# 第二章 刚体的运动

1 2.1 刚体运动学

2 2.2 刚体动力学

3 2.3 角动量定理及角动量守恒定律

2.4 动能定理及机械能守恒定律

### 2.3.1 冲量矩 角动量 角动量定理

# 一、冲量矩

力矩对时间的积分定义为冲量矩,即  $\bar{I}=\int_{t_1}^{t_2}\bar{M}\mathrm{d}t$ ,方向与角动量的变化方向一致。

# 二、角动量

### (1) 角动量的定义

位矢与动量的矢积定义为角动量,即  $\bar{L}=\bar{r}\times\bar{p}$  在国际单位制中单位是  $Kg\cdot m^2\cdot s^{-1}$ 。

- ◆ 冲量矩和角动量都是矢量,遵循矢量运算法则;
- ◆ 冲量矩是过程量,而角动量是状态量。

### 2.3.1 冲量矩 角动量 角动量定理

# 二、角动量

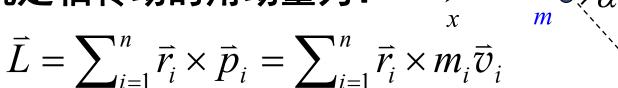
### (2) 角动量的计算

1)质点绕定轴转动的角动量为:  $\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = \vec{r} \times m\vec{v}$ 

大小: 
$$L_z = rmv = r^2 m\omega = J\omega$$

方向:满足右手螺旋法则。

2) 质点系绕定轴转动的角动量为:



大小: 
$$L_Z = \sum r_i m_i v_i = \sum r_i^2 m_i \omega = J \omega$$

方向:满足右手螺旋法则。

### 2.3.1 冲量矩 角动量 角动量定理

# 二、角动量

- (2) 角动量的计算
  - 3) 刚体系绕定轴转动的角动量为:

$$\vec{L} = \int \vec{r} \times d\vec{p} = \int \vec{r} \times dm\vec{v}$$

大小: 
$$L_Z = \int r dm v = \int r^2 dm \omega = J\omega$$

方向:满足右手螺旋法则。

# 三、角动量定理

刚体定轴转动时, 合外力矩对时间的积分等于刚 体角动量的变化量, 即

$$\int_{t_1}^{t_2} M_Z dt = \int_{t_1}^{t_2} J \frac{d\omega}{dt} dt = \int_{\omega_1}^{\omega_2} J d\omega = J\omega_2 - J\omega_1$$
我们正青春年少

角动量守恒定律: 刚体所受合外力矩为零,则刚体的角动量保持不变,即

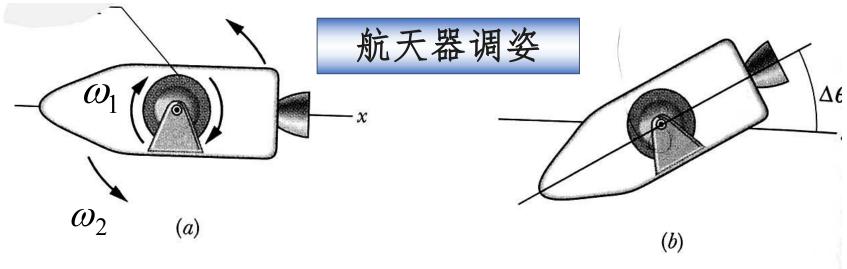
$$J\omega = J_0\omega_0$$

- (1) 内力矩不会改变刚体的角动量;
- (2) 在碰撞问题中,因为 $M^{\text{in}} >> M^{\text{ex}}$  角动量近似守恒;
- (3) 角动量守恒定律是自然界中一个基本实验定律。

对由几个物体或质点构成的系统,若整个系统所受对同一转轴的合外力矩为零,则整个物体系对该转轴的总角动量守恒。







例 一滑冰者开始转动角速度为  $\omega_0$ ,转动惯量为  $J_0$ ,然后将手臂收回,使转动惯量减少为原来的2/5,求此时的转动角速度。

解: 滑冰过程外力矩为零, 滑冰者角动

### 量守恒

$$J_0\omega_0=\frac{2}{5}J_0\omega$$

$$\omega = \frac{5}{2}\omega_0$$



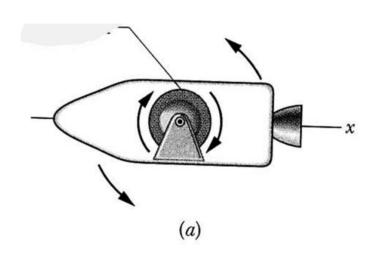
例 一转动惯量为 $J_1$ 航天器中部有一个转动惯量为 $J_2$ 的飞轮,为了调整航天器的飞行姿态,试求飞轮的角速度为 $\omega_2$ 时航天器的转动角速度。

解:内力矩不会改变质点系的角动量,飞轮和航天

# 器组成的系统角动量守恒

$$0 = J_1 \omega_1 + J_2 \omega_2$$

$$\omega_1 = -\frac{J_2}{J_1}\omega_2$$



例 一转动惯量为 $J_1$ 航天器中部有一个转动惯量为 $J_2$ 的飞轮,为了调整航天器的飞行姿态,试求飞轮的角速度为 $\omega_2$ 时航天器的转动角速度。

解:内力矩不会改变质点系的角动量,飞轮和航天

# 器组成的系统角动量守恒

$$0 = J_1 \omega_1 + J_2 \omega_2$$

$$\omega_1 = -\frac{J_2}{J_1}\omega_2$$

