

浅谈物理量的正负号

QIANTANWULILIANGDEZHENGFUHAO

潘友于 宋达文 刘恩庆



天津人民出版社

浅谈物理量的正负号

潘友于 宋达文 刘恩庆

天津人民出版社

浅谈物理量的正负号

潘友于 宋达文 刘恩庆

天津人民出版社出版

(天津市赤峰道124号)

天津新华印刷二厂印刷 天津市新华书店发行

开本787×1092毫米 1/32 印张23/8 字数46,000

一九八二年一月第一版

一九八二年一月第一次印刷

印数: 1-23,800

统一书号: 13072·15

定 价 0.20 元

前 言

在中学物理的教学和学习中，常常由于对“物理量的正、负”的意义、规定以及它和“运算符号”之间的关系了解不够，掌握不好，从而发生一些过失或错误。为此，本书提出了解决这个问题的一般原则和处理方法，并使其规范化，变难为易；此外，本书还针对全部物理的重点内容，按照教材的顺序，通过具体典型实例分别详细说明它们各自的特殊点和处理方法。因此，本书与现行教材配合使用比较方便。

本书系集体编写，先经潘友于、刘铁铮、徐惠、王松青、李尚文、刘恩庆、林炎、宋达文、高宗林、储礼悌等同志讨论并提供素材，再分工执笔。《物理量正负号的提出》和《力学部分》由宋达文同志执笔；《电学部分》和《小结》由潘友于同志执笔；《热学》和《几何光学部分》由刘恩庆同志执笔。最后均经潘友于同志审改。

本文承缪秉成同志提出修改意见，特此致谢。

编 者

一九八一年六月

目 录

一、物理量正负号的提出	(1)
(一) 性质符号	(2)
(二) 矢量的正交分解	(3)
(三) 物理量的增量	(4)
二、物理量正负号应用的具体实例	(15)
(一) 力学部分	(5)
1. 运动学	(5)
2. 静力学	(8)
3. 运动定律	(11)
4. 动量、动量定理和动量守恒定律	(17)
5. 功和能	(23)
6. 简谐振动	(24)
(二) 电学部分	(31)
1. 静电场	(31)
2. 直流电路	(46)
3. 电磁现象	(56)
(三) 热学部分	(60)
1. 温度	(60)
2. 热量	(61)

3. 热平衡方程式	(62)
4. 热膨胀	(62)
5. 热力学第一定律	(64)
(四) 几何光学部分	(65)
1. 象距	(66)
2. 单一透镜成象	(66)
3. 透镜组成象	(66)
4. 放大率	(66)
三、小结	(70)

一、物理量正负号的提出

教学中常遇到关于物理量的正、负号与运算符号的处理问题。为什么要规定物理量的正、负号呢？因为在千变万化的物理现象中处处存在着矛盾。物理学是研究物质运动最一般的规律和物质的基本结构的一门科学。而物理量是量度物质的属性和描述其运动状态时所用的各种量值。物质的基本属性是由物质的基本结构决定的，物质的运动遵循着一定的规律，不论是研究物质的基本结构还是研究物质的运动规律，都会涉及到各种不同的矛盾。为了反映物质结构以及物质运动过程中质的矛盾和量的矛盾，于是引入了物理量的正、负号，这也是运用数学方法来解决物理问题的一个具体表现。例如：力学中的加速或减速，作用或反作用；热学中的吸热或放热，温度的升高或降低；电学中的阳电或阴电，吸引或排斥；光学中的实象或虚象等等都常用正、负号来表示。其中表示质的矛盾性的正、负号我们把它叫做性质符号，表示量的矛盾性的正、负号把它叫做增量符号，这些符号都有其明确的物理意义；但在运算的过程中都遵循代数学中的正负数运算法则。

使学生理解物理量正、负号的规定及其相对应的物理意义，是物理教学中的一个重要问题，使学生掌握在计算过程

中物理量正、负号的处理方法，是培养学生能力的一个重要内容。

在中学物理学的运算中，常见的有矢量式和代数式。矢量式可采用矢量的运算法则，也可将矢量式通过建立坐标系转变为代数式；在代数式中各物理量本身各有自己的正负号（性质符号），在运算的时候，必须将运算符号（加、减、乘、除等符号）和表征物理量性质的正负号统一起来考虑。

