



中国科学技术大学  
University of Science and Technology of China

# University Physics 大学物理

## 第一部分 力学 (机械波)





## 第八章 波 动

- **波动**: 振动在空间的传播过程
  - **机械波**: 机械振动在弹性介质中的传播
  - **电磁波**: 电磁震荡在空间的传播
- 不同种类的波其**产生**和**传播**的机制不同
- 波动的**共性**
  - 相似的**波动方程**
  - **波动性质**: 反射、折射、干涉、衍射

## § 7-1 机械波的产生和传播



### 一、形成机械波的必要条件：

- 机械波是机械振动在介质中传播
- 波源（振源）：波动的能量、决定波动的形式
- 弹性介质：具有弹性恢复力的介质，机械波只能在介质（气体、液体、固体）中传播
- 介质内各质元间当有相对位移时，能互相施以弹性恢复力，使各质元能在平衡位置附近按波源的形式振动，并将波源的振动形式和能量传播开去。



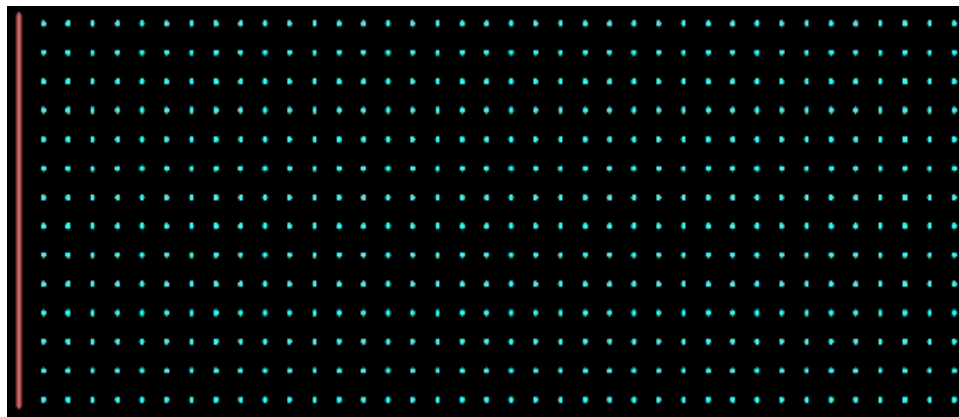
## 二、横波和纵波：

□ **横波**：介质中质元的振动方向垂直于波的传播方向

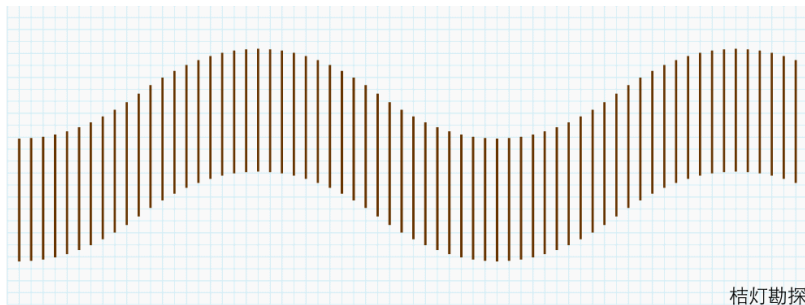
如：绳波    **横波只能在固体中传播。**

□ **纵波**：介质中质元的振动方向平行于波的传播方向

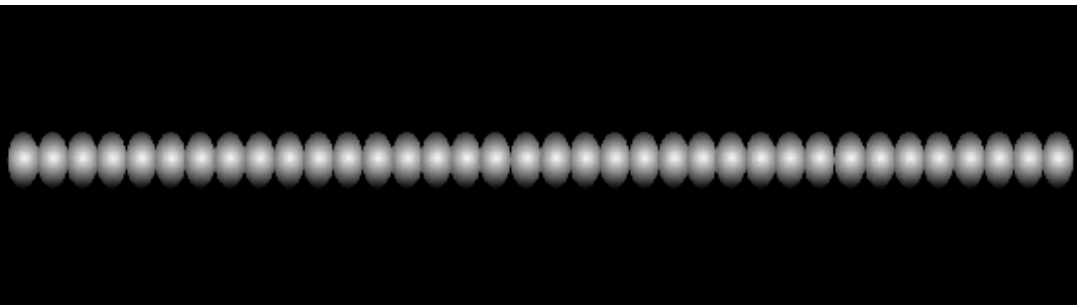
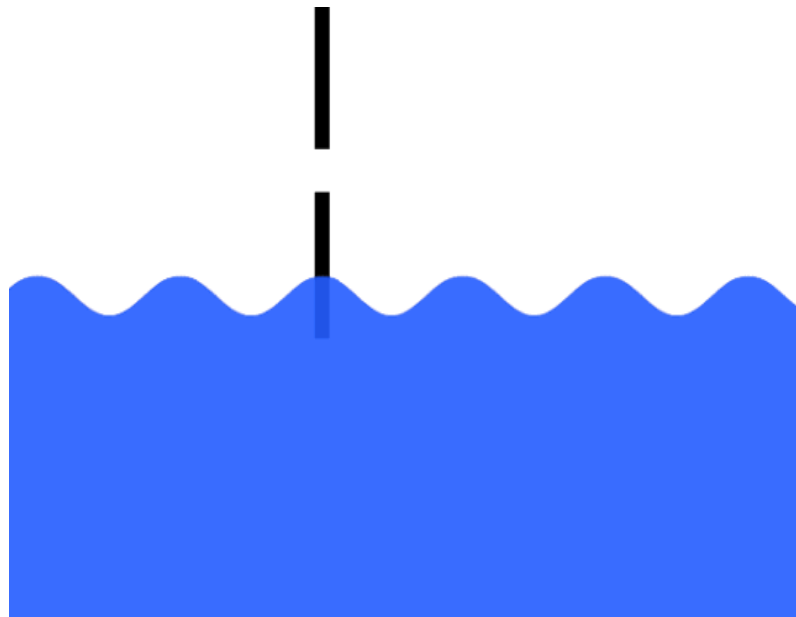
如：声波    **纵波可在任何介质中传播。**



□ **行波**：周期性变化的**运动状态**在**空间**形成**周期性分布**，并随着**时间**推移向一定方向行进



- 某一时刻质元**振动状态**在较晚时刻**重现**于**前进方向**的另一质元上
- 行波传播的是**振动的状态和能量**，而不是质量，波上的各点没有“随波逐流”





### 三、波的特征量

□ **波长 $\lambda$** ：同一波线上相位差为 $2\pi$ 的两质元间的距离

□ **周期 $T$** ：波传播一个波长的距离所需要的时间

□ **频率 $\nu$** ：单位时间内传出的完整波形的个数

$$u = \lambda \nu = \frac{\lambda}{T}$$

□ **波速（相速） $u$** ：单位时间内某振动状态传播的距离

振动状态决定于相位，所以波速也是相位传播的速度

□ **特征量的影响因素：**

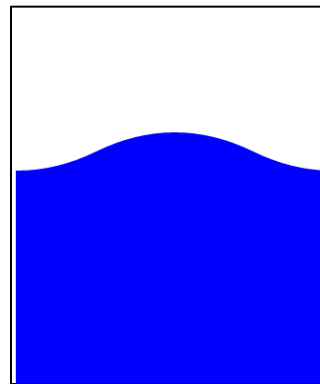
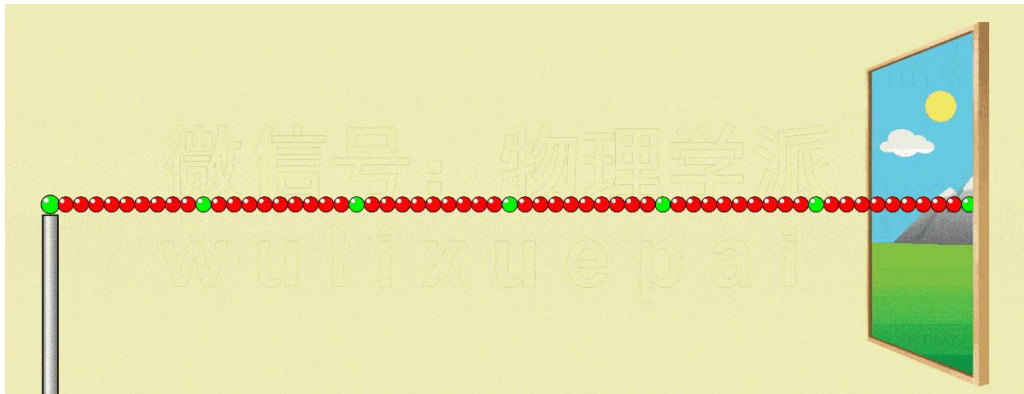
■ 波的**周期、频率和波源频率相同**

■ **波长、波速决定于弹性介质的性质，与波源无关**

## § 7-2 平面简谐波



- **波函数**：介质中各个质点的振动**位移**与该点的**位置**及**时间**的函数关系，也称为**波运动方程**
- **简谐波**：介质中各质元作余弦（或正弦）运动的波。
  - 简谐波是最简单、最基本的波动形式
  - 任意复杂的波总可以表示为若干简谐波的叠加。
- **平面简谐波**：波面为平面且向前传播的简谐波



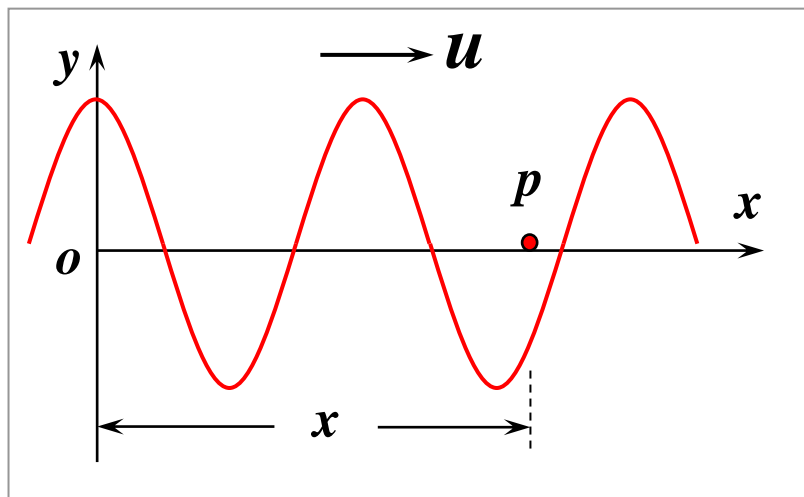
## 一、平面简谐波方程：

□ 行波的特点：某一时刻质元振动状态在较晚时刻**重现**于前进方向的另一质元上

□ 设波以速度  $u$  沿波线  $x$  传播， $Y$  表示振动位移

■ 设  $X=0$  处质元的振动方程为：

$$y_o = A \cos \omega t$$



■ 波从  $o$  点传到  $p$  点需要时间： $\Delta t = x/u$

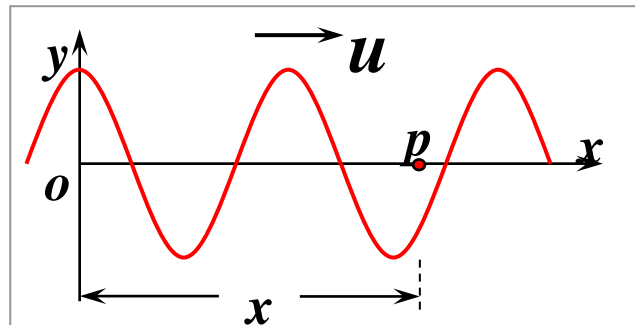
□  $p$  点质元  $t$  时刻的振动状态（相位）为  $o$  点质元  $t - \Delta t = t_0$  时刻的振动状态（相位）。

$p$  点质元的振动方程：
$$y_P(t) = y_O\left(t - \Delta t\right) = A \cos \omega\left(t - \frac{x}{u}\right)$$



