



理论物理学习辅导丛书

周衍柏 编

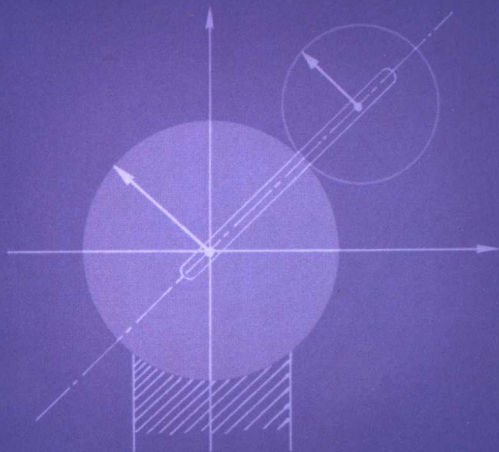
# 理论力学教程

(第二版)



# 学习辅导书

张宏宝



高等教育出版社

理论物理学习辅导丛书

周衍柏 编

# 理论力学教程

(第二版)

# 学习辅导书

张宏宝

高等教育出版社

## 内容简介

本书是为《理论力学教程》(第二版)配套的学习辅导书。书中对教材中全部习题给出了分析和解题思路,以及解题的详细过程。本书有助于学生学习和理解理论力学的内容。

本书可供以《理论力学教程》(第二版)作为教材的师生作为教学和学习参考书使用,也可供其他高等学校理工科相关专业的师生和社会读者参考。

## 图书在版编目(CIP)数据

理论力学教程(第二版)学习辅导书/张宏宝. —北京:  
高等教育出版社, 2004. 11  
ISBN 7-04-015574-5

I. 理... II. 张... III. 理论力学-高等学  
校-自学参考资料 IV. O31

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2004)第 106347 号

---

出版发行	高等教育出版社	购书热线	010-64054588
社 址	北京市西城区德外大街 4 号	免费咨询	800-810-0598
邮政编码	100011	网 址	<a href="http://www.hep.edu.cn">http://www.hep.edu.cn</a>
总 机	010-58581000		<a href="http://www.hep.com.cn">http://www.hep.com.cn</a>
经 销	新华书店北京发行所		
印 刷	北京市南方印刷厂		
开 本	850×1168 1/32	版 次	2004 年 11 月第 1 版
印 张	5.625	印 次	2004 年 11 月第 1 次印刷
字 数	140 000	定 价	8.70 元

---

本书如有缺页、倒页、脱页等质量问题,请到所购图书销售部门联系调换。

版权所有 侵权必究

物料号:15574-00

# 目 录

第一章	质点力学	1
第二章	质点组力学	54
第三章	刚体力学	76
第四章	转动参照系	111
第五章	分析力学	121

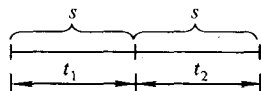
## 第一章 质点力学

1.1 沿水平方向前进的枪弹,通过某一距离  $s$  的时间为  $t_1$ ,而通过下一等距离  $s$  的时间为  $t_2$ .试证明枪弹的减速度(假定是常数)为

$$\frac{2s(t_2 - t_1)}{t_1 t_2 (t_1 + t_2)}$$

证 由题可知示意图如题 1.1.1 图:

设开始计时的时刻速度为  $v_0$ ,由题可知枪弹作匀减速运动,设减速度大小为  $a$ .



题 1.1.1 图

则有:

$$\left\{ \begin{array}{l} s = v_0 t_1 - \frac{1}{2} a t_1^2 \end{array} \right. \quad (1)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} 2s = v_0 (t_1 + t_2) - \frac{1}{2} a (t_1 + t_2)^2 \end{array} \right. \quad (2)$$

由式①我们可知

$$v_0 = \frac{s}{t_1} + \frac{1}{2} a t_1 \quad (3)$$

把③代入②得

$$a = \frac{2s(t_2 - t_1)}{t_1 t_2 (t_1 + t_2)}$$

证明完毕.

1.2 某船向东航行,速率为  $15 \text{ km/h}$ ,在正午经过某一灯塔.另一船以同样速度向北航行,在下午 1 时 30 分经过此灯塔.问在什么时候,两船的距离最近? 最近的距离是多少?

