



南开大学

力学

2018/6/12

1

1



力学模型：质点、刚体和质点系

➤ **质点**：只有质量而无大小的物体。

在下面两种情况下，可以把物体视为质点：

- 物体作平移的时候；
- 当物体的运动范围远远大于它自身的尺寸、忽略其大小对问题的性质无本质影响的时候。

➤ **质点系**：由若干个质点组成的、有内在联系的系统。

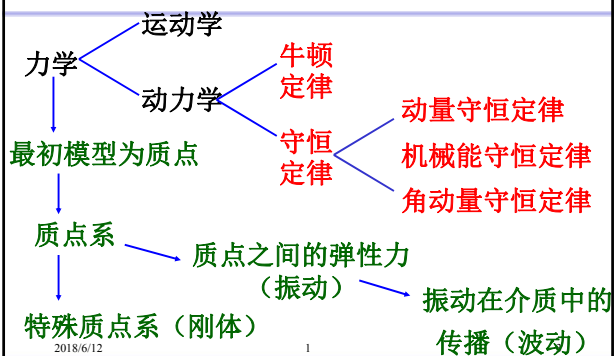
➤ **刚体**：有质量、不会变形的物体。

2018/6/12

1

2

力学的总框架



2018/6/12

1

传播（波动）

运动学的两类问题

1) 正问题：已知运动方程，求质点的速度和加速度

求导数 $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}, \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$

2) 反问题：已知质点的速度(或加速度)和初始条件，求质点运动方程及其它未知量

2018/6/12

1

4

动力学：动力学研究物体的**机械运动**与作用在该物体上的**力**之间的关系。

在研究动力学问题中一般选取牛顿的运动三定律作为动力学的基础，并称之为牛顿定律或动力学基本定律。

2018/6/12

1

5



变力问题的处理方法

(1) 力随时间变化： $F=f(t)$

在直角坐标系下，以x方向为例，由牛顿第二定律

$$m \frac{dv_x}{dt} = f(t)$$

且： $t=t_0$ 时， $v_x=v_0$ ； $x=x_0$

则： $dv_x = \frac{1}{m} f(t) dt$

直接积分得： $v_x = \int dv_x = \int \frac{1}{m} f(t) dt$

$= v(t) + c$ 其中c由初条件确定。

2018/6/12



由速度求积分可得到运动学方程:

$$x = \int v_x dt = x(t) + c_2$$

其中 c_2 由初条件确定。

2018/6/12

1

7

例: 飞机着陆时受到的阻力为 $F = -ct$ (c 为常数) 且 $t=0$ 时, $v=v_0$ 。求: 飞机着陆时的速度。

解: 根据牛顿第二定律:

$$-ct = m \frac{dv}{dt}$$

$$v = \int dv = \int -\frac{c}{m} t dt$$

$$= -\frac{c}{2m} t^2 + c_1$$

当 $t=0$ 时, $v=v_0$, 代入得: $v_0 = c_1$

$$v = v_0 - \frac{c}{2m} t^2$$

2018/6/12

8



(2) 力随速度变化: $F = f(v)$

直角坐标系中, x 方向 $f(v) = m \frac{dv}{dt}$

经过移项可得: $dt = m \frac{dv}{f(v)}$

等式两边同时积分得:

$$t - t_0 = \int dt = \int \frac{m}{f(v)} dv = m \int \frac{1}{f(v)} dv$$

具体给出 $f(v)$ 的函数式就可进行积分运算

例: 质量为 m 的物体以速度 v_0 投入粘性流体中, 受到阻力 $f = -cv$ (c 为常数) 而减速, 若物体不受其它力, 求: 物体的运动速度。

解: 根据牛顿第二定律:

$$-cv = m \frac{dv}{dt}$$

移项变换: $-c/m dt = dv/v$

积分得 $\int -\frac{c}{m} dt = \int \frac{dv}{v}$

$$-\frac{c}{m} t = \ln v + c_1$$

2018/6/12

10



(3) 力随位移变化: $F = f(x)$

直角坐标系中, x 方向:

$$f(x) = m \frac{dv}{dt} = m \frac{dx}{dt} \frac{dv}{dx} = mv \frac{dv}{dx}$$

经过移项可得: $f(x) dx = mv dv$

等式两边同时积分得:

$$\int f(x) dx = \int mv dv = \frac{1}{2} m (v^2 - v_0^2)$$

2018/6/12

1

11



第三章 功和能 机械能守恒

第四章 动量和角动量

功 $dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = F \cos \theta |d\vec{r}| = F \cos \theta ds$

