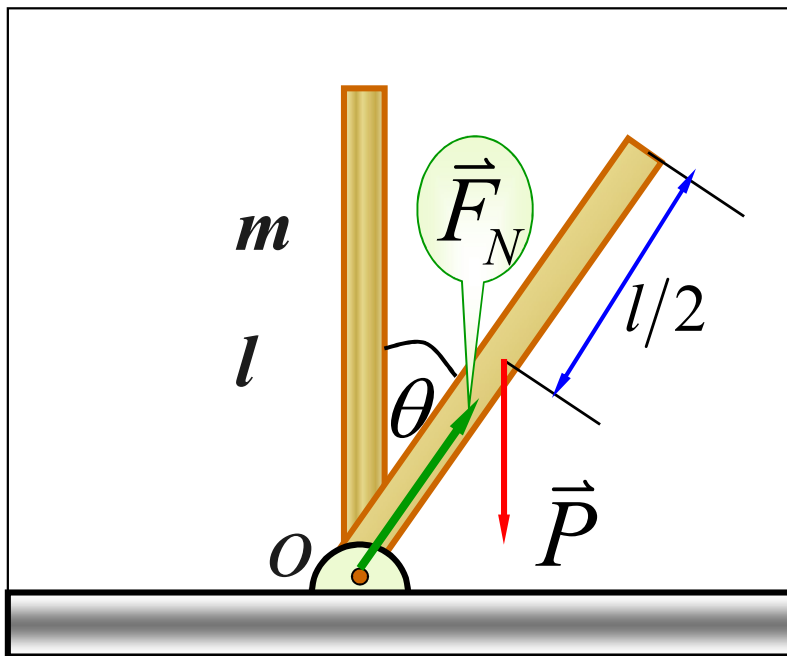


**例** 一长为  $l$  质量为  $m$  匀质细杆竖直放置，其下端与一固定铰链  $O$  相接，并可绕其转动。由于此竖直放置的细杆处于非稳定平衡状态，当其受到微小扰动时，细杆将在重力作用下由静止开始绕铰链  $O$  转动。试计算细杆转动到与竖直线成  $\theta$  角时的角加速度和角速度。

**解** 细杆受重力和铰链对细杆的约束力  $\vec{F}_N$  作用，由转动定律得

$$\frac{1}{2} mgl \sin \theta = J\alpha$$



$$\frac{1}{2}mgl \sin \theta = J\alpha$$

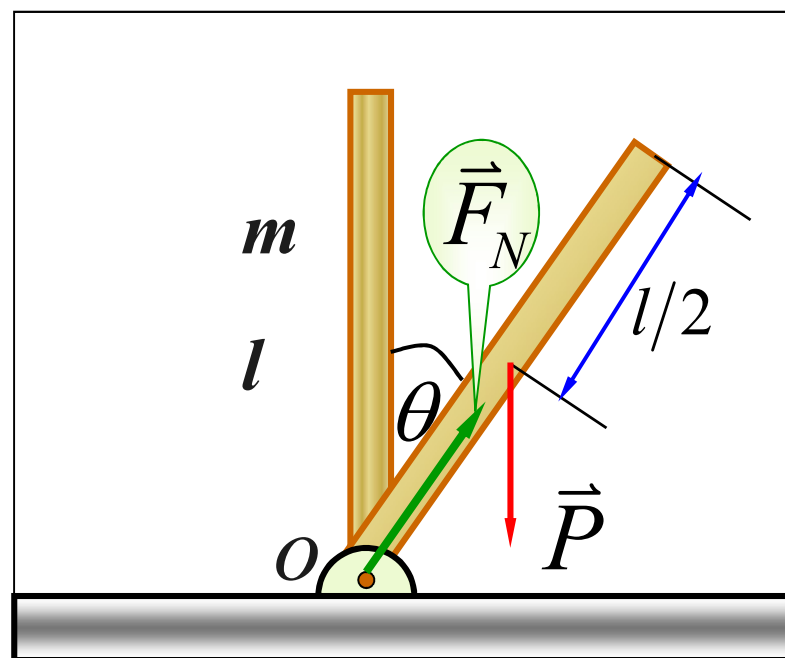
式中  $J = \frac{1}{3}ml^2$

得  $\alpha = \frac{3g}{2l} \sin \theta$

由角加速度的定义

$$\alpha = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d\omega}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} = \omega \frac{d\omega}{d\theta}$$

代入初始条件积分 得



$$\omega d\omega = \frac{3g}{2l} \sin \theta d\theta$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3g}{l} (1 - \cos \theta)}$$

