

一 质点系的动能定理

◆ 对第 i 个质点, 有

$$W_i^{\text{ex}} + W_i^{\text{in}} = E_{ki} - E_{ki0}$$

外力功

内力功

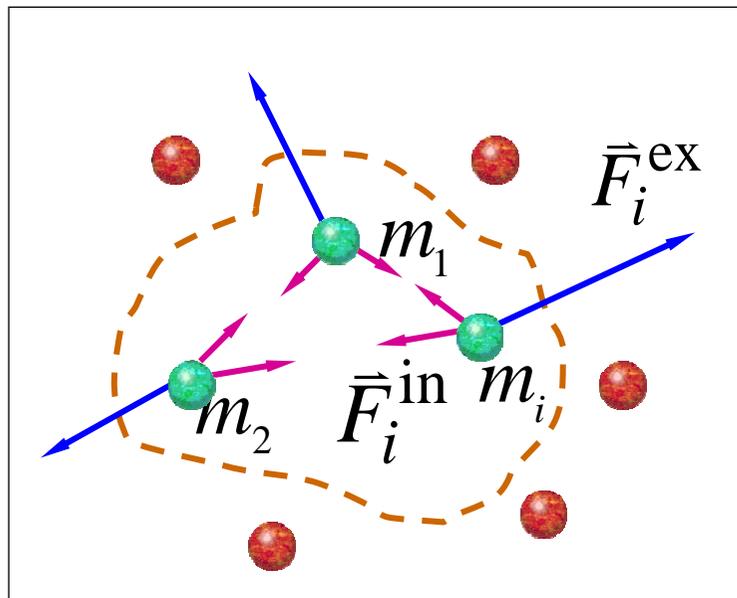
对质点系, 有

$$\sum_i W_i^{\text{ex}} + \sum_i W_i^{\text{in}} = \sum_i E_{ki} - \sum_i E_{ki0} = E_k - E_{k0}$$

◆ 质点系动能定理 $W^{\text{ex}} + W^{\text{in}} = E_k - E_{k0}$

注意

内力可以改变质点系的动能



二 质点系的功能原理

质点系动能定理

$$W^{\text{ex}} + W^{\text{in}} = E_k - E_{k0}$$

$$W^{\text{in}} = \sum_i W_i^{\text{in}} = W_c^{\text{in}} + W_{\text{nc}}^{\text{in}}$$

非保守力的功

$$W_c^{\text{in}} = -\left(\sum_i E_{pi} - \sum_i E_{pi0}\right) = E_p - E_{p0}$$

$$W^{\text{ex}} + W_{\text{nc}}^{\text{in}} = (E_k + E_p) - (E_{k0} + E_{p0})$$

机械能 $E = E_k + E_p$

$$W^{\text{ex}} + W_{\text{nc}}^{\text{in}} = E - E_0$$

◆ 质点系的功能原理 质点系机械能的增量等于外力和非保守内力做功之和。

三 机械能守恒定律

◆ 功能原理 $W^{\text{ex}} + W_{\text{nc}}^{\text{in}} = (E_{\text{k}} + E_{\text{p}}) - (E_{\text{k}0} + E_{\text{p}0})$

当 $W^{\text{ex}} + W_{\text{nc}}^{\text{in}} = 0$ 时, 有 $E = E_0$

◆ **机械能守恒定律** 只有保守内力做功的情况下, 质点系的机械能保持不变。

$$E_{\text{k}} - E_{\text{k}0} = -(E_{\text{p}} - E_{\text{p}0}) \quad \Delta E_{\text{k}} = -\Delta E_{\text{p}}$$

