

2-4 刚体对定轴的角动量守恒定律

Conservation of Angular momentum

刚体对定轴的角动量定理 $\int_{t_1}^{t_2} M_z \, dt = L_2 - L_1$

当 $M_z = 0$ 时 $L_z = I\omega = \text{恒量}$

刚体对定轴的角动量守恒定律：

当刚体所受的外力对转轴的力矩之代数和为零时，刚体对该转轴的角动量保持不变。

注意：该定律不但适用于刚体，同样也适用于绕定轴转动的任意物体系统。

例：刚体组绕同一轴转动时的角动量守恒，

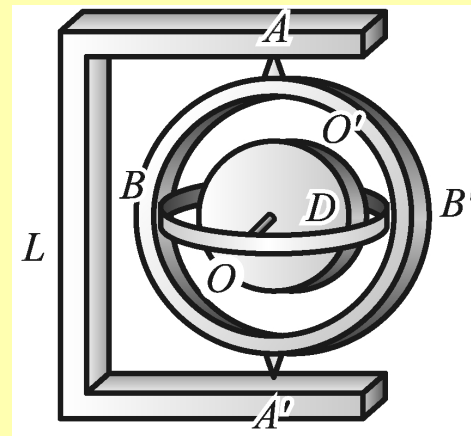
则总角动量 $L = I_1\omega_1 + I_2\omega_2 + \dots = \text{常量}$

角动量守恒定律的两种情况：

(1) 转动惯量保持不变的刚体

当 $M = 0$ 时, $I\omega = I\omega_0$, 则 $\omega = \omega_0$

例：回转仪



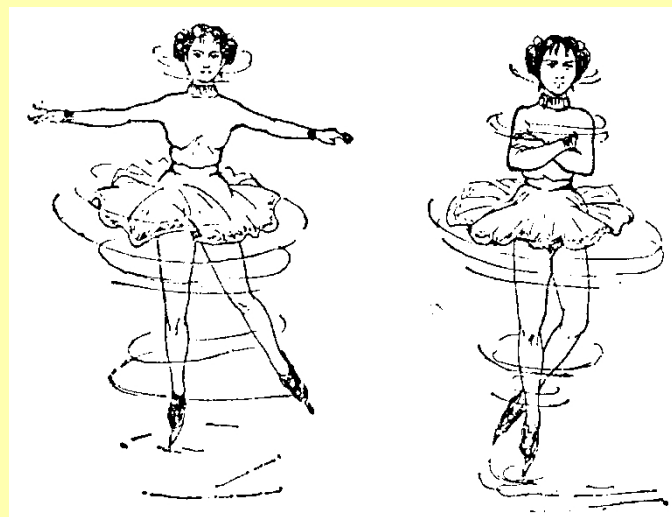
(2) 转动惯量可变的物体

当 I 增大时, ω 就减小;

当 I 减小时, ω 就增大;

而 $I\omega$ 保持不变。

例：旋转的舞蹈演员 $\omega \propto \frac{1}{I}$



例7：有一半径为 R 的水平圆转台，可绕通过其中心的竖直固定光滑轴转动，转动惯量为 I ，开始时转台以匀角速度 ω_0 转动，此时有一质量为 m 的人站在转台中心。随后人沿半径向外跑去，当人到达转台边缘时，求转台的角速度。

解：系统合外力矩为零，故系统角动量守恒

$$I\omega_0 = mR^2\omega' + I\omega'$$

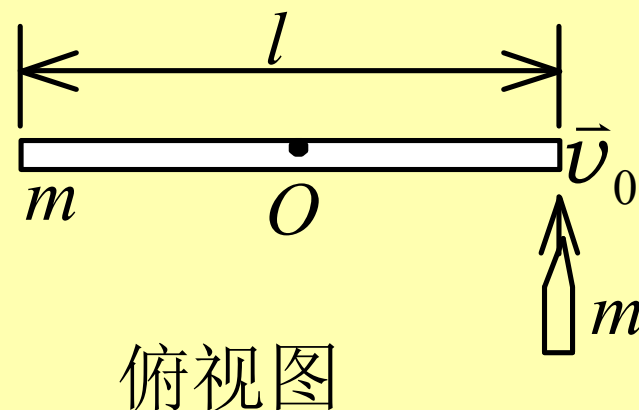
$$\Rightarrow \omega' = \frac{I\omega_0}{I + mR^2}$$