## 5-3 角动量 角动量守恒定律

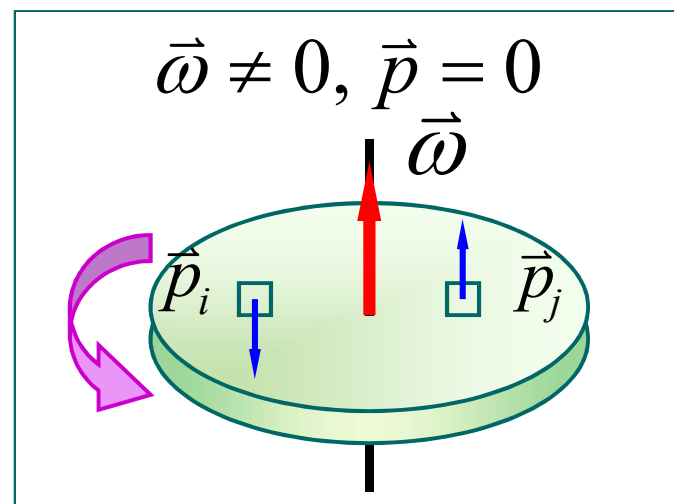
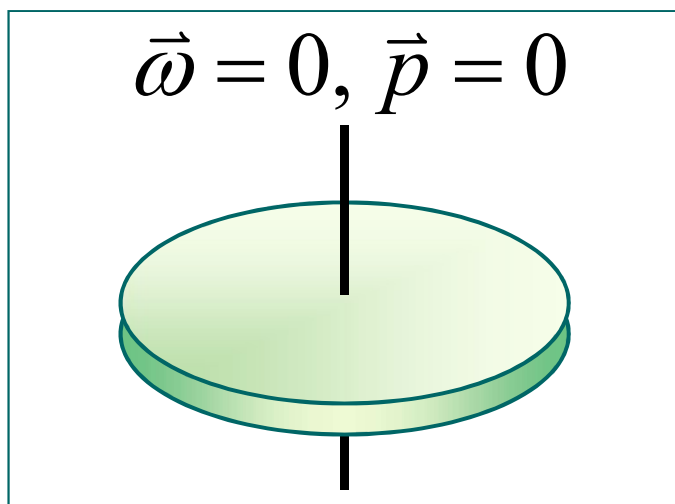
力的时间累积效应  $\Rightarrow$  冲量、动量、动量定理.

力矩的时间累积效应  $\Rightarrow$  冲量矩、角动量、角动量定理.

### 一 质点的角动量和刚体的角动量

质点运动状态的描述  $\vec{p} = m\vec{v}$   $E_k = mv^2/2$

刚体定轴转动运动状态的描述  $\vec{L} = J\vec{\omega}$   $E_k = J\omega^2/2$



## 一 质点的角动量和刚体的角动量

### 1 质点角动量

质点在垂直于  $z$  轴平面上以角速度  $\omega$  作半径为  $r$  的圆运动。

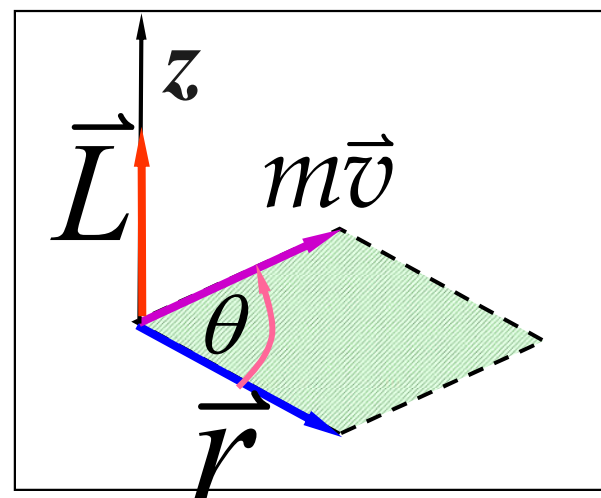
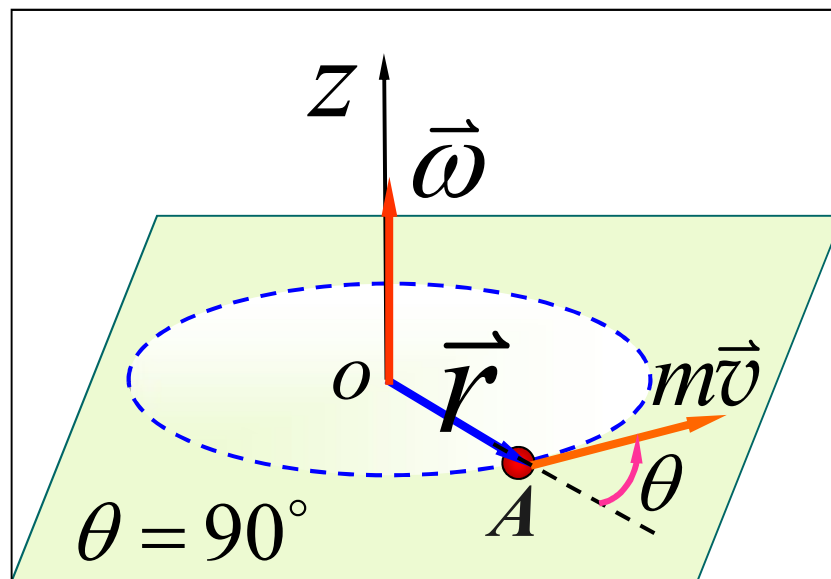
➤ 质点角动量（相对圆心）

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

$$\text{大小 } L = rmv \sin \theta$$

$$L = rmv = mr^2\omega \quad (\text{圆运动})$$

$\vec{L}$  的方向符合右手法则。



## 2 刚体定轴转动的角动量

$$L = \sum_i m_i r_i v_i = \left( \sum_i m_i r_i^2 \right) \omega$$

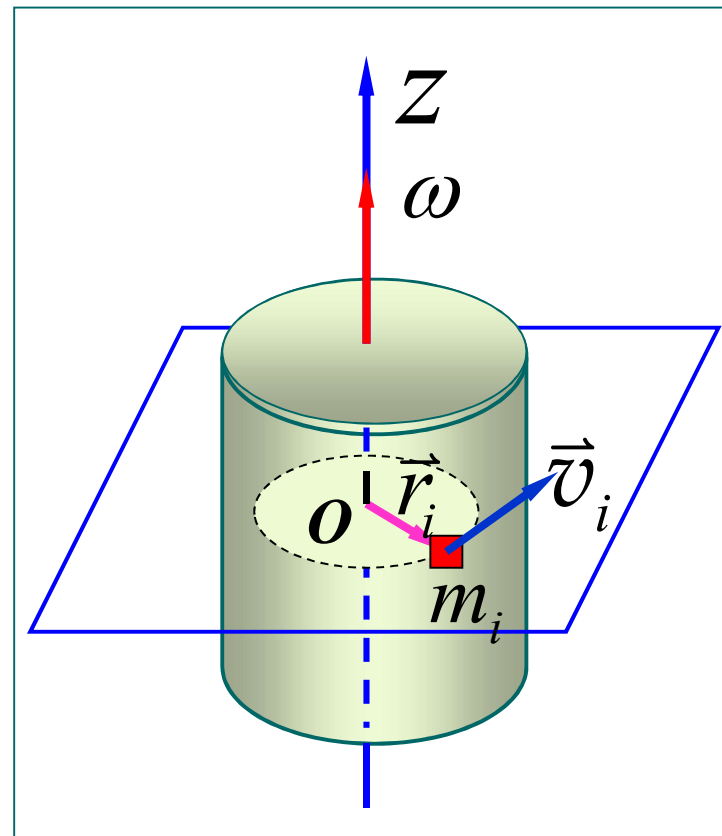
$$L = J\omega$$

## 二 刚体定轴转动的角动量定理

$$M = \frac{dL}{dt} = \frac{d(J\omega)}{dt}$$

$$\int_{t_1}^{t_2} M dt = \int_{L_1}^{L_2} dL = J\omega_2 - J\omega_1$$

非刚体定轴转动的角动量定理  $\int_{t_1}^{t_2} M dt = J_2\omega_2 - J_1\omega_1$



- 刚体定轴转动的角动量定理  $\int_{t_1}^{t_2} M dt = J\omega_2 - J\omega_1$

### 三 刚体定轴转动的角动量守恒定律

- 若  $M = 0$  , 则  $L = J\omega = \text{常量}$  .

#### 讨论

- 守恒条件  $M = 0$

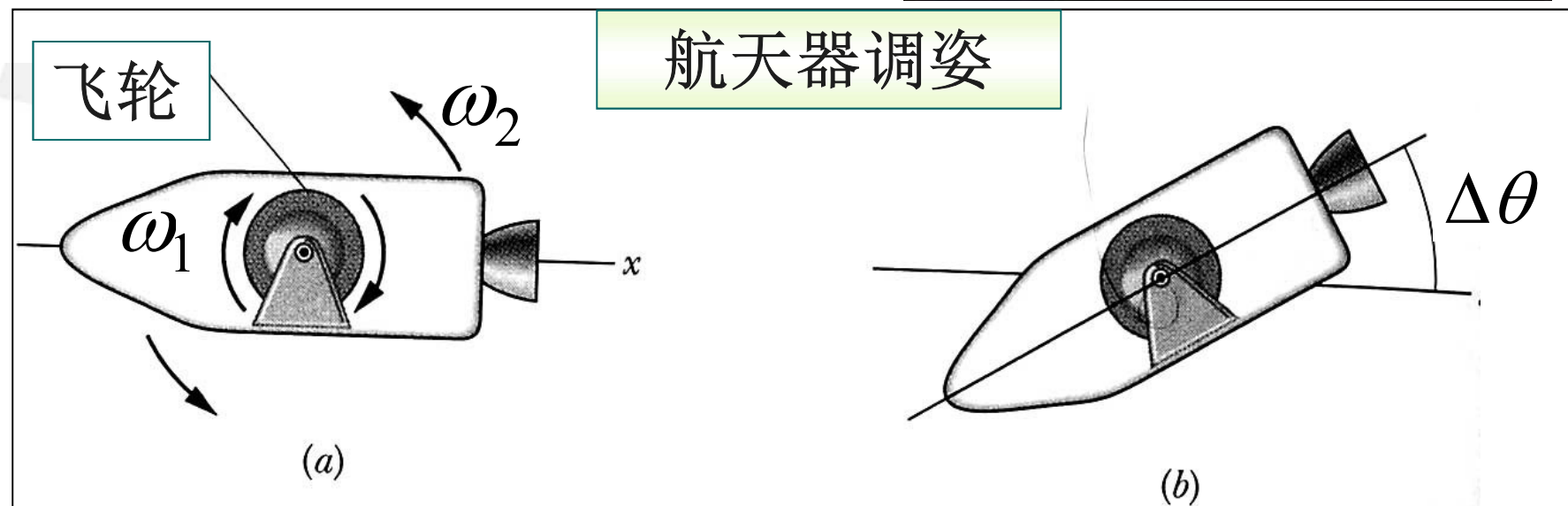
若  $J$  不变,  $\omega$  不变; 若  $J$  变,  $\omega$  也变, 但  $L = J\omega$  不变.

