

# 第一章

## 速度、加速度

①  $v = \frac{dx}{dt}$ ,  $a = \frac{dv}{dt}$

### 1.6 巧妙移项积分

① 一维运动给出已知条件

(1)  $a = f(t)$

(2)  $a = f(x)$   $a = \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dx} \frac{dx}{dt} = v \frac{dv}{dx} = f(x)$

(3)  $a = f(v)$   $a = \frac{dv}{dt} = f(v) \Rightarrow \frac{dv}{f(v)} = dt$

法向加速度  $a_n = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{|\Delta \vec{v}|}{\Delta t} = \frac{v^2}{R}$  方向改变快慢

切向加速度  $a_t = \frac{dv}{dt}$  速度改变快慢

位移  $\vec{r} = f(t)\vec{i} + g(t)\vec{j}$

速度  $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = f'(t)\vec{i} + g'(t)\vec{j}$

加速度  $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = f''(t)\vec{i} + g''(t)\vec{j}$

速率  $v = \sqrt{f'^2(t) + g'^2(t)}$

切向加速度  $a_t = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt} \sqrt{f'^2(t) + g'^2(t)}$

法向加速度  $a_n = \sqrt{a^2 - a_t^2} = \frac{v^2}{\rho}$

## 圆周运动的角量描述

(1) 角坐标  $\theta$ , x轴正向间的夹角

(2) 角位移  $\Delta\theta = \theta_2 - \theta_1$

(3) 角速度  $\omega = \frac{d\theta}{dt}$  rad/s

(4) 角加速度  $\beta = \frac{d\omega}{dt}$

$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{R}$

$\vec{a}_t = \vec{\beta} \times \vec{R}$

$\vec{a}_n = \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{R})$

## 伽利略变换

$\vec{r} = \vec{r}' + \vec{R}$

$\vec{v} = \vec{v}' + \vec{u}$

$\vec{a} = \vec{a}' + \vec{a}_J$

## 第二章

## 2.1 牛顿第二定律

① 分析

② 求各自的动力学方程

③ 求牵连方程

## 惯性力的引入

## 运动学问题

I. 已知运动过程求速度或加速度

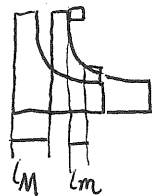
II. 已知速度或加速度求运动方程

## 一道经典题的三种做法

例：一个质量  $M$  半径  $R$  的滑槽静止于光滑水平地面上， $m$  小物从槽顶滑到槽底，求滑槽滑动距离

法一：微分版

设物块相对于滑槽的速度  $v'$ ，  
相对于地面  $v$



动量守恒  $\begin{cases} mv_x - MV = 0 \\ v_x = v' \sin \theta - V \end{cases}$

$m(v' \sin \theta - V) - MV = 0$

$mv' \sin \theta = (M+m)V$

$V = \frac{m}{M+m} v' \sin \theta$

而  $\int_0^t v_x dt = R = \int_0^t v' \sin \theta dt = R$

$\int_0^t V dt = \int_0^t \frac{m}{M+m} v' \sin \theta dt = \frac{m}{M+m} \int_0^t v' \sin \theta dt = \frac{m}{M+m} R$

法二：牵连关系

$mv_x - MV = 0 \Rightarrow v_x = \frac{M}{m} V$

$l_m = \int_0^t v dt$

$l_m = \int_0^t v_x dt = \int_0^t \frac{M}{m} V dt$

$= \frac{M}{m} \int_0^t V dt = \frac{M}{m} l_M$

而牵连关系

$l_m = R + (-l_M)$   
绝对位移 相对位移 牵连位移

$\frac{M}{m} l_M = R - l_M$

$\frac{M+m}{m} l_M = R \quad l_M = \frac{m}{M+m} R$

法三：质心法

设开始时坐标  $x_{10}, x_{20}$  结束时坐标  $x_1, x_2$

$x_c = \frac{m x_{10} + M x_{20}}{m + M} = \frac{m x_1 + M x_2}{m + M}$

$l_m = R + (-l_M)$

$\begin{cases} x_1 - x_{10} = R + [-(x_{20} - x_2)] \\ x_1 - x_{10} = R + x_2 - x_{20} \end{cases}$

$\frac{m(x_1 - x_{10})}{m + M} = \frac{M(x_{20} - x_2)}{m + M}$

$mR + m(x_2 - x_{20}) = M(x_{20} - x_2)$

$mR = (M+m)(x_{20} - x_2)$

$x_{20} - x_2 = \frac{m}{M+m} R$