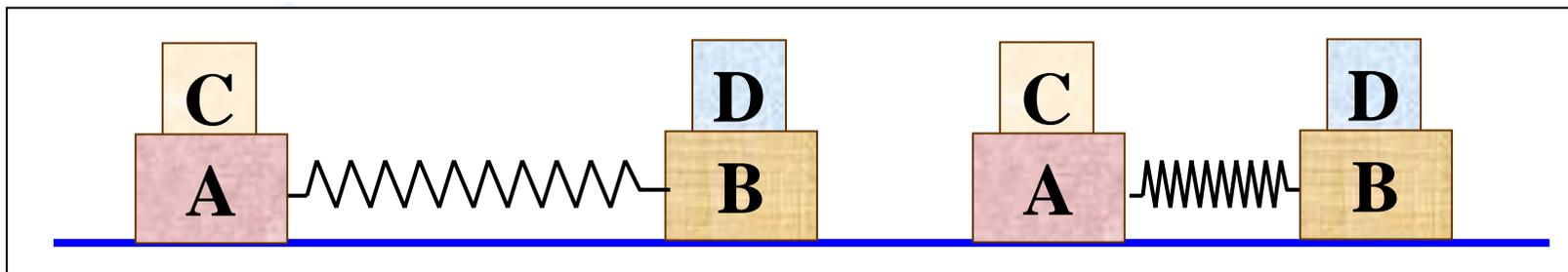
◆ 守恒定律的**意义**

不究过程细节而能对系统的状态下结论, 这是各个守恒定律的特点和优点。

讨论

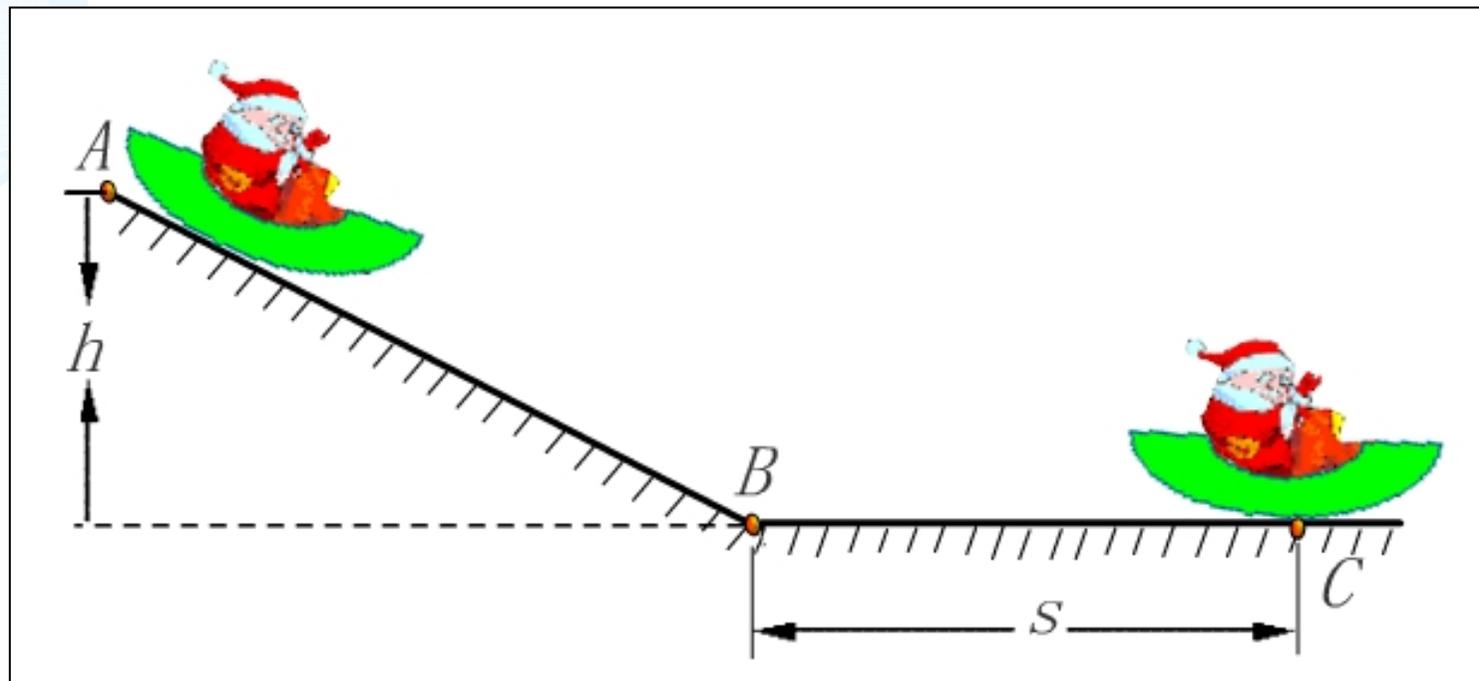
如图的系统，物体 A、B 置于光滑的桌面上，物体 A 和 C，B 和 D 之间摩擦因数均不为零，首先用外力沿水平方向相向推压 A 和 B，使弹簧压缩，后拆除外力，则 A 和 B 弹开过程中，对 A、B、C、D 组成的系统