## □ 平面简谐波方程或波函数

$$y(x, t) = A \cos \omega(t - \frac{x}{u})$$



■ 该波函数表示沿x正向传播

■ 若波沿x轴负方向传播，则波函数为：

$$y = A \cos \omega(t + \frac{x}{u})$$

■ 若o点质元振动初相位 $\varphi \neq 0$ ，则波函数为：

$$y = A \cos[\omega(t \mp \frac{x}{u}) + \varphi]$$

■  $\varphi$ 是O点的初位相，在传播方向上，后面的点初相位都落后于前面的点



## □ 波函数的形式

$$y = A \cos\left[\omega\left(t \mp \frac{x}{u}\right) + \varphi\right]$$

$$y = A \cos\left[2\pi\left(\nu t \mp \frac{x}{\lambda}\right) + \varphi\right]$$

$$y = A \cos\left[2\pi\left(\frac{t}{T} \mp \frac{x}{\lambda}\right) + \varphi\right]$$

$$y = A \cos(\omega t \mp kx + \varphi)$$

$$k = \frac{2\pi}{\lambda} = \frac{\omega}{u} = \frac{2\pi\nu}{u}$$

□ 波函数反映了波的时间、空间的双重周期性：

■ T反映时间周期性，

■ λ反映空间周期性

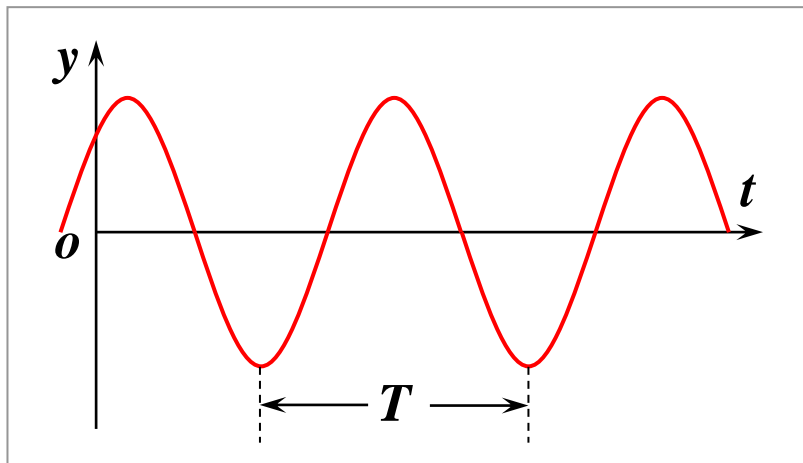
## 二、波函数的意义

□ 当 $x$ 一定时，波函数为 $x$ 点处质元的振动方程：

$$y = A \cos[\omega t + (\varphi - \frac{2\pi}{\lambda} x)]$$

$$\text{式中： } \varphi - \frac{2\pi}{\lambda} x$$

为 $x$ 点处质元的振动初相位。



而： $-\frac{2\pi}{\lambda} x$  为 $x$ 点处振动落后于 $o$ 点处振动的相位。

位移—时间图上相邻两个同相点的间隔即为周期 $T$ 。



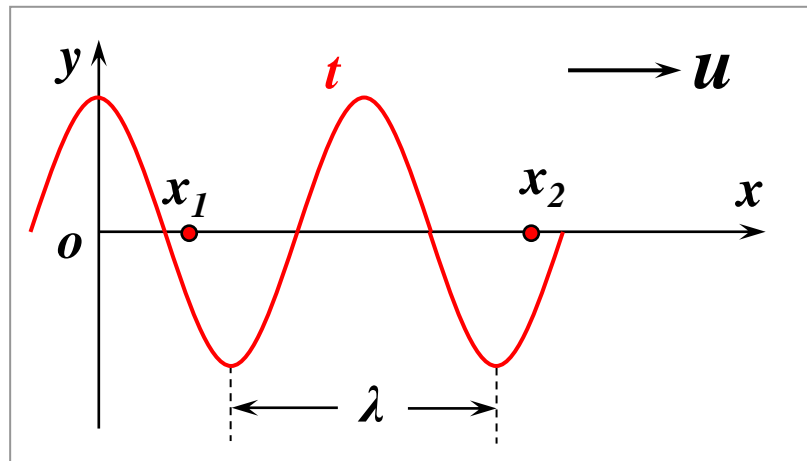
□ 当 $t$ 一定时，波函数为 $t$ 时刻各质元的位移分布情况：

同一时刻 $t$ ，同一波线上 $x_1$ 、 $x_2$ 两点处振动的相位差：

$$\Delta\varphi = [2\pi(\nu t - \frac{x_2}{\lambda}) + \varphi] - [2\pi(\nu t - \frac{x_1}{\lambda}) + \varphi]$$

$$= -2\pi \frac{x_2 - x_1}{\lambda} = -\frac{2\pi}{\lambda} \Delta x$$

$\Delta x = x_2 - x_1$  称为波程差。

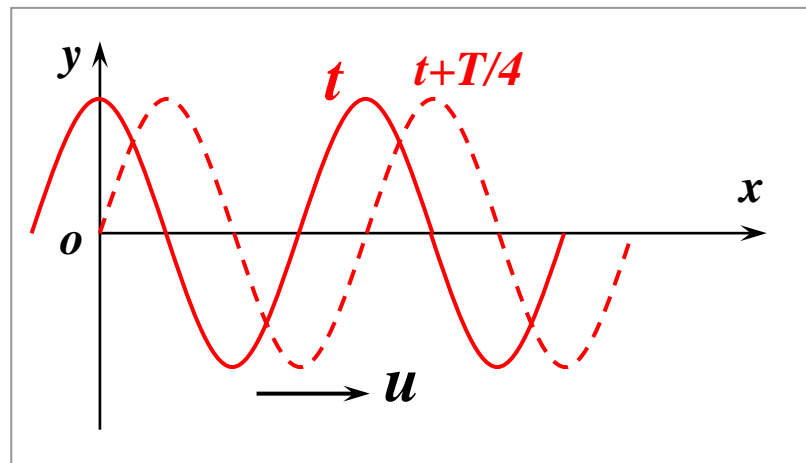


波形图上相邻同相位点的间隔为波长 $\lambda$ 。

□ 当 $t$ 、 $x$ 都变化时，波函数表示波线上所有质元的位移随时间的变化情况

$t$  时刻波形：实线

$t + \frac{T}{4}$  时刻波形：虚线



整个波形随时间向  $x$  正方向运动 → 行波

$u$  是波传播速度而不是质点的振动速度， $x$  处质点的振动速度：

$$v_x = \frac{dy}{dt} = -A\omega \sin\left[\omega\left(t - \frac{x}{u}\right) + \varphi\right]$$

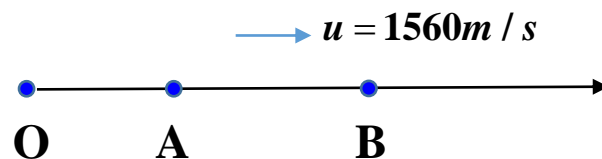


声波  $\nu=3000\text{Hz}$  ,  $u=1560\text{m/s}$  , 沿一波线从  $A$  传播到  $B$  。  
 $\Delta x=AB=0.13\text{m}$  。求：(1) 波的周期和波长；(2)  $B$  点振动比  $A$  点落后多少时间；(3)  $A$  、  $B$  两点的相位差；(4) 若波幅  $A=0.1\text{mm}$  , 则波线上各质元振动速度的最大值为多少？

$$(1) \quad T = \frac{1}{\nu} = 3.33 \times 10^{-4} \text{ s} , \quad \lambda = \frac{u}{\nu} = 0.52 \text{ m} = 4\Delta x$$

$$(2) \quad \Delta t_{A \rightarrow B} = \frac{\Delta x}{u} = \frac{T}{4} = 8.33 \times 10^{-5} \text{ s}$$

$$(3) \quad \Delta \varphi = -2\pi \frac{\Delta x}{\lambda} = -\frac{\pi}{2}$$



$$(4) \quad v_m = A\omega = 18.8 \text{ m/s}$$

$$v_x = \frac{dy}{dt} = -A\omega \sin\left[\omega\left(t - \frac{x}{u}\right) + \varphi\right]$$



沿x轴**正**向传播的平面简谐波： $u=1.0\text{m/s}$ ， $x=0$ 点处质元的振动方程为  $y_0=0.1\cos(\pi t+\varphi)$  (m)， $t=0$  时，该质元振动速度  $v_0=0.1\pi$ (m/s)。求：(1) 波动表达式；(2)  $t=1\text{s}$  时， $x$  轴上各质元的位移分布；(3)  $x=0.5\text{m}$  处质元的振动方程。

(1)  $x=0$  处质元振动的速度：
$$v = \frac{dy_0}{dt} = -0.1\pi \sin(\pi t + \varphi)$$

$$t=0 \text{ 时: } 0.1\pi = -0.1\pi \sin \varphi \Rightarrow \varphi = -\frac{\pi}{2}$$

$$x=0 \text{ 处质元的振动方程: } y_0 = 0.1 \cos \pi \left( t - \frac{1}{2} \right) \quad (\text{m})$$

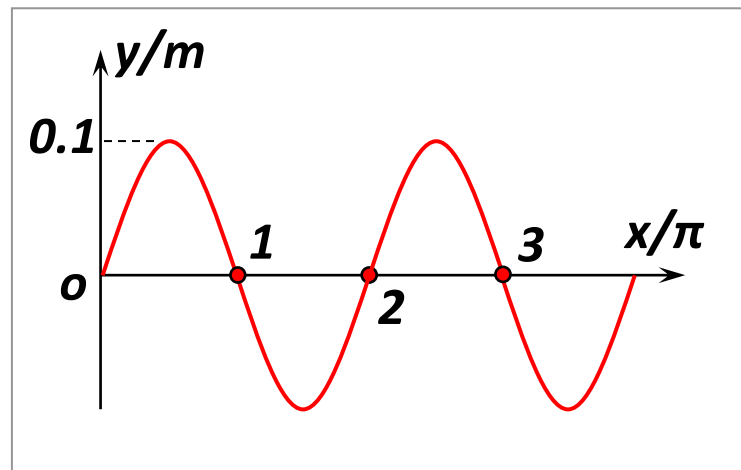
$$\text{波数: } k = \frac{2\pi}{\lambda} = \frac{2\pi}{uT} = \frac{\omega}{u} = \pi$$



∴波函数:  $y = 0.1 \cos \pi(t - x - \frac{1}{2}) = 0.1 \sin \pi(t - x) \quad (m)$

(2)  $t = 1s$  时:

$$\begin{aligned} y &= 0.1 \sin \pi(1 - x) \\ &= 0.1 \sin \pi x \quad (m) \end{aligned}$$



(3)  $x = 0.5m$  处质元的振动方程:

$$y|_{x=0.5m} = 0.1 \sin \pi(t - \frac{1}{2}) = -0.1 \cos \pi t \quad (m)$$



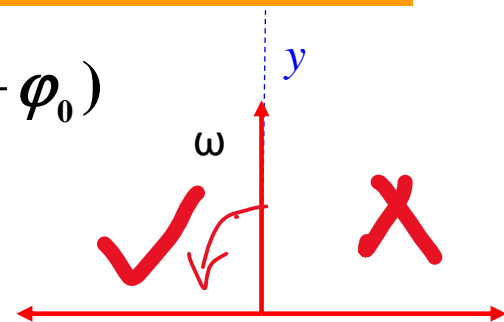


一正弦横波沿一张紧的弦**从左向右传播**， $A=10\text{cm}$ ， $\lambda=200\text{cm}$ ， $u=100\text{ cm/s}$ 。 $t=0$  时，弦左端经**平衡位置向下运动**。求：(1) 弦左端振动方程；(2) 波函数；(3)  $x=150\text{cm}$ 处质元的振动方程；(4) 弦上质点的最大振动速度；(5)  $t=3.25\text{s}$ 时， $x=150\text{cm}$  处质元的位移和速度。

(1) 设弦左端的振动方程为：  $y_0 = A \cos(2\pi\nu t + \varphi_0)$

由题设条件：  $\nu = \frac{u}{\lambda} = 0.5\text{Hz}$ ，  $\varphi_0 = \frac{\pi}{2}$

所以：  $y_0 = 0.1 \cos(2\pi \cdot \frac{1}{2}t + \frac{1}{2}\pi) = -0.1 \sin \pi t \quad (m)$



(2) 波函数：

$$\begin{aligned} y &= A \cos[2\pi(\nu t - \frac{x}{\lambda}) + \varphi_0] = 0.1 \cos[2\pi(\frac{t}{2} - \frac{x}{2}) + \frac{\pi}{2}] \\ &= -0.1 \sin \pi(t - x) \quad (m) \end{aligned}$$



(3)  $x=150\text{cm}$ 处质元的振动方程为：

$$y|_{x=1.5\text{m}} = -0.1 \sin \pi(t - 1.5) \quad (\text{m})$$

(4) 弦上质点的最大振动速度：

$$v_{\max} = A\omega = 2\pi\nu A = 0.1\pi = 0.314 \quad (\text{m} / \text{s})$$

(5)  $t=3.25\text{s}$ ,  $x = 150\text{cm}$ 处质元的位移和速度为：

$$y|_{x=1.5\text{m}, t=3.25\text{s}} = -0.1 \sin 1.75\pi = 7.07 \times 10^{-2} \text{m}$$

$$v|_{x=1.5\text{m}, t=3.25\text{s}} = -0.1\pi \cos 1.75\pi = -0.22 \text{m} / \text{s}$$



### 三、机械波的频率和波长

- 波的频率决定于波源
- 波长、波速决定于介质
- 同一列波在不同介质中的波长不同
  - 波动靠介质中的弹性力作用形成，弹性越强波速越大
  - 介质密度大，惯性大，波速越小



## 四、各类介质中的波速度（机械波）

□ 固体：

$$\begin{cases} u_{\text{横}} = \sqrt{\frac{G}{\rho}} \\ u_{\text{纵}} = \sqrt{\frac{Y}{\rho}} \end{cases}$$

