第 2. 2 节 摩擦力

要点一 静摩擦力的有无及方向判断

1. 如图 2-2-1 所示, 水平地面上堆放着原木。关于原木 P 在支撑点 M、N 处受力的方向, 下列说法正确的是()

{INCLUDEPICTURE"15WL2-34.TIF"}

图 2-2-1

- A. M 处受到的支持力竖直向上 B. N 处受到的支持力竖直向上
- C. M 处受到的静摩擦力沿 MN 方向 D. N 处受到的静摩擦力沿水平方向

2.如图 2-2-2, 质量 $m_A > m_B$ 的两物体 $A \setminus B$ 叠放在一起, 靠着竖直墙面。让它们由静止 释放,在沿粗糙墙面下落过程中,物体B的受力示意图是()

{INCLUDEPICTURE"15WL2-35.TIF"}

图 2-2-2

{INCLUDEPICTURE"15WL2-184.TIF"}

3.如图 2-2-4 所示, 倾角为 θ 的斜面体 C 置于水平地面上, 小物体 B 置于斜面上, 通过 细绳跨过光滑的定滑轮与物体 A 相连接,连接 B 的一段细绳与斜面平行,已知 $A \setminus B \setminus C$ 都 处于静止状态,则()

{INCLUDEPICTURE"15WL2-36.TIF"}

图 2-2-4

- A. $B \in C$ 的摩擦力一定不为零
- B. C 受地面的摩擦力一定为零
- C. C有沿地面向右滑的趋势,一定受到地面向左的摩擦力
- D. 将细绳剪断而 B 依然静止在斜面上,此时地面对 C 的摩擦力水平向左

要点二 摩擦力大小的计算

4. 如图 2-2-5 所示,在倾角为 α 的传送带上有质量均为m 的三个木块 1、2、3,中间均 用原长为L, 劲度系数为k 的轻弹簧连接起来, 木块与传送带间的动摩擦因数均为 μ , 其中 木块1被与传送带平行的细线拉住,传送带按图示方向匀速运行,三个木块处于平衡状态, 下列结论正确的是(

{INCLUDEPICTURE"15WL2-38.TIF"}

图 2-2-5

- A. 2、3 两木块之间的距离等于 $L+\{eq \setminus f((\sin \alpha + \mu \cos \alpha)mg,k)\}$
- B. 2、3 两木块之间的距离等于 $L+\{eq \setminus f(\mu mg\cos \alpha,k)\}$
- C. 1、2 两木块之间的距离等于 2、3 两木块之间的距离
- D. 如果传送带突然加速,相邻两木块之间的距离都将增大

第{ PAGE * MERGEFORMAT }页 共{ NUMPAGES * MERGEFORMAT }页

5. 如图 2-2-6 所示,物块 A 放在倾斜的木板上,木板的倾角 α 分别为 30°和 45°时物块 所受摩擦力的大小恰好相同,则物块和木板间的动摩擦因数为()

{INCLUDEPICTURE"15WL2-39.TIF"}

图 2-2-6

A. $\{eq \ f(1,2)\}$

B. $\{eq \ f(\ (3),2)\}$

C. $\{eq \f(\r(2),2)\}$

D. $\{eq \ f(\r(5),2)\}$

6.(8选)木块 A、B 分别重 50 N 和 60 N, 它们与水平地面间的动摩擦因数均为 0.25, 夹在 $A \times B$ 之间的轻弹簧被压缩了 2 cm,弹簧的劲度系数为 400 N/m,系统置于水平地面上 静止不动,现用 F=1 N 的水平拉力作用在木块 B 上,如图 2-2-7 所示,设滑动摩擦力与最 大静摩擦力相等,则力 F 作用后(

{INCLUDEPICTURE"15WL2-40.TIF"}

图 2-2-7

- A. 木块 A 所受摩擦力大小是 8 N B. 木块 A 所受摩擦力大小是 11.5 N
- C. 木块 B 所受摩擦力大小是 9N D. 木块 B 所受摩擦力大小是 7N

要点三 摩擦力的三类突变

7.一木块放在水平桌面上,在水平方向共受到三个力即 F_1 、 F_2 和摩擦力的作用,木块 处于静止状态,如图 2-2-8 所示,其中 $F_1=10$ N, $F_2=2$ N,若撤去 F_1 ,则木块受到的摩擦 力为()

{INCLUDEPICTURE"15WL2-41.TIF"}

图 2-2-8

- A. 10 N, 方向向左
- B. 6 N, 方向向右 C. 2 N, 方向向右 D. 0

8.(多选)将力传感器 A 固定在光滑水平桌面上,测力端通过轻质水平细绳与滑块相连, 滑块放在较长的小车上。如图 2-2-9 甲所示, 传感器与计算机相连接, 可获得力随时间变化 的规律。一水平轻质细绳跨过光滑的定滑轮,一端连接小车,另一端系砂桶,整个装置开始 处于静止状态。在滑块与小车分离前缓慢向砂桶里倒入细砂,力传感器采集的 F-t 图像如图

乙所示。则()

{INCLUDEPICTURE"15WL2-42.TIF"}

图 2-2-9

- A. 2.5 s 前小车做变加速运动
- B. 2.5 s 后小车做变加速运动(假设细砂仍在加注中)
- C. 2.5 s 前小车所受摩擦力不变
- D. 2.5 s 后小车所受摩擦力不变

9.如图 2-2-10 所示,质量为 1 kg 的物体与地面间的动摩擦因数 μ =0.2,从 t=0 开始以 初速度 v_0 沿水平地面向右滑行,同时受到 一个水平向左的恒力 F=1 N 的作用,g 取 10 m/s²,

向右为正方向,该物体受到的摩擦力 f 随时间变化的图像是(最大静摩擦力等于滑动摩擦力)()

 $\{INCLUDEPICTURE"15WL2-43.TIF"\}$ 图 2-2-10 $\{INCLUDEPICTURE"15WL2-44.TIF"\}$ 图 2-2-11