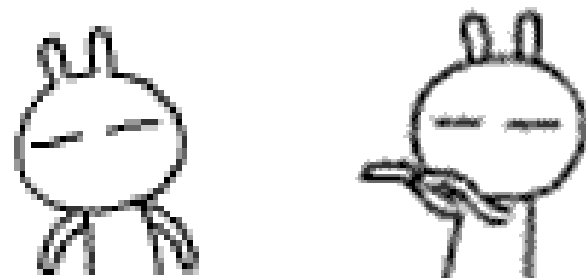


本节课作业

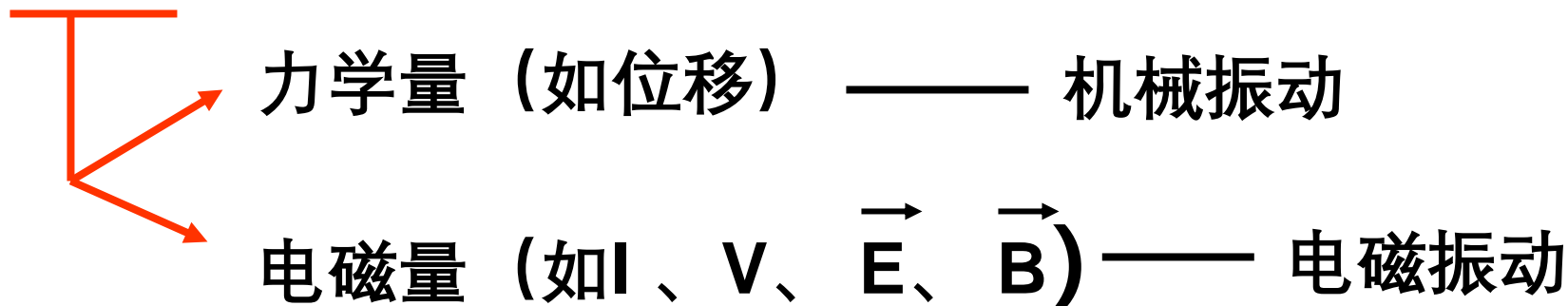
P71: 11-T1~T4

振动与波动是与人类生活和科学技术密切相关的一种基本运动形式。

广义地说什么是振动？



一物理量在某一定值附近周期性变化的现象称振动。



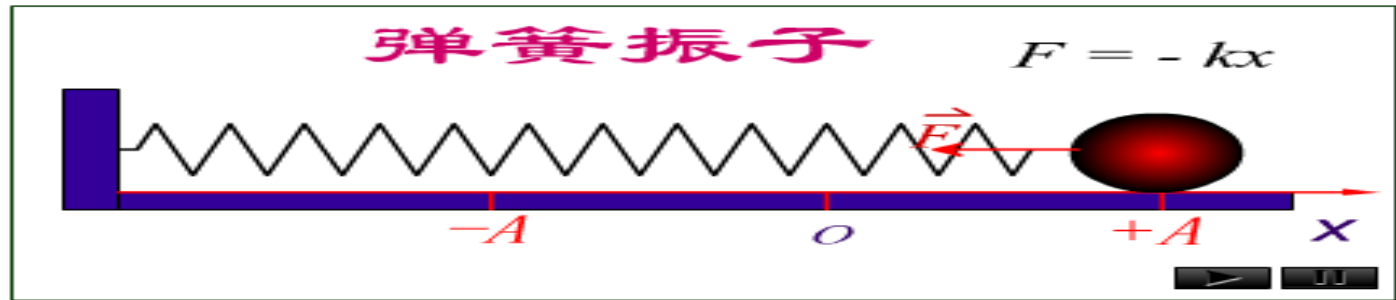
最基本、最简单、最重要的振动是简谐振动。

一、简谐振动的特征与规律

$$F_{\text{合}} = -kx$$

$$F_{\text{合}} = ma$$

$$a = \frac{d^2 x}{dt^2}$$



$$a = -\frac{k}{m}x = -\omega^2 x$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$$

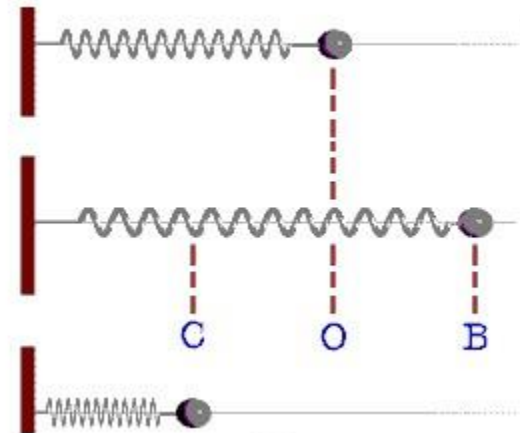
$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