$G$ ：固体的切变弹性模量  
 $Y$ ：固体的杨氏弹性模量

□ 张紧的软绳：

$$u_{\text{绳}} = \sqrt{\frac{T}{\mu}}$$

$T$ ：张力； $\mu$ ：质量线密度

□ 流体：

$$u = \sqrt{\frac{B}{\rho}}$$

$B$ ：流体的容变弹性模量

□ 空气中的声波：

$$u_{\text{声}} = \sqrt{\frac{\gamma p}{\rho}} \approx 331 \text{ m/s}$$



□ 波的频率决定于波源，波速决定于介质，所以**同一列波在不同介质中的波长不同、波速不同**

比如声波在空气中传播速度

$$u = 331 \text{ m/s}$$

在水中传播速度

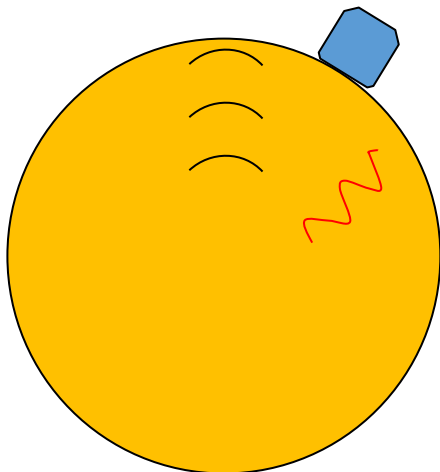
$$u = 1450 \text{ m/s}$$

在混凝土中传播速度

$$u = 4000 \text{ m/s}$$

在铁轨中传播速度

$$u = 5000 \text{ m/s}$$



**地震中先纵波、后横波**





+ 关注

教师 课程 作业 讨论

横波

就像地震引发的横波和纵波也不是一回事

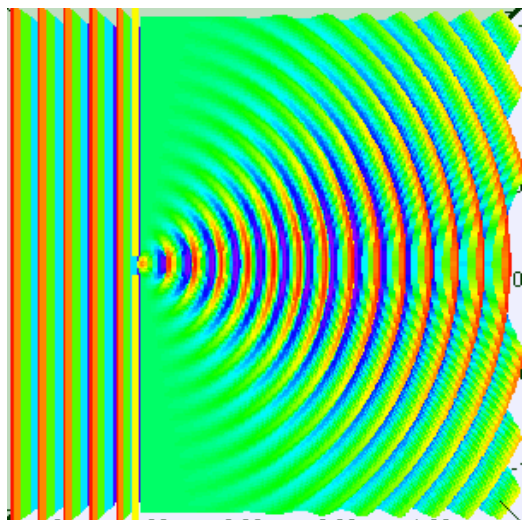
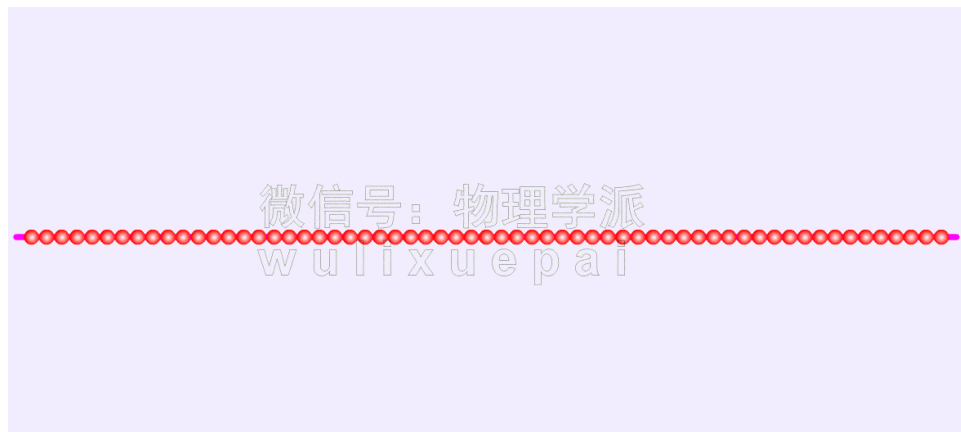
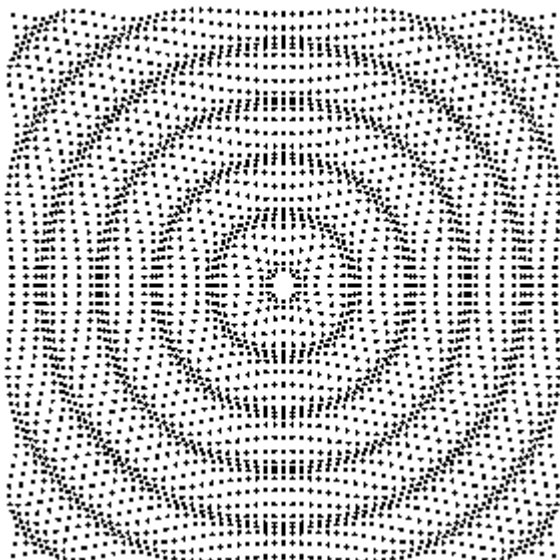
01:10 / 02:15

自动

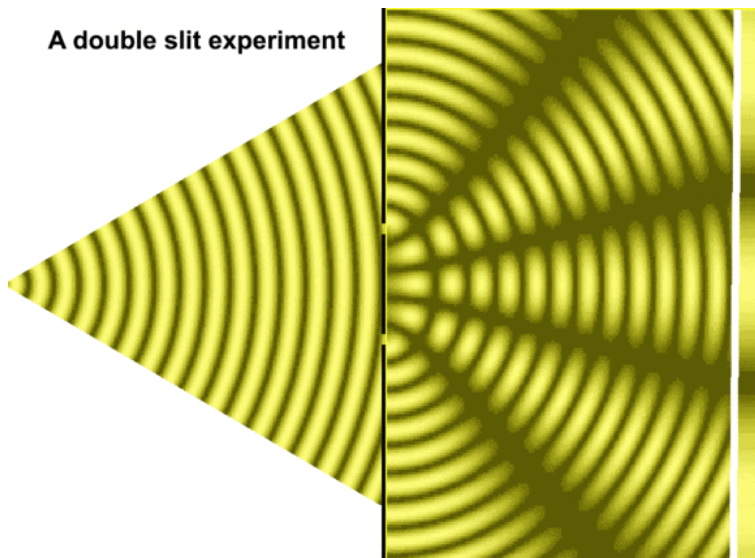
倍速



## § 7-3 波的传播 惠更斯原理

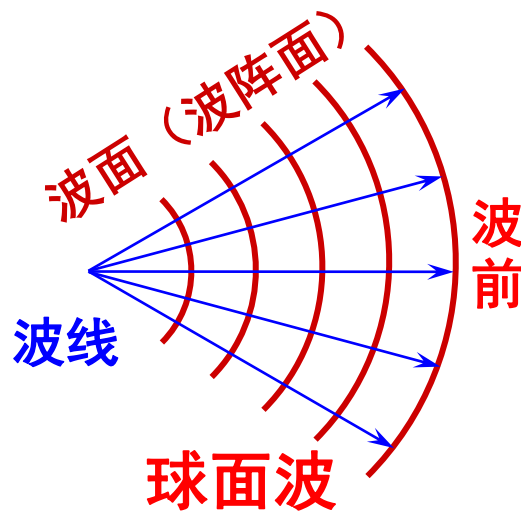
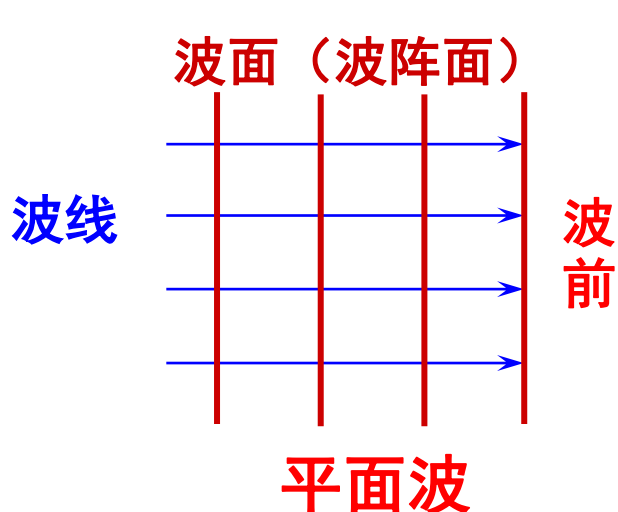


A double slit experiment



## 一、波线和波面

- **波线**：沿波的**传播方向**所画的**射线**
- **波面**：介质中振动**相位相同**的点所构成的面
- 在各向同性的均匀介质中，**波线恒与波面垂直**。



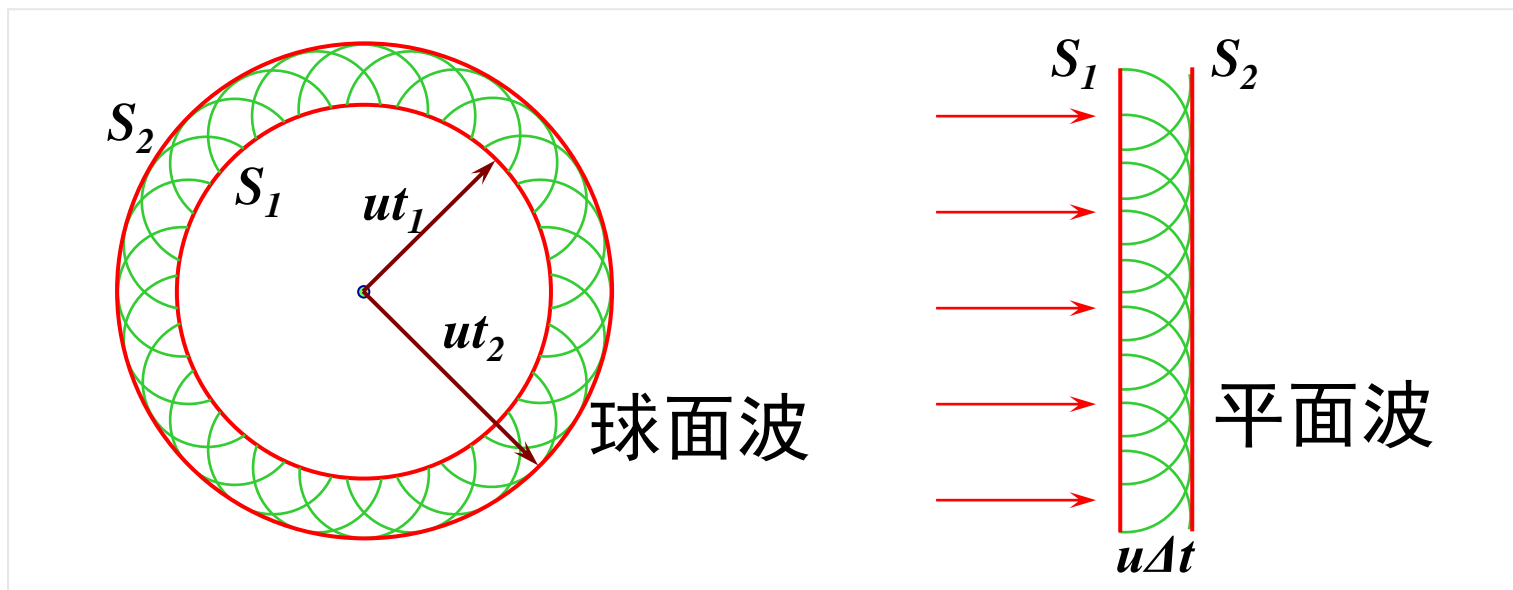
球面波传到足够远时，在一小范围内可看作平面波。

(如：传到地球上的太阳光波)



## 二、惠更斯原理

波前上每一个点都可看作产生球面次波的波源，而后一时刻新的波前就是这些球面次波的包络面。



惠更斯原理可用于定性解释波的反射、折射、衍射、干涉以及光在各向异性介质中的传播，但不能解释：

(1) 子波为何不会向后传； (2) 波的强度分布问题。

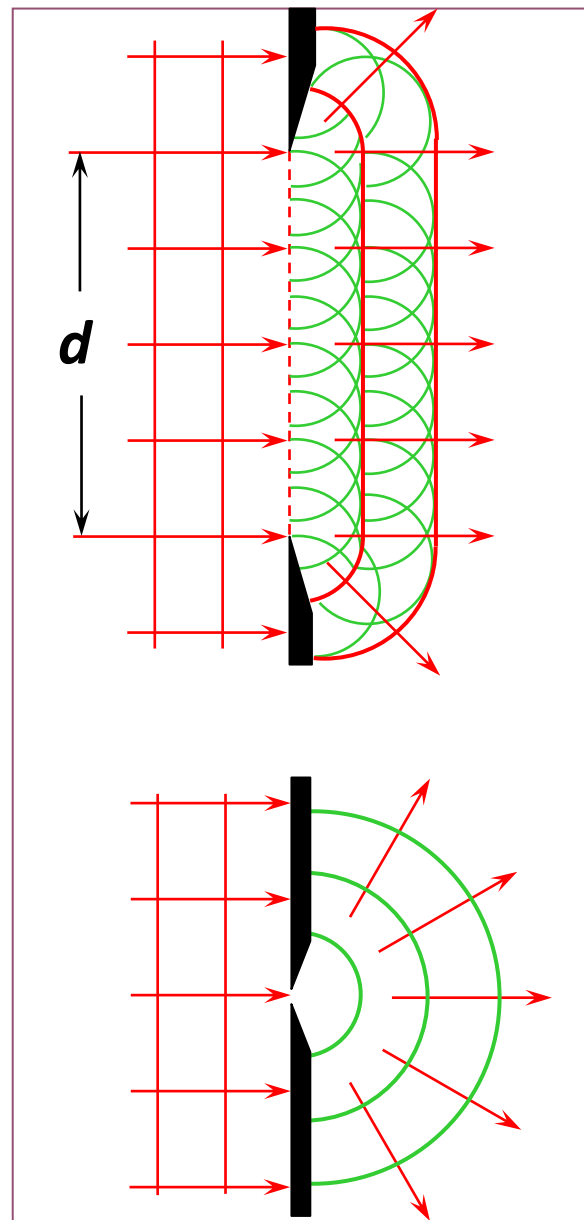
### 三、波的衍射：

当平面波在传播过程中遇到障碍物时，波将改变传播方向——**波的衍射**。

- (1) 当  $d \gg \lambda$  时，衍射不明显，波仍沿原方向传播；
- (2) 当  $d \sim \lambda$  时，衍射较明显；
- (3) 当  $d \ll \lambda$  时，衍射很明显。