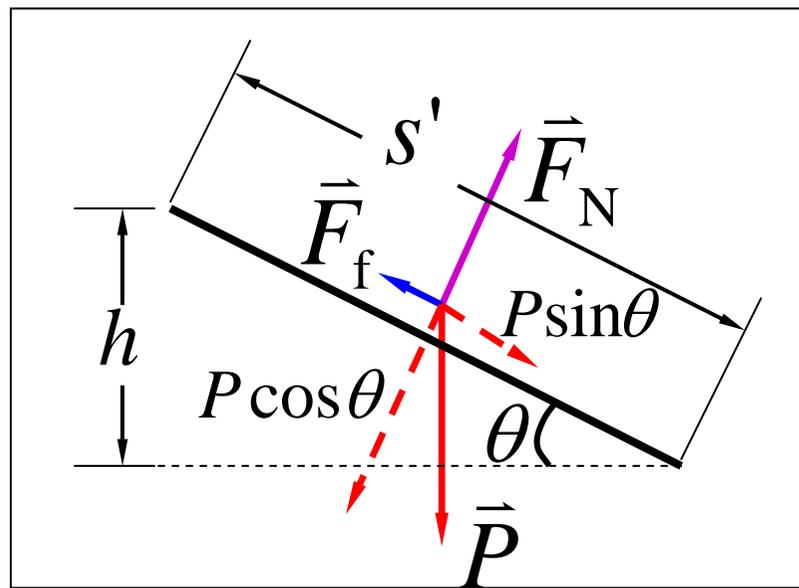
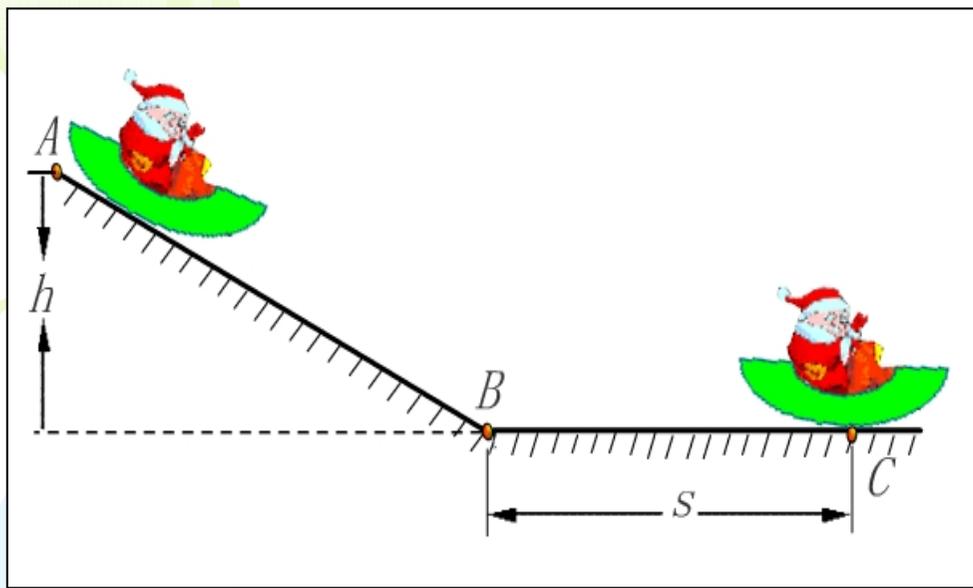
- (A) 动量守恒，机械能守恒。
- (B) 动量不守恒，机械能守恒。
- (C) 动量不守恒，机械能不守恒。
- ★(D) 动量守恒，机械能不一定守恒。



3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律

例 1 一雪橇从高度为50m 的山顶上点A沿冰道由静止下滑,山顶到山下的坡道长为500m. 雪橇滑至山下点B后,又沿水平冰道继续滑行,滑行若干米后停止在C处. 若摩擦因数为0.050. 求此雪橇沿水平冰道滑行的路程.(点B附近可视为连续弯曲的滑道.忽略空气阻力.)





已知 $h = 50\text{m}$, $\mu = 0.050$, $s' = 500\text{m}$, 求 s .

