

例1 长为 l ，质量为 m 的匀质细杆，可绕支点 O 并与杆垂直的水平固定轴自由转动。一质量为 m_0 、速率为 v_0 的子弹射入竿内距支点为 d 处，使竿的偏转角为 30° 。问子弹的初速率为多少？

解： 子弹和杆系统，在子弹射入杆的过程角动量守恒

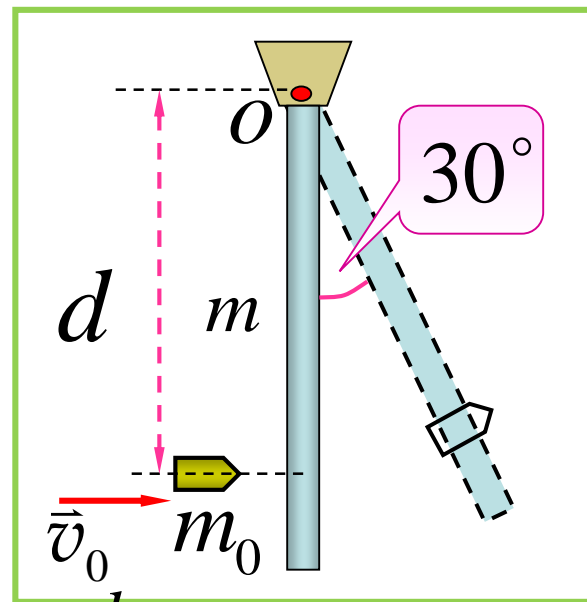
$$m_0 v_0 d = \left(\frac{1}{3} m l^2 + m_0 d^2 \right) \omega_0$$

$$\omega_0 = \frac{3 m_0 v_0 d}{3 m_0 d^2 + m l^2}$$

射入杆后，以子弹、细杆和地球为系统，机械能守恒。

$$\frac{1}{2} \left(\frac{1}{3} m l^2 + m_0 d^2 \right) \omega_0^2 = m_0 g d (1 - \cos 30^\circ) + m g \frac{l}{2} (1 - \cos 30^\circ)$$

$$v_0 = \frac{\sqrt{g \frac{(2 - \sqrt{3})}{6} (m l + 2 m_0 d) (m l^2 + 3 m_0 d^2)}}{m_0 d}$$



力学

内 容 总 结

- 一、质点运动学
- 二、质点动力学
- 三、刚体力学

一、质点运动学

质点的运动

运动的绝对性、相对性，选择参考系，建立坐标系，选择计时零点

描述运动的物理量

位矢： $\vec{r} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}$

位移： $\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$

速度： $\vec{v} = d\vec{r} / dt$

加速度： $\vec{a} = d\vec{v} / dt$

角位移： $\Delta\theta = \theta_2 - \theta_1$

角速度： $\omega = d\theta / dt$

角加速度： $\beta = d\omega / dt$

线量与角量的关系

$$v = R\omega \quad a_\tau = R\beta \quad a_n = R\omega^2$$

描述运动的方法

解析法

运动函数： $\vec{r} = \vec{r}(t)$

直角坐标系中：

$$\vec{r} = x(t)\hat{i} + y(t)\hat{j} + z(t)\hat{k}$$

微分

积分

速度： $\vec{v} = \vec{v}(t)$

微分

积分

加速度： $\vec{a} = \vec{a}(t)$

注意：矢量性、瞬时性、相对性

质点运动问题的求解

几种常见的运动

加速度: $\vec{a} = \vec{a}(t)$

匀速直线运动

$$\begin{aligned}\vec{a} &= 0 \\ (a_\tau &= 0) \\ (a_n &= 0)\end{aligned}$$

匀变速直线运动

$$\begin{aligned}\vec{a} &\neq 0 \\ (a_\tau &= \text{const}) \\ (a_n &= 0)\end{aligned}$$

匀速圆周运动

$$\begin{aligned}\vec{a} &\neq 0 \\ (a_\tau &= 0) \\ (a_n &= v^2 / R \neq 0)\end{aligned}$$

变速圆周运动

$$\begin{aligned}\vec{a} &\neq 0 \\ (a_\tau &= dv / dt \neq 0) \\ (a_n &= v^2 / R \neq 0)\end{aligned}$$

