

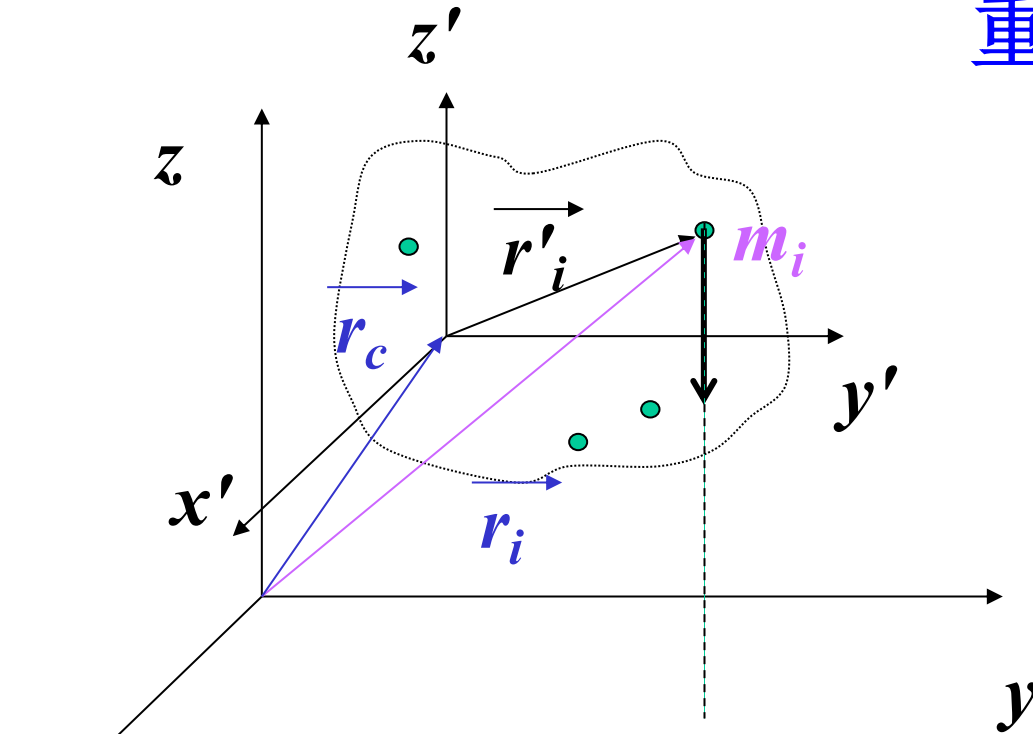
大学物理 B(1)

清华大学物理系

重心

将 \vec{F}_i 变为重力
相对质心的力矩

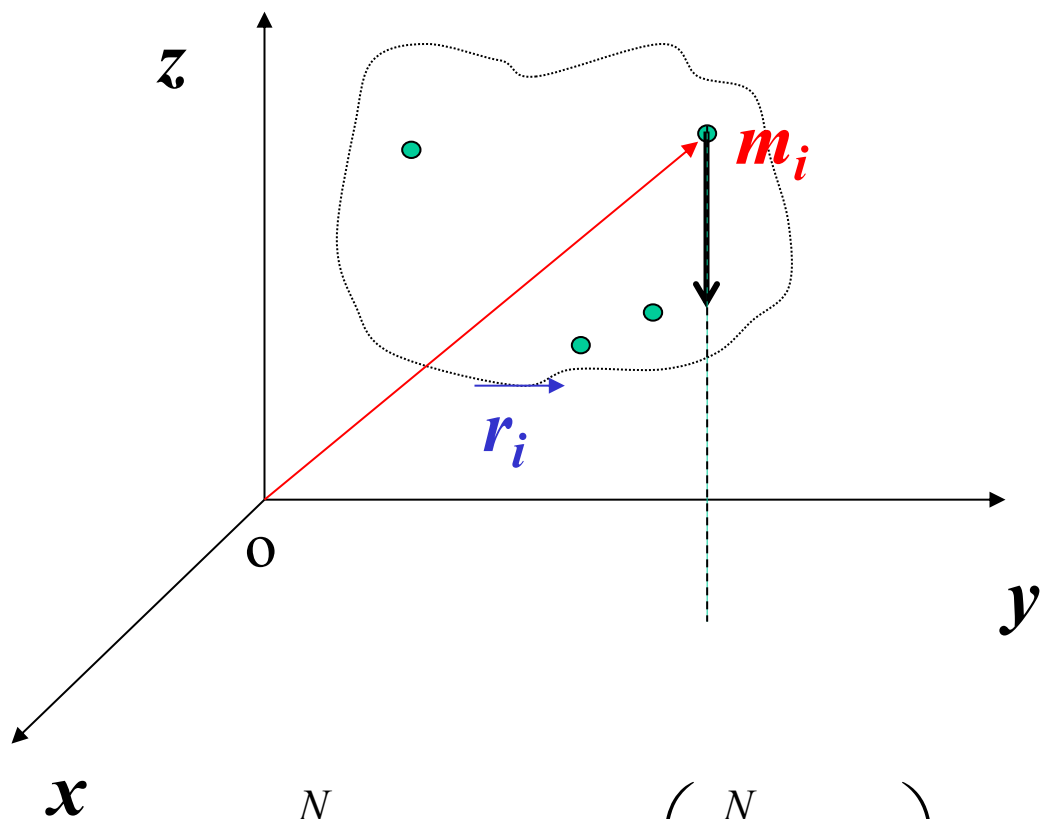
$$\vec{r}'_i \times m_i \vec{g}$$



$$\sum_{i=1}^N \vec{r}'_i \times m_i \vec{g} = \left(\sum_{i=1}^N m_i \vec{r}'_i \right) \times \vec{g} = 0$$

质点系相对质心的重力矩等于0

地面上的重心



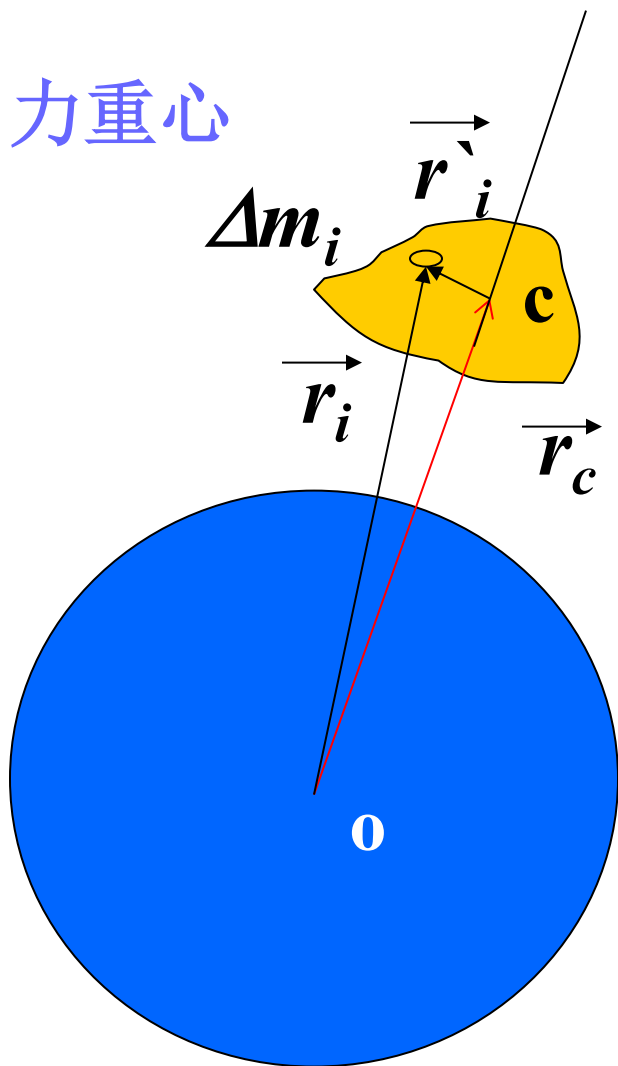
相对原点的重力矩

$$\vec{r}_i \times m_i \vec{g}$$

$$\sum_{i=1}^N \vec{r}_i \times m_i \vec{g} = \left(\sum_{i=1}^N m_i \vec{r}_i \right) \times \vec{g} = M \vec{r}_c \times \vec{g} = \vec{r}_c \times M \vec{g}$$

相当于所有质量集中于质心产生的力矩 3

引力重心



$$\vec{f} = \sum_i \vec{f}_i = -GM \sum_i \frac{\Delta m_i}{r_i^3} \vec{r}_i$$

$$\vec{r}_i = \vec{r}_c + \vec{r}_i'$$

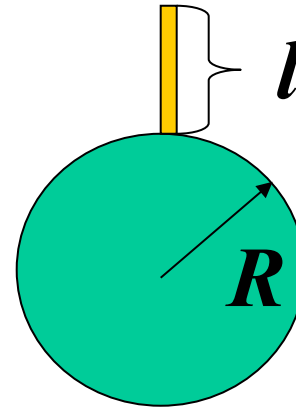
$$r_c \gg r_i'$$

$$\begin{aligned} \frac{\vec{r}_i}{r_i^3} &= \frac{\vec{r}_c + \vec{r}_i'}{(r_c^2 + r_i'^2 + 2\vec{r}_c \cdot \vec{r}_i')^{3/2}} \\ &= \frac{\vec{r}_c}{r_c^3} + \frac{1}{r_c^3} \left[\vec{r}_i' - \frac{3\vec{r}_c (\vec{r}_c \cdot \vec{r}_i')}{r_c^2} \right] \end{aligned}$$

$$\vec{f} = -GM \sum_i \Delta m_i \left\{ \frac{\vec{r}_c}{r_c^3} + \frac{1}{r_c^3} \left[\vec{r}_i' - \frac{3\vec{r}_c (\vec{r}_c \cdot \vec{r}_i')}{r_c^2} \right] \right\}$$

$$\sum_i \Delta m_i \vec{r}_i' = 0$$

$$\vec{f} = -GM \frac{\vec{r}_c}{r_c^3} \sum_i \Delta m_i$$

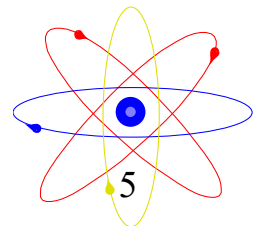


练习

$R \gg l$

$R \sim l$

物体线度远小于到地心的距离时
相当于质量集中于质心，引力心
=质心



§ 3.6 质心运动定律

$$\vec{r}_c = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \vec{r}_i}{M} \quad \text{求导} \quad \dot{\vec{r}}_c = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \dot{\vec{r}}_i}{M}$$