简谐振动的运动方程
x可代表任意物理量

解 $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$ 可得

振动方程

$$x = A \cos(\omega t + \phi)$$



A：振幅，振动的最大幅度(绝对值)。

ω ：圆频率，描述谐振动快慢的物理量。

由系统的性质决定，故称**固有频率**。

$\omega t + \phi$ ：位相，表征任一时刻 t 的振动状态。

ϕ ：初位相，表征 $t=0$ 时刻的振动状态。

$$x = A \cos(\omega t + \phi)$$

速度 $v = \frac{dx}{dt} = -A\omega \sin(\omega t + \phi)$

加速度 $a = \frac{dv}{dt} = -A\omega^2 \cos(\omega t + \phi)$

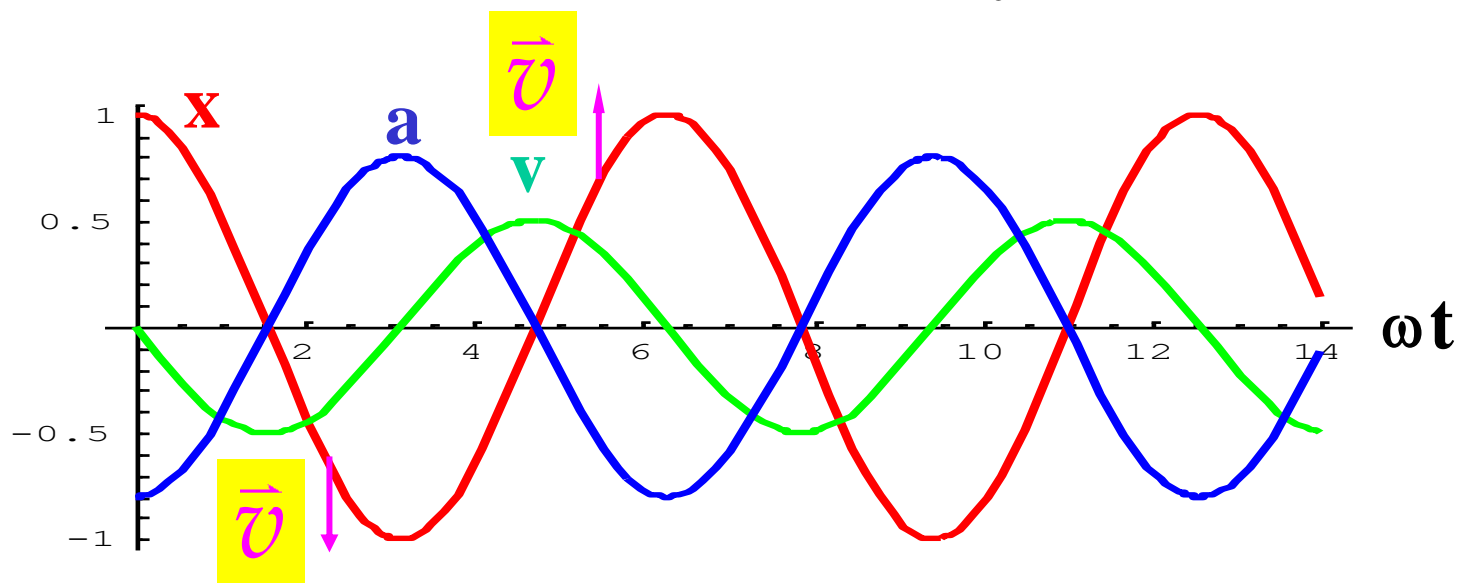
当 $t=0$, $x=x_0$, $v=v_0$ 时

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2}$$

振幅

$$\phi = \operatorname{tg}^{-1} \frac{-v_0}{\omega x_0}$$

初位相



➤ 周期 T :

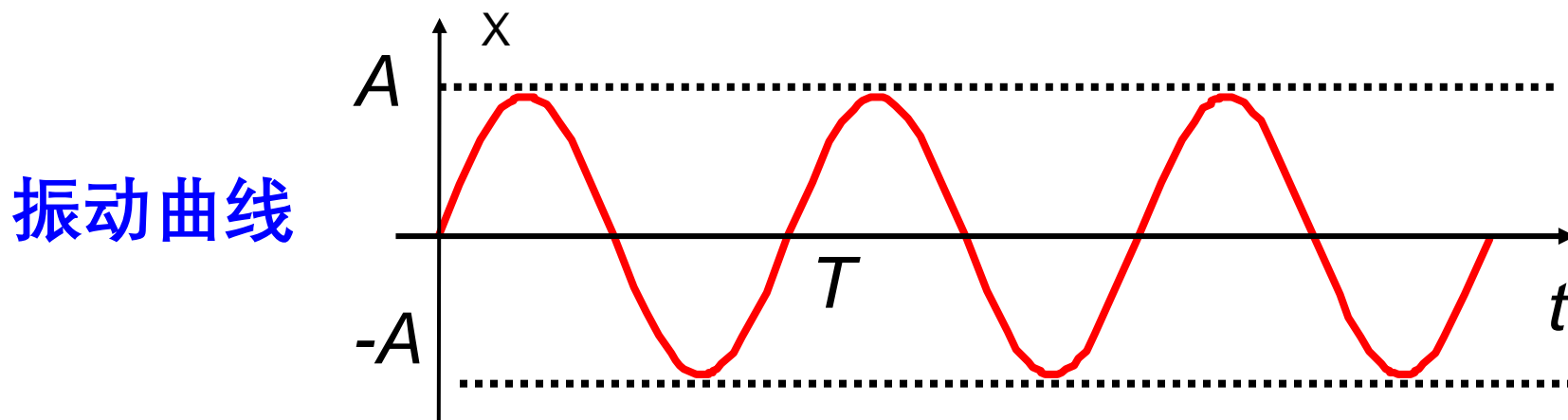
物体完成一次全振动所需的时间.

➤ 频率 ν :

物体在单位时间内完成全振动的次数.

➤ 角频率 ω :

$$\omega = 2\pi\nu, \quad T = 1/\nu = 2\pi/\omega \Rightarrow \omega = 2\pi/T$$



A 、 ω 、 ϕ 为系统的三个特征量。

$$x=A\cos(\omega t+\phi)$$

谐振动问题类型：

- (1) 证明为谐振动，并求周期
- (2) 写出振动方程

由初始条件 (x_0, v_0) 定 A, ϕ

注意：振动状态由 (x, v) 描述。

若 $t=0$ ， 位移 x_0 ， 速度 v_0 （初始条件）

则可得

$$\begin{cases} A=\sqrt{x_0^2+(v_0/\omega)^2} \\ \operatorname{tg} \phi=-\frac{v_0}{\omega x_0} \end{cases}$$

然后根据 v_0 的正负决定 ϕ 的取舍！ $v_0=-A\omega\sin\phi$

例1:某物体沿X轴(向右为正方向)作谐振动, 其振动周期 $T=\pi$ s, $t=0$ 时, $x_0=4$ m, $v_0=6$ m/s, 且向右运动。求物体的运动方程。

解: $x=A\cos(\omega t+\varphi)$ $v=-\omega A\sin(\omega t+\varphi)$

$$\omega=\frac{2\pi}{T}=2 \text{ rad/s} \quad A=\sqrt{x_0^2+(\frac{v_0}{\omega})^2}=\sqrt{4^2+3^2}=5 \text{ m}$$

$$\varphi=\text{tg}^{-1}\frac{-v_0}{\omega x_0}=\text{tg}^{-1}(-\frac{6}{4\times 2})= < \begin{matrix} 143^\circ \\ -36.8^\circ \end{matrix} \xrightarrow{\text{舍去}}$$

$$v_0=-A\omega\sin\varphi \quad \text{而 } v_0>0,$$

所以, $\varphi=-36.8^\circ=-0.64 \text{ rad}$

故, 所求的运动方程为

$$x=5\cos(2t-0.64)\text{m}$$

由 v_0 定 φ 的取舍!

