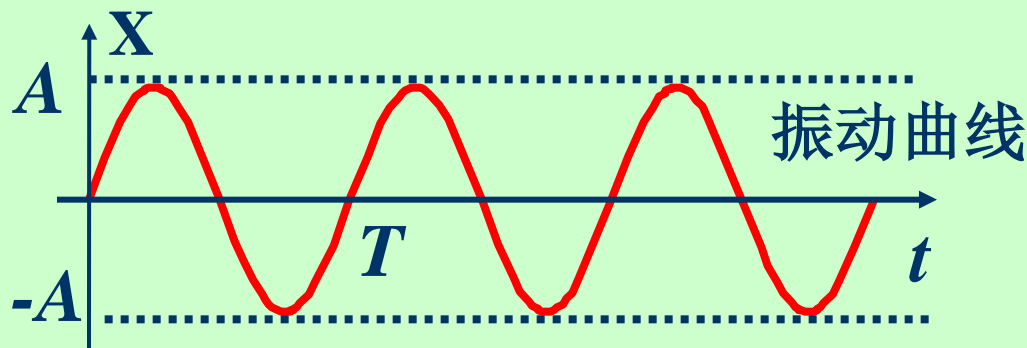


# ● 谐振动的表示法

## 1. 解析法

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

## 2. 振动曲线法

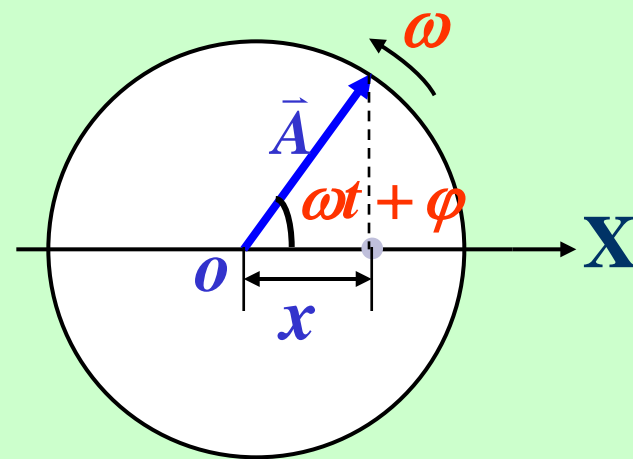


## 3. 旋转矢量法

旋转矢量的末端在X轴上的投影:

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

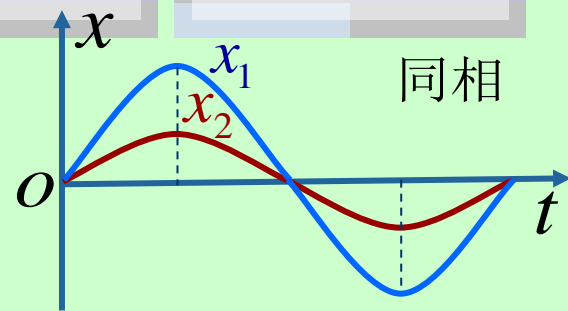
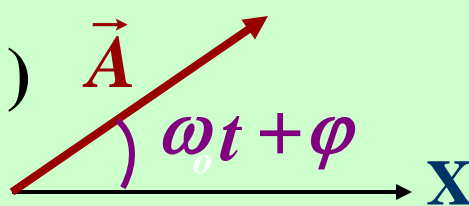
即：投影点的运动是一谐振动。



旋转矢量图

## ● 旋转矢量与位相

- 1) 位相  $(\omega_0 t + \varphi) = (\vec{A}, \vec{X})$
- 2) 位相差



设两频率相等的谐振动:

$$x_1 = A_1 \cos(\omega_0 t + \varphi_1) \quad x_2 = A_2 \cos(\omega_0 t + \varphi_2)$$

它们的位相差:  $\Delta\phi = \phi_2 - \phi_1 = \varphi_2 - \varphi_1 = \Delta\varphi$

由  $\Delta\phi$  可以比较两振动的步调:

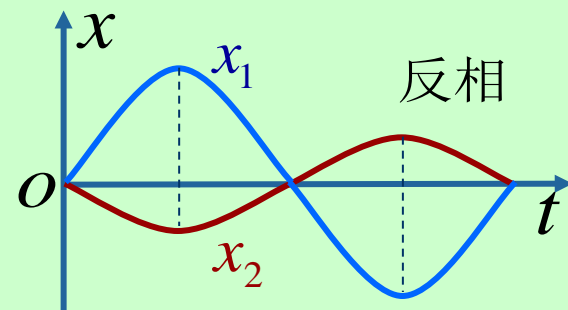
(1)  $\Delta\phi = 2k\pi$  ——— 同相

(2)  $\Delta\phi = (2k+1)\pi$  ——— 反相

(3)  $\Delta\phi \neq k\pi$  则两振动不同相, 若  $\Delta\phi > 0$ ,

则称  $x_2$  比  $x_1$  超前  $\Delta\phi$  的位相 (或  $x_1$  比  $x_2$  落后  $\Delta\phi$  的位相)

(4) 不同物理量也可比较振动的步调



**例:**右图为一作谐振动的物体的**速度--时间**曲线. 若用余弦函数表示简谐振动, 则振动的初位相是多少?

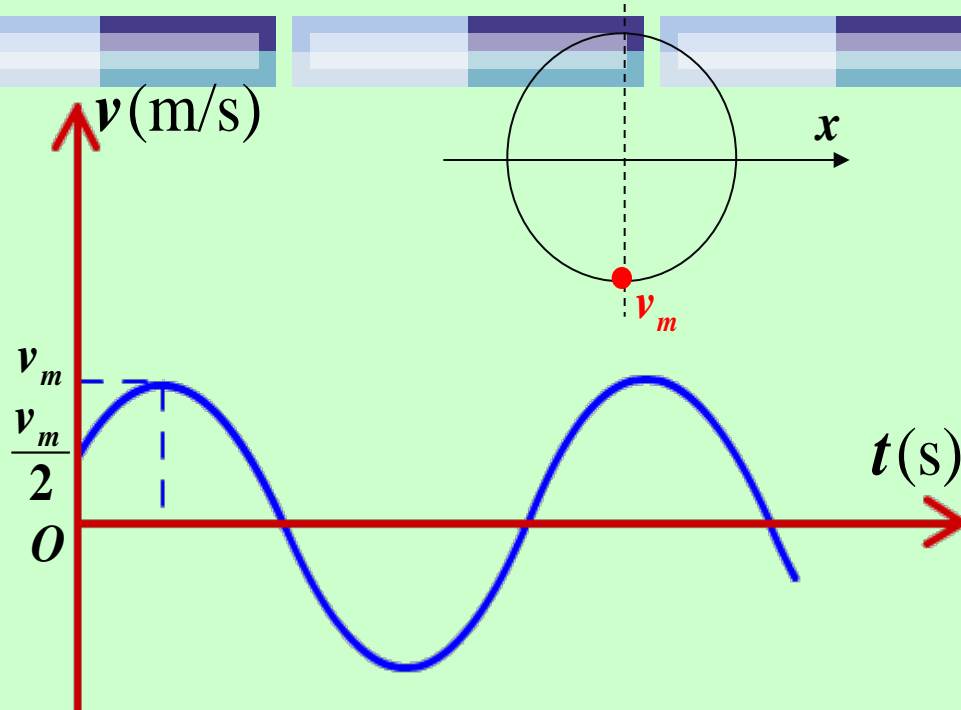
**解:**  $x = A \cos(\omega t + \varphi)$

$$\begin{aligned} v &= -A\omega \sin(\omega t + \varphi) \\ &= -v_m \sin(\omega t + \varphi) \end{aligned}$$

$$t = 0 \text{ 时}, v = \frac{v_m}{2}$$

$$\therefore \frac{v_m}{2} = -v_m \sin \varphi$$

$$\sin \varphi = -\frac{1}{2}$$



$$\varphi = \frac{7\pi}{6}, \frac{11\pi}{6} \text{ 应取哪一个值?}$$

考虑  $a = \frac{dv}{dt} = -v_m \omega \cos(\omega t + \varphi)$

$$t=0 \text{ 时}, a > 0 \quad \therefore -v_m \omega \cos \varphi > 0$$

$$\therefore \cos \varphi < 0 \quad \text{即} \varphi = \frac{7\pi}{6}$$

例. 将天平盘子挂在一个刚度系数为 $k$ 的弹簧下端，有一质量为 $m$ 的物体，从离盘高为 $h$ 处自由下落至盘中后不再跳离盘子，因此盘子和物体一起开始运动(盘和弹簧的质量忽略)。问(1)是否为谐振动？