质心速度 $\vec{v}_c = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i}{M}$

再求导

质心加速度 $\vec{a}_c = \ddot{\vec{r}}_c = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \ddot{\vec{r}}_i}{M} = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \vec{a}_i}{M}$

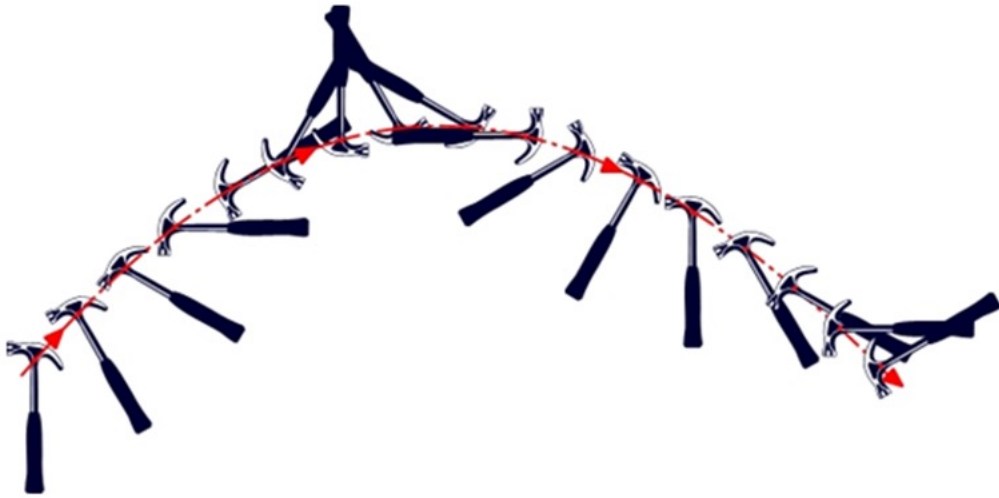
质心动量
=质点系总动量 $M\vec{v}_c = \sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i = \sum_{i=1}^N \vec{p}_i = \vec{P}$

质点系动力学方程 $\vec{F} = \frac{d\vec{P}}{dt}$

$$\vec{F} = \frac{d \sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i}{dt} = \sum_{i=1}^N m_i \vec{a}_i = M \vec{a}_c$$

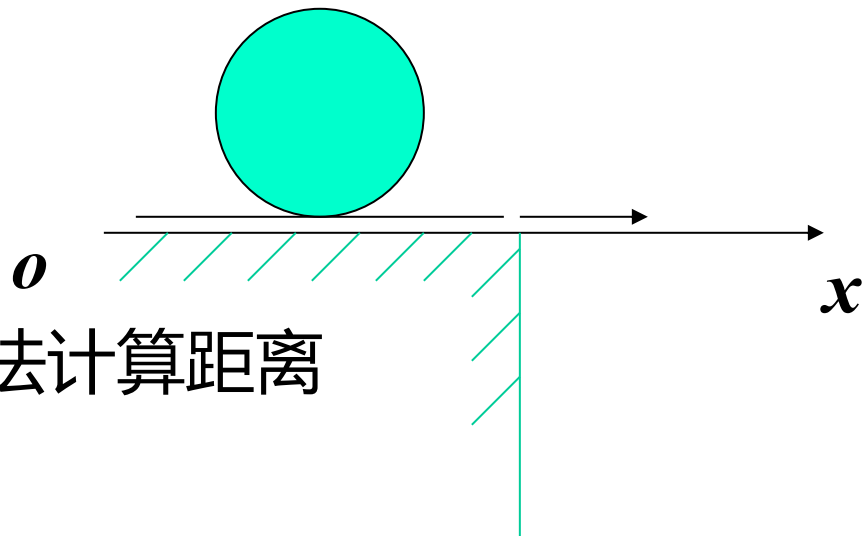
$$\vec{F} = M \vec{a}_c$$

质点系质心的运动，相当于所有质量集中于质心之后，再让所有外力作用在这个质心上，使质心运动

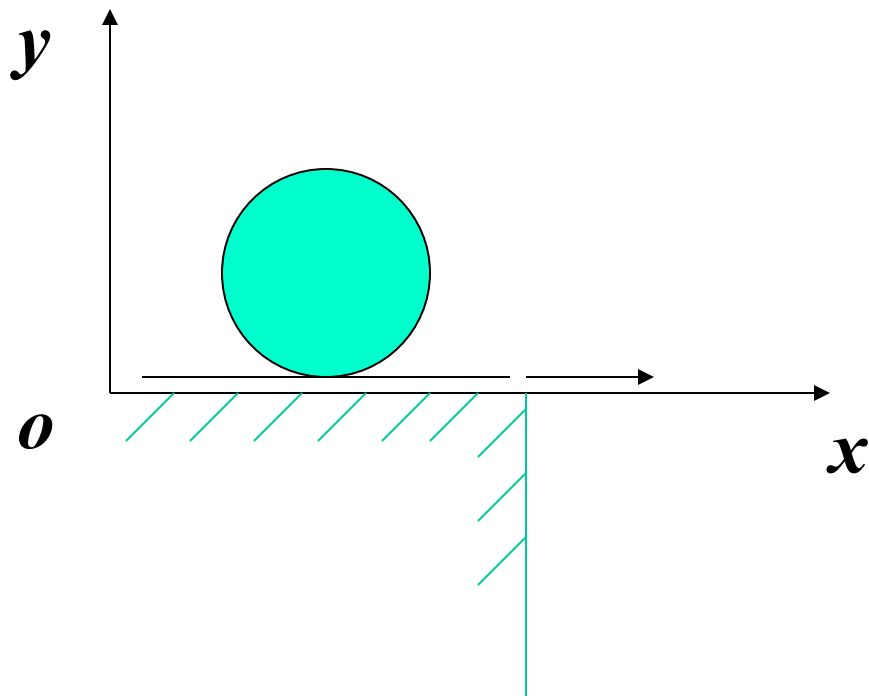


水平桌面上拉动纸，纸张上有一均匀球，球的质量 M ，纸被拉动时与球的摩擦力为 F ，求： t 秒后球相对桌面如何动？若运动，移动多少距离？

- ☐ A 向左滚动，缺少半径 R ，无法计算距离
- ☐ B 向左滚动 $\frac{1}{2} \cdot (F/M) \cdot t^2$
- ☐ C 不动
- ☐ D 向右动，缺少半径 R ，无法计算距离
- ☒ E 向右移动 $\frac{1}{2} \cdot (F/M) \cdot t^2$



例：水平桌面上拉动纸，纸张上有一均匀球，球的质量 M ，纸被拉动时与球的摩擦力为 F ，求： t 秒后球相对桌面移动多少距离？

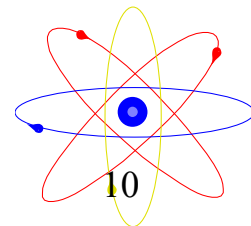


解： $\vec{F} = M\vec{a}_c$

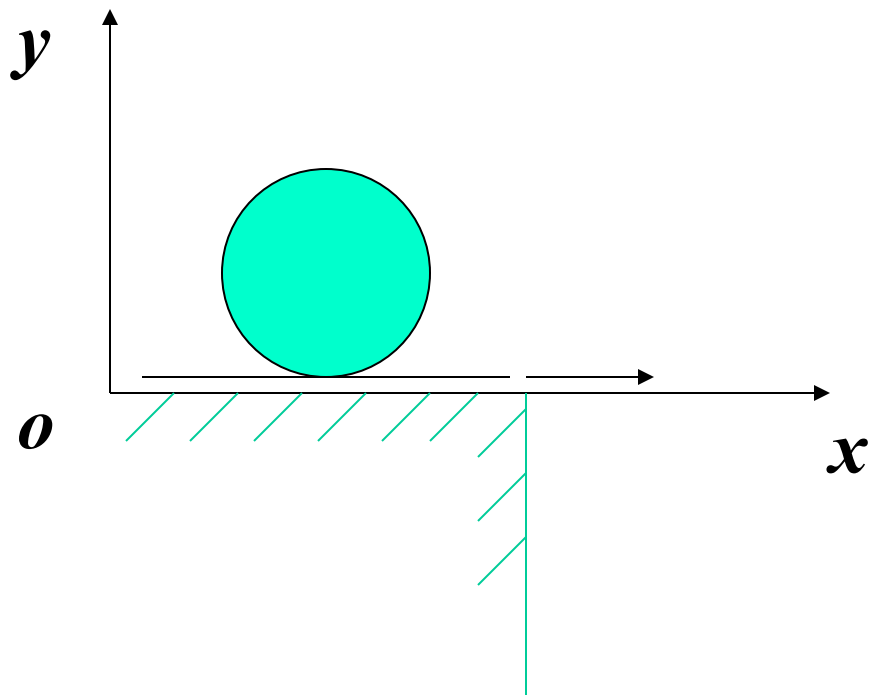
$$a_c = \frac{F}{M} \quad x_c = \frac{1}{2} \frac{F}{M} t^2$$

$$\frac{1}{2} \frac{F}{M} t^2$$

答：沿拉动纸的方向移动

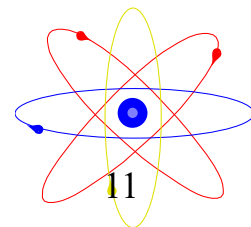


例：水平桌面上拉动纸，纸张上有一均匀球，球的质量 M ，纸被拉动时与球的摩擦力为 F ，求： t 秒后球相对桌面移动多少距离？



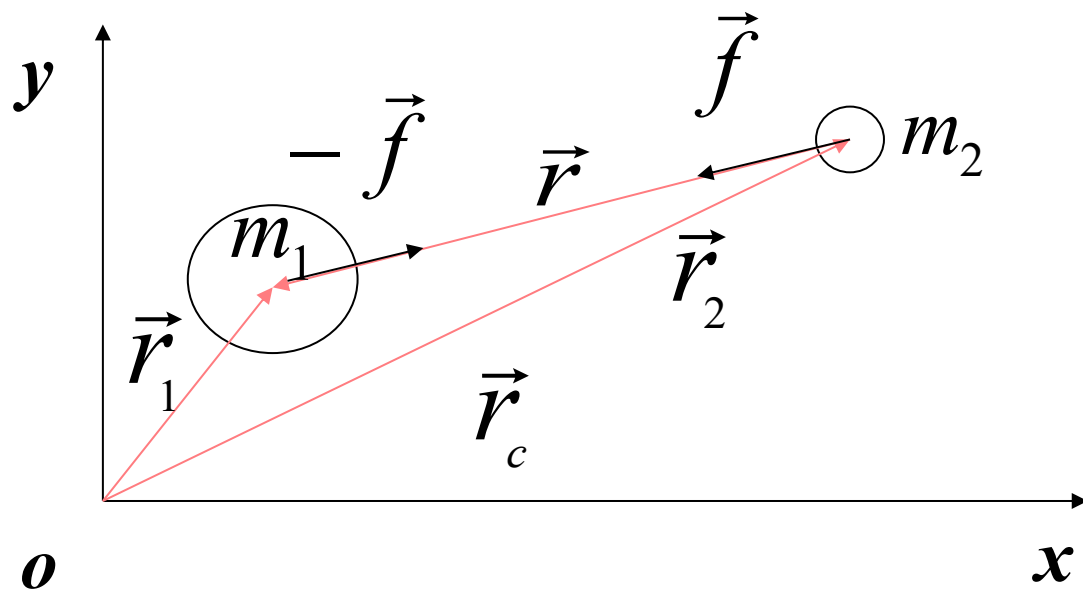
思考：

1. 如果小球换成正方体，有什么区别？
2. 纸运动多少距离？



§ 3.7 两体问题

考虑两个物体构成的体系，如 地-月体系



在惯性参考系

$$-\vec{f} = m_1 \vec{a}_1$$

$$\vec{f} = m_2 \vec{a}_2$$

$$m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2 = 0$$

$$\vec{a}_c = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \vec{a}_i}{M} = \frac{m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2}{m_1 + m_2}$$

