

中学生课外科技活动丛书

# 物理

精选专题分析与解答

聂天成 董若子 李志成 编著  
张希光 审校

科学普及出版社广州分社

中学生课外科技活动丛书

# 物理

## ——精选专题分析与解答

聂天成 董若子 李志成 编著  
张希光 审校

科学普及出版社广州分社

中学生课外科技活动丛书

物 理

——精选专题分析与解答

聂天成 董若子 李志成 编著

张希光 审校

---

科学普及出版社广州分社出版发行

(广州市应元路大华街兴平里3号)

广东省新华书店经销

广东韶关新华印刷厂印刷

开本：787×1092毫米 1/32 印张：10.875字数：22.5千

1989年11月第一版 1989年11月第一次印刷

印数1—10,100册

---

ISBN7-110-00897-5/G·229 定价3.40元

# 目 录

一、物体的平衡.....	(1)
二、直线和曲线运动.....	(20)
三、牛顿运动定律.....	(39)
四、动能定理 动量定理.....	(58)
五、守恒问题.....	(75)
六、振动规律.....	(90)
七、分子运动 热量和内能.....	(110)
八、气体性质.....	(124)
九、静电场问题.....	(138)
十、电路问题.....	(159)
十一、磁场 电磁感应 交流电.....	(182)
十二、电磁振荡与电子技术基础.....	(209)
十三、光学问题.....	(217)
十四、原子物理.....	(242)
十五、临界问题.....	(250)
十六、极值问题.....	(266)
十七、图象法解题.....	(282)
十八、黑匣子问题.....	(303)
十九、实验问题.....	(315)

# 一、物体的平衡

处理物体平衡问题的方法很多，主要是运用平衡条件和力的分解。在正确理解题意以后，应首先确定研究对象，明确平衡体。“研究对象”可以是理想化的质点，也可以是有形的物体。其次是对平衡体进行受力分析和正确画出受力图。对有形物体的受力分析要注意其作用点。然后根据平衡条件建立具体问题所满足的方程。

## (一) 运用平衡条件分析较复杂物体的受力情况

作用在物体上的 $n$ 个力使物体平衡的条件是：其中任何 $(n-1)$ 个力的合力必定与除此之外的另一个力大小相等方向相反。物体受三个非平行力作用时，其平衡条件是：三力作用线必相交于一点，其中任何两个力的合力与第三个力大小相等方向相反。有固定转动轴的物体的平衡条件是力矩的代数和等于零。一般物体的平衡条件是作用在物体上的合力为零，对任意一点的力矩代数和等于零。掌握这些规律，在判断或计算物体受力的大小就比较方便了。

**例1** 如图1-1所示，两只相同的光滑小球，叠放在内壁光滑的圆筒内，已知小球重量均为 $G$ ，圆筒半径为 $R$ ，小球的半径 $r$ ，放在圆筒内满足 $R < 2r < 2R$ 。则对于它们相互接触的四点所受压力的大小以下说法中正确的是( )。

(A)  $D$ 点的弹力可以大于、小于、等于小球的重力

(B)  $A$ 点的弹力大于或等于 $D$ 点的弹力

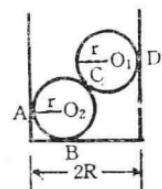


图1-1

- (C) B点的弹力恒等于2倍小球的重力  
(D) C点的弹力随小球半径不同可以大于或等于小球的重力

**分析：**取球 $O_1$ 、 $O_2$ 为受力分析的对象，分别作出它们的受力图，如图1-2所示。图中 $N_A$ 、 $N_B$ 、 $N_D$ 为筒壁对球的弹力， $N_C$ 为两球接触处相互作用的弹力。如果把两球看成一个整体，则 $O_1$ 、 $O_2$ 间的弹力便成为

它们的内力了。由物体平衡条件，在水平方向和竖直方向上合外力分别为零，即 $\sum F_x = 0$ ， $\sum F_y = 0$ ，故有 $N_A = N_D$ ， $N_B = 2G$ ，此结果对照答案(B)、(C)，(C)是正确的，(B)是错误的。