$$A=\sqrt{x_0^2+(v_0/\omega)^2}$$
$$\text{tg } \varphi=\frac{-v_0}{\omega x_0}$$

例2. 单摆长 l (1) 证明小角度摆动为简谐振动, 并求周期。

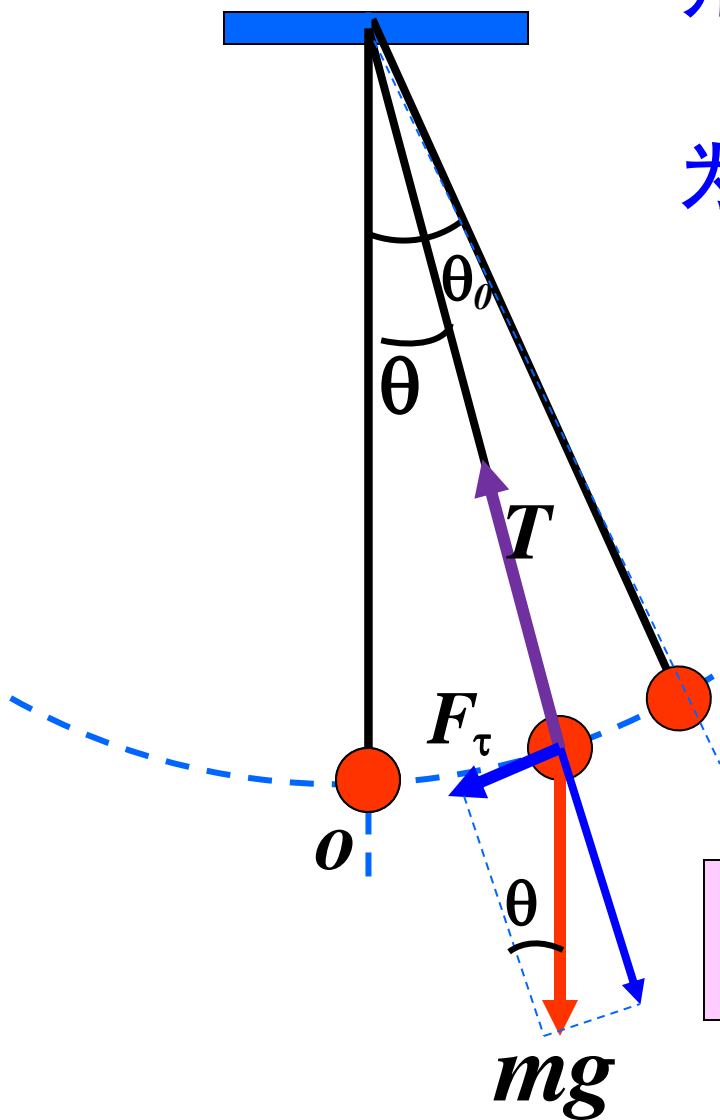
(2) 若将摆拉至最大角度 θ_0 放手为计时起点, 写出振动方程。

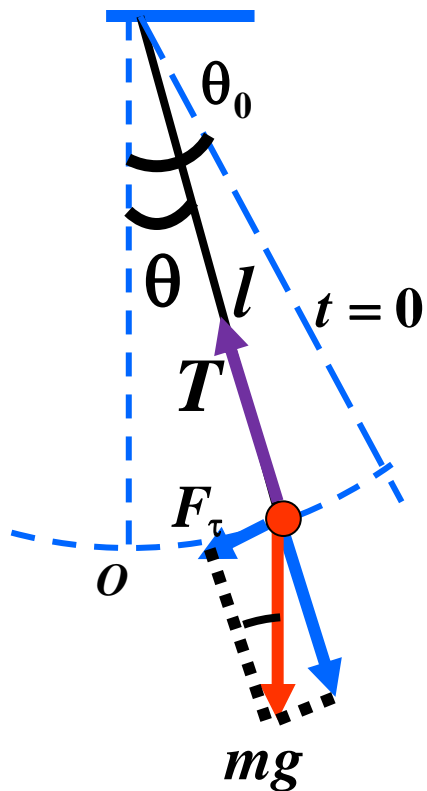
解: (1) 摆沿圆弧运动, 只需分析任意角位移 θ 处切向力:

切向力大小 $F_\tau = mg \sin\theta \approx mg\theta$

(小角度 $\sin\theta = \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} \dots \approx \theta$)

考虑方向 $F_\tau = -mg\theta$





$$F_{\tau} = ma_{\tau} = -mg\theta$$

$$\text{又 } a_{\tau} = \frac{dv}{dt} = l \frac{d^2\theta}{dt^2} \quad (v = l \frac{d\theta}{dt})$$

$$\therefore l \frac{d^2\theta}{dt^2} = -g\theta \quad \text{即} \quad \frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{l}\theta = 0$$

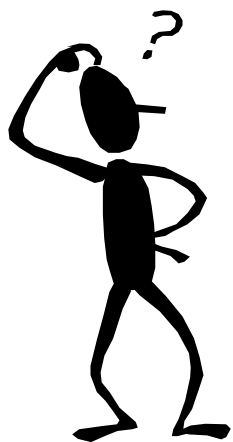
$$\omega = \sqrt{\frac{g}{l}}$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

(2) 振动方程 $\theta = \theta_m \cos(\omega t + \varphi)$

$t=0$ 初角位移 θ_0 , 初角速度 $\Omega_0 = 0$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{角振幅 } \theta_m = \sqrt{\theta_0^2 + \left(\frac{\Omega_0}{\omega}\right)^2} = \theta_0 \\ \text{tg } \phi = -\frac{\Omega_0}{\omega\theta_0} = 0 \end{array} \right. \rightarrow \varphi = \begin{cases} 0 \\ \pi \end{cases} ?$$



$$\varphi = \begin{cases} 0 \\ \pi \end{cases} \quad \text{哪一个是 } \varphi \text{ 的正确值?}$$

