

高等学校函授教材(兼作高等教育自学用书)

物理学面授提纲 与自学指导

严导淦 刘云龙 主编

同济大学出版社

高等学校函授教材

(兼作高等教育自学用书)

物理学面授提纲与自学指导

严导淦 刘云龙 主编

同济大学出版社

内 容 提 要

本书是配合严导淦编的《物理学》函授教材(高等教育出版社,1982年出版)的一本面授提纲和自学指导教学用书。可作为高等工业学校函授各专业的面授教材,兼供同类专业高等教育自学考试及其他各类成人高等院校(职工大学、电视大学等)在教学上选用或参考。书中每章包括教学要求、自学指导、面授提纲、面授示例和自我检查练习题等五个部分;书末编入“常用物理公式和基本要点汇总”,供读者复习小结参考,并汇编了一套新的“物理学测验作业题”,以便于教学上更换作业内容。本书叙述简明易懂,重点突出,便于教学和自学。

责任编辑 冯时庆

封面设计 王肖生

物理学面授提纲与自学指导

严导淦 刘云龙 主编

同济大学出版社出版

(上海四平路1239号)

新华书店上海发行所发行

晨光印刷厂印刷

开本: 850×1168 1/32 印张: 14.25 字数: 410千字

1989年6月第1版 1989年6月第1次印刷

印数: 1—11700 定价: 5.50元

ISBN 7-5608-0315-6/O·37

前 言

本书是配合严导淦所编《物理学》函授(自学)教材的一本面授提纲和自学指导用书。它是修读物理学课程的函授生在自学过程中所必备的;也是担任本课程函授教学的教师进行平时面授和集中复习、考试时的主要教学参考书。

本书是在同济大学函授学院编印的《函授物理学面授提纲》的基础上,参照王少杰、刘云龙主编的《大学物理学习指导》讲义,针对当前函授教学特点和函授生的自学规律,重行编写而成的。

全书各章均由五个部分组成,各部分的编写意图简介如下:

一、教学要求 紧扣教学大纲和基本要求,提纲挈领地指出本章的重点内容和一般性内容以及相应的教学要求,使函授生学习教材时主次分明,目标明确。

二、自学指导 这部分内容旨在对每章内容从总体上作一次鸟瞰式的扫描,并指引读者理顺全章内容的脉络,提出学习该章内容所应注意之处。使读者在自学每章内容时,能做到全局在胸,线索清晰。

三、面授提纲 系供任课教师在平时面授或集中面授时讲授之用。对无法进行面授或因故不能参加面授的函授生可自学这部分内容,以弥补不能参加面授的缺陷。

四、面授示例 每章列举了大量具有一定难度或综合性的典型例题,着重指导函授生的解题思路和分析方法;并指出函授生在解题中常见的普遍性错误。这些例题可供教师在课堂面授时选讲或读者在复习时自学。

五、自我检查练习题 旨在通过读者自行解答这类小型题目,帮助读者复习、消化全章的教学内容。

以上五个部分是统一的整体,互不重复,相得益彰。

本书最后还整理出教材中主要内容的公式和要点,列有“常用物理公式和基本要点汇总”部分^①,供读者平时或考试前的复习、自我检查和小结之用。此外,还撰写了一套新的“物理学测验作业题”,以便于教学上更新作业内容和轮换选用。

在本书的上述各部分中凡打有*号的内容,均为机动内容,供学有余力的读者参考。

本书由严导淦、刘云龙主编。参加编写的有金正明(第一章~第四章),刘云龙(第五章~第六章、第十二章~第十七章),王少杰(第七章~第八章、第十八章~第二十章),张莹(第九章~第十一章、)严导淦(“常用物理公式和基本要点汇总”和“物理学测验作业题”两部分);刘云龙和严导淦先后对全书初稿进行统稿,严导淦负责全书的审订、定稿。

在本书的编写、印刷和出版过程中,得到了高等教育出版社、全国普通高校和成人高等院校物理教育界同行的关注,得到了同济大学函授和继续教育学院、物理系以及函授物理教研室同仁的协助,在此一并表示深切谢意。

