



## 13.2 动量矩定理

- 动量矩定理 
- 动量矩守恒定理 



## 一、动量矩定理

### 1. 对定点的动量矩定理

因为质点系对定点 $O$ 的动量矩为  $L_O = \sum (\mathbf{r}_i \times m_i \mathbf{v}_i)$

将其两端求时间的导数，得

$$\begin{aligned} \frac{dL_O}{dt} &= \sum \left( \frac{d\mathbf{r}_i}{dt} \times m_i \mathbf{v}_i + \mathbf{r}_i \times m_i \frac{d\mathbf{v}_i}{dt} \right) = \sum (\mathbf{v}_i \times m_i \mathbf{v}_i + \mathbf{r}_i \times m_i \mathbf{a}_i) \\ &= \sum (\mathbf{r}_i \times m_i \mathbf{a}_i) = \sum (\mathbf{r}_i \times \mathbf{F}_i) = \sum M_O(\mathbf{F}_i) \end{aligned}$$

其中  $\sum M_O(\mathbf{F}_i)$  可分为外力对 $O$ 点的矩和内力对 $O$ 点的矩二项

即 
$$\sum M_O(\mathbf{F}_i) = \sum M_O(\mathbf{F}_i^{(e)}) + \sum M_O(\mathbf{F}_i^{(i)})$$



