

# 碰撞理论的应用

曾凡林

哈尔滨工业大学理论力学教研组



## 本讲主要内容

- 1、碰撞问题举例
- 2、碰撞对绕定轴转动刚体的作用

# 1、碰撞问题举例

应用**动量定理**和**动量矩定理**的积分形式，并用**恢复因数**建立补充方程，可以分析碰撞前后物体运动与其受力之间的关系。

**例1** 两物体的质量分别为 $m_1$ 和 $m_2$ ，恢复因数为 $e$ ，产生对心正碰撞。

求：碰撞结束时各自质心的速度和碰撞过程中动能的损失。

解：两物体同向运动，碰撞的条件是 $v_1 > v_2$ 。取两物体组成的质点系为研究对象，因为无外碰撞冲量，质点系动量守恒。

### (1) 速度

假设碰撞结束时，两物体质心的速度分别为 $v'_1$ 和 $v'_2$ ，由**冲量定理**，往法线方向（直线 $BB$ ）投影，有：

$$m_1 v_1 + m_2 v_2 = m_1 v'_1 + m_2 v'_2$$

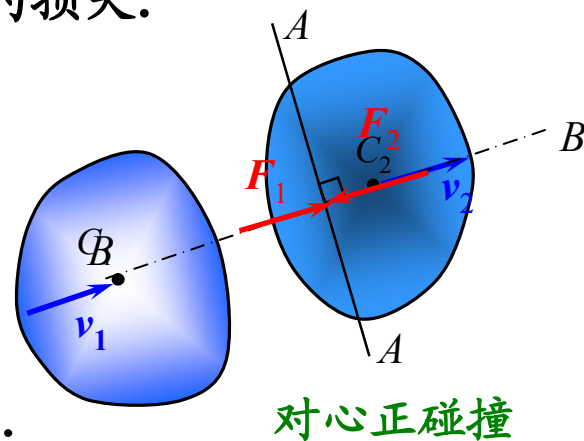
由**恢复因数**的定义有：  $e = \frac{v'_2 - v'_1}{v_1 - v_2}$

联立解得：

$$\left. \begin{aligned} v'_1 &= v_1 - (1+e) \frac{m_2}{m_1 + m_2} (v_1 - v_2) \\ v'_2 &= v_2 + (1+e) \frac{m_1}{m_1 + m_2} (v_1 - v_2) \end{aligned} \right\}$$

如果 $m_1 \gg m_2$ ，则 $v'_1 \approx v_1$ ， $v'_2 = v_1 + e(v_1 - v_2)$ 。

即物体1速度**几乎不变**，物体2的速度**大于物体1**。



- 在理想情况下,  $e=1$ , 有:

$$v_1' = v_1 - \frac{2m_2}{m_1 + m_2}(v_1 - v_2), \quad v_2' = v_2 + \frac{2m_1}{m_1 + m_2}(v_1 - v_2)$$

如果  $m_1=m_2$ , 则  $v_1'=v_2, v_2'=v_1$ . 即两物体在碰撞结束时交换了速度。

- 在极限情况下,  $e=0$ , 有:  $v_1' = v_2' = \frac{m_1v_1 + m_2v_2}{m_1 + m_2}$

即两物体在碰撞结束时, 两物体速度相同, 一起运动。

## (2) 动能

分别以  $T_1$  和  $T_2$  表示质点系在碰撞开始和结束时的动能, 有:

$$T_1 = \frac{1}{2}m_1v_1^2 + \frac{1}{2}m_2v_2^2, \quad T_2 = \frac{1}{2}m_1v_1'^2 + \frac{1}{2}m_2v_2'^2$$

碰撞过程中损失的动能为:

$$\begin{aligned} \Delta T &= T_1 - T_2 = \frac{1}{2}m_1(v_1^2 - v_1'^2) + \frac{1}{2}m_2(v_2^2 - v_2'^2) \\ &= \frac{1}{2}m_1(v_1 - v_1')(v_1 + v_1') + \frac{1}{2}m_2(v_2 - v_2')(v_2 + v_2') \end{aligned}$$