编者

1988年12月12日于同济大学

^①这部分内容系参照严导淦提供的素材,由史久松、王金焕整编的《物理学习题和思考题选解》(大连海运学院函授部印)一书的有关内容稍作增删改编而成的。

目 录

第 一 章	质点运动学	(1)
第 二 章	质点动力学	(22)
第 三 章	(一) 动量守恒定律	(41)
第 三 章	(二) 功和能	(51)
第 四 章	刚体的定轴转动	(72)
第 五 章	机械振动	(96)
第 六 章	机械波	(123)
第 七 章	气体分子运动论	(148)
第 八 章	热力学基础	(169)
第 九 章	静电学(一)	(191)
第 九 章	静电学(二)	(227)
第 十 章	电流	(245)
第十一章	稳恒电流的磁场	(260)
第十二章	电磁感应	(290)
第十三章	电磁场与电磁波	(309)
第十四章	几何光学基本知识(略)	
第十五章	光的干涉	(340)
第十六章	光的衍射	(340)
第十七章	光的偏振	(353)
第十八章	光的量子性	(364)
第十九章	原子物理学简介	(376)
第二十章	原子核物理学简介	(390)
常用物理公式和基本要点汇总		(397)
物理学测验作业题		(416)

第一章 质点运动学

(面授 3 学时)

一、教学要求

1. 掌握描述物体运动的物理量——位置矢量、位移、速度和加速度的概念以及这些物理量之间的联系。
2. 掌握从已知的运动方程求运动质点在任一时刻的位置、速度和加速度；以及从已知加速度或速度，求运动方程的方法。
3. 掌握匀变速直线运动和匀速率圆周运动的规律。

二、自学指导

在物质的各种运动形式中，最简单而又最基本的运动形式是机械运动。本章讨论如何描述物体(视作质点)的机械运动——质点的空间位置随时间的改变，而不涉及到物体间的相互作用，这部分内容称为质点运动学。本章内容分为三部分：首先认识运动的相对性和建立物体的理想模型——质点。然后介绍描述质点运动的物理量——位置矢量、位移、速度和加速度等概念，特别要注意，其中位置矢量和速度是用来描述质点运动状态的，加速度是描述质点运动状态改变的物理量。最后运用上述基本概念重点讨论直线运动和圆周运动。

在自学本章教材内容时，始终要注意运动的相对性、瞬时性和矢量性。并应具备有关的矢量运算和微积分知识。必要时，可先阅读一下教材第 0 篇 §0-3~ §0-6 各节的内容。

三、面授提纲

1. 机械运动的描述方法

物质的运动是绝对的，但描述物体的机械运动则是相对的，即总选定一个或几个假设为“不动的”物体作为标准，称为参照系；参照系的选择是任意的。参照系一经选定，就可描述物体的运动。然而要对运动物体作定量描述，还必须在参照系上选定坐标系，用坐标确定质点的位置及其运动。

在所研究的问题中，如果与物体运动的空间范围相比，物体的大小和形状可以忽略不计，那么，就可认为物体是一个具有质量的点，称为质点。质点是一种理想的模型。质点突出“质”(量)和“点”(位置)，突出平动，忽略转动。

2. 描述质点运动的基本物理量

(1) 位置矢量(矢径)

为了确切描述质点的位置，例如质点 P 的位置，可用坐标

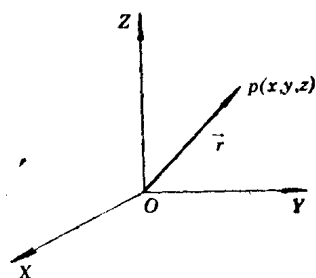


图 1-1

(x, y, z) 来确定 (见图 1-1)，亦可以用由坐标原点 O 指向 P 点的矢量 $\vec{r}$ 表示，它唯一地代表了质点的位置，此矢量称质点的位置矢量 (或矢径)。位置矢量 $\vec{r}$ 与坐标的表示法是等效的，两者存在着如下关系，即