解 以雪橇、冰道和地球为一系统, 由功能原理得

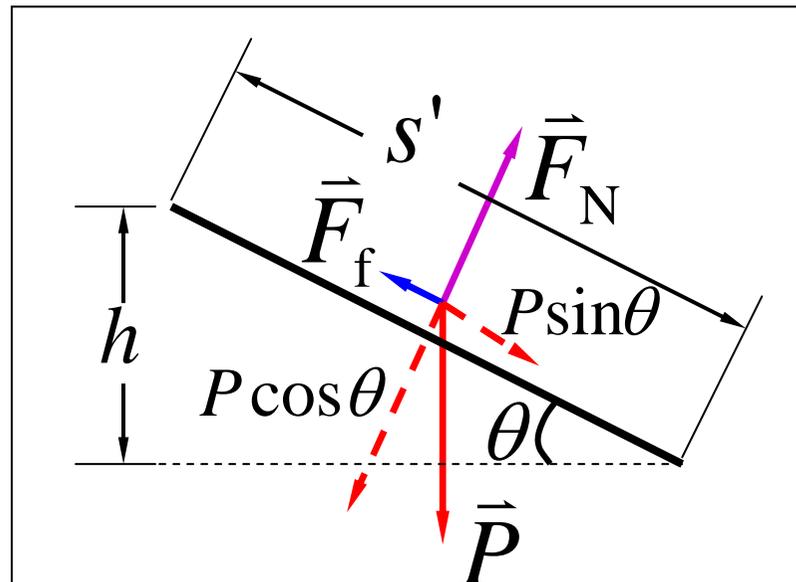
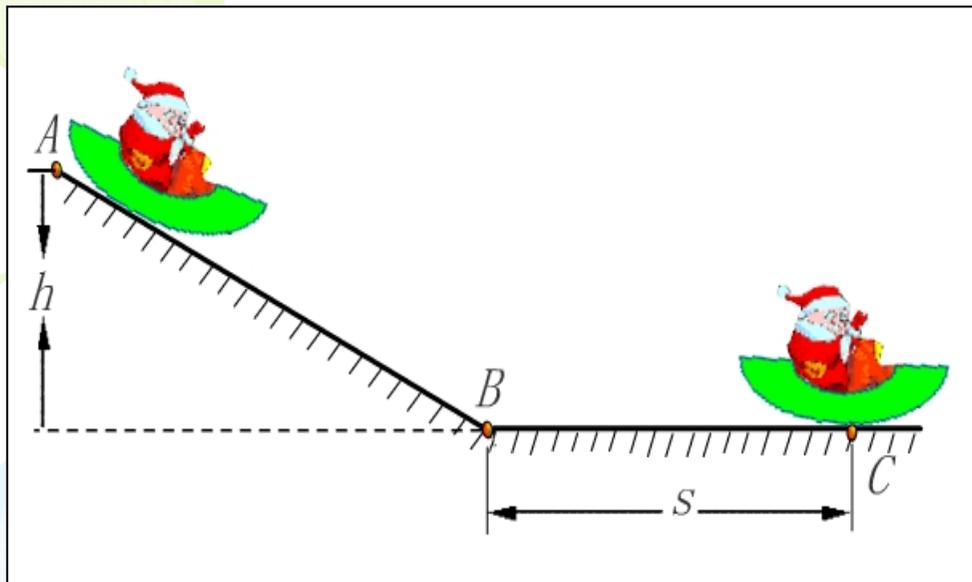
$$W_f = E_2 - E_1$$

