

# 大学物理

## § 3.8 角动量守恒定律

(law of conservation of angular momentum)

$$\vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

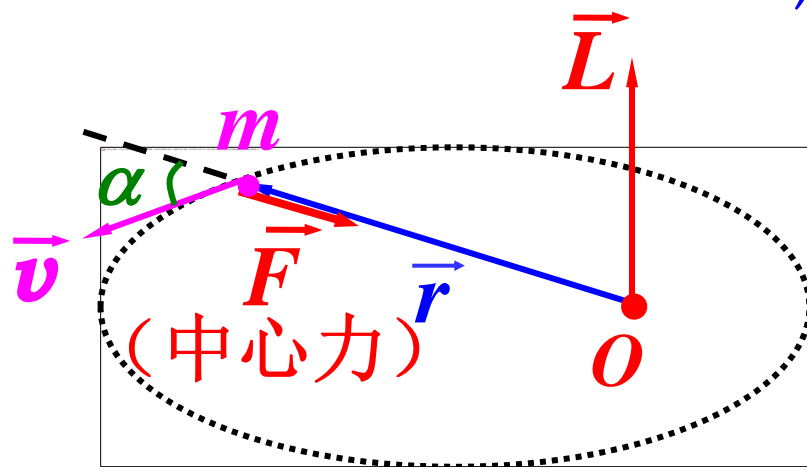
若  $\vec{M} = 0$  , 则  $\vec{L} = \text{常矢量}$

——质点角动量守恒定律

$$\vec{M} = 0 \left\{ \begin{array}{l} \vec{F} = 0 , \\ \vec{F} \text{ 过 } O \text{ 点: 中心力 (如行星受 中} \\ \text{心恒星的万有引力)} \end{array} \right.$$

角动量守恒定律是物理学的基本定律之一，它不仅适用于宏观体系，也适用于微观体系，而且在高速低速范围均适用。

质点角动量守恒特征:



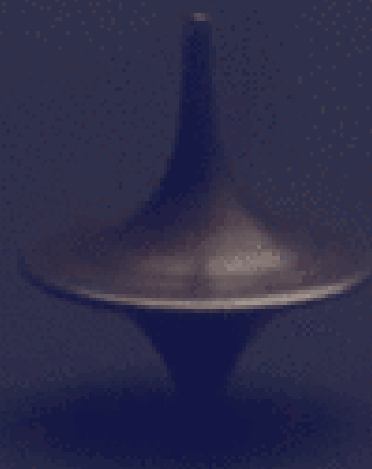
$$\vec{L} = \vec{r} \times (m \vec{v}) = \text{常矢量}$$

(1)  $m v r \sin \alpha = \text{const.},$

(2) 轨道在同一平面内。

# INCEPTION

DO YOU STILL DREAM, MR. COBB?



## 小结：动量与角动量的比较

动量  $\vec{p} = \sum_i m_i \vec{v}_i$

矢量

与固定点无关

与内力无关

守恒条件  $\sum_i \vec{F}_i = \mathbf{0}$

角动量  $\vec{L} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{p}_i$

矢量

与固定点有关

与内力矩无关

守恒条件  $\sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i = \mathbf{0}$

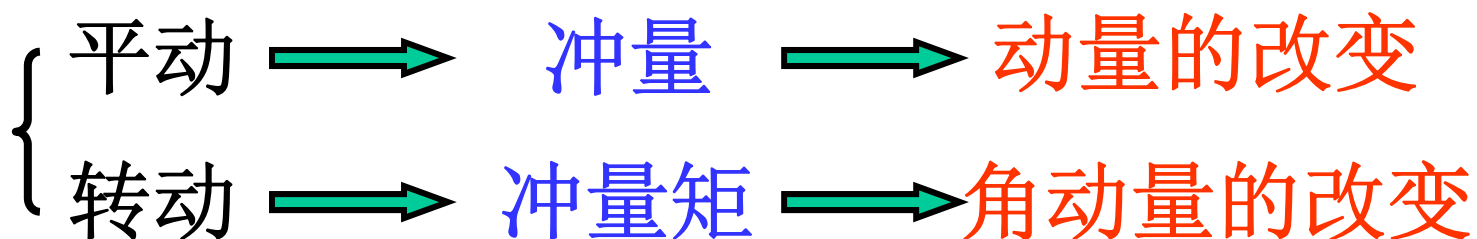
# 第四章 功和能

(Work and Energy)