声波波长：  $16.5m \sim 1.65cm$

无线电中波：  $180 \sim 560m$



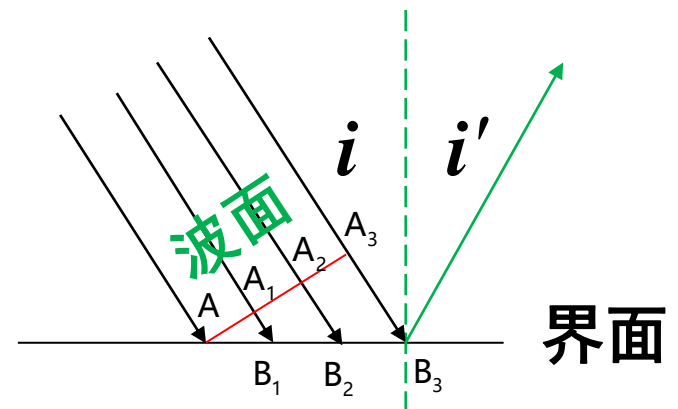
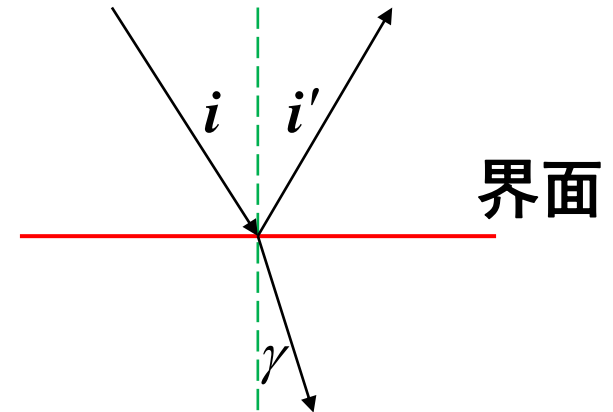
## 四、波的反射

反射线、入射线、和界面法线在  
同一平面内，反射角等于入射角

$$i = i'$$

假设  $AA_1 = A_1A_2 = A_2A_3$ ,  $A_3B_3 = d$

同一波面上的波先后依次到达界  
面，速度相同

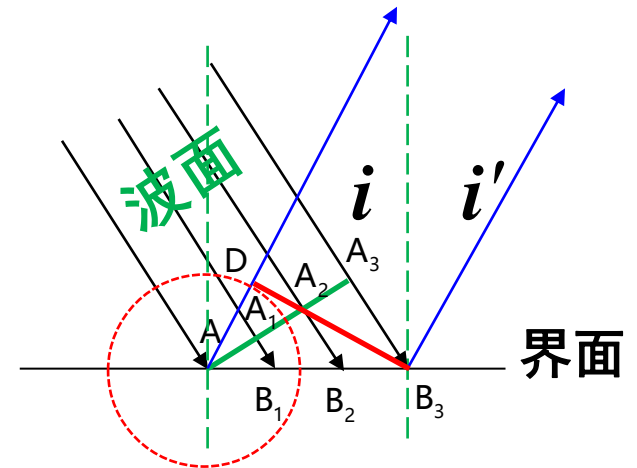


按惠更斯原理同一波面上发出的子波是相同的

A、A<sub>3</sub>是同一波面上的两点，在某一时刻，A首先到达界面并发出子波

光线从 A<sub>3</sub> 到达 B<sub>3</sub>时，从A、B<sub>1</sub>、B<sub>2</sub>处

发出的子波半径分别是 $d$ 、 $\frac{2d}{3}$ 、 $\frac{d}{3}$

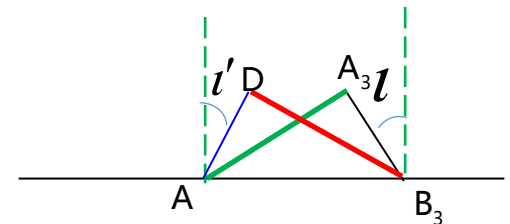


子波的包迹面以红色显示

$$AD = A_3B_3 \quad AB_3 = AB_3$$

两个三角形全等  $Rt\triangle ADB_3 \cong Rt\triangle AA_3B_3$

$$\angle DAB_3 = \angle A_3B_3A \longrightarrow i = i'$$



## 五、波的折射：

**折射定律**  $\frac{\sin i}{\sin \gamma} = \frac{u_1}{u_2}$

经过  $\Delta t$  后， $A_3$  发出的子波到达  $B_3$ 。

此时A点的子波到达B,此时有

$$A_3 B_3 = u_1 \Delta t = AB_3 \sin i$$

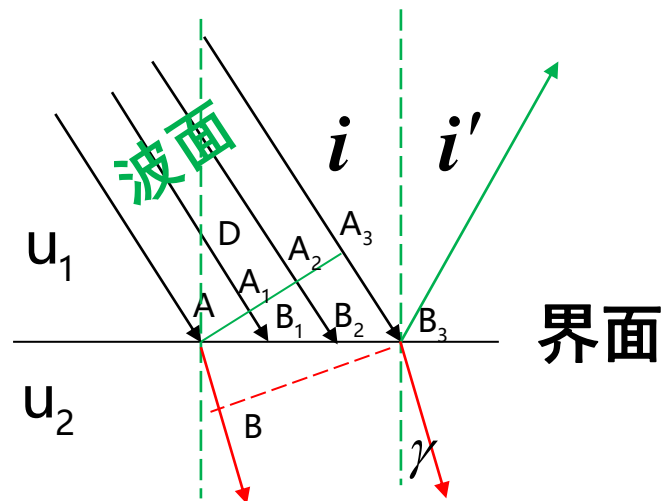
$$AB = u_2 \Delta t = AB_3 \sin \gamma$$

所以有  $\frac{\sin i}{\sin \gamma} = \frac{u_1}{u_2}$

或

$$\frac{\sin i}{\sin \gamma} = \frac{n_2}{n_1}$$

$$n = \frac{c}{u}$$



### 一、波的叠加原理：

□ **波的独立传播原理：**几列波在传播时，无论是否相遇，都将**保持各自原有特性**（频率、波长、振幅、振动方向）不变，互不影响。

□ **波的叠加原理：**几列波相遇处质元的位移为各列波**单独存在时**在该点引起**位移的矢量和**。

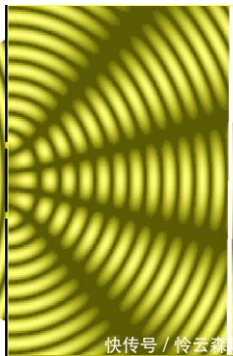
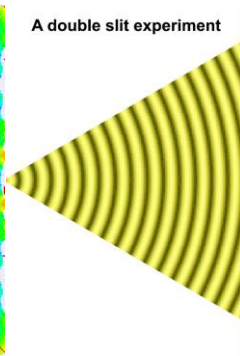
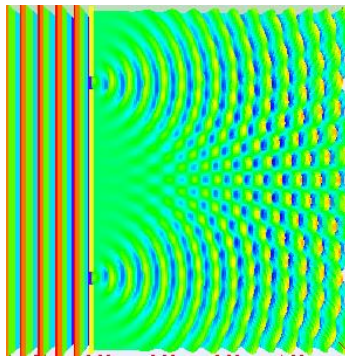
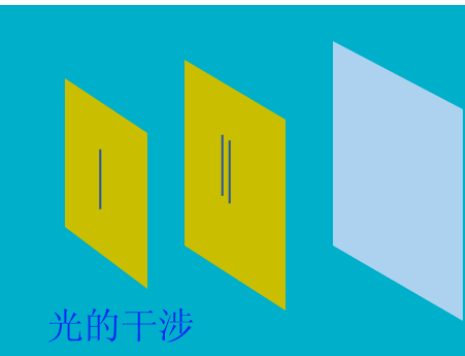
数学上表示为  $\vec{y} = \vec{y}_1 + \vec{y}_2 + \vec{y}_3 + \cdots + \vec{y}_n$

波峰—波谷



## 二、波的干涉：

- 当两列简谐波满足**相干条件**时，可得到稳定的**干涉图样**
- **相干条件**：
  - 两列波具有**相同的频率**
  - 两列波具有**相同的振动方向**
  - 两列波的**相位相同**或**相位差保持恒定**
- 满足相干条件的两列波称为**相干波**，它们的波源称为**相干波源**。



## □ 定量分析

设产生简谐波的两波源 $S_1$ 、 $S_2$ 的振动方程为：

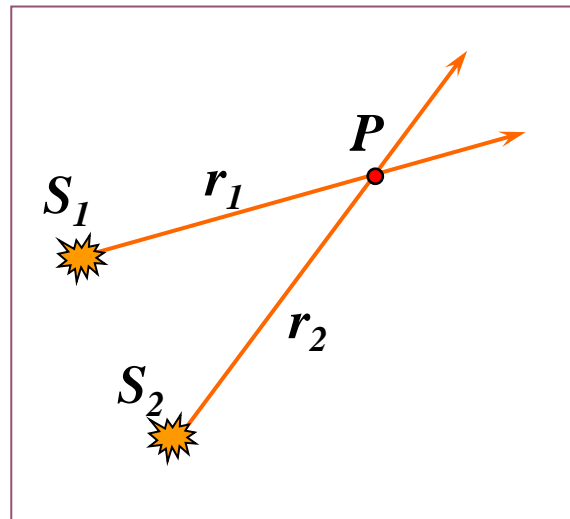
$$y_{10} = A_{10} \cos(\omega t + \varphi_{10})$$

$$y_{20} = A_{20} \cos(\omega t + \varphi_{20})$$

两列波在波场中 $P$ 点引起的振动为：

$$y_{1P} = A_1 \cos(\omega t + \varphi_{10} - \frac{2\pi r_1}{\lambda})$$

$$y_{2P} = A_2 \cos(\omega t + \varphi_{20} - \frac{2\pi r_2}{\lambda})$$



这两个同方向、同频率的简谐振动，相位差为：

$$\Delta\varphi = (\varphi_{20} - \varphi_{10}) - 2\pi \frac{r_2 - r_1}{\lambda}$$

波源相位差

波程差引起的  
相位差





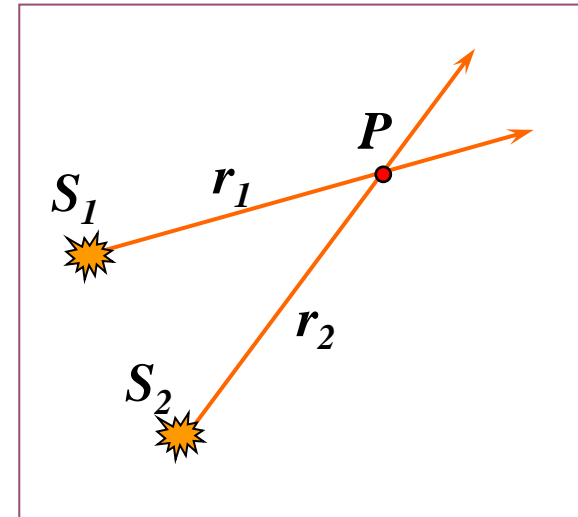
由简谐振动的合成规律,  $P$  点的振动仍为简谐振动:

$$y_P = y_{1P} + y_{2P} = A \cos(\omega t + \varphi_{P0})$$

其振幅和初相位为:

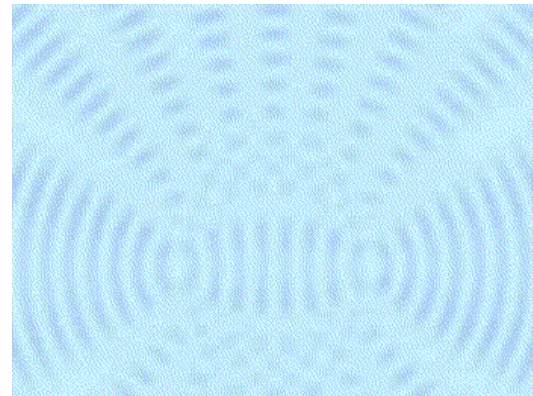
$$A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos \Delta\varphi}$$

$$\Delta\varphi = (\varphi_{20} - \varphi_{10}) - 2\pi \frac{r_2 - r_1}{\lambda}$$



$$\tan \varphi_{P0} = \frac{A_1 \sin(\varphi_{10} - \frac{2\pi r_1}{\lambda}) + A_2 \sin(\varphi_{20} - \frac{2\pi r_2}{\lambda})}{A_1 \cos(\varphi_{10} - \frac{2\pi r_1}{\lambda}) + A_2 \cos(\varphi_{20} - \frac{2\pi r_2}{\lambda})}$$

- 两列相干波在空间叠加时，波场中各质元的**振幅A保持不变**，有些点处振动始终被加强（**相长干涉**）、有些点处始终被减弱（**相消干涉**），得到稳定的**干涉图样**，称为**干涉现象**。



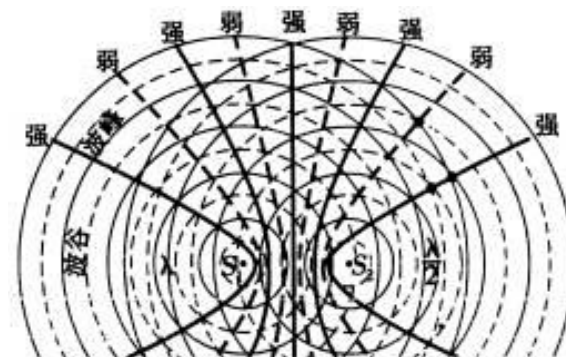
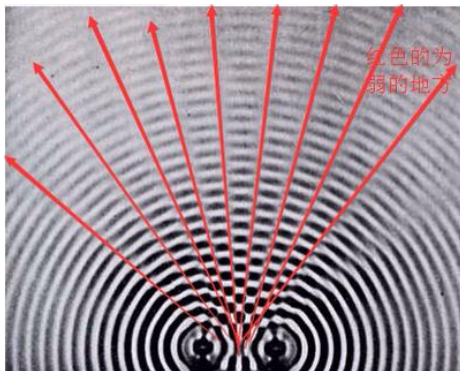
- 讨论：
$$A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos \Delta\varphi}$$

