x 轴正向传播,可推知入射波的波动方程为

$$y_{\lambda} = 0.1\cos[10\pi(t - \frac{x}{10}) + \frac{\pi}{3}] \text{ m}$$
 (2 $\frac{\pi}{3}$)

(2) 设 P 点坐标为 x_P

由图可知,t=0 时刻,入射波在 P 点处振动的位移为 $y_0^P=-0.05$ $\mathbf{m}=-\frac{A}{2}$,速度 $v_0^P<0$,向 y 轴负方向运动,即

$$y_{\lambda}|_{t=0,x=x_{P}} = 0.1\cos[-\pi x_{P} + \frac{\pi}{3}] = -0.005$$
$$-\pi \sin[-\pi x_{P} + \frac{\pi}{3}] < 0 \tag{1 }$$

并且

可推知 $-\pi x_p + \frac{\pi}{3} = \frac{2}{3}\pi + 2k\pi$, 结合图 (a) 可知 k = -1

即
$$P$$
 点坐标为 $x_P = \frac{5}{3}$ m (1分)

所以入射波在两介质分界面 P 点处的振动方程为

$$y_{\lambda}^{P} = y_{\lambda}|_{x=x_{P}} = 0.1\cos[10\pi t - \frac{5}{3}\pi + \frac{\pi}{3}] \text{ m}$$

= $0.1\cos[10\pi t + \frac{2}{3}\pi] \text{ m}$

(3) 由于简谐波从波密介质入射而从波疏介质上反射,反射波在 P 点处的振动相位与入射波在该点的振动相位相同。故有反射波在 P 点处的振动方程为

$$y_{\mathbb{R}}^{P} = 0.1\cos[10\pi t + \frac{2}{3}\pi] \text{ m}$$
 (2 $\%$)

反射波以波速 u=10 m/s 沿 x 轴负向传播,t 时刻反射波在原点 O 处的振动状态与 $t-\frac{x_P}{u}$ 时刻其在 P 点处的振动状态相同,则反射波在原点 O 处的振动方程为

$$y_{\mathbb{R}}^{o} = 0.1\cos[10\pi(t - \frac{x_{P}}{u}) + \frac{\pi}{3}] \text{ m}$$

= $0.1\cos[10\pi t - \frac{5}{3}\pi + \frac{2}{3}\pi] \text{ m}$
= $0.1\cos[10\pi t - \pi] \text{ m}$ (2 $\frac{\pi}{2}$)

所以反射波的波动方程为

$$y_{\bar{\aleph}} = 0.1\cos[10\pi(t + \frac{x}{10}) - \pi] \text{ m}$$
 (2 $\dot{\Re}$)

(4) 驻波方程为

$$y = y_{\lambda} + y_{\beta}$$

$$= 0.1\cos[10\pi(t - \frac{x}{10}) + \frac{\pi}{3}] + 0.1\cos[10\pi(t + \frac{x}{10}) - \pi] \text{ m}$$

$$= 0.2\cos(\pi x - \frac{2}{3}\pi)\cos(10\pi t - \frac{\pi}{3}) \text{ m}$$
(2 $\frac{\pi}{3}$)

$$y = y_{\lambda} + y_{\overline{\bowtie}}$$

$$= 0.1\cos[10\pi(t - \frac{x}{10}) + \frac{\pi}{3}] - 0.1\cos[10\pi(t + \frac{x}{10})] \text{ m}$$

$$= 0.2\sin(\pi x - \frac{\pi}{6})\sin(10\pi t + \frac{\pi}{6}) \text{ m}$$

波腹点处满足
$$\pi x - \frac{2}{3}\pi = k\pi$$
 $(k = 0, \pm 1, \pm 2, ...)$ (1分)

(或)
$$\pi x - \frac{\pi}{6} = k\pi + \frac{\pi}{2} \quad (k = 0, \pm 1, \pm 2, ...)$$

$$\mathbb{P} \qquad x = k + \frac{2}{3} \text{ m} \qquad (k = 0, \pm 1, \pm 2, ...)$$

在
$$O$$
 点与 P 点之间的波腹处坐标为 $\frac{2}{3}$ m, $\frac{5}{3}$ m

波节点处满足
$$\pi x - \frac{2}{3}\pi = k\pi + \frac{\pi}{2} \quad (k = 0, \pm 1, \pm 2, ...)$$
 (1分)

(或)
$$\pi x - \frac{\pi}{6} = k\pi$$
 $(k = 0, \pm 1, \pm 2, ...)$

$$\mathbb{H} \qquad x = k + \frac{1}{6} \text{ m} \qquad (k = 0, \pm 1, \pm 2, ...)$$

在
$$O$$
 点与 P 点之间的波节处坐标为 $\frac{1}{6}$ m, $\frac{7}{6}$ m