$$\because \theta_0 = \theta_0 \cos \varphi \longrightarrow \cos \varphi = 1$$

故应取初位相 $\varphi = 0$

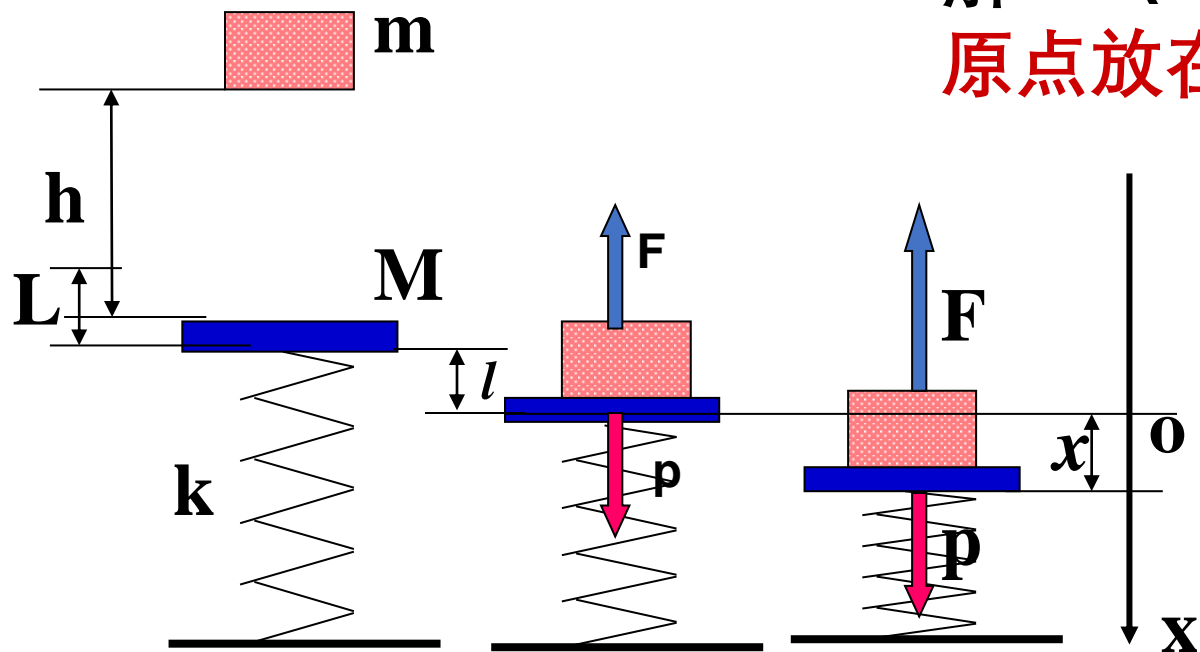
φ 取值范围 $(0, 2\pi)$ 或 $(-\pi, \pi)$ 之间。

$$\therefore \text{振动方程 } \theta = \theta_0 \cos\left(\sqrt{\frac{g}{l}}t\right)$$

例3. 已知: M, m, h, k .

(1) 证明物从静止落下与板粘在一起后作简谐振动, 并求周期。

(2) 当物与板相碰时作为计时起点, 写出振动方程。

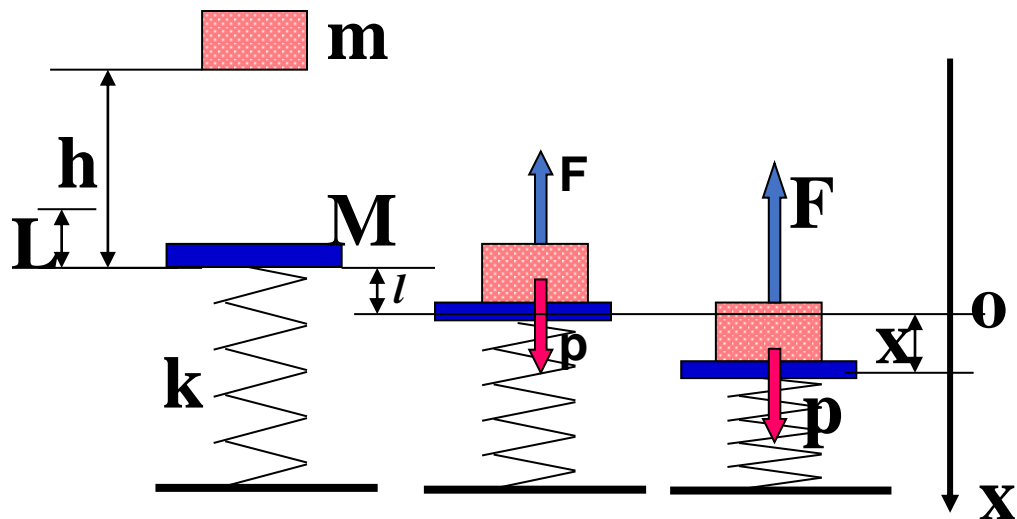


解: (1) 首先选一坐标系,
原点放在受力平衡处。

$$Mg = kL$$

$$(m + M)g = k(L + l)$$

任意 x 处分析受力:



任意 x 处分析受力：

$$\left\{ \begin{array}{l} P = (M + m)g \\ F = k(L + l + x) \end{array} \right.$$

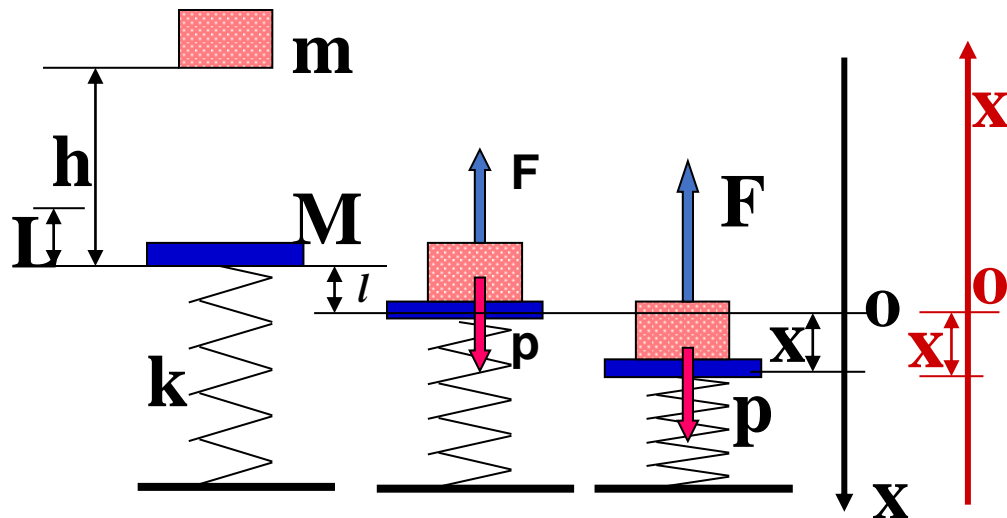
合力=?

$$F_{\text{合}} = (M + m)g - k(L + l + x) = -kx$$

由 $(M + m) \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx$ 得

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{M + m} x = 0 \quad \text{即} \quad \frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0 \quad \text{为简谐振动}$$

其中 $\omega = \sqrt{\frac{k}{M + m}} \quad \longrightarrow \quad T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{M + m}{k}}$



(2) $t=0$?

$$\left\{ \begin{array}{l} x_0 = -l = -mg/k \\ v_0 = \frac{m\sqrt{2gh}}{M+m} \end{array} \right.$$

(注意正负号!)