- (1) 
$$\begin{cases} \text{当 } \Delta\varphi = \pm 2k\pi \text{ 时, } A = A_1 + A_2 \rightarrow \text{相长干涉} \\ \text{当 } \Delta\varphi = \pm (2k+1)\pi \text{ 时, } A = |A_1 - A_2| \rightarrow \text{相消干涉} \end{cases}$$

(2)  $\varphi_{20} = \varphi_{10}$  时:

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{当 } \Delta\varphi = 2\pi \frac{r_1 - r_2}{\lambda} = \pm 2k\pi \text{ 时:} \\ \quad \text{即: } \delta = r_1 - r_2 = \pm k\lambda \text{ 时} \rightarrow \text{相长干涉} \\ \text{当 } \Delta\varphi = 2\pi \frac{r_1 - r_2}{\lambda} = \pm (2k + 1)\pi \text{ 时:} \\ \quad \text{即: } \delta = r_1 - r_2 = \pm (2k + 1)\lambda/2 \text{ 时} \rightarrow \text{相消干涉} \end{array} \right.$$

不满足相干条件的两列波不能产生干涉现象。





A、B为两平面简谐横波的波源，振动表达式分别为：

$$x_1 = 0.2 \times 10^{-2} \cos 2\pi t \quad (m)$$

$$x_2 = 0.2 \times 10^{-2} \cos(2\pi t + \pi) \quad (m)$$

两列波在P点相遇， $u = 0.2 \text{ m/s}$ ， $PA = 0.4 \text{ m}$ ， $PB = 0.5 \text{ m}$ 。求：

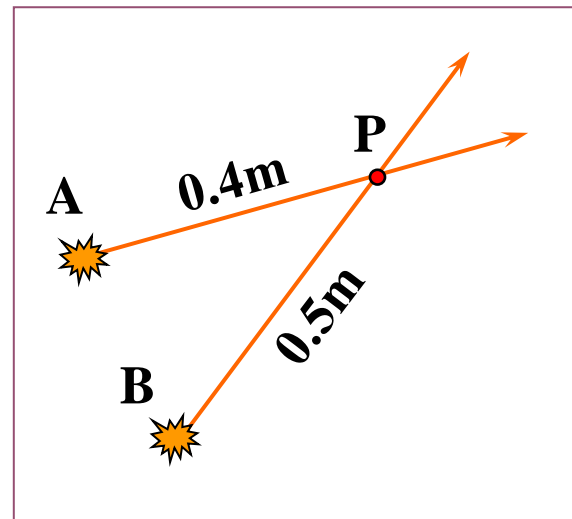
(1)两列波在P点处的相位差；(2)P点合振动的振幅；(3)若两列波振动方向相互垂直，则P点合振动的振幅多大？

$$(1) \quad \Delta\varphi = \pi - 2\pi \frac{PB - PA}{\lambda} = 0$$

(2) 两列波在P点引起的振动相位相同

$$\therefore A_p = A_1 + A_2 = 0.4 \times 10^{-2} \text{ m}$$

$$(3) \quad A_p = \sqrt{A_1^2 + A_2^2} = 0.283 \times 10^{-2} \text{ m}$$



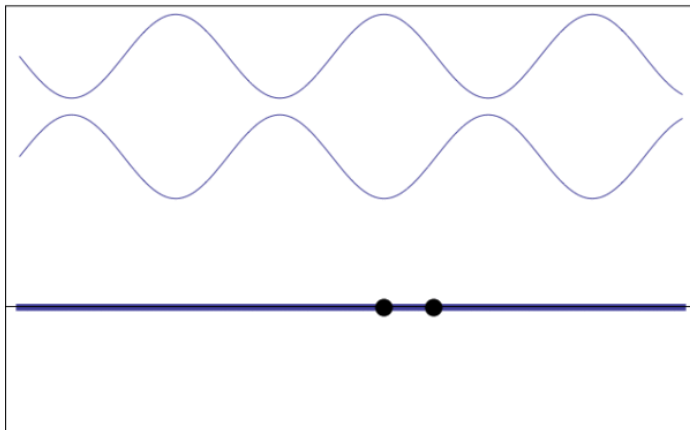
### 三、驻波：

两列行波：  $y_1 = A \cos 2\pi(\nu t - \frac{x}{\lambda})$      $y_2 = A \cos 2\pi(\nu t + \frac{x}{\lambda})$

合成波是驻波：

$$y = y_1 + y_2 = 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos 2\pi \nu t = 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \omega t$$

(驻波不满足行波方程  $y(t + \Delta t, x + u\Delta t) = y(t, x)$  )

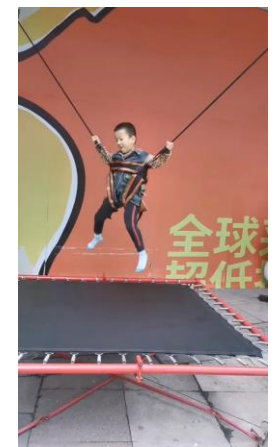
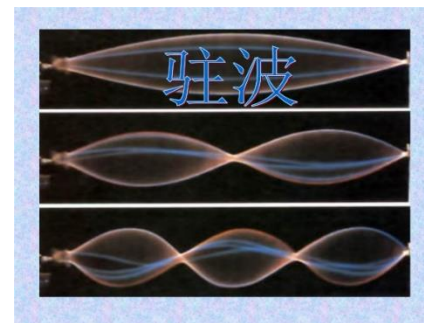


$$y = y_1 + y_2 = 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos 2\pi \nu t = 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \omega t$$

- (1) 它不是行波，只表示各点都在做简谐振动
- (2) 驻波的波形、能量都不能传播，驻波不是波，是一种特殊形式的振动。
- (3) 驻波的振幅： $\left| 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \right|$  随 $x$ 而异，与时间无关

振幅始终最大的位置-----波腹

振幅始终为 0 的位置-----波节





$$\left| \cos 2\pi \frac{x}{\lambda} \right| = \begin{cases} 1 & 2\pi \frac{x}{\lambda} = \pm k\pi \Rightarrow x = \pm k \frac{\lambda}{2} \\ 0 & 2\pi \frac{x}{\lambda} = \pm(2k+1)\frac{\pi}{2} \Rightarrow x = \pm(2k+1)\frac{\lambda}{4} \end{cases}$$

$$x = \begin{cases} \pm k \frac{\lambda}{2} & \text{波腹} \\ \pm(k + \frac{1}{2}) \frac{\lambda}{2} & \text{波节} \end{cases} \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

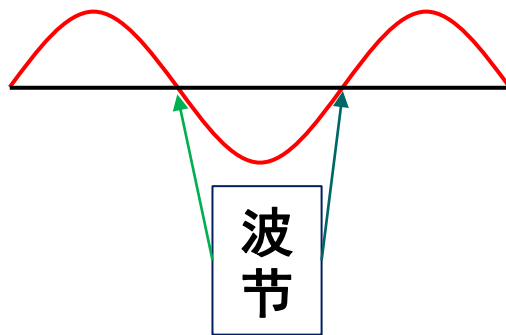
● 相邻的波节  $x_{k+1} - x_k = \left[ k + 1 + \frac{1}{2} - (k + \frac{1}{2}) \right] \frac{\lambda}{2} = \frac{\lambda}{2}$

● 相邻的波腹  $x_{k+1} - x_k = (k + 1 - k) \frac{\lambda}{2} = \frac{\lambda}{2}$

● 测得波节、波腹位置可求出波长。

(4) 驻波的相位:

$$y = 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \omega t$$



■ 相邻波节之间  $\cos \frac{2\pi x}{\lambda}$  符号相同,

所以: 相邻波节间所有质元相位相同;