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \quad (1-1)$$

如果知道质点在任何时刻的位置，就能够描述质点的运动全过程。若用矢量表示，就必须知道矢径 $\vec{r}$ 与时间 t 的函数关系，即

$$\vec{r} = \vec{r}(t) \quad (1-2)$$

上式称为质点的运动方程，它也可以用相应的分量式来表示：

$$x = x(t), y = y(t), z = z(t) \quad (1-3)$$

(2) 位移

研究质点的运动，不仅要知道它在不同时刻的位置，而且要知道它的位置变化。如果质点从时刻 t_1 的位置 $\vec{r}_1$ 变动到时刻

t_1 的位置 $\vec{r}_1$ ，则用位置矢量的增量 $\Delta\vec{r}$ 可以表示出质点在 $\Delta t = t_2 - t_1$ 这段时间内的位置变化，即

$$\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 \quad (1-4)$$

$\Delta\vec{r}$ 称为位移。图 1-2(a) 表示质点从位置矢量为 $\vec{r}_1$ 的 A 点沿着 $\vec{r}_1$ 的方向前进，在 $\Delta t = t_2 - t_1$ 的时间内改变了位置 $\Delta\vec{r}$ ，到达了位置矢量为 $\vec{r}_2 = \vec{r}_1 + \Delta\vec{r}$ 的 B 点。图 1-2(b) 表示在时间 Δt 内质

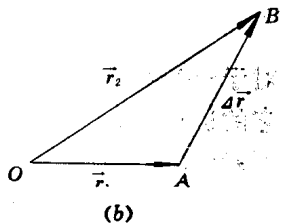
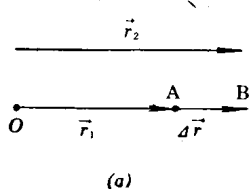


图 1-2

点位置从 A 点变动到 B 点，相应的位置矢量从 $\vec{r}_1$ 改变到 $\vec{r}_2$ ，而 $\vec{r}_1$ 和 $\vec{r}_2$ 不在同一方向，则可从位置 $\vec{r}_1$ 出发，作一矢量 $\Delta\vec{r}$ ， $\Delta\vec{r}$ 的端点就确定了新的位置 $\vec{r}_2 = \vec{r}_1 + \Delta\vec{r}$ 。

位移反映了质点位置的改变，但是它并不一定反映质点经历的实际路径。如图 1-3 所示，质点从 A 点移到 B 点，相应的位置矢量从 $\vec{r}_1$ 变为 $\vec{r}_2$ ，不管它是沿曲线 1、2 运动还是沿曲线 3 运动，它们的位移 $\Delta\vec{r}$ 都是一样的，而质点实际经历的路径长度、即路程是不同的。显然，位移 $\Delta\vec{r}$ 与路程是两个不同的概念。还须指出：①位移是矢量，而路程是标量；②如果时间 Δt 趋近于零，则两点位置愈来愈接近，此时，位移的大小 $|\vec{dr}|$ 与质点经过的相应路程 ds 相等，位移的方向将趋向在 t_1 时刻质点所在处的轨道切线方向，如图 1-4 所示。

(3) 速度

物体运动的快慢，称为速率。速率就是物体所经过路程长度对时间的变化率，即

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{ds}{dt} \quad (1-5)$$

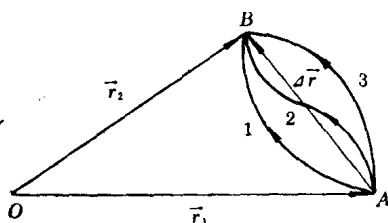


图 1-3

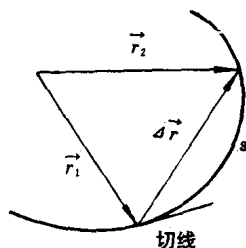


图 1-4

对于一个运动的物体，不仅要知道它运动的快慢，而且还要知道它的运动方向，所以仅用速率描述它的运动是不够的，还需要全面考察它的位置变化率。

质点位置的变化率，可用它在单位时间内的位移表示。如图 1-5 所示，假如质点从某一时刻 t 开始，在时间间隔 Δt 内（即从时刻 t 到 $t + \Delta t$ ）位置改变了 $\Delta \vec{r}$ ，即位移为 $\Delta \vec{r}$ 。那么，平均地说， $\frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$ 就反映了在 Δt 这段时间内位置的变化率，将它定义为 Δt