解：盘、弹簧、物体构成的一个系统

设物体  $m$  落入盘中后，系统运动至 $o$ 处所受合力为零（ $o$ 为平衡位置）。

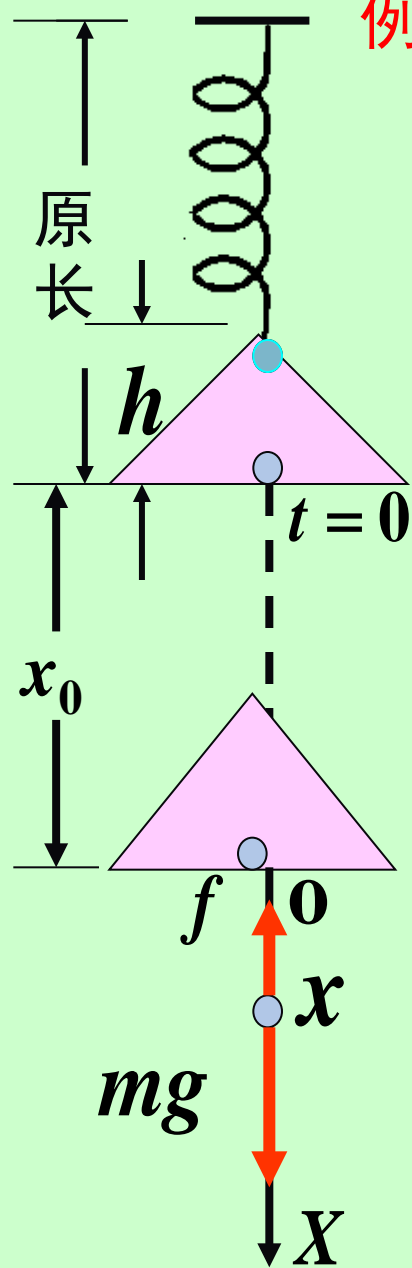
建立坐标如左图，则

$$mg - kx_0 = 0 \Rightarrow mg = kx_0$$

系统在任一时刻所受的合力为：

$$\sum F = mg - f = kx_0 - k(x_0 + x)$$

即  $\sum F = -kx$  是谐振动！





$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$$

(2) 求振动时的周期  $T$  振幅  $A$  位相  $\varphi$  及振动方程。

解：根据

$$\begin{cases} \sum F = -kx \\ \sum F = ma \end{cases} \quad -kx = ma$$

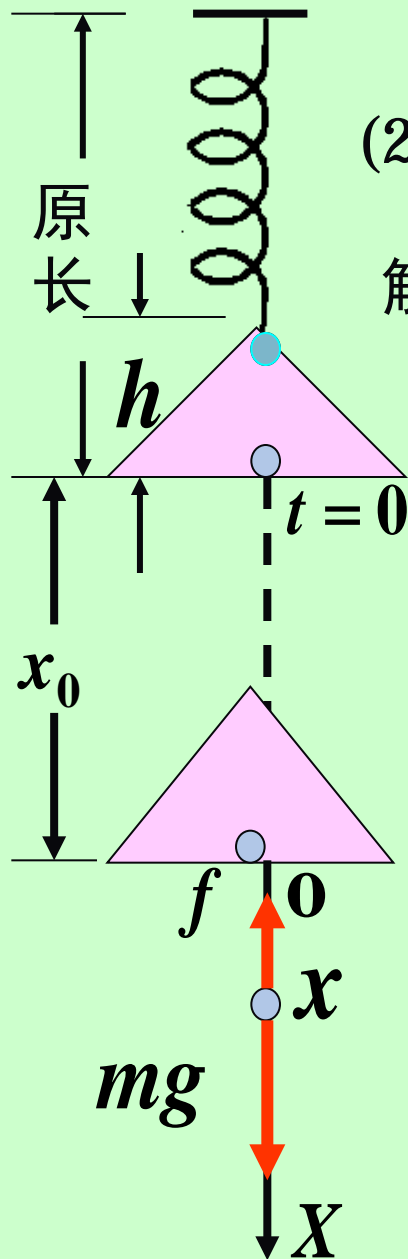
$$\frac{d^2 x}{dt^2} = -\frac{k}{m}x \quad \text{则} \quad \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

即

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$t=0 \text{ 时} \quad x_0 = -\frac{mg}{k} \quad v_0 = \sqrt{2gh}$$

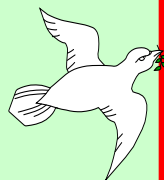
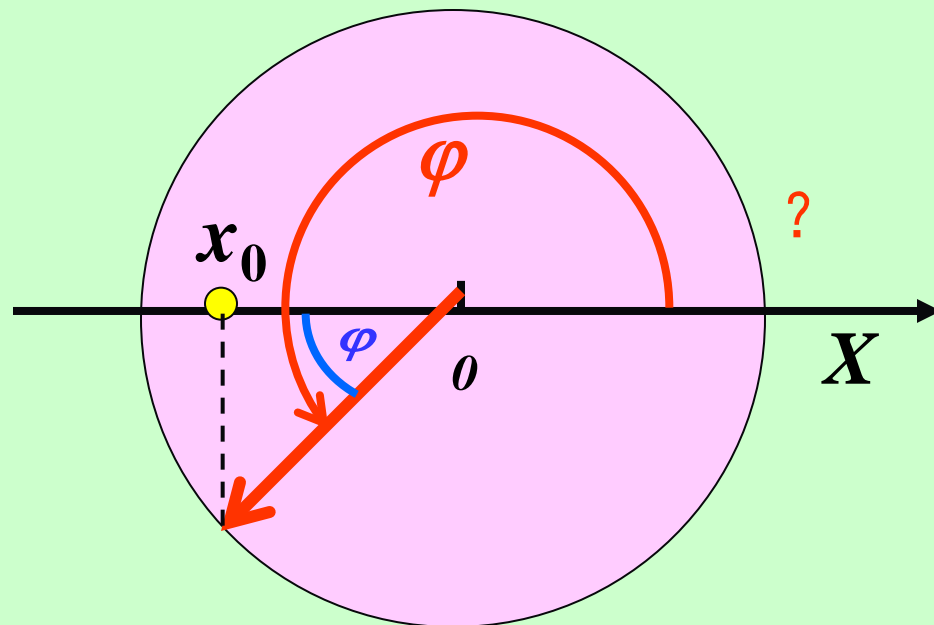
$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2} = \frac{mg}{k} \sqrt{1 + \frac{2kh}{mg}}$$



$$\varphi = \operatorname{tg}^{-1} \left( -\frac{V_0}{x_0 \omega} \right)$$

~~$$= \operatorname{tg}^{-1} \left( \sqrt{\frac{2kh}{mg}} \right)$$~~

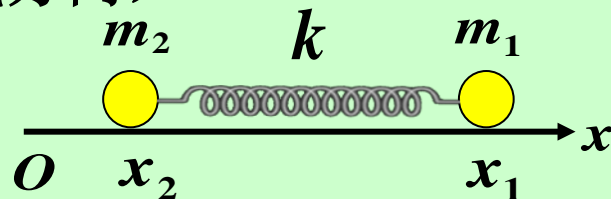
$$\varphi = \operatorname{tg}^{-1} \left( \sqrt{\frac{2kh}{mg}} \right) \pm \pi$$



$$A = \frac{mg}{k} \sqrt{1 + \frac{2kh}{mg}} \quad \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$x = \frac{mg}{k} \sqrt{1 + \frac{2kh}{mg}} \cos \left[ \sqrt{\frac{k}{m}} t + \left( \operatorname{tg}^{-1} \sqrt{\frac{2kh}{mg}} \pm \pi \right) \right]$$

