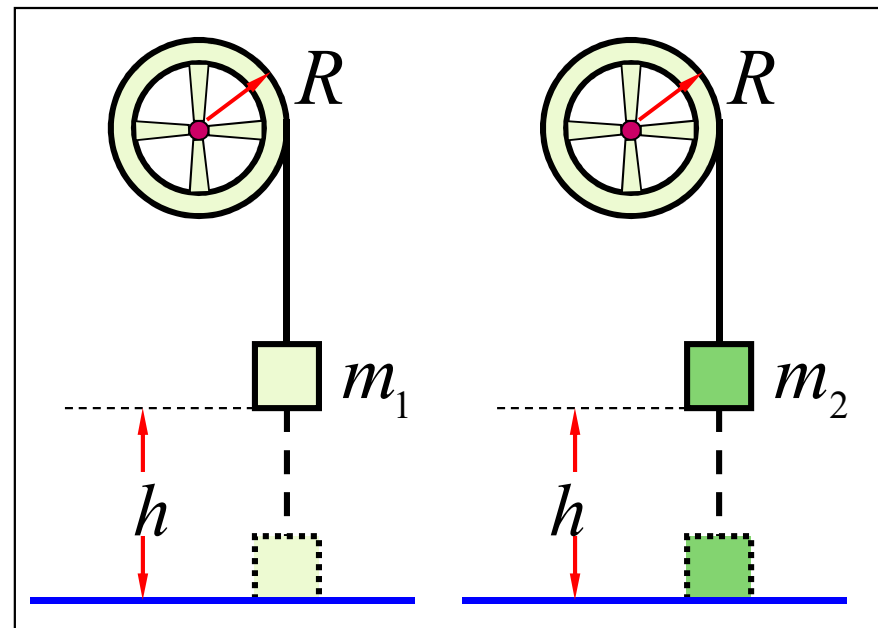
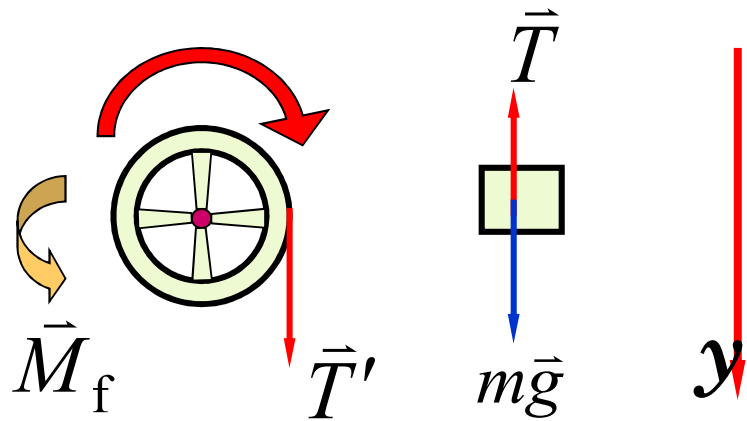


**例** 求一半径  $R = 50\text{cm}$  的飞轮对过其中心轴的转动惯量，在飞轮上绕以细绳，绳末端挂一重物，其质量  $m_1 = 8.0\text{kg}$ ，让其从  $h = 2.0\text{m}$  处静止下落，测得下落时间  $t_1 = 16\text{s}$ ；若用质量  $m_2 = 4.0\text{kg}$  的重物时， $t_2 = 25\text{s}$ ，假定摩擦力矩  $M_f$  是一个常量，**求** 飞轮的转动惯量。

**解：** 受力分析、坐标如图



已知:  $R = 50\text{cm}$   $h = 2.0\text{m}$

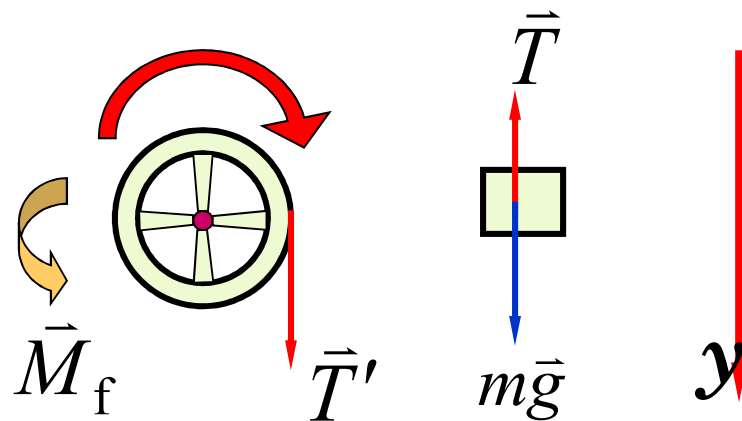
$$m_1 = 8.0\text{kg} \quad t_1 = 16\text{s}$$

$$m_2 = 4.0\text{kg} \quad t_2 = 25\text{s}$$

$$M_f = C \quad \text{求: } J$$

$$\left\{ \begin{array}{l} m_1 g - T_1 = m_1 a_1 \\ T_1 R - M_f = J \frac{a_1}{R} \\ h = \frac{1}{2} a_1 t_1^2 \end{array} \right.$$

$$a_1 = \frac{2h}{t_1^2} = 0.0156\text{m/s}^2$$



$$\left\{ \begin{array}{l} m_2 g - T_2 = m_2 a_2 \\ T_2 R - M_f = J \frac{a_2}{R} \\ h = \frac{1}{2} a_2 t_2^2 \end{array} \right.$$

$$a_2 = \frac{2h}{t_2^2} = 0.0064\text{m/s}^2$$

已知:  $R = 50\text{cm}$   $h = 2.0\text{m}$

$$m_1 = 8.0\text{kg} \quad t_1 = 16\text{s}$$

$$m_2 = 4.0\text{kg} \quad t_2 = 25\text{s}$$

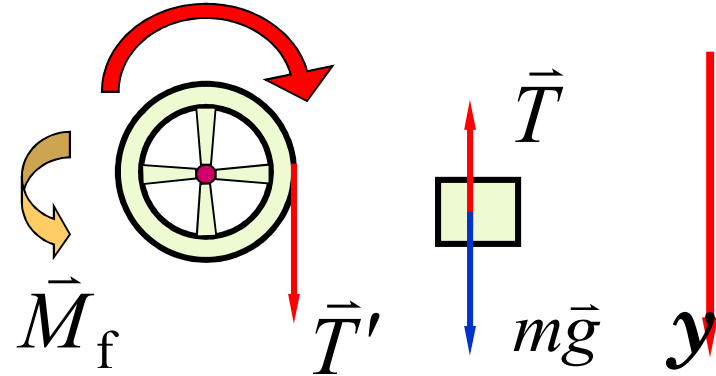
$$M_f = C \quad \text{求: } J$$

$$\begin{cases} a_1 = 0.0156 \text{ m/s}^2 \\ a_2 = 0.0064 \text{ m/s}^2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} m_1 g - T_1 = m_1 a_1 \\ m_2 g - T_2 = m_2 a_2 \end{cases}$$

$$T_1 = m_1(g - a_1) = 78.3\text{N}$$

$$T_2 = m_2(g - a_2) = 39.2\text{N}$$



$$\begin{cases} T_1 R - M_f = J \frac{a_1}{R} \\ T_2 R - M_f = J \frac{a_2}{R} \end{cases}$$

$$(a_1 - a_2)J = (T_1 - T_2)R^2$$

$$J = \frac{(T_1 - T_2)R^2}{a_1 - a_2}$$

$$= 1.06 \times 10^3 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

## 5-4 力矩做功 刚体绕定轴转动的动能定理

力的空间累积效应  $\longrightarrow$  力的功, 动能, 动能定理.

力矩的空间累积效应  $\longrightarrow$  力矩的功, 转动动能, 动能定理.

### 一 力矩做功

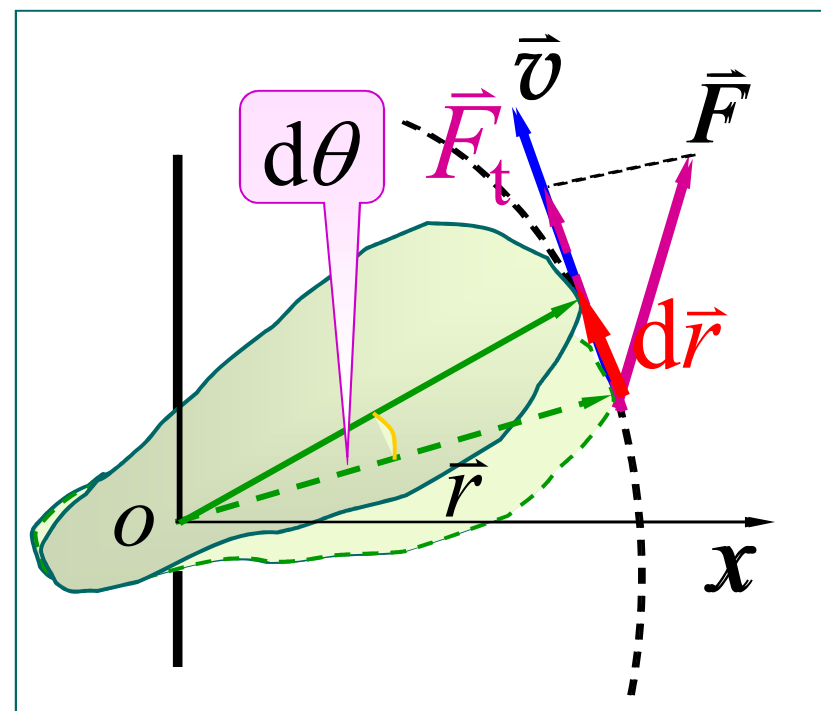
$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = F_t ds$$

$$= F_t r d\theta$$

$$dW = M d\theta$$

力矩的功

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



### 二 力矩的功率

$$P = \frac{dW}{dt} = M \frac{d\theta}{dt} = M\omega$$

### 三 转动动能

$$E_k = \sum_i \frac{1}{2} \Delta m_i v_i^2 = \frac{1}{2} \left( \sum_i \Delta m_i r_i^2 \right) \omega^2 = \frac{1}{2} J \omega^2$$

### 四 刚体绕定轴转动的动能定理

$$W = \int_{\theta_1}^{\theta_2} M d\theta = \int_{\theta_1}^{\theta_2} J \frac{d\omega}{dt} d\theta = \int_{\omega_1}^{\omega_2} J \omega d\omega$$

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

合外力矩对绕定轴转动的刚体所做的功等于刚体转动动能的增量。

## 质点运动与刚体定轴转动对照

质点运动	刚体定轴转动
速度 $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$	角速度 $\vec{\omega} = \frac{d\vec{\theta}}{dt}$
加速度 $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$	角加速度 $\vec{\alpha} = \frac{d\vec{\omega}}{dt}$
力 $\vec{F}$	力矩 $\vec{M}$
质量 $m$	转动惯量 $J = \int r^2 dm$
动量 $\vec{P} = m\vec{v}$	角动量 $\vec{L} = J\vec{\omega}$

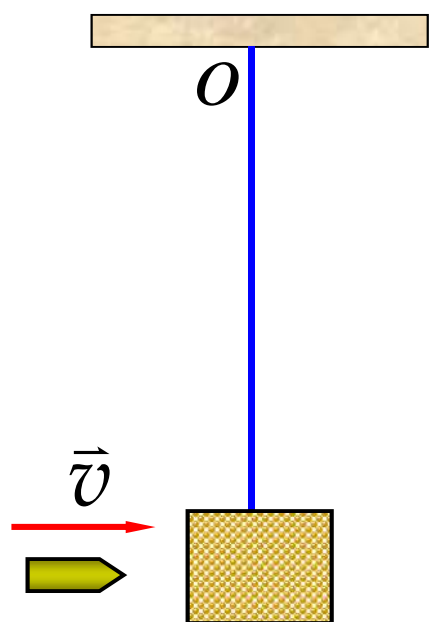
质点运动规律与刚体定轴转动的规律对照	
质点的平动	刚体的定轴转动
运动定律 $\vec{F} = m\vec{a}$	转动定律 $M = J\alpha$
动量定理 $\int_{t_0}^t \vec{F} dt = m\vec{v} - m\vec{v}_0$	角动量定理 $\int_{t_0}^t \vec{M} dt = \vec{L} - \vec{L}_0$
动量守恒定律 $\sum \vec{F}_i = 0, \sum m_i \vec{v}_i = \text{恒量}$	角动量守恒定律 $\vec{M} = 0, \sum J_i \vec{\omega}_i = \text{恒量}$
力的功 $W = \int_a^b \vec{F} \cdot d\vec{r}$	力矩的功 $W = \int_{\theta_0}^{\theta} M d\theta$
动能 $E_k = mv^2 / 2$	转动动能 $E_k = J\omega^2 / 2$

质点运动规律与刚体定轴转动的规律对照	
质点的平动	刚体的定轴转动
动能定理 $W = \frac{1}{2}mv^2 - \frac{1}{2}mv_0^2$	动能定理 $W = \frac{1}{2}J\omega^2 - \frac{1}{2}J\omega_0^2$
重力势能 $E_p = mgh$	重力势能 $E_p = mgh_C$
机械能守恒 只有保守力作功时 $E_k + E_p = \text{恒量}$	机械能守恒 只有保守力作功时 $E_k + E_p = \text{恒量}$

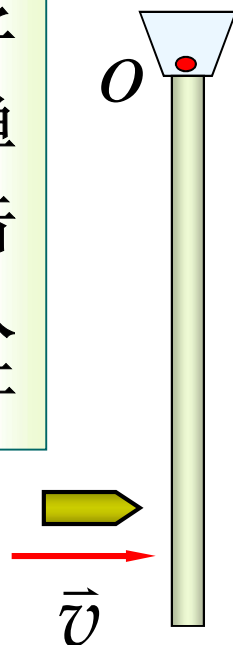


## 讨论

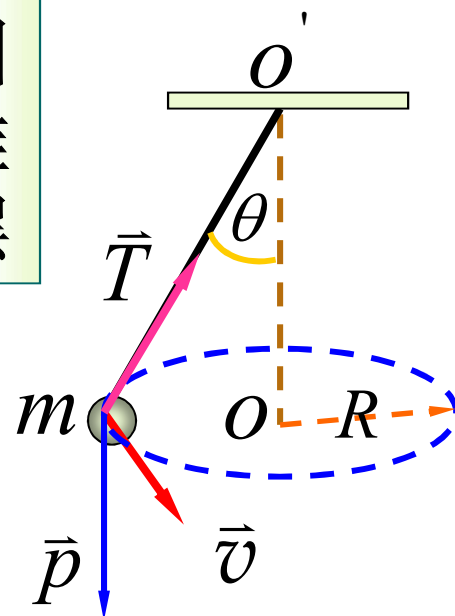
子弹击入沙袋



子弹击入杆



圆锥摆



以子弹和沙袋为系统

动量守恒;

角动量守恒;

机械能不守恒.

以子弹和杆为系统

动量不守恒;

角动量守恒;

机械能不守恒.

圆锥摆系统

动量不守恒;

角动量守恒;

机械能守恒.

**例1** 有一吊扇第一档转速为  $n_1 = 7\text{r/s}$ ，第二档转速为  $n_2 = 10\text{r/s}$ 。吊扇转动时要受到阻力矩  $M_f$  的作用，一般来说，阻力矩与转速之间的关系要由实验测定，但作为近似计算，我们取阻力矩与角速度之间的关系为  $M_f = k\omega^2$ ，其中系数  $k = 2.74 \times 10^{-4} \text{N}\cdot\text{m}\cdot\text{rad}^{-2}\cdot\text{s}^2$ 。试求（1）吊扇的电机在这两种转速下所消耗的功率；（2）吊扇由静止匀加速地达到第二档转速经历的时间为  $5\text{s}$ 。在此时间内阻力矩做了多少功？

**解** （1）  $P_1 = M_{f1}\omega_1 = k\omega_1^3 = k(2\pi n_1)^3 = 23.3\text{W}$

$$P_2 = M_{f2}\omega_2 = k\omega_2^3 = k(2\pi n_2)^3 = 68.0\text{W}$$

已知:  $n_1 = 7\text{r/s}$ ,  $n_2 = 10\text{r/s}$ ;  $M_f = k \omega^2$ ,  
 $k = 2.74 \times 10^{-4} \text{ N}\cdot\text{m}\cdot\text{rad}^{-2}\cdot\text{s}^2$ . 求 (2) 吊扇由静止匀加速的达到第二档转速经历的时间为  $5\text{s}$ . 在此时间内阻力矩做了多少功?

解: 吊扇由静止作匀角加速度运动

$$\alpha = \frac{\omega}{t} = \frac{2\pi n_2}{5} \quad \omega = \alpha t$$

阻力矩做功  $W = \int M_{f2} d\theta = \int k \omega^3 dt$

$$W = \int_0^t k \alpha^3 t^3 dt = \frac{1}{4} k \alpha^3 t^4$$

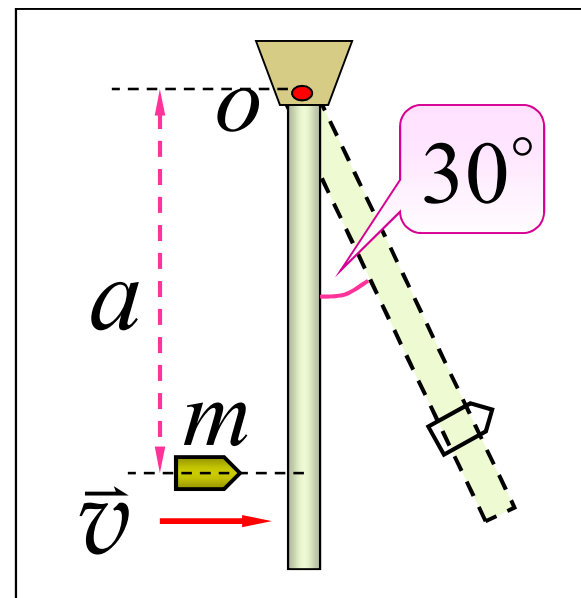
在  $t = 5\text{s}$  时间内  $W = 84.8 \text{ J}$

**例2** 一长为  $l$  , 质量为  $m'$  的竿可绕支点  $O$  自由转动 . 一质量为  $m$  、速率为  $v$  的子弹射入竿内距支点为  $a$  处, 使竿的偏转角为  $30^\circ$  . 问子弹的初速率为多少 ?

**解:** 把子弹和竿看作一个系统 . 子弹射入竿的过程系统角动量守恒

$$mva = \left( \frac{1}{3} m' l^2 + ma^2 \right) \omega$$

$$\omega = \frac{3mva}{m' l^2 + 3ma^2}$$



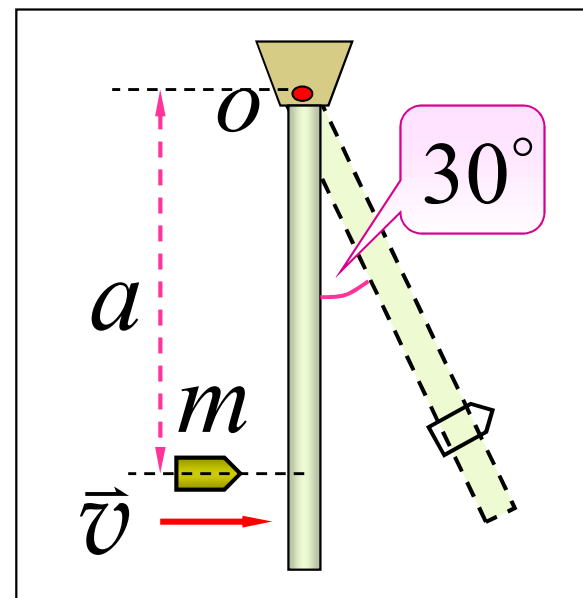
$$\omega = \frac{3mva}{m'l^2 + 3ma^2}$$

射入竿后，以子弹、细杆和地球为系统，机械能守恒。

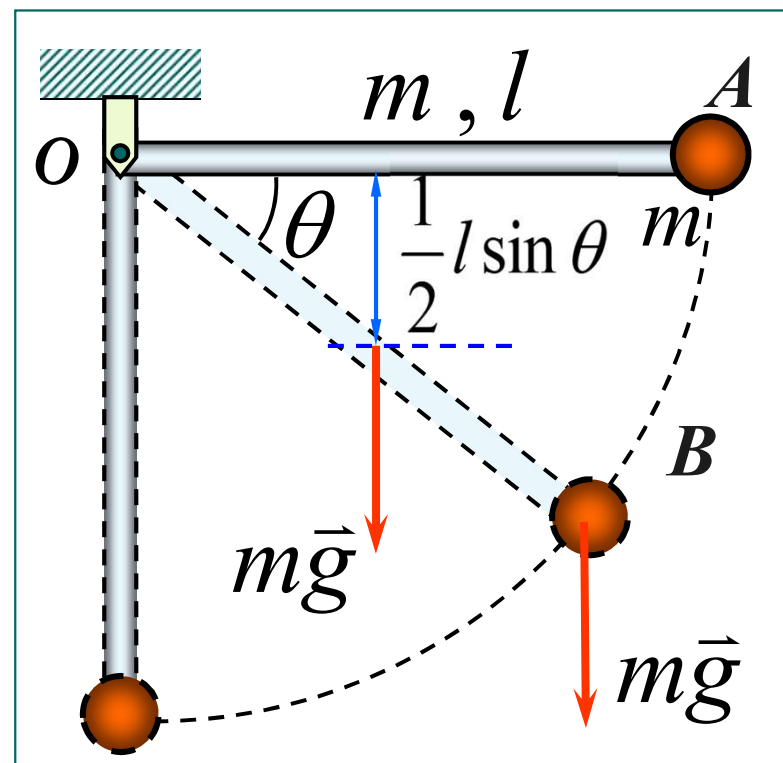
$$\frac{1}{2} \left( \frac{1}{3} m'l^2 + ma^2 \right) \omega^2 =$$

$$mga(1 - \cos 30^\circ) + m'g \frac{l}{2} (1 - \cos 30^\circ)$$

$$v = \sqrt{g(2 - \sqrt{3})(m'l + 2ma)(m'l^2 + 3ma^2)/6} / ma$$



**例3** 一根长为 $l$ 、质量为 $m$ 的均匀细棒，棒的一端可绕通过 $O$ 点并垂直于纸面的轴转动，棒的另一端有质量为 $m$ 的小球. 开始时，棒静止地处于水平位置 $A$ . 当棒转过 $\theta$ 角到达位置 $B$ ，棒的角速度为多少？



**解：**取小球、细棒和地球为系统，在棒转动过程中机械能守恒，设  $A$  位置为重力势能零点.

$$E_{kA} + E_{pA} = E_{kB} + E_{pB}$$

$$E_{\text{kA}} + E_{\text{pA}} = E_{\text{kB}} + E_{\text{pB}}$$

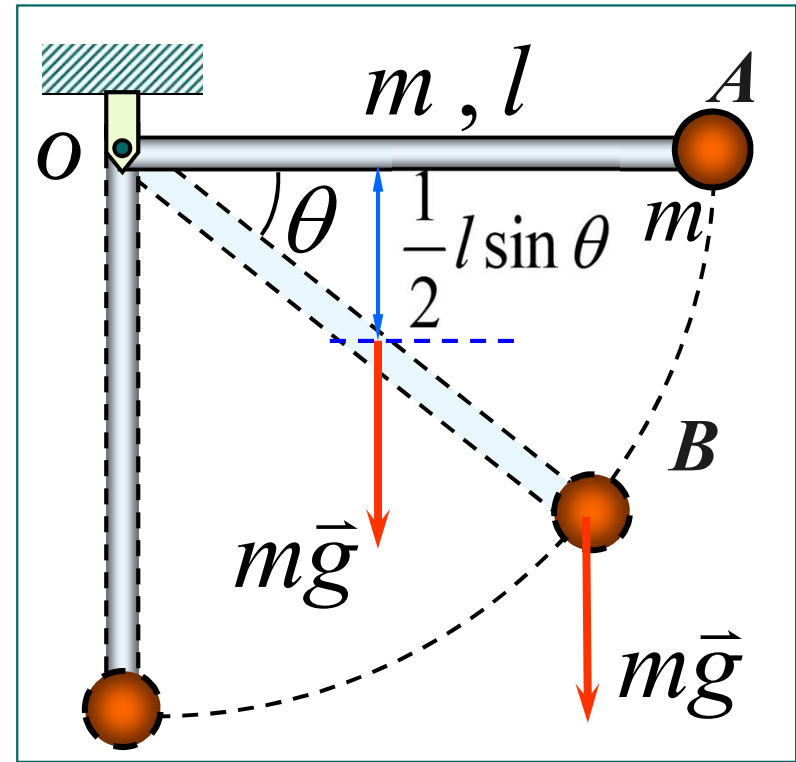
$$E_{\text{kA}} = E_{\text{pA}} = 0$$

$$E_{\text{kB}} = \frac{1}{2} J \omega^2 \quad J = J_1 + J_2$$

$$J = \frac{1}{3} m l^2 + m l^2 = \frac{4}{3} m l^2$$

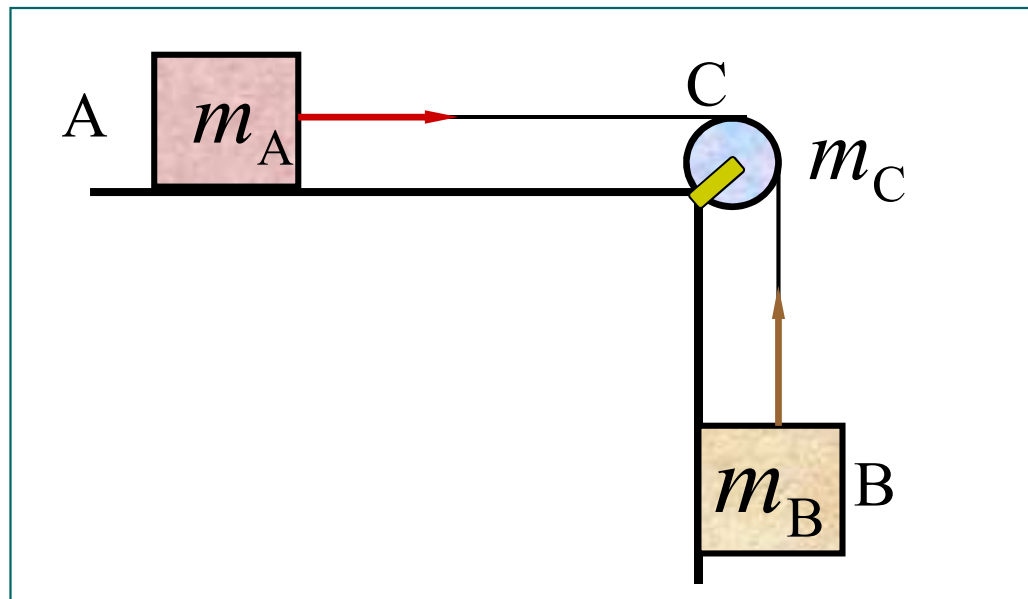
$$E_{\text{pB}} = -\left(mg \frac{l}{2} \sin \theta + mgl \sin \theta\right) = -\frac{3}{2} mgl \sin \theta$$

$$0 = \frac{2}{3} m l^2 \omega^2 - \frac{3}{2} mgl \sin \theta \quad \omega = \frac{3}{2} \left( \frac{g \sin \theta}{l} \right)^{1/2}$$



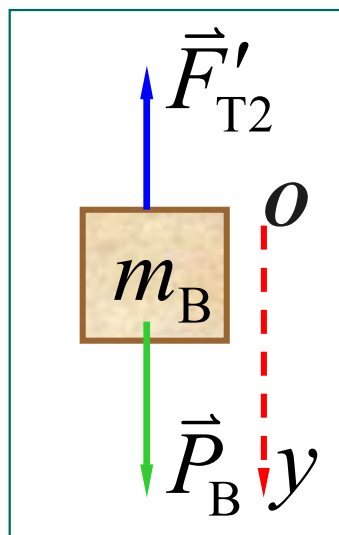
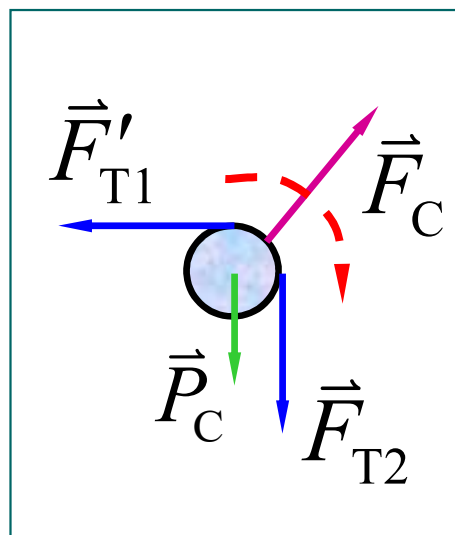
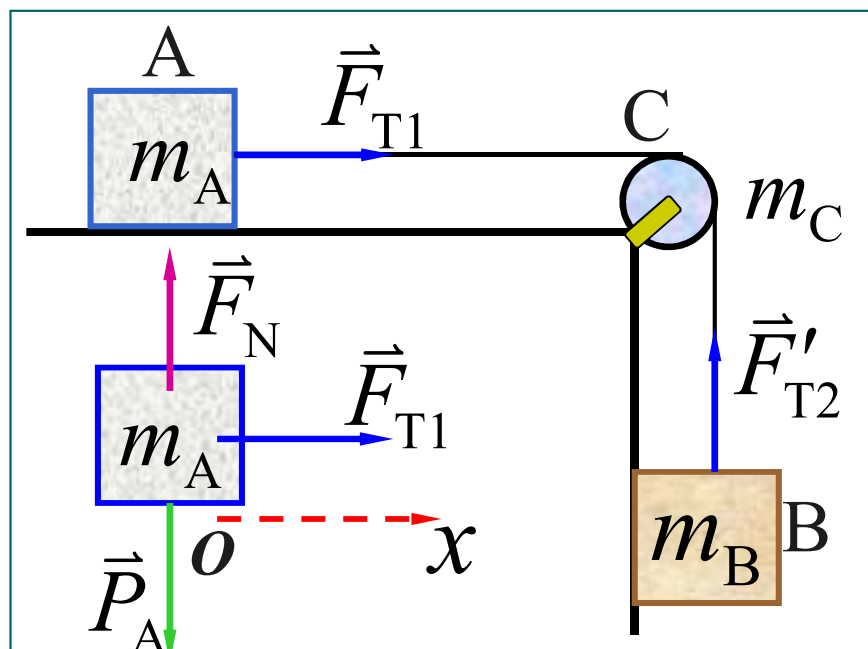
## 习题课

**例1** 质量为 $m_A$ 的物体A静止在光滑水平面上，和质量不计的绳索相连接，绳索跨过一半径为 $R$ 、质量为 $m_C$ 的圆柱形滑轮C，并系在另一质量为 $m_B$ 的物体B上. 滑轮与绳索间没有滑动，且滑轮与轴承间的摩擦力可略去不计. 问：（1）两物体的线加速度为多少？水平和竖直两段绳索的张力各为多少？（2）物体B从



静止落下距离 $y$ 时，其速率是多少？（3）若滑轮与轴承间的摩擦力不能忽略，并设它们间的摩擦力矩为 $M_f$ 再求线加速度及绳的张力.

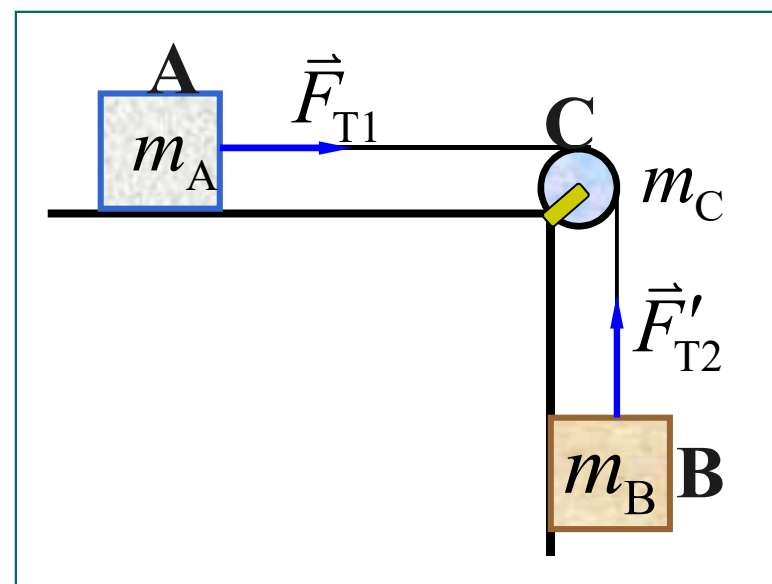




**解 (1)** 隔离物体分别对物体A、B 及滑轮作受力分析，取坐标如图，运用牛顿第二定律、转动定律列方程。

$$\left\{ \begin{array}{l} F_{T1} = m_A a \\ m_B g - F_{T2} = m_B a \\ R F_{T2} - R F_{T1} = J \alpha \\ a = R \alpha \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{aligned} a &= \frac{m_B g}{m_A + m_B + m_C / 2} \\ F_{T1} &= \frac{m_A m_B g}{m_A + m_B + m_C / 2} \\ F_{T2} &= \frac{(m_A + m_C / 2) m_B g}{m_A + m_B + m_C / 2} \end{aligned} \right.$$



如令  $m_C = 0$ , 可得

$$F_{T1} = F_{T2} = \frac{m_A m_B g}{m_A + m_B}$$

(2) B由静止出发作匀加速直线运动, 下落的速率

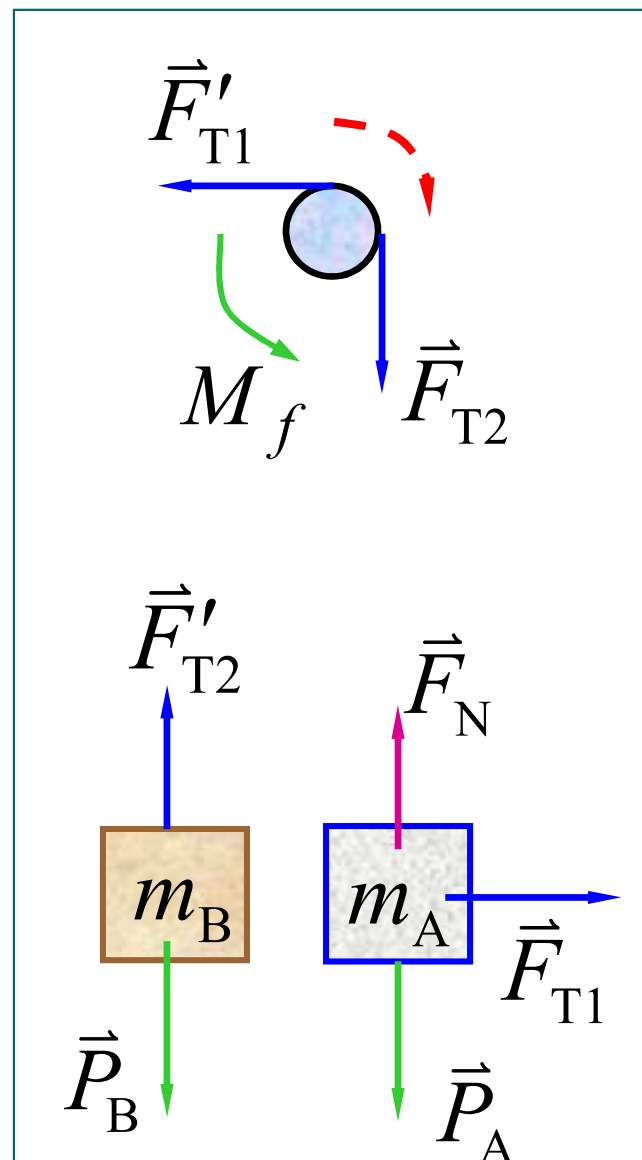
$$v = \sqrt{2ay} = \sqrt{\frac{2m_B g y}{m_A + m_B + m_C / 2}}$$

(3) 考虑滑轮与轴承间的摩擦力矩  $M_f$ ，转动定律

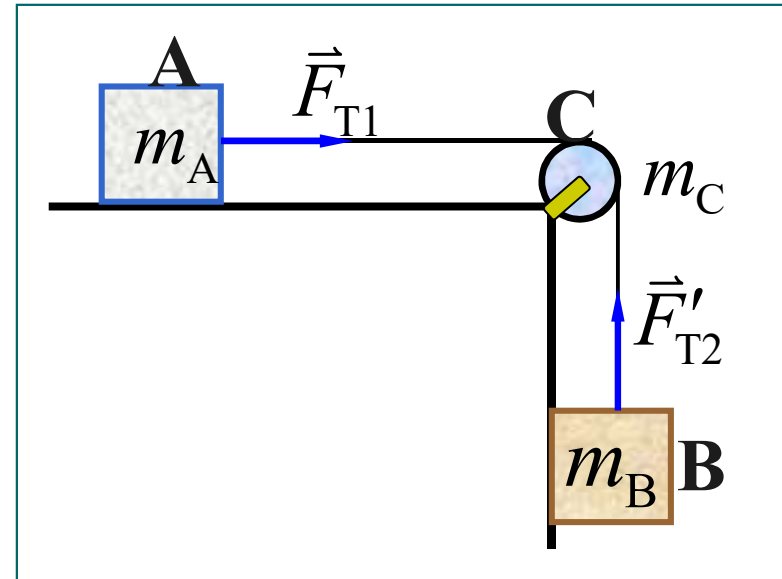
$$RF_{T2} - RF_{T1} - M_f = J\alpha$$

结合 (1) 中其它方程

$$\left\{ \begin{array}{l} F_{T1} = m_A a \\ m_B g - F_{T2} = m_B a \\ RF_{T2} - RF_{T1} - M_f = J\alpha \\ a = R\alpha \end{array} \right.$$



$$\left\{ \begin{array}{l} F_{T1} = m_A a \\ m_B g - F_{T2} = m_B a \\ RF_{T2} - RF_{T1} - M_f = J\alpha \\ a = R\alpha \end{array} \right.$$



$$a = \frac{m_B g - M_f / R}{m_A + m_B + m_C / 2} \quad F_{T1} = \frac{m_A (m_B g - M_f / R)}{m_A + m_B + m_C / 2}$$

$$F_{T2} = \frac{m_B [(m_A + m_C / 2) g + M_f / R]}{m_A + m_B + m_C / 2}$$

**例2** 一滑冰者开始转动时  $E_{k0} = J_0 \omega_0^2 / 2$ ，然后将手臂收回，使转动惯量减少为原来的  $1/3$ ，求此时的转动动能。

**注意：**刚体定轴转动**内力矩**的功之和为**零**，**非刚体**不一定。



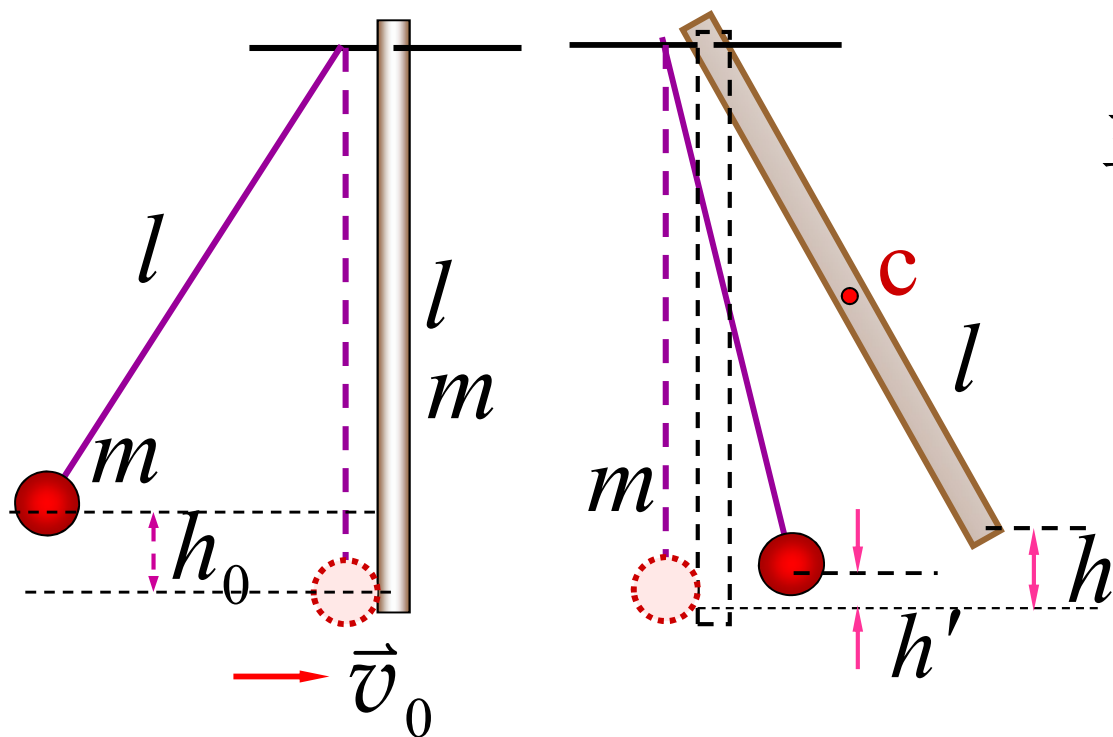
**解：**外力矩为零，**角动量守恒**

$$J_0 \omega_0 = \frac{1}{3} J_0 \omega \quad \omega = 3 \omega_0$$

**内力做功，转动动能变化**

$$E_{k0} = \frac{1}{2} J_0 \omega_0^2 < E_k = \frac{1}{2} \frac{J_0}{3} 9 \omega_0^2 = \frac{3}{2} J_0 \omega_0^2$$

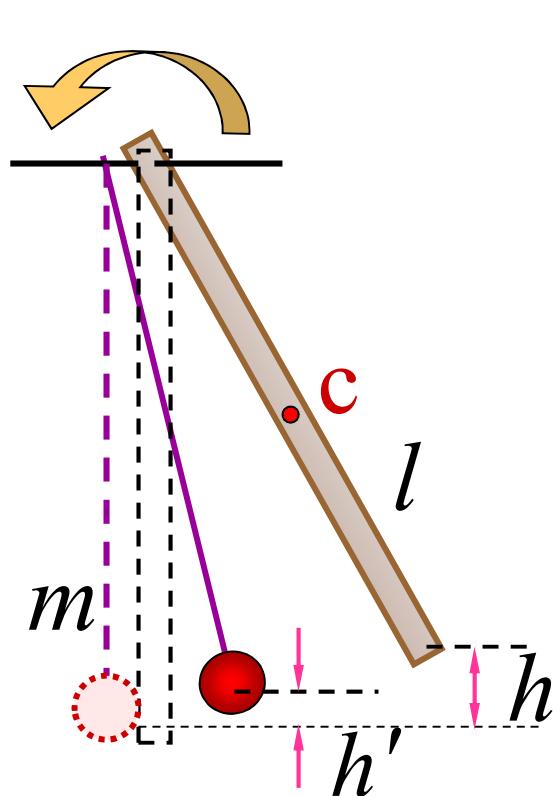
**例3** 把单摆和一等长的匀质直杆悬挂在同一点，杆与单摆的摆锤质量均为  $m$  . 开始时直杆自然下垂，将单摆摆锤拉到高度  $h_0$  , 令它自静止状态下摆，于垂直位置和直杆作弹性碰撞. **求** 碰后直杆下端达到的高度  $h$  .



**解：** 此问题分为三个阶段

**1)** 单摆自由下摆（机械能守恒），与杆碰前速度

$$v_0 = \sqrt{2gh_0}$$



$$v_0 = \sqrt{2gh_0}$$

## 2) 摆与杆弹性碰撞 (摆, 杆)

角动量守恒  $mlv_0 = J\omega + mlv$

机械能守恒  $\frac{1}{2}mv_0^2 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}J\omega^2$

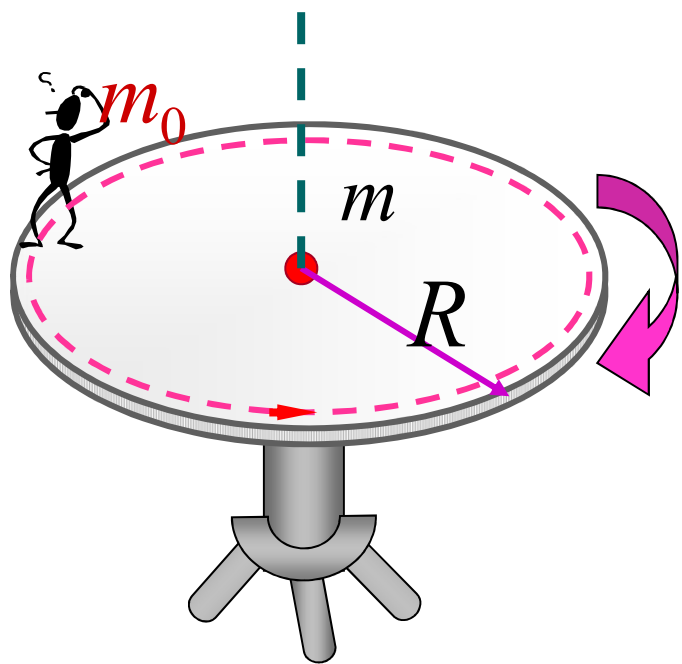
$$v = \frac{1}{2}v_0$$

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

## 3) 碰后杆上摆, 机械能守恒 (杆, 地球)

$$\frac{1}{2}J\omega^2 = mgh_c \quad h = 2h_c = \frac{3}{2}h_0$$

**例4** 质量 $m$ ，半径 $R$ 的均匀圆盘可绕过中心的光滑竖直轴自由转动。在盘缘站一质量为 $m_0$ 的人，开始人和盘都静止，当人在盘缘走一圈时，盘对地面转过的角度。



顺时针向

$$\theta = \frac{2m_0}{2m_0 + m} \times 2\pi$$

**解：** 盘和人为系统，角动量守恒。

**设：**  $\omega_0, \omega$  分别为人和盘相对地的角速度，**顺时针为正向**。

$$\frac{1}{2} m R^2 \omega - m_0 R^2 \omega_0 = 0$$

$$\frac{1}{2} m R^2 \frac{d\theta}{dt} = m_0 R^2 \frac{d\theta_0}{dt}$$

$$\int_0^\theta \frac{1}{2} m R^2 d\theta = m_0 R^2 \int_0^{2\pi-\theta} d\theta_0$$

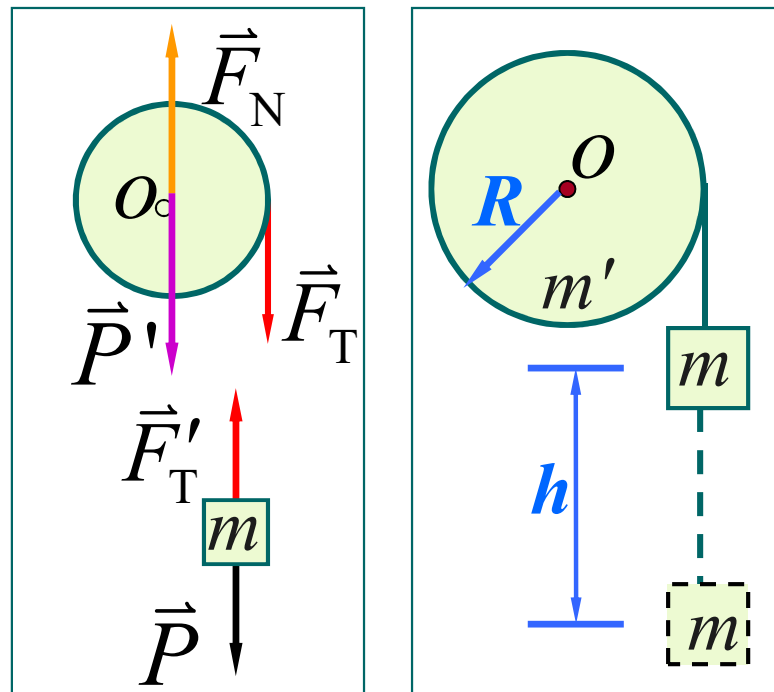


**例5** 一质量为  $m'$ 、半径为  $R$  的圆盘，可绕一垂直通过盘心的无摩擦的水平轴转动．圆盘上绕有轻绳，一端挂质量为  $m$  的物体．问物体在静止下落高度  $h$  时，其速度的大小为多少？设绳的质量忽略不计．

**解** 拉力  $\vec{F}_T$  对圆盘做功，由刚体绕定轴转动的动能定理可得，拉力  $\vec{F}_T$  的力矩所做的功为

$$\begin{aligned} \int_{\theta_0}^{\theta} F_T R d\theta &= R \int_{\theta_0}^{\theta} F_T d\theta \\ &= \frac{1}{2} J \omega^2 - \frac{1}{2} J \omega_0^2 \end{aligned}$$

$\theta, \theta_0$  和  $\omega, \omega_0$  分别为圆盘终了和起始时的角坐标和角速度．



$$\int_{\theta_0}^{\theta} F_T R d\theta = R \int_{\theta_0}^{\theta} F_T d\theta = \frac{1}{2} J \omega^2 - \frac{1}{2} J \omega_0^2$$

由质点动能定理  $\vec{F}_T = -\vec{F}'_T$

$$mgh - R \int_{\theta_0}^{\theta} F_T d\theta = \frac{1}{2} m v^2 - \frac{1}{2} m v_0^2$$

物体由静止开始下落  $v_0 = 0, \omega_0 = 0$

并考虑到圆盘的转动惯量  $J = \frac{1}{2} m' R^2$   $v = \omega R$

解得

$$v = 2 \sqrt{\frac{mgh}{m' + 2m}} = \sqrt{\frac{m}{(m'/2) + m}} 2gh$$