# 前言

——力对时间和空间的积累效应。

力在时间上的积累效应：



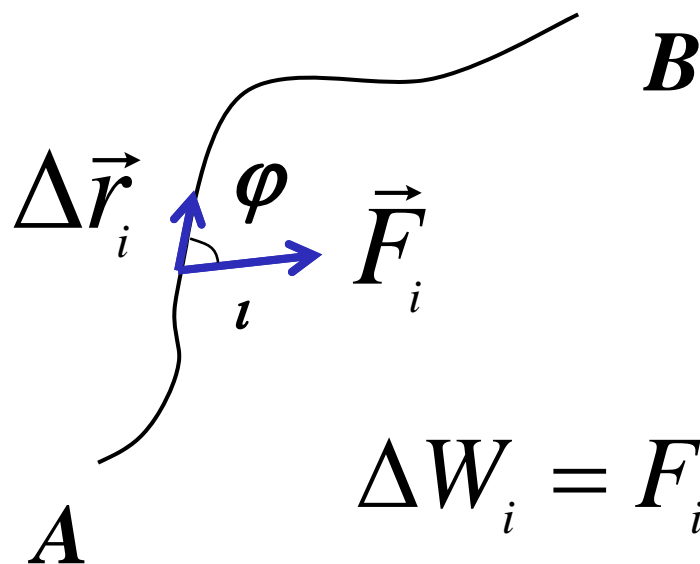
力在空间上的积累效应



## § 4.1 功

力的空间积累

点积（标量积）



$$\Delta W_i = F_i \Delta r_i \cos \varphi_i$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos \varphi$$

功

$$\Delta W_i = \vec{F}_i \cdot \Delta \vec{r}_i$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$$

A到B做功 
$$W_{AB} = \sum_i \Delta W_i = \sum_i \vec{F}_i \cdot \Delta \vec{r}_i = \int_A^B \vec{F}_i \cdot d\vec{r}_i$$

▲ 功是标量，有正、负之分。



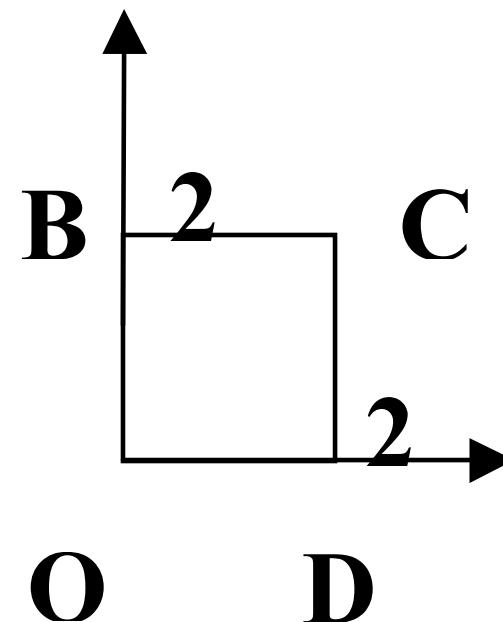
**说明：**功是标量，没有方向，只有大小，但有正负  
 $\theta < \pi/2$ ，功**W**为正值，力对物体作正功；  
 $\theta = \pi/2$ ，功**W**=0，力对物体不作功；  
 $\theta > \pi/2$ ，功**W**为负值，力对物体作负功，或物体克服该力作功。

$$\begin{aligned} A_{12} &= \int_{(1)}^{(2)} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{(1)}^{(2)} (\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \cdots + \vec{F}_n) \cdot d\vec{r} \\ &= \int_{(1)}^{(2)} \vec{F}_1 \cdot d\vec{r} + \int_{(1)}^{(2)} \vec{F}_2 \cdot d\vec{r} + \cdots + \int_{(1)}^{(2)} \vec{F}_n \cdot d\vec{r} \\ &= A_1 + A_2 + \cdots + A_n \end{aligned}$$