■ 同一波节两侧  $\cos \frac{2\pi x}{\lambda}$  符号相反,

所以: 同一波节两侧的质元相位相反。

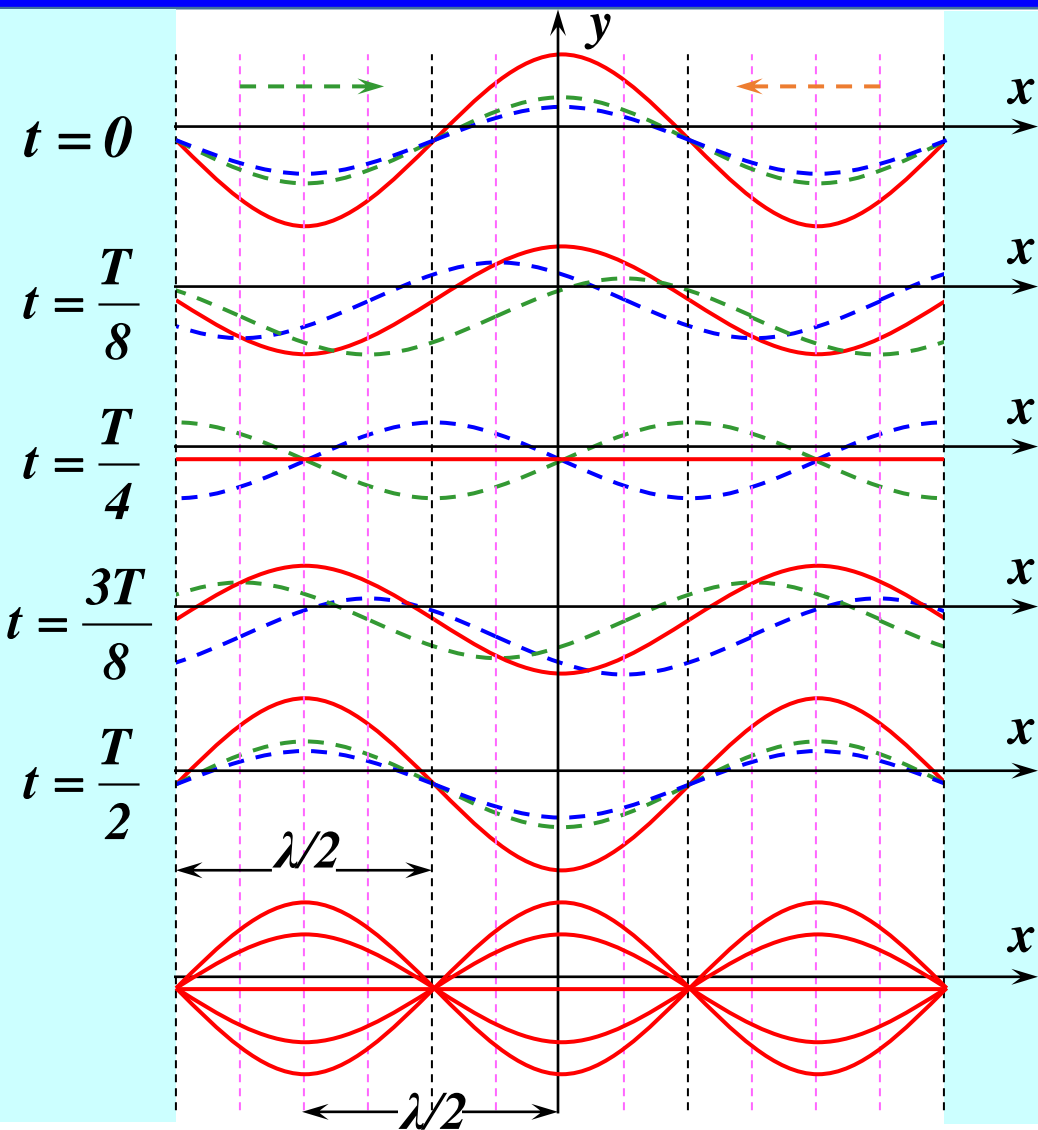
在波节处产生  $\pi$  相位的跃变

同一段上的各点振动同相, 相邻两段各点反相。驻波实际上是分段振动现象, 驻波中没有振动状态、相位的传播, 也没有能量的传播, 故被称为驻波





$$y = 2A \cos \frac{2\pi x}{\lambda} \cos \omega t$$



两列反向传播的相干波  
形成**驻波**。

(1) **波节**—振幅为零；

(2) **波腹**—振幅最大；

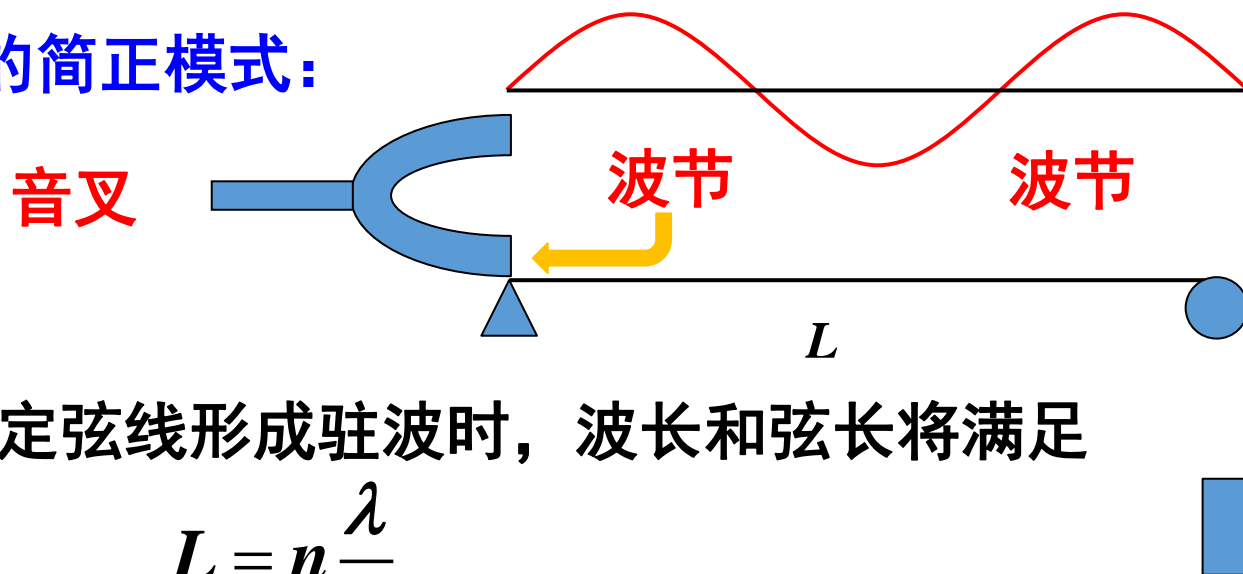
(3) 波节、波腹位置不变

(4) 相邻波节(波腹)相距  
 $\lambda/2$ ；

(5) 相邻波节间同相位；

(6) 同一波节两侧反相位；

## 四、振动的简正模式：



□ 两端固定弦线形成驻波时，波长和弦长将满足

$$L = n \frac{\lambda}{2}$$

即系统允许的波长为  $\lambda_n = \frac{2L}{n}$

由于  $v = \frac{u}{\lambda}$

相应的频率  $\nu_n = n \frac{u}{2L} \quad n = 1, 2, 3 \dots$

- 这个频率是“量子化”的，称为**本征频率**，此式决定的各种振动方式称为弦线的简正模式。
- 最低的频率叫**基频**，为基频整数倍的称为**谐频**

## □ 两端固定，长为 $L$ 的弦可能产生的振动频率

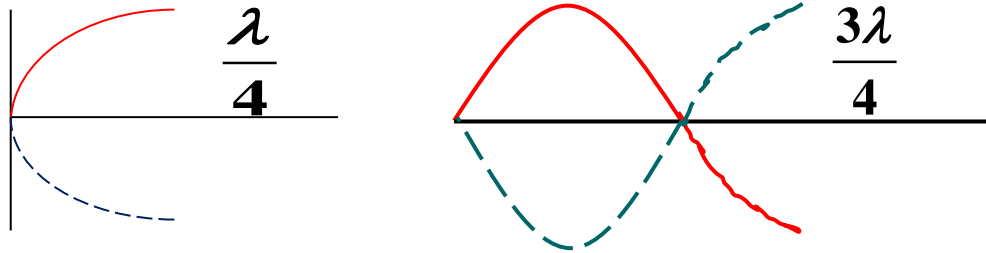
弦的两端固定，所以均为波节，故仅当弦长为半波长的整数倍时才能形成稳定的驻波。即： $L = \frac{1}{2}n\lambda_n \quad n = 1, 2, 3, \dots$

波速： $u = \sqrt{\frac{T}{\mu}} = \lambda_n v_n$  所以： $v_n = \frac{u}{\lambda_n} = n \frac{u}{2L} = \frac{n}{2L} \sqrt{\frac{T}{\mu}} \quad n = 1, 2, 3, \dots$

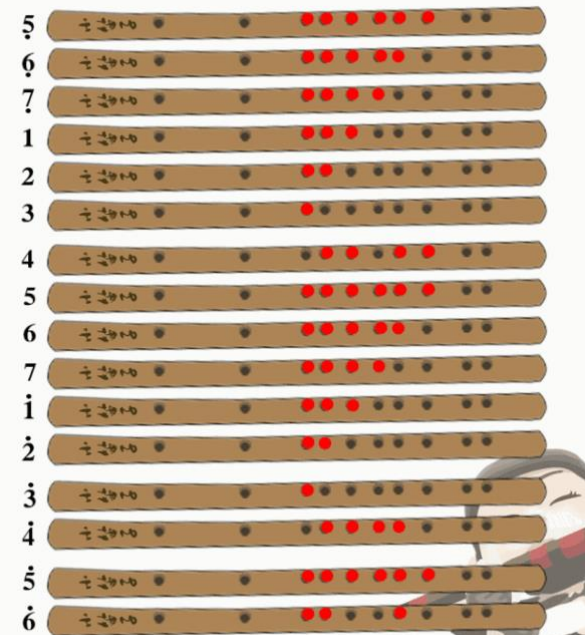
- 当 $n=1$ 时， $v_1$ 称为**基频**； $n>1$ 时， $v_n$ 称为**倍频**
- 弦的线密度和弦长一定时，调节张力可改变声音的频率
- 弦乐如小提琴  $\lambda_n = \frac{2L}{n} \quad v_n = n \frac{u}{2L}$



## □ 一端固定，一端自由的振动简正模式



$$L = \left(n - \frac{1}{2}\right) \frac{\lambda_n}{2} \quad n = 1, 2, 3 \dots$$



## ■ 吹奏乐如笛子

$$\lambda_n = \frac{2L}{2n-1} \quad v_n = (2n-1) \frac{u}{2L}$$

- **多普勒效应**：观测频率和波源、观测者的运动速度相关的现象，该效应由奥地利物理学家多普勒发现
- 波源与观察者相对静止时，观察者测得的频率与波源相同
- 但当波源和观察者相对介质运动时，观察者测得的频率与波源频率不同
- 以波源和观察者沿两者连线方向运动为例讨论



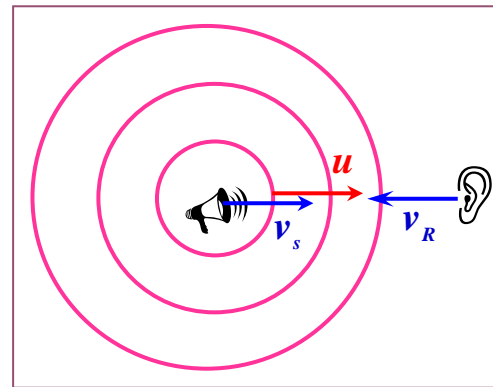
[一则视频解释什么是多普勒效应 \(the Doppler effect\) ? \\_哔哩哔哩\\_bilibili](#)

□ 波源、接收者都静止（ $v_s = 0, v_R = 0$ ）：

$$v_s = v_R = \frac{u}{\lambda} \quad u = \lambda v$$

■ 速度u由介质特性决定

$$u = \sqrt{\frac{Y}{\rho}}$$



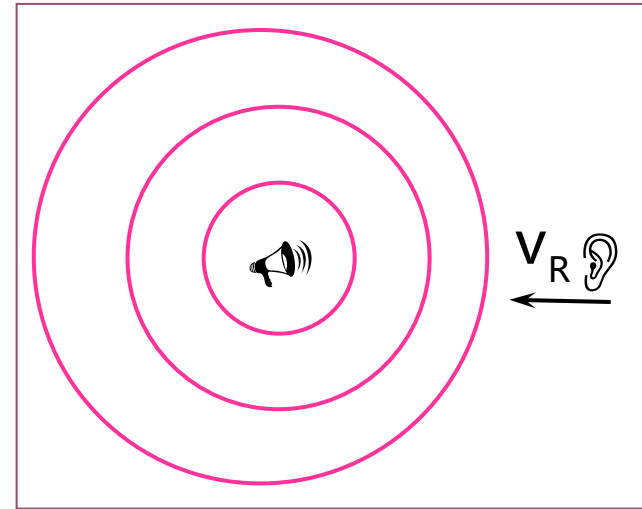
- 频率v是介质中某点单位时间内振动的次数，或是单位时间通过该点的“完整波”的个数；
- 波长  $\lambda$  是指一个完整波在介质中沿波线展开的长度。

□ 波源静止、观察者运动 ( $v_s = 0$ 、 $v_R \neq 0$ ) :

■ 观察者向着波源运动:

波以  $u + v_R$  通过观察者, 波长不变。

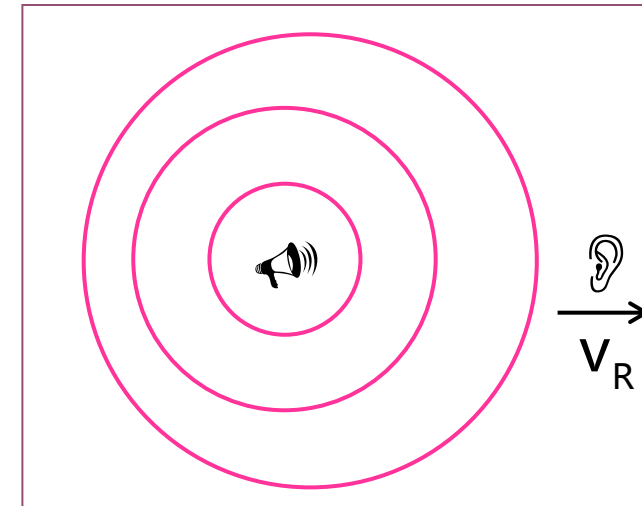
$$v' = \frac{u + v_R}{\lambda} = \frac{u + v_R}{u} \cdot v_s \quad (> v)$$



■ 观察者离开波源运动: ( $v_R < u$ )

波以  $u - v_R$  通过观察者, 波长不变。

$$v' = \frac{u - v_R}{\lambda} = \frac{u - v_R}{u} \cdot v_s \quad (< v)$$



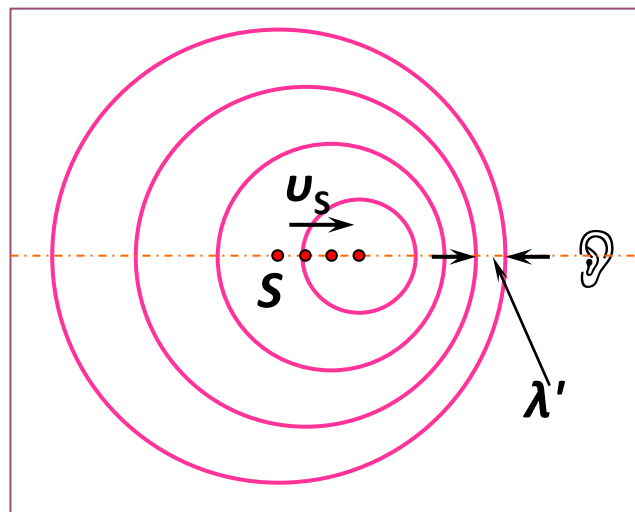
□ 观察者静止、波源运动 ( $v_R = 0$ 、 $v_S \neq 0$ ) :

■ 波源向着观察者运动:

波速不变, 波长变短:

$$\lambda' = \lambda - v_s T = (u - v_s) T$$

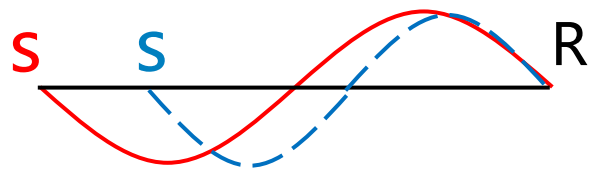
$$v' = \frac{u}{\lambda'} = \frac{u}{u - v_s} \cdot \frac{1}{T} = \frac{u}{u - v_s} \cdot v_s \quad (> v_s)$$



■ 波源离开观察者运动:

波速不变, 波长变长:

$$v' = \frac{u}{\lambda'} = \frac{u}{u + v_s} \cdot \frac{1}{T} = \frac{u}{u + v_s} \cdot v_s \quad (< v_s)$$







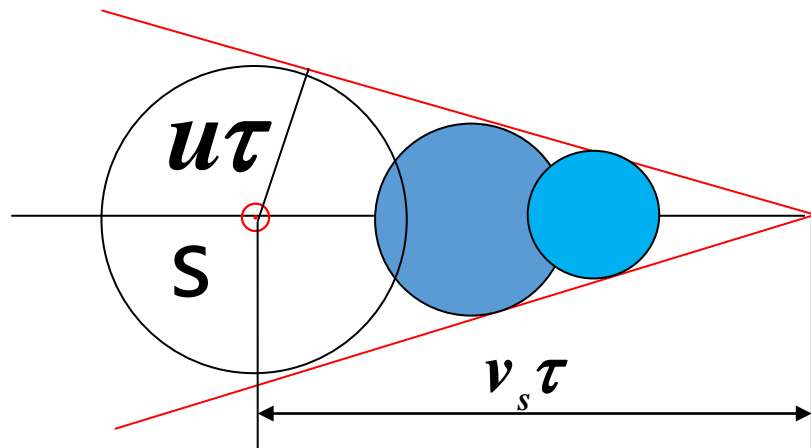
□ 波源和观察者同时运动（ $v_S \neq 0$ 、 $v_R \neq 0$ ）：

$$\nu' = \frac{u \pm v_R}{u \mp v_S} \cdot \nu_s$$

- 波源、观察者相互接近时，观测频率高于波源频率；相互远离时，观测频率低于波源频率。
- 波源运动和观察者运动对观测频率的影响不同。即使当  $v_S = v_R$  时，对频率的影响也不同。
- 当运动不沿两者的连线时，只需考虑速度沿两者连线的分量即可。

电磁波、光波也有多普勒效应，但两者本质上是有差异的，是由于时间相对性造成的。

□ 如果波源向着观察者运动的速度大于波速(即  $V_{\text{源}} > u$ ), 那么在这种情况下, 急速运动着的波源前方不可能有任何波动产生, 所有波前将被积压而聚集在一圆锥面上, 如图。