$$\vec{a}_c = 0$$

惯性系

相对量

$$\left. \begin{aligned} \vec{r} &= \vec{r}_2 - \vec{r}_1 \\ \vec{v} &= \vec{v}_2 - \vec{v}_1 \\ \vec{a} &= \vec{a}_2 - \vec{a}_1 \\ m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2 &= 0 \end{aligned} \right\} \begin{aligned} \vec{a}_1 &= -\frac{m_2 \vec{a}}{m_1 + m_2} \\ \vec{a}_2 &= \frac{m_1 \vec{a}}{m_1 + m_2} \end{aligned}$$

$$\vec{f} = m_2 \vec{a}_2 = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \vec{a} = \mu \vec{a}$$

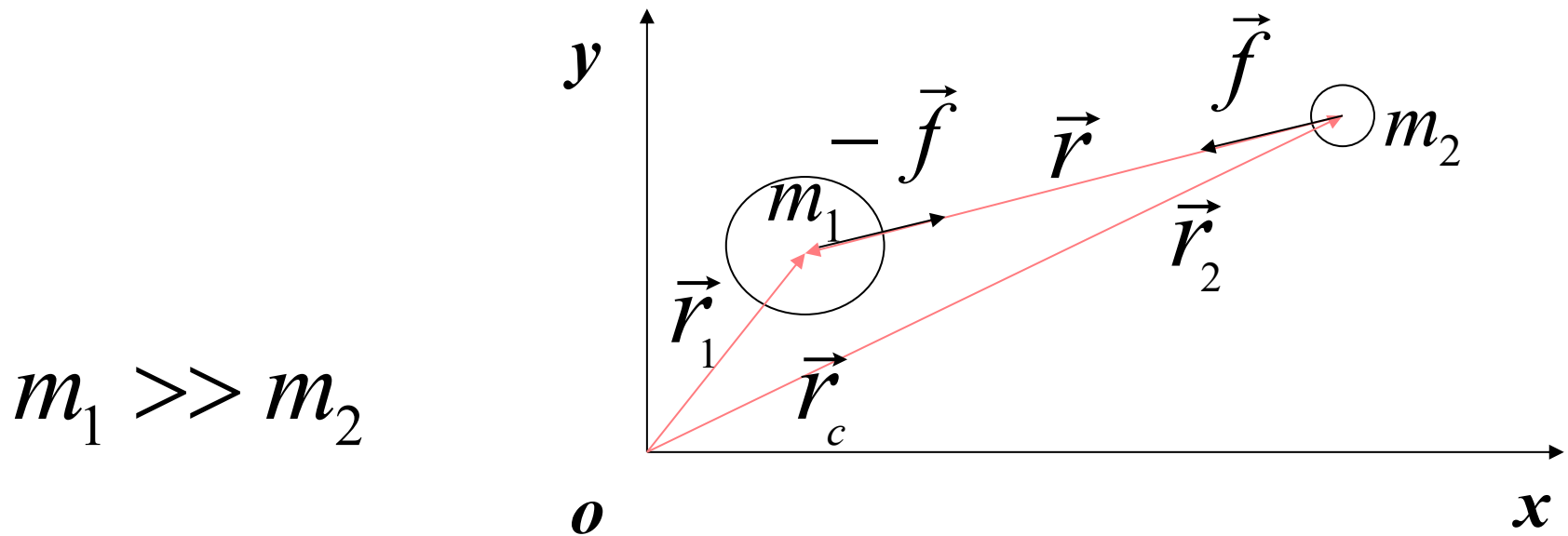
$$\vec{f} = \mu \vec{a}$$

相对加速度

$$\frac{1}{\mu} = \frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2}$$

μ 称为
折合质量
或者
约化质量

两体问题简化为单体问题。



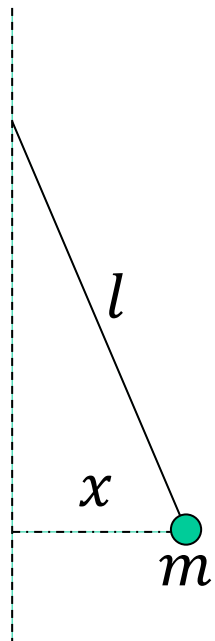
$$\vec{r}_c = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2} \approx \vec{r}_1$$

$$\vec{a}_1 = -\frac{m_2 \vec{a}}{m_1 + m_2} \approx 0$$

$$\vec{f} = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \vec{a} \approx m_2 \vec{a}$$

$$\vec{a}_2 = \frac{m_1 \vec{a}}{m_1 + m_2} \approx \vec{a}$$

单摆

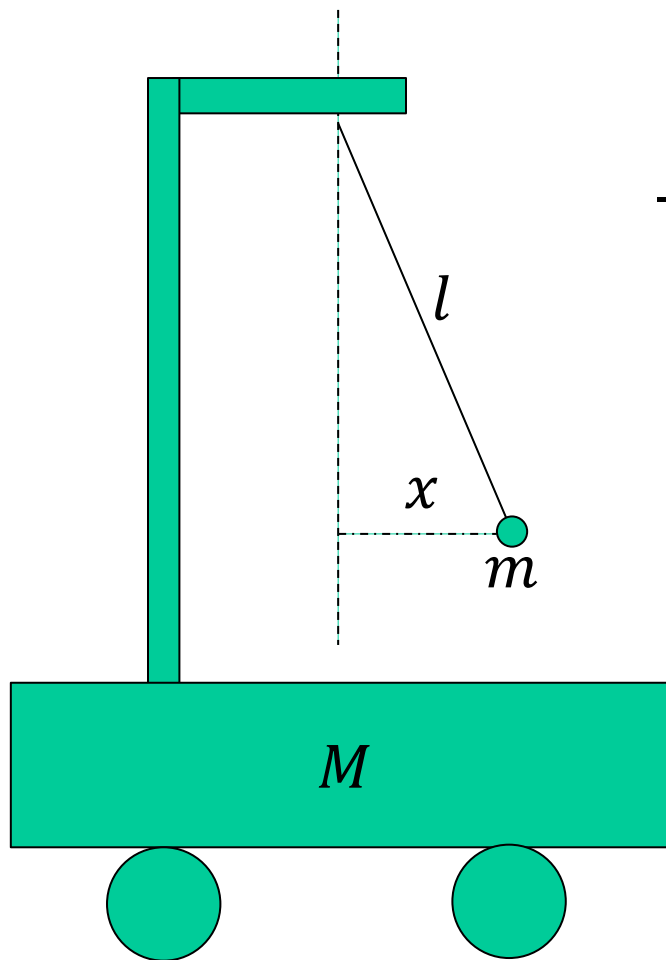


$$\left. \begin{aligned} -mg \frac{x}{l} &= m\ddot{x} \\ \ddot{x} + \omega^2 x &= 0 \end{aligned} \right\} \omega^2 = \frac{g}{l}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

摆载小车

摆载小车



$$-mg \frac{x}{l} = \mu \ddot{x}$$

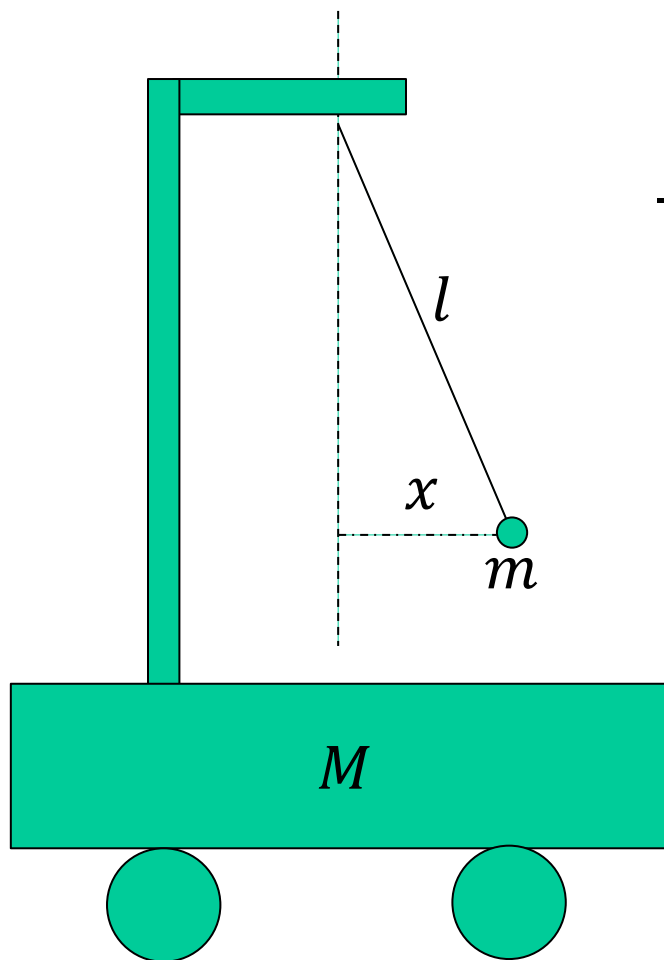
$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

$$\frac{1}{\mu} = \frac{1}{m} + \frac{1}{M}$$

$$\omega^2 = \frac{g}{l} \left(1 + \frac{m}{M} \right)$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g} \left(\frac{M}{m + M} \right)}$$