曲线运动

$$\begin{aligned}\vec{a} &\neq 0 \\ (a_\tau &= dv / dt) \\ (a_n &= v^2 / \rho)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\vec{v} &= \vec{v}_0 + \vec{a}t \\ \vec{r} &= \vec{r}_0 + \vec{v}_0t + \frac{1}{2} \vec{a}t^2 \\ v^2 &= v_0^2 + 2a(r - r_0)\end{aligned}$$

匀变速圆周运动

$$\begin{aligned}\omega &= \omega_0 + \beta t \\ \theta &= \theta_0 + \omega_0t + \frac{1}{2} \beta t^2 \\ \omega^2 &= \omega_0^2 + 2\beta(\theta - \theta_0)\end{aligned}$$

斜抛运动

$$\begin{aligned}x &= (v_0 \cos \theta)t \\ y &= (v_0 \sin \theta)t - \frac{1}{2} gt^2\end{aligned}$$

二. 质点动力学

1. 牛顿运动定律

牛顿运动定律

第一定律

惯性

力

第二定律

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}, \vec{p} = m\vec{v}$$

$$\vec{F} = m\vec{a}$$

第三定律

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$$

解题步骤

关键是加速度

- ① 认物体
- ② 看运动
- ③ 分析力
- ④ 列方程
- ⑤ 求解、讨论

质点运动微分方程

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} = m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt} = m \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}$$

直角坐标系分量式

$$\begin{cases} F_x = ma_x \\ F_y = ma_y \\ F_z = ma_z \end{cases}$$

概括为：“四个什么”

什么物体，在什么力作用下，
对什么参考系，作什么运动。

$$\begin{cases} F_\tau = ma_\tau \\ F_n = ma_n \end{cases}$$

二. 质点动力学

2. 力对物体的累积效应

力的空间累积效应

力的时间累积效应

力的功

$$A = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} dA = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

动能

$$E_k = \frac{1}{2}mv^2$$

保守力做功

$$\oint_L \vec{F}_{\text{保}} \cdot d\vec{r} = 0$$

势能 E_p

机械能

质点的动能定理

$$A = E_{kB} - E_{kA} = \Delta E_k$$

质点系的动能定理

$$A_{\text{总}} = E_{kB} - E_{kA} = \Delta E_k$$

质点系的功能定理

$$A_{\text{外力}} + A_{\text{非保守内}} = E - E_0 = \Delta E$$

系统机械能守恒

$$E_k + E_p = E_{k0} + E_{p0}$$

$$\text{条件: } A_{\text{外力}} + A_{\text{非保守内}} = 0$$

动量

$$\vec{p} = m\vec{v}$$

力的冲量

$$\vec{I} = \int_0^t \vec{F} dt$$

质点的动量定理

$$\vec{I} = \int_0^t \vec{F} dt = \vec{p}_2 - \vec{p}_1$$

质点系动量定理

$$\vec{I} = \int_0^t \vec{F} dt = \vec{p}_2 - \vec{p}_1$$

系统动量守恒

$$\sum_i m_i \vec{v}_i = \sum_i m_i \vec{v}_{i0}$$

$$\text{条件: } \sum_i \vec{F}_i = 0$$

三. 刚体力学

刚体的运动

刚体的平动

刚体的定轴转动

平动+转动

定轴转动运动学

角位置 $\theta(t)$

角位移 $\Delta\theta$

角速度 $\omega = \frac{d\theta}{dt}$

角加速度 $\beta = \frac{d\omega}{dt}$

匀变速转动

$$\omega = \omega_0 + \beta t$$

$$\theta = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{1}{2} \beta t^2$$

$$\omega^2 = \omega_0^2 + 2\beta(\theta - \theta_0)$$

线量与角量的关系

$$v = R\omega \quad a_t = R\beta \quad a_n = R\omega^2$$

定轴转动动力学

力矩

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$$

转动惯量

$$J = \int r^2 dm$$

转动定理

$$\vec{M} = J\vec{\beta}$$

定轴转动功能关系

力矩的功

$$A = \int_{\theta_1}^{\theta_2} M d\theta$$

转动动能

$$E_k = \frac{1}{2} J \omega^2$$

动能定理

$$A = \int_{\theta_1}^{\theta_2} M d\theta = \int_{\omega_1}^{\omega_2} J \omega d\omega \\ = \frac{1}{2} J \omega_2^2 - \frac{1}{2} J \omega_1^2$$

角动量定理 角动量守恒

冲量矩

$$\int_{t_1}^{t_2} \vec{M} dt$$

角动量

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$$

$$= J\vec{\omega}$$

角动量定理

$$\int_{t_1}^{t_2} \vec{M} dt = \vec{L}_2 - \vec{L}_1 \\ = J\vec{\omega}_2 - J\vec{\omega}_1$$