$$\therefore W_f = -\mu mg \cos \theta s' - \mu mgs \approx -\mu mg(s' + s)$$

又

$$E_2 - E_1 = -mgh$$

3-6 功能原理 机械能守恒定律



$h = 50\text{m}, \mu = 0.050, s' = 500\text{m}, W_f \approx -\mu mg (s' + s)$

由功能原理

$$W_f = E_2 - E_1$$

可得

$$-\mu mg (s' + s) = -mgh$$

代入已知数据有

$$s = \frac{h}{\mu} - s' = 500\text{m}$$

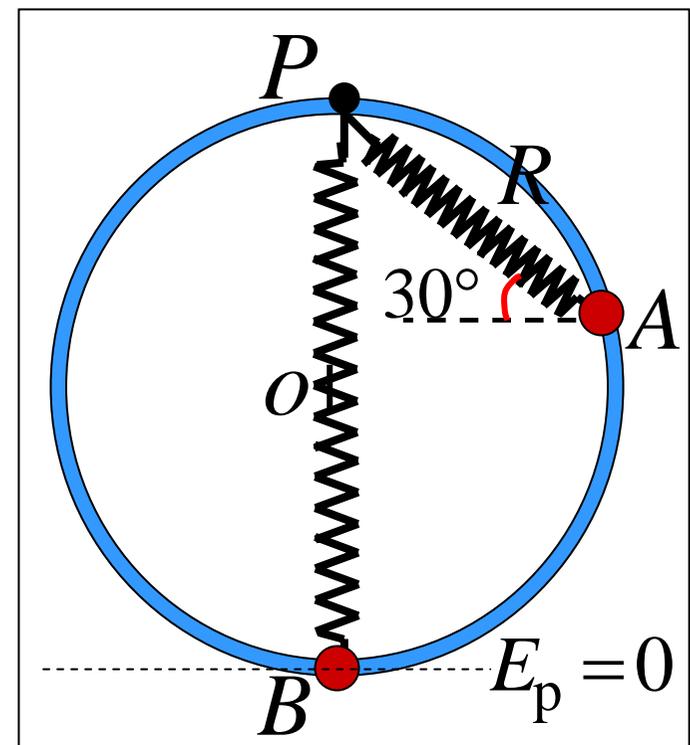
例 2 有一轻弹簧，其一端系在铅直放置的圆环的顶点 P ，另一端系一质量为 m 的小球，小球穿过圆环并在圆环上运动(不计摩擦). 开始小球静止于点 A ，弹簧处于自然状态，其长度为圆环半径 R ；当小球运动到圆环的底端点 B 时，小球对圆环没有压力. 求弹簧的劲度系数.

