

大学物理竞赛

精选详解350题

刘家福 编



国防工业出版社
National Defense Industry Press

大学物理竞赛

精选详解 350 题

刘家福 编

国防工业出版社

·北京·

内 容 简 介

本书共分8章。前6章按照《理工科类大学物理课程教学基本要求》的前6个板块编写,第七章对应《基本要求》的第七、第九两个板块。前7章的每一章均由“内容精粹”“解题要术”“精选习题”及“习题详解”等四节构成,第八章为综合性习题及其详解。“内容精粹”和“解题要术”可以较好地帮助学生掌握大学物理的基本概念、原理和方法。全书共选入习题350余个,覆盖面宽,相当数量的题目难度较大,其详尽的解答能够提高学生分析问题、解决问题的能力。

本书可以作为非物理类专业大学生学习大学物理课程的学习指导书,尤其适于作为大学物理竞赛和考研参考用书。

图书在版编目(CIP)数据

大学物理竞赛精选详解350题 / 刘家福编. —北京:
国防工业出版社,2014.9
ISBN 978-7-118-09434-3

I. ①大... II. ①刘... III. ①物理学-高等学校-习题集 IV. ①O4-44

中国版本图书馆CIP数据核字(2014)第188310号

※

国防工业出版社 出版发行
(北京市海淀区紫竹院南路23号 邮政编码100048)
北京嘉恒彩色印刷有限责任公司
新华书店经售

*

开本 710×1000 1/16 印张 22¼ 字数 408 千字
2014年9月第1版第1次印刷 印数 1—2500册 定价 56.00元

(本书如有印装错误,我社负责调换)

国防书店:(010)88540777
发行传真:(010)88540755

发行邮购:(010)88540776
发行业务:(010)88540717

前 言

大学物理是高等学校理工科非物理类各专业的一门重要基础理论课,它在培养学生思维方法、研究能力及科学素养等方面具有不可替代的作用。北京物理学会举办的大生物理竞赛历史久、影响大,对促进学生学好物理发挥了积极的作用。根据长期的教学实践,结合对物理竞赛的多年跟踪研究,完成了本书的编写。

本书共8章。前7章的每一章均由“内容精粹”“解题要术”“精选习题”及“习题详解”构成,第八章为综合性习题及其详解,全书共选入习题350余个。其中,“内容精粹”突出重点,总结了必须掌握的基本概念、基本理论;“解题要术”突破难点,凝炼了重要的分析、解决问题的方法;所选入的试题覆盖面宽,相当数量的题目难度较大,有益于学生对大学物理课程内容的深入思考和理解;习题的详尽解答既利于学生自我检验,也利于他们能力提升。本书作为一本教学指导书,于那些对物理学抱有浓厚兴趣的学生、意欲参加大学物理竞赛的选手、准备大学物理课程考试的考研者,都具有重要的参考价值。

感谢张昌芳、刘影、王洋、刘炳灿等对编者完成书稿所给予的帮助。

书中不当之处在所难免,恳请读者批评指正。

编 者

2014年7月

目 录

第一章 力学	1
第一节 内容精粹	1
一、质点运动学	1
二、牛顿运动定律	2
三、动量守恒定律	3
四、角动量守恒定律	4
五、质心和质心参考系	5
六、机械能守恒定律	6
七、质点在有心力场中的运动	7
八、刚体的定轴转动	8
九、刚体的“平动加转动”问题	10
第二节 解题要术	10
一、质点运动学	10
二、牛顿运动定律	11
三、动量守恒定律	11
四、角动量守恒定律	11
五、机械能守恒定律	12
六、刚体转动	12
第三节 精选习题	12
第四节 习题详解	31
第二章 振动和波	92
第一节 内容精粹	92
一、机械振动	92
二、机械波	95
第二节 解题要术	98