角动量守恒

条件: $\vec{M} = 0$
 $J\vec{\omega} = \text{常量}$

质点运动与刚体定轴转动的对照

质点运动		刚体定轴转动	
速度与加速度	$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$	角速度与角加速度	$\vec{\omega} = \frac{d\vec{\theta}}{dt} \quad \vec{\beta} = \frac{d\vec{\omega}}{dt}$
力	\vec{F}	力矩	\vec{M}
质量	m	转动惯量	J
动量	$\vec{p} = m\vec{v}$	角动量	$\vec{L} = J\vec{\omega}$
运动定律	$\vec{F} = m\vec{a}$	转动定律	$\vec{M} = J\vec{\beta}$
动量定理	$d\vec{p} = \vec{F}dt$ $\int \vec{F}dt = \int d\vec{p}$	角动量定理	$d\vec{L} = \vec{M}dt$ $\int \vec{M}dt = \int d\vec{L}$

质点运动

刚体定轴转动

功

$$A = \int dA = \int \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

力矩的功

$$A = \int dA = \int \vec{M} \cdot d\vec{\theta}$$

功率

$$P = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

力矩的功率

$$P = \vec{M} \cdot \vec{\omega}$$

动能

$$E_k = \frac{1}{2} m v^2$$

转动动能

$$E_k = \frac{1}{2} J \omega^2$$

动能定理

$$A = \Delta E_k = \frac{1}{2} m v^2 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

动能定理

$$A = \Delta E_k = \frac{1}{2} J \omega^2 - \frac{1}{2} J \omega_0^2$$

动量守恒
定律

$$\vec{F}^{ex} = 0$$

$$\vec{p} \sum m_i \vec{v}_i = \text{恒量}$$

角动量守恒
定律

$$\vec{M}^{ex} = 0$$

$$\vec{L} = \sum J \vec{\omega} = \text{恒量}$$

机械能
守恒定律

$$A_{\text{外}} + A_{\text{非}} = 0$$

$$E_k + E_p = \text{const}$$

机械能
守恒定律

$$A_{\text{外}} + A_{\text{非}} = 0$$

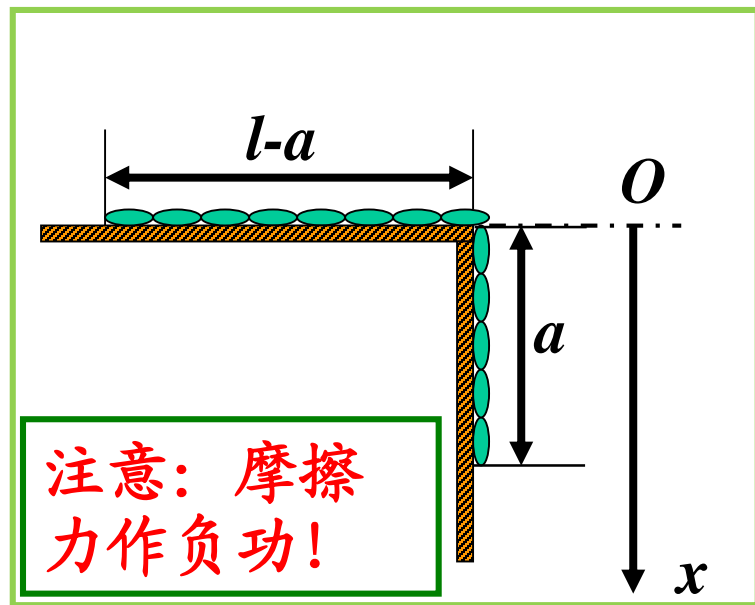
$$E_{k\text{转}} + E_{k\text{平}} + E_p = \text{const}$$

例2 一链条总长为 l ，质量为 m 。放在桌面上并使其一部分下垂，下垂的长度为 a ，设链条与桌面的滑动摩擦系数为 μ ，令链条从静止开始运动，则：(1) 到链条离开桌面时，摩擦力对链条做了多少功？(2) 链条离开桌面时的速率是多少？

解：(1) 建立坐标系如图所示，
则下垂长度为 x 时，

$$f = \mu mg(l - x)/l$$

$$\begin{aligned} W_f &= \int_a^l \vec{f} \cdot d\vec{r} = \int_a^l -\frac{\mu mg}{l} (l - x) dx \\ &= -\left[\frac{\mu mg}{l} (lx - \frac{1}{2} x^2) \right]_a^l = -\frac{\mu mg}{2l} (l - a)^2 \end{aligned}$$



