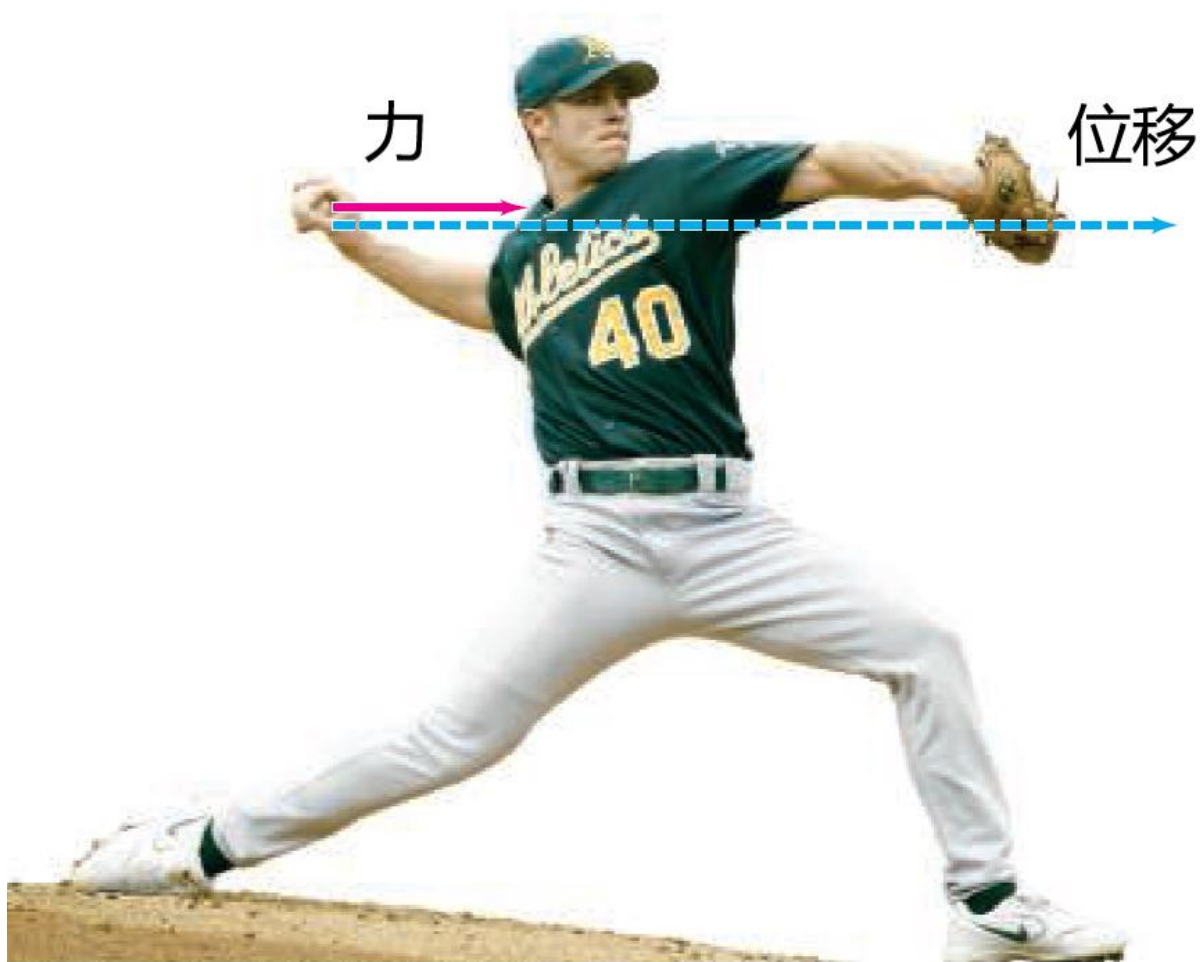


功：力在空间上的累积效应

$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

功

做功导致了物体什么的变化？



物体最后所获得的动能

几种情况下的做功



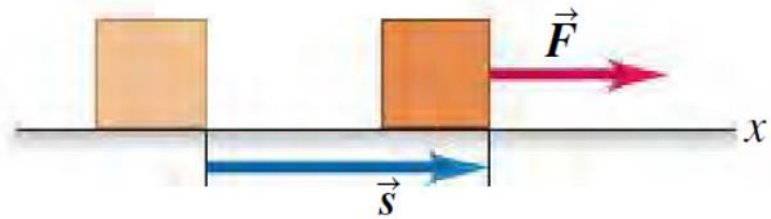
$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = FS$$

