

# 经典力学

C.Z.

2018 年 8 月 7 日

## 1 运动学与基本力学

### 1.1 质点运动学

对加速运动，成立

$$v(t) = v_0 + \int_0^t a \, dt, \quad x(t) = x_0 + \int_0^t v \, dt.$$

对匀加速运动，成立

$$v^2 - v_0^2 = 2ax, \quad x(x) = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2}at^2.$$

- 斜面的加速度为  $a = g \sin \theta$ 。
- 追及问题可求临界条件，临界条件的追击满足路程相等且速度相等。
- 受力斜向的可以斜分解。
- 向心加速度  $a = v\omega = v^2/R$ 。

对圆周运动，成立

$$\mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{R}, \quad \mathbf{a}_c = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{v}, \quad \mathbf{a}_t = \dot{\boldsymbol{\omega}} \times \mathbf{R}.$$

对一般的变速运动，将  $R$  替换为曲率半径  $\rho$  即可。曲率半径可通过设定一在曲线上运动的质点，求  $v^2/a_c$  得。

- 可直接将  $\mathbf{a}$  投影到垂直于  $\mathbf{v}$  的方向上获得  $a_c$ 。

在极坐标下，注意

$$d\mathbf{e}_r = d\theta \mathbf{e}_\theta, \quad d\mathbf{e}_\theta = -d\theta \mathbf{e}_r.$$

立即有（可以用于求轨迹的）

$$\frac{dr}{d\theta} = \frac{rv_r}{v_\theta}.$$

以及

$$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2, \quad a_\theta = 2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}. \quad (1)$$

$a_r$  的第一项为单纯的径向加速度，第二项为向心加速度， $a_\theta$  的第一项为科氏力，第二项为单纯的切向加速度。

刚体的运动可分平动与转动。任意两点的连线始终保持平行的运动谓平动。单个刚体，平动自由度有三个，故转动自由度有三个——自转，章动，进动。若为定轴转动，则只有一个自由度。

欲变换参考系，则

$$\mathbf{r}(t) = \mathbf{r}'(t) + \mathbf{r}_{O'}(t).$$

将  $\mathbf{r}$  替换为  $\mathbf{v}$ ， $\mathbf{a}$  皆可成立。由(1)，可得在新参考系中的极坐标下的加速度。

以某参考系为背景可以建立质点的平动参考系，注意它和刚体的参考系不同，它不会自转。

## 1.2 动量与能量

质点系的动能为

$$\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} m_i \mathbf{v}_i^2 = \frac{1}{2} m_i (\mathbf{v}_i - \mathbf{V} + \mathbf{V})^2 \\ &= \frac{1}{2} m_i \mathbf{v}_i'^2 + \frac{1}{2} m_i \mathbf{V}^2 + m_i \mathbf{v}_i' \cdot \mathbf{V}. \end{aligned}$$

欲消除交叉项，只需

$$m_i (\mathbf{v}_i - \mathbf{V}) \cdot \mathbf{V} = \left( \mathbf{p} - \sum m_i \mathbf{V} \right) \cdot \mathbf{V} = 0, \quad \mathbf{V} = \frac{m_i \mathbf{v}_i}{\sum m_i}.$$

从而有

$$T = T_{\text{frame}} + \sum T_i'. \quad (2)$$

质点系的角动量为

$$\begin{aligned} \mathbf{L} &= \sum m_i \mathbf{r}_i \times \mathbf{v}_i = \sum m_i (\mathbf{r}_i - \mathbf{R}) \times (\mathbf{v}_i - \mathbf{V}) \\ &+ \sum m_i \mathbf{R} \times \mathbf{v}_i + \sum m_i (\mathbf{r}_i - \mathbf{R}) \times \mathbf{V} \quad \xrightarrow{0} \end{aligned}$$

因此

$$\mathbf{L} = \mathbf{L}_{\text{frame}} + \sum \mathbf{L}'_i. \quad (3)$$

完全相同的道理有

$$\mathbf{p} = \mathbf{p}_{\text{frame}} + \sum \mathbf{p}'_i. \quad (4)$$

## 2 中心力场问题

由(2)二体问题之动能在质心系可表示为

$$\begin{aligned} T &= \frac{1}{2} m_1 \dot{\mathbf{r}}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 \dot{\mathbf{r}}_2^2 \\ &= \frac{1}{2} m_1 \left( \frac{m_2}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}} \right)^2 + \frac{1}{2} m_2 \left( \frac{m_1}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}} \right)^2 \\ &= \frac{1}{2} \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}}^2 = \frac{1}{2} \mu \dot{\mathbf{r}}^2. \end{aligned}$$

## 3 刚体运动学

为确定一个刚体的状态，只需其中三个点的坐标，且满足约束

$$r_{12} = c_{12}, \quad r_{23} = c_{23}, \quad r_{13} = c_{13}.$$

故总的自由度为  $9 - 3 = 6$ 。亦可以理解为 3 个自由度用于指定刚体一参考点的坐标，2 个自由度用于指定一参考矢量的方向，1 个自由度约束刚体在此矢量方向上的旋转。

考虑坐标变换（基矢量的变换）

$$\mathbf{i}'_i = \cos \theta_{ij} \mathbf{i}_j.$$

并且注意由  $x'_i = \mathbf{i}'_i \cdot \mathbf{x}$ , 立刻有

$$x'_i = \cos \theta_{ij} x_j.$$

## 4 刚体的运动方程

可以在刚体中寻找一参考点, 使运动方程的求解分为平动与纯转动两部分。若选择质心作参考点, 则恰可由

$$\dot{\mathbf{p}} = \sum \mathbf{F}_i, \quad \dot{\mathbf{L}} = \mathbf{N}$$

分别求解参考点的运动与刚体绕参考点的转动。在刚体上一固定点或质心建立(空间)惯性参考系,

$$\left( \frac{d\mathbf{L}}{dt} \right)_s = \mathbf{N}.$$

对于刚体的内秉坐标系, 有

$$\left( \frac{d\mathbf{L}}{dt} \right)_s = \left( \frac{d\mathbf{L}}{dt} \right)_b + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{L} = \mathbf{N}.$$

注意  $\mathbf{L} = \mathbf{I}\boldsymbol{\omega}$ , 展开各分量有

$$I_1 \dot{\omega}_1 - \omega_2 \omega_3 (I_2 - I_3) = N_1,$$

$$I_2 \dot{\omega}_2 - \omega_3 \omega_1 (I_3 - I_1) = N_2,$$

$$I_3 \dot{\omega}_3 - \omega_1 \omega_2 (I_1 - I_2) = N_3.$$

上述方程亦可由拉格朗日方程导出。

### 4.0.1 刚体的自由转动

不受力的刚体质心保持静止或匀速直线运动, 因此不妨以质心为参考点。