这段时间内的平均速度，即

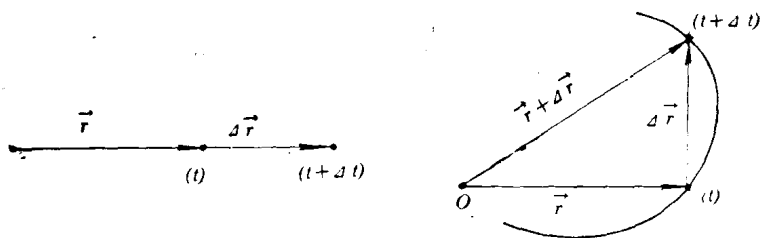


图 1-5

$$\vec{v} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} \quad (1-6)$$

$\vec{v}$ 与 Δt 的大小有关，它描述了在 Δt 时间内位置的平均变化率。然而，我们研究物体的运动时，通常要知道物体在某一时刻的运动情况，这可借助极限的概念，令 $\Delta t \rightarrow 0$ ，取平均速度 $\vec{v} =$

$\frac{\vec{\Delta r}}{\Delta t}$ 在 $\Delta t \rightarrow 0$ 时的极限, 这个极限称为时刻 t 的瞬时速度 $\vec{v}$ (简称速度) 即

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{\Delta r}}{\Delta t}$$

用它来描述质点在 t 时刻的运动状态。因此, 瞬时速度就是 $\vec{r}$ 对时间 t 的导数(这是一个矢量导数), 即

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad (1-7)$$

位移 $\vec{\Delta r}$ 是矢量, 是有方向的量, 它不仅表示运动质点位置变化的大小, 还包含方向变化的意义。速度 $\vec{v}$ 也是矢量, 它不仅表示质点运动的快慢, 还表示质点运动的方向。 $\vec{v}$ 的方向指向质点运动轨道的切线方向。由于 $\vec{v}$ 是具有大小和方向的矢量, 所以在具体研究问题时, 常常需要写出它们的分量式。对于给定的直角坐标系 OXYZ 中, 有

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

式中 $\vec{i}$ 、 $\vec{j}$ 、 $\vec{k}$ 分别为沿 X、Y、Z 轴的单位矢量, 其大小均为一个单位, 在对时间求导时, 可以把它们看作常量, 故

$$\begin{aligned} \vec{v} &= \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt}\vec{i} + \frac{dy}{dt}\vec{j} + \frac{dz}{dt}\vec{k} \\ &= v_x\vec{i} + v_y\vec{j} + v_z\vec{k} \end{aligned} \quad (1-8)$$

速度矢量的大小 $v = |\vec{v}|$ 反映质点运动的快慢, 就是通常所说的速率, 不涉及运动方向, 即 $v = |\vec{v}| = \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right|$, 而前面讲过,

质点在 dt 时间内, $|d\vec{r}|$ 与对应的路程线元 ds 相等, 因此,

$$v = |\vec{v}| = \frac{ds}{dt}$$

若已知速度矢量的分量, 就可得出速度 $\vec{v}$ 的大小(速率)为

$$v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} \quad (1-9)$$

(4) 加速度

质点在运动中,一般不仅位置发生改变,而且它的速度也是随时间而改变的,速度对时间的变化率,就是加速度。设质点(如图 1-6 所示)在 t_1 时刻的速度为 $\vec{v}_1$,在时刻 $t_2(=t_1+\Delta t)$ 的速度为 $\vec{v}_2$,则速度在 Δt 内的平均变化率为