将前面得到的 $v'_1$ 和 $v'_2$ 的一般解代入得:

$$\Delta T = T_1 - T_2 = \frac{1}{2}(1+e)\frac{m_1m_2}{m_1+m_2}(v_1-v_2)[(v_1+v'_1)-(v_2+v'_2)]$$

由  $e = \frac{v'_2 - v'_1}{v_1 - v_2}$  得  $v'_2 - v'_1 = e(v_1 - v_2)$  代入上式, 得:

$$\Delta T = T_1 - T_2 = \frac{m_1m_2}{2(m_1+m_2)}(1-e^2)(v_1-v_2)^2$$

• 在理想情况下,  $e=1$ , 有 $\Delta T=0$ .

即发生完全弹性碰撞时, 系统动能没有损失, 碰撞前后系统具有相同的动能。

• 在极限情况下,  $e=0$ , 动能的损失为:  $\Delta T = T_1 - T_2 = \frac{m_1m_2}{2(m_1+m_2)}(v_1-v_2)^2$

如果第二个物体在碰撞前处于静止, 则 $v_2=0$ , 此时有:

$$\Delta T = T_1 - T_2 = \frac{m_1m_2}{2(m_1+m_2)}v_1^2 = \frac{m_2}{m_1+m_2}T_1$$

塑性碰撞中, 动能的损失与两物体的质量比有关。

当 $m_2 \gg m_1$ 时,  $\Delta T \approx T_1$ 。即系统碰撞前的动能几乎完全损失于碰撞过程。

当 $m_2 \ll m_1$ 时,  $\Delta T \approx 0$ 。即系统碰撞前的动能几乎完全没有损失。

**例2** 如图所示为一测量子弹速度的装置，称为**射击摆**，其是一个悬挂于水平轴 $O$ 的填满砂土的筒。当子弹水平射入砂筒后，使筒绕轴 $O$ 转过一偏角 $\varphi$ ，测量偏角的大小即可求出子弹的速度，已知摆的质量为 $m_1$ ，对于轴 $O$ 的转动惯量为 $J_O$ ，摆的重心 $C$ 到轴 $O$ 的距离为 $h$ ，子弹的质量为 $m_2$ ，子弹射入砂筒时子弹到轴 $O$ 的距离为 $d$ ，悬挂索的重量不计。求：子弹的速度。

解：以子弹与砂筒组成的质点系为研究对象，子弹射入砂筒并与砂筒一起运动可近似视为碰撞过程。

碰撞过程中，系统仅受重力和绳子的拉力这些外力的作用，它们对轴 $O$ 的矩等于零，所以碰撞前后系统对轴 $O$ 的动量矩不变。 设碰撞开始时子弹速度为 $v$ ，则： $L_{O1} = m_2 v d$

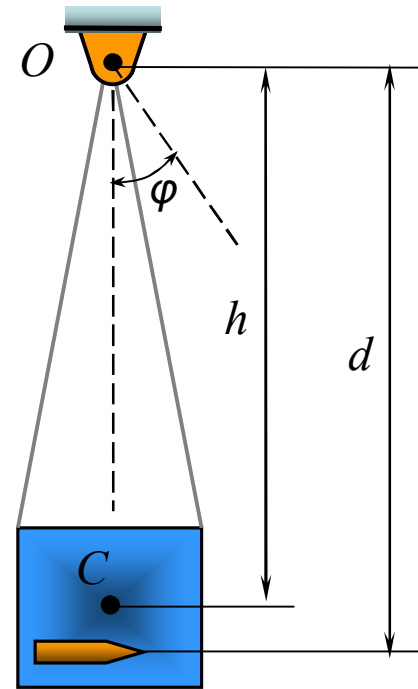
设碰撞结束时摆的角速度为 $\omega$ ，则： $L_{O2} = J_O \omega + m_2 \omega d^2$