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

$$W = \int_a^b (F_x dx + F_y dy + F_z dz)$$

当质点同时受到几个力作用时

$$\vec{F} = \sum \vec{F}_i = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots$$

$$A = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_A^B (\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots) \cdot d\vec{r}$$

$$= \int_A^B \vec{F}_1 \cdot d\vec{r} + \int_A^B \vec{F}_2 \cdot d\vec{r} + \dots = A_1 + A_2 + \dots$$

2018/6/12

1

12

功与功率

功: $A = \int_{s_1}^{s_2} \vec{f} \cdot d\vec{s}$

功率: $P = \frac{dA}{dt} = \vec{f} \cdot \vec{v}$

功与能: 做功可以改变能量。

功是过程量, 能是状态量。

动能: 是运动状态的函数。 $E_k = \frac{1}{2}mv^2$

势能: 是位置的函数。

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

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

2018/6/12

13



功能原理

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

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

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

引入系统的机械能 $E = E_k + E_p$

$$\left\{ \begin{array}{l} W_{\text{外}} + W_{\text{内非}} = E_2 - E_1 \quad (\text{积分形式}) \\ dW_{\text{外}} + dW_{\text{内非}} = dE \quad (\text{微分形式}) \end{array} \right.$$

功能原理

2018/6/12

1

14



机械能守恒定律

机械能 动能和势能统称机械能。

$$E_M = E_k + E_p$$

机械能守恒定律 $E_M = E_k + E_p = \text{const.}$

保守力: $\oint \vec{f} \cdot d\vec{s} = 0$, 或 $\nabla \times \vec{f} = 0$

保守系: 所有非保守内力都不做功的系统。

保守系的机械能守恒, 即若系统仅受保守力作用, 则该系统机械能守恒。

若 $dW_{\text{外}} = 0$ 且 $dW_{\text{内非}} = 0$, 则 $E = \text{常量}$

保守内力做功是系统势能与动能相互转化的手段和度量。



能量守恒定律:

$$E = E_k + E_p + \text{内能} = \text{不变量}$$

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

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。

2018/6/12

1

16



由势能函数求保守力

$$f_{\text{保}i} = -\frac{dE_p}{dl}$$

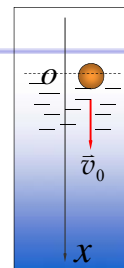
一维势能曲线

1. 保守力 f 指向势能下降的方向, 大小正比于曲线的斜率: $f = -dU(x)/dx$
2. 只有势能低于总机械能的地段才可达到, 二者的差值等于动能。
3. 势能曲线的极小值对应于稳定平衡点, 势能曲线的极大值对应于不稳定平衡点。

2018/6/12

17

例 一质量为 m 的小球
竖直落入水中, 刚接触水面时
其速率为 v_0 . 设此球在水中所受的浮力与重力相等, 水的阻力为 $F_r = -bv$, b 为一常量. 求阻力对球作的功与时间的函数关系。

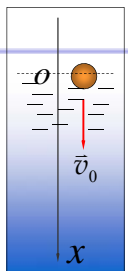


2018/6/12

1

18

解 建立如右图所示的坐标系



$$W = \int \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int -bv dx$$

$$= -\int bv \frac{dx}{dt} dt = -b \int v^2 dt$$

$$\therefore -bv = m \frac{dv}{dt}$$

对此式移相并积分, 结合 $t=0, v=v_0$

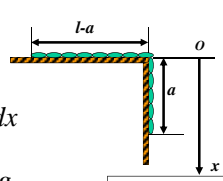
$$v = v_0 e^{-\frac{b}{m}t}$$

$$\therefore W = -bv_0^2 \int_0^t e^{-\frac{2b}{m}t} dt \quad W = \frac{1}{2}mv_0^2(e^{-\frac{2b}{m}t}-1)$$

2018/6/12 1 19

例 一链条总长为 L , 质量为 m . 放在桌面上并使其下垂, 下垂的长度为 a , 设链条与桌面的滑动摩擦系数为 μ , 令链条从静止开始运动, 则: (1) 到链条离开桌面的过程中, 摩擦力对链条做了多少功? (2) 链条离开桌面时的速率是多少?

