

## 第三章 经典运动学

3-1 解: (1)对.

(2)错. 一般  $\frac{dv}{dt} = \pm |a_r| \neq a$ .

(3)与(4)均错,等式两端标量和矢量不统一.

3-2 如图,高出水面 $h$ 处岸边有人经定滑轮用绳拉水面的小船, $t$ 时刻绳长为 $l_0$ ,人收绳的速率为 $v_0$ ,求此时刻小船之速率。设人、绳、船 在同一竖直平面内。

解: 如图建立坐标系  $Oxy$ ,小船的总绳长为常数  $l$ ,在水平方向有

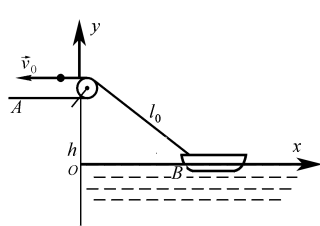


图 3-2

$$-x_A + \sqrt{x_B^2 + h^2} = l$$

$x_A$  为绳端位置,  $x_B$  为小船位置

$$\dot{x}_A = \frac{x_B \dot{x}_B}{\sqrt{x_B^2 + h^2}}$$

$$t \text{ 时刻 } \dot{x}_A = v_0 \quad \sqrt{x_B^2 + h^2} = l_0 \quad x_B = \sqrt{l_0^2 - h^2}$$

$$\therefore v_0 = \dot{x}_B \frac{\sqrt{l_0^2 - h^2}}{l_0}$$

其中  $\dot{x}_B$  为小船的速率

3-3 已知质点的运动学方程  $\vec{r} = 2t\vec{i} + 8t^2\vec{j} + 6\vec{k}$ , 求质点运动轨迹、速度和加速度。

解:  $\begin{cases} x = 2t \\ y = 8t^2 \\ z = 6 \end{cases}$  消去  $t$ ,  $\begin{cases} y = 2x^2 \\ z = 6 \end{cases}$  为轨道方程

$$\begin{aligned} \text{速度 } \vec{v} &= v_x \vec{i} + v_y \vec{j} + v_z \vec{k} \\ &= \dot{x} \vec{i} + \dot{y} \vec{j} + \dot{z} \vec{k} \\ &= 2\vec{i} + 16t\vec{j} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{加速度 } \vec{a} &= \ddot{x} \vec{i} + \ddot{y} \vec{j} + \ddot{z} \vec{k} \\ &= 16\vec{j} \end{aligned}$$

3-4 一质点作直线运动,其加速度  $a_x = -A\omega^2 \cos \omega t$ ,  $t=0$  时  $v_x=0$ ,  $x=A$ , 其中  $A, \omega$  为正值常量,求此质点的运动学方程。

解:  $\therefore a_x = -A\omega^2 \cos \omega t$

$$\therefore dv_x = -A\omega^2 \cos \omega t dt$$

$$\int_{v_{x0}}^{v_x} v_x = \int_0^t -A\omega^2 \cos \omega t \, dt$$

$$v_x = -A\omega \sin \omega t$$

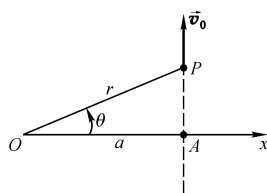
$$\therefore dx = -A\omega \sin \omega t$$

$$\int_{x_0}^x dx = \int_0^t -A\omega \sin \omega t$$

$$x - x_0 = A \cos \omega t \Big|_0^t$$

$$x = A \cos \omega t$$

3-5 如图极坐标系, 有一质点沿垂直于极轴  $Ox$  到  $O$  点距离  $\overline{OA} = a$  的直线以匀速率  $v_0$  运动, 求质点位于  $P$  点时的加速度分量  $a_r, a_\theta$ 。



解:  $\vec{v} = \vec{v}_\theta$  (常矢量)

$$\therefore \vec{a} = \dot{\vec{v}} = 0$$

$$\therefore a_r = 0 \quad a_\theta = 0$$

图3.7

3-6 解: 以  $O$  点为极点, 沿管的初始方向建立极轴  $Ox$ , 规定极角的正方向为管转动的方向.

设初始时  $t = 0$ , 运动方程 
$$\begin{cases} r = bt \\ \theta = ct \end{cases}$$

消去  $t$ , 得:  $r = \frac{b}{c} \theta$  (阿基米德螺旋线)

质点的速度和加速度:

$$\vec{v} = \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta = b \vec{e}_r + cbt \vec{e}_\theta$$

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (r \ddot{\theta} + 2\dot{r} \dot{\theta}) \vec{e}_\theta$$

$$= -c^2 b t \vec{e}_r + 2cb \vec{e}_\theta$$

$$a = \sqrt{a_r^2 + a_\theta^2} = cb \sqrt{c^2 t^2 + 4}$$

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{a_\theta}{-a_r} = \frac{2}{ct}$$

$t = 0$  时,  $\alpha = 90^\circ \quad a = 2cb$

$a$  的大小随  $t$  增加, 方向逐渐靠近  $\overline{AO}$  方向

3-7 有一根细杆在水平面内绕其一端  $O$  转动, 角速度不变, 其大小为  $\omega$ , 一小虫由  $t=0$  开始, 从  $O$  点沿杆向外爬动, 小虫到  $O$  点的距离与  $t^2$  成正比, 比例系数为  $a$ , 求小虫的速度和加速度。