摆载小车



$$-mg \frac{x}{l} = \mu \ddot{x}$$

$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

$$\frac{1}{\mu} = \frac{1}{m} + \frac{1}{M}$$

$$\omega^2 = \frac{g}{l} \left(1 + \frac{m}{M} \right)$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g} \left(\frac{M}{m + M} \right)}$$

空间站用测体重？

“人在照镜子时，会发现左右改变，但上下不变。” 请选出下列各项中正确的。

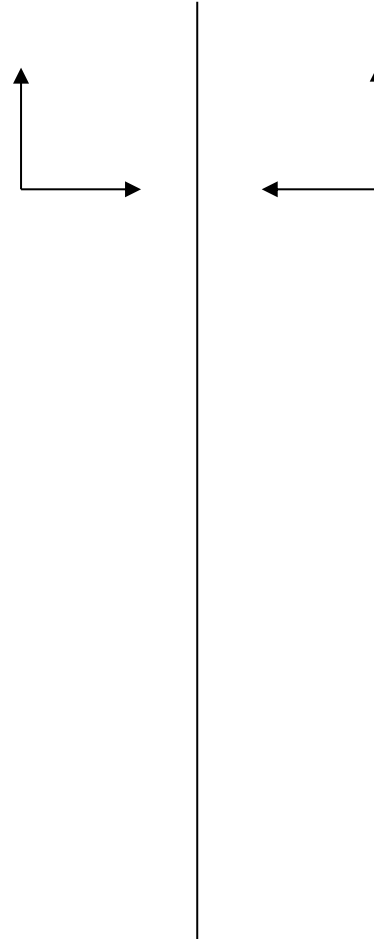
- ☐ A 左右改变是因为人眼左右排列，而不是上下排列
- ☐ B 这种现象的原因在于重力是竖直向下的
- ☐ C 这种说法不正确。镜子没有改变左右
- ☒ D 这种说法不正确。镜子可以改变上下

镜像对称性

对称性: 对某种操作或变换保持不变

极矢量

(速度、加速度、电场)



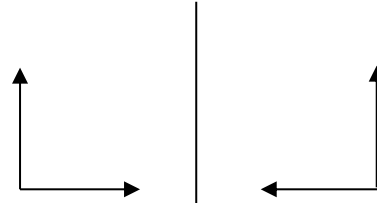
镜像变换对称性

镜像对称性

对称性: 对某种操作或变换保持不变

极矢量

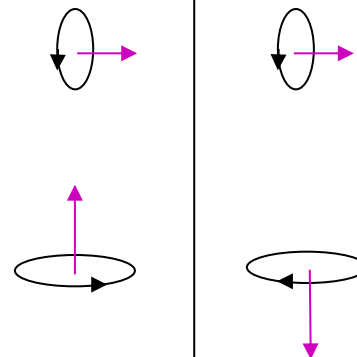
(速度、加速度、电场)



镜像变换对称性

赝(轴)矢量

(角速度、角动量、磁场)

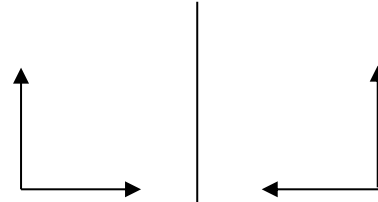


镜像对称性

对称性: 对某种操作或变换保持不变

极矢量

(速度、加速度、电场)

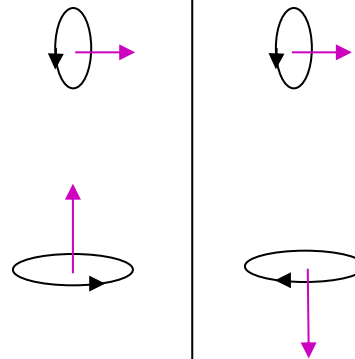


对称面上垂直分量 0

镜像变换对称性

赝(轴)矢量

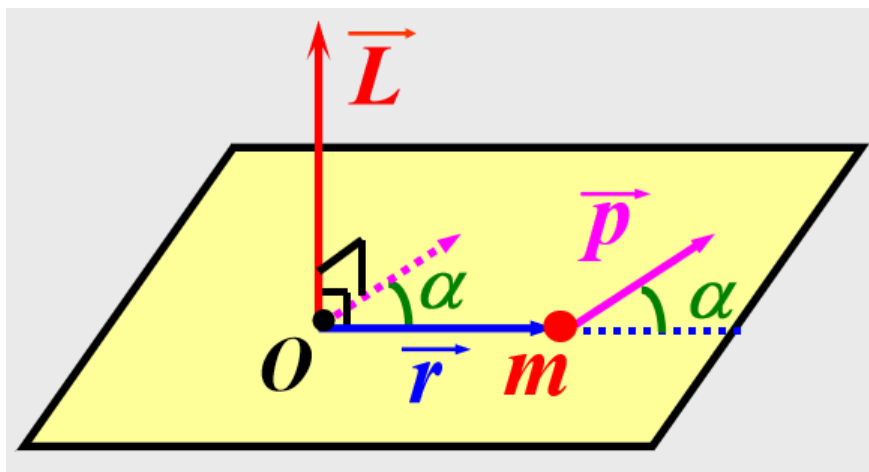
(角速度、角动量、磁场)



对称面上平行分量 0

§ 3.8 质点的角动量

角动量是质点运动中的一个重要的物理量，在物理学的许多领域都有着十分重要的应用。



质点 m 对惯性系中的固定点 O 的角动量定义为：

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

大小： $L = rp \sin \alpha = rmv \sin \alpha$ ，单位 $\text{kg m}^2/\text{s}$

方向：垂直于 \vec{r} ， $\vec{p}(\vec{v})$ 决定的平面（右螺旋）

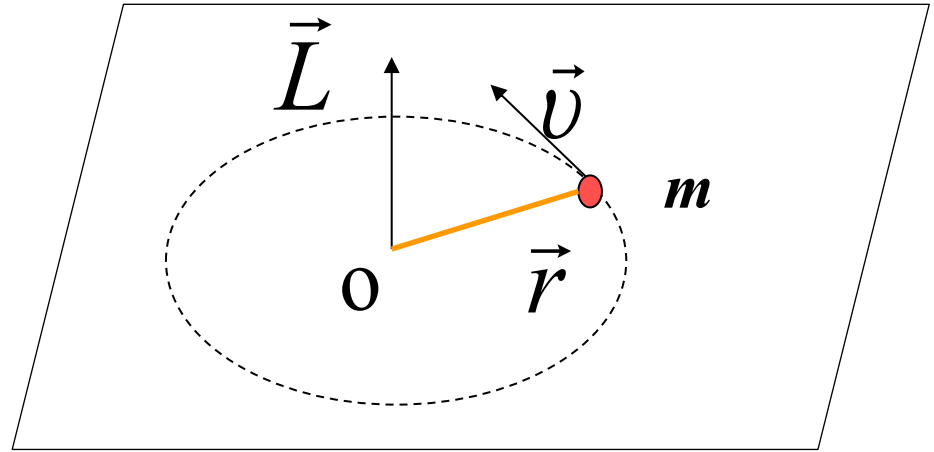
匀速圆周运动角动量？

相对哪个点？

$$L = mrv = mr^2\omega$$

相对圆心角动量不变

同一质点的同一运动，其角动量可以随固定点的不同而变化

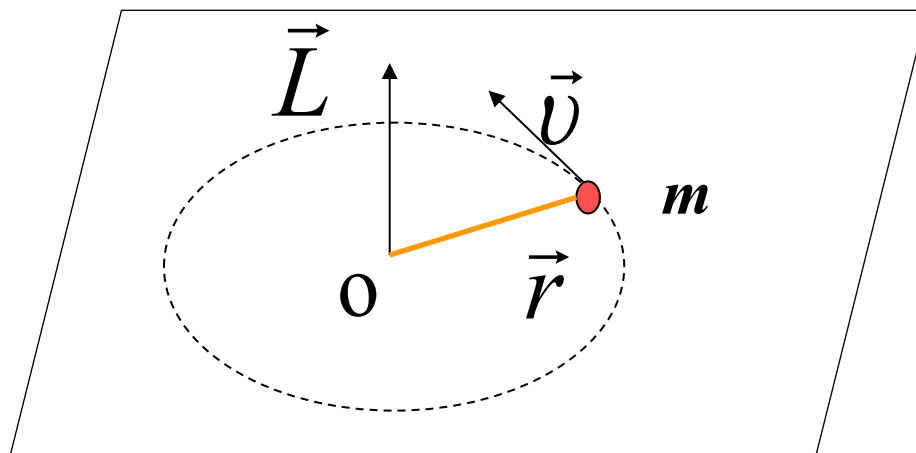


匀速圆周运动角动量

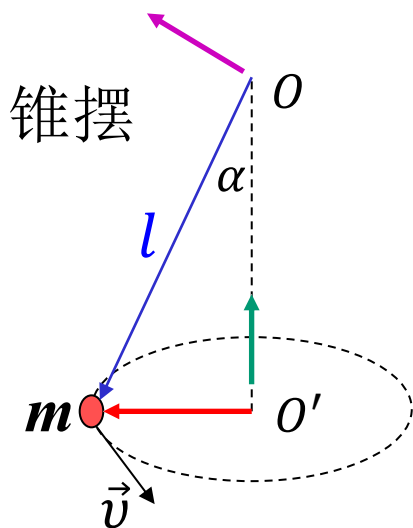
相对哪个点？

$$L = mrv = mr^2\omega$$

相对圆心角动量不变



同一质点的同一运动，其角动量可以随固定点的不同而变化



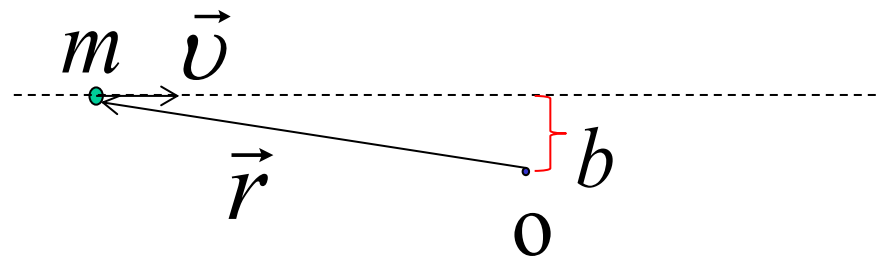
$$\vec{L}_O = \vec{r}_{Om} \times m\vec{v} \quad \begin{cases} L_O = lmv \\ \text{方向变化} \end{cases}$$

$$\vec{L}_{O'} = \vec{r}_{O'm} \times m\vec{v} \quad \begin{cases} L_{O'} = lmv \sin \alpha \\ \text{方向不变} \end{cases}$$