单位

$$1 \text{ joule} = (1 \text{ newton})(1 \text{ meter})$$

$$1 \text{ J} = 1 \text{ N} \cdot \text{m}$$

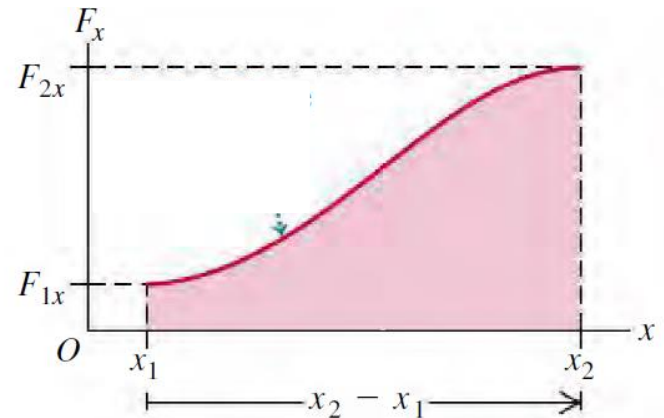


恒定的力和移动方向相同

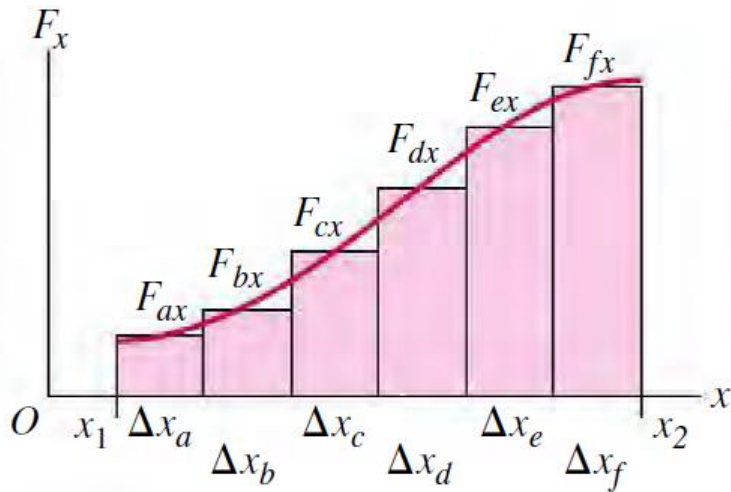
变化的力和恒定一致方向做功



沿直线运动，但力是变化的



不同的位置，力是不同的



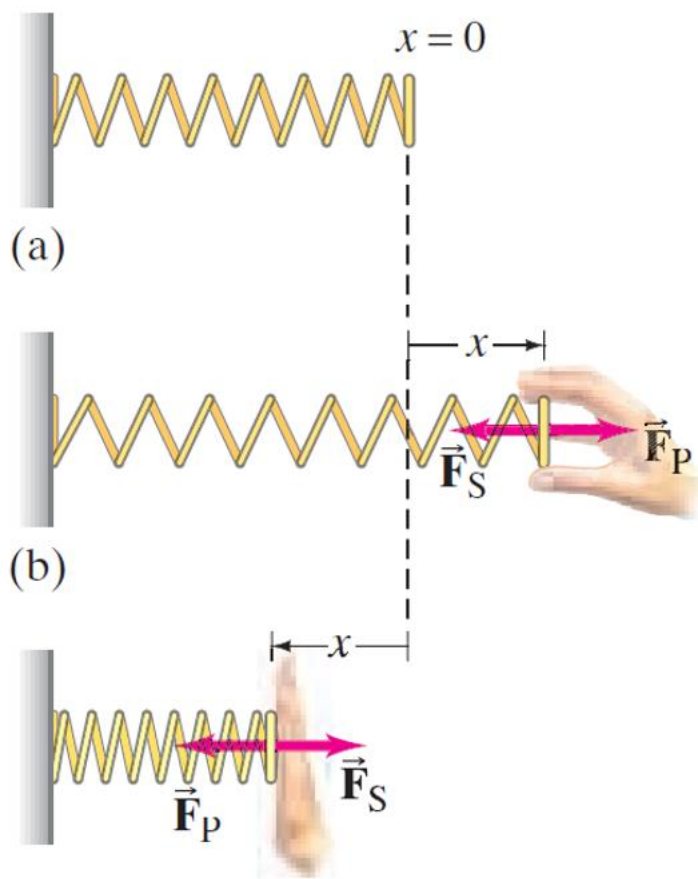
功: $A = F_{ax} \Delta x_a + F_{bx} \Delta x_b + \cdots$

$$A = \int_{x_1}^{x_2} F_x dx$$

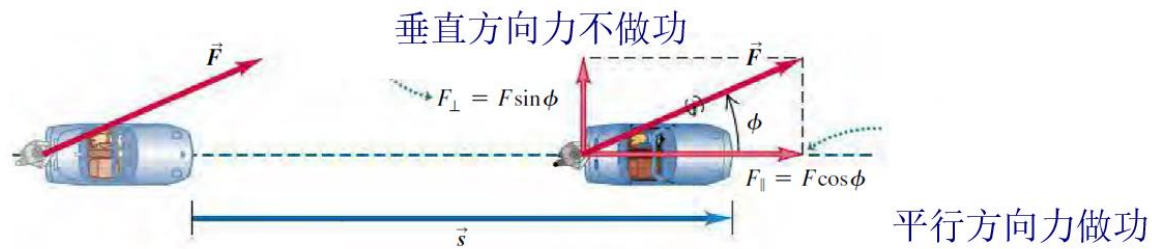
变化的力和相同的移动方向做功

$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_a^b f_x dx = \int_a^b (-kx) dx = \frac{1}{2} k (x_a^2 - x_b^2)$$