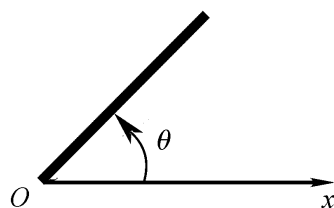


图3.8

解: 以  $O$  为极点建立极坐标系  $Ox$ ,  $t=0$  时, 杆与极轴  $Ox$  重合

$$\therefore \begin{cases} \theta = \omega t \\ r = at^2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \dot{\theta} = \omega \\ \dot{r} = 2at \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \ddot{\theta} = 0 \\ \ddot{r} = 2a \end{cases}$$

$$\vec{v} = v_r \vec{e}_r + v_\theta \vec{e}_\theta$$

$$= \dot{r} \vec{e}_r + r \dot{\theta} \vec{e}_\theta$$

$$= 2at \vec{e}_r + a\omega t^2 \vec{e}_\theta$$

$$\vec{a} = a_r \vec{e}_r + a_\theta \vec{e}_\theta$$

$$= (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \vec{e}_r + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) \vec{e}_\theta$$

$$= (2a - a\omega^2 t^2) \vec{e}_r + 4a\omega t \vec{e}_\theta$$

3-8 如果质点的切向加速度  $a_t$  和法向加速度  $a_n$  的以下情况, 试问质点作何种运动?

(1)  $a_t = 0, a_n = 0$ ;

(2)  $a_t \neq 0, a_n = 0$ ;

(3)  $a_t = 0, a_n \neq 0$ ;

(4)  $a_t \neq 0, a_n \neq 0$

解: (1)  $a_t = \dot{s} = 0 \Rightarrow \dot{s} = \text{常数}$  匀速率运动

$\Rightarrow$  匀速直线运动

$$a_n = R\dot{\theta}^2 = 0 \Rightarrow \theta = \text{常数} \quad \text{直线运动}$$

(2)  $a_t \neq 0$  变速率运动

$\Rightarrow$  变速直线运动

$$a_n = 0 \quad \text{直线运动}$$

(3)  $a_t = 0$  匀速率运动

$\Rightarrow$  匀速率圆周运动

$$a_n \neq 0 \quad \text{圆周运动}$$

(4)  $a_t \neq 0$  变速率运动

$\Rightarrow$  变速圆周运动

$$a_n \neq 0 \quad \text{圆周运动}$$

3-9 汽车在半径为 100m 的圆弧形轨道上刹车, 自刹车开始其弧长方程  $s = 10t - t^3$  (单位分别为 m、s), 求汽车在  $t = 1s$  时的速度和加速度。

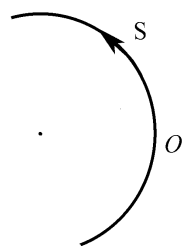


图3.9

解: 以圆弧轨道的刹车起点为坐标原点, 汽车运动方向为弧长正方向建立自然坐标系

$$s = 10t - t^3$$

$$\vec{v} = v_t \vec{t} = \dot{s} \vec{t}$$

$$= 10 - 3t^2 \vec{t}$$

当  $t = 1s$  时

$$\vec{v} = 7\vec{t}$$

$$\vec{a} = a_t \vec{t} + a_n \vec{n}$$

$$= \dot{v}_t \vec{t} + \frac{v_t^2}{R} \vec{n}$$

$$= -6\vec{t} + \frac{100 - 60t^2 + 9t^4}{100} \vec{n}$$

当  $t = 1s$  时  $\vec{a} = -6\vec{t} + \frac{49}{100} \vec{n}$

3-10 一质点从静止出发沿半径为  $R = 2m$  的圆周运动, 切向加速度  $a_t = 2m \cdot s^{-2}$ , 问经过多长时间它的加速度矢量与半径成  $45^\circ$  角, 在这个时间内质点经过的路程为多少?

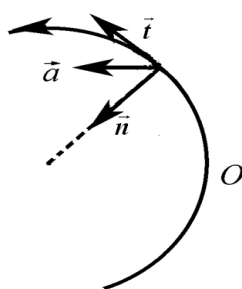


图3-10

解: 加速度矢量与半径成  $45^\circ$  角, 即为

$$\frac{a_t}{a_n} = \tan 45^\circ$$

$$a_t = 2, \quad t = 0 \text{ 时 } v_t = 0$$

$$\int_0^{v_t} dv_t = \int_0^t a_t dt$$

$$v_t = 2t \left( \frac{m}{s} \right) \quad R = 2(m)$$

$$a_n = \frac{v_t^2}{R} = \frac{4t^2}{2} = 2t^2 \quad \left( \frac{m}{s^2} \right)$$

$$\frac{a_t}{a_n} = t^2 = \tan 45^\circ$$

$$t = 1(s)$$

$$v_t = 2t$$

$$ds = 2t \, dt$$

$$\int_0^s ds = \int_0^t 2t \, dt$$

$$s = t^2 \quad (\text{m})$$

$$\therefore s = 1 \quad (\text{m})$$