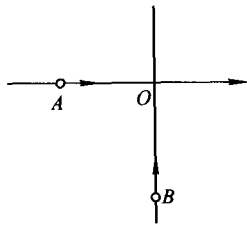
解 由题可知,以灯塔为坐标原点建立直角坐标如题 1.2.1

图. 设 A 船经过  $t_0$  小时向东经过灯塔, 则向北行驶的 B 船经过  $\left(t_0 + 1 \frac{1}{2}\right)$  小时经过灯塔.

任意时刻 A 船的坐标

$$x_A = -(15t_0 - 15t), y_A = 0$$

$$B \text{ 船坐标 } x_B = 0, y_B = -\left[15\left(t_0 + 1 \frac{1}{2}\right) - 15t\right]$$



题 1.2.1 图

则 AB 船间距离的平方

$$d^2 = (x_A - x_B)^2 + (y_A - y_B)^2$$

即

$$\begin{aligned} d^2 &= (15t_0 - 15t)^2 + \left[15\left(t_0 + 1 \frac{1}{2}\right) - 15t\right]^2 \\ &= 450t^2 - (900t_0 + 675)t + 225t_0^2 + 225\left(t_0 + 1 \frac{1}{2}\right)^2 \end{aligned}$$

$d^2$  对时间  $t$  求导

$$\frac{d(d^2)}{dt} = 900t - (900t_0 + 675)$$

AB 船相距最近, 即  $\frac{d(d^2)}{dt} = 0$ , 所以

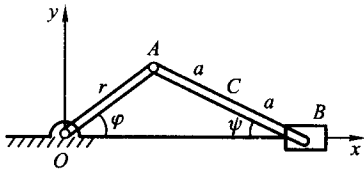
$$t - t_0 = \frac{3}{4} \text{ h}$$

即午后 45 分钟时两船相距最近.

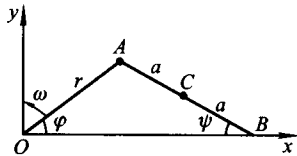
$$\begin{aligned} \text{最近距离 } s_{\min} &= \sqrt{\left(15 \times \frac{3}{4}\right)^2 + \left(15 \times \frac{3}{4} - 15 \times \frac{3}{2}\right)^2} \text{ km} \\ &= 15.9 \text{ km} \end{aligned}$$

1.3 曲柄  $\overline{OA} = r$ , 以匀角速  $\omega$  绕定点  $O$  转动, 如题 1.3.1 图. 此曲柄借连杆  $AB$  使滑块  $B$  沿直线  $Ox$  运动. 求连杆上  $C$  点的轨道方程及速度. 设  $\overline{AC} = \overline{CB} = a$ ,  $\angle AOB = \varphi$ ,  $\angle ABO = \psi$ .

解 (1) 如题 1.3.2 图, 由题分析可知, 点  $C$  的坐标为



题 1.3.1 图



题 1.3.2 图

$$\begin{cases} x = r \cos \varphi + a \cos \psi \\ y = a \sin \psi \end{cases} \quad (1)$$

$$y = a \sin \psi \quad (2)$$

又由于在  $\triangle AOB$  中, 有  $\frac{r}{\sin \psi} = \frac{2a}{\sin \varphi}$  (正弦定理),

所以 
$$\sin \varphi = \frac{2a \sin \psi}{r} = \frac{2y}{r} \quad (3)$$

联立①②③运用  $\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi = 1$

由①可得 
$$\cos \varphi = \frac{x - a \cos \psi}{r} = \frac{x - \sqrt{a^2 - y^2}}{r} \quad (4)$$

④<sup>2</sup> + ③<sup>2</sup> = 1, 得

$$\frac{4y^2}{r^2} + \frac{x^2 + a^2 - y^2 - 2x\sqrt{a^2 - y^2}}{r^2} = 1$$

得 
$$3y^2 + x^2 + a^2 - r^2 = 2x\sqrt{a^2 - y^2}$$

化简整理可得

$$4x^2(a^2 - y^2) = (x^2 + 3y^2 + a^2 - r^2)^2$$

此即为 C 点的轨道方程.

(2) 要求 C 点的速度, 即先对①②式分别求导

$$\begin{cases} \dot{x} = -r\omega \sin \varphi - \frac{r\omega \cos \varphi}{2 \cos \psi} \sin \psi \\ \dot{y} = \frac{r\omega \cos \varphi}{2} \end{cases}$$

其中  $\omega = \dot{\varphi}$

又因为

$$r \sin \varphi = 2a \sin \psi$$

对两边分别求导

故有 
$$\dot{\psi} = \frac{r\omega \cos \varphi}{2a \cos \psi}$$

所以 
$$V = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}$$

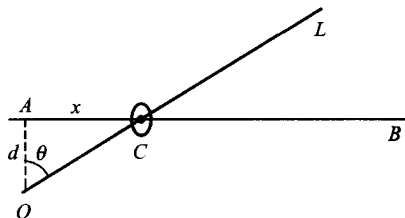
$$= \sqrt{\left(-r\omega \sin \varphi - \frac{r\omega \cos \varphi}{2 \cos \psi} \sin \psi\right)^2 + \frac{r^2 \omega^2 \cos^2 \varphi}{4}}$$

$$= \frac{r\omega}{2 \cos \psi} \sqrt{\cos^2 \varphi + 4 \sin \varphi \cos \psi \sin(\varphi + \psi)}$$

**1.4** 细杆  $OL$  绕  $O$  点以匀角速  $\omega$  转动, 并推动小环  $C$  在固定的钢丝  $AB$  上滑动. 图中的  $d$  为一已知常数, 试求小环的速度及加速度的量值.

**解** 如题 1.4.1 图所示,  $OL$  绕  $O$  点以匀角速度转动,  $C$  在  $AB$  上滑动, 因此  $C$  点有一个垂直杆的速度分量

$$v_{\perp} = \omega \times \overline{OC} = \omega \sqrt{d^2 + x^2}$$



题 1.4.1 图

$C$  点速度 
$$v = \frac{v_{\perp}}{\cos \theta} = v_{\perp} \sec \theta = \omega d \sec^2 \theta = \omega \frac{d^2 + x^2}{d}$$

又因为 
$$\dot{\theta} = \omega$$

所以  $C$  点加速度 
$$a = \frac{dv}{dt} = \omega d \cdot 2 \sec \theta \cdot \sec \theta \cdot \tan \theta \cdot \dot{\theta}$$

$$= 2d\omega^2 \sec^2 \theta \tan \theta = \frac{2\omega^2 x (d^2 + x^2)}{d^2}$$

**1.5** 矿山升降机作加速度运动时, 其变加速度可用下式表示:

$$a = c \left(1 - \sin \frac{\pi t}{2T}\right)$$

式中  $c$  及  $T$  为常数, 试求运动开始  $t$  秒后升降机的速度及其所走



过的路程. 已知升降机的初速度为零.

解 由题可知, 变加速度表示为

$$a = c \left( 1 - \sin \frac{\pi t}{2T} \right) \quad ①$$

由加速度的微分形式我们可知

$$a = \frac{dv}{dt} \quad ②$$

把②代入①即得

$$dv = c \left( 1 - \sin \frac{\pi t}{2T} \right) dt$$

对等式两边同时积分

$$\int_0^v dv = c \int_0^t \left( 1 - \sin \frac{\pi t}{2T} \right) dt$$

可得:

$$v = ct + \frac{2T}{\pi} c \cos \frac{\pi t}{2T} + D \quad (D \text{ 为常数})$$

代入初始条件:  $t=0$  时,  $v=0$

$$\text{故 } D = -\frac{2T}{\pi} c$$

$$\text{即 } v = c \left[ t + \frac{2T}{\pi} \left( \cos \frac{\pi t}{2T} - 1 \right) \right]$$

$$\text{又因为 } v = \frac{ds}{dt}$$

$$\text{所以 } ds = c \left[ t + \frac{2T}{\pi} \left( \cos \frac{\pi t}{2T} - 1 \right) \right] dt$$

对等式两边同时积分, 可得:

$$s = c \left[ \frac{1}{2} t^2 + \frac{2T}{\pi} \left( \frac{2T}{\pi} \sin \frac{\pi t}{2T} - t \right) \right]$$

**1.6** 一质点沿位矢及垂直于位矢的速度分别为  $\lambda r$  及  $\mu \theta$ , 式中  $\lambda$  及  $\mu$  是常数. 试证其沿位矢及垂直于位矢的加速度为

$$\lambda^2 r - \frac{\mu^2 \theta^2}{r}, \mu \theta \left( \lambda + \frac{\mu}{r} \right)$$

解 由题可知质点沿位矢速度

$$v_{//} = \lambda r \quad (1)$$

沿垂直于位矢速度

$$v_{\perp} = \mu \theta \quad (2)$$

又因为  $v_{//} = \dot{r} = \lambda r$ , 即

$$\dot{r} = \lambda r \quad (3)$$

$$v_{\perp} = \dot{\theta} r = \mu \theta, \text{ 即 } \dot{\theta} = \frac{\mu \theta}{r} \quad (4)$$

$$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d}{dt}(\dot{r}\mathbf{i}) + \frac{d}{dt}(r\dot{\theta}\mathbf{j}) \text{ (取位矢方向 } \mathbf{i}, \text{垂直位矢方向 } \mathbf{j})$$

所以

$$\frac{d}{dt}(\dot{r}\mathbf{i}) = \frac{d\dot{r}}{dt}\mathbf{i} + \dot{r} \frac{d\mathbf{i}}{dt} = \ddot{r}\mathbf{i} + \dot{r}\dot{\theta}\mathbf{j}$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}(r\dot{\theta}\mathbf{j}) &= \frac{dr}{dt}\dot{\theta}\mathbf{j} + r \frac{d\dot{\theta}}{dt}\mathbf{j} + r\dot{\theta} \frac{d\mathbf{j}}{dt} \\ &= \dot{r}\dot{\theta}\mathbf{j} + r\ddot{\theta}\mathbf{j} - r\dot{\theta}^2\mathbf{i} \end{aligned}$$

$$\text{故 } \mathbf{a} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)\mathbf{i} + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})\mathbf{j}$$

$$\text{即 沿位矢方向加速度 } a_{//} = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 \quad (5)$$

$$\text{垂直位矢方向加速度 } a_{\perp} = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} \quad (6)$$

$$\text{对③求导 } \ddot{r} = \lambda \dot{r} = \lambda^2 r \quad (7)$$

$$\begin{aligned} \text{对④求导 } \ddot{\theta} &= -\frac{\mu\theta}{r^2}\dot{r} + \frac{\mu}{r}\dot{\theta} \\ &= \mu\theta \left( \frac{\mu}{r} + \lambda \right) \end{aligned} \quad (8)$$

把③④⑦⑧代入⑤⑥式中可得

$$a_{//} = \lambda^2 r - \frac{\mu^2 \theta^2}{r}$$

$$a_{\perp} = \mu\theta \left( \lambda + \frac{\mu}{r} \right)$$

### 1.7 试自

$$x = r \cos \theta, y = r \sin \theta$$

出发, 计算  $\ddot{x}$  及  $\ddot{y}$ . 并由此推出径向加速度  $a_r$  及横向加速度  $a_{\theta}$ .

解 由题可知  $\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases}$  ①

对①求导  $\dot{x} = \dot{r} \cos \theta - r \sin \theta \cdot \dot{\theta}$  ③

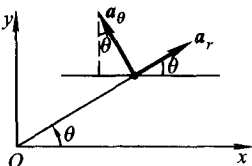
对③求导  $\ddot{x} = \ddot{r} \cos \theta - 2\dot{r}\dot{\theta} \sin \theta - r\ddot{\theta} \sin \theta - r\dot{\theta}^2 \cos \theta$  ④

对②求导  $\dot{y} = \dot{r} \sin \theta + r\dot{\theta} \cos \theta$  ⑤

对⑤求导  $\ddot{y} = \ddot{r} \sin \theta + 2\dot{r}\dot{\theta} \cos \theta + r\ddot{\theta} \cos \theta - r\dot{\theta}^2 \sin \theta$  ⑥

对于加速度  $a$ , 我们有如下关系见图 1.7.1 图.

即  $\begin{cases} \ddot{x} = a_r \cos \theta - a_\theta \sin \theta & \text{⑦} \\ \ddot{y} = a_r \sin \theta + a_\theta \cos \theta & \text{⑧} \end{cases}$



题 1.7.1 图

对⑦⑧两式分别作如下处理: ⑦  $\times$

$\cos \theta$ , ⑧  $\times \sin \theta$ ,

即得  $\begin{cases} \ddot{x} \cos \theta = a_r \cos^2 \theta - a_\theta \sin \theta \cos \theta & \text{⑨} \\ \ddot{y} \sin \theta = a_r \sin^2 \theta + a_\theta \sin \theta \cos \theta & \text{⑩} \end{cases}$

⑨ + ⑩得  $a_r = \ddot{x} \cos \theta + \ddot{y} \sin \theta$  ⑪

把④⑥代入⑪

得

$$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2$$

同理可得

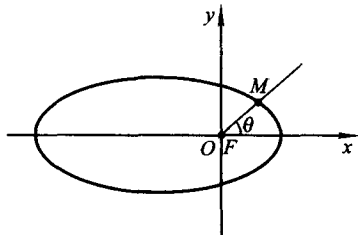
$$a_\theta = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}$$

**1.8** 直线  $FM$  在一给定的椭圆平面内以匀角速  $\omega$  绕其焦点  $F$  转动. 求此直线与椭圆的交点  $M$  的速度. 已知以焦点为坐标原点的椭圆的极坐标方程为

$$r = \frac{a(1-e^2)}{1+e\cos\theta}$$

式中  $a$  为椭圆的半长轴,  $e$  为偏心率, 都是常数.

解 以焦点  $F$  为坐标原点, 运动如题 1.8.1 图所示, 则



题 1.8.1 图

$$M \text{ 点坐标 } \begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases}$$

对  $x, y$  两式分别求导

$$\begin{cases} \dot{x} = \dot{r} \cos \theta - r \dot{\theta} \sin \theta \\ \dot{y} = \dot{r} \sin \theta + r \dot{\theta} \cos \theta \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \text{故 } v^2 = \dot{x}^2 + \dot{y}^2 &= (\dot{r} \cos \theta - r \dot{\theta} \sin \theta)^2 + (\dot{r} \sin \theta + r \dot{\theta} \cos \theta)^2 \\ &= \dot{r}^2 + r^2 \omega^2 \end{aligned}$$

如图所示的椭圆的极坐标表示法为

$$r = \frac{a(1-e^2)}{1+e \cos \theta}$$

对  $r$  求导可得 (利用  $\dot{\theta} = \omega$ )

$$\dot{r} = \frac{e \sin \theta \omega}{a(1-e^2)} r^2$$

$$\text{又因为 } \frac{1}{r} = \frac{1}{a(1-e^2)} + \frac{e \cos \theta}{a(1-e^2)}$$

$$\text{即 } \cos \theta = \frac{a(1-e^2) - r}{re}$$

$$\text{所以 } \sin^2 \theta = 1 - \cos^2 \theta = 1 - \frac{a^2(1-e^2)^2 + r^2 - 2ar(1-e^2)}{r^2 e^2}$$

$$\begin{aligned} \text{故有 } v^2 &= \frac{e^2 \omega^2 r^4}{a^2(1-e^2)^2} \sin^2 \theta + r^2 \omega^2 \\ &= \frac{e^2 \omega^2 r^4}{a^2(1-e^2)^2} \left[ 1 - \frac{a^2(1-e^2)^2 + r^2 - 2ar(1-e^2)}{r^2 e^2} \right] + r^2 \omega^2 \\ &= \frac{r^2 \omega^2}{a^2(1-e^2)} \cdot \left[ \frac{e^2 r^2 - r^2 + 2ar(1-e^2)}{1-e^2} \right] \\ &= \frac{\omega^2 r^2}{b^2} (2a-r)r \end{aligned}$$

$$\text{即 } v = \frac{r\omega}{b} \sqrt{r(2a-r)}$$

(其中  $b^2 = (1-e^2)a^2$ ,  $b$  为椭圆的半短轴)

**1.9** 质点作平面运动,其速率保持为常数.试证其速度矢量

$v$  与加速度矢量  $a$  正交。

证 质点作平面运动, 设速度表达式为

$$v = v_x i + v_y j$$

令  $\theta$  为位矢与  $x$  轴正向的夹角, 所以

$$\begin{aligned} a &= \frac{dv}{dt} = \frac{dv_x}{dt} i + v_x \frac{di}{dt} + \frac{dv_y}{dt} j + v_y \frac{dj}{dt} \\ &= \left( \frac{dv_x}{dt} - v_y \dot{\theta} \right) i + \left( \frac{dv_y}{dt} + v_x \dot{\theta} \right) j \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{所以 } a \cdot v &= \left[ \left( \frac{dv_x}{dt} - v_y \dot{\theta} \right) i + \left( \frac{dv_y}{dt} + v_x \dot{\theta} \right) j \right] \cdot (v_x i + v_y j) \\ &= v_x \frac{dv_x}{dt} - v_x v_y \dot{\theta} + v_y \frac{dv_y}{dt} + v_x v_y \dot{\theta} \\ &= v_x \frac{dv_x}{dt} + v_y \frac{dv_y}{dt} \end{aligned}$$

又因为速率保持为常数, 即

$$v_x^2 + v_y^2 = C, C \text{ 为常数.}$$

$$\text{对等式两边求导 } 2v_x \cdot \frac{dv_x}{dt} + 2v_y \cdot \frac{dv_y}{dt} = 0$$

所以  $a \cdot v = 0$

即速度矢量  $v$  与加速度矢量  $a$  正交。

1.10 一质点沿着抛物线  $y^2 = 2px$  运动. 其切向加速度的量值为法向加速度量值的  $-2k$  倍. 如此质点从正焦弦的一端

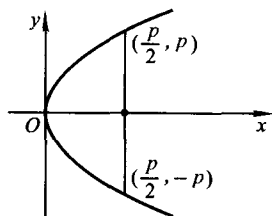
$\left(\frac{p}{2}, p\right)$  以速度  $u$  出发, 试求其达到正焦弦另一端时的速率。

解 由题可知运动轨迹如题 1.10.1 图所示。

则质点切向加速度  $a_t = \frac{dv}{dt}$

法向加速度  $a_n = \frac{v^2}{\rho}$

而且有关系式



题 1.10.1 图

$$\frac{dv}{dt} = -2k \frac{v^2}{\rho} \quad ①$$

又因为 
$$\frac{1}{\rho} = \frac{|y''|}{(1+y'^2)^{\frac{3}{2}}} \quad ②$$

$$y^2 = 2px,$$

所以 
$$y' = \frac{p}{y} \quad ③$$

$$y'' = -\frac{p^2}{y^3} \quad ④$$

联立①②③④

$$\frac{dv}{dt} = -2kv^2 \frac{\frac{p^2}{|y^3|}}{\left(1 + \frac{p^2}{y^2}\right)^{\frac{3}{2}}} \quad ⑤$$

又 
$$\frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dy} \cdot \frac{dy}{dt} = y \frac{dv}{dy}$$

把  $y^2 = 2px$  两边对时间求导得

$$\dot{x} = \frac{y\dot{y}}{p}$$

又因为 
$$v^2 = \dot{x}^2 + \dot{y}^2$$

所以 
$$\dot{y}^2 = \frac{v^2}{1 + \frac{y^2}{p^2}} \quad ⑥$$

把⑥代入⑤

$$\frac{v}{\left(1 + \frac{y^2}{p^2}\right)^{\frac{1}{2}}} \cdot \frac{dv}{dy} = -2kv^2 \cdot \frac{\frac{p^2}{y^3}}{\left(1 + \frac{p^2}{y^2}\right)^{\frac{3}{2}}}$$

即可化为

$$\frac{dv}{v} = -2kp \frac{dy}{y^2 + p^2}$$

对等式两边积分

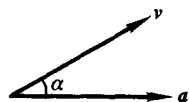
$$\int_u^v \frac{dv}{v} = -2kp \int_p^{y^2+p^2} \frac{dy}{y^2+p^2}$$

所以  $v = ue^{-kx}$

**1.11** 质点沿着半径为  $r$  的圆周运动,其加速度矢量与速度矢量间的夹角  $\alpha$  保持不变.求质点的速度随时间而变化的规律.已知初速度为  $v_0$ .

解 由题可知速度和加速度有关系如题 1.11.1 图.

$$\begin{cases} a_n = \frac{v^2}{r} = a \sin \alpha \\ a_t = \frac{dv}{dt} = a \cos \alpha \end{cases}$$



题 1.11.1 图

两式相比可得

$$\frac{v^2}{r \sin \alpha} = \frac{1}{\cos \alpha} \cdot \frac{dv}{dt}$$

即  $\frac{1}{r} \cot \alpha dt = \frac{dv}{v^2}$

对等式两边分别积分

$$\int_0^t \frac{1}{r} \cot \alpha \cdot dt = \int_{v_0}^v \frac{dv}{v^2}$$

即  $\frac{1}{v} = \frac{1}{v_0} - \frac{t}{r} \cot \alpha$

此即质点的速度随时间而变化的规律.

**1.12** 在上题中,试证其速度可表为

$$v = v_0 e^{(\theta - \theta_0) \cot \alpha}$$

式中  $\theta$  为速度矢量与  $x$  轴间的夹角,且当  $t=0$  时,  $\theta = \theta_0$ .

证 由题 1.11 可知质点运动有关系式

$$\begin{cases} \frac{v^2}{r} = a \sin \alpha & \text{①} \\ \frac{dv}{dt} = a \cos \alpha & \text{②} \end{cases}$$

所以  $\frac{dv}{dt} = \frac{dv}{d\theta} \cdot \frac{d\theta}{dt} = \frac{dv}{d\theta} \omega$ , 联立①②, 有

$$\frac{dv}{d\theta} \cdot \omega = \frac{v^2}{r \sin \alpha} \cos \alpha.$$

又因为  $v = \omega r$ ,

所以  $\frac{dv}{v} = \cot \alpha d\theta$

对两边分别积分, 利用初始条件  $t = 0$  时,  $\theta = \theta_0$ ,

$$v = v_0 e^{(\theta - \theta_0) \cot \alpha}$$

**1.13** 假定一飞机从  $A$  处向东飞到  $B$  处, 而后又向西飞回原处. 飞机相对于空气的速度为  $v'$ , 而空气相对于地面的速度则为  $v_0$ .  $A$  与  $B$  之间的距离为  $l$ . 飞机相对于空气的速度  $v'$  保持不变.

(a) 假定  $v_0 = 0$ , 即空气相对于地面是静止的, 试证来回飞行的总时间为

$$t_0 = \frac{2l}{v'}$$

(b) 假定空气速度为向东(或向西), 试证来回飞行的总时间为

$$t_B = \frac{t_0}{1 - v_0^2/v'^2}$$

(c) 假定空气的速度为向北(或向南), 试证来回飞行的总时间为

$$t_N = \frac{t_0}{\sqrt{1 - v_0^2/v'^2}}$$

**证** (a) 当  $v_0 = 0$ , 即空气相对地面是静止的, 有  $v_{\text{绝}} = v_{\text{相}} + v_{\text{牵}}$ .

式中  $v_{\text{绝}}$  指质点相对静止参考系的绝对速度,  $v_{\text{相}}$  指质点相对运动参考系的速度,  $v_{\text{牵}}$  指运动参考系相对静止参考系的速度.

可知飞机相对地面参考系速度:  $v_{\text{绝}} = v'$ , 即飞机在  $AB$  间作匀速直线运动. 所以飞机来回飞行的总时间  $t_0 = \frac{2l}{v'}$ .

(b) 假定空气速度向东, 则当飞机向东飞行时速度

$$v_1 = v' + v_0$$



飞行时间

$$t_1 = \frac{l}{v' + v_0}$$

当飞机向西飞行时速度

$$v_2 = v_{\text{相}} + v_{\text{牵}} = v' - v_0$$

飞行时间  $t_2 = \frac{l}{v' - v_0}$

故来回飞行时间

$$\begin{aligned} t &= t_1 + t_2 = \frac{l}{v' + v_0} + \frac{l}{v' - v_0} \\ &= \frac{2v'l}{v'^2 - v_0^2} \end{aligned}$$

即

$$t = \frac{\frac{2l}{v'}}{1 - \frac{v_0^2}{v'^2}} = \frac{t_0}{1 - \frac{v_0^2}{v'^2}}$$

同理可证,当空气速度向西时,来回飞行时间  $t = \frac{t_0}{1 - \frac{v_0^2}{v'^2}}$

(c) 假定空气速度向北,有速度矢量关系如题 1.13.1 图

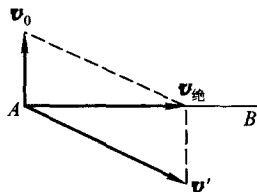
$$\begin{aligned} v_{\text{绝}} &= v_0 + v' \\ v &= \sqrt{v'^2 - v_0^2} \end{aligned}$$

所以来回飞行总时间

$$\begin{aligned} t &= \frac{2l}{\sqrt{v'^2 - v_0^2}} \\ &= \frac{\frac{2l}{v'}}{\sqrt{1 - v_0^2/v'^2}} = \frac{t_0}{\sqrt{1 - v_0^2/v'^2}} \end{aligned}$$

同理可证空气速度向南时,来回飞行总时间仍为  $t =$

$$\frac{t_0}{\sqrt{1 - v_0^2/v'^2}}$$



题 1.13.1 图