国际单位：焦耳（J）  $1\text{J}=1\text{N}\cdot\text{m}$

常用单位：电子伏（eV）  $1\text{eV}=1.6\times 10^{-19}\text{J}$

例. 一个质点沿如图所示的路径运行, 求力  $\mathbf{F}=(4-2y)\mathbf{i}$  (SI) 对该质点所作的功, (1) 沿 ODC; (2) 沿 OBC.



解:  $\vec{F} = (4-2y)\vec{i}$   $F_x = 4-2y$   $F_y = 0$

(1) OD段:  $y=0, dy=0$ , DC段:  $x=2, F_y=0$

$$W_{ODC} = \int_{OD} \vec{F} \cdot d\vec{r} + \int_{DC} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_0^2 (4-2 \times 0) dx + 0 = 8J$$

(2) OB段:  $F_y=0$ , BC段:  $y=2$

$$W_{OBC} = \int_{OB} \vec{F} \cdot d\vec{r} + \int_{BC} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_0^2 (4-2 \times 2) dx + 0 = 0$$

结论: 力作功与路径有关, 即力沿不同的路径所作的功是不同的

## \*功率

- 定义：**单位时间内完成的功，叫做功率

$$\bar{P} = \frac{\Delta W}{\Delta t}$$

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

- 物理意义：**表示做功的快慢

- 功率的公式**

$$P = \frac{dW}{dt} = \frac{\vec{F} \cdot d\vec{S}}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

- 单位：**瓦特(W)

几个功率的数量级：

睡觉	70—80W(基础代谢)	闲谈	70—80W
走路	170—380W	听课	70—140W
跑步	700—1000W	足球	630—840W

## △ § 4.2 动能定理 (kinetic energy theorem)

▲ 对质点，由牛顿第二定律

$$\begin{aligned} dA &= F \bullet dr = \frac{dp}{dt} \bullet dr \\ &= mv dv = d\left(\frac{1}{2}mv^2\right) \end{aligned}$$

$$E_k = \frac{1}{2}mv^2$$

—— 动能

$$dA = dE_k$$

$$A_{12} = E_{k2} - E_{k1}$$

} 动能定理

动能定理（或功能定理）：合外力对质点做的功等于质点动能的增量

## ▲ 对质点系

$$\mathbf{m1}: \int_0^1 \mathbf{F}_1 \cdot d\mathbf{r} + \int_0^1 \mathbf{f}_1 \cdot d\mathbf{r} = \frac{1}{2} m_1 v_{11}^2 - \frac{1}{2} m_1 v_{10}^2$$

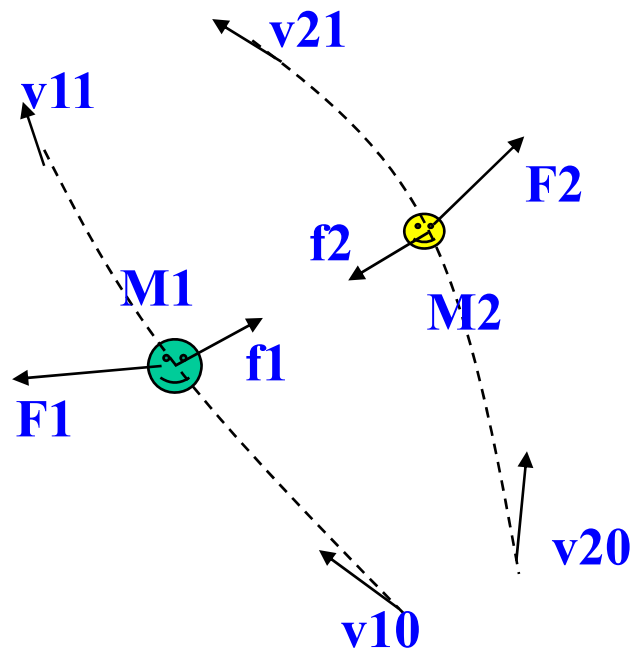
$$\mathbf{m2}: \int_0^1 \mathbf{F}_2 \cdot d\mathbf{r} + \int_0^1 \mathbf{f}_2 \cdot d\mathbf{r} = \frac{1}{2} m_2 v_{21}^2 - \frac{1}{2} m_2 v_{20}^2$$