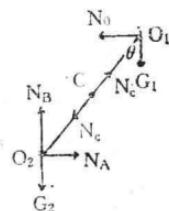


图1-2

再以球 $O_1$ 为研究对象，它受到三个力作用而处于平衡。由共点力作用下物体的平衡条件得： $N_D = G_1 \tan \theta \dots \dots ①$ ， $N_C = \frac{G_1}{\cos \theta} \dots \dots ②$ ，在题设条件限制下， $\theta$ 的取值范围是 $0^\circ < \theta < 90^\circ$ ，由①式知 $N_D$ 可以大于、等于、小于球的重力，由②式知 $N_C$ 不能等于 $G_1$ 。故答案(A)也是正确的，而(D)则是错误的。

**例2** 在质量为 $m$ ，半径为 $r$ 的金属球上装一长为 $L$ 的细杆，细杆一端用绞链与墙连接，球下面垫一木板，木板放在光滑的水平地面上，球与板间的滑动摩擦系数为 $\mu$ ，如图1-3。下列正确的是( )。

- (A) 将木块匀速向右拉出时，拉力 $F = \mu mg$

- (B) 将木块匀速向左推进时，推

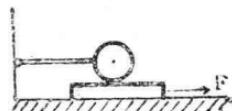


图1-3

力  $F = \mu mg$

(C) 将木块匀速向右拉出时, 拉力  $F < \mu mg$

(D) 将木块匀速向左推进时, 推力  $F < \mu mg$

分析: 解题时容易误认为  $F = f = \mu N = \mu mg$ , 因而选(A)、(B)两个答案, 而忽视细杆的一端用绞链与墙连接, 细杆可以绕轴自由转动, 木板左右移动时, 木板对球的支持力  $N \neq mg$ .

正确的分析是, 选取球与细杆为研究对象. 当木板向左或向右移动时, 小球都受到三个力作用. 如图1-4, 重力  $G$  竖直向下, 木板的支持力  $N$  竖直向上, 球与木板接触的摩擦力  $f$  方向是在接触处水平向左或右. 小球在这三个力作用下可以绕细杆一端转动, 所以本题可用有固定转动轴物体的平衡条件讨论.

解: 取绞链处为转轴, 当木板向右匀速拉出时, 由  $\sum M = 0$ , 有  $G(L+r) = N(L+r) + fr$

$$\because f = \mu N$$

$$\therefore G(L+r) = N(L+r) + \mu r N$$

$$\text{得 } N = \frac{G}{1 + \frac{\mu r}{L+r}}$$

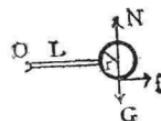


图1-4

$$\therefore N < G, F = f = \mu N < \mu G$$

$$\therefore F < \mu mg$$

即答案(C)是正确的, (A)是错误的

当木板向左匀速推进时有:

$$G(L+r) + f \cdot r = N'(L+r)$$

$$\text{由 } f = \mu N'$$

$$\text{解得 } N' = \frac{G}{1 - \frac{\mu r}{L+r}} \quad N' > G$$

$\therefore F = f = \mu N' > \mu mg$ , 所以答案(B)、(D)都不正确

## (二) 运用平衡条件分析物体受力的变化

在研究平衡问题时, 有时需要通过变化力的作用点、方向和装置结构等途径来研究某一个力的变化。对这类问题的分析和解答, 若能灵活运用图形和函数关系等手段, 将会提高解题效率。

