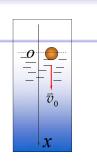
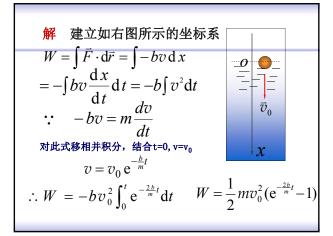
例3.2 一质量为 🗷 的小 球竖直落入水中, 刚接触水面 时其速率为 v_0 . 设此球在水 中所受的浮力与重力相等,水 的阻力为 $F_{\rm r} = -bv$ b 为一常量. 求阻力对球作的 功与时间的函数关系.





3.3 弹簧对物体的作用力为F=-kxi-kyj,这里k为 物体在xy平面内运动时的劲度系数,求当物体从 起点 (x_i, y_i) 移动到终点 (x_f, y_f) 时弹力做功的 表达式。

接送式。
$$A = \int_{\substack{(x_i, y_i) \\ (x_f, y_f)}} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{\substack{(x_i, y_i) \\ (x_f, y_f)}} F_x dx + F_y dy$$

$$= \int_{\substack{(x_i, y_i) \\ (x_f, y_i)}} (-kxdx - kydy)$$

$$= \int_{\substack{(x_i, y_i) \\ x_f \\ x_f}} - kxdx + \int_{\substack{(x_i, y_i) \\ x_f \\ x_f}} - kydy$$

$$\begin{aligned}
& f(x_i, y_i) & f(x_i, y_i) \\
&= \int_{(x_f, y_f)}^{(x_f, y_f)} (-kxdx - kydy) \\
&= \int_{x_i}^{(x_i, y_i)} (-kxdx + \int_{y_i}^{y_f} -kydy) \\
&= \int_{x_i}^{1} -kxdx + \int_{y_i}^{1} -kydy \\
&= \frac{1}{2} k(x_i^2 - x_f^2) + \frac{1}{2} k(y_i^2 + y_f^2)
\end{aligned}$$

质点受几个力的作用 $F=F_1+F_2+.....+F_n$ 所作的功为: $A = \int_{r}^{r_2} (\vec{F_1} + \vec{F_2} + \dots + \vec{F_n}) \bullet d\vec{r}$ $= \int_{r_1}^{r_2} \vec{F_1} \bullet d\vec{r} + \int_{r_1}^{r_2} \vec{F_2} \bullet d\vec{r} + \dots + \int_{r_1}^{r_2} \vec{F_n} \bullet d\vec{r}$ $(\stackrel{\triangleright}{\text{$\stackrel{\sim}{\sim}$}} \vec{F_1}) \bullet d\vec{r} + \dots + \int_{r_1}^{r_2} \vec{F_n} \bullet d\vec{r}$ $= A_1 + A_2 + \dots + A_n$ F是矢量, F₁+F₂+.....+F_n是矢量和; A是标量, $A_1 + A_2 + \dots + A_n$ 是标量和。 矢量求和要用平行四边形法则,标量求

和就是代数和。



Δ3.2 动能定理 (kinetic energy theorem)

- 功的物理意义
 - > 可以通过与功有联系的物理规律揭示出来。

$$\vec{F} = m\vec{a} \qquad F_{\tau} = ma_{\tau} = m\frac{dv}{dt}$$

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = F_{\tau} dr = m\frac{dv}{dt} dr = mdv \frac{dr}{dt}$$

$$= mdv \ v = d(\frac{1}{2}mv^{2})$$

令
$$E_k = \frac{1}{2}mv^2$$
 称为物体的动能

$$W = \int_{v_0}^{v} d(\frac{1}{2}mv^2) = \frac{1}{2}mv^2 - \frac{1}{2}mv_0^2 = E_k - E_{k0}$$

- ▶ 即:合力对质点所作的功等于质点动能的增 加,称为动能定理。
- ✓ 合力作的功是力在空间的积累效应,与过程 有关,但作功大小却等于力作用始末的质点 动能差,与物体动能变化的过程无关。
- ▶ 动能单位: 与功相同, 千克 米²/秒², 称为 焦耳(力