关于直线运动的质点，下列说法正确的是

- ☐ A 质点做直线运动，无法定义角动量
- ☐ B 质点有角动量，但角动量一定为零
- ☐ C 质点有角动量，且角动量不变
- ☒ D 质点有角动量，且角动量可以随时间变化

直线运动角动量



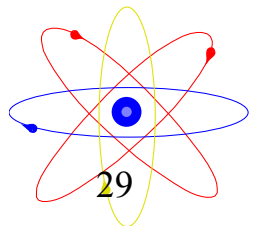
$$mvr \sin \theta = mvb$$



角动量定理

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

$$\begin{aligned}\dot{\vec{L}} &= \vec{r} \times \dot{\vec{p}} + \dot{\vec{r}} \times \vec{p} \\ &= \vec{r} \times \vec{F} + \vec{v} \times m\vec{v} \\ &= \vec{r} \times \vec{F}\end{aligned}$$



角动量定理

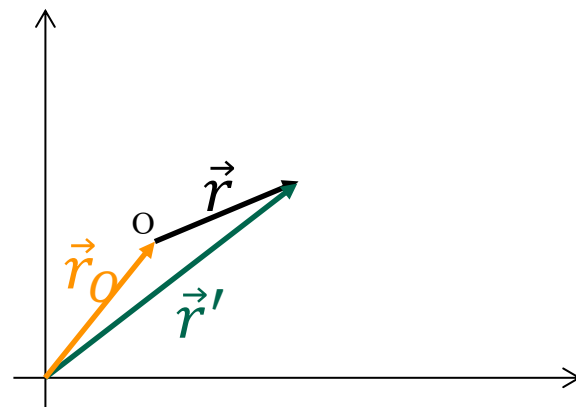
$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$$

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

$$= \vec{r} \times \vec{F} + \vec{v} \times m\vec{v} - \vec{v}_O \times m\vec{v}$$

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

$$\vec{v}_O = 0$$



$$\vec{r} = \vec{r}' - \vec{r}_O$$

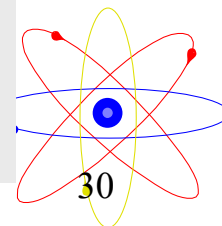
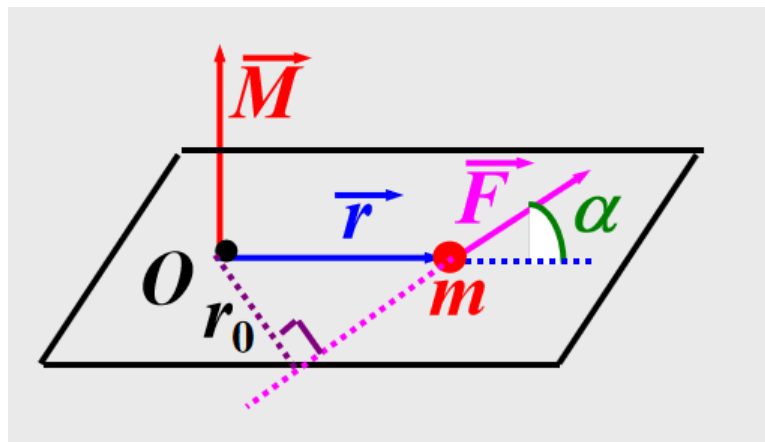
$$\dot{\vec{r}} = \vec{v} - \vec{v}_O$$

定义力对定点O的力矩为

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

$$M = rF \sin \alpha = r_0 F$$

力臂 $r_0 = r \sin \alpha$



$$\vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

质点角动量定理
(微分形式)

$$d\vec{L} = \vec{M}dt$$

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

质点角动量定理
(积分形式)

$$\int_{t_1}^{t_2} \vec{F}dt = \vec{p}_2 - \vec{p}_1$$

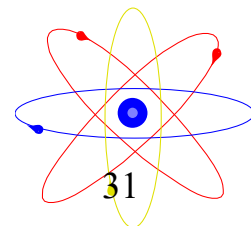
冲量矩 $\int_{t_1}^{t_2} \vec{M}dt$

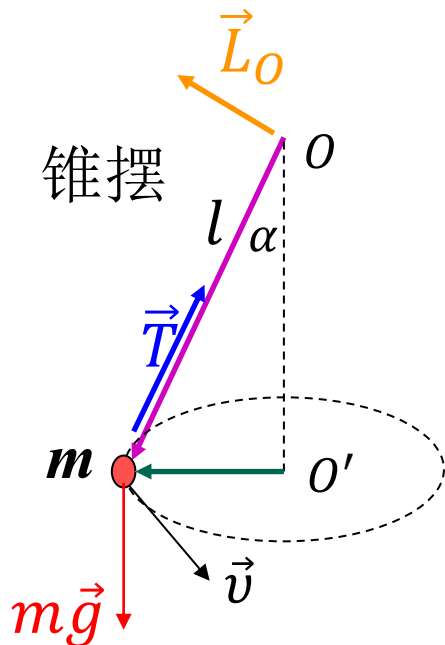
$$\vec{M} = \dot{\vec{L}}$$

相对同一点(惯性系)

$$\vec{F} = \dot{\vec{p}}$$

等价





$$\vec{L}_O = \vec{r}_{Om} \times m\vec{v} \quad \begin{cases} L_O = lmv \\ \text{方向变化} \end{cases}$$

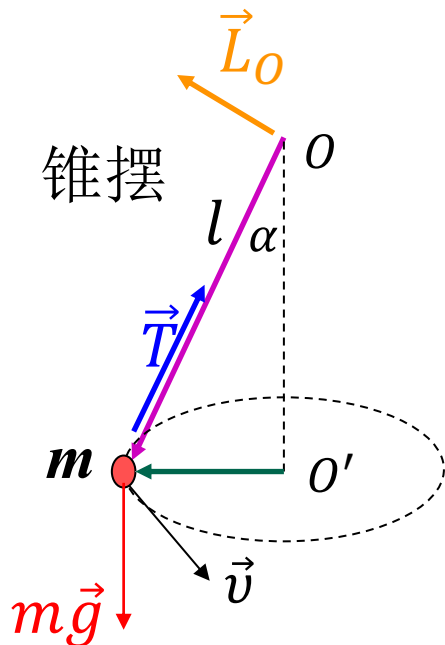
$$\vec{L}_{O'} = \vec{r}_{O'm} \times m\vec{v} \quad \begin{cases} L_{O'} = lmv \sin \alpha \\ \text{方向不变} \end{cases}$$

$$\vec{r}_{Om} \times \vec{T} = 0$$

$$\vec{r}_{Om} \times m\vec{g} = l \sin \alpha \, mg \neq 0$$

$$\vec{M} = \dot{\vec{L}}_O = \dot{L}_O \hat{L}_O + \vec{\omega} \times \vec{L}_O$$

\vec{M} 与 \vec{v} 同向，故与 \hat{L}_O 垂直，角动量大小不变
但合力矩不为零，角动量方向变化



$$\vec{L}_O = \vec{r}_{Om} \times m\vec{v} \quad \begin{cases} L_O = lmv \\ \text{方向变化} \end{cases}$$

$$\vec{L}_{O'} = \vec{r}_{O'm} \times m\vec{v} \quad \begin{cases} L_{O'} = lmv \sin \alpha \\ \text{方向不变} \end{cases}$$

$$\vec{r}_{Om} \times \vec{T} = 0$$

$$\vec{r}_{Om} \times m\vec{g} = l \sin \alpha m g \neq 0$$

$$\vec{M} = \dot{\vec{L}}_O = \dot{L}_O \hat{L}_O + \vec{\omega} \times \vec{L}_O$$

\vec{M} 与 \vec{v} 同向，与 \hat{L}_O 垂直，角动量大小不变
但合力矩不为零，角动量方向变化

$$\vec{r}_{O'm} \times \vec{T}_{O'm} = 0$$

$$\vec{r}_{O'm} \times \vec{T}_\perp + \vec{r}_{O'm} \times m\vec{g} = 0$$

合力矩为零，角动量不变
(合力不为零，动量变化)

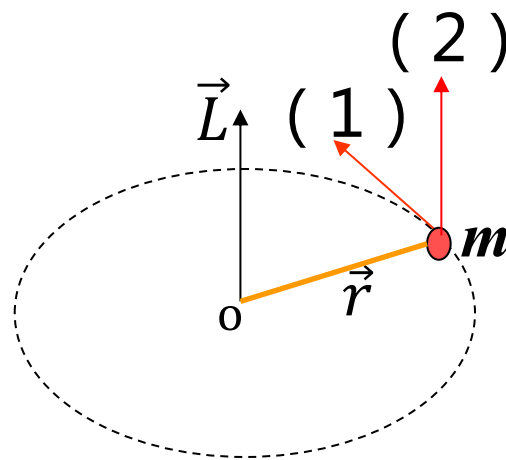
空间站中，宇航员沿着水平的圆周匀速旋转一个系在绳子上的网球，旋转轴竖直，圆半径 r ，角速度 ω 。若在某个位置，网球受到猛烈击打，冲量为 I ，击打方向是：（1）沿着网球运动方向；（2）竖直向上。击打前后，两种情况下，网球角动量

☐ A （1）变大，（2）不变

☒ B （1）（2）都变大

☐ C （1）（2）方向都改变

☒ D （1）方向不变，（2）方向改变



§ 3.9 角动量守恒定律

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = 0 \quad \text{-----} \rightarrow \quad \vec{L} = \text{常矢量}$$

1. $\vec{F} = 0$

2. 有心力

大小不变

方向不变 \rightarrow 平面运动

开普勒定律 行星运动

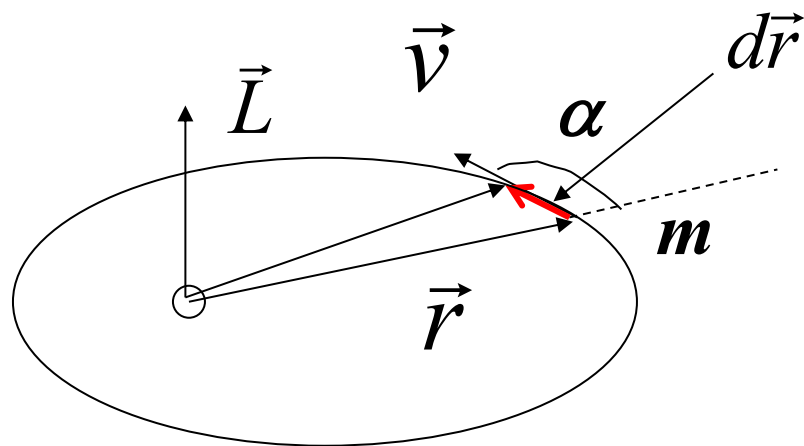
为什么行星做平面运动的假设成立

行星受力方向与矢径在一条直线（有心力）

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = 0 \quad \text{-----} \rightarrow \quad \vec{L} = \text{常矢量}$$