### 1. 应用平行四边形法则

**例3** 如图1-5, 电灯悬挂在两墙之间, 保持O点位置固定。然后更换绳OA, 使A点向上移动。在这一过程中, 绳OA拉力将( )。

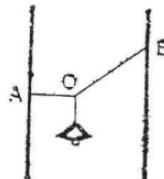


图1-5

- (A)逐渐增大 (B)逐渐减小 (C)先增大后减小,  
(D)先减小后增大

分析: 无论OA的端点A是否向上移动, 悬点O都是受三个力作用处于平衡状态的, 即绳OA与OB的拉力 $F_{OA}$ 、 $F_{OB}$ 的合力与重力G平衡, 这个合力即为G。由题设O点位置不变可得力 $F_{OB}$ 的方向不变, 而 $F_{OA}$ 的方向则随A点位置的改变而变化, 当A点位置一经确定,  $F_{OA}$ 的方向也随之而定。这样就可以用平行四边形法则, 将 $F_{OB}$ 、 $F_{OA}$ 的合力进行分解。从作出的平行四边形中比较同一个边的长度的变化, 即可比较出拉力 $F_{OA}$ 随A点位置变化的情况。

解: 如图1-6所示, 过O点取单位长度表示物体受的重

力 $G$ , 方向竖直向下, 过 $O$ 点沿 $G$ 的相反方向作 $-G$ . 当绳 $OA$ 水平拉 $O$ 点时, 设绳 $OA$ 的拉力为 $F_{OA_1}$ , 用矢线 $OA_1$ 表示. 过 $-G$ 的末端 $O'$ 作 $OA_1$ 的平行线交 $OB$ 于 $B_1$ , 则在平行四边形 $OA_1O'B_1$ 中力线 $B_1O'$ 等于 $OA_1$ 等于 $F_{OA_1}$ ,  $OB_1$ 等于绳 $OB$ 的拉力 $F_{OB_1}$ . 当绳的端点由 $A$ 点移至 $A'$ 位置, 且 $OA'$ 垂直于 $OB$ , 用同样的作图法得平行四边形 $OA_2O'B_2$ , 力线 $B_2O'$ 等于 $OA_2$ 等于拉力 $F_{OA_2}$ , 由力线 $B_1O' > B_2O'$ 知 $F_{OA_1} > F_{OA_2}$ . 当绳的端点移至 $A''$ 位置时, 由作出的平行四边形, 可得力线 $B_3O'$ 等于 $OA_3$ 等于力 $F_{OA_3}$ , 由力线 $B_3O' > B_2O'$ 知 $F_{OA_3} > F_{OA_2}$ , 由此可知当绳 $OA$ 的端点由 $A$ 移至 $A'$ 位置的过程中, 绳 $OA$ 的拉力 $F_{OA}$ 在逐渐减小, 到达 $A'$ 位置时, 拉力最小. 当端点由 $A'$ 再逐渐上移时, 拉力 $F_{OA}$ 逐渐增大. 因此本题应选(D).

**例4** 如图1-7所示, 支杆 $BC$ 一端用绞链固定于 $B$ ,  $C$ 端为一滑轮, 重物上系一绳经 $C$ 固定于墙上 $A$ 点, 若杆 $BC$ 、滑轮 $C$ 及绳子的质量、摩擦均不计, 将绳端 $A$ 点沿墙向下移, 再使之平衡时, 则

( ) .

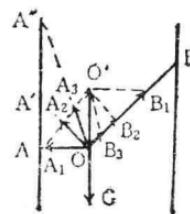


图1-6

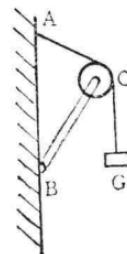


图1-7

- (A) 绳的拉力和 $BC$ 杆受到的压力都增大
- (B) 绳拉力减小,  $BC$ 杆受压力增大
- (C) 绳拉力不变,  $BC$ 杆受压力增大
- (D) 绳拉力不变,  $BC$ 杆受压力不变