- 动能仅仅是能量存在的一种形式,在物体相互作用时,动能往往可以转化成其他形式的能,如势能、热能、电能等,物质的运动形式也随能量的转化而发生变化。
- 动能是表征物体机械运动转化为一定量 的其他运动形式的能力的一种量度。
- 功是过程量,动能是状态量;
- 功和动能依赖于惯性系的选取,但对不同惯性系动能定理形式相同。



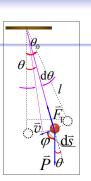
■ 质点系的动能定理

- ightarrow 第 i 个质点同时受到系统外力、内力的作用 $W_i = W_{i,\text{ext}} + W_{i,\text{int}} = E_{ki} E_{ki0}$
- ▶对所有质点,将上式两端求和 $W = \sum_{i} W_{i}$

$$W_{\rm ext} + W_{\rm int} = E_k - E_{k0}$$

- ▶即:系统的内力可以改变系统的总动能,
- ▶但:不能改变系统的总动量。
- ▶如: 地雷爆炸

例 一质量为1.0 kg 的小球系在长为1.0 m 细绳下端,绳的上端固定在天花板上.起初把绳子放在与竖直线成 30°角处,然后放手使小球沿圆弧下落.试求绳与竖直线成 10°角时小球的速率.

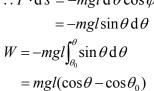


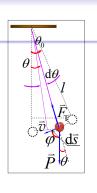
$$\mathbf{M} = \vec{F} \cdot d\vec{s} = \vec{F}_{T} \cdot d\vec{s} + \vec{P} \cdot d\vec{s}$$

$$= \vec{P} \cdot d\vec{s}$$

$$\therefore ds = -l d\theta$$

$$\therefore \vec{P} \cdot d\vec{s} = -mgl d\theta \cos \varphi$$

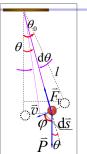




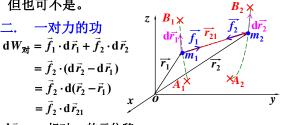
$$m = 1.0 \text{ kg}$$
 $l = 1.0 \text{ m}$
 $\theta_0 = 30^\circ$ $\theta = 10^\circ$
 $W = mgl(\cos\theta - \cos\theta_0)$
由动能定理 $W = \frac{1}{2}mv^2 - \frac{1}{2}mv_0^2$

$$\theta = \sqrt{2gl(\cos\theta - \cos\theta_0)}$$

$$= 1.53 \text{ m· s}^{-1}$$



§ 3.3 一对力的功 一. 一对力:分别作用在两个物体上的大小相等、 方向相反的力。它们通常是作用力与反作用力, 但也可不是。



 $d\bar{r}_{21}$: m_2 相对 m_1 的元位移。

$$W_{12\bar{\chi}_{1}^{+}} = \int_{(1)}^{(2)} \vec{f}_{2} \cdot d\vec{r}_{21} (= \int_{(1)}^{(2)} \vec{f}_{1} \cdot d\vec{r}_{12})$$

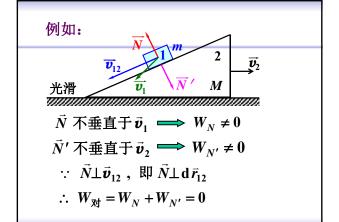
- (1)表示初位形,即 m₁在A₁, m₂在A₂;

说明:

- 1. W对 与参考系选取无关。
- 2. 一对滑动摩擦力的功恒小于零。

(摩擦生热是一对滑动摩擦力作功的结果)

3. 在无相对位移或相对位移与一对力垂直的情况下,一对力的功必为零。





3.4 保守力的功(the work of conservative force)

一. 定义

如果一对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, 则这样的力称为保守力。

若 \vec{f} 为保守力,则: $\int_{(1)}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r} = \int_{(1)}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r}$



$$\begin{array}{ccc}
 & J_{(1)} & J_{(1)} & J_{(1)} \\
 & L_1 & L_2 \\
 & J_{(1)}^{(2)} \vec{f} \cdot \mathbf{d} \vec{r} = -J_{(2)}^{(1)} \vec{f} \cdot \mathbf{d} \vec{r} \\
 & L_1 & L_2
\end{array}$$