弹簧弹性力做功



恒定的力和位移方向不同做功



$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = FS \cos \phi$$

变化的力和变化的位移方向做功

元功:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

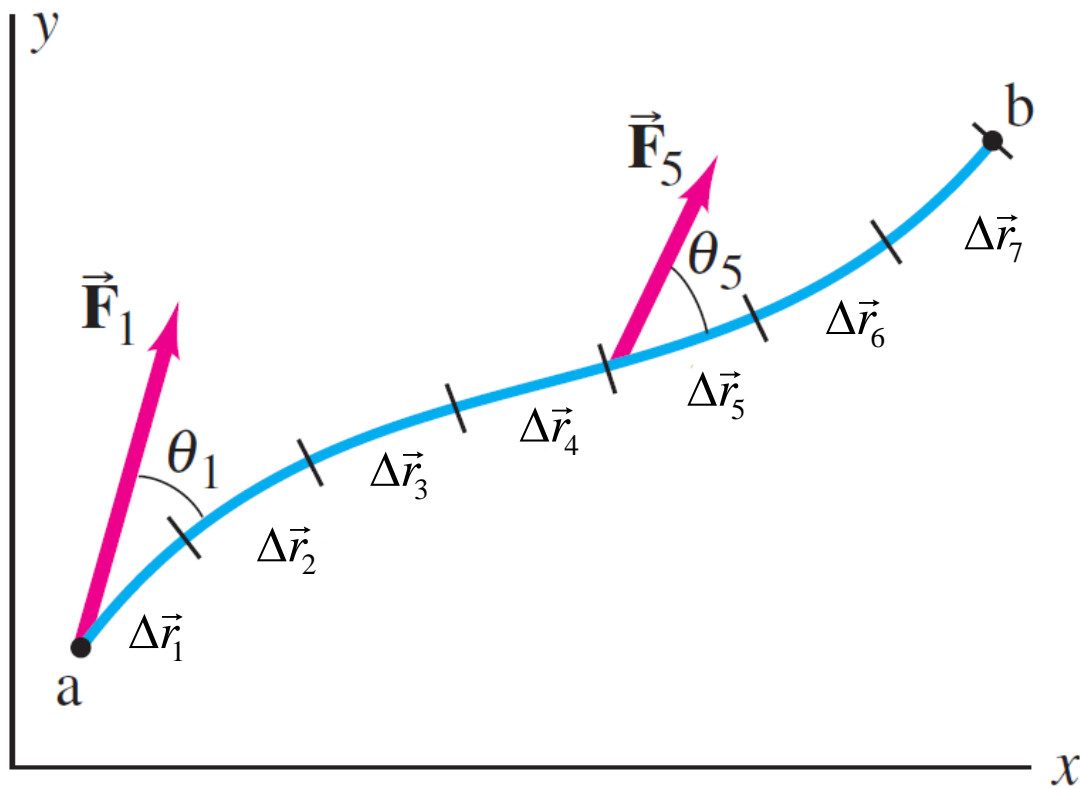
$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_a^b F \cos \theta |d\vec{r}|$$

直角坐标系下:

$$\vec{F} = F_x \hat{i} + F_y \hat{j} + F_z \hat{k}$$

$$d\vec{r} = dx \hat{i} + dy \hat{j} + dz \hat{k}$$

$$A = \int_{x_a}^{x_b} F_x dx + \int_{y_a}^{y_b} F_y dy + \int_{z_a}^{z_b} F_z dz.$$



多种力同时做功

用手举一本书：

手的举力和重力同时对书做功

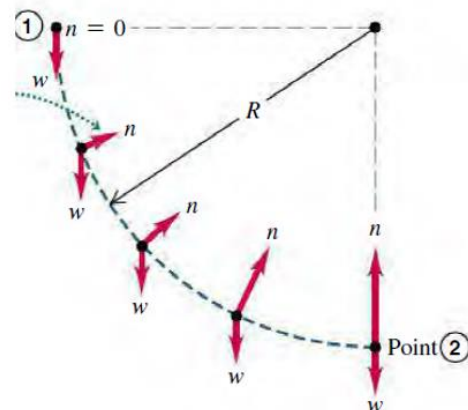
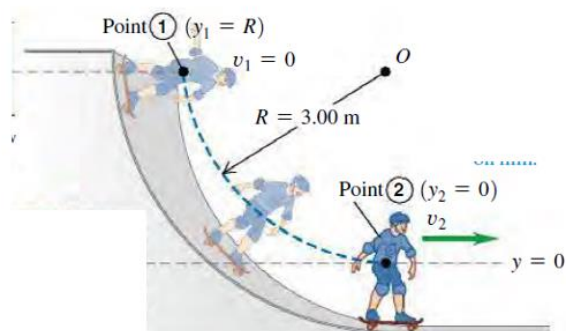
$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

功是标量

方法一： 分别计算各个力做的功，简单标量相加

方法二： 各个力做矢量求和，然后计算总的力做功

例



一个人从曲面滑下，求力做的功（假定无摩擦力）。

$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_a^b F \cos \varphi |d\vec{r}|$$

$$\vec{F} = \vec{F}_n + \vec{G}$$

但是支撑力 \vec{F}_n 始终与 $d\vec{r}$ 垂直，所以只有重力做功。

动能变化定理：力做功导致质点动能变化

$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$\vec{F} \cdot d\vec{r} = \left(m \frac{d\vec{v}}{dt}\right) \cdot (\vec{v} dt) = m\vec{v} \cdot d\vec{v}$$

$$\vec{v} \cdot d\vec{v} = \frac{1}{2} d(\vec{v} \cdot \vec{v}) = d\left(\frac{1}{2} v^2\right)$$

所以:

$$\vec{F} \cdot d\vec{r} = d\left(\frac{1}{2} mv^2\right)$$

定义: $E_k = \frac{1}{2} mv^2$ 为物体运动的动能

$$dE_k = \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

动能变化定理(微分形式)