分析： $A$ 点沿墙移动位置后 $C$ 却处于平衡，因此作用在 $C$ 点的力是三力平衡。在这三个力中已知重力 $G$ 的大小和方向，绳 $AC$ 段拉力的方向随 $A$ 点位置变化而改变，杆 $BC$ 支持力的方向因杆端为滑轮，故不能明确确定。但由于绳子在 $C$ 处被分为两段，则绳 $AC$ 段的拉力与 $CD$ 段的拉力应都等于 $G$ ，如果将杆受的压力作为重力 $G$ 与拉力(绳 $AC$ 段的) $F_{AC}$ 的合力，则这个合力的大小和方向就是杆受到的压力。而这个压力的等值反向力是杆对绳的支持力。因此本题求杆受的压力与绳在 $C$ 处的平衡要求是一致的。

当绳的端点 $A$ 处于某一位置时，绳 $AC$ 的拉力方向也就确定了。已知两个分力的大小和方向，就可用平行四边形法则求出合力。当绳端点 $A$ 的位置沿墙下移，两个分力的大小没有变化，而它们夹角减小，由作图比较或算式分析都可以知道它们的合力将逐渐增大。因此本题应选(C)。

**例5** 如图1-8所示，在倾角为 $\alpha$ 的光滑斜面上，放着质量 $m$ 都相同的小球，用一块光滑的挡板 $P$ 将球挡住，使球在斜面上保持静止。在如图所示的三种挡法中，挡板 $P$ 对小球的弹力最小的是图\_\_\_\_，斜面对小球的弹力最大的是图\_\_\_\_。

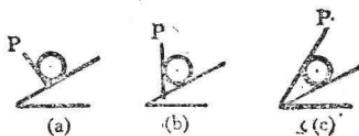


图1-8

分析：在(a)、(b)、(c)三种装置中，小球都受到三个

力的作用，即小球的重力  $G$ 、挡板的弹力  $N_p$  和斜面的支持力  $N_c$ ，且重力和斜面支持力的方向都不随挡板而变化，重力的方向通过球心，竖直向下，斜面支持力的方向垂直斜面向上，挡板  $P$  对球弹力的方向，随板与斜面的夹角  $\beta$  而变化，但它总是通过球心垂直于  $P$  板。三种装置中的小球都处于静止，可知作用在小球上的三个力平衡，即  $N_p$  与  $N_c$  的合力  $R$  与  $G$  等值反向。根据这一平衡条件，将  $R$  进行分解，从作出的三个平行四边形中比较有向线段  $N_c$ 、 $N_p$  的长度，就可以找出需要回答的问题。

解：如图 1-9(a<sub>1</sub>)、(b<sub>1</sub>)、(c<sub>1</sub>) 所示，取  $O$  点表示球心，过  $O$  点竖直向下画单位长度表示物力  $G$ ，再画出  $R$ （与  $G$  等值反向）、垂直于斜面的有向线段  $N_c$ ，再通过  $O$  点分别画出垂直于挡板的三个方向有向线段  $N_p$ 。过  $R$  的末端分别画  $N_c$ 、 $N_p$  的平行线，得三个力的平行四边形。其中角  $\alpha$ 、 $\beta$  如图所示。根据点到直线的距离中垂线最短，可知图 (a) 中有向线段  $N_p$  最短，所以 (a) 图挡板对球的弹力最小，由  $\gamma = 360^\circ - \alpha - \beta$ ，得知  $\gamma$  随  $\beta$  的减小而增大，在 (c) 图中  $\gamma$  最大，所以图 (c) 中斜面对球的支持力最大。

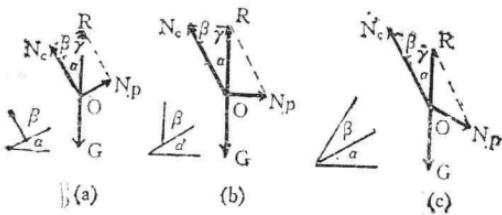


图 1-9

## 2. 紧扣函数变量关系

**例 6** 如图 1-10 所示，电线杆高为  $H$ ，电线对杆的水平

拉力为 $F$ 。用一根长 $L$ 的绳系住电线杆。问 $h$ 为多高时，绳上拉力最小？

分析：这是一个有固定转动轴的平衡问题。绳要获得最小的拉力，则拉力力臂应有最大值。由图1-11可知，可将题目理解为 $L$ 为定值，当倾角 $\theta$ 变化，直线 $L$ 处于什么位置，顶点到它的距离最大。这样就将物体平衡问题转换成数字上的求极值问题了。

