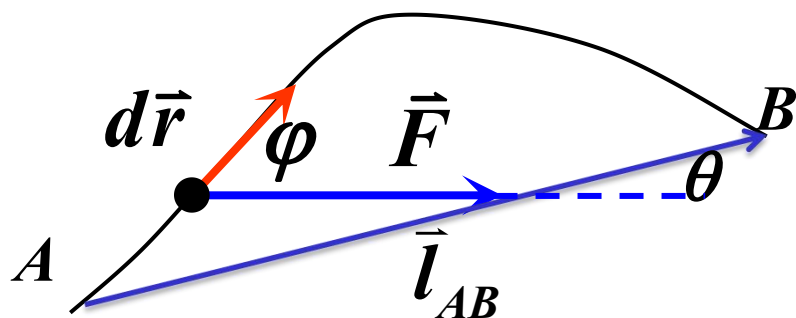


# 力学(Mechanics)

## 第4章 功和能



# 一、功



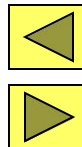
对元位移  $d\vec{r}$ ,  $F$  做的元功为:

$$\begin{aligned} dA &= \vec{F} \cdot d\vec{r} \\ &= F|d\vec{r}|\cos\varphi \end{aligned}$$

从  $A$  到  $B$  沿路径  $L$ ,  $F$  做的功为:

$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} dA = \int_{(A)}^{(B)} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

沿路径  $L$  的线积分



$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} dA = \int_{(A)}^{(B)} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

## 1 功是矢量的标量积

当质点受力与位移夹角分别为锐角、钝角和直角时，该力分别做**正功**、**负功**和**不做功**；

## 2 功是过程量

恒力的功：当质点受力不随质点运动位置变化时，

$$A_{AB} = ? \quad \vec{F} \cdot \vec{l}_{AB} = Fl_{AB} \cos\theta$$

当质点受力大小不变，且力与运动方向一致时，

$$A_{AB} = ? \quad FS_{AB}$$

变力的功：当质点受力随质点运动位置变化时，

$$A_{AB} = ? \quad \int_{(A)}^{(B)} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$



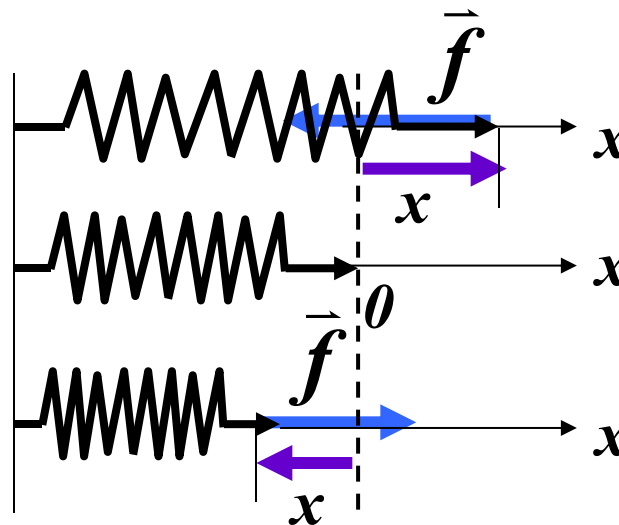
### 3合力的功=各分力的功的代数和

$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} dA = \int_{(A)}^{(B)} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$= \int_{x_A}^{x_B} F_x dx + \int_{y_A}^{y_B} F_y dy + \int_{z_A}^{z_B} F_z dz$$

(1) 质点 $m$ 的位置从 $x_1$ 到 $x_2$ , 弹力  $f = -kx$  的功

$$\begin{aligned} A &= \int_{x_1}^{x_2} -kx dx \\ &= \frac{1}{2} kx_1^2 - \frac{1}{2} kx_2^2 \end{aligned}$$



弹簧被外力  
拉伸或压缩,  
弹力做负功



质量为 $m$ 的滑块沿山坡从A滑到B，求 **(2) 重力  $\vec{p}$  的功**

$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} \vec{p} \cdot d\vec{r} = \int_{(A)}^{(B)} mg |d\vec{r}| \cos\theta = \int_{(A)}^{(B)} mg dy = mgy_{AB}$$