$$\vec{a} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} \quad (1-10)$$

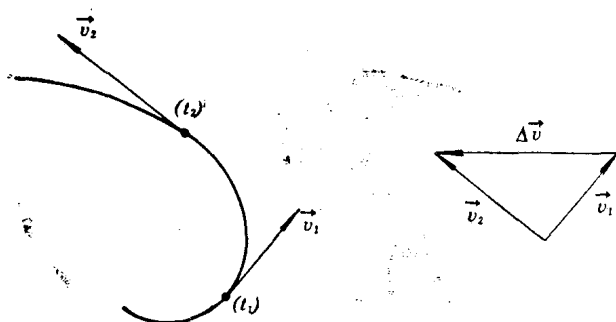


图 1-6

式中, $\Delta \vec{v} = \vec{v}_2 - \vec{v}_1$ 即为时间间隔 Δt 内的速度增量。上式表示质点在这段时间内的平均加速度。它只能反映在这段时间内速度的平均变化情况。为了精确地反映某一时刻的速度变化的情况,也与定义瞬时速度相仿,取平均加速度在 $\Delta t \rightarrow 0$ 时的极限,它等于速度对时间的导数,即为瞬时加速度(简称加速度),可表示为

$$\vec{a} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

由于速度是矢径 $\vec{r}$ 对时间 t 的导数,故加速度为矢径对时间 t 的二阶导数

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} \quad (1-11)$$

在给定的直角坐标系 $OXYZ$ 中, 它的分量为

$$\begin{aligned} a_x &= \frac{dv_x}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2}, \quad a_y = \frac{dv_y}{dt} = \frac{d^2y}{dt^2}, \\ a_z &= \frac{dv_z}{dt} = \frac{d^2z}{dt^2} \end{aligned} \quad (1-12)$$

于是, 有

$$\vec{a} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k}$$

应当指出, 在一般情况下, 加速度 $\vec{a}$ 的方向总是与速度变化率 $\frac{d\vec{v}}{dt}$ 的方向一致的, 而与速度 $\vec{v}$ 的方向不一定一致, 即使在直线运动中, 加速度 $\vec{a}$ 的方向与速度 $\vec{v}$ 的方向也不一定一致。

以上讲了描述质点运动的几个基本物理量, 若已知质点运动方程 $\vec{r} = \vec{r}(t)$, 即可求出任意时间间隔内的位移和任意时刻的速度和加速度; 从而, 可以了解质点的全部运动情况。因此, 运动学方程是运动学的核心。反之, 也可以由已知加速度和初始条件求速度和质点的运动方程。

3. 直线运动

特点: 位移、速度、加速度矢量全在同一直线上, 因此, 这些矢量都可用标量来处理, 以量值定大小, 以正、负定方向。

设质点沿 X 轴作直线运动, 如图 1-7 所示。则有

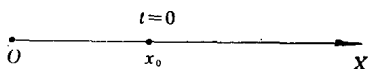


图 1-7

(1) 直线运动的一般公式

运动方程 $x = x(t)$ (1-13)

速度 $v = \frac{dx}{dt}$ (1-14)

加速度 $a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2}$ (1-15)

(2) 匀变速直线运动的基本方程

$$\text{运动方程} \quad x = x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2 \quad (1-16)$$

式中, x_0 为 $t=0$ 时刻运动质点离坐标原点的位置, v_0 为 $t=0$ 时刻运动质点的初速度。

$$\text{速度公式} \quad v = v_0 + a t \quad (1-17)$$

$$v^2 = v_0^2 + 2a(x - x_0) \quad (1-18)$$

4. 平面曲线运动

$$\text{运动方程} \quad \vec{r} = \vec{r}(t)$$

在 XOY 坐标系中, 也可表示为

$$\vec{r} = x(t) \vec{i} + y(t) \vec{j} \quad (1-19)$$

由此可得速度

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} = v_x \vec{i} + v_y \vec{j} \quad (1-20)$$