$$\mathbf{A}_{\text{外}} + \mathbf{A}_{\text{内}} = \mathbf{E}_{k2} - \mathbf{E}_{k1}$$

质点系动能定理

**注意：**内力虽成对出现，但内力功的和不一定为零（各质点位移不一定相同）。

内力能改变系统的总动能，但不能改变系统的总动量



对质点  $i$  :  $(\vec{F}_i + \sum_{j \neq i} \vec{f}_{ij}) \mathrm{d}t = \mathrm{d} \vec{p}_i$

对质点系:  $\sum_i (\vec{F}_i + \sum_{j \neq i} \vec{f}_{ij}) \mathrm{d}t = \sum_i \mathrm{d} \vec{p}_i$

由牛顿第三定律有:  $\sum_i \sum_{j \neq i} \vec{f}_{ij} = 0$

$$(\sum_i \vec{F}_i) \mathrm{d}t = \sum_i \mathrm{d} \vec{p}_i$$

$$\sum_i \vec{F}_i = \vec{F}_{\text{外}} , \quad \sum_i \vec{p}_i = \vec{P}$$

质心系

$$\sum m_i \vec{v}'_i = (\sum m_i) \vec{v}'_c = 0$$

$$E_K = \sum_i \frac{1}{2} m_i (v_c + v'_i)^2 = \sum_i \frac{1}{2} m_i v_i'^2 + \sum_i m_i v'_i v_c + \sum_i \frac{1}{2} m_i v_c^2$$

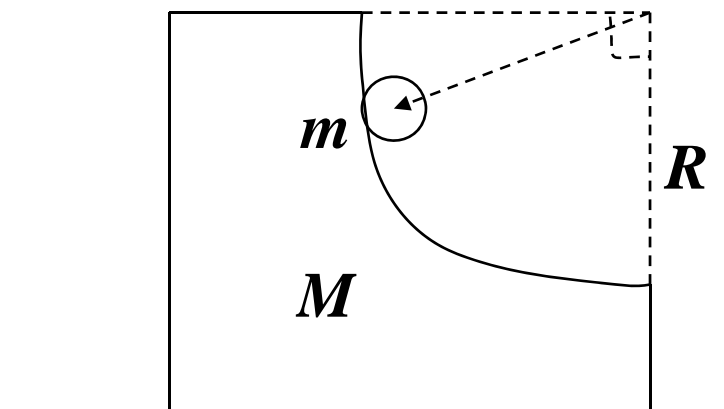
$$\sum_i m_i v'_i v_c = v_c \sum_i m_i v'_i = 0$$

$$E_K = \sum_i \frac{1}{2} m_i v_i'^2 + \sum_i \frac{1}{2} m_i v_c^2 = \sum_i \frac{1}{2} m_i v_i'^2 + \frac{1}{2} m v_c^2$$

柯尼希定理

**例题：**有一面为1/4凹圆柱面（半径 **$R$** ）的物体（质量 **$M$** ）放置在光滑水平面，一小球（质量 **$m$** ），从静止开始沿圆面从顶端无摩擦下落（如图），小球从水平方向飞离大物体时速度  $v$ ，求：1) **重力所做的功**；2) **内力所做的功**。