**(3) 摩擦力  $\vec{f}_s$  的功**

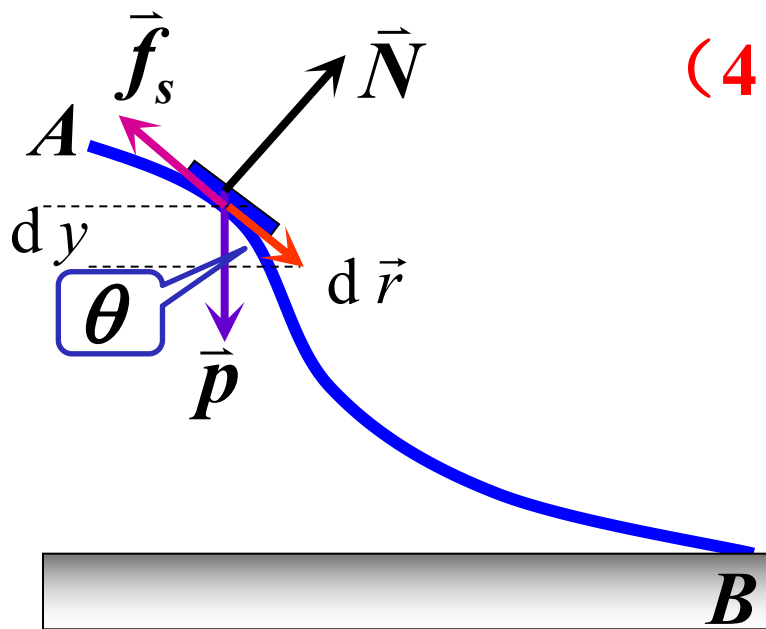
$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} -\mu N |d\vec{r}| = \int_{(A)}^{(B)} -\mu N ds$$

摩擦力方向与位移相反，大小随位置变化，做功为负

**(4) 支持力  $\vec{N}$  的功**

$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} \vec{N} \cdot d\vec{r} = 0$$

支持力方向与位移垂直，大小随位置变化，做功为零



## 二、动能定理 质点的动能定理

变力做的功可以用  
动能的增量来计算

$$A_{AB} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r} = \frac{1}{2}mv_B^2 - \frac{1}{2}mv_A^2 = E_{kB} - E_{kA}$$

质点的动能的增量等于质点受到合外力做的功

### 质点系的动能定理

$$A_{AB} = \int_A^B (\vec{F}_{\text{外}} + \vec{f}_{\text{内}}) \cdot d\vec{r} = \sum_i \left( \frac{1}{2}m_i v_{iB}^2 - \frac{1}{2}m_i v_{iA}^2 \right)$$

质点系总动能的增量等于合外力和内力对质点系做的功的和

内力会影响质点系的总动能



例4.5 以  $v_0$  的速率将一石块扔到结冰的湖面，它能向前滑多远？

用动能定理理解： 用牛顿定律解：

$$0 - \frac{1}{2}mv_0^2 = -f_s s \quad ma = -f_s \rightarrow m \frac{dv}{dt} = -f_s \quad \rightarrow m \frac{dv ds}{ds dt} = -f_s$$

