

21世纪高等教育规划教材

# 物理学 学习指导书

XBE 满峰泉 主编



西南交通大学出版社  
[Http://press.swjtu.edu.cn](http://press.swjtu.edu.cn)

21世纪高等教育规划教材

# 物理学学习指导书

主编 满峰泉

副主编 卢振亮 王绪安 纪延俊

西南交通大学出版社

• 成都 •

图书在版编目(CIP)数据

物理学学习指导书/满峰泉主编. —成都:西南交通大学出版社, 2007. 12

21世纪高等教育规划教材

ISBN 978-7-81104-773-8

I. 物… II. 满… III. 物理学—高等学校—教材  
IV. 04

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2007)第 180186 号

21 Shiji Gaodeng Jiaoyu Guihua Jiaocai

21世纪高等教育规划教材

物理学学习指导书

Wulixue Xuexi Zhidaoshu

主编 满峰泉

\*

责任编辑 张华敏

特邀编辑 高青松 翟瑾

封面设计 水木时代

西南交通大学出版社出版发行

(成都市二环路北一段 111 号 邮政编码:610031 发行部电话:028-87600564)

<http://press.swjtu.edu.cn>

北京广达印刷有限公司印刷

\*

成品尺寸: 170 mm×228 mm 印张: 12

字数: 214 千字

2007 年 12 月第 1 版 2007 年 12 月第 1 次印刷

ISBN 978-7-81104-773-8

定价: 26.00 元

版权所有 盗版必究 举报电话: 028-87600562

# 前　　言

为了帮助使用刘克哲先生主编的《物理学》(第二版)作为教材的读者更好地掌握教材的主要内容,达到教材规定的基本要求,滨州学院物理与电子科学系的教师编写了这本学习指导书。

本书是按照教材的顺序编写的,每章都由目的与要求、基础知识、难点分析和典型例题四部分组成,在知识体系、内容取舍、文字表述以及例题的选取等方面更趋于完善;同时,本书在明确课程的基本要求、正确理解和掌握基本概念和基本规律、了解解题的基本方法和步骤方面,将起到一定的指导作用。在使用本书的过程中,读者可根据自己的具体情况加以参考。当然,任何指导书都不能代替读者个人的独立思考和刻苦学习,要学好物理学,必须深入钻研、多做多练,丰硕的果实只能来自辛勤的劳动。

本书反映了编者在教学中的一些经验和体会,同时也汲取了相关物理学教学参考书中的精髓,以便使学生在学习过程中能尽量少走弯路,从而达到更好地领会教材、更进一步掌握知识的目的。书中涉及的大量问题,或者来自答疑时学生的提问,或者从学生的提问中得到启发,进一步推想出来的,所以,本书若能对在校学生的学习和教授此课程的教师有参考价值的话,编者将感到十分欣慰。同时,由于编者水平有限,书中一定会有不少缺点和错误,希望读者批评指正。

在本书的编写过程中,曾得到过我系多位教师的指点和帮助,在此表示深深的谢意!

满峰泉

2007年11月

# 目 录

第一章	质点的运动	(1)
第二章	机械能守恒定律	(18)
第三章	动量守恒定律	(29)
第四章	角动量守恒定律	(44)
第五章	刚体和流体	(52)
第六章	振动和波动	(66)
第七章	狭义相对论	(82)
第八章	气体的基本性质	(88)
第九章	电荷和静电场	(97)
第十章	电流和恒磁场	(116)
第十一章	电与磁的相互作用及相互联系	(131)
第十二章	电路和磁路	(142)
第十三章	波动光学	(151)
第十四章	波与粒子	(161)
第十五章	电子的自旋和原子的壳层结构	(168)
第十六章	热力学与统计物理学概述	(174)
第十七章	原子核和粒子	(181)
参考文献		(186)

# 第一章 质点的运动

## 一、目的与要求

- (1) 深刻理解描述质点运动及运动变化的基本物理量;掌握位置矢量、位移、速度、加速度的定义和性质,明确其矢量性、相对性和瞬时性。
- (2) 熟练掌握质点运动学两类问题,即用微分法由已知的运动学方程求速度、加速度;用积分法由已知的速度或加速度求质点的运动学方程。
- (3) 熟悉并掌握在几种常见坐标系(直角坐标系、自然坐标系、极坐标系)下速度、加速度的表达形式。
- (4) 掌握圆周运动的角量表示及角量与线量间的关系。
- (5) 掌握速度、加速度变换式,并会运用变换式求解质点相对运动类问题。
- (6) 准确理解牛顿运动定律的基本内容,熟练掌握用隔离法分析物体受力和解题的基本思路。