定义元功: $dA = \vec{F} \cdot d\vec{r}$

所以质点从a运动到b, 沿路径(l)做的总功:

$$\begin{aligned} A &= \int_a^b dA = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} \\ &= \int_a^b dE_k = E_k(b) - E_k(a) \end{aligned}$$

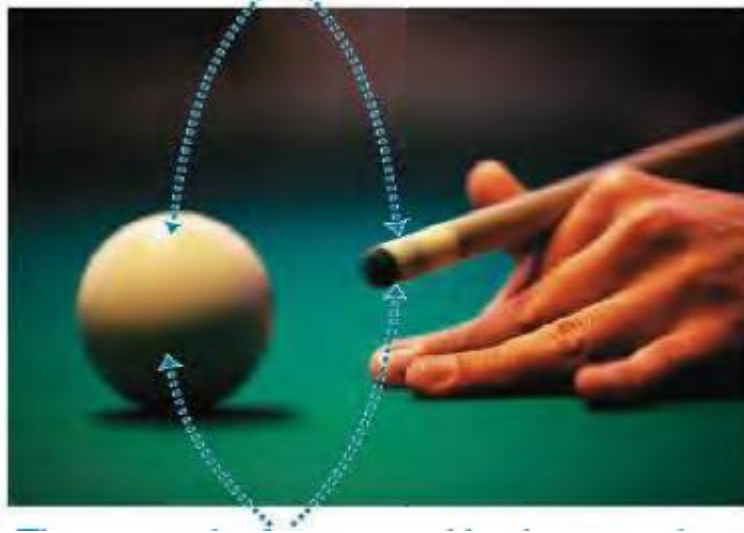
宏观积累效应

$$\frac{1}{2} mv_b^2 - \frac{1}{2} mv_a^2 = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$E_k(b) - E_k(a) = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

质点动能的改变量等于力所做的功

动能变化定理



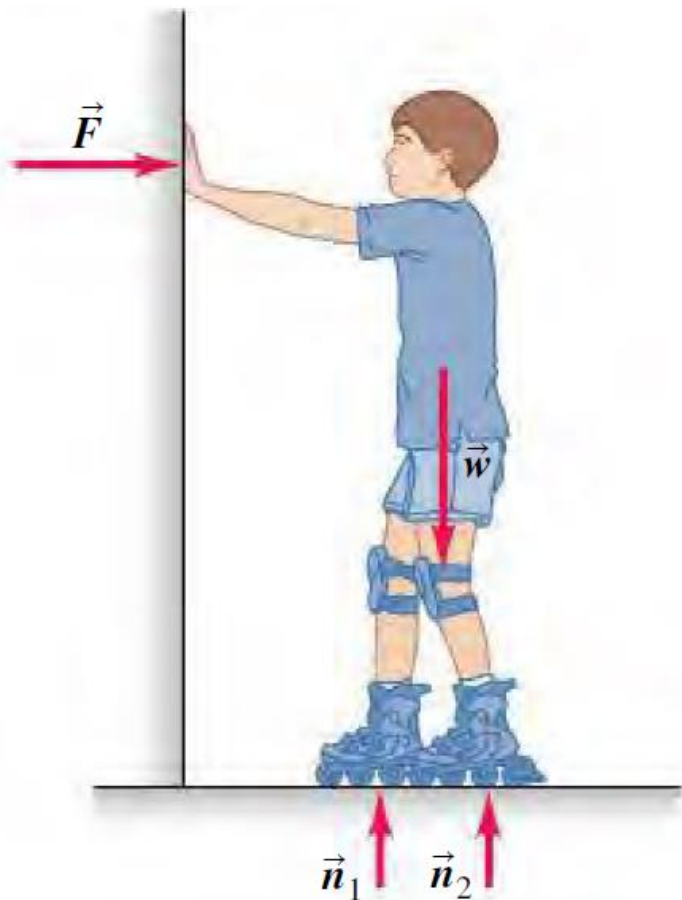
如何获知台球被击打过程中球杆所做的功？

$$E_k(b) - E_k(a) = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} \quad (l)$$

问题

做功是否有正负？

问题



如果一个小孩穿滑冰鞋，以速率 v 撞向墙，又以速率 v 反弹回来。墙对小孩做功多少？

功率

同样的功需要多少时间做是由功率表示的，可以是1秒，1天或1年。

功率： 力在单位时间内做的功

$$P = \frac{dA}{dt}$$

功的单位 $N \cdot m$ 或者是 J (焦耳)

功率单位： J/s, 或者是 W(瓦)

$$P = \frac{dA}{dt} = \frac{\vec{F} \cdot d\vec{r}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

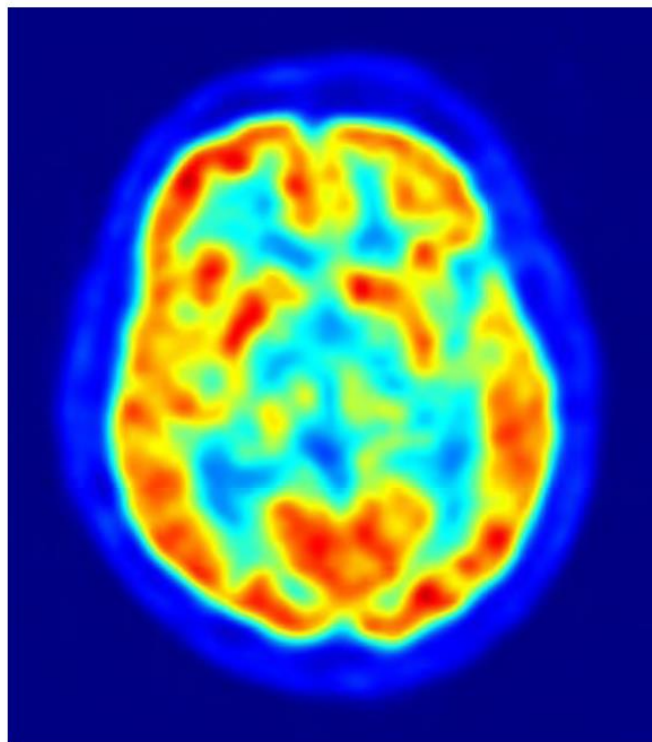
汽车发动机功率： ~100 kW
波音777发动机功率： ~80000 kW
或80MW



