

力学

张之珪 编著
兰州大学出版社

力学

张之珪编著

JY1/177/12

兰州大学出版社

(甘)新登字第 08 号

力 学

张之珪 编著

兰州大学出版社出版

(兰州大学校内)

兰州大学出版社激光照排中心排版

兰州人民印刷厂印刷 甘肃省新华书店发行

开本: 850×1168 毫米 1/32 印张: 14

1995 年 4 月第 1 版 1995 年 4 月第 1 次印刷

字数: 346 千字 印数: 1—1200 册

ISBN7-311-00760-7/O·103 定价: 8.40 元

前 言

本书是在兰州大学物理系多年使用的普通物理“力学”讲稿和讲义基础上,按照我国现行的高等院校理科教学大纲编写的,可供高校理、工科大学本科各专业,师范院校物理专业使用或参考。由于文字通俗易懂,图文配合,叙述由浅入深,也可供有志自学成才的青年作为物理学入门参考书。

物理学是研究自然界最基本规律的一门科学。力学研究机械运动,是物理学的基础和重要组成部分。作为基础,本书对于基本概念、基本规律方面的叙述力求准确、透彻,重要公式的推导过程完整,关键的细节和应该注意的问题也都有明确的交待。本书的前半部分,以三个守恒定律为重点,后半部分——连续介质力学,则以振动和波动为重点组织教材。由于有意识地加强了有关角动量方面的内容,从而系统地叙述了牛顿力学完整的理论体系。本书将质点运动学和刚体运动学组成一章,称为“运动学”。这在理论体系上是顺理成章的,而且这样做,把刚体力学的两个难点分开,将一个难点提前到开学不久、新生学习积极性最高的时候去克服;又由于加强了角动量定理内容,使得刚体绕定轴转动这个难点也迎刃而解。所以本书理论体系完整,结构合理,突出重点而分散难点,化难为易,便于自学。

本书在加深基本概念和基本规律的基础上,引导学生掌握研究物理学的科学的方法,重视学生分析和解决问题能力的提高。书中融会穿插了一些物理学史资料,适当精选和编写了一些反映近代物理学成就或与后续课程有关,或与生产实践有联系方面的例题和习题。使学生学习前人的科学作风和科学方法,通过例题、习题,巩固已学知识,开拓知识面,提高学习兴趣。

本书的编写出版是在段一士教授、周敦忠副教授等的热情支

持和具体指导下完成的。本书之前的讲义，余文碧副教授曾连续3年作为教材，在物理系（包括现代物理系核物理专业）使用，从内容到习题余老师都提出过不少宝贵的意见、校内外许多教师为本讲义修改出版成书，提出很多宝贵的意见和建议，有些意见和建议已采纳写入书中。编书过程中参考了国内外几十种现行的教材，上百篇有关文章，或多或少，都得到了有益的启发和提高，但无法一一列举。谨在此一并表示衷心的感谢！

由于水平有限，书中缺点和错误在所难免。恳请读者批评指正。

张之珪

1992年7月20日于兰州大学物理系

目 录

前言

第一章 运动学	(1)
§ 1.1 参考系与坐标系	(1)
§ 1.2 质点及刚体	(3)
§ 1.3 质点的位置矢量和位移	(4)
§ 1.4 质点运动的速度和加速度	(9)
§ 1.5 相对运动	(30)
§ 1.6 从速度和加速度求位矢	(33)
§ 1.7 圆周运动	(40)
§ 1.8 刚体运动学	(43)
第二章 质点动力学	(67)
§ 2.1 牛顿第一定律	(67)
§ 2.2 牛顿第二定律	(70)
§ 2.3 力学量的标准 量纲	(75)
§ 2.4 牛顿第三定律	(79)
§ 2.5 常见的力	(80)
§ 2.6 牛顿定律应用举例	(91)
§ 2.7 力学相对性原理 伽里略坐标变换	(98)
§ 2.8 非惯性参考系中的惯性力	(100)
第三章 守恒定律与质点系动力学	(116)
§ 3.1 功和动能	(116)
§ 3.2 质点系的势能	(126)
§ 3.3 机械能和机械能守恒	(130)
§ 3.4 动量与冲量 动量定理	(140)
§ 3.5 质心 质心运动定律	(147)