代入公式得

$$A = \sqrt{x_0^2 + (v_0/\omega)^2} = \sqrt{(mg/k)^2 + 2ghm^2/(M+m)k}$$

$$\varphi = \text{tg}^{-1}(-v_0/\omega x_0) = \text{tg}^{-1} \sqrt{2kh/(M+m)g}$$

取III象限值
取I象限值

振动方程为

$$x = \sqrt{\left(\frac{mg}{k}\right)^2 + \frac{2ghm^2}{(M+m)k}} \cos\left(\sqrt{\frac{k}{M+m}}t + \text{tg}^{-1} \sqrt{\frac{2kh}{(M+m)g}}\right)$$

讨论：若 x 轴向上为正，写方程有那些变化？

$$F_{\text{合}} = -(M+m)g + k(L+l-x) = -kx$$

第3节 谐振动的矢量图示 谐振动的能量

Vector Graph of Simple Harmonic Motion

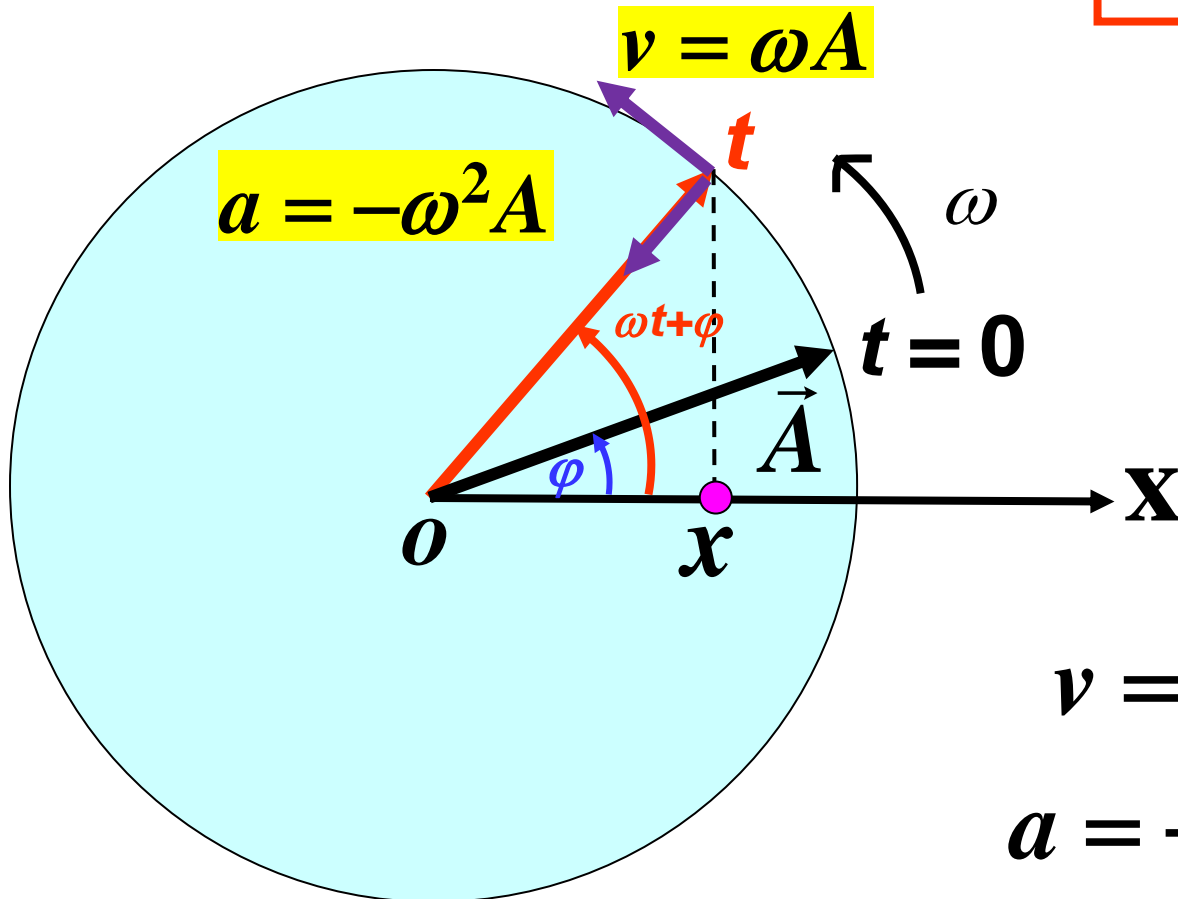
Energy in Simple Harmonic Motion

3.1 谐振动的矢量图示

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

φ : 初位相

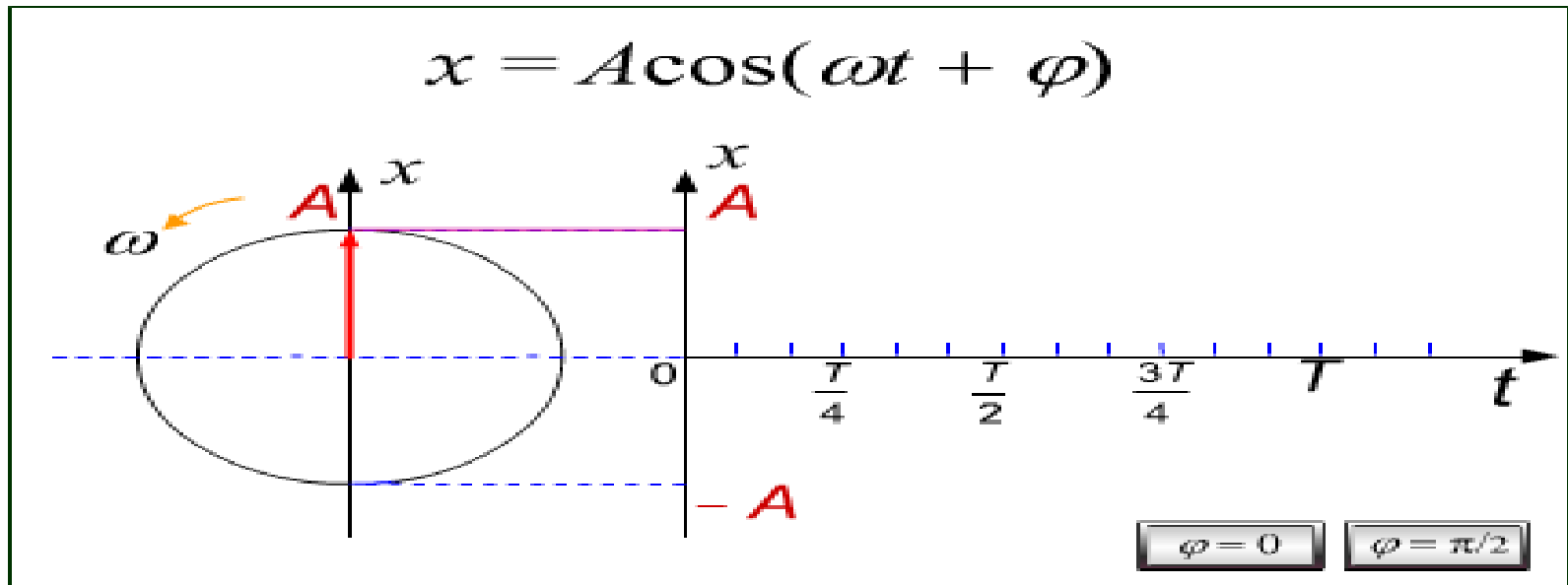
$\omega t + \varphi$: 位相