## 二、基础知识

### 1. 质点和参考系

- (1) 质点:没有大小及形状,而只有一定质量的理想物体。
- (2) 参考系:描述物体运动时作为参考物的物体或物体群。
- (3) 坐标系:为了定量描述质点的运动状态,需在参考系内建立与之保持相对静止的坐标系。常见的有直角坐标系、自然坐标系和极坐标系。

### 2. 描述质点运动的物理量

- (1) 位置矢量:从坐标原点引向质点所在位置的有向线段,用  $\vec{r}$  表示。

在直角坐标系中:

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

- (2) 运动方程:反映质点的位置矢量随时间变化的关系式,用  $\vec{r} = \vec{r}(t)$  表示。

在直角坐标系中:

$$\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$$

分量式(也称标量式):

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases}$$

在自然坐标系中：

$$S = S(t)$$

(3) 位移：由质点的始态位置指向末态位置的有向线段，用  $\vec{\Delta r}$  表示。

$$\vec{\Delta r} = \vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)$$

在直角坐标系中：

$$\vec{\Delta r} = \Delta x \vec{i} + \Delta y \vec{j} + \Delta z \vec{k}$$

(4) 路程：质点运动过程中所经轨迹的长度，是标量，用  $\Delta S$  表示。

一般情况下： $|\vec{\Delta r}| \neq \Delta S$

(5) 速度：质点位矢对时间的一阶导数，即

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

在直角坐标系中：

$$\vec{v} = v_x \vec{i} + v_y \vec{j} + v_z \vec{k} = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k}$$

速度的大小是速率，是标量，且有

$$v = |\vec{v}| = \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right| = \frac{dS}{dt}$$

(6) 加速度：质点速度对时间的一阶导数或位矢对时间的二阶导数，即

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}$$

在直角坐标系中：

$$\begin{aligned} \vec{a} &= a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k} = \frac{dv_x}{dt} \vec{i} + \frac{dv_y}{dt} \vec{j} + \frac{dv_z}{dt} \vec{k} \\ &= \frac{d^2x}{dt^2} \vec{i} + \frac{d^2y}{dt^2} \vec{j} + \frac{d^2z}{dt^2} \vec{k} \end{aligned}$$

在自然坐标系中：

$$\vec{a} = \vec{a}_\tau + \vec{a}_n = a_\tau \vec{\tau}_0 + a_n \vec{n}_0 = \frac{dv}{dt} \vec{\tau}_0 + \frac{v^2}{\rho} \vec{n}_0$$

式中， $\rho$  为曲率半径； $\vec{\tau}_0$  为切向单位矢量； $\vec{n}_0$  为法向单位矢量。

### 3. 牛顿运动定律

(1) 牛顿第一定律：任何物体都要保持静止或匀速直线运动状态，直到有外力迫使它改变这种状态为止。

(2) 牛顿第二定律：质点所获得的加速度  $\vec{a}$  的大小与它所受合外力  $\vec{F}$  大小成正比，与质点质量  $m$  成反比， $\vec{a}$  的方向与合外力  $\vec{F}$  的方向相同。

数学表达式为

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

$$\text{在直角坐标系中: } \begin{cases} F_x = ma_x = m \frac{dv_x}{dt} = m \frac{d^2x}{dt^2} \\ F_y = ma_y = m \frac{dv_y}{dt} = m \frac{d^2y}{dt^2} \\ F_z = ma_z = m \frac{dv_z}{dt} = m \frac{d^2z}{dt^2} \end{cases}$$

$$\text{自然坐标系中: } \begin{cases} F_n = ma_n = m \frac{v^2}{\rho} \\ F_\tau = ma_\tau = m \frac{dv}{dt} \end{cases}$$

(3) 牛顿第三定律: 当物体 A 以力  $\vec{F}_{AB}$  作用于物体 B 时, 物体 B 也必定同时以力  $\vec{F}_{BA}$  作用于物体 A,  $\vec{F}_{AB}$  与  $\vec{F}_{BA}$  大小相等, 方向相反, 共处于同一直线上, 即

$$\vec{F}_{AB} = -\vec{F}_{BA}$$

牛顿运动定律成立的条件: ① 惯性系; ② 宏观低速运动。

#### 4. 力学中常见的几种力

(1) 万有引力: 宇宙中一切有质量的物体之间的相互作用力。其大小为

$$F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$$

式中,  $m_1, m_2$  分别表示两物体的质量;  $r$  为物体间的中心距离。

(2) 重力: 本质上归结于万有引力, 即

$$G = mg$$

(3) 弹性力: 包括拉力、支持力等, 本质上归结为电磁相互作用。胡克定律为

$$F = -kx$$

(4) 摩擦力: 本质上归结为电磁相互作用, 包括滑动摩擦力和静摩擦力, 即

$$f_{\text{滑}} = \mu_{\text{滑}} N, \quad 0 \leq f_{\text{静}} \leq \mu_{\text{静}} N$$

#### 5. 应用牛顿运动定律解题的基本步骤

(1) 看清题意, 明确研究对象。

(2) 找出已知量与未知量之间的关系。

(3) 建立适当的坐标系, 列方程, 求解。

#### 6. 相对运动和伽利略变换

(1) 运动的相对性: 对同一物体运动的描述, 随着参考系选择的不同一般是不同的。

(2) 伽利略速度变换式: 两个相互平动运动的坐标系中的运动速度具有如下关系, 即

$$\vec{v} = \vec{v}' + \vec{u}$$

这里  $\vec{v}, \vec{v}', \vec{u}$  分别代表绝对速度、相对速度和牵连速度。

### 三、难点分析

#### 1. 关于矢量性

(1) 注意区分矢量  $\vec{A}$  的增量的模  $|\Delta\vec{A}| = |\vec{A}_2 - \vec{A}_1|$  和模的增量  $\Delta A = |\vec{A}_2| - |\vec{A}_1|$ 。在运动学中要区分:

位矢的增量的模  $|\Delta\vec{r}| = |\vec{r}_2 - \vec{r}_1|$

位矢的模的增量  $\Delta r = |\vec{r}_2| - |\vec{r}_1|$

速度的增量的模  $|\Delta\vec{v}| = |\vec{v}_2 - \vec{v}_1|$

速度的模的增量  $\Delta v = |\vec{v}_2| - |\vec{v}_1|$

两者的时间变化率也存在如下不同:

$$\left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right| \neq \frac{dr}{dt} \begin{cases} \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right| = v & \text{表示速度大小} \\ \frac{dr}{dt} = v_r & \text{表示位矢的模的变化率} \end{cases}$$

$$\left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right| \neq \frac{dv}{dt} \begin{cases} \frac{dv}{dt} = a_r & \text{表示切向加速度大小} \\ \left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right| = a & \text{表示加速度大小} \end{cases}$$

(2) 切忌将矢量与其模连等。例如,  $\Delta\vec{r} = 4\vec{i} + 2\vec{j} = 4.47$  (m) 就是一种错误的书写方式。

(3) 用矢量方法来描述物理规律, 其优越性在于:

① 具有鲜明的物理意义。

② 简洁的数学形式及对于各种坐标系保持不变的形式。具体运算时, 常将各矢量写成坐标分量式, 如一个做平面曲线运动的质点, 其加速度  $\vec{a}$  可表示为

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} = \frac{d^2 x}{dt^2} \vec{i} + \frac{d^2 y}{dt^2} \vec{j} = a_r \vec{\tau}_0 + a_n \vec{n}_0 = \frac{dv}{dt} \vec{\tau}_0 + \frac{v^2}{\rho} \vec{n}_0$$

#### 2. 关于瞬时性

在中学所遇到的物理量都是恒量, 如匀加速度(即  $\vec{a} = \text{常量}$ ), 恒力做功(即  $\vec{F} = \text{常量}$ ), 但大学物理中我们接触到的基本上都是变量, 如  $\vec{a} = \vec{a}(t)$ ,  $\vec{F} = \vec{F}(t)$  等, 因此, 必须应用微积分知识。

在运动学中,从运动方程求速度、加速度主要是求导的方法;从速度、加速度和初始条件求运动方程主要是用积分的方法。当被积函数的变量与积分元的变量不一致时,要通过恒等变换使得两者一致。例如,一质点的加速度  $a = 3 - 5x$ ,求其速度表达式。显然,若只是简单地写成如下形式

$$a = \frac{dv}{dt} = 3 - 5x$$

$$dv = adt = (3 - 5x)dt$$

是不能完成题目所求的。因为等式右边被积函数  $(3 - 5x)$  是  $x$  的函数,而积分变量是  $t$ ,为完成这个积分,需进行下面的恒等变换:

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

所以  $v dv = (3 - 5x) dx$

若设初始条件为  $x_0 = 0, v_0 = 0$ ,则有

$$\int_0^v v dv = \int_0^x (3 - 5x) dx$$

积分得

$$v = \sqrt{6x - 5x^2}$$

### 3. 关于自然坐标系

这里的关键是记住下面一组公式并能熟练应用:

$$\left\{ \begin{array}{l} v = \frac{dS}{dt} \\ a_t = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2 S}{dt^2} \\ a_n = \frac{v^2}{\rho} = \frac{v^2}{R} \quad (\text{圆周运动时}, \rho = R) \end{array} \right.$$

### 4. 关于牛顿运动定律的应用

(1) 牛顿定律只在惯性系中成立,如果所研究的问题是地面上运动的物体,一般可选地球为惯性系。确定研究对象后,正确地画出隔离体受力图,对研究对象的运动情况进行分析。

(2) 运用微积分处理力学问题。解决这类问题的关键有两点:其一是根据力函数的形式选择运动定律的形式;其二是正确地分离变量。

### 5. 关于相对性

明确伽利略公式变换中各量的物理含义,分清每个物理学量与观察者之间的关系,即要区分“牵连”、“相对”、“绝对”等物理量,同时注意公式运用的条件和范围。

#### 四、典型例题

**例 1-1** 已知某质点在  $t = 0$  时刻位于  $\vec{r}_0 = 2\vec{i} + 3\vec{j}$  (m) 点处, 且以初速  $\vec{v}_0 = 0$ , 加速度  $\vec{a} = 3\vec{i} + 4\vec{j}$  ( $\text{m/s}^2$ ) 运动。试求:

- (1) 质点在任意时刻的速度;
- (2) 质点的运动方程。

解

(1) 由题意可知,  $\frac{d\vec{v}}{dt} = 3\vec{i} + 4\vec{j}$ , 即

$$d\vec{v} = (3\vec{i} + 4\vec{j})dt$$

对其两边取积分有

$$\int_{\vec{v}_0}^{\vec{v}} d\vec{v} = \int_0^t (3\vec{i} + 4\vec{j})dt$$

所以, 质点在任意时刻的速度为

$$\vec{v} = 3ti + 4tj$$

(2) 由  $\vec{v} = 3ti + 4tj$  得

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = 3ti + 4tj$$

即

$$d\vec{r} = (3ti + 4tj)dt$$

对其两边取积分有

$$\int_{\vec{r}_0}^{\vec{r}} d\vec{r} = \int_0^t (3ti + 4tj)dt$$

即

$$\vec{r} = \frac{3}{2}t^2\vec{i} + 2t^2\vec{j} + \vec{r}_0$$

把  $\vec{r}_0 = 2\vec{i} + 3\vec{j}$  代入, 可得质点的运动方程为

$$\vec{r} = \left(\frac{3}{2}t^2 + 2\right)\vec{i} + (2t^2 + 3)\vec{j}$$

**例 1-2** 一质点沿  $x$  轴做直线运动, 其运动学方程为  $x = 4.5t^2 - 2t^3$ , 求:

- (1)  $1 \sim 2$  s 内质点的平均速度;
- (2)  $1$  s 末和  $2$  s 末的速度及加速度;
- (3) 第  $2$  s 内质点通过的路程。

解

(1) 由平均速度  $\bar{v} = \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t}$ , 在  $1 \sim 2$  s 内平均速度大小为

$$\bar{v} = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = \frac{(4.5t_2^2 - 2t_2^3) - (4.5t_1^2 - 2t_1^3)}{t_2 - t_1}$$

$$= \frac{(4.5 \times 2^2 - 2 \times 2^3) - (4.5 \times 1^2 - 2 \times 1^3)}{2 - 1}$$

$$= -0.5 \text{ (m/s)}$$

此平均速度的方向为指向  $x$  轴的负方向。

(2) 因  $x = 4.5t^2 - 2t^3$ , 所以

$$v = \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt}(4.5t^2 - 2t^3) = 9.0t - 6t^2$$

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2r}{dt^2} = \frac{d^2}{dt^2}(4.5t^2 - 2t^3) = 9.0 - 12t$$

当  $t = 1$  s 时,

$$v_1 = 9.0t_1 - 6t_1^2 = 9.0 \times 1 - 6 \times 1^2 = 3.0 \text{ (m/s)} \quad (x \text{ 轴正方向})$$

$$a_1 = 9.0 - 12t_1 = 9.0 - 12 \times 1 = -3.0 \text{ (m/s}^2\text{)} \quad (x \text{ 轴负方向})$$

当  $t = 2$  s 时,

$$v_2 = 9.0t_2 - 6t_2^2 = 9.0 \times 2 - 6 \times 2^2 = -6.0 \text{ (m/s)} \quad (x \text{ 轴负方向})$$

$$a_2 = 9.0 - 12t_2 = 9.0 - 12 \times 2 = -15.0 \text{ (m/s}^2\text{)} \quad (x \text{ 轴负方向})$$

(3) 由  $a_1 < 0, a_2 < 0$  可知, 质点做减速运动, 先求速度为 0 的时间, 由

$$v = \frac{dx}{dt} = 0 = 9.0t - 6t^2$$

得  $t_1 = 1.5$  s,  $t_2 = 0$  s, 则  $t_1 = 1.5$  s 即为所求。这说明, 在 1.5 s 时刻前后, 质点的运动方向在改变, 于是, 在  $1 \sim 1.5$  s 内, 质点向  $x$  轴正方向运动, 则

$$\Delta x_{1 \sim 1.5} = x_{1.5} - x_1 = (4.5 \times 1.5^2 - 2 \times 1.5^3) - (4.5 \times 1^2 - 2 \times 1^3)$$

$$= 0.875 \text{ (m)}$$

在  $1.5 \sim 2$  s(即第 2 s 内的后半秒)内, 质点向  $x$  轴负方向运动, 则

$$|\Delta x_{1.5 \sim 2}| = |x_2 - x_{1.5}| = |(4.5 \times 2^2 - 2 \times 2^3) - (4.5 \times 1.5^2 - 2 \times 1.5^3)|$$

$$= 1.375 \text{ (m)}$$

于是, 第 2 s 内质点通过的路程为

$$\Delta x_{1 \sim 2} = \Delta x_{1 \sim 1.5} + |\Delta x_{1.5 \sim 2}| = 2.25 \text{ (m)}$$

**例 1-3** 已知某质点的运动方程为  $\vec{r} = 2\vec{i} + (3t^2 + 4)\vec{j}$  (m), 试求:

- (1)  $t = 1$  s 时切向加速度和法向加速度的大小;
- (2)  $t = 1$  s 时的曲率半径。

解

(1) 因为

$$\vec{r} = (2t)\vec{i} + (3t^2 + 4)\vec{j}$$

则质点在任意时刻的速度和加速度分别为

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = 2\vec{i} + 6t\vec{j}, \quad \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = 6\vec{j}$$

即得质点在任意时刻速度的大小,速率

$$v = \sqrt{2^2 + (6t)^2} = 2\sqrt{1 + 9t^2}$$

于是质点在任意时刻切向加速度的大小为

$$a_t = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt}(2\sqrt{1 + 9t^2}) = \frac{18t}{\sqrt{1 + 9t^2}}$$

由此可知,质点在 1 s 时切向加速度的大小为

$$a_t = \frac{18}{\sqrt{1 + 9}} = 5.69 \text{ (m/s}^2)$$

则质点在  $t = 1$  s 时法向加速度的大小为

$$a_n = \sqrt{a^2 - a_t^2} = \sqrt{6^2 - 5.69^2} = 1.91 \text{ (m/s}^2)$$

(2) 因为质点在  $t = 1$  s 时的速度的大小为

$$v = 2\sqrt{1 + 9 \times 1^2} = 2\sqrt{10} \text{ (m/s)}$$

所以,  $t = 1$  s 时的曲率半径为

$$R = \frac{v^2}{a_n} = \frac{40}{1.91} = 21 \text{ (m)}$$

**例 1-4** 已知雨滴下落过程中受到的阻力为  $f = kSv^2$ , 式中  $k$  为比例常数,  $S$  为雨滴的横截面积,  $v$  为雨滴在任意时刻的下落速度, 试比较小雨滴和大雨滴在空气中下落时, 哪一个下落得快?

解 雨滴在空气中下落时仅受重力和空气阻力的作用, 如图 1-1 所示, 由牛顿第二定律得

$$mg - kSv^2 = m \frac{dv}{dt}$$

$$\text{由此微分方程可得 } v = \frac{\sqrt{\frac{mg}{kS}}(1 - e^{-2\sqrt{\frac{kSg}{m}}t})}{1 - e^{-2\sqrt{\frac{kSg}{m}}t}}$$

于是

$$v_{\max} = \sqrt{\frac{mg}{kS}}$$

而实际上, 随着雨滴速度的增大, 阻力从零开始不断增加, 直到与重力平衡, 此后雨滴将做匀速直线下落, 此时雨滴达到最大速度, 则

$$mg = kSv_{\max}^2, \quad v_{\max} = \sqrt{\frac{mg}{kS}}$$

设雨滴的半径为  $R$ , 密度为  $\rho$ , 则  $S = \pi R^2, m = \frac{4}{3}\rho\pi R^3$ , 代入上式可得雨

滴下落的最大速度为  $v_{\max} = \sqrt{\frac{4\rho g R}{3k}}$ , 因此大雨滴下落得快。



图 1-1

**例 1-5** 若有一质点由静止开始, 从半径为  $a$  的光滑柱面的最高点自由下滑, 问质点滑到何处时离开圆柱面?

解 分析受力如图 1-2 所示, 由牛顿运动定律得

对法向有  $mg \cos \theta - N = m \frac{v^2}{a}$

对切向有  $mg \sin \theta = m \frac{dv}{dt}$

变换切向方程, 有

$$mg \sin \theta = m \frac{dv}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = m \frac{dv}{d\theta} \cdot \left( \frac{v}{a} \right)$$

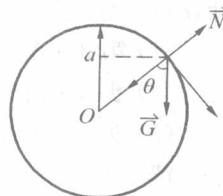


图 1-2

整理并积分, 有

$$\int_0^\theta (ag \sin \theta) d\theta = \int_0^v v dv$$

其中  $\theta = 0$  时,  $v = 0$ , 此时物体处于圆柱面的最高点;  $\theta = \theta$  时,  $v = v$ , 此时物体刚好与圆柱体脱离。所以上式积分可得

$$v^2 = 2ag(1 - \cos \theta)$$

将其代入法向方程, 并令  $N = 0$  (此时物体与圆柱体开始脱离), 可解得

$$\theta = \arccos\left(\frac{2}{3}\right)$$

**例 1-6** 一质点在平面上做曲线运动,  $t_1$  时刻位置矢量为  $\vec{r}_1 = -2\hat{i} + 6\hat{j}$ ,  $t_2$  时刻的位置矢量为  $\vec{r}_2 = 2\hat{i} + 4\hat{j}$ , 求:

- (1) 在  $\Delta t = t_2 - t_1$  时间内质点的位移矢量式;
- (2) 该段时间内位移的大小和方向;
- (3) 在坐标图上画出  $\vec{r}_1$ ,  $\vec{r}_2$  及  $\Delta\vec{r}$  (题中  $r$  以 m 计,  $t$  以 s 计)。

解

(1) 在  $\Delta t = t_2 - t_1$  时间内质点的位移矢量式为

$$\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 = (4\hat{i} - 2\hat{j}) \text{ (m)}$$

(2) 该段时间内位移的大小为

$$|\Delta\vec{r}| = \sqrt{4^2 + (-2)^2} = 2\sqrt{5} \text{ (m)}$$

该段时间内位移的方向与  $x$  轴的夹角为

$$\alpha = \arctan\left(\frac{-2}{4}\right) = -26.6^\circ$$

(3) 坐标图上的表示如图 1-3 所示。

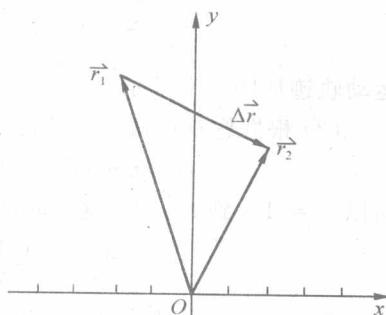


图 1-3

**例 1-7** 某质点做直线运动, 其运动方程为  $x = 1 + 4t - t^2$ , 其中  $x$  以 m 计,  $t$  以 s 计。求:

- (1) 第 3 s 末质点的位置;
- (2) 头 3 s 内的位移大小;
- (3) 头 3 s 内经过的路程。

解

- (1) 第 3 s 末质点的位置为

$$x(3) = 1 + 4 \times 3 - 3^2 = 4 \text{ (m)}$$

- (2) 头 3 s 内的位移大小为

$$x(3) - x(0) = 3 \text{ (m)}$$

- (3) 因为质点做反向运动时有  $v(t) = 0$ , 所以令  $\frac{dx}{dt} = 0$ , 即

$$4 - 2t = 0, \quad t = 2 \text{ s}$$

因此, 头 3 s 内经过的路程为

$$|x(3) - x(2)| + |x(2) - x(0)| = |4 - 5| + |5 - 1| = 5 \text{ (m)}$$

**例 1-8** 已知某质点的运动方程为  $x = 2t$ ,  $y = 2 - t^2$ , 式中,  $t$  以 s 计,  $x$  和  $y$  以 m 计。求:

- (1) 计算并图示质点的运动轨迹;
- (2) 求出  $t = 1$  s 到  $t = 2$  s 这段时间内质点的平均速度;
- (3) 计算 1 s 末和 2 s 末质点的速度;
- (4) 计算 1 s 末和 2 s 末质点的加速度。

解

(1) 由质点运动的参数方程  $x = 2t$ ,  $y = 2 - t^2$  消去时间参数  $t$ , 得质点的运动轨迹为

$$y = 2 - \frac{x^2}{4} \quad (x > 0)$$

运动轨迹如图 1-4 所示。

(2) 根据题意可得质点的位置矢量为

$$\vec{r} = (2t)\vec{i} + (2 - t^2)\vec{j}$$

所以,  $t = 1$  s 到  $t = 2$  s 这段时间内质点的平均速度为

$$\bar{v} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{\vec{r}(2) - \vec{r}(1)}{2 - 1} = 2\vec{i} - 3\vec{j} \text{ (m/s)}$$

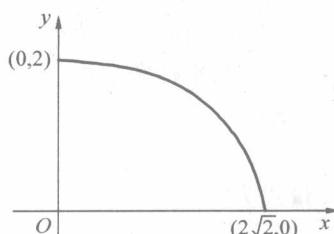


图 1-4

**例 1-9** 湖中有一小船, 岸边有人用绳子跨过离河面高  $H$  的滑轮拉船靠岸, 如图 1-5 所示, 设绳子的原长为  $l_0$ , 人以匀速  $\bar{v}_0$  拉绳, 试描述小船的运动。

解 建立坐标系如图 1-5 所示,按题意,初始时刻( $t = 0$ )滑轮至小船的绳长为  $l_0$ ,在此后某时刻  $t$ ,绳长减小到  $l_0 - v_0 t$ ,此时刻船的位置为  $x = \sqrt{(l_0 - v_0 t)^2 - H^2}$ ,这就是小船的运动方程,将其对时间求导,可得小船的速度为

$$v = \frac{dx}{dt} = -\frac{(l_0 - v_0 t)v_0}{\sqrt{(l_0 - v_0 t)^2 - H^2}} = -\frac{v_0}{\cos \alpha}$$

将其对时间再求导,可得小船的加速度为

$$a = \frac{dv}{dt} = -\frac{v_0^2 H^2}{\sqrt{[(l_0 - v_0 t)^2 - H^2]^3}} = -\frac{v_0^2 H^2}{x^3}$$

其中负号说明了小船的沿  $x$  轴的负向(即向岸靠拢的方向)做变加速直线运动,离岸越近( $x$  越小),加速度的绝对值越大。

**例 1-10** 大马哈鱼总是逆流而上,游到乌苏里江上游去产卵,游程中有时要跃上瀑布。这种鱼跃出水面的速度可达 32 km/h,它最高可跃上多高的瀑布?与人的跳高纪录相比如何?

解 鱼跃出水面的速度为  $v = 32 \text{ km/h} = 8.89 \text{ m/s}$ ,若竖直跃出水面,则跃出的高度为

$$h = \frac{v^2}{2g} = 4.03 \text{ (m)}$$

此高度和人的跳高纪录相比较,差不多是人所跳高度的两倍。

**例 1-11** 一人扔石子的最大出手速度为  $v_0 = 25 \text{ m/s}$ ,他能击中一个与他的手水平距离为  $L = 50 \text{ m}$ ,高为  $h = 13 \text{ m}$  处的目标吗?在这个距离上他能击中的最大高度是多少?

解 设抛射角为  $\theta$ ,则已知条件如图 1-6 所示,于是石子的运动方程为

$$\begin{cases} x = (v_0 \cos \theta)t \\ y = (v_0 \sin \theta)t - \frac{1}{2}gt^2 \end{cases}$$

可得石子的轨迹方程为

$$y = x \tan \theta - \frac{gx^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta}$$

假若石子在给定距离上能够击中目标,可令  $x = L$ ,此时有

$$y = L \tan \theta - \frac{gL^2}{2v_0^2 \cos^2 \theta}$$

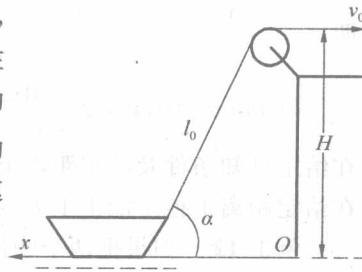


图 1-5

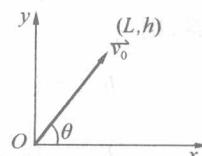


图 1-6

即

$$y = -\frac{gL^2}{2v_0^2} \tan^2 \theta + L \tan \theta - \frac{gL^2}{2v_0^2}$$

以  $\tan \theta$  为函数, 令  $\frac{dy}{d(\tan \theta)} = 0$ , 有  $\tan \theta = \frac{v_0^2}{gL}$ , 此时,  $\frac{d^2 y}{d(\tan \theta)^2} < 0$ , 即

在给定已知条件及给定距离上能够击中目标的最大高度为  $y_{\max} = 12.3$  m, 故在给定距离上他不能击上  $h = 13$  m 高度处的目标。

**例 1-12** 如果把两个物体 A 和 B 分别以初速度  $\vec{v}_{OA}$  和  $\vec{v}_{OB}$  抛出去,  $\vec{v}_{OA}$  与水平面的夹角为  $\alpha$ ,  $\vec{v}_{OB}$  与水平面的夹角为  $\beta$ , 如图 1-7 所示。试证明: 在任意时刻, 物体 B 相对于物体 A 的速度为常矢量。

**解** 两物体在忽略风力的影响之后, 将在一竖直面内做上抛运动, 则两物体的速度分别为

$$\vec{v}_A = (v_{OA} \cos \alpha) \vec{i} + (v_{OA} \sin \alpha - gt) \vec{j}$$

$$\vec{v}_B = (v_{OB} \cos \beta) \vec{i} + (v_{OB} \sin \beta - gt) \vec{j}$$

所以, 在任意时刻物体 B 相对于物体 A 的速度为

$$\vec{v}_B - \vec{v}_A = (v_{OB} \cos \beta - v_{OA} \cos \alpha) \vec{i} + (v_{OB} \sin \beta - v_{OA} \sin \alpha) \vec{j}$$

它是与时间无关的常矢量。

**例 1-13** 如果已测得上抛物体两次从两个方向经过两个给定点的时间, 即可测出该处的重力加速度。若物体沿两个方向经过水平线 A 的时间间隔为  $\Delta t_A$ , 而沿两个方向经过水平线 A 上方  $h$  处的另一水平线 B 的时间间隔为  $\Delta t_B$ 。设在物体运动的范围内重力加速度为常量, 试求该重力加速度的大小。

**解** 设抛出物体的初速度为  $v_0$ , 抛射角为  $\theta$ , 建立如图 1-8 所示的坐标系, 则

$$h_A = (v_0 \sin \theta) t_A - \frac{1}{2} g t_A^2$$

$$h_B = (v_0 \sin \theta) t_B - \frac{1}{2} g t_B^2$$

$$\text{所以 } t_A^2 - \frac{2v_0 \sin \theta}{g} t_A + \frac{2h_A}{g} = 0$$

$$t_B^2 - \frac{2v_0 \sin \theta}{g} t_B + \frac{2h_B}{g} = 0$$

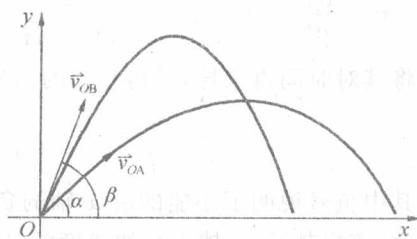


图 1-7

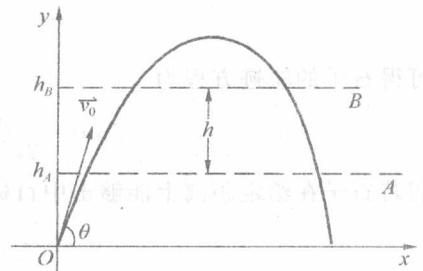


图 1-8