$$\rightarrow \int_{v_0}^0 m v dv = \int_0^s -f_s ds$$

例4.6 求线摆下  $\theta$  角时珠子的速率和线的张力

用动能定理理解：

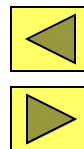
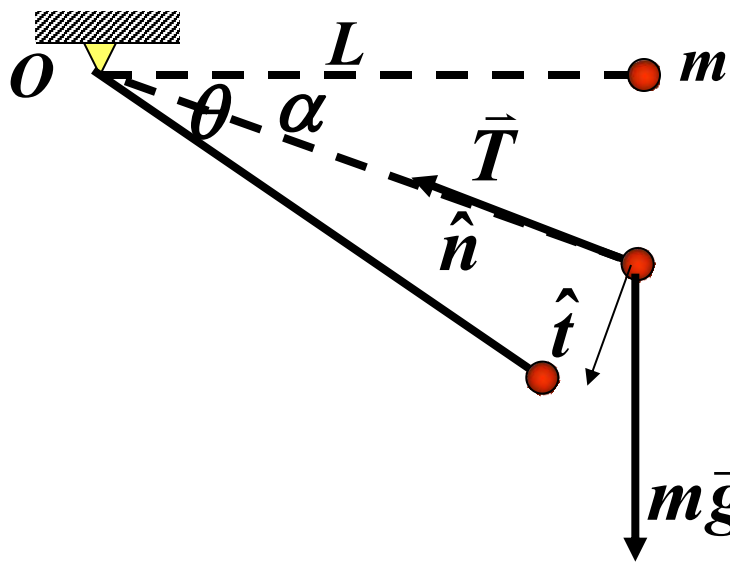
$$A_{AB} = \int_{(A)}^{(B)} (\vec{p} + \vec{T}) \cdot d\vec{r} = \frac{1}{2}mv^2 - 0$$

$$= \int_{(A)}^{(B)} \vec{p} \cdot d\vec{r} = mgh = mgl \sin \theta$$

用牛顿定律解：

$$mg \cos \alpha = ma_t = m \frac{dv}{dt}$$

$$g \cos \alpha = \frac{dv d\alpha}{d\alpha dt} = \frac{v}{l} \frac{dv}{d\alpha} \rightarrow \int_0^\theta gl \cos \alpha d\alpha = \int_0^v v dv$$



### 三 保守力的功，势能，机械能守恒

1 只有在保守力场，才可以定义由**物体位置**决定的函数——势能函数。因为保守力做功只与**始末位置**有关。

2 定义：保守力做功等于势能的**减少**，即——  
保守力做功等于**初始**位置的势能减去**末**位置的势能。

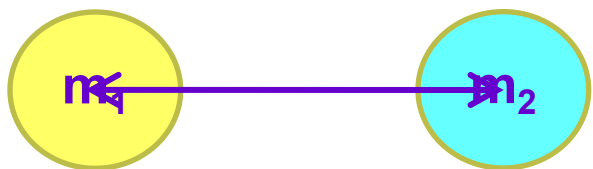
$$E_p(A) - E_p(B) = A_{AB}$$

要给出保守力场中各个位置的势能，需要定义**势能零点**的位置  
某位置的势能等于保守力沿**任意路径**从该位置到**势能零点**做的功

选势能零点，设B点为势能零点： $E_p(B) = 0$

则： $E_p(A) = A_{A \rightarrow \text{势能零点}}$

3 势能属于有保守力相互作用的**系统整体**。



$m_1$ 和 $m_2$ 之间的万有引力是保守力，万有引力势能属于 $m_1$ 和 $m_2$ 组成的系统





# 1、万有引力势能

规定两质点相距无穷远  
时万有引力势能为零

$$E_P(A) = \int_{r_A}^{\infty} -\frac{Gm_1m_2}{r^2} dr = \frac{-Gm_1m_2}{r_A}$$

2、重力势能：地球与地球表面附近物体所具有的引力势能

## 3、弹性势能

$$\begin{aligned} A_{AB} &= \int_A^B -kx dx = \frac{1}{2} kx_A^2 - \frac{1}{2} kx_B^2 \\ &= E_P(A) - E_P(B) \end{aligned}$$

自然长度  $x_B = 0$ ，弹性势能为零  $E_P(A) = \frac{1}{2} kx_A^2$

定义机械能  $E = E_K + E_P$

对于封闭系统，只有保守内力做功时，系统的机械能守恒。



### 例4.12 求物体从地面出发的逃逸速度

第一宇宙速度(环绕速度)  $F_n = m \frac{v_1^2}{R} = \frac{GMm}{R^2} \rightarrow v_1 = \sqrt{\frac{GM}{R}}$

第二宇宙速度(逃逸速度)  $-\frac{GMm}{R} + \frac{1}{2}mv_2^2 \geq 0 \rightarrow v_2 \geq \sqrt{\frac{2GM}{R}}$

例4.13 水星 $m$ 绕日 $M$ 的远日点为 $r_1$ ,近日点为 $r_2$ , 求水星在两个点的速度大小。

角动量守恒

机械能守恒

