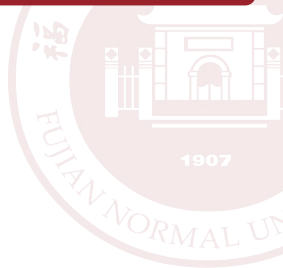


§9.3 简谐振动的能量转化



- 以放置在光滑水平面上的弹簧振子为例
- 任意 t 时刻，振子离开平衡位置的位移为

$$x = A \cos(\omega_0 t + \varphi_0)$$

这也是该时刻弹簧的形变量，因此系统的弹性势能为

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega_0 t + \varphi_0)$$

- 振子的速度为

$$v_x = \frac{dx}{dt} = -A\omega_0 \sin(\omega_0 t + \varphi_0)$$

所以振子的动能为

$$E_k = \frac{1}{2} m v_x^2 = \frac{1}{2} m A^2 \omega_0^2 \sin^2(\omega_0 t + \varphi_0)$$

- 由于 $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$ ，所以 $m\omega_0^2 = k$

$$\begin{aligned} E_k &= \frac{1}{2} m A^2 \omega_0^2 \sin^2(\omega_0 t + \varphi_0) \\ &= \frac{1}{2} k A^2 \sin^2(\omega_0 t + \varphi_0) \\ E_p &= \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega_0 t + \varphi_0) \\ &= \frac{1}{2} m A^2 \omega_0^2 \cos^2(\omega_0 t + \varphi_0) \end{aligned}$$



$$\begin{aligned}\cos(2\alpha) &= \cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha \\ &= 2\cos^2 \alpha - 1 \\ &= 1 - 2\sin^2 \alpha\end{aligned}$$

$$\sin^2 \alpha = \frac{1}{2}[1 - \cos(2\alpha)]$$

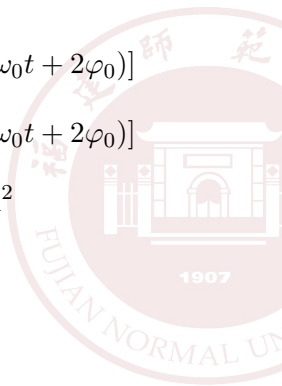
$$\cos^2 \alpha = \frac{1}{2}[1 + \cos(2\alpha)]$$

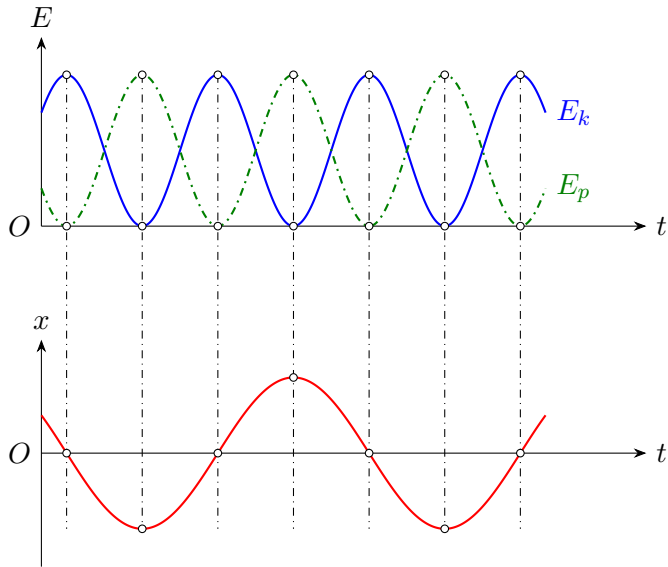
- 简谐振动过程中，系统的机械能保持不变，但动能和势能都在做简谐振动，频率是位移频率的两倍

$$E_k = \frac{1}{4}kA^2[1 - \cos(2\omega_0 t + 2\varphi_0)]$$

$$E_p = \frac{1}{4}kA^2[1 + \cos(2\omega_0 t + 2\varphi_0)]$$

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





- 当振子经过平衡位置时, $x = 0$, 速率最大, 因此动能最大, 势能为零
- 当振子到达正负振幅时, $x = \pm A$, 速率为零, 因此动能为零, 势能最大
- 在振动过程中, 动能和势能互相转化, 总的机械能保持不变
- 如果弹簧振子放置在竖直平面内, 那么系统的势能除了弹性势能, 还要考虑重力势能, 总的势能零点取在此时的平衡位置处