**internal force**

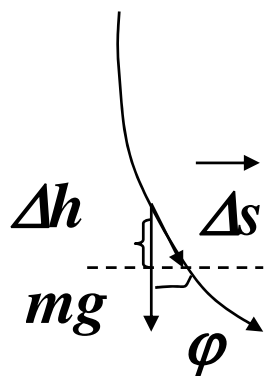


解：重力只对小球做功

$$\Delta A_{\text{重力}} = mg \Delta s \cos \varphi = mg \Delta h$$

$$A_{\text{重力}} = mgR$$

水平方向无外力，系统保持水平方向动量守恒。



$$mv - MV = 0 \quad (\because V = \frac{mv}{M})$$



$$A_{\text{重力}} + A_{\text{内力}} = \frac{1}{2}MV^2 + \frac{1}{2}mv^2$$

对  $M$  , 内力所做的功  
internal force

$$\frac{1}{2}MV^2 = \frac{m^2v^2}{2M} \quad (\because V = \frac{mv}{M})$$

对  $m$  , 内力所做的功

$$\frac{1}{2}mv^2 - mgR$$

由机械能守恒定律:  
The law of conservation of mechanical energy

$$mgR = \frac{1}{2}MV^2 + \frac{1}{2}mv^2$$

由于  $A_{\text{重力}}=mgR$ , 可见, 内力所做功  $A_{\text{内力}}=0$

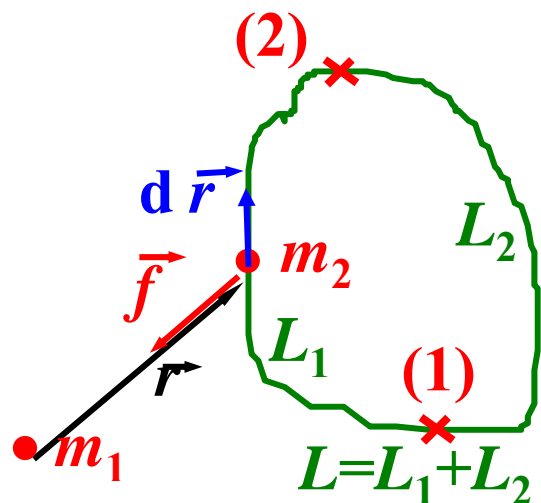
内力与相对位移总垂直, 故内力所做的功总和为零。  
internal force

## § 4.3 保守力 (conservative force) 与势能 (potential energy)

### 一. 定义

如果一力的功与相对移动的路径无关，而只决定于相互作用物体的始末相对位置，这样的力称为保守力。

若  $\vec{f}$  为保守力， 则：
$$\int_{L_1}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r} = \int_{L_2}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r}$$



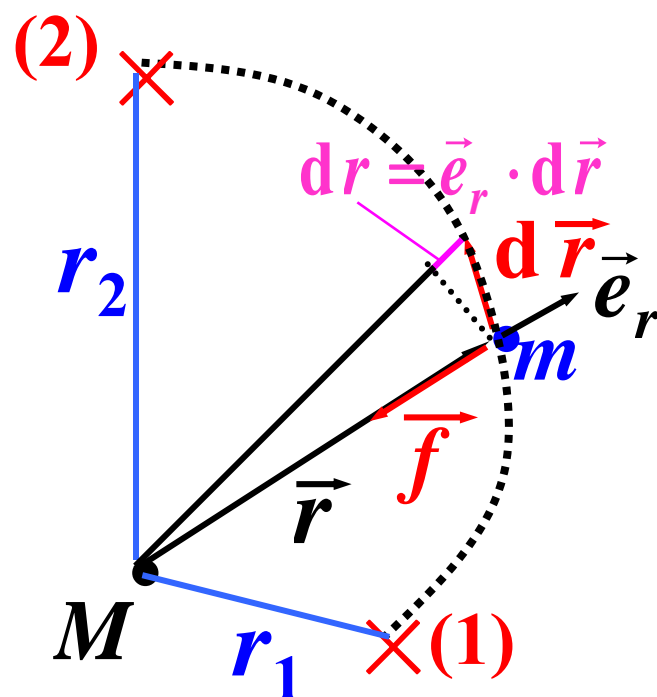
$$\int_{L_1}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r} = - \int_{L_2}^{(1)} \vec{f} \cdot d\vec{r}$$