故角动量守恒，平面方向不变

§ 3.9 角动量守恒定律

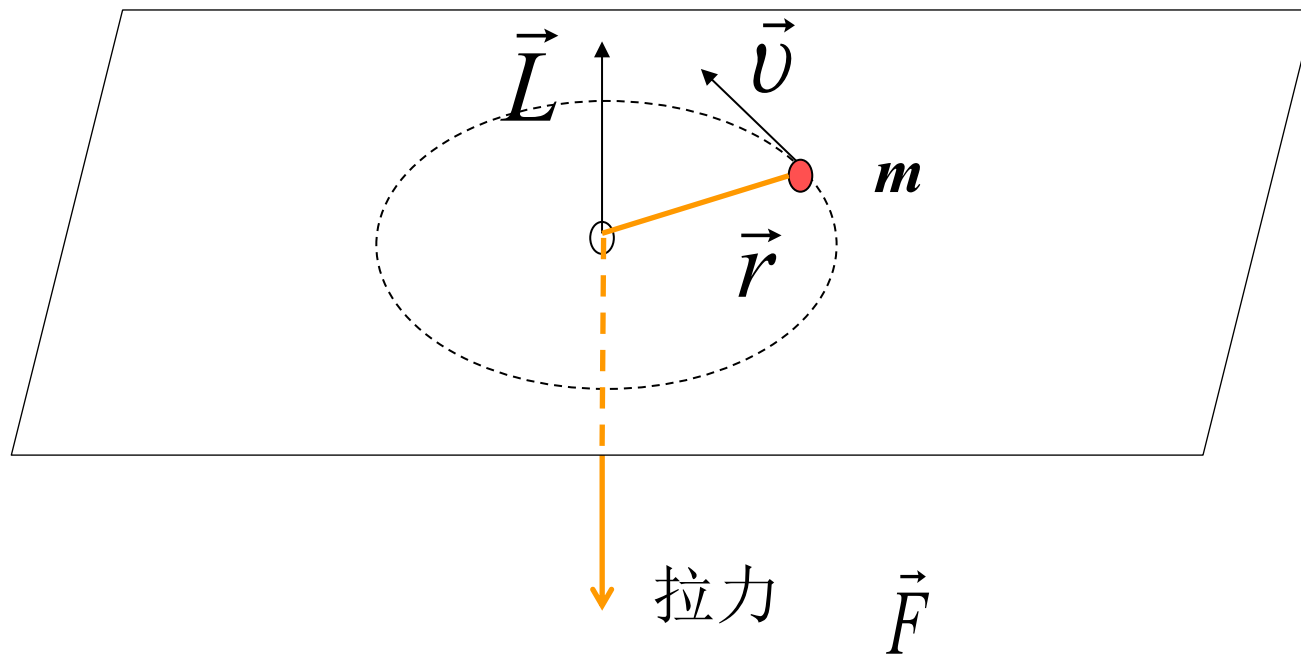


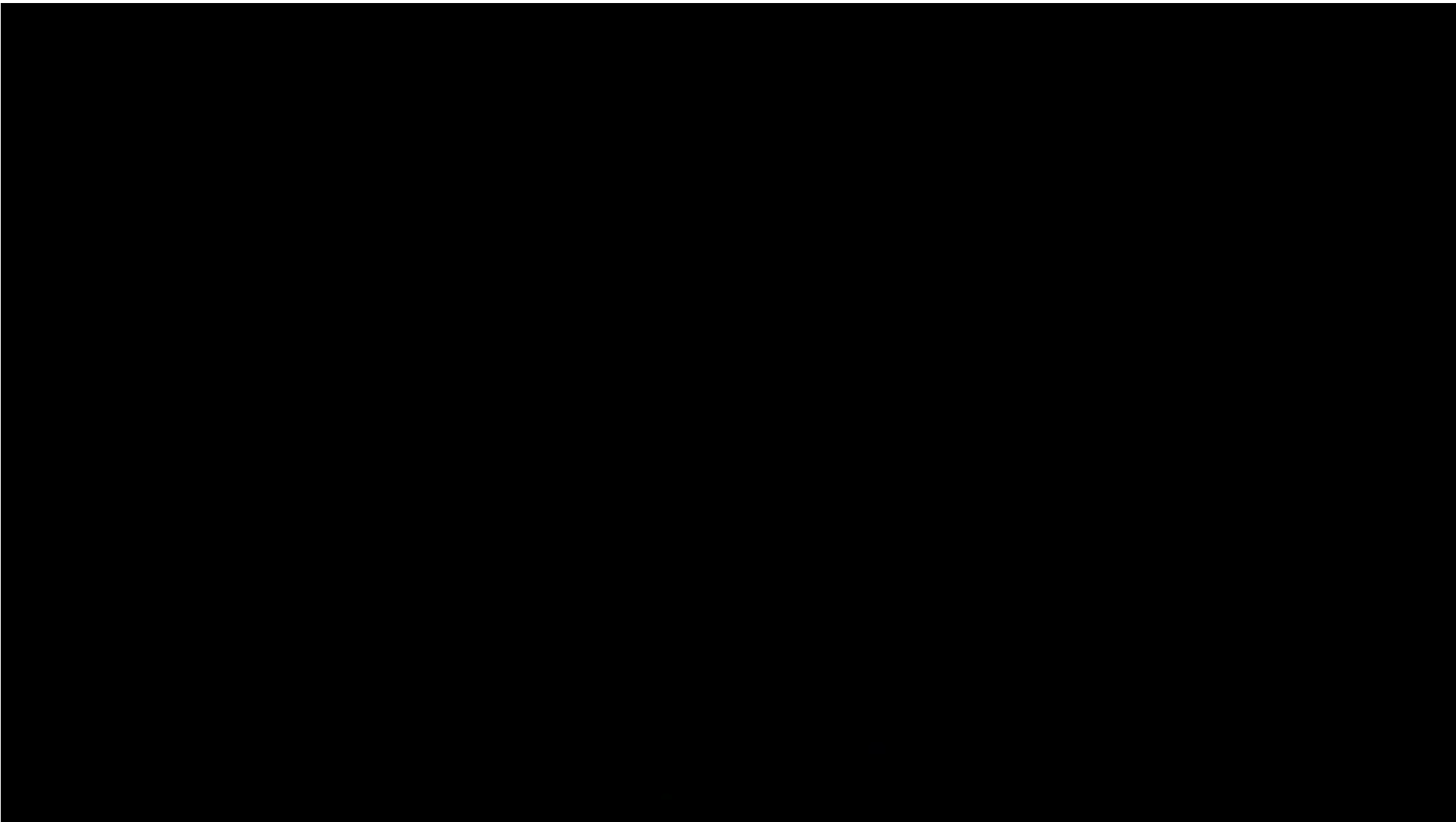
$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}$$

$$L = mvr \sin \alpha = m \frac{|d\vec{r}|}{dt} r \sin \alpha$$
$$= 2m \frac{\frac{1}{2} |d\vec{r}| r \sin \alpha}{dt} = 2m \frac{dS}{dt}$$