§ 3.6	球的碰撞	(153)
§ 3.7	火箭的运动	(164)
§ 3.8	力矩和角动量	(169)
§ 3.9	质点角动量定理和角动量守恒定律	(174)
§ 3.10	质点系角动量定理和角动量守恒定律	(179)
第四章	刚体动力学	(201)
§ 4.1	刚体绕固定轴的转动	(201)
§ 4.2	绕定轴转动刚体的角动量定理和角动量守恒定律	(209)
§ 4.3	绕定轴转动刚体的动能和动能定理	(211)
§ 4.4	刚体作平面平行运动的基本动力学方程	(215)
§ 4.5	滚动摩擦	(221)
§ 4.6	刚体平衡条件	(222)
§ 4.7	陀螺的旋进	(225)
第五章	固体的弹性	(242)
§ 5.1	金属棒的拉伸曲线	(242)
§ 5.2	应力与应变	(244)
§ 5.3	扭转与弯曲	(248)
§ 5.4	固体弹性形变的势能	(250)
第六章	流体力学	(255)
§ 6.1	流体静力学	(255)
§ 6.2	流体的定常流动	(261)
§ 6.3	伯努利方程	(265)
§ 6.4	流体的反作用力	(271)
§ 6.5	粘性流体	(272)
§ 6.6	物体在流体中运动受到的阻力	(280)
第七章	振动	(288)
§ 7.1	简谐振动	(288)

§ 7.2	简谐振动的矢量图表示法	(302)
§ 7.3	简谐振动的合成	(302)
§ 7.4	阻尼振动	(314)
§ 7.5	受迫振动	(319)
第八章	波动	(336)
§ 8.1	机械波的基本知识	(336)
§ 8.2	简谐波的表达式	(343)
§ 8.3	波动方程与波速	(348)
§ 8.4	波的能量和能流密度	(353)
§ 8.5	波的传播	(360)
§ 8.6	波的迭加	(363)
§ 8.7	声音的多普勒效应	(374)
第九章	狭义相对论基础	(386)
§ 9.1	经典力学时空观	(386)
§ 9.2	狭义相对论基本假设 洛仑兹变换	(389)
§ 9.3	狭义相对论的时空观	(394)
§ 9.4	狭义相对论动力学	(403)
名词索引		(414)
部分习题参考答案		(422)
主要参考书		(436)

第一章 运动学

本章讲述如何描述物体的运动,以及各运动学量之间的关系.先讲质点运动学,着重讨论描述质点运动的位矢、速度、加速度三个物理量的意义和它们的相互关系.然后,讲述刚体运动学,主要讨论刚体的平动和刚体绕定轴的转动,以及刚体的平面平行运动.

§ 1.1 参考系与坐标系

力学研究物体的机械运动.机械运动是指物体的空间位置随时间的变化.在经典力学范围内,空间与时间是脱离物质及其运动而独立存在互不相关的,这称为绝对的时空观.空间是指上、下、左、右、前、后,四面八方,连续的无限均匀延伸的范围,并认为空间的直线永远是直的,称为欧几里德空间.空间范围可以用米尺来度量.现在人们认识到的空间范围,从小的方面看,最小约为 $\sim 10^{-15}$ m,相当于一个电子的线度;从大的方面看,现在人们认识到的宇宙的范围大约是 ~ 90 亿光年($\sim 10^{26}$ m),这相当于用射电望远镜能够观察到的最远的星体的距离.经典力学中时间是指事件发生的先后顺序,从前到后,单方向均匀连续变化,从不逆向.可以用周而复始的重复事件作为时间的度量单位.如规定地球公转一周为一年,月球公转一周为一月,地球自转一周为一天,……等.图示时间,可以画一根时间轴,用轴上等间隔的点表示各个瞬时(即时刻),而两个时刻之间的间隔称为时间.

经典力学关于空间和时间的概念和人们感觉经验是协调的.人们接受这样的空间和时间概念并不困难.应该指出在这些概念

中已经包含了人为的假设. 近代物理学相对论表明空间、时间和物质及其运动是紧密联系着的, 经典力学的绝对时空观只是实际时空性质的一种近似. 关于时间和空间的量度单位, 我们将在 § 2.3 中专门介绍.