(2) 对链条应用动能定理：

$$\sum W = W_P + W_f = \frac{1}{2} mv^2 - \frac{1}{2} mv_0^2 \quad \because v_0 = 0 \quad \therefore W_P + W_f = \frac{1}{2} mv^2$$

$$W_P = \int_a^l m\vec{g} \cdot d\vec{r} = \int_a^l \frac{mg}{l} x dx = \frac{mg(l^2 - a^2)}{2l}$$

$$W_f = -\frac{\mu mg}{2l} (l-a)^2$$

$$W_P = \int_a^l m\vec{g} \cdot d\vec{r} = \int_a^l \frac{mg}{l} x dx = \frac{mg(l^2 - a^2)}{2l}$$

$$\sum W = W_P + W_f = \frac{1}{2}mv^2$$

$$\therefore \frac{mg(l^2 - a^2)}{2l} - \frac{\mu mg(l-a)^2}{2l} = \frac{1}{2}mv^2$$

$$\therefore v = \sqrt{\frac{g}{l}} \left[(l^2 - a^2) - \mu(l-a)^2 \right]^{\frac{1}{2}}$$

例3 一质量为 m 的物体悬于一条轻绳的下端，绳的另一端绕在一轮轴的轴上，如图所示。轴水平且垂直于轮轴面，其半径为 r ，整个装置加在光滑的固定轴承之上。当物体从静止释放后，在时间 t 内下降了一段距离 s 。试求整个轮轴的转动惯量。