例题

弹簧振子水平放置，克服弹簧拉力将质点自平衡位置移开 0.04 m，弹簧拉力为 24 N，随即释放，形成简谐振动。计算：(1) 弹簧振子的总能；(2) 求质点被释放后，行至振幅一半时，振子的动能和势能。

解答

$$F = kx$$

$$k = \frac{F}{x} = \frac{24}{0.04} = 600 \text{ N/m}$$

$$E = \frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2} \times 600 \times 0.04^2 = 0.48 \text{ J}$$

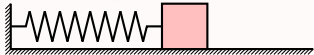
$$E_p = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2} \times 600 \times 0.02^2 = 0.12 \text{ J}$$

$$E_k = E - E_p = 0.36 \text{ J}$$



例题

弹簧振子如图所示。弹簧原长 L ，质量 m_s ，劲度系数 k 。滑块质量 m 。计算弹簧振子系统的固有频率。



解答

取弹簧上距离固定端 $l \rightarrow l + dl$ 部分为质元，则其质量

$$dm_s = \frac{m_s}{L} dl$$

设 t 时刻，振子离开平衡位置的位移为 x ，则其速度

$$v_x = \frac{dx}{dt}$$

上述弹簧质元的速度

$$v'_x = \frac{l}{L} v_x$$

解答

此时系统的势能

$$E_p = \frac{1}{2} k x^2$$

振子的动能

$$E_{k1} = \frac{1}{2} m v_x^2$$

弹簧质元的动能

$$\begin{aligned} dE'_k &= \frac{1}{2} (dm_s) (v'_x)^2 \\ &= \frac{1}{2} \times \frac{m_s}{L} dl \times \frac{l^2}{L^2} v_x^2 = \frac{m_s v_x^2}{2L^3} l^2 dl \end{aligned}$$

所以整根弹簧的动能

$$\begin{aligned} E'_k &= \int_0^L \frac{m_s v_x^2}{2L^3} l^2 dl \\ &= \frac{m_s v_x^2}{2L^3} \times \frac{1}{3} L^3 = \frac{1}{6} m_s v_x^2 \end{aligned}$$

所以整个系统的动能

$$\begin{aligned} E_k &= E_{k1} + E'_k \\ &= \frac{1}{2} m v_x^2 + \frac{1}{6} m_s v_x^2 \\ &= \frac{1}{2} \left(m + \frac{1}{3} m_s \right) v_x^2 \end{aligned}$$

解答

整个系统的机械能是一个常数

$$E = E_k + E_p = C$$
$$\frac{1}{2} \left(m + \frac{1}{3} m_s \right) v_x^2 + \frac{1}{2} k x^2 = C$$

式子两边同时对时间求导

$$\frac{1}{2} \left(m + \frac{1}{3} m_s \right) \times 2v_x \frac{dv_x}{dt} + \frac{1}{2} k \times 2x \frac{dx}{dt} = 0$$

$$\left(m + \frac{1}{3} m_s \right) \frac{d^2 x}{dt^2} + kx = 0$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m + \frac{1}{3} m_s} x = 0$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m + \frac{1}{3} m_s}} = 2\pi f$$

$$f = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m + \frac{1}{3} m_s}}$$

习题 9.3.2

弹簧下面悬挂质量为 50 g 的物体, 物体沿竖直方向的运动学方程为 $x = 2 \sin(10t)$, 平衡位置为势能零点, 单位: cm, s。 (1) 求弹簧的劲度系数; (2) 求最大动能; (3) 求总能。

解答

$$\begin{aligned}\omega_0 &= 10 \text{ rad/s} \\ &= \sqrt{\frac{k}{m}} \\ k &= m\omega_0^2 \\ &= 0.05 \times 10^2 \\ &= 5 \text{ N/m}\end{aligned}$$

解答

$$x = 2 \sin(10t)$$

$$v_x = \frac{dx}{dt}$$

$$= 20 \cos(20t)$$

$$v_{x \max} = 20 \text{ cm/s}$$

$$= 0.2 \text{ m/s}$$

$$\begin{aligned} E_{k \max} &= \frac{1}{2} m v_{x \max}^2 \\ &= \frac{1}{2} \times 0.05 \times 0.2^2 \\ &= 0.001 \text{ J} \end{aligned}$$

或

$$E = E_{k \max}$$

$$= 0.001 \text{ J}$$

$$\begin{aligned} E &= \frac{1}{2} k A^2 \\ &= \frac{1}{2} \times 5 \times 0.02^2 \\ &= 0.001 \text{ J} \end{aligned}$$