一、机械振动	98
二、机械波	99
第三节 精选习题	100
第四节 习题详解	104
第三章 热学	117
第一节 内容精粹	117
一、气体动理论	117
二、热力学第一定律	121
三、热力学第二定律	123
第二节 解题要术	124
一、理想气体状态方程	124
二、分子数分布律	125
三、分子碰撞和运输过程	125
四、热力学第一定律的应用	125
五、热力学第二定律	126
第三节 精选习题	126
第四节 习题详解	135
第四章 电磁学	160
第一节 内容精粹	160
一、真空中的静电场	160
二、有导体时的静电场	162
三、有电介质时的静电场	163
四、恒定电流	165
五、真空中的稳恒磁场	166
六、有磁介质时的磁场	168
七、电磁感应	169
八、电磁场和电磁波	170
第二节 解题要术	171
一、真空中的静电场	171
二、有导体时的静电场	173
三、有电介质时的静电场	173
四、恒定电流	174

五、真空中的稳恒磁场	174
六、有磁介质时的磁场	175
七、电磁感应	175
第三节 精选习题	176
第四节 习题详解	197
第五章 光学	243
第一节 内容精粹	243
一、光的干涉	243
二、光的衍射	246
三、光的偏振	248
第二节 解题要术	250
一、光的干涉	250
二、光的衍射	251
三、光的偏振	251
第三节 精选习题	252
第四节 习题详解	263
第六章 狭义相对论力学基础	290
第一节 内容精粹	290
一、狭义相对论运动学	290
二、狭义相对论动力学	292
第二节 解题要术	293
一、相对论运动学	293
二、相对论动力学	294
第三节 精选习题	294
第四节 习题详解	297
第七章 量子物理基础	305
第一节 内容精粹	305
一、量子论	305
二、原子中的电子	309
三、激光、固体、原子核	310
第二节 解题要术	311

一、量子论	311
二、薛定谔方程的应用	311
第三节 精选习题	312
第四节 习题详解	315
第八章 综合习题	325
第一节 精选习题	325
第二节 习题详解	332

第一章 力 学

第一节 内容精粹

一、质点运动学

1. 运动方程、位移、速度、加速度

质点在坐标系中的位置随时间的变化描绘出质点的轨迹曲线,该曲线方程 $\mathbf{r} = \mathbf{r}(t)$ 即质点的运动方程。由运动方程可以方便地得到质点的位移 $\Delta\mathbf{r}$ 、速度 \mathbf{v} 和加速度 \mathbf{a} 。

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}(t), \quad \Delta\mathbf{r} = \mathbf{r}(t + \Delta t) - \mathbf{r}(t)$$
$$\mathbf{v}(t) = \frac{d\mathbf{r}(t)}{dt}, \quad \mathbf{a}(t) = \frac{d\mathbf{v}(t)}{dt} = \frac{d^2\mathbf{r}(t)}{dt^2}$$

以上相互关系是普遍性的,在任意参照系及其上的任意坐标系中均成立。

2. 自然坐标系和曲线运动、圆周运动

自然坐标系建立在质点的轨迹上,选取轨迹上的一点为“原点”,选取相对原点的某一方向为“轴”的正方向,质点的位置由质点相对原点的曲线长度唯一确定,位置、位置变化、速度和加速度表示为

$$s = s(t), \quad \Delta s = s(t + \Delta t) - s(t)$$
$$\mathbf{v}(t) = \frac{ds(t)}{dt} \boldsymbol{\tau}, \quad \mathbf{a}(t) = \frac{d^2s(t)}{dt^2} \boldsymbol{\tau} + \frac{v^2}{\rho} \mathbf{n}$$

式中: $\boldsymbol{\tau}$ 、 \mathbf{n} 分别是 t 时刻质点所在位置处轨迹曲线的切向、法向单位矢量,与“轴”正方向一致的切向为 $\boldsymbol{\tau}$ 的正方向,指向曲线凹侧的法向为 \mathbf{n} 的正方向, $\boldsymbol{\tau}$ 和 \mathbf{n} 的大小为一个单位,但方向可以时刻改变。

圆周运动:圆周运动是曲率半径 $\rho = R = \text{常量的曲线运动}$ 。

$$v = R\omega, \quad a_\tau = R \frac{d\omega}{dt} = R\beta, \quad a_n = \frac{v^2}{R} = R\omega^2$$

式中: ω 是质点做圆周运动的角速度; β 是角加速度。

3. 直线运动

直线运动问题可以分为两个基本类型:

第一类问题:① 已知 $x = x(t)$, 求 $v(t)$;

② 已知 $v = v(t)$, 求 $a(t)$;

③ 已知 $x = x(t)$, 求 $a(t)$ 。

这类问题直接通过导数求解。

第二类问题:① 已知 $a = a(t)$, 求 $v(t)$ 、 $x(t)$, 则

$$v(t) = v(t_0) + \int_{t_0}^t a(\tau) d\tau$$

$$x(t) = x(t_0) + \int_{t_0}^t v(s) ds$$

② 已知 $a = a(v)$, 求 $v(t)$ 、 $x(t)$, 则

$$t = t_0 + \int_{v_0}^v \frac{dv}{a(v)}$$

先求出 $v = v(t)$, 再求 $x = x(t)$ 。

③ 已知 $a = a(x)$, 求 $v(t)$ 、 $x(t)$, 则

$$v^2 = v_0^2 + 2 \int_{x_0}^x a(\tau) d\tau, \text{ 求出 } v = v(x)$$

$$t = t_0 + \int_{x_0}^x \frac{dx}{v(x)}, \text{ 求出 } x = x(t)$$

这类问题需要积分求解, 而且必须已知初始条件。

三维空间中复杂的运动是直线运动的合成, 所以, 求解直线运动问题是最基本的。实际上, 掌握了一维运动的求解, 三维运动问题也就解决了。

在圆周运动中, θ 、 ω 、 β 与此处的 x 、 v 、 a 有对等的关系, 求解问题的方法一致。

4. 相对运动

设质点在 S 系中的位矢(位置矢量)、速度和加速度分别为: \mathbf{r} 、 \mathbf{v} 、 \mathbf{a} ; 在 S' 系中的位矢、速度、加速度分别为: \mathbf{r}' 、 \mathbf{v}' 、 \mathbf{a}' ; S' 系原点 O' 相对 S 系原点 O 的位矢为 \mathbf{r}_0 , 在 S 系中的速度、加速度分别为 \mathbf{v}_0 、 \mathbf{a}_0 。它们之间满足关系:

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}' + \mathbf{r}_0, \quad \mathbf{v} = \mathbf{v}' + \mathbf{v}_0, \quad \mathbf{a} = \mathbf{a}' + \mathbf{a}_0$$

这些关系也称为经典力学的伽利略变换。

二、牛顿运动定律

1. 牛顿运动定律

牛顿第一定律定义了惯性、惯性系, 说明了力、运动状态改变和力的联系。

牛顿第二定律:在惯性参考系中,质量为 m 的质点受到合力 \mathbf{F} 的作用时,产生加速度 \mathbf{a} ,它们之间满足

$$\mathbf{F} = \frac{d(m\mathbf{v})}{dt} = m\mathbf{a}$$

合力和加速度之间有因果关系,即力是原因,加速度是结果;它们之间还有瞬时性,一旦 \mathbf{F} 存在,则产生 \mathbf{a} ,一旦 \mathbf{F} 消失,也不再有了 \mathbf{a} 。

牛顿第三定律:相互作用的两物体间,作用力和反作用力是同种性质的力,大小相等、方向相反、作用在同一直线上。

$$\mathbf{F}_{12} = -\mathbf{F}_{21}$$

作用力和反作用力同时存在、同时消失。

2. 牛顿力学中常见的力

万有引力和重力:质量会在空间中产生引力场,引力场之间发生相互作用,质量分别为 m_1 和 m_2 的两质点,相距为 r 时,彼此间的引力为 $F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$;质量为 m 的质点,在地球表面附近受到地球的引力(重力)为 $F = mg$ 。

压力和张力:物体间的正压力总是垂直于接触面;绳子的张力总是沿着绳子方向。

弹性力:弹簧相对原长改变 x 时,弹簧张力为 $F = -kx$ 。

摩擦力:滑动摩擦力 $f_k = \mu_k N$,静摩擦力 $f_s \leq \mu_s N$ 。

流体阻力:流体对在其中运动的物体产生阻力,流体阻力与多种因素有关,如流体的种类、密度、温度以及物体的形状、速度等。与物体运动速度的关系:低速时近似与速度成正比,速度较高时近似与速度平方成正比,等等。