解：在图1-11中，取 $O$ 为转动轴，由 $\sum M = 0$ ，有

$$\begin{aligned} F \cdot H &= T \cdot oA = T \cdot h \sin \theta \\ &= TL \sin \theta \cdot \cos \theta \\ (h &= L \cos \theta) \\ \therefore T &= \frac{2FH}{L \sin 2\theta} \end{aligned}$$

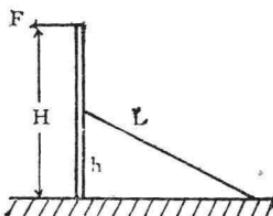


图1-10

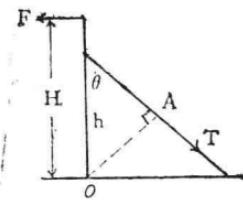


图1-11

当 $\theta = 45^\circ$ 时，力臂 $OA$ 有最大值，为 $\frac{L}{2}$ ， $T$ 有最小值，为

$$T = \frac{2FH}{L} \quad \text{这时悬点的相应高度 } h = L \cos \theta = L \cos 45^\circ$$

$$= \frac{\sqrt{2}}{2} L$$

例7 横梁 $AB$ 的质量为 $m$ ， $B$ 端用细绳拉着。横梁上挂一重物 $G$ ，如图1-12所示。则绳上的拉力 $F$ 与重物悬挂位置 $x$ 的函数关系表示为图1-13中的（ ）。

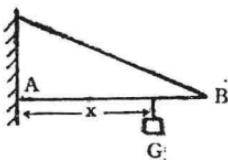


图1-12

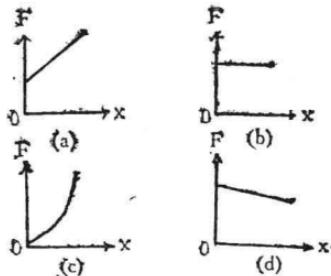


图1-13

- (A) a (B) b (C) c (D) d  
(E)都不是

分析：应根据力矩平衡方程，确定出 $F$ 与 $x$ 的数量关系，以选出适合的图象。

解：如图1-14，以横杆 $AB$ 为研究对象，取 $A$ 点为转动轴，

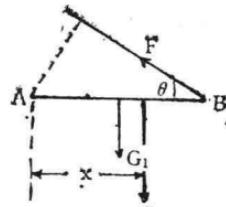


图1-14

$$\text{则有 } F \cdot \overline{AB} \cdot \sin\theta = G_1 \cdot \frac{\overline{AB}}{2} + G_2 \cdot x$$

$$F = \frac{G_1}{2\sin\theta} + \frac{G_2}{\overline{AB} \cdot \sin\theta} x$$

式中 $m$ 、 $G_1$ 、 $G_2$ 、 $\overline{AB}$ 、 $\theta$ 为定值

$$\text{令: } b = \frac{G_1}{2\sin\theta}, \quad K = \frac{G_2}{\overline{AB} \cdot \sin\theta}$$

$$\text{则 } F = kx + b$$

符合直线方程 $y = kx + b$

$\therefore$ 选(A)

### 3. 巧用极端思维法

**例8** 绳AB的两端分别被固定在天花板上，开始时在绳的中点O挂一重物P，如图1-15中虚线所示，此时绳AO和BO的拉力分别为 $F_A$ 和 $F_B$ 。若把重物改挂在图中实线所示位置时，绳 $BO'$ 的长度小于 $AO'$ 的长度，这时绳 $O'A$ 和 $O'B$ 的拉力分别为 $F'_A$ 和 $F'_B$ 。则( )。