$$\sum M_o(F_i) = \sum M_o(F_i^{(e)}) + \sum M_o(F_i^{(i)})$$

而内力对O点的矩  $\sum M_o(F_i^{(i)}) = 0$  所以有

$$\frac{dL_o}{dt} = \sum M_o(F_i^{(e)})$$

令  $M_o = \sum M_o(F_i^{(e)})$  , 则有

$$\frac{dL_o}{dt} = M_o$$

有 结 论

质点系对某固定点的动量矩随时间的变化率,等于作用于质点系的全部外力对同一点的矩的矢量和,这就是质点系对定点的动量矩定理。



## 一、动量矩定理

### 1. 对定点的动量矩定理

$$\frac{dL_o}{dt} = \sum M_o(F_i^{(e)})$$

### 2. 对定轴的动量矩定理

将上式投影到固定坐标轴系上，注意到导数的投影等于投影的导数，则得

$$\frac{dL_x}{dt} = \sum M_x(F^{(e)}) \equiv M_x$$

$$\frac{dL_y}{dt} = \sum M_y(F^{(e)}) \equiv M_y$$

$$\frac{dL_z}{dt} = \sum M_z(F^{(e)}) \equiv M_z$$

有 结 论

质点系对某固定轴的动量矩随时间的变化率,等于作用于质点系的全部外力对同一轴的矩的代数和，这就是质点系对定轴的动量矩定理。



对定点的动量矩定理

$$\frac{dL_o}{dt} = \sum M_o(F_i^{(e)})$$

对定轴的动量矩定理

$$\frac{dL_z}{dt} = \sum M_z(F^{(e)})$$

## 二、动量矩守恒定理

1. 如果  $\sum M_o(F_i^{(e)}) \equiv 0$  , 则由上面第一式 可知

$$L_o = \text{常矢量}$$

2. 如果  $\sum M_z(F^{(e)}) \equiv 0$  , 则由上面第二式 可知

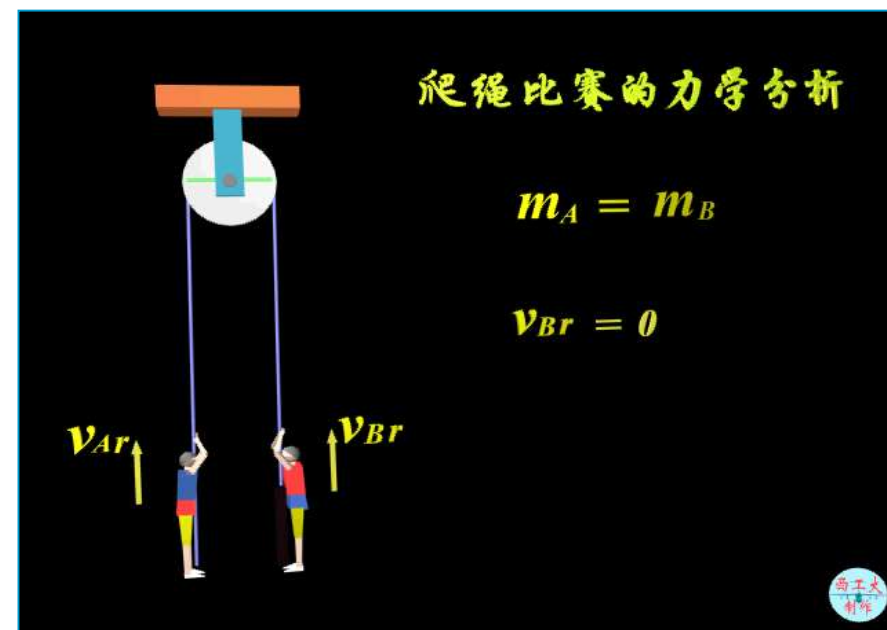
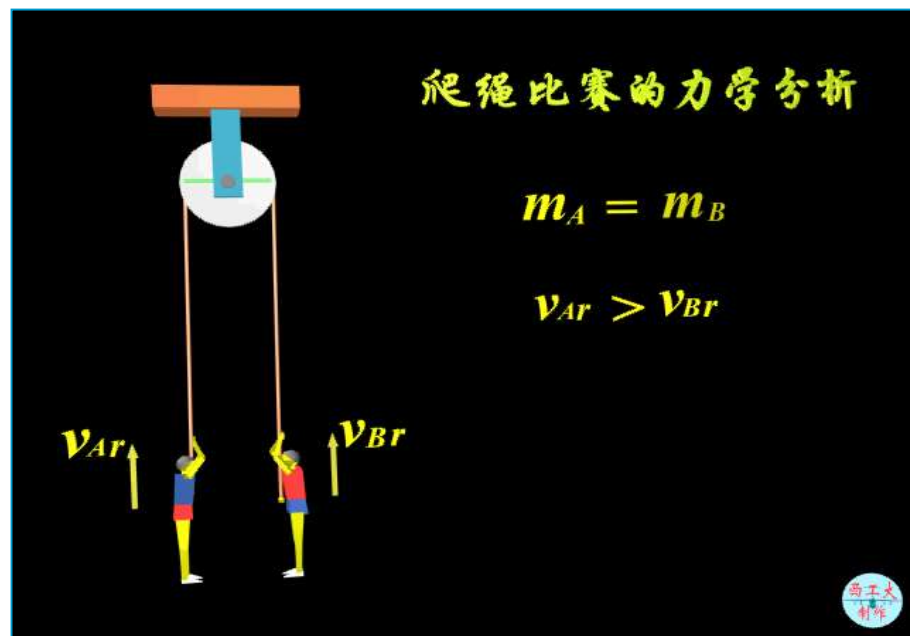
有 结 论

$$L_z = \text{常量}$$

如作用于质点系的所有外力对某固定点(或固定轴)的主矩始终等于零,则质点系对该点(或该轴)的动量矩保持不变。这就是质点系的动量矩守恒定理.它说明了质点系动量矩守恒的条件。



## 实例之一：爬绳比赛的力学分析





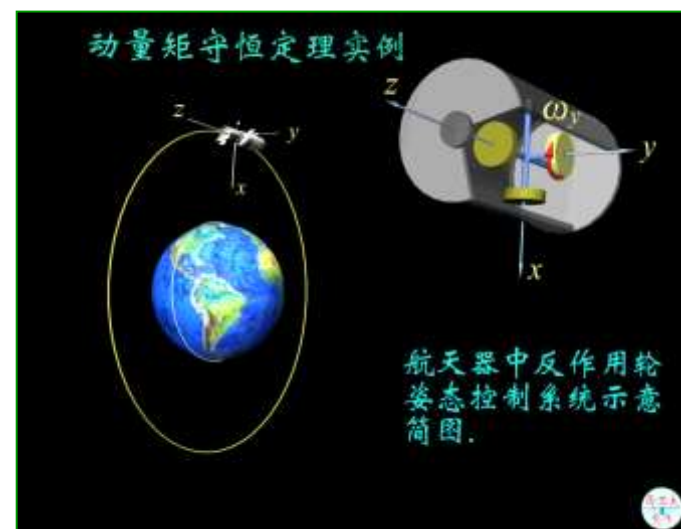
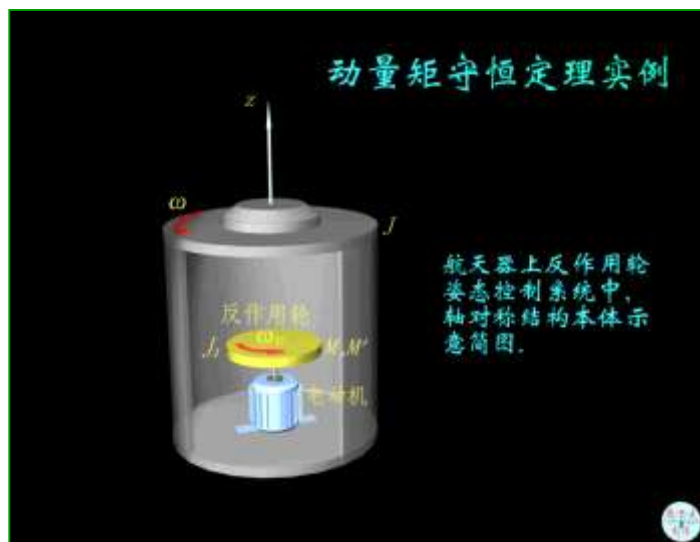
## 实例之二：直升机机身的反转