- 这个圆锥面上, 波的能量已被高度集中, 容易造成巨大的破坏, 这种波称为**冲击波**或**激波**。
- 由于激波面空气压强的突然变化, 使物体遭到破坏。



## \*§7-6 波的能量



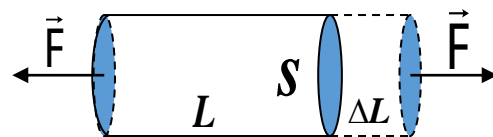
### 一、物体的弹性形变知识介绍

□ **纵应变（正应变）**：线应变、无单位、无量纲

形变量与原长的比，单位长度的形变

直杆长度为 $L$ ，横截面为 $S$ ，两端受拉力（压力） $F$ 作用，杆沿轴线拉伸（压缩），杆长度变化为 $\Delta L$

**纵应变**  $\varepsilon = \Delta L / L$



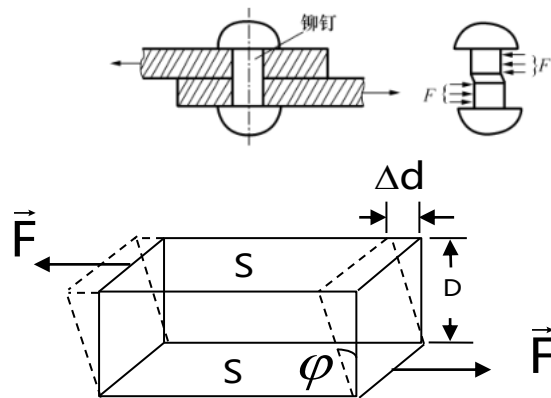
□ **切应变（剪应变）**：角应变、单位-弧度、无量纲

层错距离和层间距离比，单位垂直距离的层错

长方体元上下表面施加大小相等力 $F$ ，变为平行六面体，设长度不变。

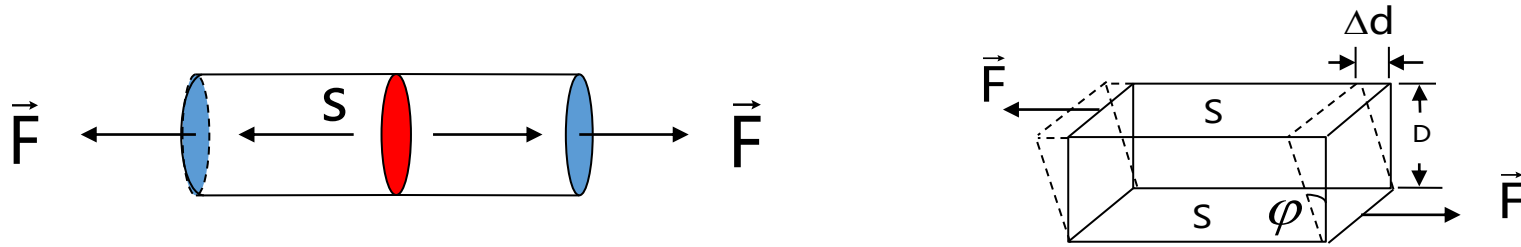
**切应变**

$$\frac{\Delta d}{D} = \tan \varphi \approx \varphi$$





□ **应力**：物体中单位面积上的受力，即各部分**内力**作用的**强度**



■ 应力是矢量，方向就是内力F的方向，沿截面法向的分量称为**正应力**，沿切向的分量称为**切应力**

■ 截面上内力与截面面积之比称作截面处的**正应力**（法向应力）

$$\sigma = \frac{N}{S} = \frac{F}{S}$$

$\sigma \geq 0$	拉伸
$\sigma \leq 0$	压缩

■ 对于切变：上下面受力F与面积之比叫做**切应力**（或剪应力）

$$\tau = \frac{F}{S}$$

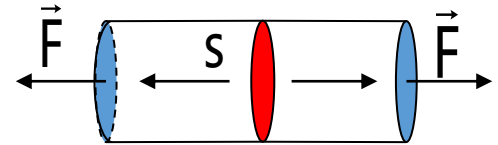
■ 应力单位：Pa (N/m<sup>2</sup>)，帕斯卡，简称帕



□ **胡克定律**：对于弹性体，若应力在材料弹性限度内，则应力与应变成**正比**。

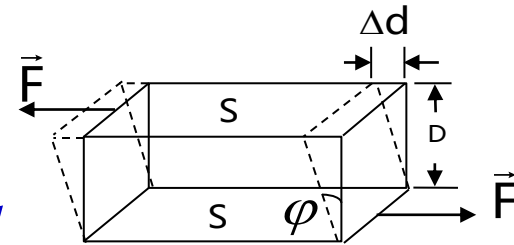
■ **纵变**      $\sigma = Y \varepsilon$      Y称为杨氏模量

$$\text{则 } F = \sigma s = Y \varepsilon s = Y s \frac{\Delta l}{l} = \frac{Ys}{l} \Delta l = k \Delta l$$



■ **切变**      $\tau = G \varphi$      G称为切变模量

$$\text{则 } F = \tau s = G \varphi s = G s \frac{\Delta d}{D} = \frac{Gs}{D} \Delta d = k' \Delta d$$



■ **力的形式与弹簧模型类似：与形变成正比**



## □ 弹性形变势能

$$k = \frac{Ys}{l} \quad k' = \frac{Gs}{D}$$

### ■ 纵变

$$W_p = \frac{1}{2}k(\Delta l)^2 = \frac{1}{2}\frac{Ys}{l}(\Delta l)^2 = \frac{1}{2}Ysl(\Delta l/l)^2 = \frac{1}{2}YV(\Delta l/l)^2$$

单位体积内的势能  $w_p = \frac{W_p}{V} = \frac{1}{2}Y\left(\frac{\Delta l}{l}\right)^2 = \frac{1}{2}Y\varepsilon^2$

### ■ 切变

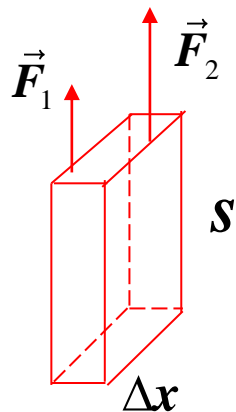
$$W_p = \frac{1}{2}k'(\Delta d)^2 = \frac{1}{2}\frac{Gs}{D}(\Delta d)^2 = \frac{1}{2}GsD(\Delta d/D)^2 = \frac{1}{2}GV(\Delta d/D)^2$$

单位体积内的势能  $w_p = \frac{W_p}{V} = \frac{1}{2}G(\Delta d/D)^2 = \frac{1}{2}G\phi^2$

## 二、弹性介质中的波速

考虑一个处于 $x$ 附近的小体积元，不同位置处两个面上力不相同，引起切变

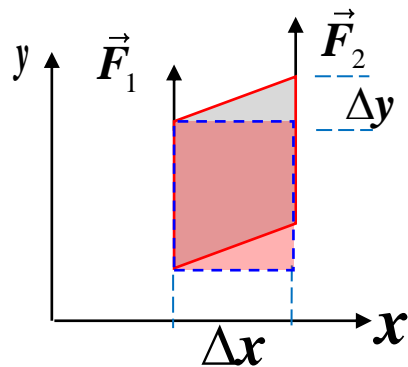
$$\text{切变力 } F/s = G\varphi = G\left(\frac{\Delta d}{D}\right) = G\left(\frac{\Delta y}{\Delta x}\right)$$



$$\text{即 } F = Gs\left(\frac{\partial y}{\partial x}\right)$$

体积元上的合力

$$F_2 - F_1 = Gs \left[ \left( \frac{\partial y}{\partial x} \right)_{x+\Delta x} - \left( \frac{\partial y}{\partial x} \right)_x \right] = Gs \left( \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} \right) \Delta x$$





按牛顿定律  $f = ma$

$$\rho s \Delta x \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = s G \left( \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} \right) \Delta x$$

$$\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = \frac{G}{\rho} \frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$$

行波函数  $y(x, t) = A \cos \omega \left( t - \frac{x}{u} \right)$

$$\frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = \frac{1}{u^2} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2}$$

有横波速度:  $u = \sqrt{\frac{G}{\rho}}$





■ 固体: 
$$\begin{cases} u_{\text{横}} = \sqrt{\frac{G}{\rho}} \\ u_{\text{纵}} = \sqrt{\frac{Y}{\rho}} \end{cases}$$

$G$ : 固体的切变弹性模量

$Y$ : 固体的杨氏弹性模量

■ 张紧的软绳: 
$$u_{\text{绳}} = \sqrt{\frac{T}{\mu}}$$

$T$ : 张力;  $\mu$ : 质量线密度

■ 流体: 
$$u = \sqrt{\frac{B}{\rho}}$$

$B$ : 流体的容变弹性模量

■ 空气中的声波: 
$$u_{\text{声}} = \sqrt{\frac{\gamma p}{\rho}} \approx 331 \text{ m/s}$$

### 三、弹性介质中波的能量

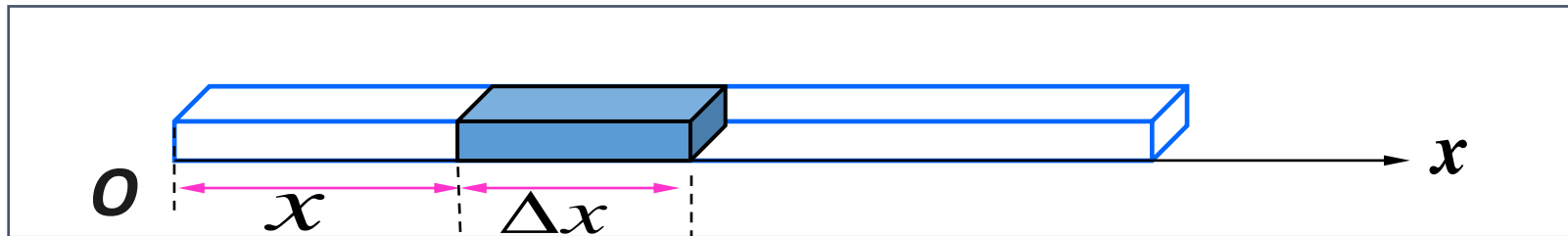
机械波在介质中传播时，各个质元均在平衡位置附近振动，因而具有振动动能和弹性势能。

**机械波能量=质元动能+质元形变势能**

设一列简谐横波沿均匀细杆传播，波的表达式：

$$y = A \cos \omega \left( t - \frac{x}{u} \right) \quad \text{振动速度: } v_y = \frac{\partial y}{\partial t} = -A\omega \sin[\omega(t - x)]$$

细杆上任取体积元  $\Delta V = S\Delta x$ ，其质量为  $\Delta m = \rho\Delta V$ 。





□ 动能:

$$E_k = \frac{1}{2} (\Delta m) \left( \frac{\partial y}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{2} \rho \Delta V \omega^2 A^2 \sin^2 \omega \left( t - \frac{x}{u} \right)$$

□ 势能:

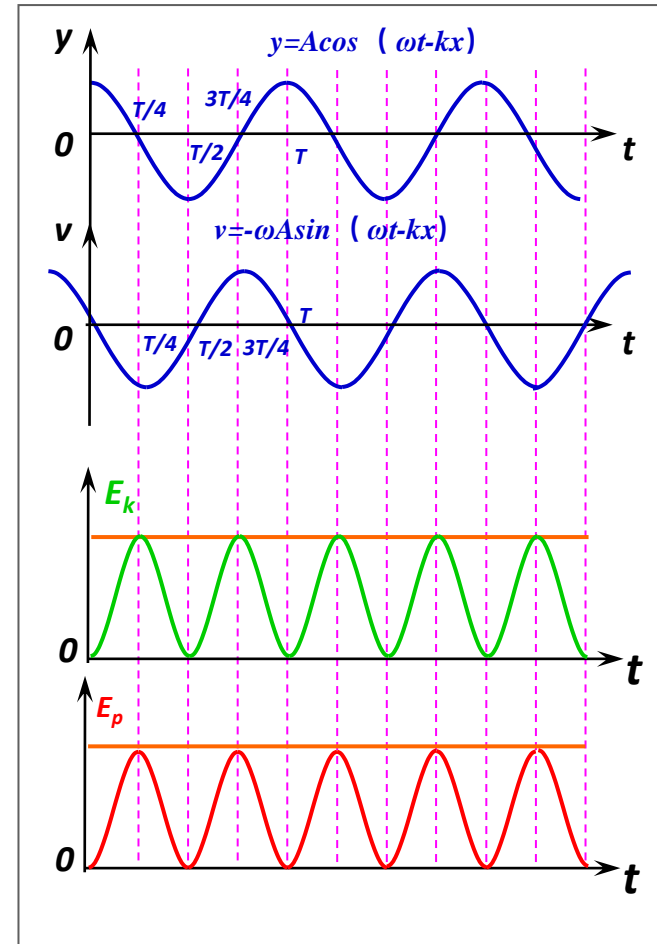
$$w_p = \frac{W_p}{V} = \frac{1}{2} G (\Delta d / D)^2 = \frac{1}{2} G \varphi^2$$

$$\varphi = \frac{\partial y}{\partial x} \quad u^2 = \frac{G}{\rho} \quad \frac{\partial y}{\partial x} = \frac{A\omega}{u} \sin \omega \left( t - \frac{x}{u} \right)$$

$$E_p = \frac{1}{2} G \left( \frac{\partial y}{\partial x} \right)^2 \Delta V = \frac{1}{2} \rho \Delta V \omega^2 A^2 \sin^2 \omega \left( t - \frac{x}{u} \right)$$

■  $E_k$ 、 $E_p$  随时间周期性变化且  $E_k = E_p$

■  $E_k$ 、 $E_p$  同相，即它们同时达到，最大值(过平衡位置时)；同时为零(最大位移时)





□ 机械能:

$$E = E_k + E_p = \rho \Delta V \omega^2 A^2 \sin^2 \omega(t - \frac{x}{u})$$

□ 波的能量密度: 单位体积介质内的能量。

$$w = \frac{E}{\Delta V} = \rho \omega^2 A^2 \sin^2 \omega(t - \frac{x}{u}) \quad (J/m^3)$$