例8：质量为 m 、长为 l 的棒，可绕通过棒中心且与棒垂直的竖直光滑固定轴 O 在水平面内自由转动(转动惯量 $I = \frac{1}{12} m l^2$)。开始时棒静止，现有一子弹，质量也是 m ，在水平面内以速度 v_0 垂直射入棒端并嵌在其中。求子弹嵌入后棒的角速度 ω 。

解：系统角动量守恒

$$\left. \begin{aligned} m v_0 \frac{1}{2} l &= m v' \frac{1}{2} l + I \omega \\ v' &= \frac{l}{2} \omega \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow \omega = \frac{3v_0}{2l}$$



2-5 力矩的功 Work done by torque

功的定义:

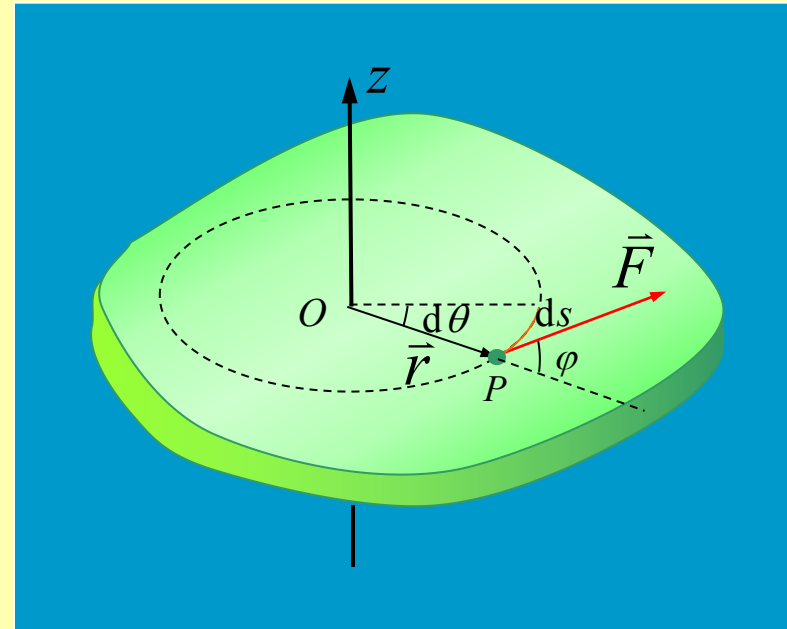
$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{s} = F ds \cos\left(\frac{\pi}{2} - \varphi\right) = F \sin \varphi r d\theta$$

力矩: $M = Fr \sin \varphi$

$$\therefore dW = M d\theta$$

力矩对刚体所作的功:

$$W = \int_0^\theta M d\theta$$

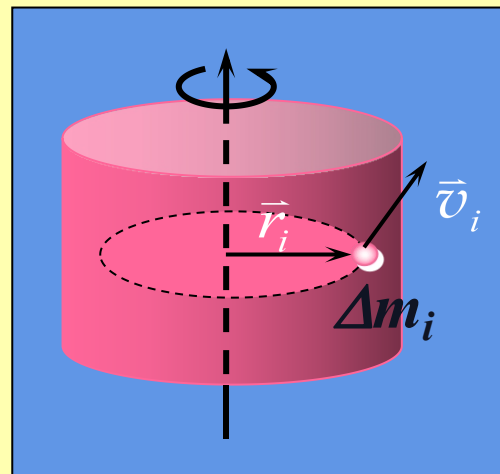


2-6 刚体的定轴转动动能和动能定理

Kinetic energy and Kinetic energy theorem of rotation

第*i*个质元的动能: $\Delta E_{ki} = \frac{1}{2} \Delta m_i v_i^2 = \frac{1}{2} \Delta m_i r_i^2 \omega^2$

整个刚体的转动动能: $E_k = \sum \Delta E_{ki} = \sum \frac{1}{2} \Delta m_i r_i^2 \omega^2$
 $= \frac{1}{2} (\sum \Delta m_i r_i^2) \omega^2 = \frac{1}{2} I \omega^2$



设在外力矩 M 的作用下, 刚体绕定轴发生角位移 $d\theta$

元功: $dW = M d\theta$

由转动定律 $M = I \frac{d\omega}{dt} \quad \therefore dW = I \frac{d\omega}{dt} d\theta = I \omega d\omega$

刚体绕定轴转动的动能定理: $W = \int_{\omega_1}^{\omega_2} I \omega d\omega = \frac{1}{2} I \omega_2^2 - \frac{1}{2} I \omega_1^2$

合外力矩对刚体所做的功等于刚体转动动能的增量。

kinetic theorem of rotation: the work done by torque equals to the increment (增量) of kinetic energy of rotation.