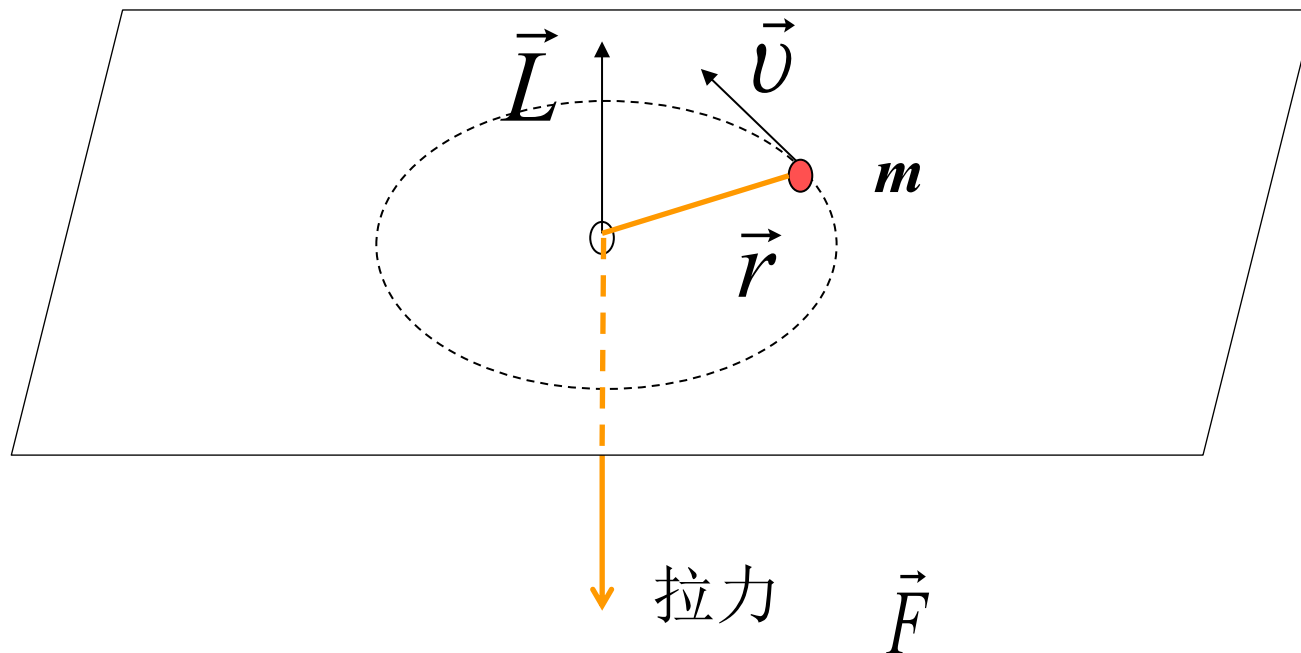
开普勒第二定律

角动量守恒演示实验





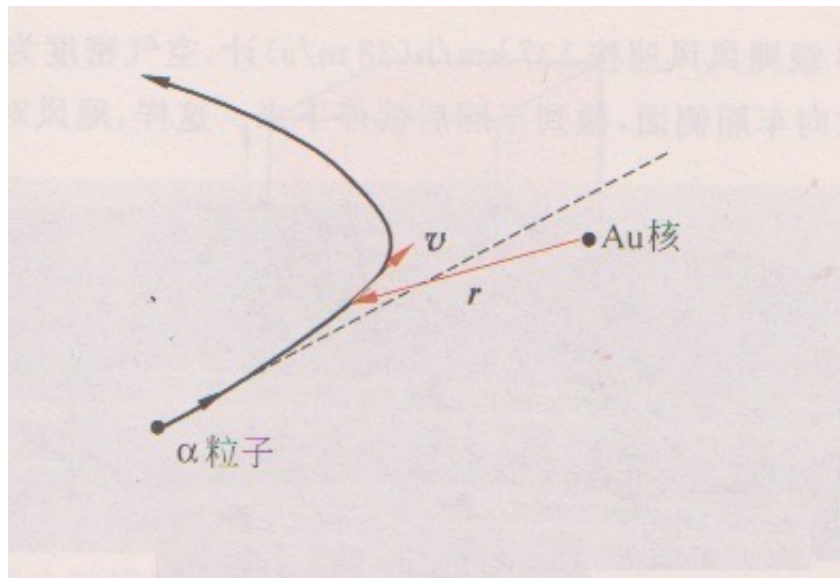
角动量守恒演示实验



$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = 0$$

$$L = mrv = mr^2\omega = \text{常量}$$

一个 α 粒子与一个金原子核发生散射，金原子核基本不动（取为参考点）。这个过程中， α 粒子的



- ☐ A 动量守恒，角动量不守恒
- ☒ B 动量不守恒，角动量守恒
- ☐ C 动量和角动量都守恒
- ☐ D 动量和角动量都不守恒

一个物体的角动量大小为 a ，另一个物体的角动量大小为 b ，方向相同，则这两个物体的合角动量大小为 $a+b$

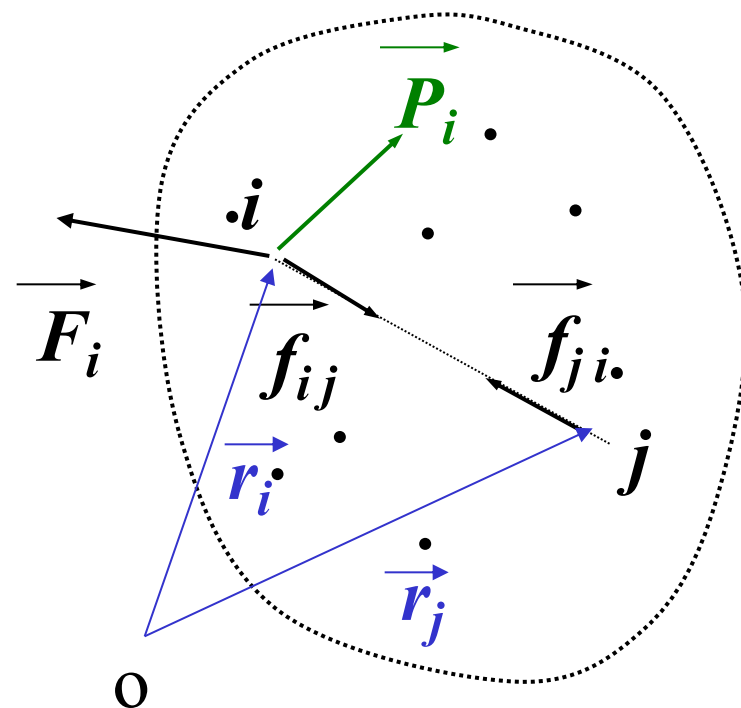
- ☐ A 正确
- ☒ B 不正确

质点系

$$\vec{M}_i = \vec{r}_i \times (\vec{F}_i + \sum_{i \neq j} \vec{f}_{ij}) = \dot{\vec{L}}_i$$

求和 \sum_i

$$\sum_i \vec{M}_i = \sum_i \vec{r}_i \times (\vec{F}_i + \sum_{i \neq j} \vec{f}_{ij}) = \sum_i \dot{\vec{L}}_i$$



质点系

$$\vec{M}_i = \vec{r}_i \times (\vec{F}_i + \sum_{i \neq j} \vec{f}_{ij}) = \dot{\vec{L}}_i$$

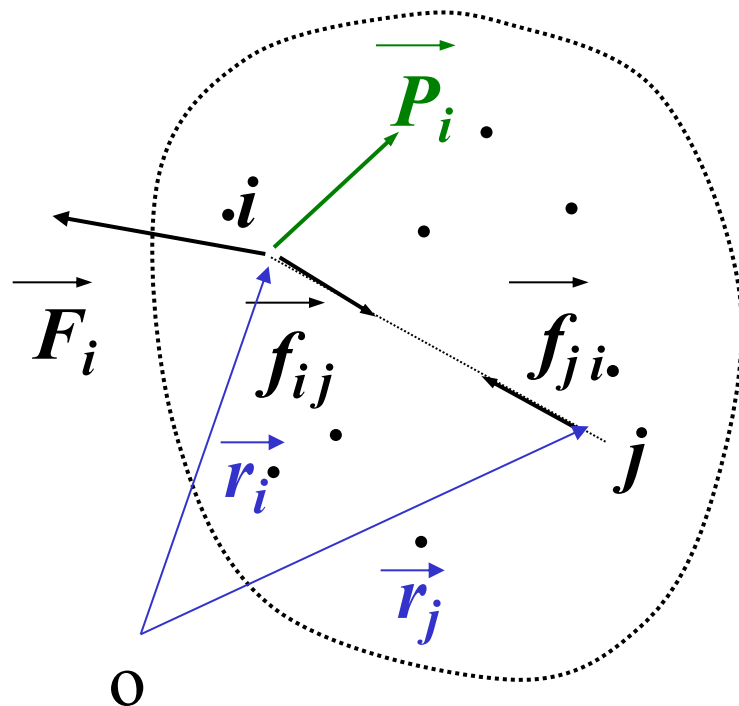
求和 \sum_i

$$\sum_i \vec{M}_i = \sum_i \vec{r}_i \times (\vec{F}_i + \sum_{i \neq j} \vec{f}_{ij}) = \sum_i \dot{\vec{L}}_i$$

内力矩 $\vec{r}_i \times \vec{f}_{ij} + \vec{r}_j \times \vec{f}_{ji} =$

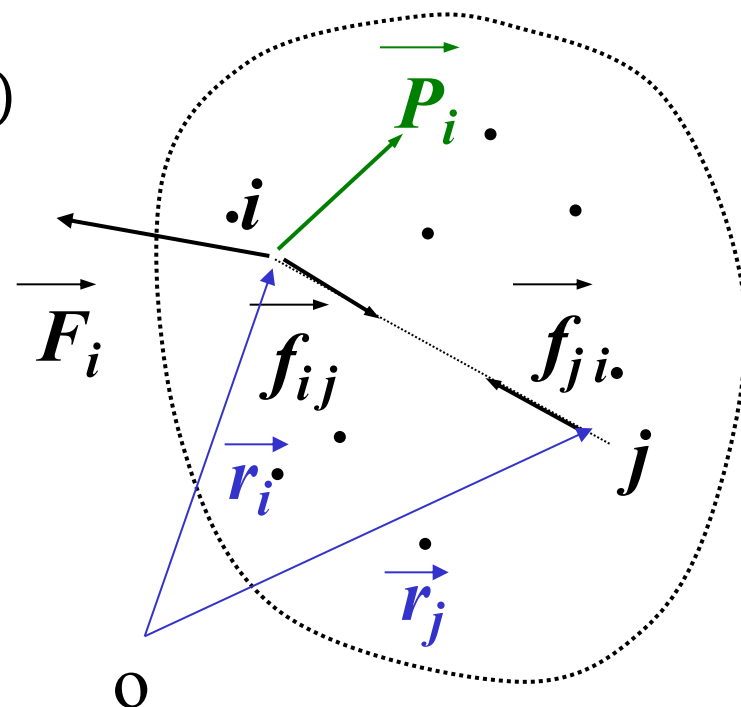
$$(\vec{r}_i - \vec{r}_j) \times \vec{f}_{ij} = 0$$

$$\sum_i \sum_{j \neq i} \vec{r}_i \times \vec{f}_{ij} = 0$$



$$\vec{M} = \sum_i \vec{r}_i \times \vec{F}_i = \sum_i \frac{d\vec{L}_i}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\sum_i \vec{L}_i \right)$$

$$\vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$



质点系的角动量定理

无外力矩，质点系总角动量守恒

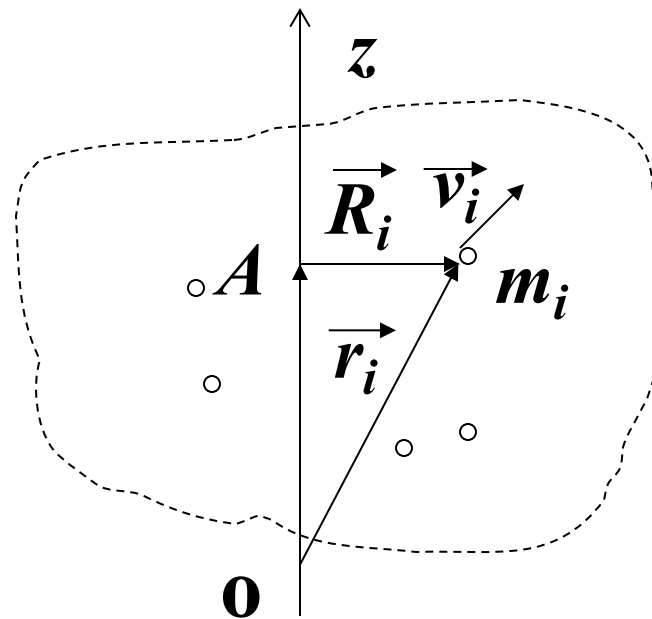
摩擦转盘

绕固定轴的力矩和角动量

设固定轴为 z 轴

$$\vec{M} = \dot{\vec{L}}$$

$$M_z = \dot{L}_z$$



$$L_z = \sum_i (\vec{r}_i \times \vec{p}_i) \cdot \hat{z} = \sum_i (\vec{R}_i \times \vec{p}_{i\perp}) \cdot \hat{z}$$