□ 波的平均能量密度: 能量密度在一个周期内的平均值。

$$\bar{w} = \frac{1}{T} \int_0^T w dt = \rho \omega^2 A^2 \frac{1}{T} \int_0^T \sin^2 \omega(t - \frac{x}{u}) dt = \frac{1}{2} \rho \omega^2 A^2$$

- 波动质元机械能不守恒，而振动粒子的机械能守恒
- $E$ 增大时，体积元从一侧吸收能量； $E$ 减小时，从另一侧输出能量，从而实现能量的传递。

## 四、波的能流、能流密度：

**能流：**单位时间内通过某一面积的波的能量。

**平均能流：**  $\Delta E = \bar{w} u \Delta S = \frac{1}{2} \rho \omega^2 A^2 \cdot u \cdot \Delta S$

**能流密度（波的强度）：**

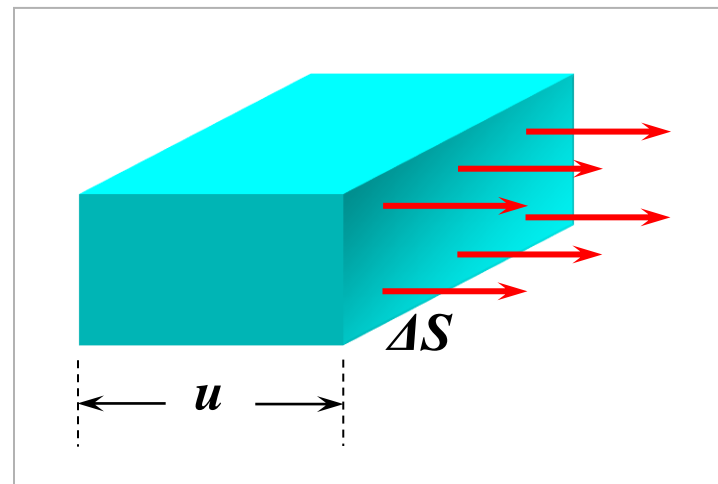
通过垂直于波传播方向单位面积的平均能流。

$$I = \frac{\Delta E}{\Delta S} = \bar{w} u = \frac{1}{2} \rho \omega^2 A^2 \cdot u$$

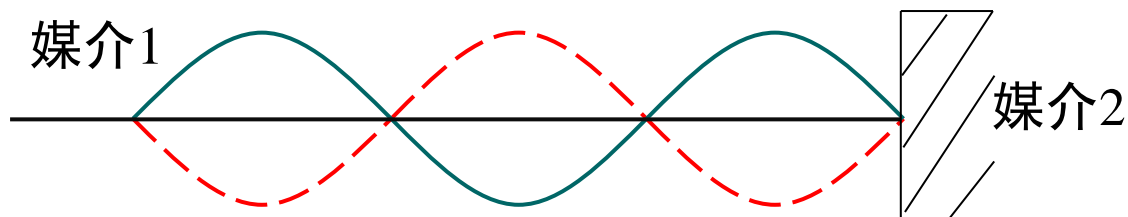
或：

$$\vec{I} = \bar{w} \cdot \vec{u} = \frac{1}{2} \rho \omega^2 A^2 \vec{u}$$

单位：  $(W/m^2)$



## 五、波反射



一列行波遇到两种介质的分界面时，会发生反射。入射波与反射波叠加可形成驻波。

定义：介质密度与波速的乘积  $\rho u$  称为**波阻**。

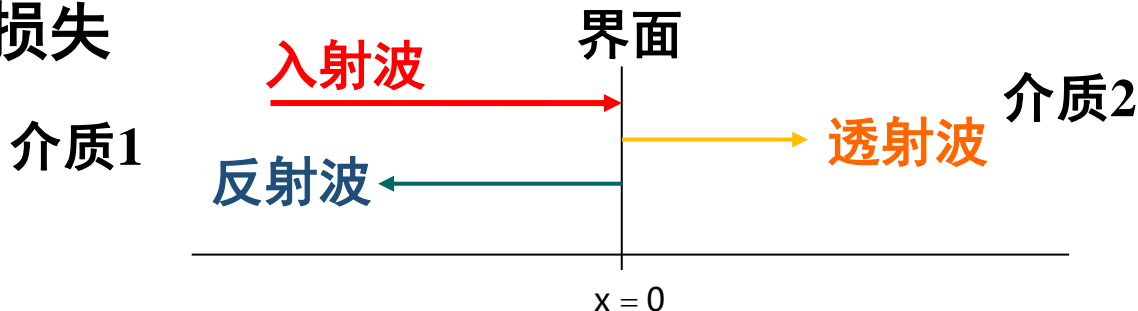
$\rho u$ 大称为**波密介质**；  $\rho u$ 小称为**波疏介质**。

□ **全波反射**：波从**波密**介质射到**波疏**介质表面时，入射波与反射波在反射点处**相位相同**，形成**波腹**。

□ **半波反射**：波从**波疏**介质射到**波密**介质表面时，入射波与反射波在反射点处**相位相反**，形成**波节**。

■ **半波损失**在反射点处反射波相位突变  $\pi$  的现象称为。

## □ 机械波半波损失



设入射波是  $\varphi_1 = A_1 \cos(\omega t - k_1 x)$   $k = \frac{2\pi}{\lambda} = \frac{2\pi\nu}{\lambda\nu} = \frac{\omega}{u}$

反射波是  $\varphi_1' = A_1' \cos(\omega t + k_1 x + \phi_1)$

介质1中的机械波为

$$\begin{aligned}\xi_1(x, t) &= \varphi_1(x, t) + \varphi_1'(x, t) \\ &= A_1 \cos(\omega t - k_1 x) + A_1' \cos(\omega t + k_1 x + \phi_1)\end{aligned}$$

介质2中的透射机械波为

$$\xi_2(x, t) = \varphi_2(x, t) = A_2 \cos(\omega t - k_2 x + \phi_2)$$

在界面两侧波的位移连续，应力相同



即  $\xi_1(0, t) = \xi_2(0, t) \quad G_1 \frac{\partial \xi_1}{\partial x} \Big|_{x=0} = G_2 \frac{\partial \xi_2}{\partial x} \Big|_{x=0}$

(切应力关系:  $\tau = G\varphi = G \frac{\Delta d}{D} = G \frac{\partial y}{\partial x}$  波速  $u = \sqrt{\frac{G}{\rho}}$ )

故有  $A_1 \cos \omega t + A'_1 \cos(\omega t + \varphi_1) = A_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$

必有  $\begin{cases} A_1 + A'_1 \cos \varphi_1 = A_2 \cos \varphi_2 & \omega t = 0 \\ A'_1 \sin \varphi_1 = A_2 \sin \varphi_2 & \omega t = \pi/2 \end{cases}$  (位移相同)

对于应力

$$G_1 k_1 [A_1 \sin \omega t - A'_1 \sin(\omega t + \varphi_1)] = G_2 k_2 A_2 \sin(\omega t + \varphi_2)$$

必有  $\begin{aligned} \rho_1 u_1^2 k_1 (A_1 - A'_1 \cos \varphi_1) &= \rho_2 u_2^2 k_2 A_2 \cos \varphi_2 & \omega t = \pi/2 \\ -\rho_1 u_1^2 k_1 A'_1 \sin \varphi_1 &= \rho_2 u_2^2 k_2 A_2 \sin \varphi_2 & \omega t = 0 \end{aligned}$

令声阻抗  $z_1 = \rho_1 u_1 \quad z_2 = \rho_2 u_2 \quad k = \frac{\omega}{u}$





则有 
$$\begin{aligned} z_1(A_1 - A'_1 \cos \varphi_1) &= z_2 A_2 \cos \varphi_2 \\ -z_1 A'_1 \sin \varphi_1 &= z_2 A_2 \sin \varphi_2 \end{aligned} \quad (1)$$

方程组的解只能是  $\sin \varphi_1 = \sin \varphi_2 = 0$   $\varphi_1, \varphi_2$  只能取 0 或  $\pi$

由 
$$A_1 + A'_1 \cos \varphi_1 = A_2 \cos \varphi_2 \quad (2)$$

(2) 式乘  $z_2$  减 (1) 式

得 
$$z_2(A_1 + A'_1 \cos \varphi_1) - z_1(A_1 - A'_1 \cos \varphi_1) = 0$$

$$\Rightarrow \frac{A'_1}{A_1} \cos \varphi_1 = \frac{z_1 - z_2}{z_1 + z_2} \quad \frac{A_2}{A_1} \cos \varphi_2 = \frac{2z_1}{z_1 + z_2}$$

若  $z_1 \geq z_2$  则  $\varphi = 0$

若  $z_1 \leq z_2$  则  $\varphi = \pi$

半波损失

在弹性介质中传播的机械波-----统称为声波

典型可闻声波  $20 \sim 20000 \text{ Hz}$

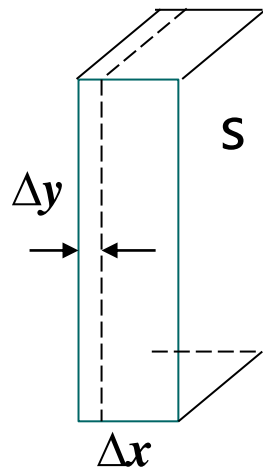
次声波  $10^{-4} \sim 20 \text{ Hz}$

超声波  $2 \times 10^4 \sim 5 \times 10^8 \text{ Hz}$

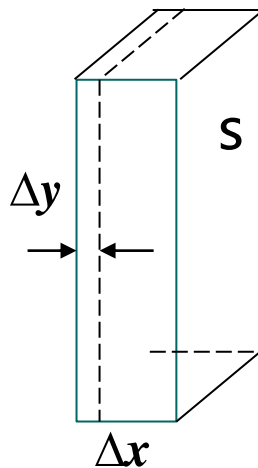
**声压**: 介质中某点的压强与无声波传播时的压强之差称为  
瞬时声压

通常考虑声波为简谐纵波，其对应于体应变  $\frac{\Delta v}{v}$

按胡克定律  $\Delta p = -k \frac{\Delta v}{v}$



设振动方向为y，与传播方向相同传播  
截面振动时基本不变。考察一个体积元



$$v_1 = s \cdot \Delta x \quad v_2 = s \cdot (\Delta x - \Delta y)$$

$$\Delta v = v_2 - v_1 = -\Delta y \cdot s$$

$$\frac{\Delta v}{v} = \frac{-s \Delta y}{s \Delta x} = -\frac{\Delta y}{\Delta x} = -\frac{\partial y}{\partial x}$$

$$y = A \cos \omega(t - \frac{x}{u})$$

$$u = \sqrt{\frac{k}{\rho}}$$

$$\text{声压 } p = k \frac{\partial y}{\partial x} = k \frac{\omega}{u} A \sin \omega(t - \frac{x}{u}) = \rho u \omega A \sin \omega(t - \frac{x}{u})$$

声音强度由振动幅度的大小决定，以压力计算表示时称  
**声压**。

以能量来计算称声强



声波的能流密度称为**声强**。

单位时间在垂直于传播方向上、通过单位面积上的声波平均能量---平均能流密度

引起人听觉的声波有频率范围和声强范围

$$20 \sim 20000 \text{ Hz} \quad 10 \text{ W} \cdot \text{m}^{-2} \sim 10^{-12} \text{ W} \cdot \text{m}^{-2}$$

正常听觉反应的声强范围 ( $\nu = 1000 \text{ Hz}$ ) :

$$\left\{ \begin{array}{ll} \text{最低 (闻域)} : & 10^{-12} \quad (\text{W} / \text{m}^2) \\ \text{最高 (痛感域)} : & 1 \quad (\text{W} / \text{m}^2) \end{array} \right.$$

声强 (I) 与声压 (P) 的关系为:

$$I = \frac{p^2}{\rho u}$$

此时P为有效值



上述结论可以这样考虑

$$\text{力 } F = p \cdot s \quad \text{功 } w = F \cdot \Delta y$$

单位时间、单位面积上的声波能量

$$I = p \frac{\Delta y}{\Delta t} = p \frac{\partial y}{\partial t}$$

$$y = A \cos \omega \left( t - \frac{x}{u} \right) \quad p = \rho u \omega A \sin \omega \left( t - \frac{x}{u} \right)$$

$$\begin{aligned} I &= \rho u \omega A \sin \omega \left( t - \frac{x}{u} \right) A \omega \sin \omega \left( t - \frac{x}{u} \right) \\ &= \rho u \omega^2 A^2 \sin^2 \omega \left( t - \frac{x}{u} \right) \end{aligned}$$



**响度：**人耳对声音强弱的主观感觉。

**响度大致正比于声强的对数。**

**声强级：**按对数标度的声强。

$$L = \lg \frac{I}{I_0} \quad (\text{单位：贝尔})$$

$$L = 10 \lg \frac{I}{I_0} \quad (\text{单位：分贝 } dB)$$

式中 $I_0$ 为闻域的声强 ( $I_0 = 10^{-12} \text{ W/m}^2$ ) 。

- 声强增大 **10** 倍，声强级增加 **10 dB** 。
- 声强增大 **1** 倍，声强级增加 **3 dB** 。



狗叫声功率约为  $1mW$ ，设叫声向四周均匀传播，求  $5m$  远处的声强级；若两只狗在同一地方同时叫，则  $5m$  处的声强级为多少？

若不计空气对声波的吸收，则：

$$P = I \times 4\pi r^2$$

$r = 5m$  处声波的强度（平均能流密度）：

$$I = \frac{P}{4\pi r^2} = 3.18 \times 10^{-6} \text{ W/m}^2$$

$$\therefore L = 10 \lg \frac{I}{I_0} = 65 \text{ dB}$$

$$(I_0 = 10^{-12} \text{ W/m}^2)$$

两只狗同时叫时：

$$L' = 10 \lg \frac{2I}{I_0} = 68 \text{ dB}$$