**例：**如图所示，有两个质量各为 $m_1, m_2$ 并有轻弹簧连系着的小球放在水平光滑桌面上，弹簧的强度是：当 $m_1$ 固定时 $m_2$ 能够每秒振动 $n$ 次。试求(1)当 $m_2$ 固定时， $m_1$ 每秒振动的次数；(2)当 $m_1, m_2$ 均自由时，它们每秒振动的次数 $N$ 。（设每次振动的方向均沿弹簧的直线方向）



**解：** (1)  $\omega_2 = 2\pi n = \sqrt{\frac{k}{m_2}}$

$$\omega_1 = 2\pi n' = \sqrt{\frac{k}{m_1}}$$

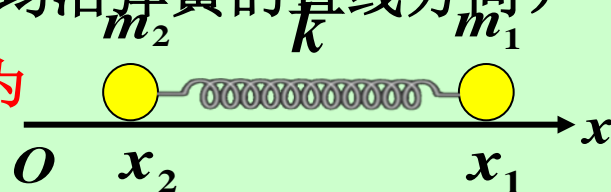
$$\therefore n' = n \sqrt{\frac{m_2}{m_1}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

**例：**如图所示，有两个质量各为 $m_1, m_2$ 并有轻弹簧连系着的小球放在水平光滑桌面上，弹簧的强度是：当 $m_1$ 固定时 $m_2$ 能够每秒振动 $n$ 次。试求(1)当 $m_2$ 固定时， $m_1$ 每秒振动的次数；(2)当 $m_1, m_2$ 均自由时，它们每秒振动的次数 $N$ 。（设每次振动的方向均沿弹簧的直线方向）

**解：**(2) 设弹簧原长为 $l$

弹簧总的伸缩量为  
 $[(x_1 - x_2) - l]$



$$\left. \begin{aligned} m_1 \frac{d^2 x_1}{dt^2} &= -k[(x_1 - x_2) - l] \\ m_2 \frac{d^2 x_2}{dt^2} &= k[(x_1 - x_2) - l] \end{aligned} \right\} \frac{d^2 x_1}{dt^2} - \frac{d^2 x_2}{dt^2} = -k \left( \frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2} \right) [(x_1 - x_2) - l]$$

$$\text{令 } x = x_1 - x_2 - l, \frac{1}{m} = \frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2}$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = -\frac{k}{m} x = -\omega^2 x$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{k}{m_1} + \frac{k}{m_2}}$$

$$\omega = 2\pi N = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{k}{m_1} + \frac{k}{m_2}}$$

$$\omega_2 = 2\pi n = \sqrt{\frac{k}{m_2}}$$

$$\therefore N = n \sqrt{\frac{k}{m_1} + \frac{k}{m_2}} \cdot \sqrt{\frac{m_2}{k}} = n \sqrt{\frac{m_2 + m_1}{m_1}}$$



### 三、简谐振动的能量

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

$$v = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

#### 1. 简谐振动系统的能量

##### 水平弹簧振子

$$\omega^2 = \frac{k}{m}$$

$$f_{\text{弹性力}} = -kx = -\frac{dE_p}{dx}$$

动能

$$E_k = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}kA^2 \sin^2(\omega t + \varphi)$$

势能

$$E_p = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t + \varphi)$$

} 随时间变化

机械能

$$\begin{aligned} E &= E_k + E_p \\ &= \frac{1}{2}kA^2 [\sin^2(\omega t + \varphi) + \cos^2(\omega t + \varphi)] = \frac{1}{2}kA^2 \end{aligned}$$

$$E = E_k + E_p = \frac{1}{2}kA^2$$

——常量

## 单摆 *simple pendulum*

$$\theta = \Theta \cos(\omega t + \varphi)$$

$$v = l \frac{d\theta}{dt} = -l\omega \Theta \sin(\omega t + \varphi)$$

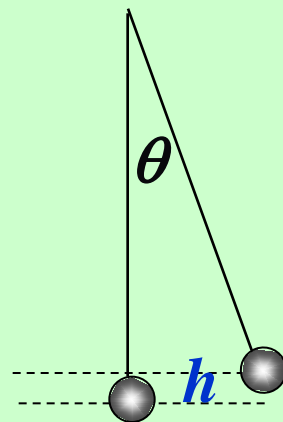
动能  $E_k = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}ml^2\omega^2\Theta^2\sin^2(\omega t + \varphi)$

势能  $E_p = mgh = mgl(1 - \cos\theta)$

$$\omega^2 = \frac{g}{l}$$

$$= \frac{1}{2}ml^2\omega^2\Theta^2\cos^2(\omega t + \varphi)$$

随  
时  
间  
变  
化



机械能

当 $\theta$ 很小时

$$\cos\theta \approx 1 - \frac{\theta^2}{2}$$

$$E_{\text{总}} = E_k + E_p = \frac{1}{2}ml^2\omega^2\Theta^2 = \frac{1}{2}mgl\Theta^2$$