解: (1) 建坐标系如图



$$f = \mu mg(l-x)/l$$

$$W_f = \int_a^l \vec{f} \cdot d\vec{r} = \int_a^l -\frac{\mu mg}{l}(l-x)dx$$

$$= -\left[\frac{\mu mg}{l}(lx - \frac{1}{2}x^2) \right]_a^l = -\frac{\mu mg}{2l}(l-a)^2$$

注意: 摩擦力作负功!

2018/6/12 1 20

(2) 对链条应用动能定理:

$$\sum W = W_p + W_f = \frac{1}{2}mv^2 - \frac{1}{2}mv_0^2$$

$$\therefore v_0 = 0 \therefore W_p + W_f = \frac{1}{2}mv^2$$

$$W_p = \int_a^l \vec{P} \cdot d\vec{r} = \int_a^l \frac{mg}{l} x dx = \frac{mg}{2l}(l^2 - a^2)$$

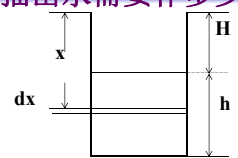
前已得出: $W_f = -\frac{\mu mg}{2l}(l-a)^2$

$$\therefore \frac{mg}{2l}(l^2 - a^2) - \frac{\mu mg}{2l}(l-a)^2 = \frac{1}{2}mv^2$$

得 $v = \sqrt{\frac{g}{l}[(l^2 - a^2) - \mu(l-a)^2]}$

2018/6/12 21

例3.4 (P135, 3.5)
蓄水池面积 S , 水深 h , 水面距地面 H .
求: 抽出水需要作多少功?



解: 离地面 x 处, 深 dx 的一层水的质量 $dm = \rho S dx$
将 dm 水提到路面所需作的功:
 $dA = dm g x = \rho S g x dx$

$$A = \int_H^{H+h} \rho S g x dx = \frac{1}{2} \rho S g x^2 \Big|_H^{H+h}$$

2018/6/12 22

例3.5 风力 F 作用于向北运动的船, 风力方向变化的规律是: $\theta = BS$, 其中 S 为位移, B 为常数, θ 为 F 与 S 间的夹角。如果运动中, 风的方向自南变到东, 求: 风力作的功

解: 元功:
 $dA = F ds \cos \theta$
其中 $\theta = BS$
积分限: 风向由南变到东, 则 θ 由 0 变到 $\pi/2$; S 由 0 变到 $\pi/2B$

$$A = \int_0^{\pi/2B} F \cos(BS) d(BS) \frac{1}{B}$$

$$= \frac{F}{B} \sin(BS) \Big|_0^{\pi/2B}$$

$$= \frac{F}{B} \sin \frac{\pi}{2}$$

$$= \frac{F}{B}$$

θ 变

2018/6/12 23

动量与冲量
牛顿定律是瞬时的规律。

在有些问题中, 如: 碰撞(宏观)、散射(微观) ... 我们往往只关心过程中力的效果——**力对时间和空间的积累效应**。

力在时间上的积累效应:

- 平动 \rightarrow 冲量 \rightarrow 动量的改变
- 转动 \rightarrow 冲量矩 \rightarrow 角动量的改变

力在空间上的积累效应

- \rightarrow 功 \rightarrow 改变能量

2018/6/12 24



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

质点及质点系动量定理:

$$d\vec{I} = \vec{F} dt = d\vec{p} \quad (\text{微分形式})$$

$$\vec{I} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{F} dt = \vec{p}_2 - \vec{p}_1 \quad (\text{积分形式})$$

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

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

系统总动量由外力的冲量决定, 与内力无关。
用质点系动量定理处理问题可避开内力。

25



动量守恒定律

质点系所受合外力为零时, 质点系的总动量不随时间改变。这就是质点系的动量守恒定律。

即 $\vec{F}_{\text{外}} = 0$ 时, $\vec{P} = \text{常矢量}$

几点说明:

1. 动量守恒定律是牛顿第三定律的必然推论。
2. 动量定理及动量守恒定律只适用于惯性系。

2018/6/12

1

26



3. 动量若在某一惯性系中守恒, 则在其它一切惯性系中均守恒。

4. 若某个方向上合外力为零, 则该方向上动量守恒, 尽管总动量可能并不守恒。

5. 当外力 \ll 内力, 且作用时间极短时 (如碰撞), 可认为动量近似守恒。

6. 动量守恒定律是比牛顿定律更普遍、更基本的定律, 它在宏观和微观领域均适用。

7. 用守恒定律作题, 应注意分析 **过程、系统和条件**。

2018/6/12

1

27