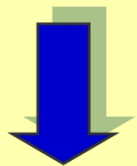
2-7 刚体的重力势能 potential energy of weight

重力势能:

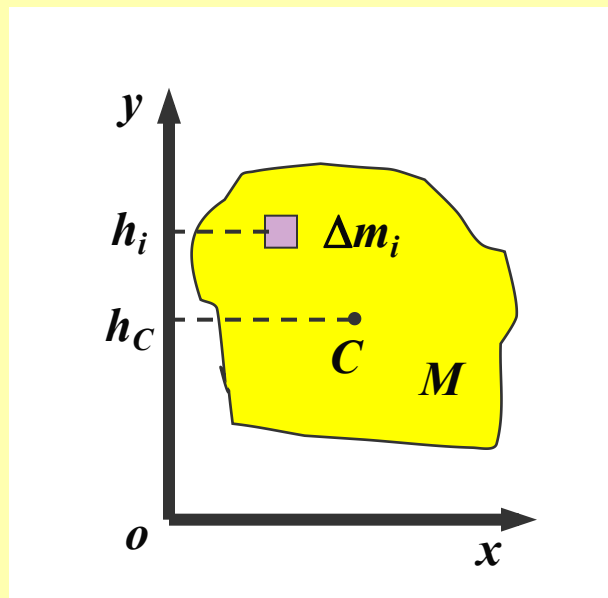
$$E_P = \sum \Delta m_i g h_i = g \sum \Delta m_i h_i$$

质心的定义:

$$h_C = \frac{\sum \Delta m_i h_i}{\sum \Delta m_i} = \frac{\sum \Delta m_i h_i}{M}$$



$$E_P = Mgh_C$$



设势能零点在x-axis,
 h_c 为质心到势能零点的距离.

如刚体在重力矩作用下转动，计入刚体的重力势能后，如满足守恒条件，即其它力矩做功为零或无其它力矩，机械能守恒定律：

$$\frac{1}{2}I\omega^2 + \text{势能} = \text{constant}$$

例9. 一长为 l ，质量为 M 的杆可绕支点 O 自由转动。一质量为 m ，速度为 v 的子弹射入距支点为 a 的棒内。若棒偏转角为 30° 。问子弹的初速度为多少。

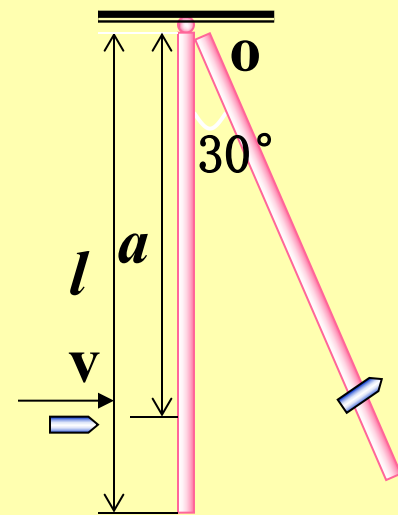
解：选子弹、杆为一系统，在碰撞瞬间重力和转轴的支撑力对转轴的力矩都为零，故系统对转轴的**角动量守恒**，设碰撞后两者转动的角速度为 ω

$$mva = ma^2\omega + \frac{1}{3}Ml^2\omega$$

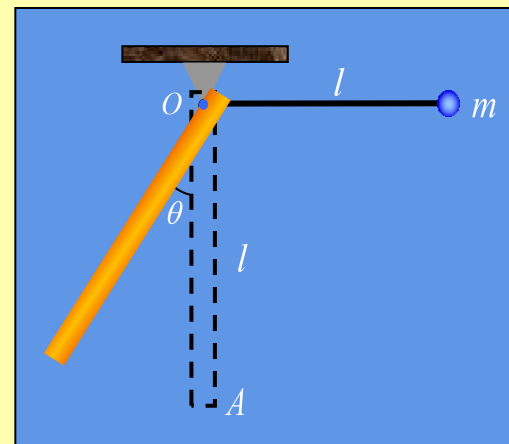
子弹和杆一起转动过程，只有重力做功，**系统机械能守恒**：

$$\frac{1}{2}\left(\frac{1}{3}Ml^2 + ma^2\right)\omega^2 = mga(1 - \cos 30^\circ) + Mg\frac{l}{2}(1 - \cos 30^\circ)$$

$$v = \frac{1}{ma} \sqrt{\frac{g}{6}(2 - \sqrt{3})(Ml + 2ma)(Ml^2 + 3ma^2)}$$



例10. 长为 l 的均质细直杆 OA ，一端悬于 O 点铅直下垂，如图所示。一单摆也悬于 O 点，摆线长也为 l ，摆球质量为 m 。现将单摆拉到水平位置后由静止释放，摆球在 A 处与直杆作完全弹性碰撞后恰好静止。试求：(1) 细直杆的质量 M ；(2) 碰撞后细直杆摆动的最大角度 θ 。（忽略一切阻力）