——常量

结论：简谐振动系统机械能守恒

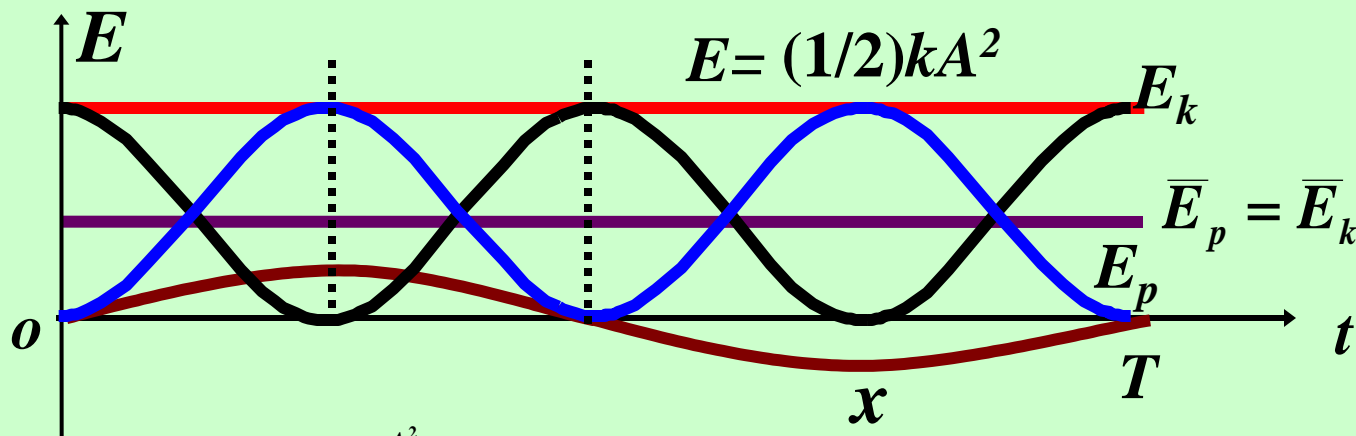
## 2. 谐振动系统能量的特点

### 1) $E_k$ 、 $E_p$ 各自随时间作周期性变化

$$E_k = \frac{1}{2}kA^2 \sin^2(\omega t + \varphi)$$

$$E_p = \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t + \varphi)$$

$E_k$ 、 $E_p$   
总是  
此涨彼消



可见：谐振动过程是动能与势能相互转换的过程。

### 2) $E_{\text{总}}$ = 常量

$$E = \frac{i}{2} \nu RT$$

$$i = t + r + 2s$$

### 3) 动能与势能的时间平均值：

$$\bar{E}_p = \bar{E}_k = \frac{1}{2} E_{\text{总}}$$

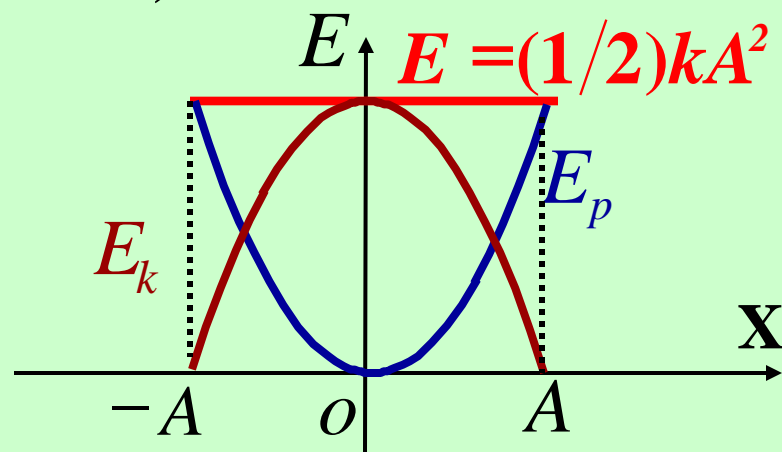
$$\bar{E}_k = \frac{1}{T} \int_0^T \frac{1}{2} k A^2 \sin^2(\omega_0 t + \varphi_0) dt = \frac{k A^2}{2 T \omega_0} \int_{\varphi_0}^{2\pi + \varphi_0} \sin^2 x \cdot dx = \frac{1}{4} k A^2$$

$$\bar{E}_p = \frac{1}{T} \int_0^T \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega_0 t + \varphi_0) dt = \frac{k A^2}{2 T \omega_0} \int_{\varphi_0}^{2\pi + \varphi_0} \cos^2 x \cdot dx = \frac{1}{4} k A^2$$

$$E_k = \frac{1}{2}kA^2 \sin^2(\omega t + \varphi) \longrightarrow E_k = \frac{1}{2}k(A^2 - x^2)$$

$$E_p = \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t + \varphi) \longrightarrow E_p = \frac{1}{2}kx^2$$

4)  $E_{\text{总}}$  正比于振幅的平方  $A^2$



可见：

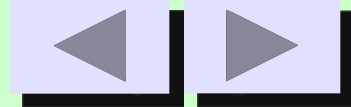
**a.** 弹簧振子的动能和势能的平均值相等，均为总机械能的一半。

**b.** 谐振动的总能量与振幅的平方成正比  $E_{\text{总}} \propto A^2$

**c.** 振幅不仅给出谐振动运动的范围，而且还反映了振动系统总能量的大小及振动的强度。

这些结论适用于任何谐振动。

## 第2节、简谐振动的合成与分解



### 一、同方向简谐振动的合成

#### 1. 两个同方向、同频率的简谐振动的合成

分振动： $x_1 = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1)$

$$x_2 = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$$

合振动： $x = x_1 + x_2$

$$\begin{aligned} x &= A_1 \cos(\omega t + \varphi_1) + A_2 \cos(\omega t + \varphi_2) \\ &= A \cos(\omega t + \varphi) \end{aligned}$$

合振动是简谐振动，其频率仍为 $\omega$

$$A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos(\varphi_2 - \varphi_1)} \quad \text{tg } \varphi = \frac{A_1 \sin \varphi_1 + A_2 \sin \varphi_2}{A_1 \cos \varphi_1 + A_2 \cos \varphi_2}$$

同振动方向、同频率的两个谐振动的合成:

$$\begin{aligned}x &= x_1 + x_2 = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1) + A_2 \cos(\omega t + \varphi_2) \\&= A_1 \cos \omega t \cos \varphi_1 - A_1 \sin \omega t \sin \varphi_1 + A_2 \cos \omega t \cos \varphi_2 - A_2 \sin \omega t \sin \varphi_2 \\&= \underbrace{(A_1 \cos \varphi_1 + A_2 \cos \varphi_2)}_{B_1} \cos \omega t - \underbrace{(A_1 \sin \varphi_1 + A_2 \sin \varphi_2)}_{B_2} \sin \omega t \\&= B_1 \cos \omega t - B_2 \sin \omega t \\&= \sqrt{B_1^2 + B_2^2} \left( \frac{B_1}{\sqrt{B_1^2 + B_2^2}} \cos \omega t - \frac{B_2}{\sqrt{B_1^2 + B_2^2}} \sin \omega t \right) \\&= A(\cos \varphi \cos \omega t - \sin \varphi \sin \omega t) = A \cos(\omega t + \varphi) \\\therefore x &= A \cos(\omega t + \varphi)\end{aligned}$$

$$A = \sqrt{B_1^2 + B_2^2} = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos(\varphi_2 - \varphi_1)}$$

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{B_2}{B_1} = \frac{A_1 \sin \varphi_1 + A_2 \sin \varphi_2}{A_1 \cos \varphi_1 + A_2 \cos \varphi_2}$$

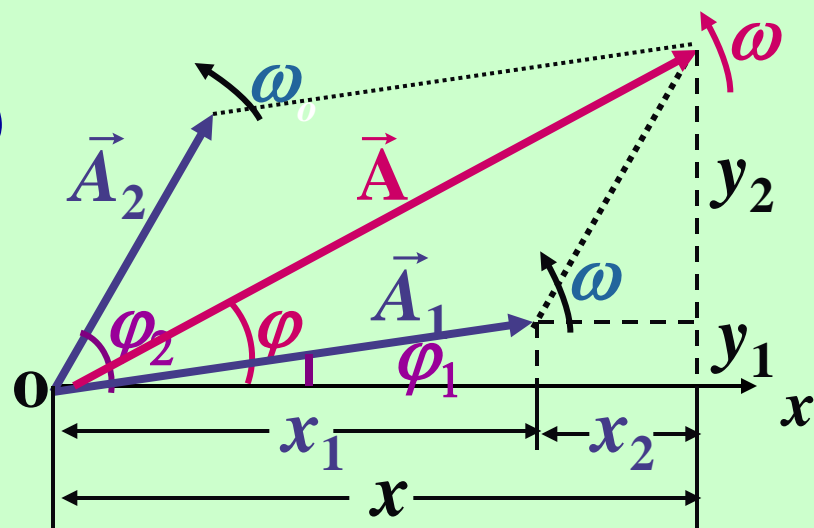
用旋转矢量法:  $\vec{A}_1 + \vec{A}_2 = \vec{A}$

$\vec{A}$  在  $x$  轴的投影:  $x = A \cos(\omega t + \varphi)$

由几何关系得:  $x = x_1 + x_2$

$x_1$ 、 $x_2$  的合振动就是  $x$

$$x = x_1 + x_2 = A \cos(\omega t + \varphi)$$



其中:  $A^2 = (x_1 + x_2)^2 + (y_1 + y_2)^2$

$$\tan \varphi = (y_1 + y_2) / (x_1 + x_2)$$

合振动的振幅为  $A$ :  $A^2 = A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos(\varphi_2 - \varphi_1)$

合振动的初位相  $\varphi$ :  $\tan \varphi = \frac{A_1 \sin \varphi_1 + A_2 \sin \varphi_2}{A_1 \cos \varphi_1 + A_2 \cos \varphi_2}$

**结论:**

- (1) 合振动仍是同频率的简谐振动。
- (2) 合振幅不仅与分振幅有关还与  $\Delta \varphi$  有关。
- (3) 合振幅的大小不随时间变化

## 两个重要的特例 (同方向同频率的合成)

$$A^2 = A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2\cos(\varphi_2 - \varphi_1)$$

(1) 两分振动同相:  $\varphi_2 - \varphi_1 = 2k\pi$  ( $k=0, \pm 1, \pm 2 \dots$ )