及加速度

$$\begin{aligned} \vec{a} &= \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dv_x}{dt} \vec{i} + \frac{dv_y}{dt} \vec{j} \\ &= a_x \vec{i} + a_y \vec{j} \end{aligned} \quad (1-21)$$

通常, 采用自然坐标系, 如图 1-8 所示, 这时, $\vec{a}$ 可表述为切向加速度 $\vec{a}_t$ 和法向加速度 $\vec{a}_n$ 的矢量和, 即

$$\vec{a} = \vec{a}_n + \vec{a}_t \quad (1-22)$$

其中, 法向加速度 $\vec{a}_n$ 的大小为

$$a_n = \frac{v^2}{\rho} \quad (1-23)$$

方向在曲线凹侧指向该点的曲率中心。它是由速度 $\vec{v}$ 的方向变化所引起的。切向加速度 $\vec{a}_t$ 的大小为

$$a_t = \frac{dv}{dt} \quad (1-24)$$

方向沿曲线上运动质点所在处的切线, 若 $\frac{dv}{dt} > 0$, 则 $\vec{a}_t$ 与 $\vec{v}$ 同

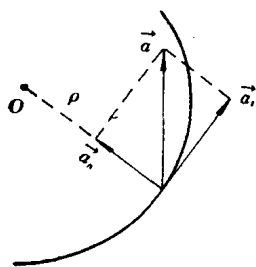


图 1-8

向;反之, $\frac{dv}{dt} < 0$, 则 $\vec{a}_t$ 与 $\vec{v}$ 反向。它是由速度 $\vec{v}$ 的大小变化而引起的。

(1) 圆周运动

(i) 质点作匀速率圆周运动——只存在法向加速度 $\vec{a}_n$ (切向加速度 $\vec{a}_t = 0$)。 $\vec{a}_n$ 的大小为

$$a_n = \frac{v^2}{R} \quad (1-25)$$

方向沿半径指向圆心。它是由速度 $\vec{v}$ 的方向变化所引起的。

(ii) 质点作变速圆周运动——同时存在 $\vec{a}_n$ 和 $\vec{a}_t$ 。

$\vec{a}_n$ 的大小为 $a_n = \frac{v^2}{R}$; 方向沿半径指向圆心; 这是由速度 $\vec{v}$ 的方向改变所引起的。

$\vec{a}_t$ 的大小为 $a_t = \left| \frac{dv}{dt} \right|$; 方向指向圆周上切线方向, 若

$\frac{dv}{dt} > 0$, 则 $\vec{a}_t$ 与 $\vec{v}$ 同向; 反之, $\vec{a}_t$ 与 $\vec{v}$ 反向; 这是由速度 $\vec{v}$ 的大小改变所引起的。

质点在任一时刻的总加速度 $\vec{a}$ 为

$$\vec{a} = \vec{a}_n + \vec{a}_t$$

$\vec{a}$ 的大小为 $a = \sqrt{a_n^2 + a_t^2}$ (1-26)

$\vec{a}$ 的方向: 指向圆弧的凹侧, 可用 $\vec{a}$ 与 $\vec{v}$ 的夹角 θ 表示, 即

$$\theta = \arctg \frac{a_n}{a_t} \quad (1-27)$$

(2) 圆周运动的角量描述(下述各个角量都是相对于圆周轨道的圆心而言的)

角位置——运动方程 $\theta = \theta(t)$ (1-28)

角速度 $\omega = \frac{d\theta}{dt}$ (1-29)

$$\text{角加速度} \quad \beta = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\theta}{dt^2} \quad (1-30)$$