3. 非惯性系中牛顿第二定律的变形

在惯性系中的牛顿第二定律:

$$\mathbf{F} = m\mathbf{a}$$

在非惯性系中,有

$$\mathbf{F} + (-m\mathbf{a}_0) = m\mathbf{a}'$$

在相对于惯性系以加速度 \mathbf{a}_0 运动的非惯性系中观察,质点产生的加速度 \mathbf{a}' 与其质量 m 的积,等于质点所受作用力 \mathbf{F} (真实力)与惯性力 $(-m\mathbf{a}_0)$,虚拟力)的合力。

三、动量守恒定律

1. 力与力的冲量

设物体受到合力 $\mathbf{F}(t)$ 的作用,在 $t_1 \leq t \leq t_2$ 时间内,力(对物体)的冲量 \mathbf{I} 定

义为

$$\mathbf{I} = \int_{t_1}^{t_2} \mathbf{F}(t) dt$$

冲量与过程有关,不是状态的函数,不能有 $\mathbf{I}(t)$ 。

2. 质点的动量定理

力的作用改变物体的运动状态,设 t_1 、 t_2 时刻物体的动量分别为 \mathbf{P}_1 、 \mathbf{P}_2 ,则物体的动量改变量就是 t_1 至 t_2 时间内,力对物体的冲量:

$$\mathbf{I} = \mathbf{P}_2 - \mathbf{P}_1$$

3. 质点系的动量定理

合外力对质点系的冲量,等于各外力对质点系的冲量的矢量和:

$$\mathbf{I} = \sum_i \mathbf{I}_i$$

质点系的总动量定义为所有质点的动量的矢量和:

$$\mathbf{P} = \sum_j \mathbf{P}_j$$

质点系内质点间的相互作用力不改变质点系的总动量,质点系总动量的改变等于合外力对质点系的冲量:

$$\mathbf{I} = \mathbf{P}_2 - \mathbf{P}_1$$

4. 动量守恒定律

质点受合力为零的过程中,动量保持不变;质点系受合外力为零的过程中,质点系的总动量保持不变:

$$\mathbf{F} \equiv 0 \Rightarrow \mathbf{P} \equiv \text{常矢量}$$

四、角动量守恒定律

1. 力对点的力矩

设力 \mathbf{F} 的作用点(如质点)相对某一点 O 的位矢是 \mathbf{r} ,则 \mathbf{F} 对 O 的力矩 \mathbf{M} 定义为

$$\mathbf{M} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}$$

2. 运动质点对点的角动量

设某时刻质量为 m 的质点运动动量为 \mathbf{P} 、速度为 \mathbf{v} 、相对某一点 O 的位矢是 \mathbf{r} ,则该质点对 O 点的角动量 \mathbf{L} 定义为

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{P} = \mathbf{r} \times (m\mathbf{v})$$

3. 角动量定理和角动量守恒定律

对某一点 O , 如果质点受到力矩 \mathbf{M} 的作用, 则质点相对该点的角动量 \mathbf{L} 发生变化, 而且有

$$\frac{d\mathbf{L}}{dt} = \mathbf{M}$$

如果质点受到的对某一点的合力矩保持为零, 则质点运动相对该点的角动量保持不变:

$$\mathbf{M} = 0 \Rightarrow \mathbf{L} = \text{常矢量}$$

角动量定理和角动量守恒定律对质点系同样适用。在质点系情况下, \mathbf{M} 是质点系受到的相对某一点的合外力矩 (是外力力矩的矢量和, 而不是合外力之力矩, 下同), \mathbf{L} 是质点系相对该点的总角动量。质点系内部相互作用力的力矩矢量和为零。

五、质心和质心参考系

1. 质心

对质点系或质量连续分布的物体 (可以是几个物体), 定义其质心位矢 \mathbf{r}_c 为

$$\mathbf{r}_c = \frac{\sum_i m_i \mathbf{r}_i}{\sum_i m_i} \quad \text{或} \quad \mathbf{r}_c = \frac{\int \mathbf{r} dm}{\int dm}$$

地面附近质量分布范围不是太大的系统, 其质心与重心重合。

2. 质心运动定理

合外力 \mathbf{F} 作用在总质量为 m 的质点系上, 引起质点系运动状态发生变化。相应地, 质心运动状态发生变化。质心的运动相当于质量为 m 的质点受到力 \mathbf{F} 的作用。

$$\mathbf{F} = m\mathbf{a}_c$$

如果 $\mathbf{F} = 0$, 则 $\mathbf{v}_c = \text{常矢量}$ 或 $\mathbf{v}_c = 0$ 。

3. 质心系

质心系: 质点的质心在其中静止的平动参考系。

在质心系中, 质点系的总动量恒为零:

$$\mathbf{P} = 0$$

所以, 质心系也称为零动量参考系。

在质心系中, 质点系所受外力对质心的合力矩等于质点系对质心的角动量

的变化率。

在质心系中,当质点系所受外力对质心的合力矩恒等于零时,质点系对质心的角动量守恒,而不强求质心系一定是惯性系。

六、机械能守恒定律

1. 力的功和动能定理

力 \mathbf{F} 的作用点(如质点)发生位移 $d\mathbf{r}$ 时,做功为

$$dA = \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$$

在有限的过程中,质点由状态 a 运动到状态 b ,力 \mathbf{F} 做功为

$$A_{ab} = \int_a^b \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$$

力的功与质点运动过程有关。

合力的功等于各分力的功的代数和。

质点的动能定理:质点从状态 a 变化到状态 b 的过程中,质点动能的增加量等于外力做功,即

$$A_{ab} = E_{kb} - E_{ka}$$

质点系的动能定理:质点系从状态 a 变化到状态 b 的过程中,质点系总动能的增加量等于外力做功和质点间内力做功的和,即

$$A_{\text{外}ab} + A_{\text{内}ab} = E_{kb} - E_{ka}$$

2. 保守力的功与势能

做功只与状态的变化有关,而与过程无关的力,称为保守力:

$$\oint \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = 0$$

定义状态函数——势能,使得在过程 $a \rightarrow b$ 中,保守力的功等于系统势能的减少量:

$$A_{\text{保}ab} = E_{pa} - E_{pb}$$

引力势能(取 $r = \infty$ 处为势能零点):

$$E_p = -G \frac{m_1 m_2}{r}$$

重力势能(取地面上方 $y = a$ 处为势能零点):

$$E_p = mg(y - a)$$

弹性势能(取弹簧相对于原长其长度改变为 x_0 时势能为零):

$$E_p = \frac{1}{2}kx^2 - \frac{1}{2}kx_0^2$$

由势能求保守力:

$$F_l = -\frac{dE_p}{dl}$$

3. 功能原理

质点系从状态 a 变化到状态 b 的过程中,质点系机械能的增加量等于外力做功和质点间非保守内力做功的和,即

$$A_{\text{外}ab} + A_{\text{非保守内}ab} = E_b - E_a$$

4. 机械能守恒定律

在一过程中,如果外力不作功($A_{\text{外}} \equiv 0$),也没有非保守内力做功($A_{\text{非保守内}} \equiv 0$),则系统的机械能保持不变:

$$E \equiv \text{常量}$$

七、质点在有心力场中的运动

1. 有心力场中质点轨迹的微分方程

以力心为原点建立平面极坐标系,设质量为 m 的质点受到的力为 $F(r)$,则质点运动的径向微分方程为

$$m\left(\frac{d^2r}{dt^2} - r\omega^2\right) = F(r)$$

式中: $\omega = \frac{d\theta}{dt}$ 是质点位矢的旋转角速度。

质点的角动量 L 是一个守恒量

$$L = mr\omega$$

引入新的变量 $R = 1/r$,可以得到质点运动轨迹的微分方程

$$\frac{d^2R}{d\theta^2} + R = -\frac{m}{L^2} \frac{1}{R^2} F$$

2. 质点在万有引力作用下的运动

在力心质量为 M 的万有引力场中

$$F = -G \frac{Mm}{r^2} = -GMmR^2$$

质点轨迹的微分方程为

$$\frac{d^2R}{d\theta^2} + R = G \frac{Mm^2}{L^2}$$

由此可以解出质点的轨迹为

$$r = \frac{p}{1 + e \cos(\theta - \theta_0)}$$

其中

$$p = \frac{L^2}{GMm^2} \quad e = \sqrt{1 + \frac{2L^2 E}{G^2 M^2 m^3}}$$

E 是系统的总机械能(是守恒量)。

当 $\theta = \theta_0$ 时, r 取得最小值, 对应于轨道的近心点。如果当初建立坐标系时取力心至近心点的连线为极轴方向, 即 $\theta_0 = 0$, 那么质点的轨迹方程就是

$$r = \frac{p}{1 + e \cos\theta}$$

(1) 当 $E > 0$ 时, $e > 1$, 质点的运动轨迹是双曲线;

(2) 当 $E = 0$ 时, $e = 1$, 质点的运动轨迹是抛物线;

(3) 当 $E = -\frac{G^2 M^2 m^3}{2L^2}$ 时, $e = 0$, 质点做圆周运动, 半径为

$$r = p$$

(4) 当 $-\frac{G^2 M^2 m^3}{2L^2} < E < 0$ 时, $0 < e < 1$, 质点的轨迹为椭圆, e 是偏心率。

质点的近心距离 $r_{\min} = \frac{p}{1+e}$, 远心距离 $r_{\max} = \frac{p}{1-e}$; 椭圆的半长轴 $a =$

$$\frac{r_{\min} + r_{\max}}{2}, \text{半短轴 } b = \sqrt{r_{\min} r_{\max}}。$$

八、刚体的定轴转动

1. 定轴转动定律

定轴转动的刚体受到对转轴的合力矩 M 作用时, 刚体的转动状态发生变化, 产生角加速度 β , 且

$$M = J\beta$$

2. 转动惯量

刚体对轴的转动惯量为

$$J = \sum_i m_i r_i^2 \text{ 或 } J = \int r^2 dm$$

刚体对轴的转动惯量受刚体与轴的相对位置、刚体的质量密度和总质量、刚体的形状和大小等因素的影响。这里的“轴”不一定是定轴转动的“转轴”。

平行轴定理: 设总质量为 m 的刚体对过质心 C 的一轴(质心轴)的转动惯量为 J_C , 另一轴与质心轴平行, 相距为 d , 那么刚体对该轴的转动惯量 J 为

$$J = J_C + md^2$$

垂直轴定理: 设平面刚体所在平面内有两个相互垂直的轴 X 和 Y , 另有一轴 Z 过它们的交点并垂直于刚体平面, 则刚体对这三轴的转动惯量间满足关系

$$J_Z = J_X + J_Y$$

3. 力矩的功和动能定理

力矩的功: 力作用在刚体上, 使刚体转动 $d\theta$ 的角度, 力做功可以用力矩表示为 $dA = Md\theta$, 称为力矩做功。在有限过程中, 力矩做功为

$$A = \int_{\theta_1}^{\theta_2} Md\theta$$

动能定理: 力改变刚体的运动状态, 这体现为力矩的功与刚体转动动能的改变量相等, 即

$$A = \frac{1}{2}J\omega_2^2 - \frac{1}{2}J\omega_1^2$$

4. 机械能守恒定律

刚体的重力势能:

$$E_p = mgh_c$$

式中: h_c 是刚体质心(重心)相对重力势能零点的高度。

机械能守恒定律: 含有刚体的系统, 在运动过程中如果只有保守内力做功, 则系统的机械能守恒。

如果刚体不是定轴转动, 而是绕平动轴转动, 则刚体动能含两部分, 一部分为刚体的转动动能, 另一部分为刚体的平动动能。

5. 角动量守恒

定轴转动的刚体, 如果所受合外力矩 $M \equiv 0$, 则刚体对转轴的角动量 $L = (J\omega) \equiv \text{常量}$ 。

设一轴过刚体质心(质心轴), 刚体对该轴的角动量为 J_C ; 另有一轴, 与质心轴平行, 质心对该轴的角动量为 J_0 。那么, 刚体对该轴的角动量, 等于 J_C 与 J_0