

大學物理學

$$F=ma$$

第二冊

編著者 李 怡 嚴

東華書局印行

大學物理學

第二冊

編 著 者

李 怡 嚴



參 與 執 筆 者

石 育 民	李 俊 弘	郭 義 雄
呂 錦 文	李 義 發	陳 振 益
李 正 雄	沈 樸	楊 鼎 彬

東華書局印行



版權所有・翻印必究

中華民國五十七年二月初版

中華民國六十八年一月七版

**大學
用書 大學物理學 (全四冊)**

第二冊 定價 新台幣七十元整
(外埠酌加運費滙費)

編著者	李	怡	嚴
發行人	卓	鑫	森
出版者	臺灣東華書局股份有限公司 臺北市博愛路一〇五號 電話：3819470 郵撥：6481		
印刷者	中 臺 印 刷 廠 臺中市公園路三十七號		

行政院新聞局登記證 局版臺業字第零柒貳伍號
(56038)

大學物理學

第二冊 目次

第七章 重力場.....405~442

- | | |
|--------------------|------------------|
| § 7-1 牛頓的重力定律 | § 7-2 重力場 |
| § 7-3 重力自身能 | § 7-4 重力場中的運動方程式 |
| § 7-5 刻卜勒第二定律 | § 7-6 刻卜勒第一定律 |
| § 7-7 刻卜勒第三定律 | § 7-8 對重力定律的討論 |
| § 7-9 質點在有心場內的運動軌道 | |

第八章 特殊相對論443~486

- | | |
|-----------------------|-----------------|
| § 8-1 問題的起源 | § 8-2 邁克遜-摩理實驗 |
| § 8-3 特殊相對論的基本假設 | § 8-4 愛因斯坦的時空結構 |
| § 8-5 相對論的運動效應和羅倫茲轉換式 | § 8-6 速度的轉換式 |
| § 8-7 相對論力學 | § 8-8 動量與能量的轉換式 |
| § 8-9 四維時空 | § 8-10 光錐 |
| § 8-11 特殊相對論的實驗根據 | |

第九章 熱動學.....487~540

- | | |
|------------------|-------------------|
| § 9-1 導論 | § 9-2 熱動學第零定律和溫度 |
| § 9-3 熱動學第一定律和內能 | § 9-4 理想氣體之性質 |
| § 9-5 熱的傳遞方式 | § 9-6 熱動學第二定律和可逆性 |
| § 9-7 卡諾循環和絕對溫度 | § 9-8 熵 |
| § 9-9 其他的熱動學坐標 | |

第十章 運動論和初步統計力學541~583

- | | |
|-----------|--------------|
| § 10-1 導論 | § 10-2 氣體運動論 |
|-----------|--------------|

2 大學物理學

- | | |
|------------------|------------------|
| § 10-3 統計系集 | § 10-4 波茲曼定律 |
| § 10-5 馬克士威爾速度分佈 | § 10-6 氣體分子的速率分佈 |
| § 10-7 能量等配定理 | § 10-8 熵與不規則性 |

第十一章 運動論與統計力學的應用.....584~614

- | | |
|---------------|------------------|
| § 11-1 布朗運動 | § 11-2 物質的比熱 |
| § 11-3 蒸發 | § 11-4 分子碰撞和自由路徑 |
| § 11-5 離子的導電性 | § 11-6 遷移現象 |
| § 11-7 表面張力 | |

第十二章 固體的性質615~667

- | | |
|-----------------|--------------|
| § 12-1 原子間的作用力 | § 12-2 結晶構造 |
| § 12-3 固體的比熱 | § 12-4 應力 |
| § 12-5 主應力及應力主軸 | § 12-6 應變及位移 |
| § 12-7 應力及應變的關係 | |

第十三章 流體的性質668~724

- | | |
|------------------|------------------|
| § 13-1 狀態方程式 | § 13-2 相的變化 |
| § 13-3 應力及應變率的關係 | § 13-4 流體靜力學 |
| § 13-5 穩恆流 | § 13-6 動量及角動量方程式 |
| § 13-7 能量方程式 | § 13-8 粘滯流體 |

第十四章 波 動.....725~778

- | | |
|-----------------------------|-------------------|
| § 14-1 行進波 | § 14-2 諧和行進波 |
| § 14-3 波動方程式 | § 14-4 線型重疊原理 |
| § 14-5 干涉與諧和駐波 | § 14-6 繩波 |
| § 14-7 在定長繩上的波動 | § 14-8 反射 |
| § 14-9 反射波與穿越波 | § 14-10 波動的能量關係 |
| § 14-11 介質的均勻性對諧和
行進波的影響 | § 14-12 近似單頻率的行進波 |
| § 14-13 羣速度 | |

第十五章 聲波的現象.....779~816

§ 15-1 聲波

§ 15-3 琴管的振動

§ 15-5 共振

§ 15-7 都卜勒效應

§ 15-2 聲波的干涉

§ 15-4 截面積變化之空氣柱的振動

§ 15-6 在固體與液體中的聲波

7

重 力 場

- § 7-1 牛頓的重力定律...406
- § 7-2 重力場...409
- § 7-3 重力自身能...418
- § 7-4 重力場中的運動方程式...420
- § 7-5 刻卜勒第二定律...424
- § 7-6 刻卜勒第一定律...425
- § 7-7 刻卜勒第三定律...435
- § 7-8 對重力定律的討論...436
- § 7-9 質點在有心力場內的運動軌道...436
- 習題七...441

7/12/80/02

古代的天文學家們經過長期的觀察與爭論，終於發現行星是繞太陽而運行的；但是，行星是以甚麼樣的軌道繞太陽而運行呢？更深入的疑問是，行星為什麼會繞太陽運行？刻卜勒 (Kepler) 分析布刺 (Tycho Brahe) 死後所遺下的許多對行星運動的觀測資料，終於歸納出他的三條定律，這三條定律完全地把行星運動描繪出來。對於第二個問題，一直到牛頓才得到解決，牛頓由他所建立的力學定律出發，再加上他個人的領悟以及對刻卜勒三大定律的分析，終於得到了結論，這就是著名的重力定律 (Gravitational law)。

§ 7-1 牛頓的重力定律

牛頓的重力定律是說：

任何兩質點 (Particle) 之間，在兩質點的連線上，皆有一種相互的吸引力，此力的大小與兩質點的質量乘積成正比，而與它們之間的距離平方成反比。

寫成數學形式為：

$$\mathbf{F}_{21} = -\mathbf{F}_{12} = -G \frac{m_1 m_2}{r^2} \hat{\mathbf{r}} \quad (7.1).$$

m_1 為質點 1 的質量， m_2 為質點 2 的質量， $\mathbf{F}_{12}$ 為質點 2 對 1 的引力， $\mathbf{F}_{21}$ 為質點 1 對 2 的引力， r 為兩質點間的距離， $\hat{\mathbf{r}}$ 為從質點 1 到質點 2 的單位向量 (Unit vector)。 G 為比例常數，稱為重力常數 (Gravitational constant)，經過實驗的決定，其值為 6.670×10^{-11} Newton-m²/kg²，或 6.670×10^{-8} dyne-cm²/g²。

在這裡我們要注意一點，這裡所謂的質量，與在第二章內所定義的慣性質量 (Inertial mass) 在物理意義上並不相同，我們特稱為重力質量 (Gravitational mass)，(7.1) 式可視為重力質量的定義。從物理意義上來說，重力質量可看成為一種產生重力的質點性質，就好像電荷 (Charge) 為產生靜電力 (Electrostatic force) 的質點性質一樣。很明顯的，這種意義，與慣性質量的意義截然不同。

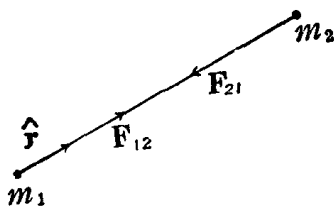


圖 7-1 兩質點間的重力相互作用

在牛頓發表重力定律時，兩種質量的意義並不明朗，在他的定律中，他指出的是慣性質量；因此這個定律，在物理意義上是否站得住腳，就要看重力質量是否能與慣性質量相等。

1906年伊特佛(Eötvös)對這個問題作了一個實驗，他的實驗裝置大致如圖(7-2)，他的原理是，假若每一物質的重力質量與慣性質量相等，則每一個在地球表面上的物質，皆有相同的重力加速度。因為物質所受的重力等於其慣性質量乘以重力加速度(牛頓第二定律)。所以

$$-G \frac{M_g m_g}{r^2} \hat{r} = m_{in} g,$$

M_g 為地球的重力質量， m_g ， m_{in} 分別為懸掛物的重力質量及慣性質量， g 為重力加速度。若 $m_g = m_{in}$ ，則

$$g = -G \frac{M_g}{r^2} \hat{r}, \quad (7.2)$$

所以每一種物質皆具有相同的重力加速度。

而由於地球的轉動，所引起的慣性離心加速度對各種懸掛物皆相同，因此，假若 $m_g = m_{in}$ ，則每一種不同的懸掛物，都有相同的平衡位置。

伊特佛從這個實驗上發現，在實驗的準確限度內，重力質量與慣性質量是相等的。近人狄克(Dicke)在1963年也做了另外一個實驗以解決這個問題，他的結論也是和伊特佛的相同，而且準確度更高。

因此，牛頓定律在意義上是更為清晰了。因為慣性質量與重力質量相等，所以我們以後一概以質量稱它。

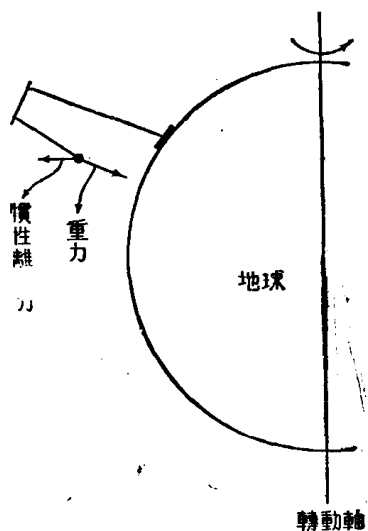


圖 7-2 伊特佛實驗的裝置情形，(其比例卻過分地誇張，這是一個過分簡化的圖。)

由(7.2)式可看出, 具有任何質量的質點, 只要對質量為 M 的質點等距離, 則所受的加速度的大小都相同。這是廣義相對論 (General Relativity) 的基本出發點之一。愛因斯坦以為, 既然任何質點在重力的影響下皆有相同的加速度, 我們可以不必說“這質點是因受重力而產生加速度”, 而說“空間在質點 M 的影響下, 具有使任何質點產生加速度

$$\mathbf{g} = -G \frac{M}{r^2} \hat{\mathbf{r}} \quad (7.3)$$

的性質”。這是處理重力現象的另一觀點。

我們再回頭來討論(7.1)式。假若有一物體, 其質量密度為 $\rho(\mathbf{r})$, 則對質量為 m 的質點的吸引力有多少呢? 我們將這物體分成很多小體積 ΔV_i , 這些體積小至可被看成質點, 因此, 第 i 個小體積, 可看成質量為 $\rho\Delta V_i$ 的質點, 由圖(7-3)可知, $\rho\Delta V_i$ 對 m 的引力為:

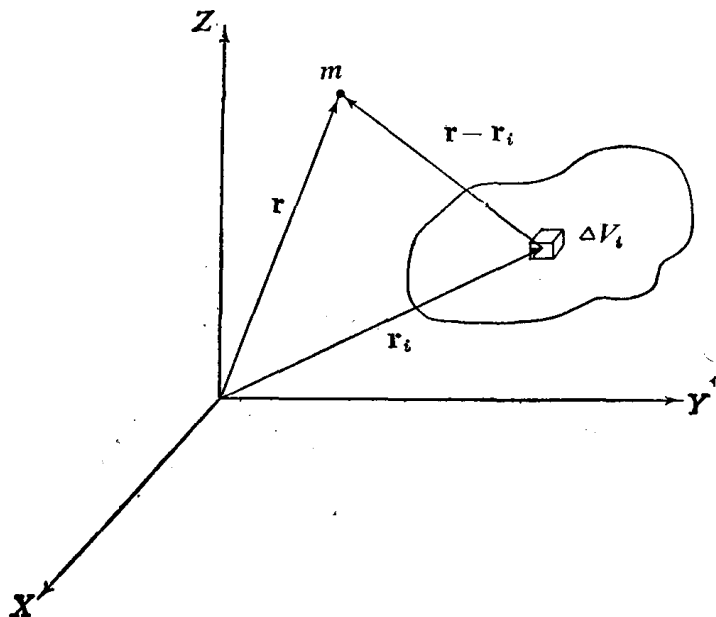


圖 7-3 質點 m 與物體中的小體積 ΔV_i 之位置關係。

$$-G \frac{m \rho(\mathbf{r}_i) \Delta V_i}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_i|^2} \cdot \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}_i}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_i|},$$

所以, m 所受的總重力為各小體積對它的重力之向量和,

$$\mathbf{F} = \sum_i -G \frac{m \rho(\mathbf{r}_i)}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}_i|^3} (\mathbf{r} - \mathbf{r}_i) \Delta V_i. \quad (7.4)$$

因 ΔV_i 甚小, 故(7.4)式可被寫成

$$\mathbf{F} = -Gm \int_{V'} \frac{\rho(\mathbf{r}') (\mathbf{r} - \mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^3} dV',$$

$\mathbf{r}'$ 為物體內各點的位置向量。

假若, 有質量密度分別為 $\rho_1(\mathbf{r}_1)$ 及 $\rho_2(\mathbf{r}_2)$ 的兩個物體, 則它們之間的重力為

$$\mathbf{F}_{12} = -\mathbf{F}_{21} = -G \int_{V_2} \rho(\mathbf{r}_2) dV_2 \int_{V_1} \frac{\rho(\mathbf{r}_1)}{|\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2|^3} (\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2) dV_1, \quad (7.5)$$

$\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2$ 分別為兩物體內各點的位置向量, $\mathbf{F}_{12}$ 為物體 2 對 1 的吸引力, $\mathbf{F}_{21}$ 為物體 1 對 2 的吸引力。

§ 7-2 重力場

牛頓的重力定律, 在因果關係(Causality relation)上有些不恰當的地方; 因為它假定, 兩質點不要任何媒介即可發生作用, 此稱為超距作用(Action at a distance)。為了避免這個不恰當的假定, 我們換一個出發點來描述重力現象。

當質量為 m 的質點被放在空間內的一點時, 我們稱質點 m 在空間內造成一個重力場 (Gravitational field), 而這重力場對任何別的質點 m' 都有作用力, 也就是說, 質點 m 以重力場為媒介, 與 m' 交換能量。假如 m' 所受的力為 $\mathbf{F}$, 則我們稱, 在 m' 所在的地點的重力場強度 (Gravitational Field intensity) 為:

$$\mathbf{E} = \frac{\mathbf{F}}{m'}. \quad (7.6)$$

由(7.6)式可知,在重力場中的一點,單位質量所受的重力就是那一點的重力場強度。

如果 m' 離 m 的距離為 r ,則由重力定律, m' 所受到的重力為

$$\mathbf{F} = -G \frac{mm'}{r^3} \mathbf{r},$$

$\mathbf{r}$ 為由 m 到 m' 的位置向量。

所以離 m 為 r 之點的重力場強度為:

$$\mathbf{E} = -G \frac{m}{r^3} \mathbf{r}. \quad (7.7)$$

在 C.G.S. 單位制中, $\mathbf{E}$ 的單位為達因/克。

由(7.6)式又可以知道,假若有一重力場,其重力場強度為 $\mathbf{E}$,而質點 m' 不影響這重力場,則 m' 所受的重力為:

$$\mathbf{F} = m' \mathbf{E}. \quad (7.8)$$

在這種觀點下,我們不必直接去看質點與質點間的作用,整個牛頓重力定律可被(7.7)式與(7.8)式所取代。(7.7)式表示質量 m 所產生的重力場,而(7.8)式是描述質點 m' 與重力場的交互作用。

由(7.7)式,我們立刻可以得到下述的性質:

$$\nabla \times \mathbf{E} = 0, \quad (7.9)$$

將(7.9)式的兩邊,同時對小面積 $d\mathbf{S}$ 作純量乘積(見圖(7-4)),然後對面積 S 積分,則得

$$\int_S (\nabla \times \mathbf{E}) \cdot d\mathbf{S} = 0. \quad (7.10)$$

由斯鐸克定理 (Stoke's theorem)

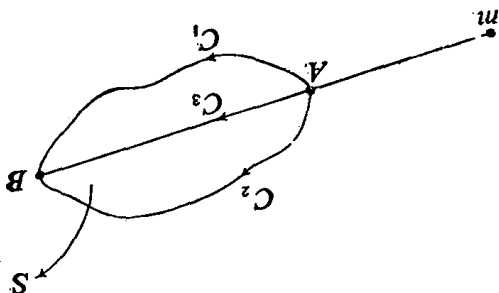


圖 7-4 由 A 點到 B 點可經由三種不同路徑 C_1, C_2, C_3 。 S 為 C_1, C_2 所圍成的面積。

7·10) 式的左邊，可寫成沿面積 S 的邊界 C 作線積分 (參看附錄丙)：(故

$$\int_S (\nabla \times \mathbf{E}) \cdot d\mathbf{S} = \oint_C \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = 0, \quad (7.11)$$

(7·11)式可被化成

$$\int_{C_1} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} - \int_{C_2} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = 0,$$

所以

$$\int_{C_1} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = \int_{C_2} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l}. \quad (7.12)$$

(7·12)式的左邊，為將單位質量由 A 點沿着 C_1 的路徑移到 B 點，重力場所作的功，右邊為沿着 C_2 時所作的功；所以我們得到一個結論，將單位質量的質點由 A 點移到 B 點時，重力場所作的功與所走的路徑無關。

最簡單的計算法，是沿着直線路徑 C_3 ，則所作的功為

$$\begin{aligned} W_{A \rightarrow B} &= \int_A^B \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r} = - \int_{r_A}^{r_B} \frac{Gm}{r^2} dr = \frac{Gm}{r} \Big|_{r_A}^{r_B} \\ &= \left(-\frac{Gm}{r_A} \right) - \left(-\frac{Gm}{r_B} \right). \end{aligned} \quad (7.13)$$

由(7.13)式可看出, $W_{A \rightarrow B}$ 只與兩端點的位置有關。如果 $r_B \rightarrow \infty$, 則

$$W_{A \rightarrow \infty} = \left(-\frac{Gm}{r_A} \right).$$

$W_{A \rightarrow \infty}$ 為將單位質量, 由 A 點移至無窮遠點, 重力場所作的功。我們定義 $W_{A \rightarrow \infty}$ 為 A 點的重力位 (Gravitational potential) $\phi(A)$ 與 ∞ 點的重力位 $\phi(B)$ 之差,

$$\phi(A) - \phi(\infty) = W_{A \rightarrow \infty} = \left(-\frac{Gm}{r_A} \right). \quad (7.14)$$

(7.14)式為重力位的定義。假設 $\phi(\infty) = 0$, 即定 ∞ 點為重力位的基準點, 則在 A 點的重力位為

$$\phi(A) = -\frac{Gm}{r_A}, \quad (7.15)$$

而(7.13)式可被寫成

$$W_{A \rightarrow B} = \phi(A) - \phi(B). \quad (7.16)$$

假若將質量為 m' 的質點從 A 移到 B , 則重力場所作的功, 由(7.16)式得知為

$$\begin{aligned} U_{A \rightarrow B} &= m' W_{A \rightarrow B} = m' \phi(A) - m' \phi(B) \\ &= U(A) - U(B). \end{aligned} \quad (7.17)$$

$m' \phi(A)$, $m' \phi(B)$ 分別稱為 m' 在 A 點及 B 點所具有的重力位能 (Gravitational potential energy)。由(7.15)式得知, 在 A 點的重力位能為

$$U(A) = -\frac{Gmm'}{r_A}, \quad (7.18)$$

比較(7.15)與(7.7)式, 則得

$$\mathbf{E}(r) = -\nabla \phi(r). \quad (7.19)$$

而由(7.8)式,則得

$$\mathbf{F} = m' \mathbf{E}(\mathbf{r}) = -\nabla(m' \phi(\mathbf{r})) = -\nabla U(\mathbf{r}). \quad (7.20)$$

由(7.19), (7.20)式,如重力場的重力位爲已知,則重力場強度或質點 m' 所受的力即可被求出。

在重力位的定義中,我們做了一個假設: $\phi(\infty) = 0$, 這個假設在物理意義上是否恰當呢? 假若重力位的基準點不在 ∞ 點,則 $\phi(\infty)$ 不爲零,而有一定值 Δ , 則

$$\phi(A) = \left(-\frac{GM}{r_A} \right) + \Delta, \quad (7.21)$$

假若重力位爲(7.21)式的形式,則由(7.16)與(7.19)式可看出,不論 Δ 爲若干,都能得到相同的 $W_{A \rightarrow B}$ 及 $\mathbf{E}(\mathbf{r})$ 。但在物理的度量上,只能夠量到 $\mathbf{E}$ 與 $W_{A \rightarrow B}$, 而量不到 $\phi(\mathbf{r})$, 因此 $\phi(\mathbf{r})$ 只是在數學上與物理量 $\mathbf{E}$ 、 $W_{A \rightarrow B}$ 有關聯,所以,只要能得到同一的 $\mathbf{E}$ 與 $W_{A \rightarrow B}$ 的值,任何 Δ 都是許可的。由此看來, Δ 只有數學上的意義,而沒有物理上的意義。 Δ 可以爲任何值,也就是說重力位基準點可以任意選取,但是永遠影響不了 $\mathbf{E}$ 與 $W_{A \rightarrow B}$ 的值。爲簡單起見,一般皆令 $\Delta = 0$, 則重力位爲(7.15)的形式。

假若造成重力場的,不是單一個質點,而是一個由許多質點造成的物體,設此物體的質量密度爲 $\rho(\mathbf{r}')$, 則由小體積 dV' 所產生的重力場,在位置 $\mathbf{r}$ 的重力位爲: (如圖 7-5)

$$d\phi(\mathbf{r}) = -G \frac{\rho(\mathbf{r}') dV'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}. \quad (7.22)$$

將(7.22)式的兩邊對物體的全體積積分,即得在 $\mathbf{r}$ 點的總重力位爲:

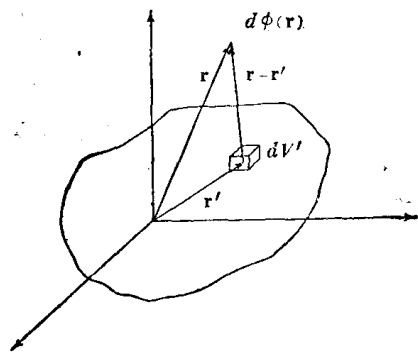


圖 7-5 物體中的小體積 dV' , 在空間內的一點產生重力位 $d\phi(\mathbf{r})$

$$\phi(\mathbf{r}) = \int d\phi(\mathbf{r}) = -G \int_{V'} \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV'. \quad (7.23)$$

用同樣的方法可以求出，在 $\mathbf{r}$ 點的重力場強度為：

$$\mathbf{E}(\mathbf{r}) = -G \int_{V'} \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^3} (\mathbf{r} - \mathbf{r}') dV'. \quad (7.24)$$

(7.24) 式為向量積分，而 (7.23) 式為純量積分，故 (7.23) 式遠較 (7.24) 式容易計算，因此，在一般的計算上，不用 (7.24) 式去算 $\mathbf{E}(\mathbf{r})$ ，而先用 (7.23) 式求出 $\phi(\mathbf{r})$ ，再用 (7.19) 去求出 $\mathbf{E}(\mathbf{r})$ 。

【例 7-1】試求一均勻的球形薄殼與一質點間的作用力。

【解】如圖(7-6)所示，設該球殼的半徑為 R ，每單位面積的質量為 σ ，質點的質量為 M_1 ，為距球心的距離為 r 。

先考慮球殼上的一個環，如圖(7-6)所示，此環對球心的張角為 $d\theta$ ，所以其寬度為 $R d\theta$ ，環上每一點距 M_1 的距離皆為 r_1 ，環的半徑為 $R \sin \theta$ ，因此其圓

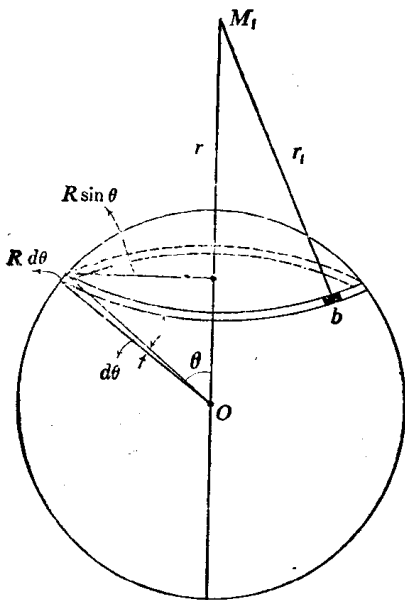


圖 7-6 一質量為 M_1 的質點與一薄球殼之間的重力作用

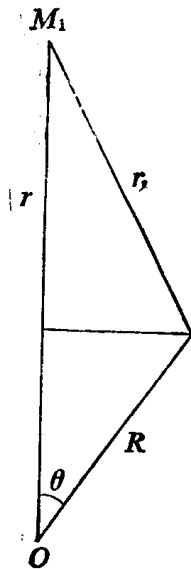


圖 7-7
 r_1, r 與 R 之關係

周長爲 $2\pi R \sin \theta$, 而環的面積爲 $(2\pi R \sin \theta)(R d\theta) = 2\pi R^2 \sin \theta d\theta$.

所以環的質量爲:

$$M = (2\pi R^2 \sin \theta \sigma d\theta).$$

因爲環上各點距 M_1 都是 r_1 , 所以 M_1 對環的重力位能爲

$$dU = -\frac{\sigma GM_1 (2\pi R^2 \sin \theta d\theta)}{r_1};$$

由圖(7-7)可知,

$$r_1^2 = r^2 + R^2 - 2Rr \cos \theta.$$

因爲 r, R 都是常數。微分上式, 得:

$$2r_1 dr_1 = -2Rrd(\cos \theta) = 2rR \sin \theta d\theta,$$

所以

$$dU = -\frac{GM_1 \sigma 2\pi R dr_1}{r}.$$

在球殼的重力場中, M_1 的總位能等於球殼上每一環所產生的位能的總和, 故

$$U = \int dU = -\frac{GM_1 \sigma 2\pi R}{r} \int dr_1.$$

$\int dr_1$ 爲在 r_1 的範圍內的積分。

(I) 當 M_1 在球殼外時, r_1 的範圍是由 $r-R$ 到 $r+R$ 。所以

$$\int_{r-R}^{r+R} dr_1 = r_1 \Big|_{r-R}^{r+R} = 2R,$$

故,

$$U = -\frac{GM_1 4\pi R^2 \sigma}{r}.$$

但是, $4\pi R^2 \sigma$ 爲球殼的總質量 M_s , 所以

$$U = -\frac{GM_1 M_s}{r}. \quad (r > R) \quad (7.25)$$

(II) 當 M_1 在球殼內時, r_1 的範圍爲由 $R-r$ 到 $R+r$, 所以

$$\int_{R-r}^{R+r} dr_1 = 2r,$$

故,