# 第一题

## 1 微分方程及 $t_a$ 、 $t_d$ 、 $v_f$ 的表达式

小球在任意时刻的速度v(t)所满足的微分方程

我们以向上为正方向。根据牛顿第二定律,小球在任意时刻受到的合力为:

• 上升阶段(速度为正):

$$m\frac{dv}{dt} = -mg - f(v)$$

因为空气阻力方向与速度相反,故为负号。

• 下落阶段 (速度为负):

$$m\frac{dv}{dt} = mg - f(v)$$

此时速度为负,空气阻力方向向上,与速度相反。

因此, 小球在任意时刻的微分方程可以统一表示为:

$$\frac{dv}{dt} = -g - \frac{f(v)}{m} \cdot \operatorname{sign}(v)$$

其中,  $\operatorname{sign}(v)$ 表示速度的方向。

### 上升时间 $t_a$ 的表达式

在上升阶段,小球从初速度 $v_0$ 减速至v=0时达到最高点。因此,上升时间 $t_a$ 可以通过积分求得:

$$t_a = \int_0^{t_a} dt = \int_{v_0}^0 rac{dv}{-g - rac{f(v)}{m}} = \int_0^{v_0} rac{dv}{g + rac{f(v)}{m}}$$

### 下落时间 $t_d$ 的表达式

下落阶段,小球从最高点(速度v=0)开始加速下落,最终回到水平面时速度为 $v_f$ 。下落时间 $t_d$ 的表达式为:

$$t_d = \int_0^{t_d} dt = \int_0^{v_f} rac{dv}{g - rac{f(v)}{m}}$$

注意,此处积分上限为 $v_f$ 是因为下落时速度方向为负,我们取 $v_f$ 为正的速度大小。

### 回到水平面时的速度 $v_f$ 的表达式

由能量守恒定律

$$rac{1}{2}mv_f^2 = rac{1}{2}mv_0^2 - \int_0^{t_a+t_d} f(v)v(t)dt$$

求解即可。

## 2 比较 $t_a$ 和 $t_d$ ,以及 $v_f$ 和 $v_0$

### 关于 $t_a$ 和 $t_d$

在上升阶段,小球受到的阻力和重力都是向下的,合力较大,因此加速度较大,速度减小得快。而在下落阶段,虽然重力是向下的,但空气阻力是向上的,相当于合力较小,加速度较小,速度增加得慢。因此,可以推断:

$$t_a < t_d$$

### 关于 $v_f$ 和 $v_0$

由于在上升和下落过程中都存在空气阻力做功,能量会有一部分损失,所以小球回到地面时的速度 $v_f$ 会小于初始速度 $v_0$ 。因此:

$$v_f < v_0$$

# 第二题

# 1 求 $L(v, \theta)$ 表达式

### 分解初速度:

小球的初速度可以分解为水平和垂直两个方向:

$$egin{aligned} v_x &= v\cos heta\ v_y &= v\sin heta \end{aligned}$$

### 运动分析:

水平方向上,由于忽略空气阻力,小球做匀速直线运动:

$$x(t) = v_x t = v \cos \theta \cdot t$$

垂直方向上,小球受到重力加速度g的影响,做抛体运动:

$$y(t)=v_yt-rac{1}{2}gt^2=v\sin heta\cdot t-rac{1}{2}gt^2$$

### 飞行时间:

小球返回地面时, y(t) = 0。解方程:

$$v\sin\theta \cdot t - \frac{1}{2}gt^2 = 0$$
  
 $t(v\sin\theta - \frac{1}{2}gt) = 0$ 

舍去t=0的解,得到飞行时间:

$$t = \frac{2v\sin\theta}{g}$$

### 轨迹参数方程:

因此,小球的轨迹参数方程为:

$$x(t) = v \cos \theta \cdot t$$
  
 $y(t) = v \sin \theta \cdot t - \frac{1}{2}gt^2$ 

#### 轨迹长度的计算:

轨迹长度L可以通过计算曲线的弧长得到

$$L = \int_0^{t} \sqrt{\left(rac{dx}{dt}
ight)^2 + \left(rac{dy}{dt}
ight)^2} \ dt$$

先求导数:

$$rac{dx}{dt} = v cos heta \ rac{dy}{dt} = v \sin heta - g t$$

代入

$$L = \int_0^{rac{2v\sin heta}{g}} \sqrt{(v\cos heta)^2 + (v\sin heta - gt)^2} dt \ = rac{v^2}{g} \left[ \sin heta + \cos^2 heta \ln\left(rac{1+\sin heta}{\cos heta}
ight) 
ight]$$

2

代入(1)

$$L\left(v,rac{\pi}{2}
ight)=rac{v^2}{g}$$
  $L\left(v,rac{\pi}{4}
ight)=rac{v^2}{g}\left(rac{\sqrt{2}}{2}+rac{1}{2}\ln(\sqrt{2}+1)
ight)>rac{v^2}{g}=L(v,rac{\pi}{2})$ 

3

$$rac{dL}{d heta} = rac{v^2}{g} \left[ \cos heta + 2\cos heta(-\sin heta) \ln\left(rac{1+\sin heta}{\cos heta}
ight) + \cos^2 heta\left(rac{\cos heta}{1+\sin heta} + rac{\sin heta}{\cos heta}
ight) 
ight] = 0$$

$$1 - \sin \theta \ln \left( \frac{1 + \sin \theta}{\cos \theta} \right) + \frac{\cos^2 \theta}{1 + \sin \theta} = 0$$
  $\theta \approx 0.3137\pi$