匀变速圆周运动的基本方程为

$$\theta = \theta_0 + \omega t + \frac{1}{2}\beta t^2 \quad (1-31)$$

$$\omega = \omega_0 + \beta t \quad (1-32)$$

$$\omega^2 = \omega_0^2 + 2\beta(\theta - \theta_0) \quad (1-33)$$

角量与线量有下列关系

$$v = R\omega \quad (1-34)$$

$$a_t = \frac{dv}{dt} = R\beta \quad (1-35)$$

$$a_n = \frac{v^2}{R} = R\omega^2 \quad (1-36)$$

四、面授示例

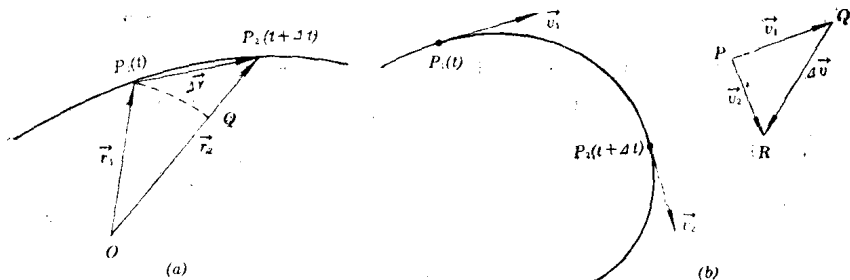
例一 在曲线运动中, $|\Delta\vec{r}|$ 与 $|\Delta r|$ 和 $|\vec{v}|$ 与 $|\Delta v|$ 是否分别相同?

解 在运用速度与加速度的定义式 $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ 和 $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$ 进行计算时, 往往容易发生下述的错误, 即把速度的大小 $v = \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right|$ 认为就是 $v = \left| \frac{dr}{dt} \right|$, 把加速度的大小 $a = \left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right|$ 认为就是 $a = \left| \frac{dv}{dt} \right|$ 。产生这种错误, 关键是不善于区分 $|\Delta\vec{r}|$ 和 $|\Delta r|$ 、 $|\Delta\vec{v}|$ 和 $|\Delta v|$ 。

我们知道, $\vec{\Delta r}$ 是表示质点在 t 到 $t + \Delta t$ 时间内的位移, 而 $|\Delta\vec{r}|$ 表示在该段时间 Δt 内位移的大小, 即 $|\Delta\vec{r}| = |\vec{r}_2 - \vec{r}_1|$, 它是两个矢量(位置矢量)之差的大小, 可用图(a)的线段 P_1P_2 表示。

而 $|\Delta \vec{r}|$ 表示从 t 到 $t + \Delta t$ 时间内位置矢量的大小的增量,即 $|\Delta \vec{r}| = |\vec{r}_2 - \vec{r}_1|$,就是两位置矢量的大小之差的绝对值,如图(a)的线段 QP_2 所示。

由图(a)可见,一般来说, $|\Delta \vec{r}| \neq |\Delta r|$ 。例如,质点作圆周运动时,以圆心为坐标原点,则质点的位置矢量就是沿圆的半径,在任意的 t 到 $t + \Delta t$ 时间内,它的 $\Delta \vec{r}$ 始终为零,而它的位移的大小 $|\Delta \vec{r}|$,就是从初位置到末位置的弦长,一般并不为零(从初位置开始运动,再回到初位置的情况除外)。



例一图

同理, $\Delta \vec{v}$ 表示在 t 到 $t + \Delta t$ 时间内速度的增量, $|\Delta \vec{v}|$ 表示该段时间 Δt 内这增量的大小,即 $|\Delta \vec{v}| = |\vec{v}_2 - \vec{v}_1|$,它是两个速度矢量之差的大小,如图(b)中的线段 QR 所示。

而 Δv 表示在该段时间 Δt 内速度大小的增量,所以 $|\Delta v| = |\vec{v}_2 - \vec{v}_1|$,就是两个速度矢量的大小之差的绝对值。

由图(b)可见,一般来说, $|\Delta \vec{v}| \neq |\Delta v|$ 。例如,当质点作匀速圆周运动时,由于质点运动的速度大小相等,所以在任意一段时间 Δt 内, $|\Delta v|$ 始终等于零。而 $|\Delta \vec{v}|$ 并不等于零(质点运动一周回到初始位置情况除外)。

例二 已知质点沿 x 轴作直线运动,其运动方程为

$$x = 6t^2 - 2t^3$$

式中, x 以m计, t 以s计。求: