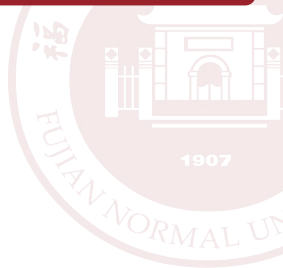


§2.3 质点直线运动——从坐标到速度和加速度



一、直线运动



- 当质点的运动轨迹是一条直线时，质点的运动称为直线运动
- 当质点做直线运动时，通常 (但不是必须) 选择质点运动轨迹所在的直线为坐标轴，如 x 轴【如果质点在竖直方向上做直线运动，如自由落体、竖直上抛等，通常选为 y 轴】
- 在质点运动轨迹上选择一个位置为坐标原点，确定一个方向 (如水平向右) 为 x 轴正方向
- 如此建立坐标系后，描述质点直线运动的位矢、速度和加速度都将只有一个分量

$$\vec{r} = x \vec{e}_x$$

$$\vec{v} = v_x \vec{e}_x$$

$$\vec{a} = a_x \vec{e}_x$$

因此，通常直接使用它们的分量来描述，分量的绝对值表示矢量的大小，分量的正负表示矢量的方向

二、运动学方程

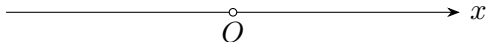


如前建立坐标系后，做直线运动的质点的运动学方程的矢量形式

$$\vec{r} = \vec{r}(t) = x(t) \vec{e}_x$$

因此分量形式

$$x = x(t)$$



- 当 $x > 0$ 时，说明质点位于坐标原点的右侧
- 当 $x < 0$ 时，说明质点位于坐标原点的左侧
- $|x|$ 表示质点所在位置与坐标原点之间的距离



三、速度和加速度



若已知质点的运动学方程

$$x = x(t)$$

则通过求导可得任意时刻质点的速度

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

任意时刻质点的加速度

$$a_x = \frac{dv_x}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2}$$

- 当 $v_x > 0$ 时, 说明质点沿 x 轴正方向运动
- 当 $v_x < 0$ 时, 说明质点沿 x 轴负方向运动
- $v = |v_x|$ 表示质点运动速度的大小
- 当 $a_x > 0$ 时, 说明质点的加速度沿 x 轴正方向
- 当 $a_x < 0$ 时, 说明质点的加速度沿 x 轴负方向
- $a = |a_x|$ 表示质点运动加速度的大小
- 当 a_x 和 v_x 同号时, 说明质点做加速运动
- 当 a_x 和 v_x 异号时, 说明质点做减速运动



四、匀速和匀变速直线运动



若质点的运动学方程为

$$x = A + Bt$$

其中 A 、 B 为常数，则可得质点任意时刻的速度和加速度

$$v_x = \frac{dx}{dt} = B$$
$$a_x = \frac{dv_x}{dt} = 0$$

质点的运动为匀速直线运动

- 速度为常量，加速度为零
- $x_0 = x(t = 0) = A$ 为质点在初始时刻 ($t = 0$ 时刻) 的位置

若质点的运动学方程为

$$x = A + Bt + Ct^2$$

其中 A 、 B 、 C 为常数，则可得质点任意时刻的速度和加速度

$$v_x = \frac{dx}{dt} = B + 2Ct$$
$$a_x = \frac{dv_x}{dt} = 2C$$

质点的运动为匀变速直线运动

- 加速度为常量
- $x_0 = x(t = 0) = A$ 为质点在初始时刻 ($t = 0$ 时刻) 的位置
- $v_{0x} = v_x(t = 0) = B$ 为质点在初始时刻 ($t = 0$ 时刻) 的速度

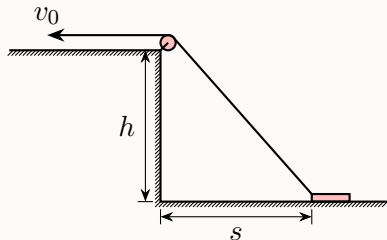


五、应用举例



例题 2-4

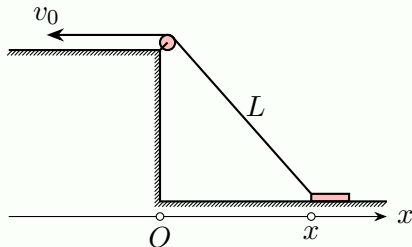
离水面高度为 h 的岸上有人用绳拉船靠岸。人以恒定速率 v_0 拉绳, 求当船离岸的距离为 s 时, 船的速度和加速度。



解答

如图建立坐标系, 设任意 t 时刻, 船的位置为 x , 船头到滑轮间绳长为 L , 则有

$$L^2 = h^2 + x^2$$



依题意

$$\frac{dL}{dt} = -v_0, v_x = \frac{dx}{dt}$$

【方法一】

$$L^2 = h^2 + x^2$$

$$\frac{d(L^2)}{dt} = \frac{d(h^2 + x^2)}{dt} = \frac{d(h^2)}{dt} + \frac{d(x^2)}{dt}$$

$$\frac{d(L^2)}{dt} = \frac{d(L^2)}{dL} \times \frac{dL}{dt} = 2L(-v_0)$$

$$\frac{d(h^2)}{dt} = 0$$

$$\frac{d(x^2)}{dt} = \frac{d(x^2)}{dx} \times \frac{dx}{dt} = 2xv_x$$

$$2L(-v_0) = 2xv_x$$

$$2L(-v_0) = 2xv_x$$

$$v_x = -\frac{L}{x}v_0 = -\frac{\sqrt{h^2 + x^2}}{x}v_0$$

当 $x = s$ 时,

$$v_x = -\frac{\sqrt{h^2 + s^2}}{s}v_0$$

其中负号表示船沿 x 轴负方向运动

【方法二】

$$L^2 = h^2 + x^2$$

$$x = \sqrt{L^2 - h^2}$$

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

$$\frac{dx}{dL} = \frac{1}{2}(L^2 - h^2)^{\frac{1}{2}-1} \cdot 2L = \frac{L}{\sqrt{L^2 - h^2}} = \frac{L}{x}$$

$$v_x = \frac{dx}{dt} = \frac{dx}{dL} \times \frac{dL}{dt} = \frac{L}{x}(-v_0) = -\frac{\sqrt{h^2 + x^2}}{x}v_0$$

- 求得速度之后，原则上速度对时间的导数就是加速度
- 但要注意，这里速度是位置的函数，位置是时间的函数，即速度是时间的复合函数
- 要求某位置的加速度，必须先求出任意位置的加速度，再代入具体的位置

解答

【方法一】

$$v_x = -\frac{\sqrt{h^2 + x^2}}{x} v_0$$

$$a_x = \frac{dv_x}{dt} = \frac{dv_x}{dx} \times \frac{dx}{dt}$$

$$v_x = -\frac{\sqrt{h^2 + x^2}}{x} v_0 = -v_0 \frac{u(x)}{w(x)}$$

$$u(x) = \sqrt{h^2 + x^2}$$

$$w(x) = x$$

$$\frac{dx}{dt} = v_x = -\frac{\sqrt{h^2 + x^2}}{x} v_0$$

$$\frac{dv_x}{dx} = -v_0 \frac{d}{dx} \left[\frac{u(x)}{w(x)} \right]$$

$$\frac{du}{dx} = \frac{1}{2} (h^2 + x^2)^{\frac{1}{2}-1} \cdot 2x = \frac{x}{\sqrt{h^2 + x^2}}$$

$$\frac{dw}{dx} = 1$$



解答

$$\begin{aligned}\frac{d}{dx} \left[\frac{u(x)}{w(x)} \right] &= \frac{1}{w^2} \left[\frac{du}{dx} w - u \frac{dw}{dx} \right] \\&= \frac{1}{x^2} \left[\frac{x}{\sqrt{h^2 + x^2}} \times x - \sqrt{h^2 + x^2} \times 1 \right] \\&= \frac{1}{x^2} \left[\frac{x^2 - (h^2 + x^2)}{\sqrt{h^2 + x^2}} \right] = -\frac{h^2}{x^2 \sqrt{h^2 + x^2}} \\ \frac{dv_x}{dx} &= -v_0 \frac{d}{dx} \left[\frac{u(x)}{w(x)} \right] = \frac{h^2}{x^2 \sqrt{h^2 + x^2}} v_0 \\ a_x &= \frac{dv_x}{dx} \times \frac{dx}{dt} = \frac{h^2}{x^2 \sqrt{h^2 + x^2}} v_0 \times \left(-\frac{\sqrt{h^2 + x^2}}{x} v_0 \right) = -\frac{h^2}{x^3} v_0^2\end{aligned}$$

解答

当 $x = s$ 时,

$$a_x = -\frac{h^2}{s^3}v_0^2$$

其中负号表示船的加速度沿 x 轴负方向

【方法二】

$$\begin{aligned}
 L^2 &= h^2 + x^2 \\
 \frac{d(L^2)}{dt} &= \frac{d(h^2 + x^2)}{dt} = \frac{d(h^2)}{dt} + \frac{d(x^2)}{dt} \\
 2L \frac{dL}{dt} &= 2x \frac{dx}{dt} \\
 -Lv_0 &= xv_x \\
 \frac{d(-Lv_0)}{dt} &= \frac{d(xv_x)}{dt} \\
 -\frac{dL}{dt}v_0 - L\frac{dv_0}{dt} &= \frac{dx}{dt}v_x + x\frac{dv_x}{dt} \\
 -(-v_0)v_0 - L \times 0 &= v_x \times v_x + x \times a_x
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 v_0^2 &= v_x^2 + a_x x \\
 v_x &= -\frac{L}{x}v_0 \\
 a_x &= \frac{v_0^2 - v_x^2}{x} \\
 &= \frac{v_0^2}{x} \left(1 - \frac{L^2}{x^2} \right) \\
 &= \frac{v_0^2}{x} \left(1 - \frac{x^2 + h^2}{x^2} \right) \\
 &= -\frac{h^2}{x^3}v_0^2
 \end{aligned}$$

思考题

- 思考题 2.1
 - 质点位置矢量方向不变，质点是否一定作直线运动？
 - 质点沿直线运动，其位置矢量是否一定方向不变？
- 思考题 2.2
 - 若质点的速度矢量的方向不变仅大小改变，质点作何种运动？
 - 速度矢量的大小不变而方向改变，作何种运动？
- 思考题 2.4
 - 是否可能存在这样的直线运动，质点速度逐渐增加但其加速度却在减小？



习题 2.3.3

跳伞运动员的速度为

$$v = \beta \frac{1 - e^{-qt}}{1 + e^{-qt}}$$

速度竖直向下, β 、 q 为正常量。求其加速度。讨论当时间足够长时 (即 $t \rightarrow \infty$), 速度和加速度的变化趋势。

解答

$$v = \beta \frac{1 - e^{-qt}}{1 + e^{-qt}}$$

$$a = \frac{dv}{dt}$$

$$= \beta \frac{qe^{-qt}(1 + e^{-qt}) - (1 - e^{-qt})(-qe^{-qt})}{(1 + e^{-qt})^2}$$

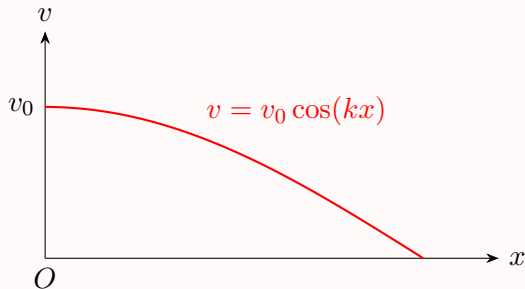
$$= 2q\beta \frac{e^{-qt}}{(1 + e^{-qt})^2}$$

$$v_{\infty} = \lim_{t \rightarrow \infty} \beta \frac{1 - e^{-qt}}{1 + e^{-qt}} = \beta$$

$$a_{\infty} = \lim_{t \rightarrow \infty} 2q\beta \frac{e^{-qt}}{(1 + e^{-qt})^2} = 0$$

习题 2.3.4

直线运行的高速列车在电子计算机控制下减速进站。列车原运行速率为 v_0 ，其速率变化规律如图所示 ($v = v_0 \cos(kx)$ ， k 为常数)。求列车行至 x 时加速度的大小。



解答

$$v = v_0 \cos(kx)$$

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} = v \frac{dv}{dx}$$

$$\frac{dv}{dx} = -kv_0 \sin(kx)$$

$$a = -kv_0^2 \sin(kx) \cos(kx)$$

$$= -\frac{1}{2}kv_0^2 \sin(2kx)$$

问题 1

【注意】本题所给数据使用的单位不是国际单位制，因此计算得到的加速度的单位是什么？若先转成国际单位制，那么速度的表达式又是什么？

提示

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} = v \frac{dv}{dx}$$

x 的单位是 km, dx 的单位也是 km;
 v 的单位是 km/h, dv 的单位也是 km/h, dt 的单位是 h, $\frac{dv}{dx}$ 的单位是 $1/h$, 因此 a 的单位是 km/h^2



问题 2

下式中速度 v 和 v_0 的单位为 km/h, 位置 x 的单位为 km

$$v = v_0 \cos \frac{\pi x}{5}$$

现在使用国际单位制单位 (速度 v 和 v_0 的单位为 m/s, 位置 x 的单位为 m), 表达式应该改为什么?

提示

依原题图

$$2500k = \frac{\pi}{2}$$

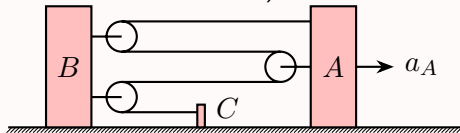
$$k = \frac{\pi}{5000}$$

$$v = v_0 \cos \frac{\pi x}{5000}$$



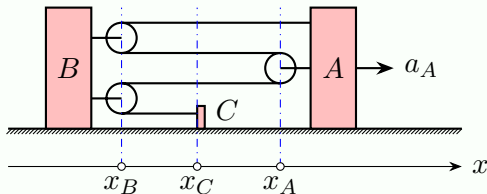
习题 2.3.5

如图所示，在水平桌面上放置 A 、 B 两物体，用一根不可伸长的绳索按图示的装置把它们联结起来。 C 与桌面固定。已知物体 A 的加速度 $a_A = 0.5g$ 。求物体 B 的加速度。(提示：运用绳不可伸长的条件)



解答

如图建立 x 轴，假定任意 t 时刻，各物体的位置如图所示。



由于绳子不可伸长，因此有

$$3(x_A - x_B) + (x_C - x_B) = L_0$$

其中 x_C 、 L_0 为常数。

解答

$$3(x_A - x_B) + (x_C - x_B) = L_0$$

上式对时间求二阶导，得

$$3(a_A - a_B) + (0 - a_B) = 0$$

$$3a_A - 4a_B = 0$$

$$a_B = \frac{3}{4}a_A$$