因为世界上一切物体都在运动, 所以描述物体的运动只能相对地进行. 即只能相对于某个 (或某些) 物体来描述另外一个物体的运动. 例如一幢房子, 它是静止还是运动? 与参考标准选择有关. 站在地上的人, 以地面作参考标准, 说房子是静止的. 坐在开动的汽车中的人, 以汽车为参考标准, 说房子相对于汽车飞快地向后运动. 我们也只能相对于另外一个参考标准来说某个物体是否运动. 便把这种描述物体的运动选来当 “参考标准” 的物体 (或物体群) 称为参考系. 那么物体是运动还是静止总是相对于一定的参考系而言的. 同一个物体的运动选不同的参考系描述就会有不同的结果, 称为运动描述的相对性. 那么, 说一个物体运动, 作什么样的运动, 必须指出参考系才有意义. 参考系选得合适, 描述运动就方便.

运动学中, 参考系的选择是任意的. 于是选参考系总可以根据问题的性质, 以描述运动方便为原则. 例如描述地球上物体的运动, 常选地面为参考系; 描述地球的运动, 常选太阳为参考系. 当我们说一个物体的运动, 而不认真指出参考系时, 例如: 刮西北风; 火车向东行驶等等, 参考系是不言而喻的, 都是地面.

选定了参考系以后, 物体的运动就是: 它的位置相对于参考系随时间发生变化. 要定量研究这种位置的变化, 先得确定物体在参考系中的位置. 为此还需要在参考系上建立起适当的坐标系. 常用的坐标系有直角坐标系、极坐标系、柱坐标系、球坐标系以及自然坐标系. 本课程根据需要先引入直角坐标系, 然后引入自然坐标系和极坐标系. 同样, 坐标系选得合适, 便于描述运动, 可使一些问题计算简单方便.

§ 1.2 质点及刚体

物体总有一定的大小和形状，它在运动时各部分运动可以不一样。选定了参考系和坐标系之后，要描述一个物体的运动，即使是描述一个任意扔出去的粉笔头的运动，也仍是很复杂的。因为粉笔头可能一边翻滚，一边前进，各点运动不相同。但是如果我们关心的只是粉笔头扔出去多远，考虑到扔出去的距离比粉笔头的大小（线度）要大得多，从而不管它是否翻滚，那么它各点运动的差别可以不予考虑（忽略不计），这实际上是将粉笔头看成没有大小和形状的一个点。又譬如地球的运动，一方面绕地轴自转，另一方面又绕太阳公转，地球上各点的运动情况也是不同的。但如果考虑地球的公转，由于地球半径（ $R_e \sim 6.37 \times 10^6 \text{ m}$ ）比地球绕太阳公转的平均半径（ $R \sim 1.5 \times 10^{11} \text{ m}$ ）小得多，如果将地球半径画成 0.05 mm ，那么地球公转半径得画成 1.18 m ，把地球自转的这种次要运动相对于公转而忽略，地球就被当成一个没有大小和形状的点。在这里可知，忽略各部分运动的差别与忽略大小和形状这两方面是一致的。

实际上还存在着许多简单得多的物体运动的情况，如活塞在气缸中的运动，抽屉的运动，上面扔出去的粉笔头（或扔手榴弹）若在空中不翻滚，其上任意两点的连线总是平行于自身方向前进，等等。在这些情况下，物体上每个点都作同样的运动，于是其中任意一点的运动都可以用来代表整体的运动。

综上所述，物体各部分运动完全一样，或物体各部分运动的差别在研究的问题中可以忽略，就可以用一个点来代表这个物体，这个点集中了物体的质量（物体的质量不能忽略），称为质点。

物理学中为了突出问题中的主要矛盾，常在科学分析的基础上将一些影响不大的次要因素忽略，从而建立起一种理想模型，用

研究模型的运动代表实际物体的运动。质点就是一个理想模型。

研究地球公转时，忽略地球的自转，将地球这么大一个球体也可当质点。然而如果问题只关心地球的自转，则地球上各个点运动的差别就不能忽略，地球就不能当作质点。又如研究分子的转动，一个直径约 $10^{-2}—10^{-10}$ m 线度的分子（例如 H_2 分子，两核平衡距离 $\sim 0.8 \text{ \AA} = 0.8 \times 10^{-10} \text{ m}$ ），这么小也不能当成质点。再如齿轮和车轮的转动运动也不能当成质点。可见一个物体能否作为质点，要看在研究的问题中各点运动的差别能否忽略，而不在物体本身线度的大小；同一个物体的运动，在有些问题中可当质点，另一些问题中就不能当质点。

对于地球的自转、齿轮和车轮的转动等这些运动问题，由于各点运动的差别不能忽略而不能当质点。但这些物体运动中大小和形状的变化可以忽略。譬如，尽管地球自转时河流中的水在流动，潮汐现象在发生，某些地方在地震，汽车开过马路或桥梁时地面和桥梁在颤抖等等，这些次要的运动相对于地球自转可以忽略；车轮滚过地面，接触地面处多少也有一点变形，相对于车轮本身这些变化也可以被忽略。从这些物体运动问题中可以抽象出另一种理想模型——刚体。所谓刚体就是在运动中物体的形状和大小均不发生变化的物体。

§ 1.3 质点的位置矢量（位矢）和位移

要描述可以当作质点的物体的运动，（如电子的运动，天体、人造卫星、单摆等物体的运动都可当作质点。）首先得描述质点在空间的位置，因为位置的变化即运动。

（一）质点的位矢和轨迹

要表示某时刻 t ，质点 P 的位置，最通常的办法是在地面参考

系上取一个固定参考点 o 作原点, 建立固定的直角坐标系. 坐标轴分别为 x 、 y 、 z 轴. 轴方向单位矢量分别设为 $\vec{i}$ 、 $\vec{j}$ 和 $\vec{k}$ (本书矢量上均加箭头.), 则 P 点的位置可以用过 P 分别作与坐标平面 yoz 、 zox 、 xoy 平行的平面分别与 x 、 y 、 z 轴的交点 x 、 y 、 z 表示. 称 (x, y, z) 为质点 P 在 t 时刻的坐标. 质点运动, 其位置随时间变化, 坐标 x 、 y 、 z 都是时间的函数:

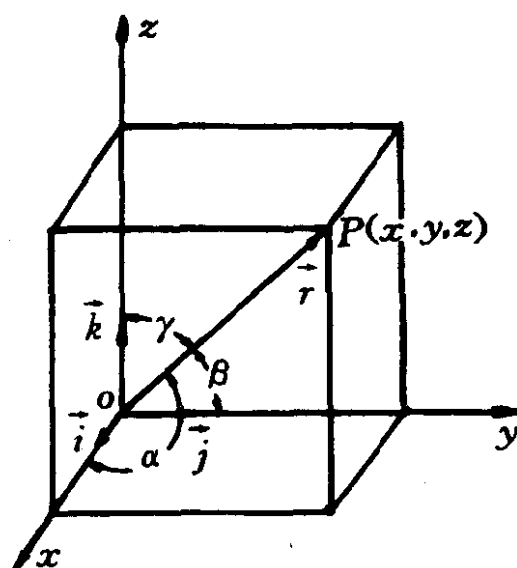


图 1.3—1

$$x = x(t); y = y(t); z = z(t). \quad (1.3-1)$$

质点的位置也可以用从原点 o 到 P 的矢量 $\vec{r}$ 表示. 将 $\vec{r}$ 称为质点在 t 时刻的位置矢量, 简称位矢. 见图 1.3—1. $\vec{r}$ 矢量在坐标轴上的投影分别为 x 、 y 、 z . 这也就是位置坐标.

则:
$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}. \quad (1.3-2)$$

位矢 $\vec{r}$ 是矢量, 既有大小, 还有方向. 位矢 $\vec{r}$ 的大小是它的长度, 用 r 表示. 则

$$r = |\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}. \quad (1.3-3)$$

$\vec{r}$ 的方向可以用它与三个坐标轴夹角的余弦 (称为方向余弦) 表示:

$$\cos\alpha = \frac{x}{r}, \cos\beta = \frac{y}{r}, \cos\gamma = \frac{z}{r}. \quad (1.3-4)$$

(注意: $\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1$)

(1.3—1) 式或 (1.3—2) 式不仅表示了质点在 t 时刻的位置, 而且随着 t 变化也即描述了不同时刻质点的位置, 即这两式中任

一式都表示质点的位置和运动规律,称为质点的**运动学方程**.

质点运动时在空间经历的路线称为**轨迹**或**轨道**.取不同时刻的 t 值,代入运动学方程,得出各个不同时刻质点的位置,将各个位置连成曲线,便得到质点运动的轨迹.其实(1.3-1)式即**轨迹参数方程**,从其中消去 t ,即得:

$$x = x(z), y = y(z); \text{ 或 } f(x, y, z) = 0. \quad (1.3-5)$$

(1.3-5)式即**轨迹方程**.

质点运动按轨迹分为**直线运动**和**曲线运动**.

质点若在平面上运动,可以在它运动的平面上建立一个坐标系,用两个坐标就可以确定质点位置.如建立直角坐标系,质点的位置由: $x = x(t), y = y(t)$ 确定.其位矢为: $\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j}$.

例1 平抛体运动学方程为:

$$x = v_0 t, y = h_0 - \frac{1}{2} g t^2 \text{ 求轨迹方程.}$$

解 由 $x = v_0 t$ 得 $t = \frac{x}{v_0}$.代入 y
得: $y = h_0 - \frac{1}{2} g \left(\frac{x}{v_0} \right)^2$.

为抛物线方程,作图如图1.3-2.

质点作直线运动,就沿轨迹取 x 轴.运动学方程是 $x = x(t)$.例如自由落体运动,以落点为坐标原点,沿下落

方向为 x 轴正向, t 时刻质点位置: $x = \frac{1}{2} g t^2$,式中 t 以秒(s)为单位. g 为自由落体加速度($g = 9.8 \text{ m} \cdot \text{s}^{-2}$).这里运动学方程 $x = x(t) = \frac{1}{2} g t^2$ 表达的函数关系是抛物线(曲线),不是质点运动的轨迹.

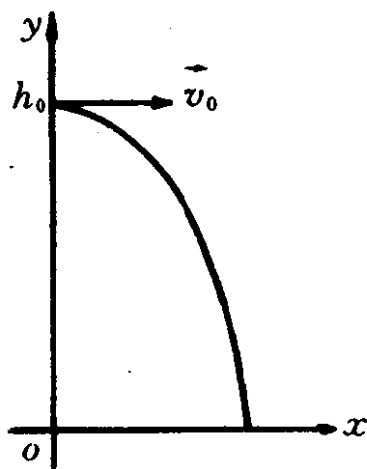


图 1.3-2

(二) 质点的位移和路程

见图 1.3-3, t 时刻质点位于 A 点, 位矢为 $\vec{r}_1 = \vec{r}(t)$; $(t + \Delta t)$ 时刻质点运动到 B 点, 位矢为 $\vec{r}_2 = \vec{r}(t + \Delta t)$, 质点位置的变化为

$$\Delta \vec{r} = \vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t) \quad (1.3-6)$$

称 $\Delta \vec{r}$ 为质点在 Δt 时间内的位移. 位移是 t 到 $t + \Delta t$ 时间内位置矢量的改变量, 是从 A 点到 B 点的矢

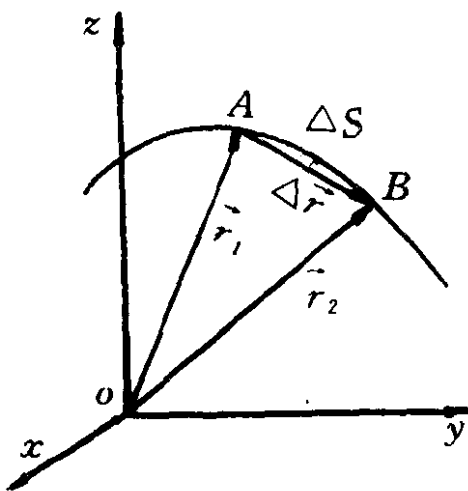


图 1.3-3

量. 它的大小 $|\Delta \vec{r}|$, 是 A 到 B 的直线距离, 表示质点位置改变的大小; 它的方向从 A 到 B , 表示质点位置变动的方向.

应指出: 位矢是与某时刻对应的瞬时量, 位矢和参考点的选择有关; 位移是位置在某时间间隔内的改变量, 和参考点的选择无关. 一般情况下, 位移的大小不等于位矢大小的增量. 即 $|\Delta \vec{r}| \neq \Delta |\vec{r}|$. 这从图 1.3-3 也可知; $|\Delta \vec{r}| = \overline{AB}$; $\Delta |\vec{r}| = \overline{OB} - \overline{OA}$; $\overline{AB} \neq \overline{OB} - \overline{OA}$.

质点运动轨迹的长度称为路程, 用弧长 ΔS 表示. ($\Delta S = \widehat{AB}$ 弧长) 路程 ΔS 是标量. 位移 $\Delta \vec{r}$ 是矢量. 位移的大小一般也不等于弧长. 只有在单方向直线运动中才有 $|\Delta \vec{r}| = \Delta S$, 或者在 $\Delta t \rightarrow 0$ 时, $\Delta S \rightarrow 0$, $|\Delta \vec{r}| \rightarrow 0$, 可认为 $|\Delta \vec{r}| = \Delta S$.