例如，在匀变速直线运动中，位移方程的矢量式为

$\vec{s} = \vec{v}_0 t + \frac{1}{2} \vec{a} t^2$ ，其中 $\vec{s}$ 、 $\vec{v}_0$ 、 $\vec{a}$ 均为矢量。因为这三个

矢量的方向在同一直线上，故可将矢量式表示为代数式，即

$s = v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$ ，其中 s 、 v_0 、 a 各量中均含有本身的

性质符号。若物体做匀减速运动，在规定了以初速度 v_0 的指向为坐标轴的正方向之后，又可将此代数式表示为 $s =$

$v_0 t + \frac{1}{2} (-a) t^2$ ，这时 s 、 v_0 、 a 均为绝对值，式中负号

表示加速度 $\vec{a}$ 的指向与坐标轴正方向相反。

我们这里所谈到的物理量正、负号的问题，主要指以下三个方面：

(一) 性质符号

为表示物理量的矛盾性质要用正、负号。例如，用 $+Q$ 表示阳电荷，用 $-Q$ 表示阴电荷……等。此类问题比较简单，不做重点讨论。

(二) 矢量的正交分解

在矢量式的运算中，对于矢量的几何和，可以用几何方法解决，这时谈不上正、负号。但在某些情况下，运用这种方法比较麻烦，为了研究和计算上的方便常使用分析法来处理，即采用正交分解的方法，变几何和为代数和，这时自然要涉及到物理量的正、负号问题。

对物理量进行运算时，要特别注意以下几点：

1. 用正、负号来表示在同一直线上矢量的指向。作为矢量不仅有大小和方向，而且符合矢量的运算法则——平行四边形法则。例如，在直流电路的某一回路中的电流强度，它虽有大小和方向，但却不遵守矢量的运算法则，所以它是标量。

各矢量的方向在同一直线上时，根据解题的需要和方便，可规定某一矢量的指向为正方向来建立坐标系，这时其它各矢量的指向可依据它的方向与坐标轴方向的同、反，用正、负号来表示，凡指向与坐标轴的正方向相同的矢量用正号表示，凡指向与坐标轴的正方向相反的矢量用负号表示。

2. 各矢量的方向不在同一直线上时，可将各矢量在选定的直角坐标系上进行正交分解，这时，在同一直线上的各分矢量的指向可按照上述方法用正、负号来表示。

3. 当矢量式变为代数式之后，式中各物理量根据性质各有自己的正、负号。这时，需要将性质符号和运算符号结合起来同时考虑。

4. 凡未知量本身有性质符号。在代数式中，只是暂时

不表示未知量的正、负（并非先用正号表示），而在得出计算结果之后，才由它的正、负号反映出该物理量的属性。

5. 选择坐标轴正方向时，未知矢量的正、负号，很可能与规定的正方向相同或相反。因此，未知矢量最后的符号还需由物理量本身的性质来判定。

（三）物理量的增量（变化量）

增量定义为末态量减初态量。它涉及到的正负号处理问题，有以下两种情况：

1. 矢量的增量。例如， $\Delta \vec{v} = \vec{v}_1 - \vec{v}_0$ ，式中负号为矢量的运算符号（几何差），式中每个量无正、负号可言。但在将矢量差变为矢量和（几何和）的形式时，即 $\Delta \vec{v} = \vec{v}_1 + (-\vec{v}_0)$ ，就出现了正、负号，式中负号表示 $-\vec{v}_0$ 的指向与 $\vec{v}_0$ 的指向相反。

2. 标量的增量有正、负。一般用正号表示物理量的变化量是增加或升高，用负号表示物理量的变化量是减少或降低。

此外，物理学中相对量值的大小，也是增量的一种。例如，温度、重力势能、电势……等，用正号表示该量高于或大于零参考点，用负号表示该量低于或小于零参考点。物理学中在这一方面的正、负号，其含意与代数学中的正、负号相同。