$\vec{A}_1$   $\vec{A}_2$ 重合, 合振幅为:

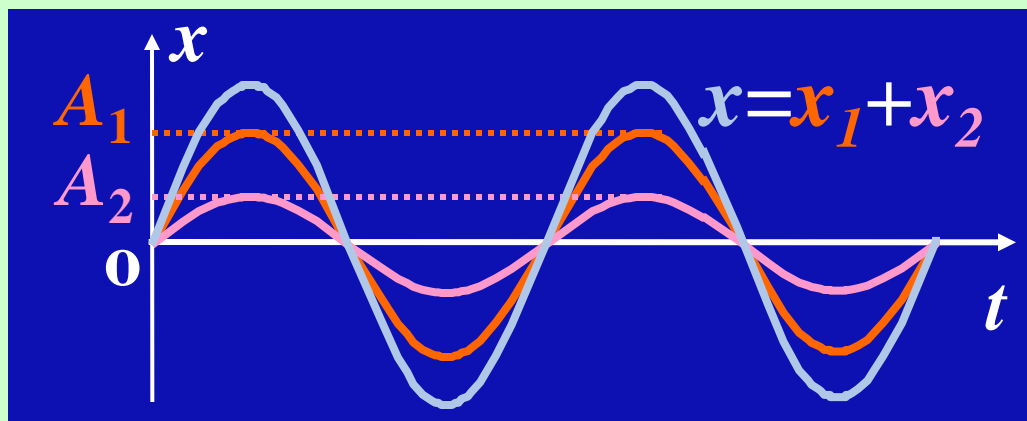
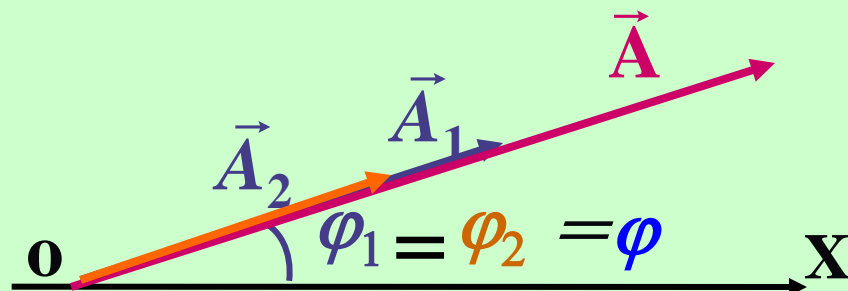
$$A = A_1 + A_2$$

合振动初位相:  $\varphi = \varphi_1 = \varphi_2$

合振动方程:

$$\begin{aligned} x &= x_1 + x_2 = A \cos(\omega t + \varphi) \\ &= (A_1 + A_2) \cos(\omega t + \varphi_1) \end{aligned}$$

合振动的振幅最大



两振动的合成效果: ——使振动加强



$$A^2 = A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2\cos(\varphi_2 - \varphi_1)$$

(2) 两分振动反相:  $\varphi_2 - \varphi_1 = (2k+1)\pi$

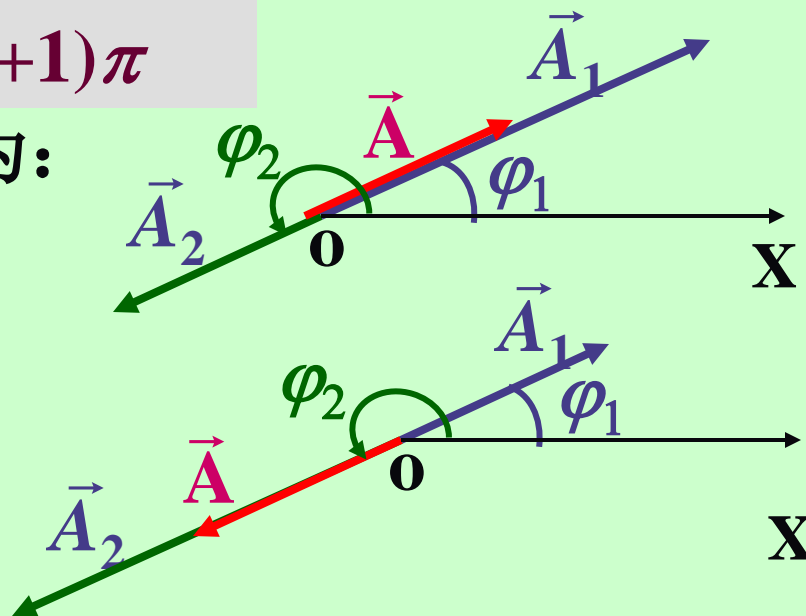
$\vec{A}_1$  与  $\vec{A}_2$  方向相反, 合振幅为:

$$A = |A_1 - A_2|$$

合振动初位相:

若  $A_1 > A_2$      $\varphi = \varphi_1$

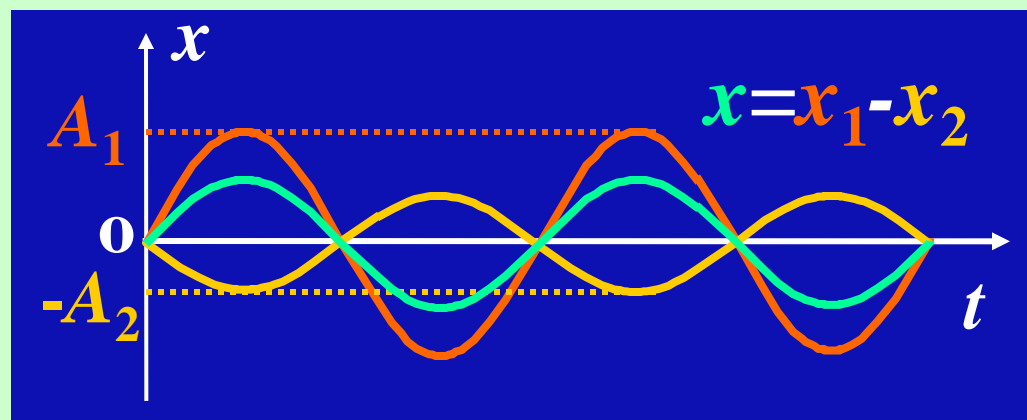
若  $A_1 < A_2$      $\varphi = \varphi_2$



两振动合成的振幅最小

两振动的合成效果

——使振动减弱



(3) 两分振动的位相差:

$$\varphi_2 - \varphi_1 \neq k\pi$$

合成振动的振幅:  $|A_1 - A_2| < A < A_1 + A_2$

## \*同方向的 $N$ 个同频率谐振动的合成

若它们的振幅相等，初相位依次相差一个恒量。

其表达式为：

$$x_1 = a \cos(\omega t)$$

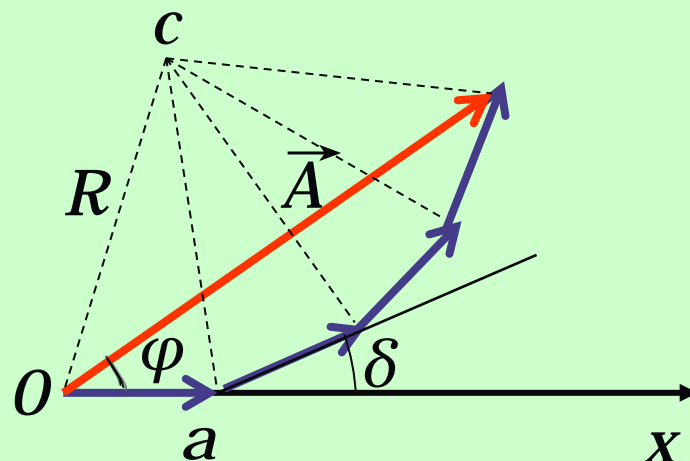
$$x_2 = a \cos(\omega t + \delta)$$

$$x_3 = a \cos(\omega t + 2\delta)$$

$\vdots$

$\vdots$

$$x_N = a \cos[\omega t + (N-1)\delta]$$



用矢量合成法 或解析法均可得合成振动：

$$x = a \frac{\sin(N\delta/2)}{\sin(\delta/2)} \cos\left[\omega t + \frac{(N-1)\delta}{2}\right]$$