解 以弹簧、小球和地球为一系统，

$\because A \rightarrow B$ 只有保守内力做功

\therefore 系统机械能守恒 $E_B = E_A$

取图中点 B 为重力势能零点

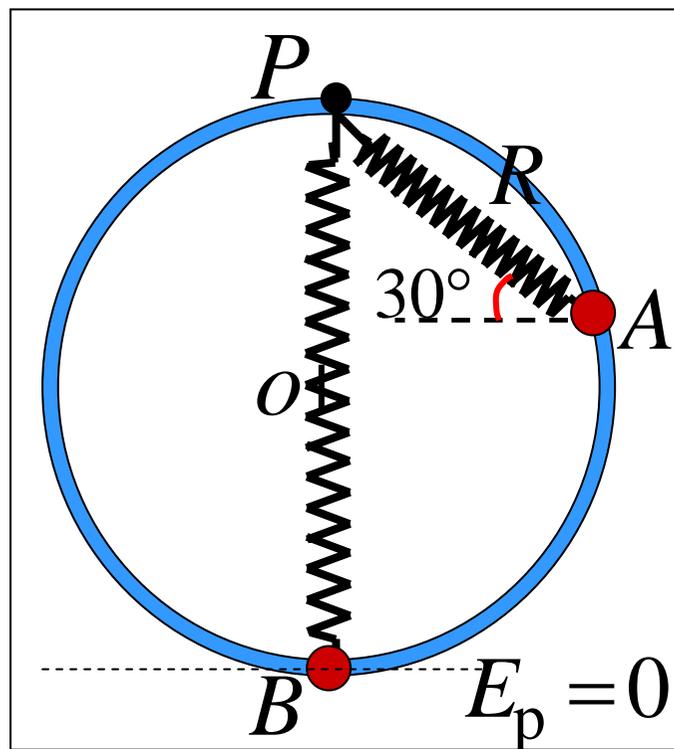


系统机械能守恒 $E_B = E_A$ ，图中 B 点为重力势能零点

即
$$\frac{1}{2}mv_B^2 + \frac{1}{2}kR^2 = mgR(2 - \sin 30^\circ)$$

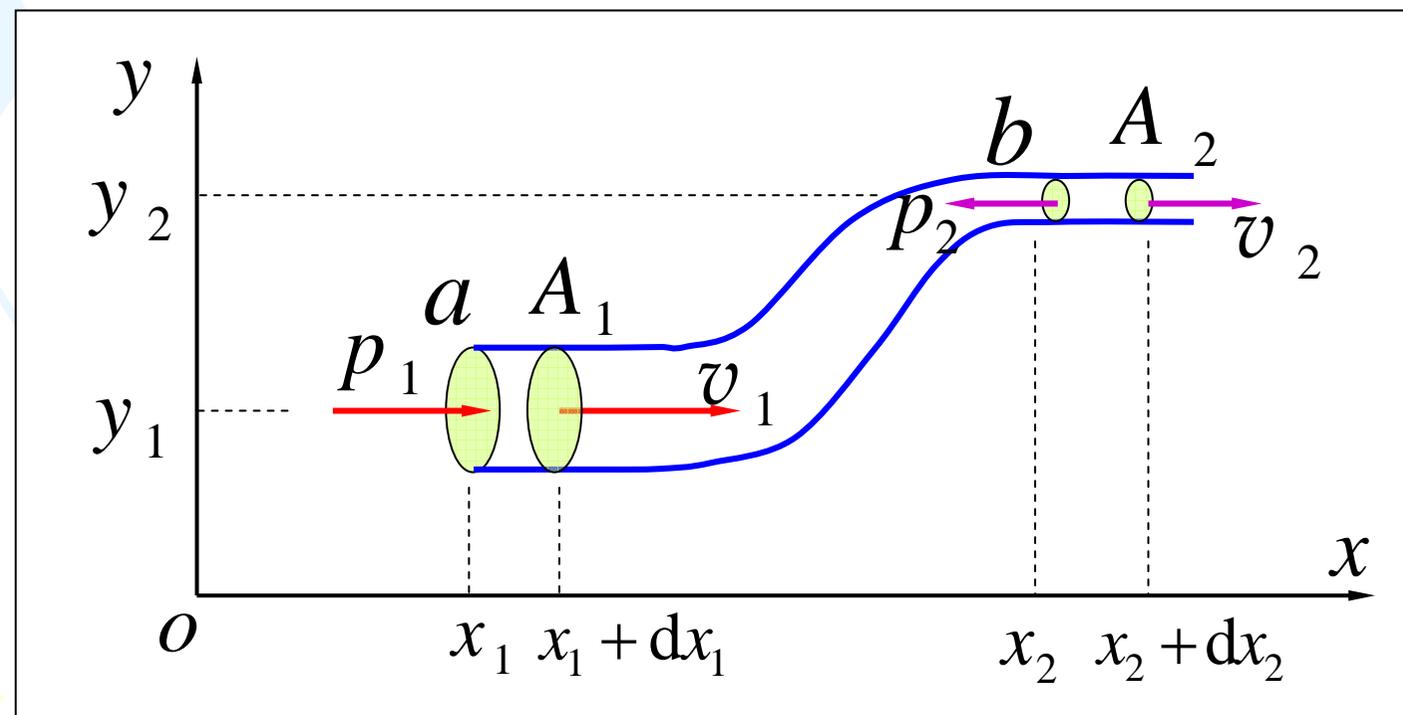
又
$$kR - mg = m\frac{v_B^2}{R}$$

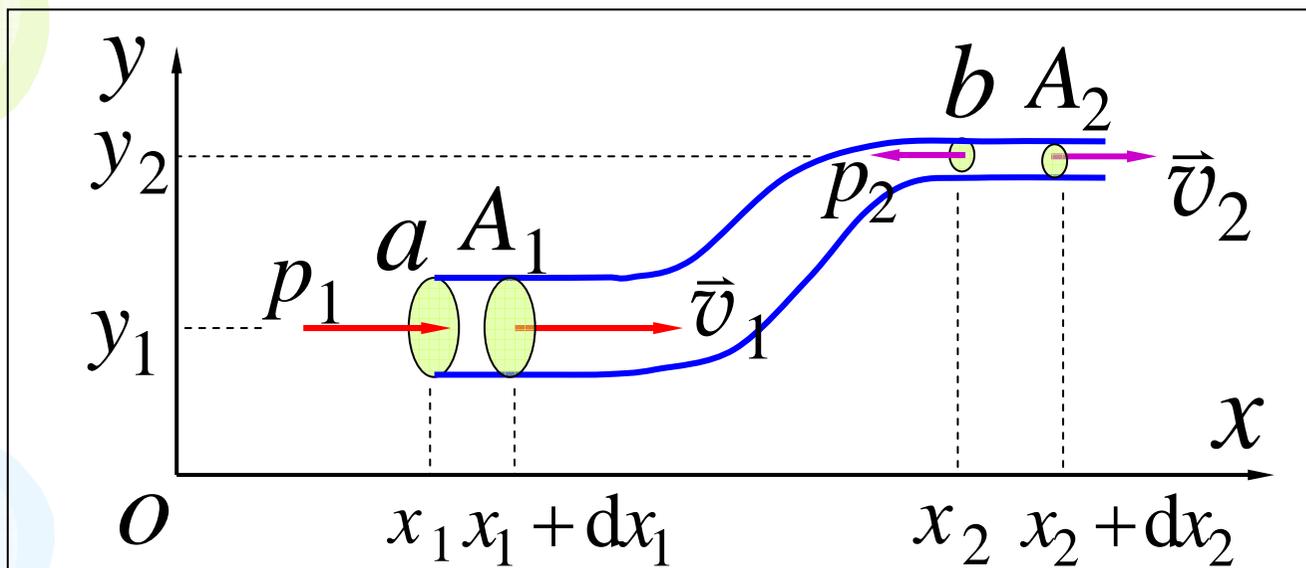
所以
$$k = \frac{2mg}{R}$$



3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律