在直角坐标系情况下

$$\vec{r}(t) = \vec{r}_1 = x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}.$$

$$\vec{r}(t + \Delta t) = \vec{r}_2 = x_2 \vec{i} + y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}.$$

$$\begin{aligned}
 \text{则: } \Delta \vec{r} &= \vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t) = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 \\
 &= (x_2 - x_1)\vec{i} + (y_2 - y_1)\vec{j} + (z_2 - z_1)\vec{k} \\
 &= \Delta x \vec{i} + \Delta y \vec{j} + \Delta z \vec{k}. \quad (1.3-7)
 \end{aligned}$$

$$\text{这里 } \Delta x = x_2 - x_1; \Delta y = y_2 - y_1; \Delta z = z_2 - z_1. \quad (1.3-8)$$

在直线运动中,沿轨迹取坐标轴,质点可以有两个运动方向.取定 x 轴方向向右为正.设 t 时刻质点在 $\vec{r}_1 =$

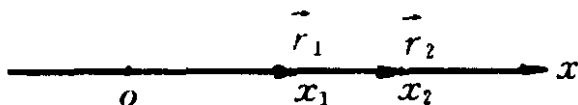


图 1.3—4

$x_1 \vec{i}$ 处(则 $x_1 > 0$ 表示质点在 x 轴上原点之右; $x_1 < 0$ 表示质点在 x 轴上原点之左; $x_1 = 0$ 表示质点在原点).在 $t + \Delta t$ 时刻质点在 $\vec{r}_2 = \vec{r}(t + \Delta t) = x_2 \vec{i}$ 处,则

$$\Delta \vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 = (x_2 - x_1)\vec{i} = \Delta x \vec{i}. \quad (1.3-9)$$

$\vec{i}$ 为 x 轴方向单位矢量,其大小为单位 1,方向为 x 轴方向均已确定.所以(1.3-9)式给出位移 $\Delta \vec{r}$ 的大小由 $|\Delta x|$ 决定,而位移的方向由 Δx 的正负决定:

若 $\Delta x > 0$,说明 $x_2 > x_1$,位移沿 x 轴正向;

若 $\Delta x < 0$, $x_2 < x_1$,位移沿 x 轴反向;

若 $\Delta x = 0$, $x_2 = x_1$,质点没有位移.

由此可知在直线运动简单情况下,沿直线取坐标轴,可以用 Δx 表示位移的大小和方向.

§ 1.4 质点运动的速度和加速度

(一) 质点在直线运动中的速度和加速度

见上节图 1.3 - 4, 质点作直线运动, 取坐标轴沿轨迹. t 时刻质点在 $\vec{r}_1 = x_1 \vec{i}$ 处; $t + \Delta t$ 时刻质点在 $\vec{r}_2 = x_2 \vec{i}$ 处, Δt 时间内质点的位移为:

$$\Delta \vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 = (x_2 - x_1) \vec{i} = \Delta x \vec{i}. \quad (1.3 - 9)$$

(1) 平均速度

质点的位移 $\Delta \vec{r}$ 和产生位移的时间间隔 Δt 之比值为:

$$\frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{\Delta x}{\Delta t} \vec{i}. \quad (1.4 - 1)$$

称 $\frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$ 为质点在 Δt 时间内的平均速度. 由定义式(1.4 - 1)知, 平

均速度是矢量: 大小为 $\left| \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} \right| = \left| \frac{\Delta x}{\Delta t} \right|$; 方向和位移方向一致. 平均速度是 Δt 时间内质点运动情况(快慢和方向)的粗略描述. 实际上物体运动快慢也不一定按照平均速度大小运动, 可能一会儿快些, 一会儿慢些. 就是直线运动情况下, 质点甚至还可以在 Δt 时间内曾经正向运动后反过向, 又向正向运动.

例1 设汽车由西向东开, 作直线运动以车站为原点, 位置 ~ 时间关系为 $x = bt^2$, b 为常数, x 单位为(m), t 单位为(s), b 单位为($\text{m} \cdot \text{s}^{-2}$). 求汽车在 t 到 $t + \Delta t$ 时间内的平均速度.

解 按定义平均速度为 $\frac{\Delta x}{\Delta t}$, 先算 Δx ,

$$\begin{aligned} \Delta x &= x(t + \Delta t) - x(t) = b(t + \Delta t)^2 - b(t^2) \\ &= b(2t + \Delta t)\Delta t, \end{aligned}$$