## 2. 同方向不同频率的简谐振动的合成

振幅相同  
初相位相同

分振动  $x_1 = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi)$      $x_2 = A_1 \cos(\omega_2 t + \varphi)$

合振动  $x = x_1 + x_2$

合振动不是简谐振动

$$x = 2A_1 \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t\right) \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi\right)$$

当  $\omega_2 \approx \omega_1$  时     $\omega_2 - \omega_1 \ll \omega_2 + \omega_1$

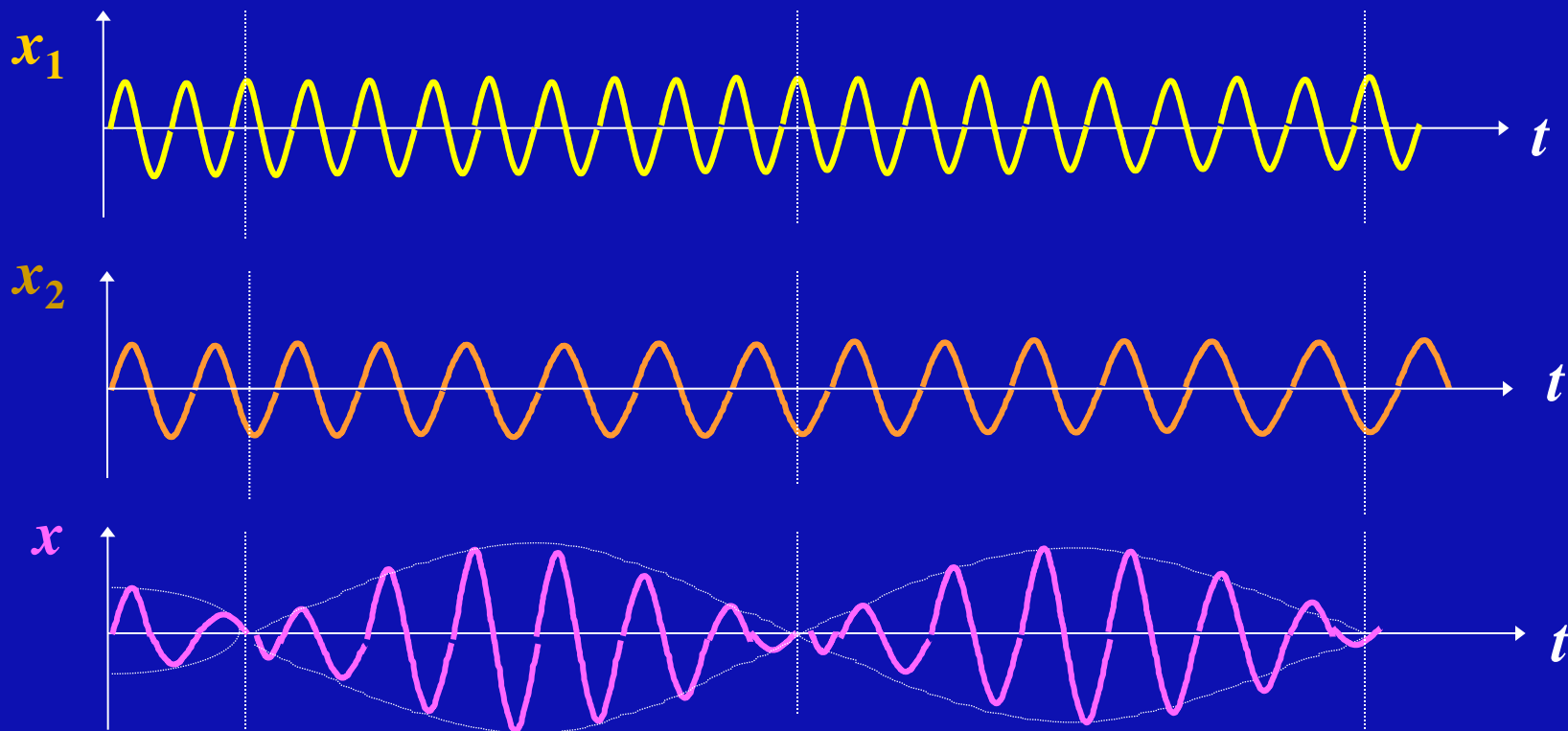
合振动的  
振幅

$$x = A(t) \cos(\bar{\omega}t + \varphi)$$

其中  $A(t) = 2A_1 \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t\right)$  随  $t$  缓变

$$\cos(\bar{\omega}t + \varphi) = \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi\right)$$
 随  $t$  快变

合振动可看作振幅缓变的简谐振动



振幅 $A$ 按余弦函数变化, 变化范围:  $0 \leq A \leq 2A_1$

合振动忽强忽弱

$A$ 是变化的振幅

这种振幅出现加强和减弱现象称为——拍 (*beat*)。

在声振动、电振动、波动、激光等问题中常遇到。

拍频 (*beat frequency*): 单位时间内强弱变化的次数

$\nu = |\nu_2 - \nu_1|$  ——合振幅变化频率



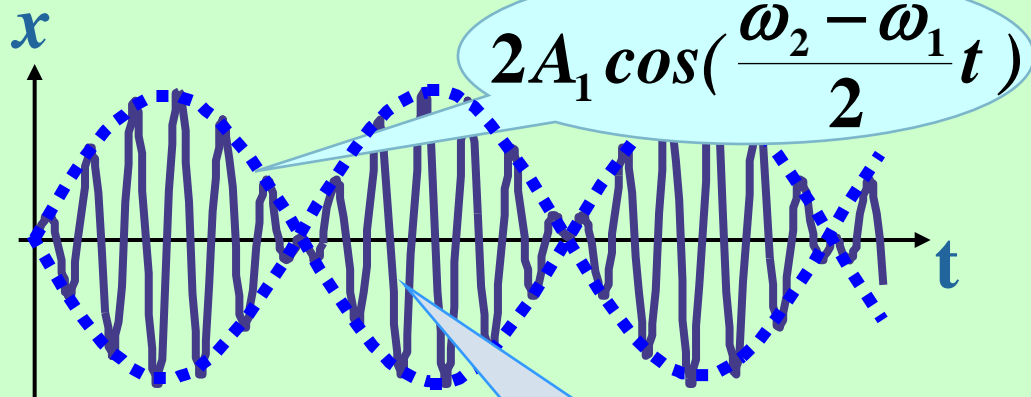
$$x = 2A_1 \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t\right) \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi\right)$$

合振动方程

振幅 $A$ 按余弦函数变化, 变化范围:  $0 \leq A \leq 2A_1$

可见  $\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t$  改变  $\pi$  时,  
 $A$  就重复出现一次变化

这种振幅出现加强  
和减弱现象称为——拍。



拍的周期 $T$ :  $\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}T = \pi$   $T = \frac{2\pi}{\omega_2 - \omega_1}$

拍的频率 $\nu$ :  $\nu = \frac{1}{T} = \frac{\omega_2 - \omega_1}{2\pi} = \nu_2 - \nu_1$

$$\cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi\right)$$

注: (1) 拍现象只在两分振动的频率相差不太大时才  
显出来。即:  $\omega_1 + \omega_2 \gg |\omega_1 - \omega_2|$  现象才明显

(2) 与合振动位移变化的频率是完全不同的

$$\omega_x = \frac{\omega_2 + \omega_1}{2}$$

$$\nu_x = \frac{\omega_x}{2\pi} = \frac{\nu_1 + \nu_2}{2} \neq \nu$$

## 第2节、简谐振动的合成与分解

### 一、同方向简谐振动的合成

#### 1. 同方向同频率的简谐振动的合成

分振动  $x_1 = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1)$   $A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos(\varphi_2 - \varphi_1)}$   
 $x_2 = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$