传统单位： 马力
1马力=746W=0.746kW

功率

- 1pW (10^{-12} W) : 人类细胞
- 1 μ W (10^{-6} W) : 石英表
- 1mW (10^{-3} W) : 光驱中的激光
- 100W (10^2 W) : 人 (人脑20%-40%)
- 1kW (10^3 W) : 微波炉
- 1MW (10^6 W) : 风力发电机
- 20GW (10^{10} W) : 三峡电站
- 50-200TW (10^{14} W) : 台风
- 170PW (10^{17} W) : 地球接收的太阳辐射



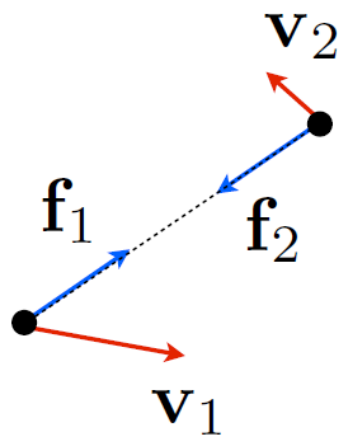
100W : 人, 20W-40W : 人脑

例题



体重50公斤， 12 分钟 爬到东方明珠第三个球(350米), 需要的功率是多少？

内力做功



$$\mathbf{f}_1 = -\mathbf{f}_2$$

$$P_1 = \mathbf{f}_1 \cdot \mathbf{v}_1$$

$$P_2 = \mathbf{f}_2 \cdot \mathbf{v}_2$$

一对作用力和反作用力做功，其代数和不为0，但是和参照系无关。和一对作用力施加的两个质点相对速度有关。

相对运动速度，与参照系无关

$$P = P_1 + P_2 = \mathbf{f}_1 \cdot (\mathbf{v}_1 - \mathbf{v}_2) = \mathbf{f}_1 \cdot \mathbf{v}_{12}$$

$$A = \int P dt$$

内力做功代数和不为0

$$\mathbf{v}_{12} = 0 \quad \Rightarrow \quad P = 0$$

摩擦力做功

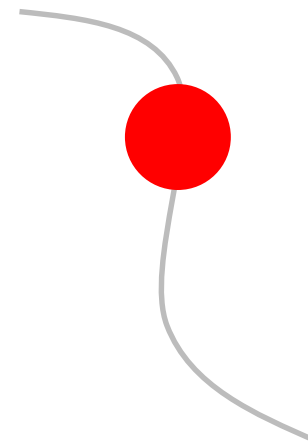
保守力做功

重力沿任意曲线做功

$$A = \int_1^2 \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_1^2 F_x dx + F_y dy + F_z dz$$

重力仅有z分量不为0

$$A = \int_1^2 \vec{F} \cdot d\vec{r} = - \int_{z_1}^{z_2} mg dz = -mg(z_2 - z_1)$$



所以重力做功和路径无关，仅和初始处的高度差有关。这和摩擦力不同。我们称这种力为保守力。

保守力沿闭合路径做功

分两个阶段：

a-b

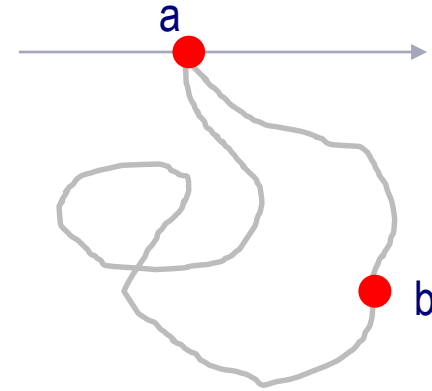
$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = - \int_{z_1}^{z_2} mg dz = -mg(z_2 - z_1)$$

b-a

$$A' = \int_b^a \vec{F} \cdot d\vec{r} = - \int_{z_2}^{z_1} mg dz = -mg(z_1 - z_2)$$