$$v = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

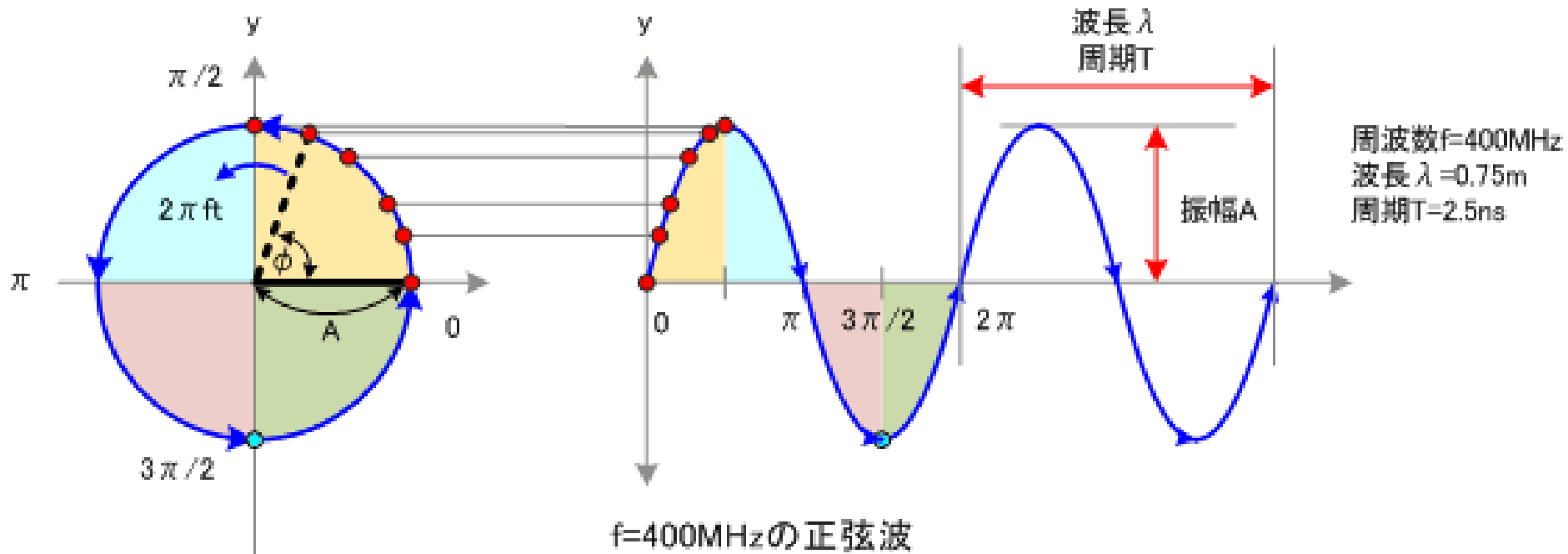
$$a = -\omega^2 A \cos(\omega t + \varphi)$$

用旋转矢量图画简谐运动的 $x-t$ 图



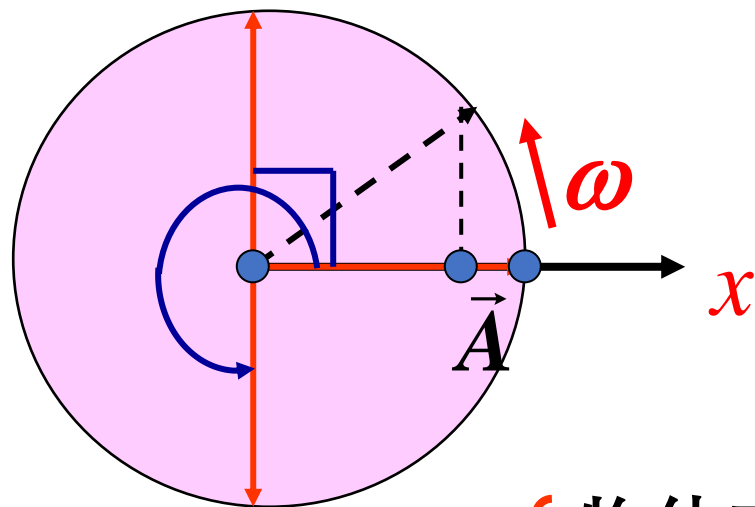
$$T = 2\pi / \omega \quad (\text{旋转矢量旋转一周所需的时间})$$

用旋转矢量图画简谐运动的 $x-t$ 图



(旋转矢量旋转一周所需的时间)

利用旋转矢量很容易由相位确定简谐振动的运动状态



位相“ $\omega t + \varphi$ ”:
表示物体任意时刻的运动状态

$$\omega t + \varphi \rightarrow (x, v)$$

$\omega t + \varphi = 0$ { 物体在**正向**位移极大处,速度为零
下个时刻要向 **x**轴的**负**方向运动

$\omega t + \varphi = \frac{\pi}{2}$ { 物体正越过原点,以**最大**速率运动
下个时刻要向 **x**轴的**负**方向运动

$\omega t + \varphi = \frac{3\pi}{2}$ { 物体正越过原点,以**最大**速率运动
下个时刻要向 **x**轴的**正**方向运动