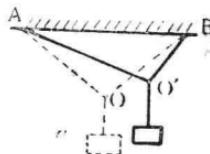


图1-15

(A)  $F'_A > F_A, \quad F'_B > F_B$

(B)  $F'_A < F_A, \quad F'_B < F_B$

(C)  $F'_A > F_A, \quad F'_B < F_B$

(D)  $F'_A < F_A, \quad F'_B > F_B$

分析：取O点为研究对象。重物移至任一个位置，O点都受到三个力作用而平衡。由图1-16的正交分解和平衡条件有：

$$F_A \cos \alpha + F_B \cos \beta = G,$$

$$F_A \sin \alpha = F_B \sin \beta$$

$$\therefore F_A = \frac{G \sin \beta}{\sin(\alpha + \beta)}, \quad F_B = \frac{G \sin \alpha}{\sin(\alpha + \beta)}$$

当O点移至 $O'$ 时， $\beta$ 逐渐减小， $\alpha$ 逐渐增大，所以  
 $F'_A < F_A, \quad F'_B > F_B$ ，应选(D)。

本题如果用“极端思维法”进行讨论，便可很快得到这一结论。当悬点O位于绳的中点时，两段绳的拉力 $F_A = F_B$ 。若

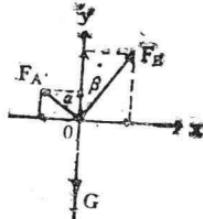


图1-16

重物移到使 $OB'$ 段竖直时,  $F_A = 0$ ,  $F_B = G$ . 所以悬点由 $O'$ 移至 $O$ 的过程中,  $F_A$ 逐渐减小,  $F_B$ 逐渐增大. 同样可得选(D)的结论.

**例9** 如图1-17, 木棒可绕 $O$ 轴在竖直平面内转动, 当用水平拉力 $F$ 将木棒缓慢拉起的过程中, ( ) .

- (A) 拉力 $F$ 增大, 对 $O$ 轴力矩减小
- (B) 拉力 $F$ 减小, 对 $O$ 轴力矩增大
- (C) 拉力 $F$ 增大, 对 $O$ 轴力矩不变
- (D) 拉力 $F$ 增大, 对 $O$ 轴力矩也增大
- (E) 拉力 $F$ 减小, 对 $O$ 轴的力矩也减小

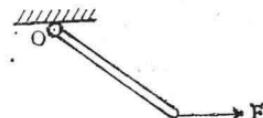


图1-17

**分析:** 当木棒竖直时, 重力矩 $M_G = 0$ , 拉力 $F$ 的力臂有最大值. 当木棒水平时, 重力矩有最大值,  $F$ 的力臂等于 $O$ . 当棒绕 $O$ 轴缓慢旋转时, 可以把木棒当作平衡状态处理拉力矩应等于重力矩, 拉力矩随着重力矩的增大而增大, 拉力随着拉力力臂的减小而增大. 故本题正确答案为(D).

### (三)运用平衡条件处理一般物体平衡

选择合理的转轴和准确地找出顺时针、逆时针力矩, 并根据力矩代数和为零即 ( $\sum M = 0$ ) 求解, 是解决物体平衡问题主要步骤和关键. 此外, 在有些物体的平衡中, 可将作用在物体上的力延长交于一点, 这样就可将有转轴物体平衡问题转化为共点力的平衡处理, 使解题方法多样化.