$$\oint_L \vec{f} \cdot d\vec{r} = 0 \quad (\text{此式也可作为保守力的定义})$$

闭合回路积分为零

## 二. 几种保守力

### 1. 万有引力



$$A_{12\text{对}} = \int_{(1)}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r}$$

$$= \int_{(1)}^{(2)} -\frac{GMm}{r^2} \vec{e}_r \cdot d\vec{r}$$

$$= \int_{r_1}^{r_2} -\frac{GMm}{r^2} dr$$

$$= \frac{GMm}{r_2} - \frac{GMm}{r_1}$$

任何中心力  $f(r)\vec{e}_r$  都是保守力。

利用保守力的功与路径无关的特点，可引入“势能”（**potential energy**）的概念。

### 一. 系统的势能 $E_p$

定义：系统由位形(1)变到位形(2)的过程中，其势能的减少(增量的负值)等于保守内力的功。

$$E_{p1} - E_{p2} = -\Delta E_p = A_{\text{保}12}$$

若规定系统在位形（0）的势能为零， 则：

$$E_{p1} = \int_{(1)}^{(0)} \vec{f}_{\text{保}} \cdot d\vec{r}$$

说明:

1. 势能属于相互作用的系统;
2. 势能不依赖于参考系的选择, 不要将势能零点的选择与参考系的选择相混淆。

## 二. 几种势能

### 1. 万有引力势能

$$E_p(r) = -\frac{GMm}{r} + C$$

令  $E_p(\infty) = 0$ , 则  $C = 0$ ,

有

$$E_p(r) = -\frac{GMm}{r}$$

## 2.重力势能

$$E_p(h) = mgh + C$$

令  $E_p(0) = 0$  , 有  $E_p(h) = mgh$

## 3.弹性势能

$$E_p(x) = \frac{1}{2}kx^2 + C$$

令  $E_p(0) = 0$  , 有  $E_p(x) = \frac{1}{2}kx^2$

## § 4.4 机械能守恒定律

### 一. 功能原理 (**work-energy theorem**)

对质点系有: 
$$A_{\text{外}} + A_{\text{内}} = E_{k2} - E_{k1}$$

$$A_{\text{内}} = A_{\text{内保}} + A_{\text{内非}} = -(E_{p2} - E_{p1}) + A_{\text{内非}}$$

$$A_{\text{外}} + A_{\text{内非}} = (E_{k2} + E_{p2}) - (E_{k1} + E_{p1})$$

引入系统的机械能

$$E = E_k + E_p$$

功能  
原理

$$A_{\text{外}} + A_{\text{内非}} = E_2 - E_1$$

(积分形式)

$$dA_{\text{外}} + dA_{\text{内非}} = dE$$

(微分形式)

## 二. 机械能守恒定律

( **law of conservation of mechanical energy** )

在只有保守内力做功时，系统的机械能不变。

即 若  $d A_{\text{外}} = 0$  且  $d A_{\text{内非}} = 0$ ，则  $E = \text{常量}$

—— 机械能守恒定律

显然，孤立的保守系统机械能守恒。

当  $\Delta E = 0$  时，  $\Delta E_k = -\Delta E_p = A_{\text{内保}}$

即  $E_p \xrightarrow[A_{\text{保内}} < 0]{A_{\text{保内}} > 0} E_k$

**保守内力做功是系统势能与动能相互转化的手段和度量。**



### 三. 普遍的能量守恒定律

如果考虑各种物理现象，计及各种能量，  
则 一个孤立系统不管经历何种变化，  
系统所有能量的总和保持不变。

—— 普遍的能量守恒定律

孤立系统（封闭系统）：不受外界作用的系统，即外力不做功

机械能守恒定律是普遍的能量守恒定律在机械运动范围内的体现。

## § 4.5 守恒定律的意义

自然界中许多物理量如动量、角动量、机械能、电荷、质量等等，都具有相应的守恒定律。

物理学特别注意对守恒量和守恒定律的研究，这是因为：

第一，从方法论上看：

利用守恒定律研究问题，可避开过程的细节，而对系统始、末态下结论（特点、优点）。

第二，从适用性来看：

守恒定律适用范围广，宏观、微观、高速、低速均适用。

### 第三，从认识世界来看：

守恒定律是认识世界的很有力的武器。

在新现象研究中，若发现某守恒定律不成立，  
则往往作以下考虑：

- (1) 寻找被忽略的因素，从而使守恒定律成立，  
如中微子的发现。
- (2) 引入新概念，使守恒定律更普遍化(补救)。
- (3) 当无法补救时，则宣布该守恒定律不成立，  
如弱相互作用宇称 (**parity**) 不守恒。

## 例1、中微子的发现

### •问题的提出:

- $\beta$ 衰变: 核A  $\longrightarrow$  核B + e  $\rightarrow \quad \rightarrow$
- 如果核 A静止,则由动量守恒应有  $P_B + P_e = 0$
- 但 $\beta$ 衰变云室照片表明, B、e的径迹并不在一条直线上。

- 问题何在? 是动量守恒有问题? •物理学家坚信动量守恒。  
还是有其它未知粒子参与?

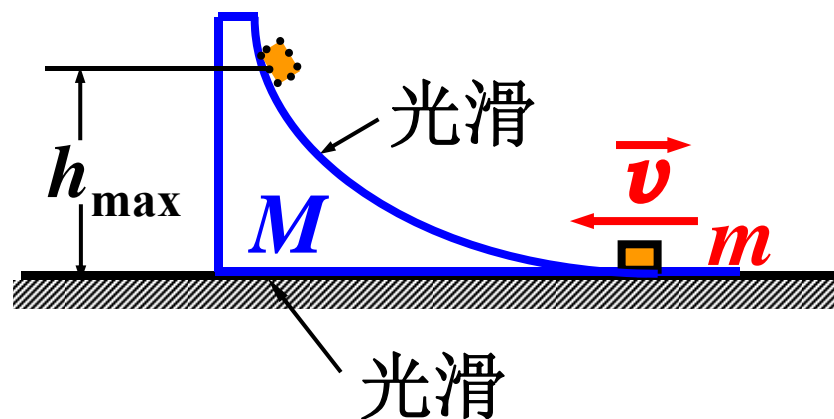
- 1930年泡利(W.Pauli)提出中微子假说, 以解释 $\beta$ 衰变各种现象。
- 1956年(26年后)终于在实验上直接找到中微子。
- 1962实验上正式确定有两种中微子:

电子中微子 $\nu_e$

$\mu$ 子中微子 $\nu_\mu$

## 四.守恒定律联合应用举例

[例1] 已知:  $m = 0.2\text{kg}$ ,  $M = 2\text{kg}$ ,  $v = 4.9\text{m/s}$ 。



求:  $h_{\max} = ?$

解:  $m + M + \text{地球}$ :

$W_{\text{外}} = 0$ ,  $W_{\text{内非}} = 0$ ,  
故机械能守恒。

当  $h = h_{\max}$  时,  $M$  与  $m$  有相同的水平速度  $\vec{V}$ 。

取地面  $E_p = 0$ , 有:

$$\frac{1}{2} m v^2 + \cancel{E_{pM}} = \frac{1}{2} (m + M) V^2 + \cancel{E_{pM}} + mgh_{\max} \quad (1)$$

**$m + M$** : 水平方向  $F_{\text{外}} = 0$ , 故水平方向动量守恒

$$m\mathbf{v} = (m+M) \mathbf{V} \quad (2)$$

由(1)、(2) 得: 
$$h_{\max} = \frac{1}{1 + \frac{m}{M}} \cdot \frac{v^2}{2g}$$

分析结果的合理性: ● 量纲对。

●  $\frac{m}{M} \rightarrow 0$ ,  $h_{\max} = \frac{v^2}{2g} \rightarrow mgh_{\max} = \frac{1}{2}mv^2$ , 正确。

代入数据: 
$$h_{\max} = \frac{1}{1 + \frac{0.2}{2}} \times \frac{4.9^2}{2 \times 9.8} = 1.11 \text{ m}$$

**谢谢！！！！**