解：(1) 选单摆和细杆为系统，在摆球和细杆碰撞的瞬间，系统所受外力矩为零，故**角动量守恒**

$$I_m \omega_m = I_M \omega_M$$

又二者是完全弹性碰撞，故**系统的动能守恒**

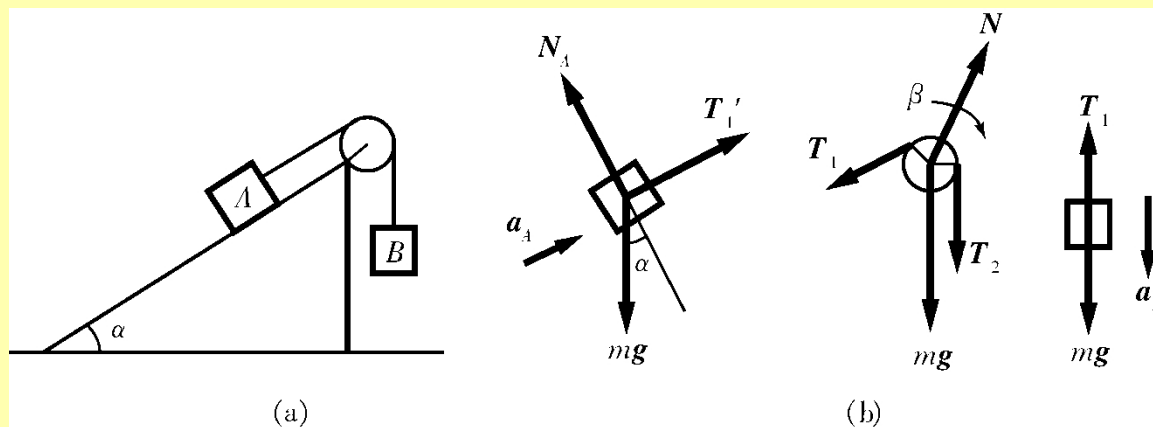
$$\frac{1}{2} I_m \omega_m^2 = \frac{1}{2} I_M \omega_M^2$$

解得 $I_m = I_M \quad \rightarrow \quad ml^2 = \frac{1}{3} Ml^2 \quad \therefore M = 3m$

(2) 选摆球、细杆和地球为系统，整个过程只有内保守力重力做功，故**系统的机械能守恒**：

$$mgl = Mg \frac{l}{2} (1 - \cos \theta) \quad \therefore \cos \theta = \frac{1}{3} \quad \theta = \arccos \frac{1}{3} = 70.5^\circ$$

例11 如图 (a) 所示, 质量均为 m 的两物体A, B. A放在倾角为 α 的光滑斜面上, 通过定滑轮由不可伸长的轻绳与B相连. 定滑轮是半径为 R 的圆盘, 其质量也为 m . 物体运动时, 绳与滑轮无相对滑动. 求绳中张力 T_1 和 T_2 及物体的加速度 a (轮轴光滑).



解: 物体A, B, 定滑轮受力图见图(b). 对于作平动的物体A, B, 分别由牛顿定律得

$$T'_1 - mg \sin \alpha = ma_A \quad (1)$$

$$mg - T'_2 = ma_B \quad (2)$$

$$\text{又} \quad T'_1 = T_1, \quad T'_2 = T_2. \quad (3)$$

对定滑轮, 由转动定律得

$$T_2 R - T_1 R = I \beta \quad (4)$$

由于绳不可伸长，所以

$$a_A = a_B = R\beta \quad \text{⑤}$$

$$I = \frac{1}{2}mR^2$$

联立式①，②，③，④，⑤得

$$T_1 = \frac{2+3\sin\alpha}{5}mg$$

$$T_2 = \frac{3+2\sin\alpha}{5}mg$$

$$a_A = a_B = \frac{2(1-\sin\alpha)}{5}g$$