**例10** 如图1-18(甲)所示. 撑杆重量不计, 一端用绞链固定. 水平吊缆一端系于墙上, 另一端系于撑杆的C处, 且有 $BC:AC = 2:3$ . 重物 $G$ 悬于 $B$ 处, 平衡时杆与水平方向成

$\alpha$ 角。求杆对绞链的作用力和绳的拉力。

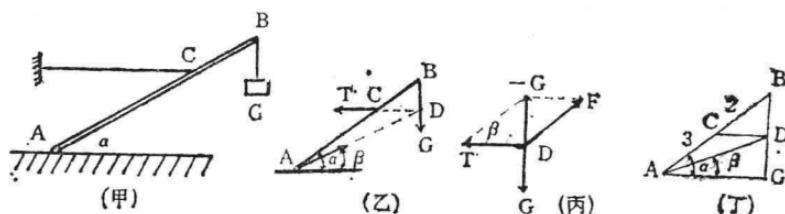


图1-18

分析：杆受力情况如图1-18(乙)所示。 $B$ 点受到重物的拉力 $G$ ， $C$ 点受到绳的拉力 $T$ ，绞链处对杆的作用力 $F$ ，这个力大小方向都不知道。这种杆受多力作用的问题，一般用正交分解和物体的平衡条件来解。本题还可应用力的汇交法把它转化为共点力平衡问题来解。 $T$ 和 $G$ 的作用点和方向都已经确定， $D$ 是它们作用线的交点。作用在杆上的第三个力 $F$ 的作用线必通过 $D$ 点，否则杆不能处于平衡〔如图(乙)所示〕。根据三力共点的平衡条件，画出力平行四边形如图丙，就可求得 $T$ 与 $F$ 的大小。

$$\text{解：由(丁)图得： } \frac{\operatorname{tg}\alpha}{\operatorname{tg}\beta} = \frac{BG/AG}{DG/AG} = \frac{BG}{DG} = \frac{AB}{AC} = \frac{5}{3}$$

$$\operatorname{tg}\beta = \frac{3}{5} \operatorname{tg}\alpha$$

$$\text{由(丙)图得绳的拉力 } T = \frac{G}{\operatorname{tg}\beta} = \frac{5}{3} G \operatorname{ctg}\alpha$$

由(丙)图得绞链对杆的作用力

$$F = \sqrt{G^2 + T^2} = \sqrt{G^2 + \frac{25}{9} G^2 \operatorname{ctg}^2 \alpha}$$

$$= G \sqrt{1 + \left(\frac{5}{3} \operatorname{ctg}\alpha\right)^2}$$

由牛顿第三定律可知杆对铰链的作用力与它大小相等，方向相反。

**例11** 一根细而均匀的木棒AB，重量为G，B端悬挂重量为 $G_1$ 的小球W(体积可以忽略)。若棒长的 $1/n$ 浮出水面(如图1-19)，试证： $G = G_1(n - 1)$

**分析：**当棒的一部分露出水面时，棒受到的力为：重力G，浮力 $f_{\text{浮}}$ 和小球W的拉力 $G_1$ 。浮力的作用点在棒浸入水中部分的中点。如果浮力力矩小于重力 $G_1$ 、G力矩的和，棒就要逆时针转动。所以棒保持这种平衡的条件是 $f_{\text{浮}} = G_1 + G$ ，和对于棒上的任一点浮力的力矩等于重力 $G_1$ 、G的力矩的和。

**解：**棒受力如图1-20所示。设棒与水面的夹角为 $\alpha$ 。本题为可以取任意转动轴的物体平衡问题，对棒上的A、B、C、O等处，都可作为转动轴，但以选择O点计算较为方便。

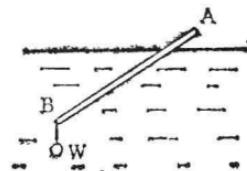


图1-19

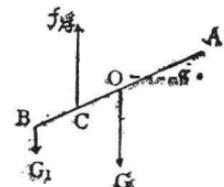


图1-20

$$\text{当选} O \text{ 点为转轴时，浮力的力臂为: } \frac{1}{2} - \frac{1 - \frac{1}{n}}{2} = \frac{1}{2n}$$

$$\therefore f_{\text{浮}} \cdot \frac{1}{2n} \cos \alpha = G_1 \cdot \frac{1}{2} \cos \alpha$$

$$\therefore (G_1 + G) \frac{1}{2n} = G_1 \frac{1}{2}.$$

得 $G = G_1(n - 1)$  即为所证。