例4. 一物体沿 x 轴作简谐振动, $A = 12\text{cm}$, $T = 2\text{s}$

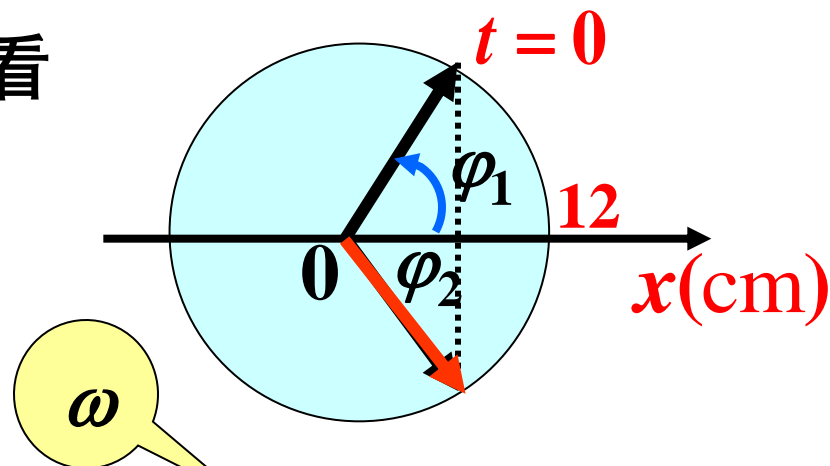
当 $t = 0$ 时, $x_0 = 6\text{ cm}$, 且向 x 正方向运动。

求 (1) 初位相 φ

(2) $t = 0.5\text{ s}$ 时, 物体的位置、速度、加速度

解: (1) 由旋转矢量图看

$$\begin{cases} \phi_1 = \frac{\pi}{3} \\ \phi_2 = -\frac{\pi}{3} \end{cases} \quad \checkmark$$



(2) $t = 0.5\text{s}$ 时

$$\begin{aligned} x &= A \cos\left(\frac{2\pi}{T}t + \varphi\right) = 12 \cos\left(\frac{2\pi}{2} \times 0.5 - \frac{\pi}{3}\right) \\ &= 6\sqrt{3} \text{ (cm)} \end{aligned}$$

$$v = -A\omega \sin(\omega t + \varphi) = -18.9 \text{ (s}^{-1}\text{)}$$

$$a = -A\omega^2 \cos(\omega t + \varphi) = -103 \text{ (cm / s}^2\text{)}$$

例4. 一物体沿 x 轴作简谐振动, $A = 12\text{cm}$, $T = 2\text{s}$

当 $t = 0$ 时, $x_0 = 6\text{ cm}$, 且向 x 正方向运动。

求 (3) 在 $x = -6\text{ cm}$ 处且向 x 负方向运动时,
物体的速度、加速度以及从这一位置
回到平衡位置需的时间。

解: (用解析法)

$$-6 = 12 \cos\left(\pi t - \frac{\pi}{3}\right)$$

$$\left(\pi t - \frac{\pi}{3}\right) = \frac{2\pi}{3} \Rightarrow t = 1(\text{s})$$

将 $t = 1\text{ s}$ 代入(2)中 v 、 a 的解析式, 求得:

$$v = -12\pi \sin\left(\pi \times 1 - \frac{\pi}{3}\right) = -32.7 (\text{cm/s})$$

$$a = -12\pi^2 \cos\left(\pi \times 1 - \frac{\pi}{3}\right) = 59.2 (\text{cm/s}^2)$$

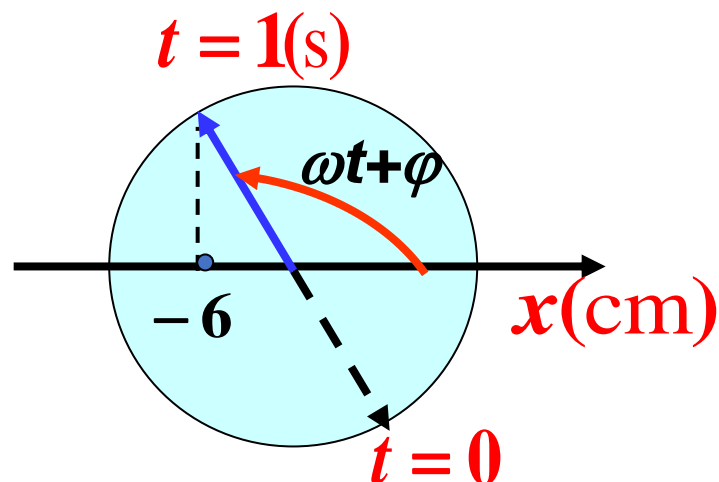
最简单的解法是用旋转矢量法

$$x = -6\text{cm}$$

与 $t=0$ 相比较知:

振动物体经过了 $T/2$

故 $t=1\text{ s}$ 再求得 v, a

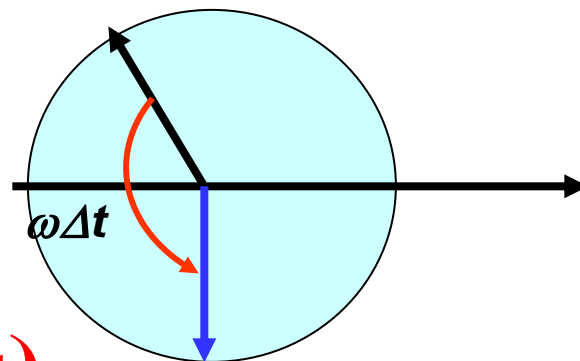


从这一位置回到平衡位置 所需的时间:

$$\Delta t = ?$$

$$\omega \Delta t = \frac{\pi}{3} + \frac{\pi}{2} = \frac{5\pi}{6}$$

$$\Delta t = \frac{5\pi}{6\pi} = \frac{5}{6} \approx 0.833 \text{ (s)}$$



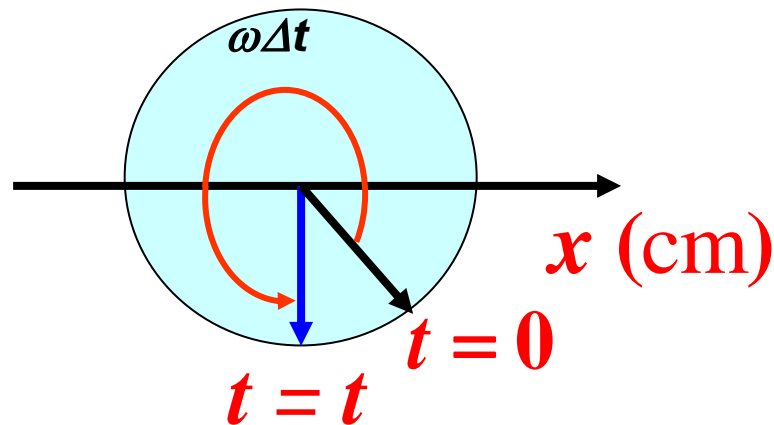
例4. 一物体沿 x 轴作简谐振动, $A = 12\text{cm}$, $T = 2\text{s}$