解：对滑轮，滑轮所受力矩，并根据**转动定律**

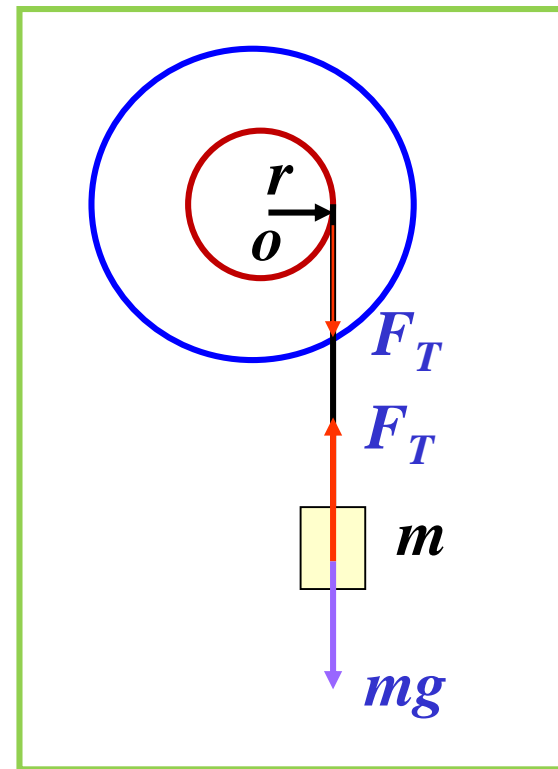
$$M_z = F_T r = J \beta,$$

滑轮的转动惯量 $J = \frac{F_T r}{\beta} \dots (1)$

对重物： $mg - F_T = ma = m\beta r \dots (2)$

$$s = \frac{1}{2} at^2 = \frac{1}{2} \beta r t^2 \dots (3)$$

由(1)，(2)，(3) 得 $J = mr^2 \left(\frac{t^2 g}{2s} - 1 \right)$

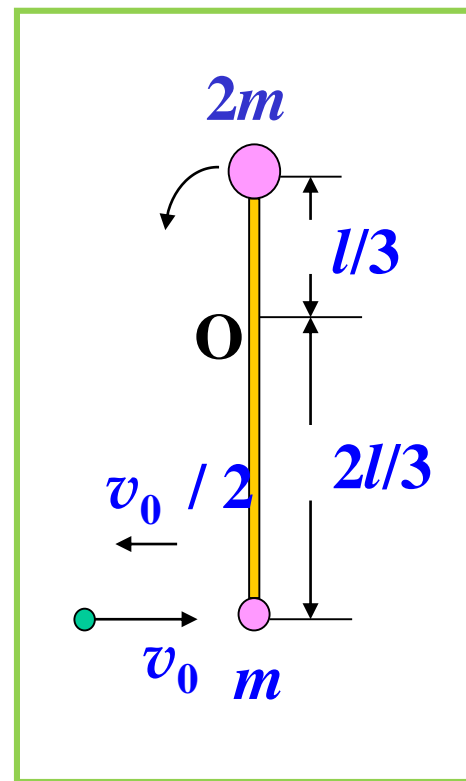


例4 如图所示，长为 l 的轻杆，两端各固定一质量分别为 m 和 $2m$ 的小球，杆可绕水平光滑轴 O 在竖直面内转动，转轴 O 距两端分别为 $l/3$ 和 $2l/3$ 。原来杆静止在竖直位置。今有一质量为 m 的小球，以水平速度 v_0 与杆下端小球作对心碰撞，碰后以 $v_0/2$ 返回，试求碰撞后轻杆获得的角速度 ω 。

解：由角动量守恒

$$m \frac{2}{3} l \cdot v_0 = m \frac{2}{3} l \cdot \left(-\frac{v_0}{2}\right) + m \left(\frac{2}{3} l\right)^2 \omega + 2m \left(\frac{1}{3} l\right)^2 \omega$$

$$\therefore \omega = \frac{3v_0}{2l}$$



例5 在半径为 R 的具有光滑竖直固定中心轴的水平圆盘上，有一人(看作质点)静止站立在距转轴为 $R/2$ 处，人的质量 m 是圆盘质量 M 的 $1/10$ ，开始时盘载人相对地以角速度 ω_0 匀速转动。如果此人垂直圆盘半径相对于盘以速率 v 沿与盘转动相反方向作圆周运动，已知圆盘对中心轴的转动惯量为 $MR^2/2$ 。

求：(1) 圆盘对地的角速度 ω ；(2) 欲使圆盘对地静止，人沿着半径为 $R/2$ 的圆周对圆盘的速度 v 的大小和方向。

解：(1) 由 **角动量守恒**

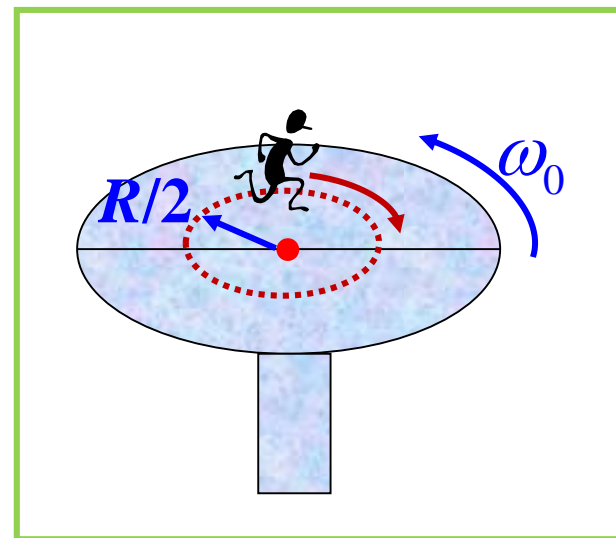
$$\frac{1}{2}MR^2\omega_0 + \frac{1}{4}mR^2\omega_0 = \frac{1}{2}MR^2\omega + \frac{1}{4}mR^2\left(\omega - \frac{v}{R}\right)$$

解得 $\omega = \omega_0 + \frac{2}{21R}v \cdots (1)$

(2) 若使盘静止，在(1)式中令 $\omega=0$ ，得

$$v = -\frac{21}{2}\omega_0 R$$

与原设定的速度方向相反，即顺着 ω_0 的方向。



例6 如图所示， 设一转台质量为 M ，可绕竖直中心轴转动，初角速度为 ω_0 。 有一质量为 m 的人(看作质点)以相对于转台的恒定速率 u 沿半径从转台中心向边缘走去，求转台转动的角速度与时间 t 的关系。