闭合路径

$$\oint \vec{G} \cdot d\vec{r} = 0$$

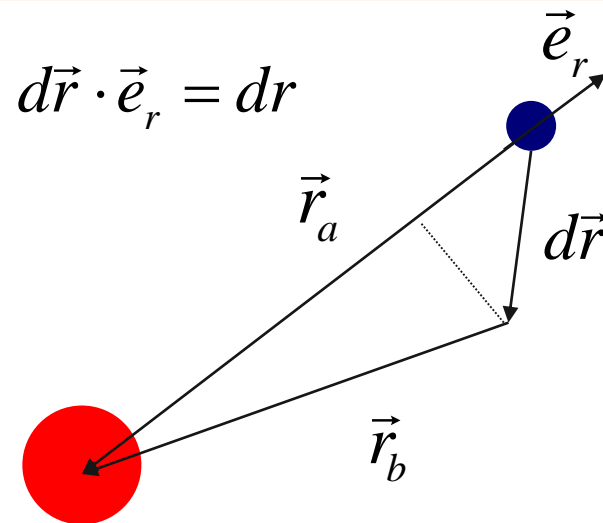


保守力沿任一闭合路径运动一周，所做的功为0。

万有引力：保守力

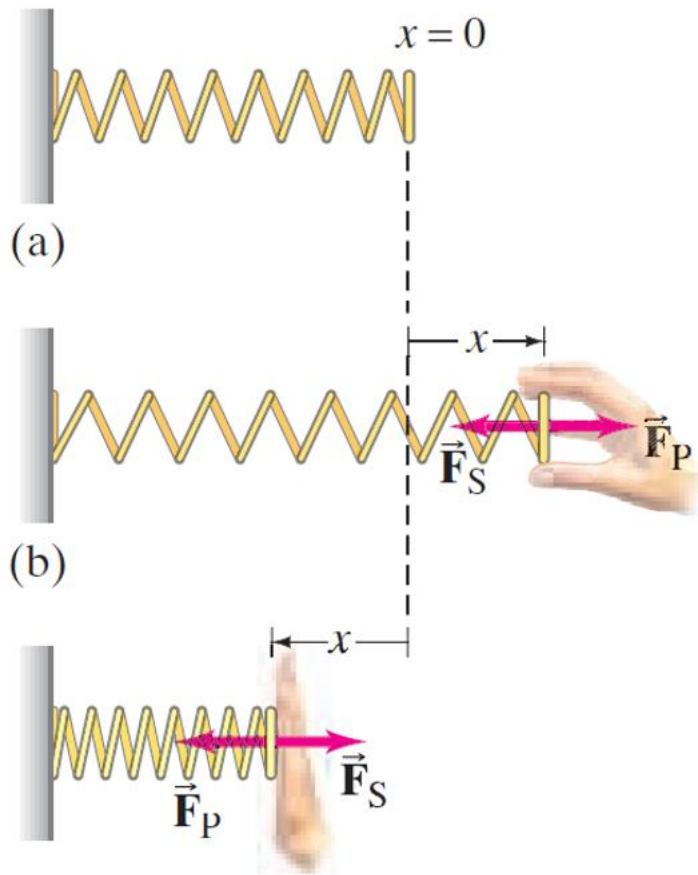
$$\begin{aligned} A &= \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} \\ &= -GmM \int_a^b \frac{1}{r^2} \vec{e}_r \cdot d\vec{r} \\ &= -GmM \int_a^b \frac{1}{r^2} dr = -GMm \left(\frac{1}{r_a} - \frac{1}{r_b} \right) \end{aligned}$$

只和位置 r_a 和 r_b 有关。



弹簧弹性力做功：保守力

$$A = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_a^b f_x dx = \int_a^b (-kx) dx = \frac{1}{2} k (x_a^2 - x_b^2)$$



保守力：如何判断？

Stokes 定理

$$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_A (\vec{\nabla} \times \vec{F}) \cdot \hat{n} dA.$$

其中

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = (\partial_y F_z - \partial_z F_y)\hat{i} + (\partial_z F_x - \partial_x F_z)\hat{j} + (\partial_x F_y - \partial_y F_x)\hat{k}.$$

因此如果力满足条件



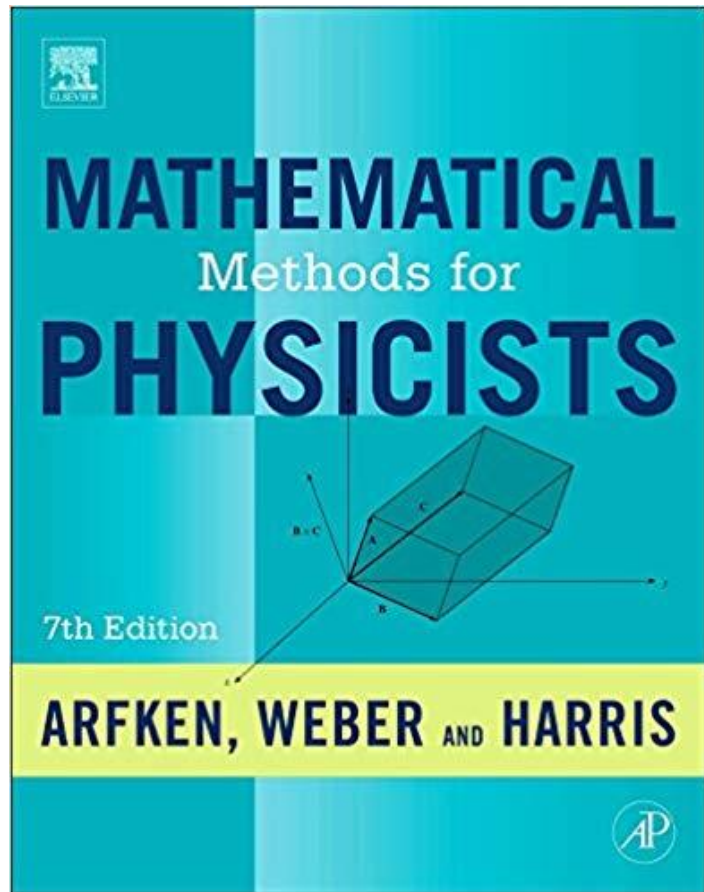
矢量微分算符，作用于标量得到一个矢量

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = 0$$

为保守力

$$\vec{\nabla} = \frac{\partial}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{k}$$