二、物理量正、负号应用的具体实例

在解物理题的过程中，对物理量正、负号的处理是一个难点，初学者往往感到不好掌握，为帮助读者正确理解这部分内容，以下按照知识分类（重点是力学和电学部分），对物理量正、负号的运用提供一些实例，作为学习中的参考。

（一）力学部分

1. 运动学

（1）在运动学中，为表示矢量的指向，常用正、负号来表示，这种正、负号属于性质符号，所涉及的内容有下述几种情况。

① 在同一直线上的矢量其指向可按照规定的正方向用正、负号来表示。例如，在指向相同或相反的位移 s 、速度 v 和加速度 a 中，可规定其中某一个矢量的指向为坐标轴的正方向，则指向与此正方向相同的矢量用正号表示，反之用负号表示。

② 在研究物体做相对运动的时候，为表示矢量指向的相对性要用正、负号。例如，两个物体 A 和 B 互为参照物时，为表示参照物不同，物体的相对速度和加速度的指向相反的性质，可规定其中一个指向为正方向，这个矢量用正号表示，

则另一个指向与正方向相反的矢量用负号表示。即有 $\vec{v}_{AB} = -\vec{v}_{BA}$, $\vec{a}_{AB} = -\vec{a}_{BA}$ 式中 $\vec{v}_{AB}$ 和 $\vec{a}_{AB}$ 表示物体 A 以物体 B 做参照物时, A 相对 B 的速度和加速度; $\vec{v}_{BA}$ 和 $\vec{a}_{BA}$ 表示物体 B 相对 A 的速度和加速度。

③ 在进行矢量合成的时候, 若各矢量是互成角度的, 则可在选定的直角坐标系上运用正交分解的方法, 把各矢量分解为正交的分矢量, 然后写出代数式, 并根据坐标轴正方向的规定, 用正、负号表示代数式中各分矢量的指向, 在同时考虑运算符号之后再行运算。

例1. 河水以速度 v_1 向东流, 船在水中以在静水中的划行速度 v_2 向西划, 人在船上以速度 v_3 向东北走, 求人対岸的速度?

解: 此题以人为研究对象, 以地球为参照系, 因为人参予了三种运动, 根据矢量的合成可得:

$$\vec{v}_{人岸} = \vec{v}_{人船} + \vec{v}_{船水} + \vec{v}_{水地}.$$

若取直角坐标系, 选正东为 x 轴正向; 正北为 y 轴正向, 将速度 $\vec{v}_3$ 进行正交分解, 如图 1-1 所示。若设 $\vec{v} = \vec{v}_{人岸}$, 则根据坐标轴正方向的规定可写出以下方程:

$$v_x = v_1 + v_{3x} - v_2,$$

$$v_y = v_{3y}.$$

$$\therefore V = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}.$$

则 $\vec{v}$ 的方向与 x 轴正向的夹角 $\theta = \tan^{-1} \frac{v_y}{v_x}$.

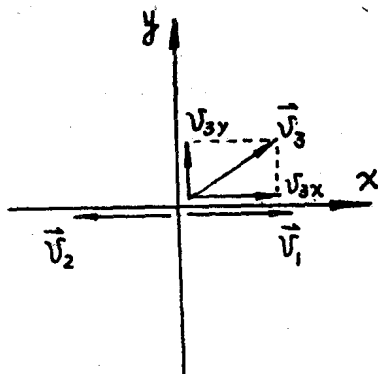
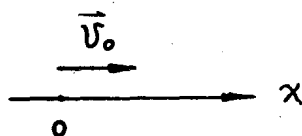


图 1-1

④ 在应用运动学方程计算时，为把矢量式转变为代数式，需要根据统一正方向的规定，用正、负号表示各矢量的指向。在运动学中一般选取运动物体的初速度方向为正方向；若初速度为零，则以加速度方向为正方向比较适宜。

例2. 以速度为18米/秒向东开行的火车，刹车后作匀减速运动，在15秒末停止，求火车的加速度。

解 I. 取 x 轴，规定初速度 $\vec{v}_0$ 的指向为坐标轴正方向，如图 1—2 所示。则速度方程为 $\vec{v}_t = \vec{v}_0 + \vec{a}t$ ，



因为火车作直线运动，故可变成代数式：

图 1—2

$$v_t = v_0 + at.$$

式中 v_t 、 v_0 和 a 本身含有表示指向的性质符号，在运算时，要统一考虑性质符号和运算符号；式中 a 为未知量故暂时不带符号。

$$\text{代入数据则有 } 0 = 18 + a \times 15,$$

$$\text{故 } a = -1.2[\text{米/秒}^2].$$

运算结果所出现的负号反映 a 的性质，即加速度 a 的指向与 v_0 的指向相反。

解 II. 若直接采用 $v_t = v_0 - at$ 公式来解，则说明已先考虑了加速度的指向，这时计算结果应为绝对值。即 $0 = 18 - a \times 15$ ， $\therefore a = 1.2[\text{米/秒}^2]$ 。

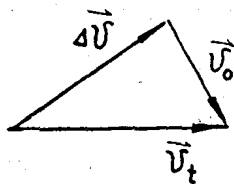
但在答案中，需说明火车加速度的方向跟火车速度的方向相反。

例3. 比较两个加速度 $a_1 = 3\text{米/秒}^2$ 和 $a_2 = -6\text{米/秒}^2$ 的

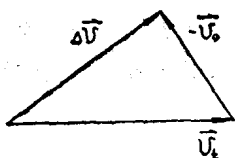
大小。

可能的同学回答 $a_1 > a_2$ 。所以会产生这个错误答案，其原因是把物理学上用来表示指向的正、负号与代数上用来表示大于零还是小于零的正、负号混为一谈。

(2) 在运动学中物理量的增量常用正、负号来表示，具体情况有以下几种。



(甲)



(乙)

图 1-3

① 末态量与初态量皆为矢量，其指向不在同一直线上时。

例如， $\Delta \vec{v} = \vec{v}_t - \vec{v}_0$ 见图 1-3

(甲)；也可表示为 $\Delta \vec{v} = \vec{v}_t + (-\vec{v}_0)$ 即由矢量差改为矢量和的形式，式中矢量 $-\vec{v}_0$ 表示它的指向与 $\vec{v}_0$ 的指向相反，如图 1-3 (乙) 所示。

② 末态量与初态量皆为矢量，其指向在同一直线上时，可选取 $\vec{v}_0$ 的指向为坐标轴的正方向，然后依据坐标用正、负号表示

初、末两态矢量的指向，计算结果的正、负号则表示增量的指向与坐标轴正方向相同或相反。

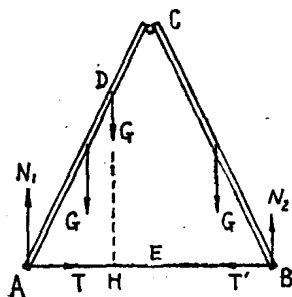
2. 静力学

在物体平衡这部分内容中，涉及到物理量的正、负号有以下两种情况。

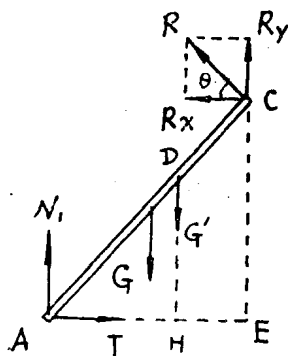
(1) 在使用物体平衡条件 $\Sigma F = 0$ 解题时，如果物体上所受各力的方向不在同一条直线上，可先选择直角坐标系，

然后将各力在坐标系上进行正交分解，再根据规定的坐标轴的正方向，用正、负号分别表示各分力的指向与坐标轴的正方向相同或相反，代入公式 $\Sigma F_x = 0$ 和 $\Sigma F_y = 0$ ，这时已将矢量式变为代数式。但仍要注意未知的力在运算前先不表示其正、负，要最后根据计算结果的正、负去判定力的指向。

(2) 在使用物体平衡条件 $\Sigma M = 0$ 解题时，要注意力矩有正、负之分，规定凡是使物体对轴做逆时针转动的力矩为正，反之为负。



(甲)



(乙)