合振动  $x = A \cos(\omega t + \varphi)$   $\tan \varphi = \frac{A_1 \sin \varphi_1 + A_2 \sin \varphi_2}{A_1 \cos \varphi_1 + A_2 \cos \varphi_2}$

振幅相同  
初相位相同

#### 2. 同方向不同频率的简谐振动的合成

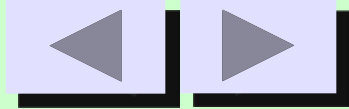
分振动  $x_1 = A_1 \cos(\omega_1 t + \varphi)$   $x_2 = A_1 \cos(\omega_2 t + \varphi)$

合振动  $x = 2A_1 \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2}t\right) \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2}t + \varphi\right)$

特别：当  $\omega_2 \approx \omega_1$  时  $\omega_2 - \omega_1 \ll \omega_2 + \omega_1$

合振动可看作振幅缓变的简谐振动

## 二、方向垂直的简谐振动的合成



### 1. 方向垂直, 同频率简谐振动的合成

两分振动

$$x = A_1 \cos(\omega t + \varphi_1)$$
$$y = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$$

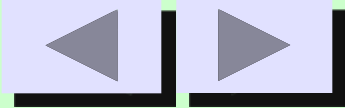
合运动（消去 $t$ ）：

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - 2 \frac{x}{A_1} \frac{y}{A_2} \cos(\varphi_2 - \varphi_1) = \sin^2(\varphi_2 - \varphi_1)$$

特点：

- (1) 合运动一般是在  $2A_1$  ( $x$ 向)、 $2A_2$  ( $y$ 向) 范围内的一个椭圆
- (2) 椭圆的性质（方位、长短轴、左右旋）  
在  $A_1$ 、 $A_2$  确定之后，主要决定于  $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1$

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos(\varphi_2 - \varphi_1) = \sin^2(\varphi_2 - \varphi_1)$$

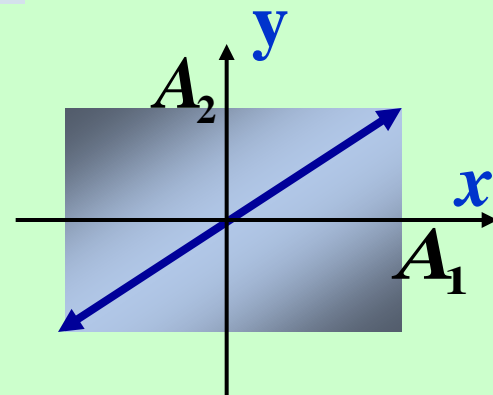


几种特殊情况:

动画

$$1) \Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = 0 \quad \left( \frac{x}{A_1} - \frac{y}{A_2} \right)^2 = 0$$

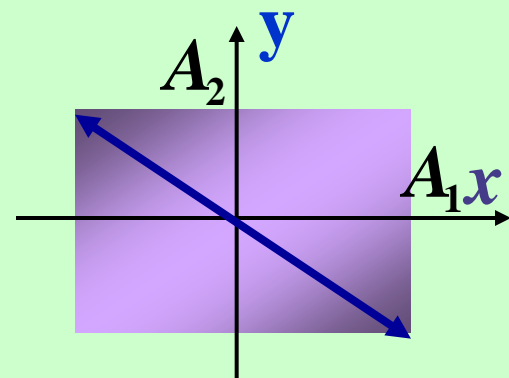
$$y = \frac{A_2}{A_1} x \quad \text{斜率: } \tan \theta = \frac{A_2}{A_1} \quad \varphi_2 = \varphi_1 = \varphi$$



距原点的位移:  $S = \pm \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{A_1^2 + A_2^2} \cos(\omega_0 t + \varphi)$

$$2) \Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \pi \quad \left( \frac{x}{A_1} + \frac{y}{A_2} \right)^2 = 0$$

$$y = -\frac{A_2}{A_1} x \quad \text{斜率: } \tan \theta = -\frac{A_2}{A_1}$$



位移、频率、振幅同上, 质点沿  $y = -\frac{A_2}{A_1} x$  直线振动



$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos(\varphi_2 - \varphi_1) = \sin^2(\varphi_2 - \varphi_1)$$

3)  $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \frac{\pi}{2}$  则有:  $\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} = 1$

轨迹为一正椭圆长短轴分别为  $2A_1$ 、 $2A_2$

若  $A_1 = A_2$ , 就是一个圆。

因  $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \frac{\pi}{2}$

问题: 运动方向?

则  $x$  轴方向的振动落后于  $y$  方向的振动  $\frac{\pi}{2}$ ,

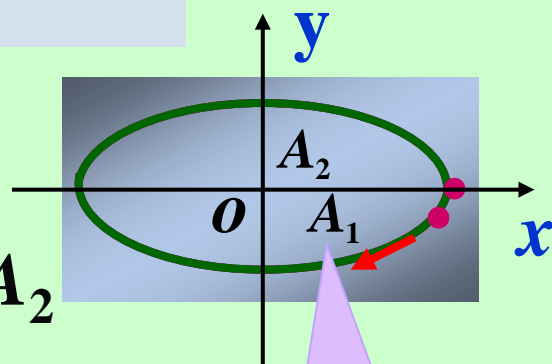
运动为顺时针方向 (右旋)

4)  $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = -\frac{\pi}{2}$  同理:  $\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} = 1$

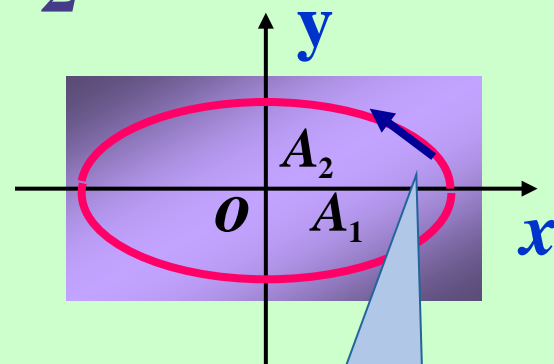
因  $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = -\frac{\pi}{2}$

则  $y$  轴方向的振动落后于  $x$  方向的振动  $\frac{\pi}{2}$ ,

运动为逆时针方向 (左旋)



右旋椭圆



左旋椭圆

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos(\varphi_2 - \varphi_1) = \sin^2(\varphi_2 - \varphi_1)$$



5)  $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 = \varphi$   $\varphi$  为其它任意值,

轨迹是任意一个斜椭圆, 其倾斜角度  
取决于位相差的取值。 左旋或右旋?

为便于讨论: 令  $\varphi_1 = 0$ , 则  $\begin{cases} x = A_1 \cos \omega t \\ y = A_2 \cos(\omega t + \varphi) \end{cases}$

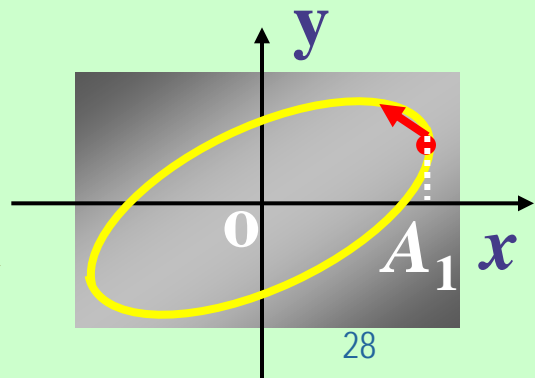
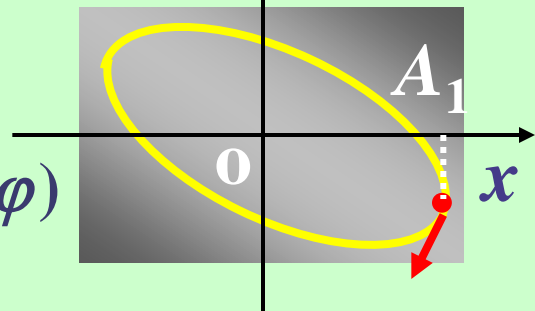
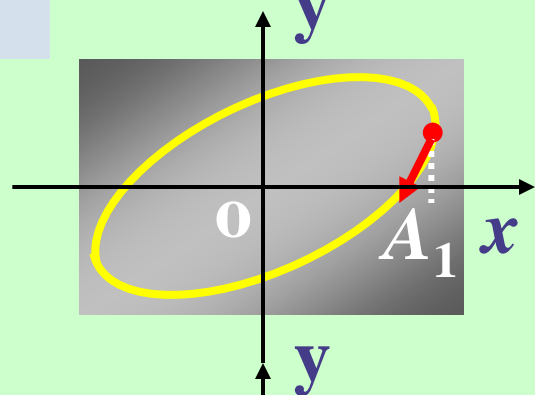
$x$  轴方向的振动落后于  $y$  方向的振动  $\varphi$ ,