二者相等，解得： $v = \frac{J_O + m_2 d^2}{m_2 d} \omega$

此后，子弹与砂筒一起绕 $O$ 轴转过 $\varphi$ 角至最高点，应用

**动能定理**，得到： $0 - (\frac{1}{2} J_O \omega^2 + \frac{1}{2} m_2 d^2 \omega^2) = -m_1 g h (1 - \cos \varphi) - m_2 g d (1 - \cos \varphi)$

$$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{m_1 h + m_2 d}{J_O + m_2 d^2} g} \cdot 2 \sin \frac{\varphi}{2} \Rightarrow v = \frac{2 \sin \frac{\varphi}{2}}{m_2 d} \sqrt{(J_O + m_2 d^2)(m_1 h + m_2 d) g}$$



**例3** 均质细杆长  $l$ ，质量为  $m$ ，速度为  $v$  平行于杆，杆与地面成  $\theta$  角，斜撞于光滑地面，设为完全弹性碰撞。

求：碰撞后杆的角速度。

解：杆在碰撞过程中做平面运动，碰撞前杆的角速度  $\omega_1=0$ ，假设碰撞后角速度为  $\omega_2$ ，质心  $C$  和  $A$  点撞击后的速度如图所示。

地面光滑，杆只受到竖直方向的碰撞冲量  $I$ 。

由刚体平面运动碰撞方程，得到：

$$\begin{cases} mv'_{Cx} - mv_{Cx} = \sum I_x & (1) \\ mv'_{Cy} - mv_{Cy} = \sum I_y & (2) \\ J_C \omega_2 - J_C \omega_1 = \sum M_C(I^{(e)}) & (3) \end{cases}$$

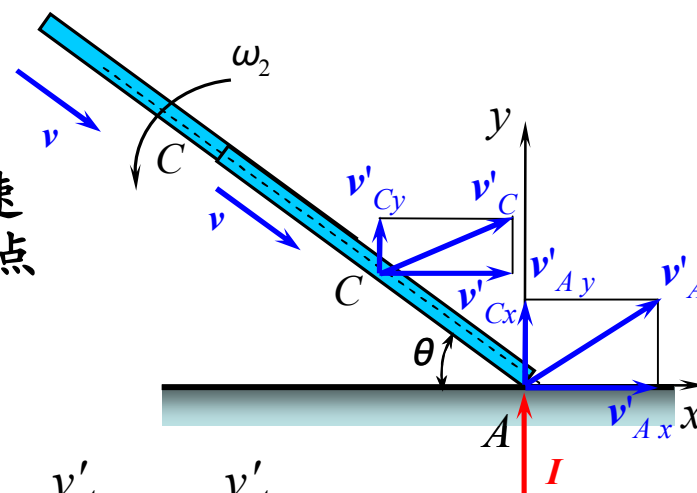
针对式(1)，由于  $I_x=0$ ，所以有：

$$v'_{Cx} = v_{Cx} = v_C \cos \theta = v \cos \theta$$

为了表示  $A$  点的速度，选质心为基点，有：  $v'_A = v'_C + v'_{AC}$

沿  $y$  轴投影，得到：

$$v'_{Ay} = v'_{Cy} + \frac{l}{2} \cos \theta \cdot \omega_2$$



由恢复因数  $e = \frac{v'_{Ay}}{v_{Ay}} = \frac{v'_{Ay}}{v \sin \theta} = 1$

得  $v'_{Ay} = v \sin \theta$

代入左侧  $v'_{Ay}$  的表达式，得到：

$$v \sin \theta = v'_{Cy} + \frac{l}{2} \omega_2 \cos \theta \quad (4)$$

针对式(2)和式(3)，可得：

$$\begin{cases} mv'_{Cy} + mv \sin \theta = I \\ \frac{1}{12} ml^2 \omega_2 = I \cdot \frac{l}{2} \cos \theta \end{cases}$$

消去  $I$  得到  $v'_{Cy} = \frac{l \omega_2}{6 \cos \theta} - v \sin \theta$

代入式(4)得  $\omega_2 = \frac{6v \sin 2\theta}{(1 + 3 \cos^2 \theta)l}$