

# 大学物理

# 第三章 动量与角动量

(Momentum and Angular Momentum)

## 冲量，动量

定义:  $\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{d(m\vec{v})}{dt} \longrightarrow \vec{F}dt = d\vec{p}$

质点的动量 (momentum) —  $\boxed{\vec{p} = m\vec{v}}$

力的冲量 (impulse) —  $\boxed{\vec{I} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F} dt = \int_{t_1}^{t_2} d\vec{p}}$

$\vec{F}dt = d\vec{p} \longrightarrow$  质点动量定理

(theorem of momentum of a particle)

## 质点的角动量定理

转动效果不但与力的大小有关，还与力的位置有关（相对于某一质点）

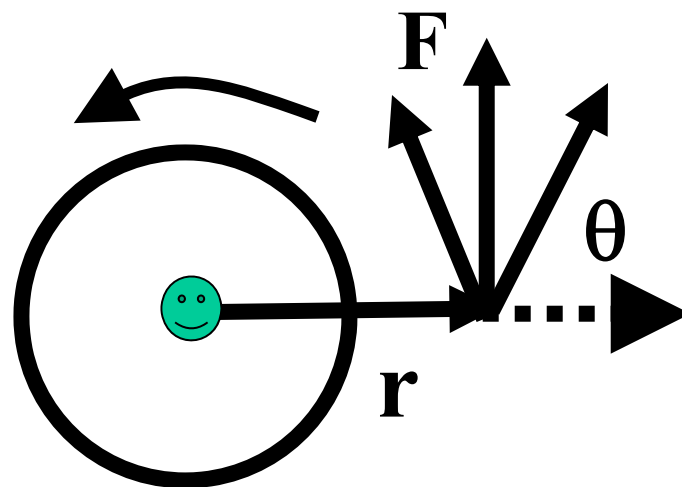
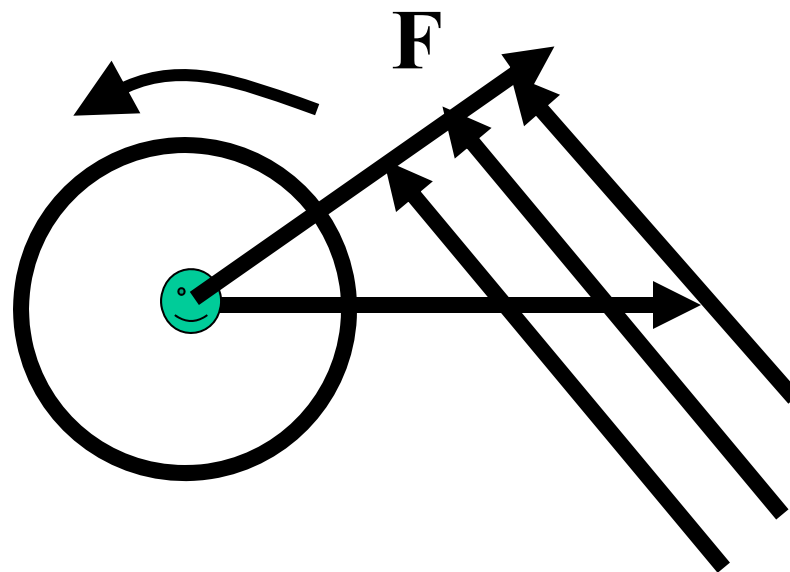
主要参量（ $\mathbf{F}$ ,  $\mathbf{r}$ ,  $\theta$ ）

$$\theta=90, \sin\theta=1$$

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$$

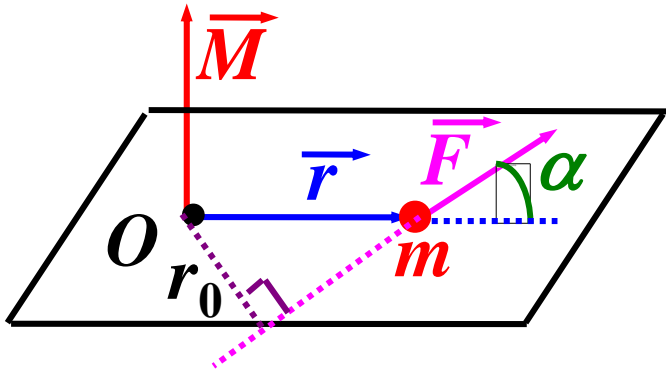
$$M = rF \sin \theta$$

方向：垂直于 $\mathbf{r}$ ,  $\mathbf{F}$ 平面



定义力对定点  $O$  的力矩 (moment of force) 为:

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$$



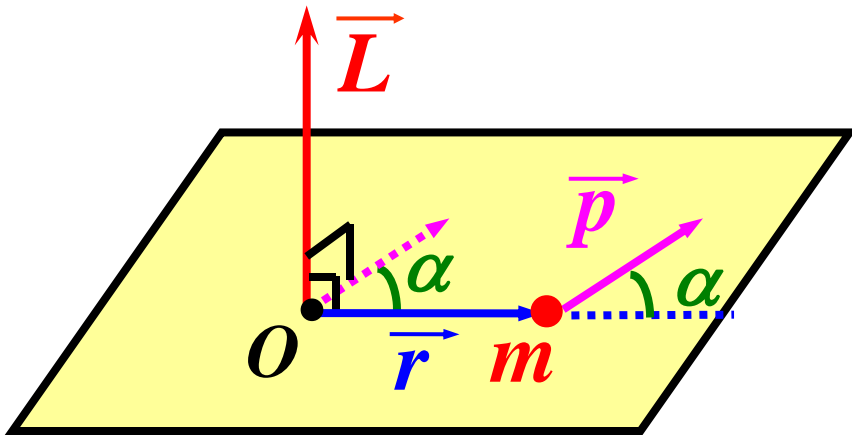
$$M = rF \sin \alpha = r_0 F$$

$$r_0 = r \sin \alpha \quad \text{称力臂}$$

$$\frac{d}{dt}(\vec{A} \times \vec{B}) = \vec{A} \times \frac{d\vec{B}}{dt} + \frac{d\vec{A}}{dt} \times \vec{B}$$

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = r \times \frac{dp}{dt} = \frac{d}{dt}(r \times p) - \frac{dr}{dt} \times p$$

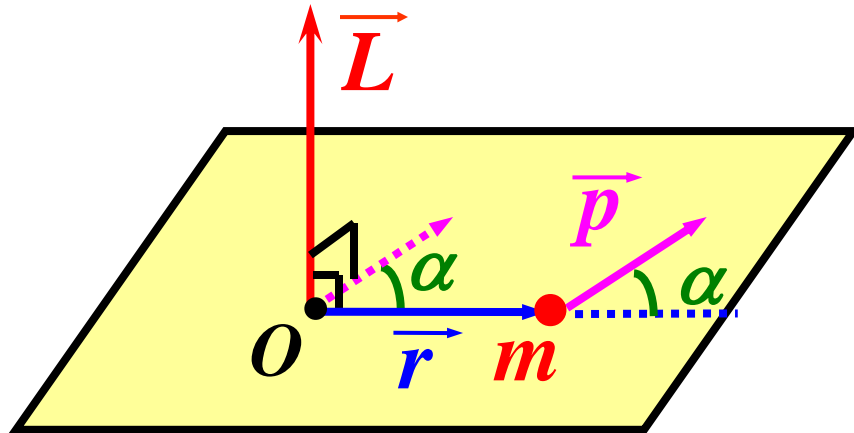
$$\vec{M} = \frac{d}{dt}(r \times p) - v \times mv$$



$$\vec{M} = \frac{d}{dt}(r \times p) = \frac{dL}{dt}$$

$$\vec{M} = \frac{d}{dt} (\vec{r} \times \vec{p}) = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

定点 $O$ 的角动量定义为:



$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = \vec{r} \times (m \vec{v})$$

大小:  $L = rp \sin \alpha = rmv \sin \alpha$ , 单位:  $\text{kg m}^2/\text{s}$

方向:  $\perp$  于  $\vec{r}$ ,  $\vec{p}$  ( $\vec{v}$ ) 决定的平面 (右螺旋)

于是有  $\vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt}$

或  $d\vec{L} = \vec{M} dt$

质点角动量定理  
(微分形式)

积分  $\int_{t_1}^{t_2} \vec{M} \cdot dt = \vec{L}_2 - \vec{L}_1$

质点角动量定理  
(积分形式)

$\int_{t_1}^{t_2} \vec{M} dt$  称冲量矩

——力矩对时间的积累作用。



## § 3.8 角动量守恒定律

(law of conservation of angular momentum)

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

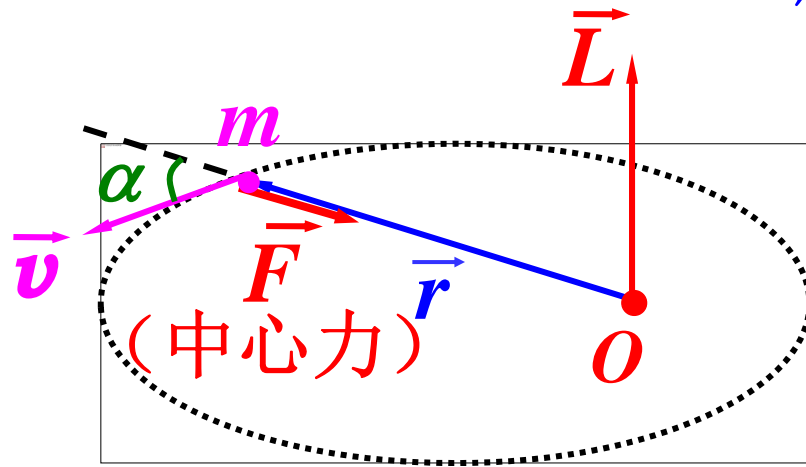
若  $\vec{M} = 0$  , 则  $\vec{L} = \text{常矢量}$

——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。

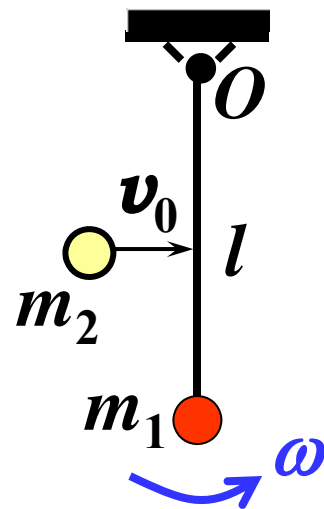
**例2:**一根长为 $l$ 的轻质杆，端部固结一小球 $m_1$ ，另一小球 $m_2$ 以水平速度 $v_0$ 碰杆中部并与杆粘合。**求:**碰撞后杆的角速度 $\omega$

**解:** 选 $m_1$  (含杆) +  $m_2$  为系统

碰撞时重力和轴力都通过 $O$ ，对 $O$  力矩为零，故角动量守恒。

有 
$$\frac{l}{2} m_2 v_0 = l m_1 \omega l + \frac{l}{2} m_2 \omega \frac{l}{2}$$

解得: 
$$\omega = \frac{2m_2}{4m_1 + m_2} \cdot \frac{v_0}{l}$$



**思考** ( $m_1 + m_2$ ) 的水平动量是否守恒?

# 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  $\sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i = \mathbf{0}$



第三章结束

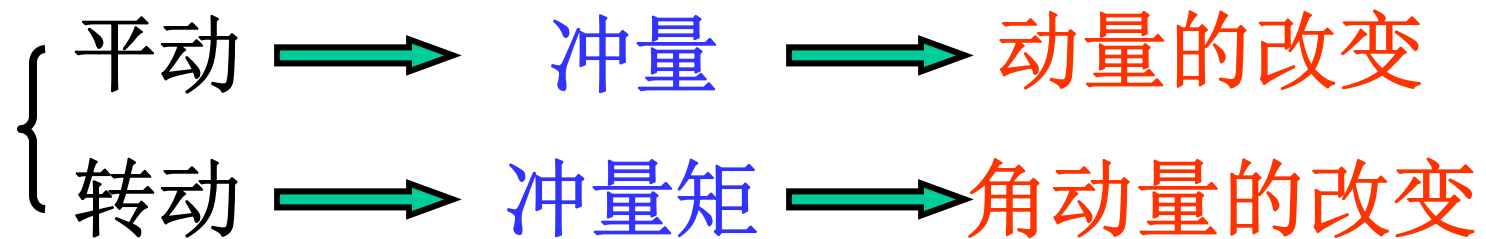
# 第四章 功和能

(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：



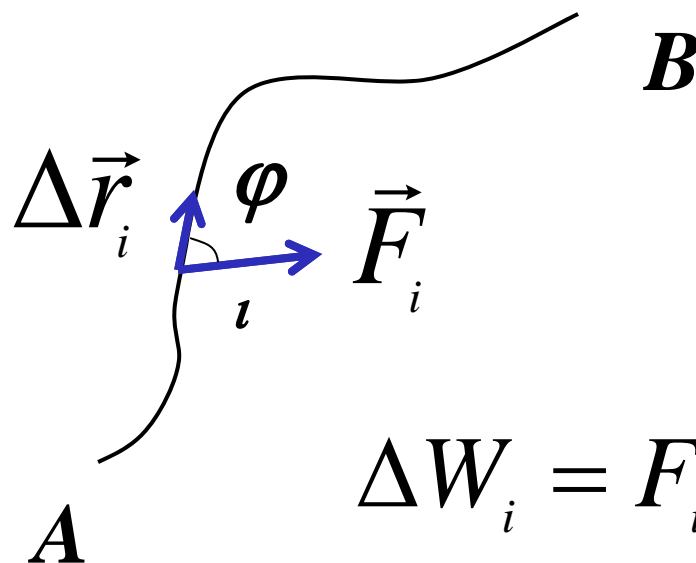
力在空间上的积累效应



## § 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

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

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

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

▲ 功是标量，有正、负之分。



## 点积和叉积

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a} \qquad \vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = a^2 \qquad \vec{a} \times \vec{a} = 0$$

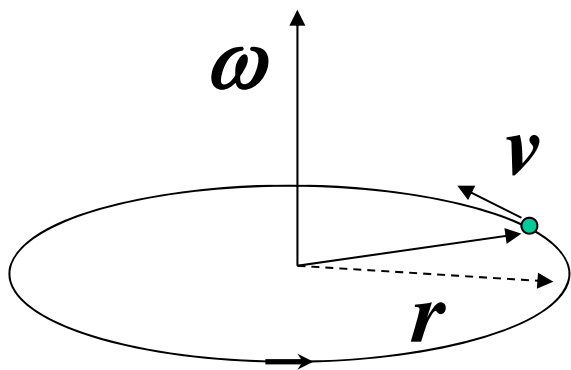
$$\vec{c} \times (\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a}(\vec{b} \cdot \vec{c}) - \vec{b}(\vec{a} \cdot \vec{c})$$

$$\vec{c} \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} \cdot (\vec{c} \times \vec{a})$$

点积的微商  $\frac{d}{dt}(\vec{a} \cdot \vec{b}) = \vec{a} \cdot \frac{d\vec{b}}{dt} + \frac{d\vec{a}}{dt} \cdot \vec{b}$

叉积的微商  $\frac{d}{dt}(\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a} \times \frac{d\vec{b}}{dt} + \frac{d\vec{a}}{dt} \times \vec{b}$

例:



角速度  $\omega = \text{const.}$

速度  $\vec{v} = \dot{\vec{r}} = \vec{\omega} \times \vec{r}$

同理  $\vec{a} = \dot{\vec{v}} = \vec{\omega} \times \vec{v} = \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}) = -\vec{r} \omega^2$

$$\vec{c} \times (\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a}(\vec{b} \cdot \vec{c}) - \vec{b}(\vec{a} \cdot \vec{c})$$

**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。

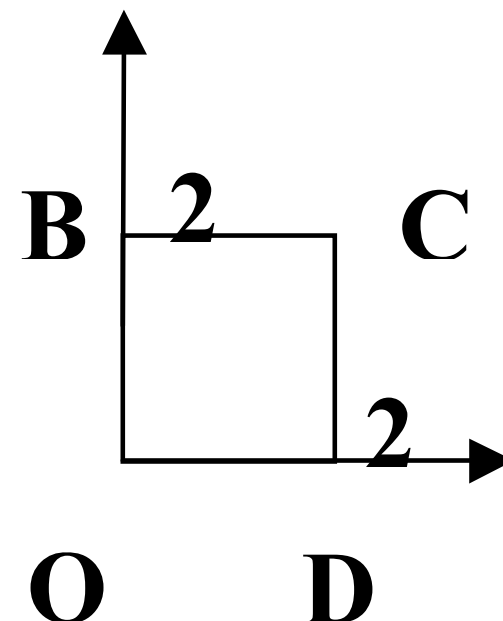
$$\begin{aligned} A_{12} &= \int_{(1)}^{(2)} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{(1)}^{(2)} (\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \cdots + \vec{F}_n) \cdot d\vec{r} \\ &= \int_{(1)}^{(2)} \vec{F}_1 \cdot d\vec{r} + \int_{(1)}^{(2)} \vec{F}_2 \cdot d\vec{r} + \cdots + \int_{(1)}^{(2)} \vec{F}_n \cdot d\vec{r} \\ &= A_1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

国际单位：焦耳（J）    **1J=1N.M**

常用单位：电子伏（eV） **1ev=1.6×10<sup>-19</sup>J**

例. 一个质点沿如图所示的路径运行, 求力  $\vec{F}=(4-2y)\vec{i}$  (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: 力做功与路径有关, 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

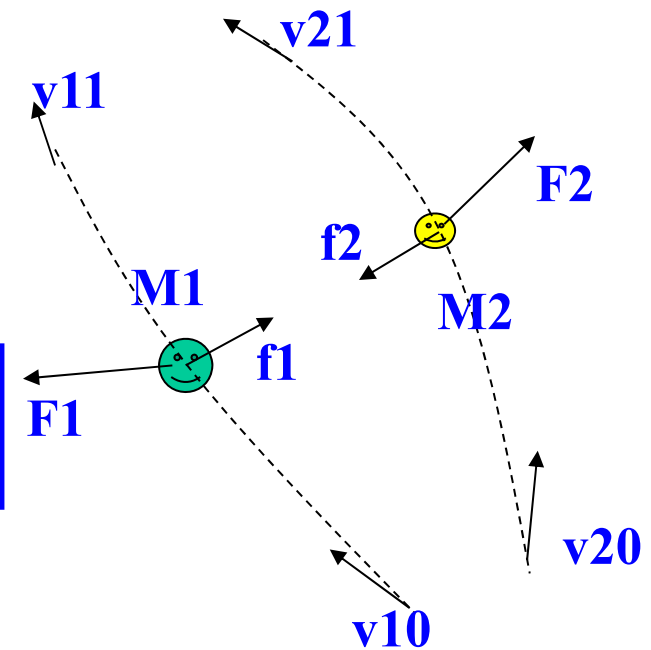
## ▲ 对质点系

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

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

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

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

谢谢！！！！