- 内力矩不改变系统的角动量.
- 在冲击等问题中  $\because M^{\text{in}} \gg M^{\text{ex}} \therefore L \approx \text{常量}$
- 角动量守恒定律是自然界的一个基本定律.

有许多现象都可以用角动量守恒来说明。它是自然界的**普遍适用**的规律。

➤ 花样滑冰

➤ 跳水运动员跳水

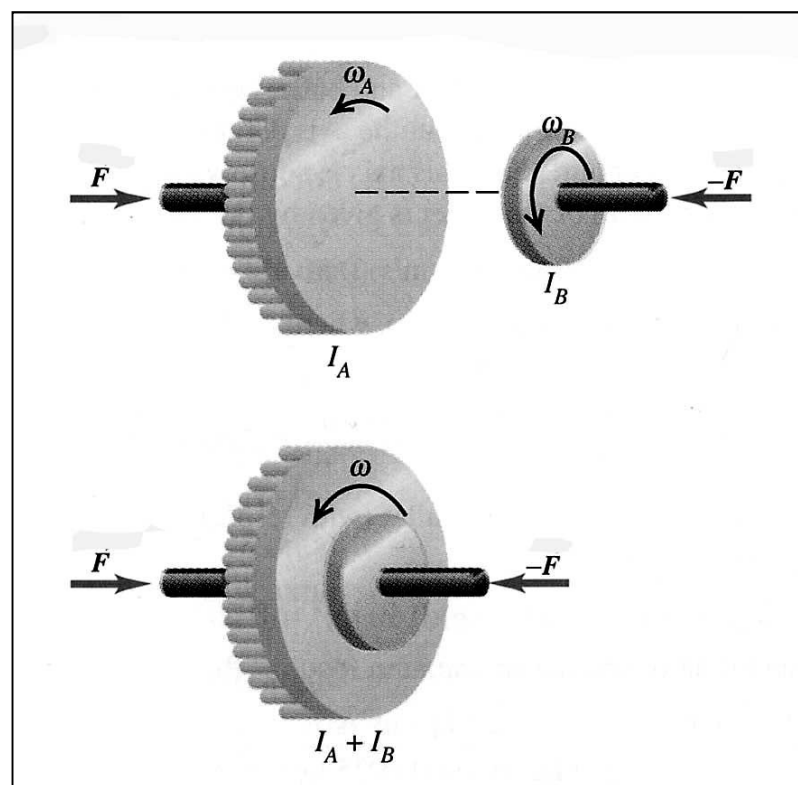


**例1** 两个转动惯量分别为  $J_1$  和  $J_2$  的圆盘  $A$  和  $B$ .  $A$  是机器上的飞轮,  $B$  是用以改变飞轮转速的离合器圆盘. 开始时, 他们分别以角速度  $\omega_1$  和  $\omega_2$  绕水平轴转动. 然后, 两圆盘在沿水平轴方向力的作用下. 啮合为一体, 其角速度为  $\omega$ , **求** 齿轮啮合后两圆盘的角速度.