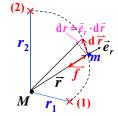
$$\Rightarrow \oint_{\vec{r}} \vec{f} \cdot d\vec{r} = 0$$

(此式也可作为 保守力的定义)



二. 几种保守力

1. 万有引力 $W_{12\pi} = \int_{(1)}^{(2)} \vec{f} \cdot d\vec{r}$



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

$$= GMm$$

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

任何中心力 $f(r)\bar{e}_{\cdot}$ 都是保守力。

- 2. 弹力 一维运动时 $\vec{f} = -kx \cdot \vec{i}$ x = 对自然长度的增加量,
 - k 弹簧的劲度(stiffness)。
- 3. 重力 $\vec{P} = m\vec{g}$

重力并不是地球表面附近的万有引力。

三. 非保守力

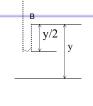
作功与路径有关的力称为非保守力。

例如: ▲摩擦力(耗散力):

- 一对滑动摩擦力作功恒为负;
- ▲ 爆炸力: 作功为正。

书中例3.1 (p. 98)

- 一条长L,质量M的均匀柔绳, A端挂在天花板上,自然下垂
- ,将B端沿铅直方向提高到与A 端同高处。求:该过程中重力 所作的功。



解:提升高度y时,提的链长y/2 提起部分受的质量 $\frac{M}{L} \frac{1}{2} y$ dy上的元功为:

$$dA = -\frac{1}{2} \frac{M}{L} gydy$$

$$A = \int_0^L dA = \int_0^L -\frac{1}{2} \frac{M}{L} gydy = \frac{1}{4} MgL$$

2. 弹性力

弹性力表示为: $F_x = -kx$ (胡克定律) 元功为: $dA = F_x dx = -kx dx$ 从 x_1 到 x_2 做的功为:

$$A = \int_{x_1}^{x_2} -kx dx = -\frac{1}{2} kx^2 \Big|_{x_1}^{x_2} = \frac{1}{2} kx_1^2 - \frac{1}{2} kx_2^2$$

这里要特别注意的是: x必须取弹簧的原长为0点。

例3.2 (p.99)

非胡克定律的弹簧: F=-kx-ax³, 其中k、a均为常数。

求:从x,到原长过程中,弹性力做的功。

$$A = \int_{x_1}^{0} (-kx - ax^3) dx$$
$$= \frac{1}{2} kx_1^2 + \frac{1}{4} ax_1^4$$

例3.3

准静态地提起一条长L,质量M的均匀柔绳, 需要作多少功?

解: 单位长度绳的质量: M/L,

x长度的绳子质量
$$\frac{M}{L}x$$

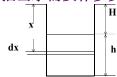
$$F = mg = \frac{M}{L}xg$$

$$A = \int_0^L F dx = \int_0^1 \frac{M}{L} gx dx = \frac{1}{2} MgL$$

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?



S变

解: 离地面x处,深dx的一层水的质量dm=ρSdx 将dm水提到路面所需作的功:

$$dA = dm g x = \rho Sgx dx$$

$$A = \int_{H}^{H+h} \rho Sgx dx = \frac{1}{2} \rho Sgx^{2} \Big|_{H}^{H+h}$$

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 $e^{\frac{7B}{2B}}FdS\cos\theta$

解: 元功: $dA = Fds\cos\theta;$ 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 $\pi/2B$ $= \frac{F}{B}\sin(BS) \Big|_{0}^{\frac{\pi}{2B}}$ $= \frac{F}{B}\sin(BS) \Big|_{0}^{\frac{\pi}{2B}}$ $= \frac{F}{B}\sin(BS) \Big|_{0}^{\frac{\pi}{2B}}$

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



Δ 3.5 势能 (potential energy)

