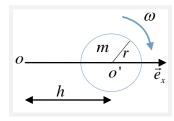
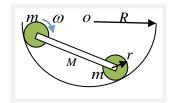
- (1-1) 已知一质点运动,径向和横向的速度分别是 λr 和 $\mu \theta$,(λ 和 μ 是常数),求质点的加速度 \vec{a} 。
- (1-2) 一质点沿心脏线 $r = k(1 + \cos \theta)$ 以恒定速率 v 运动,求出质点的速度和加速度。
- (1-3) 将一质点 m 以初速度 v_0 与水平线成 α 角度抛出,此质点受到的空气阻力是其速率的 mk 倍, k>0 为常数,证明当质点的速度方向又与水平线成 α 角时,所需的时间为: $t=\frac{1}{k}\ln\left(1+\frac{2v_0k\sin\alpha}{\sigma}\right).$
- (1-4) 一质点在势能函数为 $V(x)=V_0(\frac{a}{x}+\frac{x}{a})$ 的力场中的x>0的区域内运动,此时 $V_0a>0$,求出稳定平衡点的位置,并求出在这些点附近做微振动的频率。
- (1-5)质量为 m 的圆柱体以匀角速度 $^{\omega}$ 绕对称轴 $^{o'}$ 转动,对称轴 $^{o'}$ 与坐标原点 o 距离为 h ,分别用两种方法求出圆柱体相对于原点 o 的角动量,(根据定义直接计算、利用角动量变换

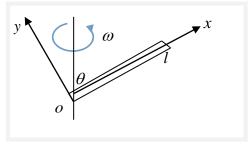


关系)。

- (1-6)在半径为R的大圆槽里有两个半径为r、质量为m的相同圆柱,它们的转轴以长为l、质量为M的刚性杆连接,l<2(R-r),圆柱体以 ω 的角速度作纯滚动,已知圆柱体的绕轴转动惯量为 I_m ,刚性杆中心转动惯量为 I_M ,求:
 - (a) 系统质心速度;
 - (b)圆柱体和刚性杆的动量、角动量、动能;



(1-7) 质量为m长为l的细长杆,绕通过杆端点o的铅直轴以角速度 ω 转动,杆与转轴间的夹角 θ 保持恒定,求杆对于端点o的角动量。



陈书 (3.11)

陈书(3.14)

陈书 (3.15)

陈书 (3.16)

陈(2.4)

陈(2.8)

陈(2.11)

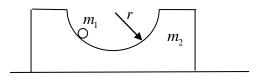
陈(2.13)

陈(2.14)

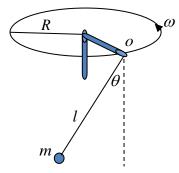
陈 (2.16)

- (4-1) (a) 写出质量为m,摆绳长为l的单摆的拉格朗日量和拉格朗日方程;
 - (b) 写出质量为m, 摆绳长l按既定规律l(t)变化的单摆的拉格朗日量和拉格朗日方程;
 - (c)写出质量为m,摆绳长为l,悬点o可沿水平方向自由滑动的单摆的拉格朗日量和拉格朗日方程;
- (4-2) 开口向上的抛物线 $z = x^2$ 以恒定角速度 ω 绕其对称轴旋转,一质量为 m 的小环套在线上滑动,求小环的运动方程。
- (4-3)一质点在重力作用下沿竖直平面内的已知曲线中运动,曲线的参数方程为x = x(s),y = y(s),写出拉氏方程。
- (4-4) 质量为M、半径为R 的圆环放在水平面上作纯滚动,圆环边缘上附加一质量为m 的质点,求拉氏方程。

(4-5) 质量为 m_1 的小球在质量为 m_2 的具有光滑圆弧线(半径为r)的物块内滑动,而物块放在光滑水平面上,求运动方程。

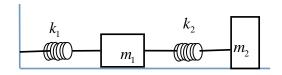


(4-6)如图所示,在竖直杆的支撑下长为R的悬臂(径向轴)以恒定角速度 ω 绕圆心运动,在臂端o放置一质量为m、摆长为l的单摆,称为平面摆,记 θ 为摆与竖直下方的夹角,求此摆的运动方程。

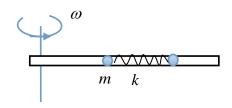


(4-7)假设自由落体运动有一可能的运动形式: $\tilde{y} = \frac{1}{2}gt^2 + \varepsilon\sin\omega t$, $\left(\varepsilon\Box\right)$,求在时间 τ 内(落体)系统的作用量,并与真实运动的作用量比较其大小。

(4-8) 两弹簧的弹性系数分别为 k_1 和 k_2 ,两振子的质量分别为 m_1 和 m_2 ,用哈密顿正则方程求出系统的运动方程。



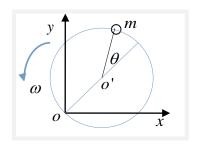
(4-9) 质量均为m的两个相同小球之间用弹簧k连接,放在光滑的管内,管子以匀角速度 ω 绕垂直轴转动,用哈密顿正则方程求出系统的运动方程。



(4-10) 写出球坐标下质点运动的哈密顿正则方程,已知势能为V(r), 坐标变换为:

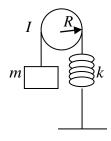
$$\begin{cases} x = r \sin \theta \cos \varphi \\ y = r \sin \theta \sin \varphi \\ z = r \cos \theta \end{cases}$$

(4-11) 质量为m的小环套在半径为a的光滑圆环上,并沿着圆环滑动,现圆环在水平面上以匀角速度 ω 绕环上一点转动,用哈密顿正则方程求出系统的运动方程。

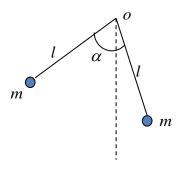


(4-12) 分别画出一维谐振子在小阻尼、过阻尼和临界阻尼情况下的相图。

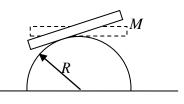
(5–1)设滑轮转动惯量为I,半径为R,绳子一端悬一重物m,另一端连接一弹簧k,求系统作微振动的周期



(5-2) 一条无质量的刚性杆在中点o被弯折成两段夹角为 α 、长度均为l的折杆,折杆的端点都系着质量为m的质点,折杆中点o被一垂线支撑,使得可以在系统所在的垂直平面内作小幅摆动,求系统的微振动周期。



(5-3) 一根长为l,质量为M 的均匀棒(绕质心的转动惯量为 I_c),放在半径为R的粗糙

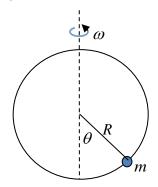


半圆柱上, 试确定系统的微振动频率。

(5-4)一根长为l,质量为M 的均匀棒(绕质心的转动惯量为 I_c),两端用两个弹簧(弹性系数均为k)支承起来,试确定系统振动的简正模式和简正频率。



(5–5)半径为R的光滑圆环上穿有一质量为m的小球,圆环以恒定角速度 ω 绕其铅直的直径转动,若满足条件 $\omega^2>g/R$,求在平衡点角度 $\theta=\arccos\left(\frac{g}{R\omega^2}\right)$ 附近作微振动的频率。



(5-6) 证明以下变换是正则变换:

1)
$$Q = \ln\left(\frac{1}{q}\sin p\right)$$
, $\Gamma = qctgp$

2)
$$Q = \lg(1 + \sqrt{q}\cos p)$$
, $\Gamma = 2(1 + \sqrt{q}\cos p)\sqrt{q}\sin p$