**解:** 系统角动量守恒

$$J_1\omega_1 + J_2\omega_2 = (J_1 + J_2)\omega$$

$$\omega = \frac{J_1\omega_1 + J_2\omega_2}{(J_1 + J_2)}$$



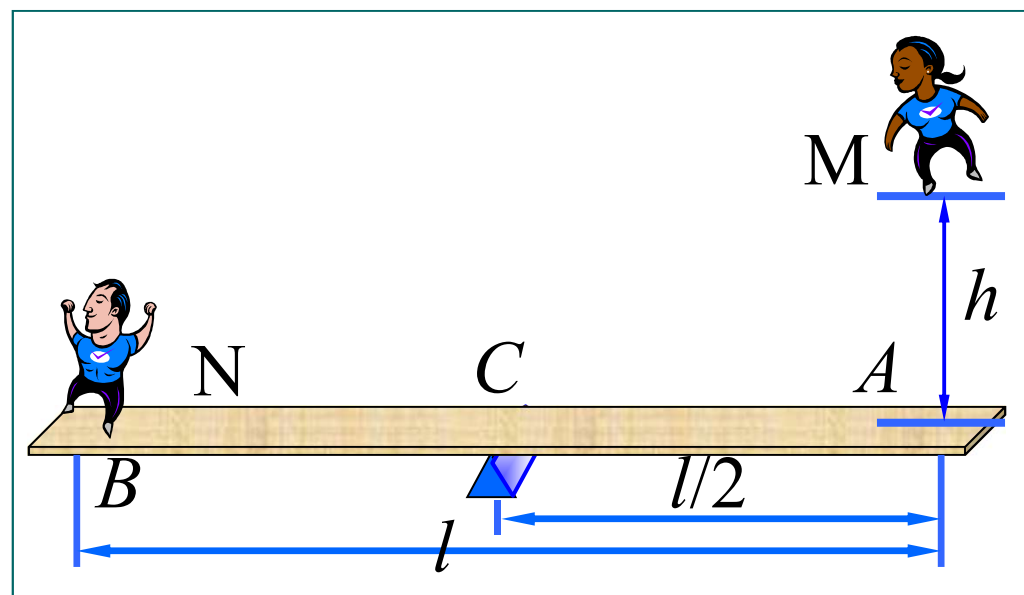


**例2** 一杂技演员 M 由距水平跷板高为  $h$  处自由下落到跷板的一端 A，并把跷板另一端的演员 N 弹了起来。设跷板是匀质的，长度为  $l$ ，质量为  $m'$ ，跷板可绕中部支撑点 C 在竖直平面内转动，演员的质量均为  $m$ 。假定演员 M 落在跷板上，与跷板的碰撞是完全非弹性碰撞。问演员 N 可弹起多高？

**解：**碰撞前 M 落在 A 点的速度

$$v_M = (2gh)^{1/2}$$

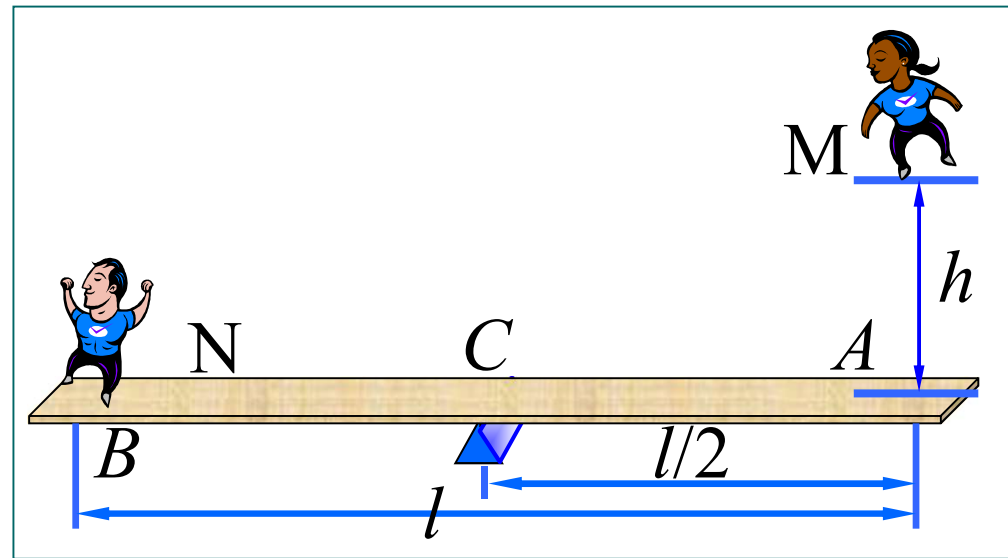
碰撞后的瞬间，M、N 具有相同的线速度



$$v_M = (2gh)^{1/2}$$

$$u_N = u_M = u = \frac{l}{2} \omega$$

M、N和跷板系统  
角动量守恒



$$mv_M \frac{l}{2} = J\omega + 2mu \frac{l}{2} = \frac{1}{12} m' l^2 \omega + \frac{1}{2} m l^2 \omega$$

$$\omega = \frac{mv_M l / 2}{m' l^2 / 12 + m l^2 / 2} = \frac{6m(2gh)^{1/2}}{(m' + 6m)l}$$

演员 N 达到的高度

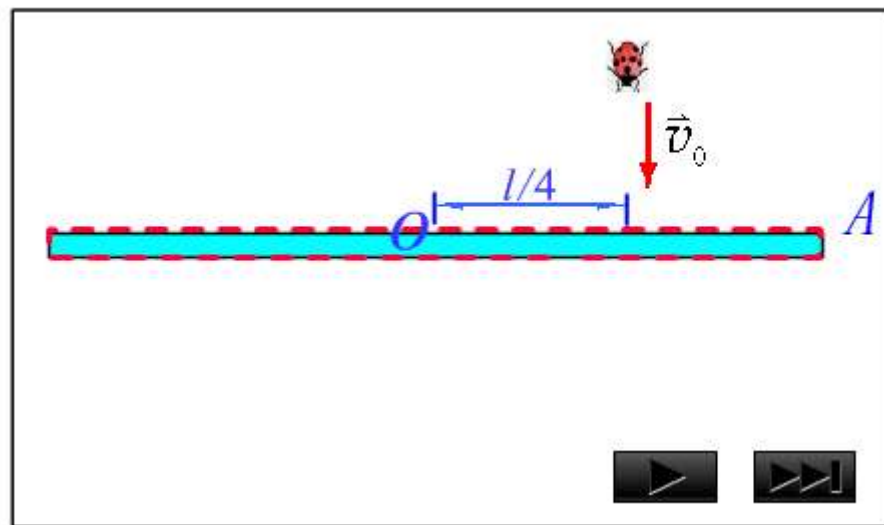
$$h' = \frac{u^2}{2g} = \frac{l^2 \omega^2}{8g} = \left( \frac{3m}{m' + 6m} \right)^2 h$$

**例3** 质量很小长度为 $l$ 的均匀细杆，可绕过其中心 $O$ 并与纸面垂直的轴在竖直平面内转动。当细杆静止于水平位置时，有一只小虫以速率 $v_0$ 垂直落在距点 $O$ 为 $l/4$ 处，并背离点 $O$ 向细杆的端点 $A$ 爬行。设小虫与细杆的质量均为 $m$ 。问：欲使细杆以恒定的角速度转动，小虫应以多大速率向细杆端点爬行？

**解：**碰撞前后系统角动量守恒

$$mv_0 \frac{l}{4} = \left[ \frac{1}{12} ml^2 + m \left( \frac{l}{4} \right)^2 \right] \omega$$

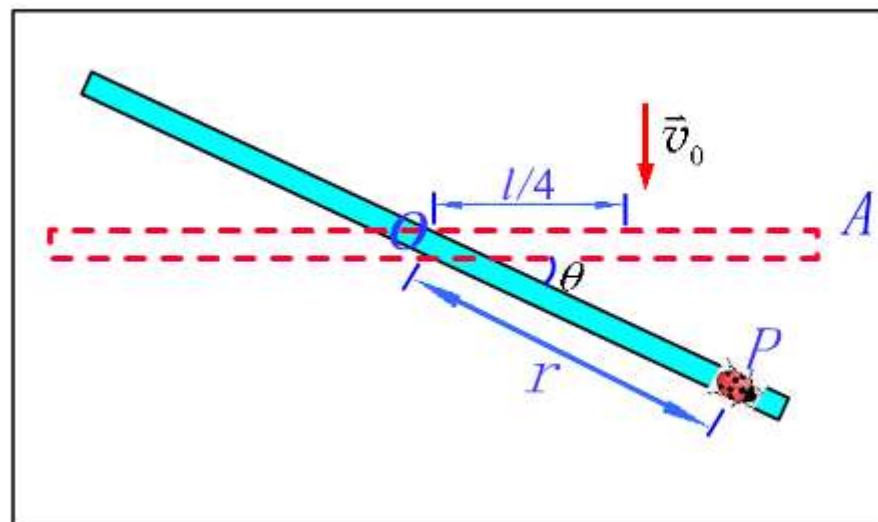
$$\omega = 12v_0 / 7l$$



$$\omega = \frac{12}{7} \frac{v_0}{l}$$

角动量定理

$$M = \frac{dL}{dt} = \frac{d(J\omega)}{dt} = \omega \frac{dJ}{dt}$$



$$mgr \cos \theta = \omega \frac{d}{dt} \left( \frac{1}{12} ml^2 + mr^2 \right) = 2mr\omega \frac{dr}{dt}$$

考虑到  $\theta = \omega t$

$$\frac{dr}{dt} = \frac{g}{2\omega} \cos \omega t = \frac{7lg}{24v_0} \cos\left(\frac{12v_0}{7l}t\right)$$

# 习题课

**例** 关于力矩有以下几种说法:

- (1) 内力矩不会改变刚体对某个轴的角动量;
  - (2) 作用力和反作用力对同一轴的力矩之和必为零;
  - (3) 质量相等, 形状和大小不同的两个刚体, 在相同力矩的作用下, 他们的角加速度一定相等;
- 在上述说法中

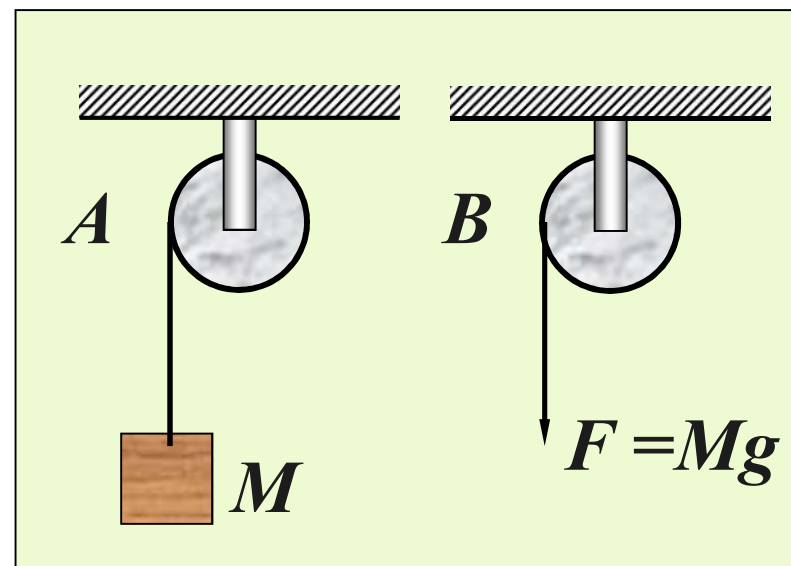
(A) 只有 (2) 是正确的;

★ (B) (1)、(2) 是正确的;

(C) (2)、(3) 是正确的;

(D) (1)、(2)、(3) 都是正确的.

**例** 如图所示, A、B为两个相同的定滑轮, A 滑轮挂一质量为M的物体, B滑轮受力 $F = Mg$ , 设 A、B两滑轮的角加速度分别为 $\alpha_A$ 和 $\alpha_B$ , 不计滑轮的摩擦, 这两个滑轮的角加速度的大小关系为:



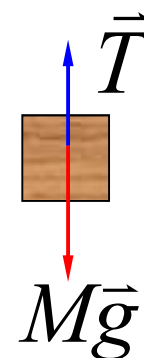
(A)  $\alpha_A = \alpha_B$ ;



(C)  $\alpha_A < \alpha_B$ ;

(B)  $\alpha_A > \alpha_B$ ;

(D) 无法确定.



**A**  $\left\{ \begin{array}{l} Tr = J\alpha_A = J\frac{a_A}{r} \\ Mg - T = Ma_A \end{array} \right.$

**B**  $Fr = Mgr = J\alpha_B = J\frac{a_B}{r}$

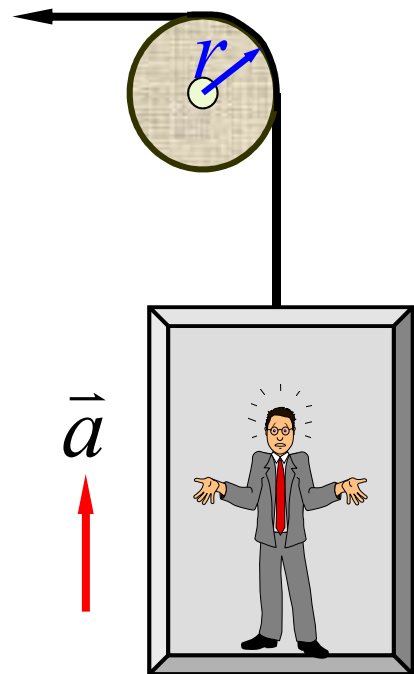
**例** 一飞轮在时间  $t$  内转过角度  $\theta = at + bt^3 - ct^4$ , 式中  $a$ 、 $b$ 、 $c$  都是常量, 求它的角加速度.

**解:** 
$$\omega = \frac{d}{dt}(at + bt^3 - ct^4) = a + 3bt^2 - 4ct^3$$

$$\alpha = \frac{d}{dt}(a + 3bt^2 - 4ct^3) = 6bt - 12ct^2$$

**例** 一条缆索绕过一定滑轮拉动一升降机，滑轮半径  $r = 0.5\text{m}$ ，如果升降机从静止开始以  $a = 0.4\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$  加速度上升，**求** (1) 滑轮角加速度；(2)  $t = 5\text{s}$  时角速度及转过的圈数；(3)  $t = 1\text{s}$  时轮缘上一点的加速度。

**已知：**  $r = 0.5\text{m}$     $a = 0.4\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$



**解 (1)**    $a_t = a = 0.4\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$

$$\alpha = \frac{a_t}{r} = \frac{a}{r}$$

$$\alpha = \frac{0.4}{0.5} = 0.8\text{rad} \cdot \text{s}^{-2}$$



求 (2)  $t = 5\text{s}$  时角速度及转过的圈数;

$$\alpha = 0.8\text{rad} \cdot \text{s}^{-2}$$

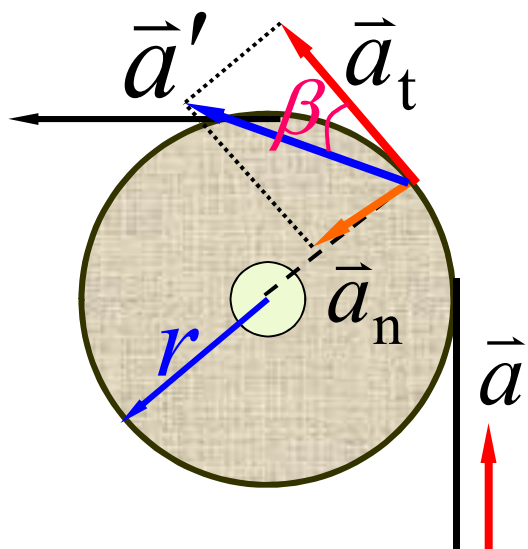
$$\omega = \alpha t = 4\text{rad/s}$$

$$\theta = \frac{1}{2} \alpha t^2 = 10\text{rad}$$

$$n = \frac{\theta}{2\pi} = 1.6$$

求 (3)  $t = 1\text{s}$  时轮缘上一点的加速度.

$$r = 0.5\text{m} \quad a_t = a = 0.4\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$$



$$\omega = \alpha t = 0.8\text{rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$a_n = r\omega^2 = 0.32\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$a' = \sqrt{a_t^2 + a_n^2} = 0.51\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$$

$$\beta = \arctan(a_n / a_t) = 38.7^\circ$$

**例** 一长为  $l$ ，重为  $W$  的均匀梯子，靠墙放置，墙光滑，当梯子与地面成  $\theta$  角时处于平衡状态，求梯子与地面的摩擦力。

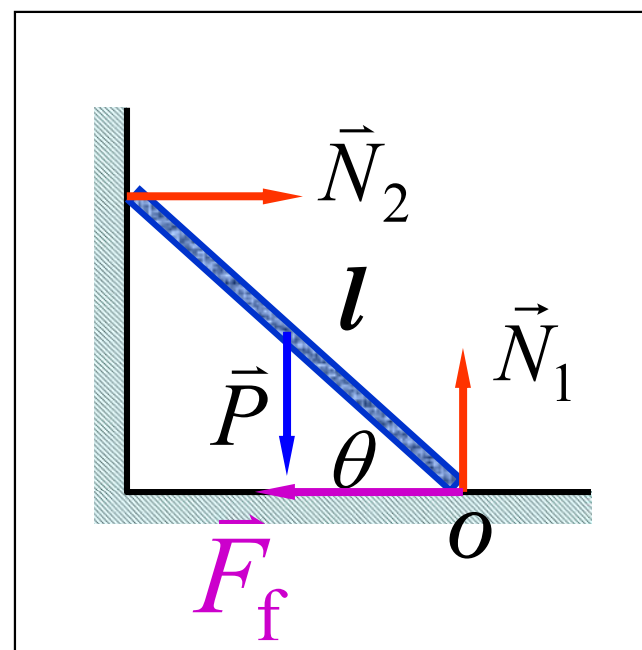
**解：** 刚体平衡的条件

$$\sum \vec{F}_i = 0 \quad \sum \vec{M}_i = 0$$

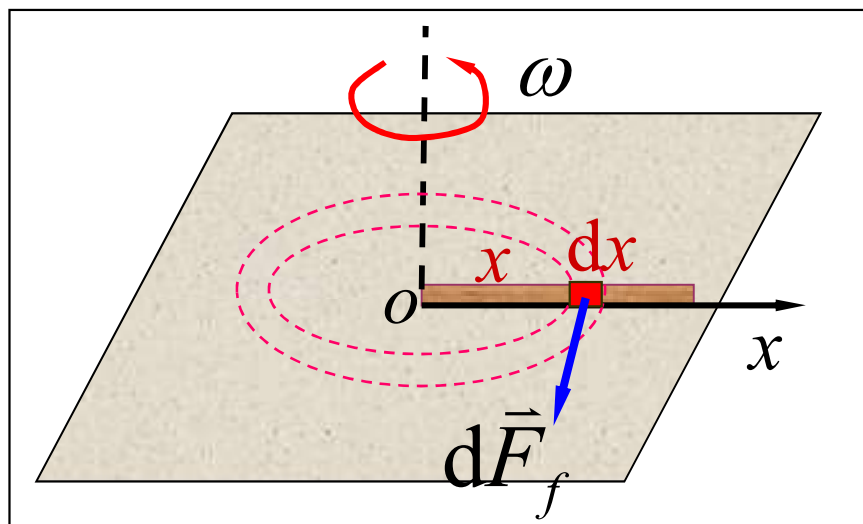
$$F_f - N_2 = 0 \quad P - N_1 = 0$$

以支点  $O$  为转动中心，梯子受的合外力矩：

$$P \frac{l}{2} \cos \theta - N_2 l \sin \theta = 0 \quad F_f = N_2 = \frac{P}{2} \cot \theta$$



**例** 一质量为 $m$ 、长为 $L$ 的均匀细棒，可在水平桌面上绕通过其一端的竖直固定轴转动，已知细棒与桌面的摩擦系数为 $\mu$ ，求棒转动时受到的摩擦力矩的大小。



**解：**取一小段如图

$$dm = \frac{m}{l} dx$$

$$dF_f = \mu dm g$$

$$dM = x(\mu dm g)$$

$$M = \int x \mu dm g = \frac{\mu m g}{l} \int_0^L x dx = \frac{1}{2} \mu m g L$$

**例** 电风扇在开启电源后，经 $t_1$ 时间达到了额定转速，此时相应的角速度为 $\omega_0$ ，当关闭电源后，经过 $t_2$ 时间风扇停转．已知风扇转子的转动惯量为 $J$ ，并假设摩擦阻力矩和电机的电磁力矩均为常量，求电机的电磁力矩．

**解：**

$$\begin{cases} M - M_f = J\alpha_1 \\ M_f = J\alpha_2 \\ \omega_0 = \alpha_1 t_1 = \alpha_2 t_2 \end{cases}$$

$$M = J\omega_0 \left( \frac{1}{t_1} + \frac{1}{t_2} \right)$$