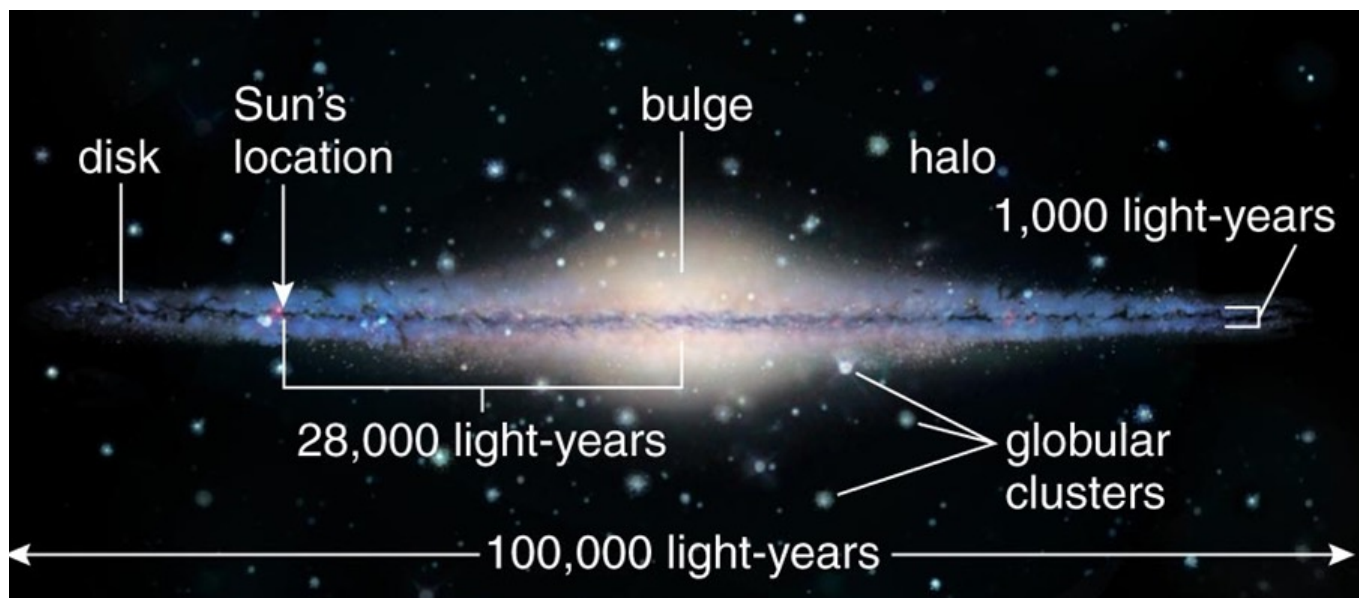
$$M_z = \sum_i (\vec{R}_i \times \vec{F}_{i\perp}) \cdot \hat{z}$$

绕固定轴的力矩为 0 ，
则绕该轴的角动量守恒。

$$M_z = 0$$

$$L_z = \text{const.}$$

引力使星
团压缩



银河系的盘形结构

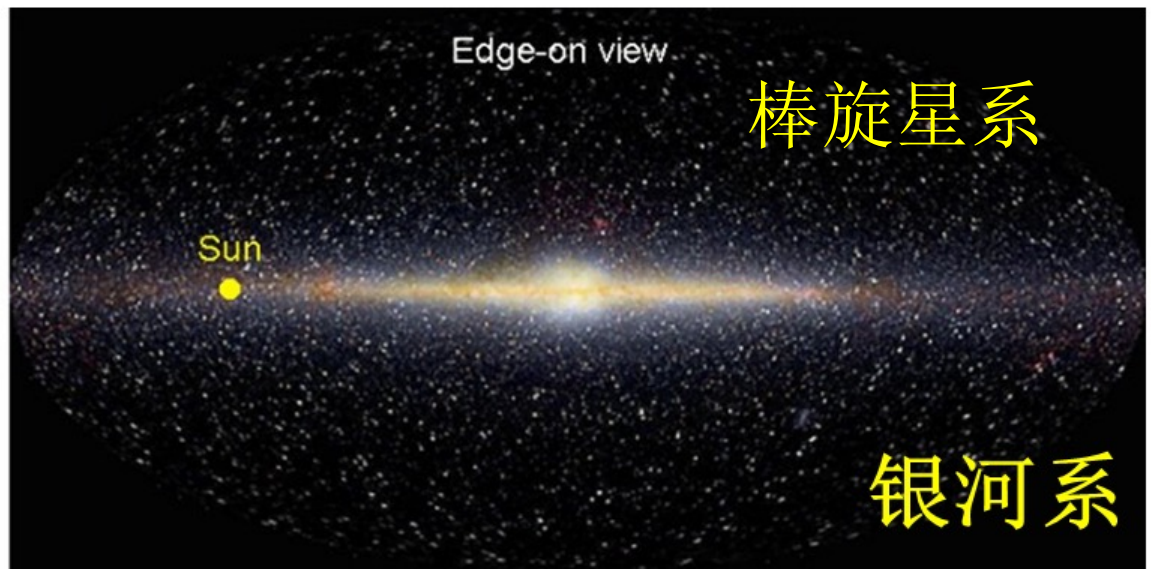
惯性离心力

离心力与引力达到
平衡 r 就一定了

z 轴方向无限制，
最终塌缩成旋涡状



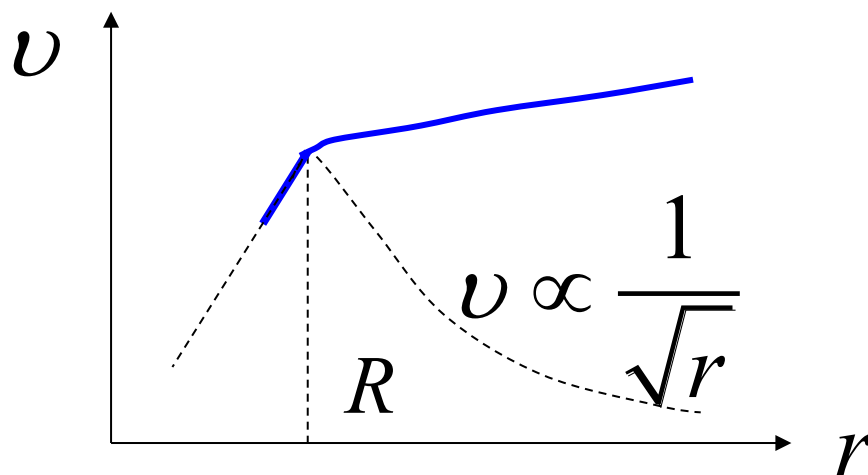
涡旋星系 m81



速度分布

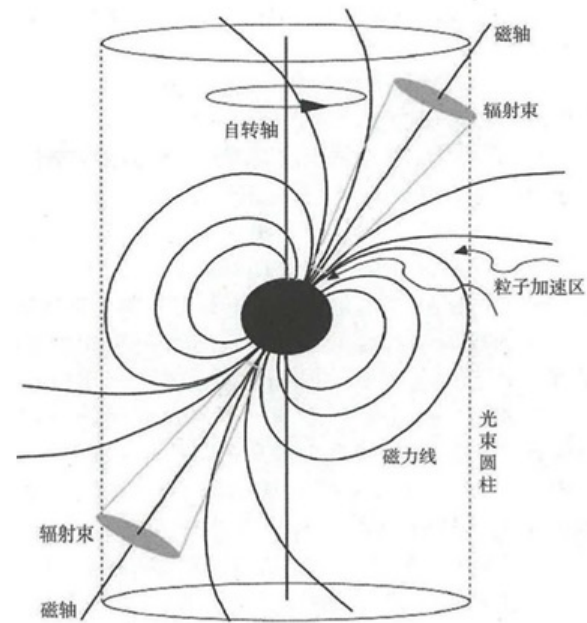
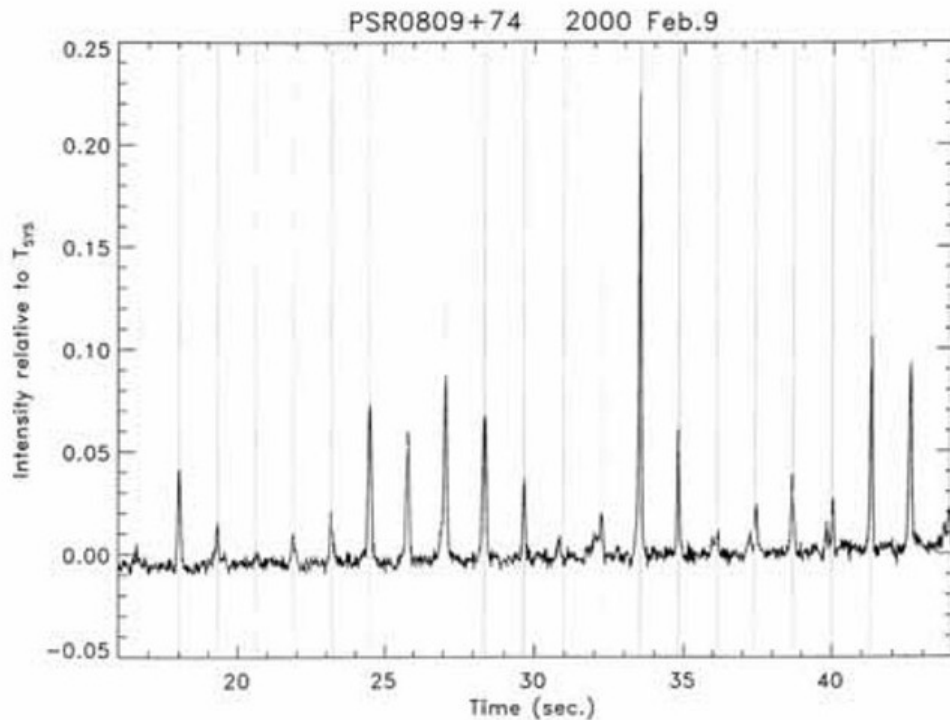
$$m \frac{v^2}{r} \propto \frac{1}{r^2}$$

$$v \propto \frac{1}{\sqrt{r}}$$



观测 210~240 km/s

暗物质?



脉冲星辐射模型

脉冲星自转周期几乎不变，
转速太快，如密度太小则被离心力撕裂

$$\text{球形星体自转角动量} = \frac{2}{5}MR^2\omega$$

星体演化过程不受外力矩，角动量守恒

***上图中的脉冲星自转周期只有约 1.19 秒，要使星体不被惯性离心力甩散，必须满足条件：**

$$\frac{GM}{R^2} > R\omega^2, \quad (M = \frac{4\pi}{3} R^3 \rho)$$

即星体的密度需满足条件： $\rho > \frac{3\omega^2}{4\pi G}$

按上条件计算，脉冲星密度超过了白矮星密度。经多方认证，脉冲星是高速旋转的中子星。通常中子星自转周期是毫秒量级。