当  $0 < \varphi < \pi$ ,  $t=0$  时:

$$x = A_1 \quad y = A_2 \cos \varphi \quad \text{右旋椭圆}$$

当  $\pi < \varphi < 2\pi$ , 或  $-\pi < \varphi < 0$

左旋椭圆



# 结 论

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} - \frac{2xy}{A_1 A_2} \cos(\varphi_2 - \varphi_1) = \sin^2(\varphi_2 - \varphi_1)$$

$\Delta\varphi$  为任意值时，  
合振动的  
轨迹一般为椭圆



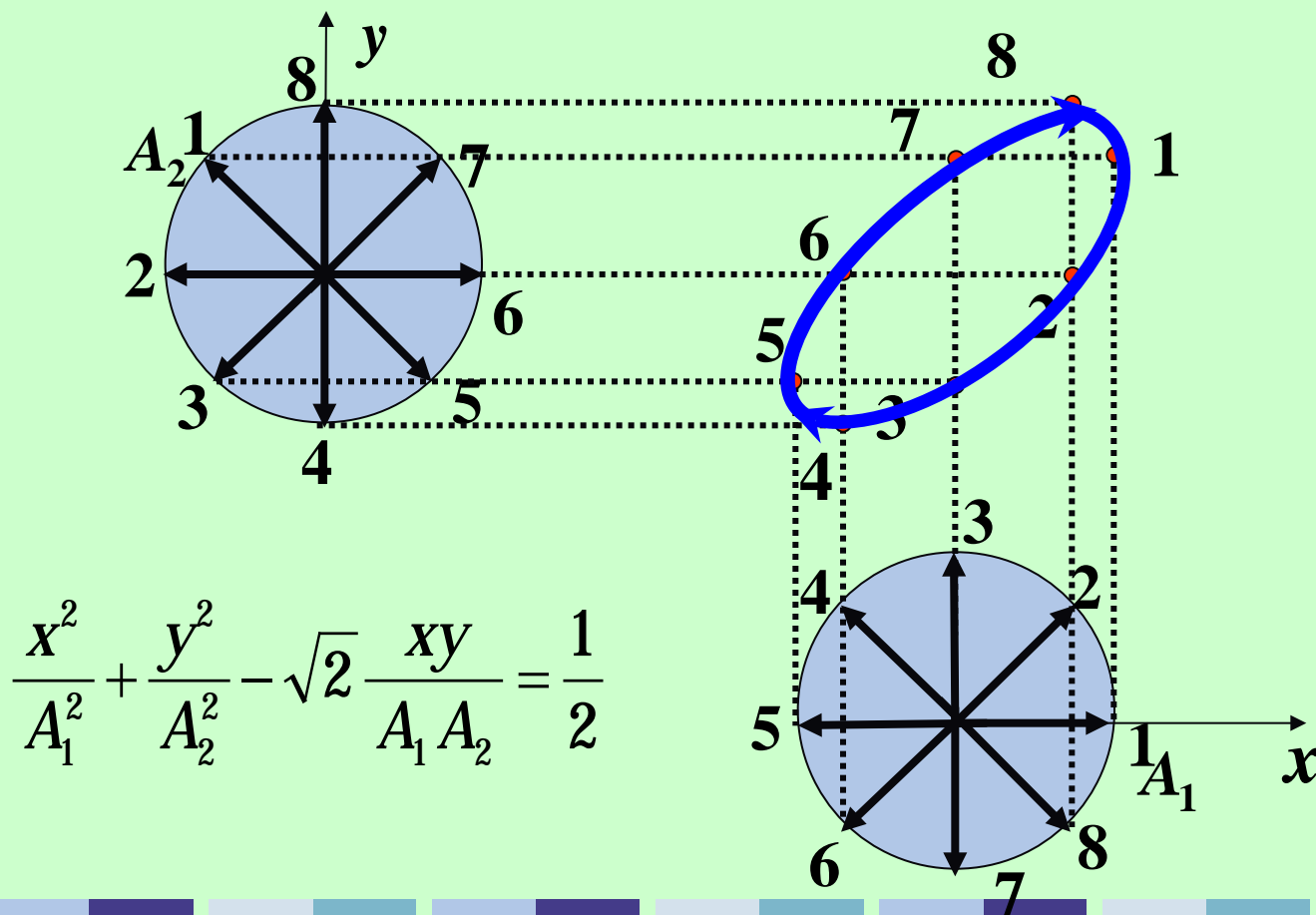
例. 已知两分振动为

$$x = A_1 \cos \omega t \quad y = A_2 \cos(\omega t + \frac{\pi}{4}) \Rightarrow \Delta\varphi = \frac{\pi}{4}$$

求(1) 合振动的轨迹。

(2) 若已知 $A$ 、 $\omega$ 、 $\varphi$ 、 $m$ ，求质点在任一位置所受的力。

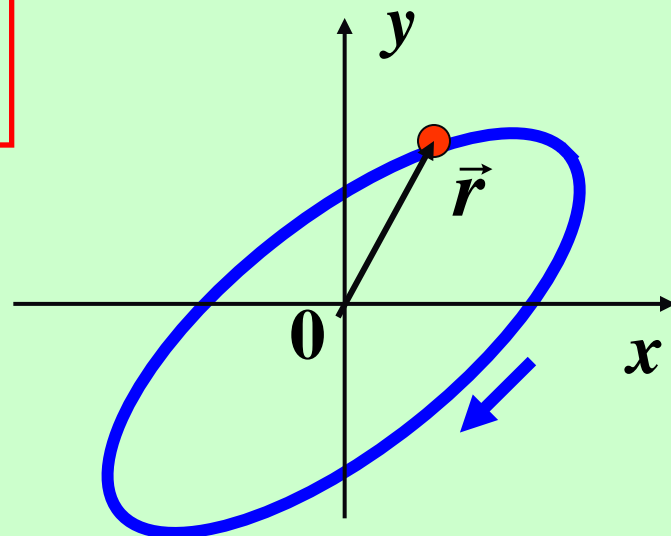
解: (1) 几何作图法



$$x = A_1 \cos \omega t$$



$$y = A_2 \cos\left(\omega t + \frac{\pi}{4}\right)$$



(2) 求质点在任一位置所受的力

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

$$= m \left( \frac{d^2 x}{dt^2} \vec{i} + \frac{d^2 y}{dt^2} \vec{j} \right)$$

$$\vec{F} = m \left\{ \left[ -A_1 \omega^2 \cos \omega t \right] \vec{i} + \left[ -A_2 \omega^2 \cos \left( \omega t + \frac{\pi}{4} \right) \right] \vec{j} \right\}$$

$$= -m\omega^2 \left\{ A_1 \cos \omega t \vec{i} + A_2 \cos \left( \omega t + \frac{\pi}{4} \right) \vec{j} \right\}$$

$$= -m\omega^2 (x \vec{i} + y \vec{j})$$

$$= -m\omega^2 \vec{r}$$