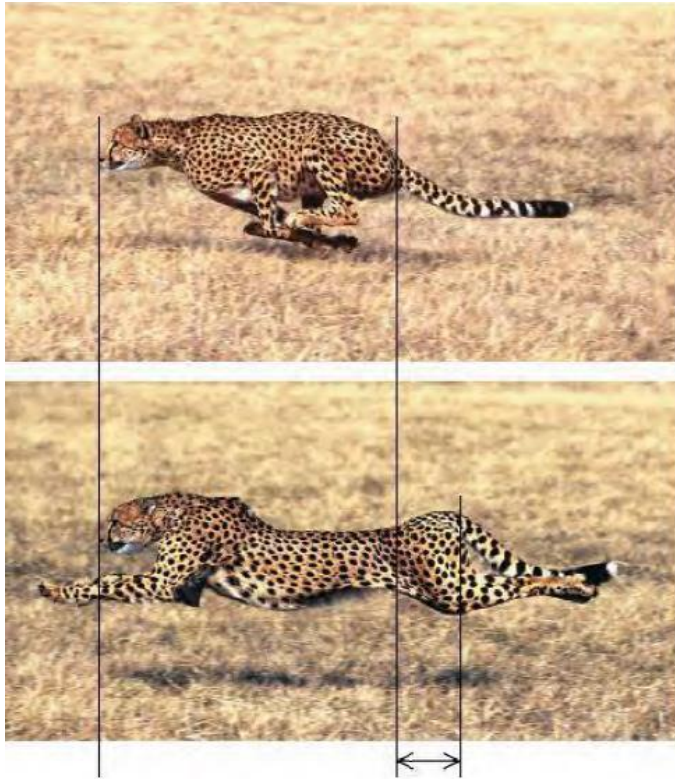
数学提高



1 Vector Analysis

- 1.1 *Definitions, Elementary Approach*
- 1.2 *Rotation of the Coordinate Axes*
- 1.3 *Scalar or Dot Product*
- 1.4 *Vector or Cross Product*
- 1.5 *Triple Scalar Product, Triple Vector Product*
- 1.6 *Gradient, ∇ *
- 1.7 *Divergence, $\nabla \cdot$ *
- 1.8 *Curl, $\nabla \times$ *
- 1.9 *Successive Applications of ∇ *
- 1.10 *Vector Integration*
- 1.11 *Gauss' Theorem*
- 1.12 *Stokes' Theorem*
- 1.13 *Potential Theory*
- 1.14 *Gauss' Law, Poisson's Equation*
- 1.15 *Dirac Delta Function*
- 1.16 *Helmholtz's Theorem*
- Additional Readings*

动能和势能转换



肌腱和肌肉收缩时，动能转化为势能存储
身体扩展时，势能转换为动能

保守力场中的势能



天荒坪蓄能水电站

势能-动能相互转化

势能定义: $E_p(Q) = \int_Q^{(0)} \vec{F}_c \cdot d\vec{r}$ 任意两处势能差: $E_p(a) - E_p(b) = \int_a^b \vec{F}_c \cdot d\vec{r}$