图 1-4

正，反之为负。

例3. 如图1-4(甲)所示，梯子AC、BC长均为5米，重 $G = 10$ 公斤，质量分布均匀，C处用绞链连在一起，AB间用长3米的绳子相连接，置于光滑水平地面上，一体重 $G' = 60$ 公斤的人立于AC梯上距底端A为3米的D处，试求绳子的张力及绞链C处所受之作用力。

解：(1) 以双人梯整体为研究对象，这时，两单梯跟绞链处之间的作用力以及绳跟梯子间的作用力均为内力，不予考虑。

若取水平向右为 x 轴正方向，竖直向上为 y 轴正方

向, 则由图 1—4 (甲) 并根据平衡条件知: 由于水平地面光滑, x 轴方向不受外力.

$$\text{由 } \Sigma F_y = 0, \text{ 得 } N_1 + N_2 - 2G - G' = 0,$$

$$\therefore N_1 + N_2 = 2G + G' = 80 \text{ [公斤]} \quad \text{i)}$$

(2) 运用隔离体法将两个单梯分开考虑.

① 对左单梯, 若选 C 点为轴, 如图 1—4 (乙), 根据平衡条件 $\Sigma M_c = 0$

$$\therefore G \cdot \frac{AE}{2} + G' \cdot EH + T \cdot CE - N_1 \cdot AE = 0.$$

$$\text{由图可以看出, } CE = \sqrt{AC^2 + AE^2} \approx 4.77 \text{ [米]},$$

$$\therefore EH = AE - AH, \text{ 而 } AH = \frac{3 \times 1.5}{5} \text{ [米]}$$

$$= 0.9 \text{ [米]}$$

$\therefore EH = 0.6 \text{ [米]}$ 代入上式整理可得

$$1.5N_1 - 4.77T = 43.5. \quad \text{ii)}$$

② 对右单梯用同样方法可得

$$1.5N_2 - 4.77T = 7.5. \quad \text{iii)}$$

i), ii), iii) 式联立, 求解可得绳中张力

$$T = 7.23 \text{ [公斤]}$$

$$\therefore N_1 = 52, \text{ [公斤]} \quad N_2 = 28. \text{ [公斤]}$$

(3) 从图 1—4 (乙) 可知

$$\text{由 } \Sigma F_x = 0, \text{ 则 } T - R_x = 0, \therefore R_x = 7.23 \text{ [公斤]}$$

$$\text{由 } \Sigma F_y = 0, \text{ 则 } R_y + N_1 - G - G' = 0,$$

$$\therefore R_y = G + G' - N_1 = 70 - 52, \text{ [公斤]} = 18. \text{ [公斤]}$$

$$\text{故 } C \text{ 点所受的作用力 } R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2} = 19.4 \text{ [公斤]}$$

$$\operatorname{tg}\theta = \frac{R_y}{R_x} = \frac{18}{7.23} \approx 2.489,$$

查表可得 $\theta = 68^{\circ}6'$.

3. 运动定律

在动力学中使用牛顿运动定律解题时，要考虑到它是矢量表达式，当把矢量式变成为代数式时，要先建立直角坐标系，在坐标系中，依据坐标轴的方向用正、负号来表示在同一轴上各矢量的指向与坐标的正方向相同或相反。

(1) 在运用牛顿第二定律在惯性系内列动力学方程时正、负号的处理。

① 关于坐标轴正方向规定的一般方法。

a. 若物体的运动方向未知或初速度为零，但物体的加速度方向已知，或物体受力情况已知的情况下，规定物体的加速度方向为坐标轴的正方向。

b. 若物体的运动方向已知，则不论物体的加速度方向或受力方向是否清楚，以规定物体的初速度方向作为坐标轴的正方向为宜。

② 关于连接体坐标轴正方向的规定。

a. 若组成连接体的个体的运动方向互相平行，坐标轴正方向的规定可有两种处理方法：一种是统一规定坐标轴正方向，即以其中一个物体的运动方向作为坐标轴正方向；另一种是分别以组成整体的每个物体的运动方向作为坐标轴正方向。可以按自己的倾向或习惯选择其中一种方法。此类问题如图1—5中(甲)、(乙)、(丙)、(丁)所示。