当 $t = 0$ 时, $x_0 = 6\text{ cm}$, 且向 x 正方向运动。

求 (4) 从初始时刻开始, 第二次通过平衡位置的
的时刻 t 。

解: 如图所示, $t = t$ 时物体第二次过平衡位置

$$\begin{aligned}\omega\Delta t &= \frac{\pi}{3} + \pi + \frac{\pi}{2} \\ &= \frac{11}{6}\pi \\ t &= \frac{11}{6}(\text{s})\end{aligned}$$



位相差，同相，反相

位相差:
$$\begin{cases} x_1 = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1) \\ x_2 = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2) \end{cases}$$

$$\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1$$

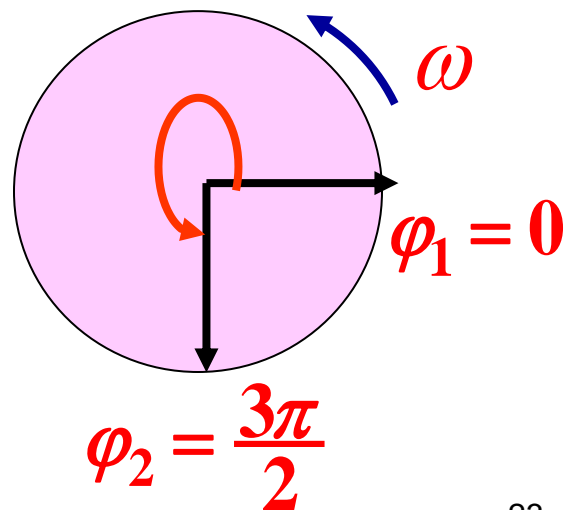
$$\Delta\varphi = \begin{cases} 0 \text{ (或 } 2\pi \text{ 的整数倍)} & \text{步调一致, 同相} \\ \pi \text{ (或 } \pi \text{ 的奇数倍)} & \text{步调相反, 反相} \\ > 0 \quad x_2 \text{ 比 } x_1 \text{ 超前 } \Delta\varphi \\ & \text{或 } x_1 \text{ 比 } x_2 \text{ 落后 } \Delta\varphi \end{cases}$$

注意

$\Delta\varphi$ 限制在 $[0, \pi]$ 以内 $\Delta\varphi = \frac{3\pi}{2}$

一般不说 x_2 比 x_1 超前 $\frac{3\pi}{2}$

而说 x_1 比 x_2 超前 $\frac{\pi}{2}$

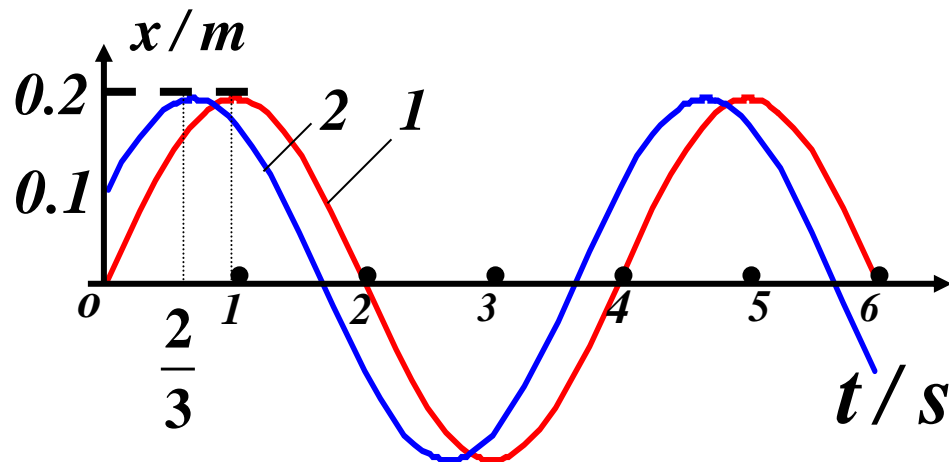


例5. 已知 $x-t$ 曲线(周期相同), 写出振动方程,
并求它们的位相差?

解: $A=0.2\text{m}$ $T=4\text{s}$

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \frac{\pi}{2} (1/\text{s})$$

$$\phi_1 = \frac{3\pi}{2} \text{ 或 } -\frac{\pi}{2}$$

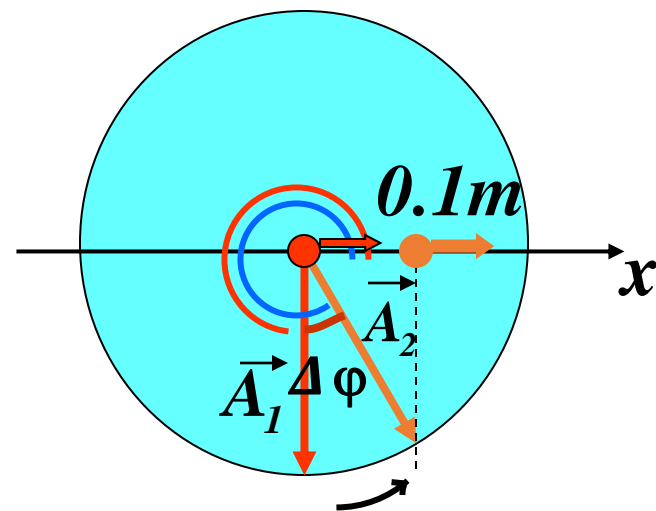


$$x_1 = 0.2 \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{3\pi}{2}\right)$$

$$\phi_2 = \frac{5\pi}{3} \text{ 或 } -\frac{\pi}{3}$$

$$x_2 = 0.2 \cos\left(\frac{\pi}{2}t + \frac{5\pi}{3}\right)$$

$$\Delta\phi = \phi_2 - \phi_1 = \frac{5\pi}{3} - \frac{3\pi}{2} = \frac{\pi}{6}$$



$$\Delta t = \frac{\Delta\phi}{\omega} = \frac{\pi/6}{\pi/2} = \frac{1}{3} \text{ s}$$