利用保守力的功与路径无关的特点, 可引入 "势能"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。

$$E_{p1} - E_{p2} = -\Delta E_p = W_{\text{\#}12}$$

若规定系统在位形(2)的势能为零,则:

$$E_{p1} = \int_{(1)}^{(2)} \vec{f}_{\mathcal{H}} \cdot d\vec{r}$$

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

$$\Leftrightarrow$$
 $E_p(\infty)=0$,则 $C=0$,

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

2. 重力勢能
$$E_p(h) = mgh + C$$

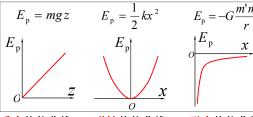
$$\Leftrightarrow E_p(0) = 0$$
,有 $E_p(h) = mgh$

$$E_p(h) = mgh$$

3. 弹性势能
$$E_p(x) = \frac{1}{2}kx^2 + C$$

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

三、势能曲线



重力势能曲线 弹性势能曲线 z = 0, $E_{p} = 0$ x = 0, $E_{p} = 0$ $r \to \infty$, $E_{p} = 0$

引力势能曲线
$$r \to \infty$$
 $E_r = 0$



3.6 由势能求保守力

一. 由势能函数求保守力

$$f_{\mathbb{R}} \cdot d\vec{l} = -dE_p$$

$$\vec{f}_{\mathbf{R}} \cdot \mathbf{d} \, \vec{l} = - \, \mathbf{d} \, E_{p}$$

$$f_{\mathbb{R}^l} \, \mathrm{d} \, l = - \, \mathrm{d} \, E_p$$

则可得弹性力 $f_x = -\frac{d}{dx}(\frac{1}{2}kx^2) = -kx$

通常 E_p 可以是几个坐标的函数,此时有:

$$f_{\mathcal{R}l} = -\frac{\partial E_p}{\partial l}$$

若
$$E_p = E_p(x, y, z)$$
 , 则有:

$$f_{\Re x} = -\frac{\partial E_p}{\partial x}, f_{\Re y} = -\frac{\partial E_p}{\partial y}, f_{\Re z} = -\frac{\partial E_p}{\partial z}$$

$$\vec{f}_{\mathcal{R}} = -\left(\frac{\partial E_p}{\partial x}\vec{i} + \frac{\partial E_p}{\partial y}\vec{j} + \frac{\partial E_p}{\partial z}\vec{k}\right)$$

$$= -\operatorname{grad} E_p$$

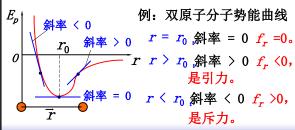
 $\operatorname{grad} E_p = E_P$ 的梯度 (gradient)

引入算符
$$\nabla \equiv \vec{i} \frac{\partial}{\partial x} + \vec{j} \frac{\partial}{\partial y} + \vec{k} \frac{\partial}{\partial z}$$

则有

$$\vec{f}_{\mathbb{R}} = -\nabla E_p$$

二 . 由势能曲线求保守力





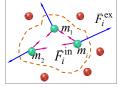
§ 3.7 功能原理,机械能守恒定律

. 功能原理(work-energy theorem)

对质点系有:

动能定理

$$W_{\uparrow\uparrow} + W_{\uparrow\uparrow} = E_{k2} - E_{k1}$$



$$W_{\rm ph} = W_{\rm ph} + W_{\rm ph} = -(E_{p2} - E_{p1}) + W_{\rm ph}$$

$$W_{h} + W_{h} = (E_{k2} + E_{p2}) - (E_{k1} + E_{p1})$$

引入系统的机械能 $E = E_k + E_n$

$$E = E_k + E_p$$

$$W_{\text{ph}} + W_{\text{ph}} = E_2 - E_1$$

$$\mathbb{H}$$
 $dW_{h} + dW_{h} =$

质点系的机械能的增量等于外力与非保守 内力作功之和. ——质点系的功能原理

主注意 内力可以改变质点系的动能

二. 机械能守恒定律

(law of conservation of mechanical energy)

在只有保守内力作功时,系统的机械能不变。

即 若 $dW_{h} = 0$ 且 $dW_{h} = 0$,则 E = 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, $\Delta E_k = -\Delta E_p = W_{\text{内保}}$

即

$$E_p \xrightarrow{W_{\text{RP}} > 0} E_k$$

保守内力作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,

一个孤立系统不管经历何种变化, 则 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。