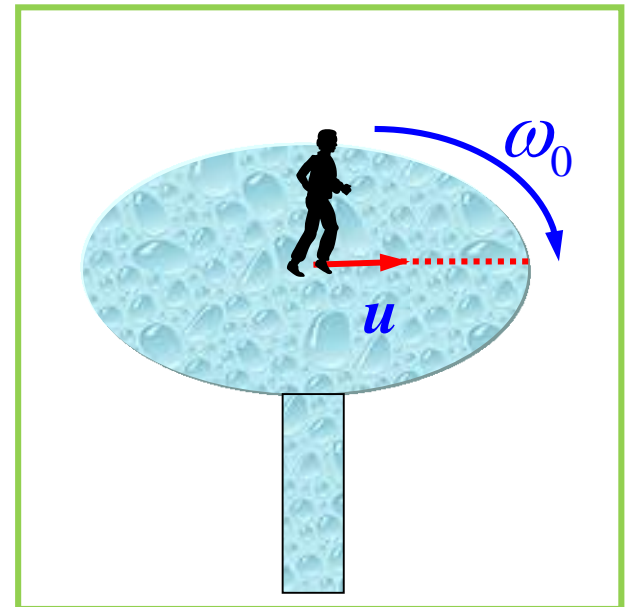
解： 由**角动量守恒**

$$\frac{1}{2}MR^2\omega_0 + 0 = \frac{1}{2}MR^2\omega + (mr^2)\omega \cdots (1)$$

$$r = ut \cdots (2)$$

把(2)代入(1)，得：

$$\omega = \frac{\omega_0}{1 + \frac{2mu^2t^2}{MR^2}}$$



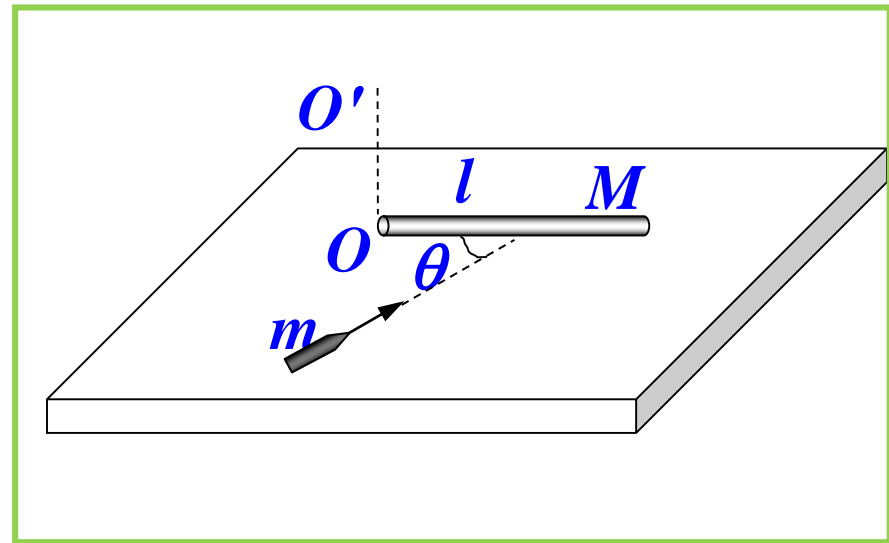
例7 水平桌面上有一长 $l=1.0\text{m}$ ，质量 $M=3.0\text{kg}$ 的匀质细杆，细杆可绕通过端点 O 的竖直轴 OO' 转动，杆与桌面之间的摩擦系数 $\mu=0.20$ 。开始时杆静止，有一颗子弹质量 $m=20\text{g}$ ，沿水平方向以 $v=400$ ，且与杆成 $\theta=30^\circ$ 的速度射入杆的中点并留在杆内。试求：（1）子弹射入后，细杆开始转动的角速度；（2）子弹射入后，细杆的角加速度；（3）细杆转动多大角度后停下来。

解（1）将子弹和细杆作为一个系统，由子弹击中细杆前后系统角动量守恒得

$$mv \frac{l}{2} \sin \theta + 0 = \left(\frac{1}{3} Ml^2 + m \frac{l^2}{4} \right) \omega_0$$

得细杆开始转动的角速度

$$\omega_0 = \frac{mv \frac{l}{2} \sin \theta}{\left(\frac{1}{3} Ml^2 + m \frac{l^2}{4} \right)} = 2.0 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$



(2) 子弹射入后，细杆的角加速度；

细杆受到的摩擦力矩为 $K = \int_0^l \frac{Mgx\mu dx}{l} + \frac{mgul}{2} = \frac{g\mu l}{2}(M + m)$

根据刚体定轴转动定律 $K = \left(\frac{1}{3}Ml^2 + m\frac{l^2}{4} \right) \beta$

可求得细杆的角加速度为

$$\beta = \frac{\frac{g\mu l}{2}(M + m)}{\left(\frac{1}{3}Ml^2 + m\frac{l^2}{4} \right)} = 3.0 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2}$$

(3) 设细杆转动 θ 后停下来，则

$$\theta = \frac{\omega_0^2}{2\beta} = 0.67 \text{ rad}$$