## 实例分析

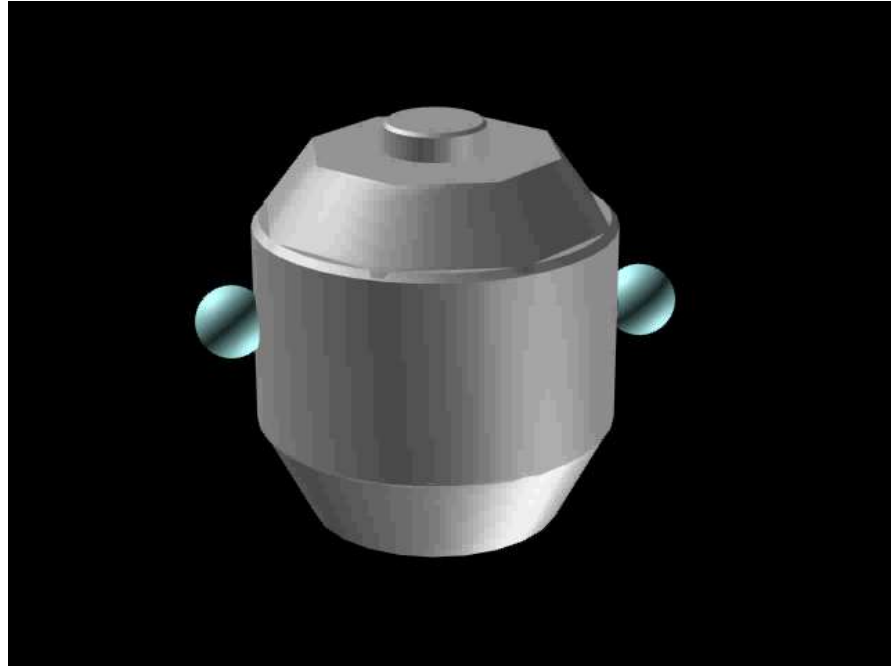
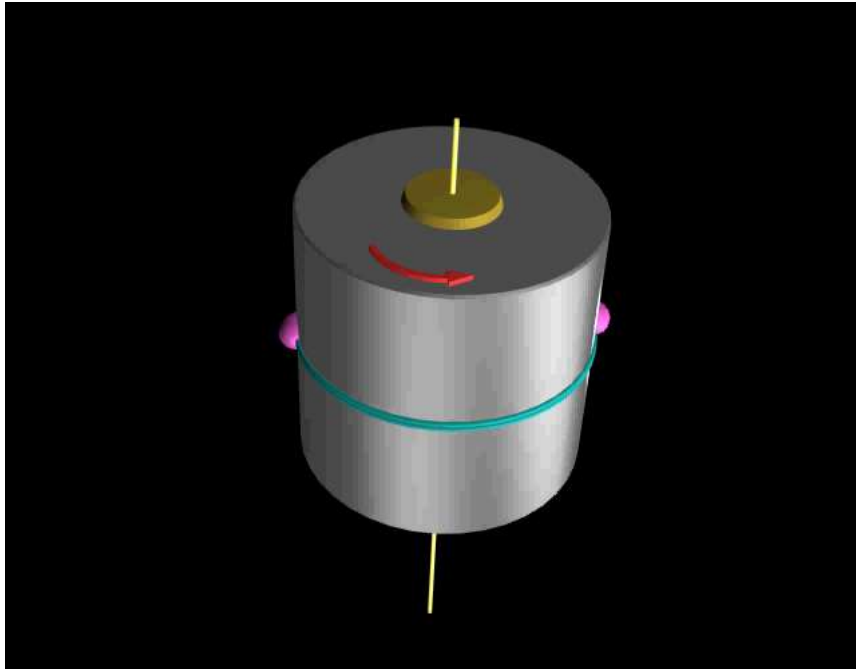
## 实例之三：航天器姿态控制的实现







## 实例分析



卫星消旋



## 几个实际问题





**谢谢！**