保守力场中的势能

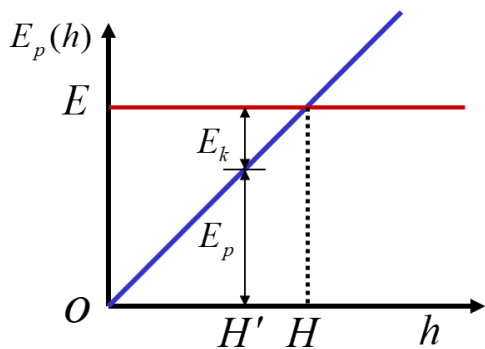
保守力做功，动能与势能互相转化，能量守恒。

动能 + 势能 = 总能量

$$E_k + E_p = E$$

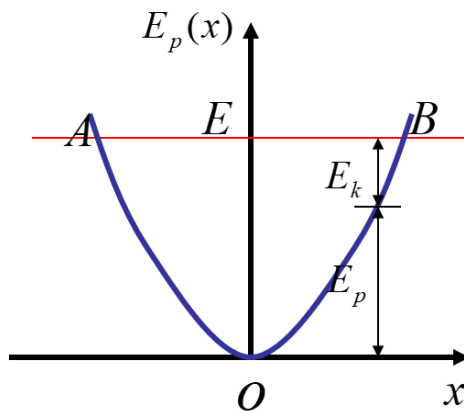
重力势能

$$E_p = mgh$$



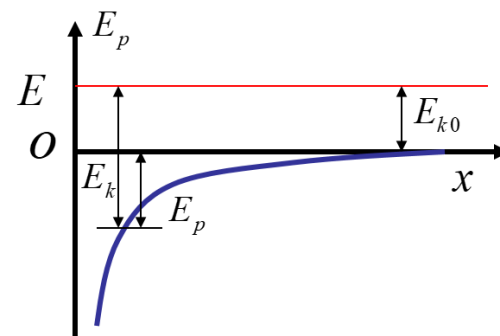
弹性势能

$$E_p = \frac{1}{2}kx^2$$



万有引力势能

$$E_p = -G \frac{Mm}{r}$$

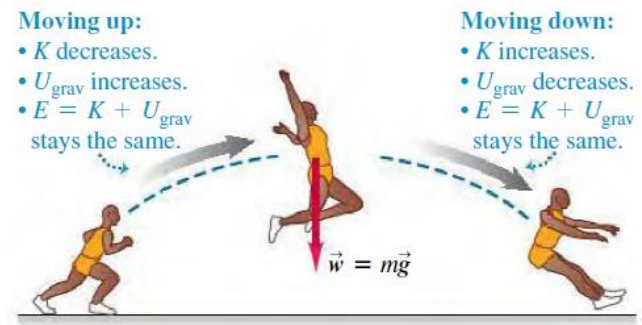


势能

势能的绝对值没有意义，只有相对值有意义。因此可以任意选取势能原点。

部分问题为简化计算，可选择适当的原点，如重力选择最低平面，弹性力选择弹簧原长处。

$$E_p = mgh$$



$$E_p = \frac{1}{2}kx^2$$

动能和势能之和始终相同。

保守力场中的势能

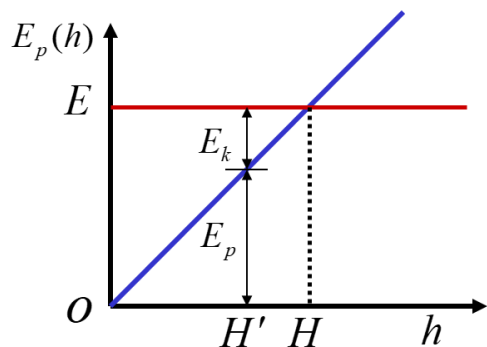
保守力做功，动能与势能互相转化，能量守恒。

动能 + 势能 = 总能量

$$E_k + E_p = E$$

重力势能

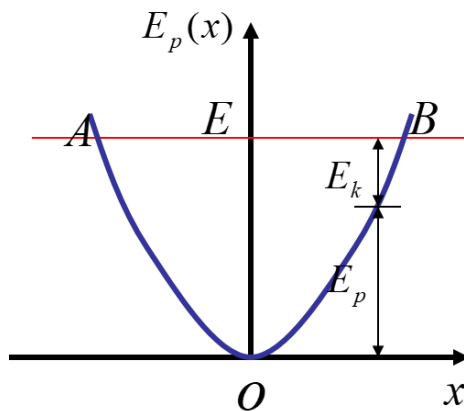
$$E_p = mgh$$



势能原点在地面

弹性势能

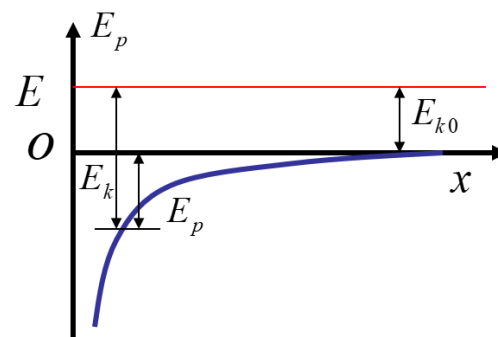
$$E_p = \frac{1}{2} kx^2$$



势能原点在x=0处

万有引力势能

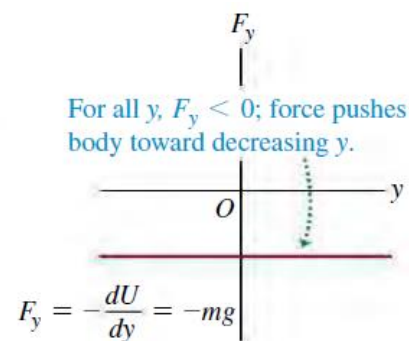
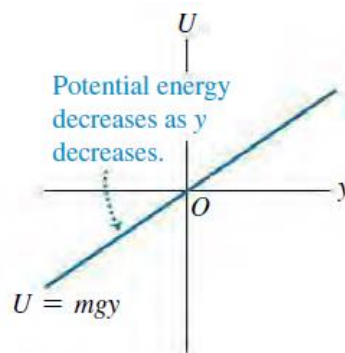
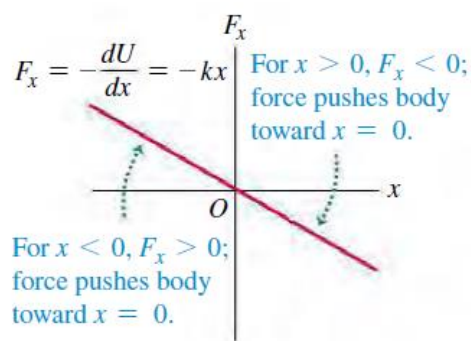
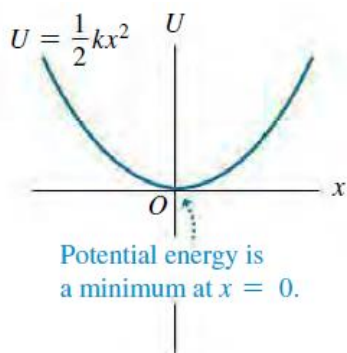
$$E_p = -G \frac{Mm}{r}$$



势能原点无穷远处

势函数导出保守力的大小

已知势能的分布，能不能知道力（方向和大小）？



$$F = -\frac{dE_p}{dx}$$

举例： 弹簧

$$E_p = \frac{1}{2}kx^2$$

$$F = -\frac{dE_p}{dx} = -\frac{d\frac{1}{2}kx^2}{dx} = -kx$$