例 3 在一截面积变化的弯曲管中，稳定流动着不可压缩的密度为 ρ 的流体。点 a 处的压强为 p_1 、截面积为 A_1 ，在点 b 处的压强为 p_2 截面积为 A_2 。由于点 a 和点 b 之间存在压力差，流体将在管中移动。在点 a 和点 b 处的速率分别为 v_1 和 v_2 。求流体的压强和速率之间的关系。





解 取如图所示坐标,在 dt 时间内 a 、 b 处流体分别移动 dx_1 、 dx_2 。

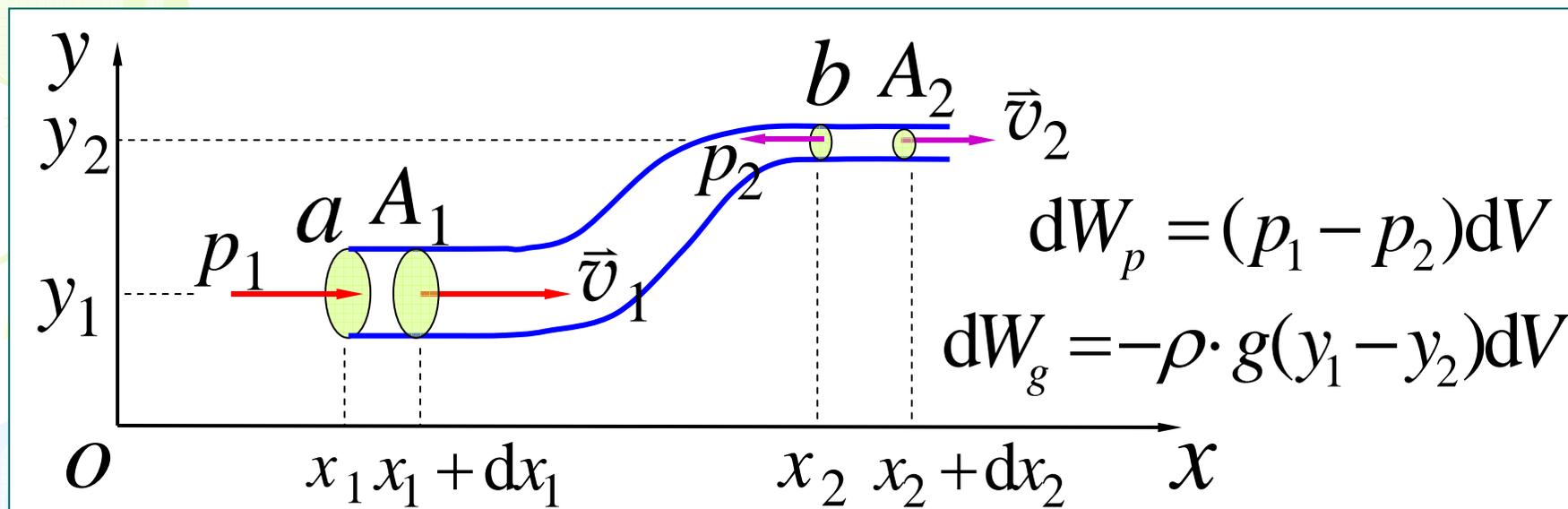
则
$$dW_p = p_1 A_1 dx_1 - p_2 A_2 dx_2$$

$$A_1 dx_1 = A_2 dx_2 = dV \quad \therefore dW_p = (p_1 - p_2) dV$$

又
$$dW_g = -dm \cdot g(y_1 - y_2) = -\rho \cdot g(y_1 - y_2) dV$$



3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律



由动能定理得

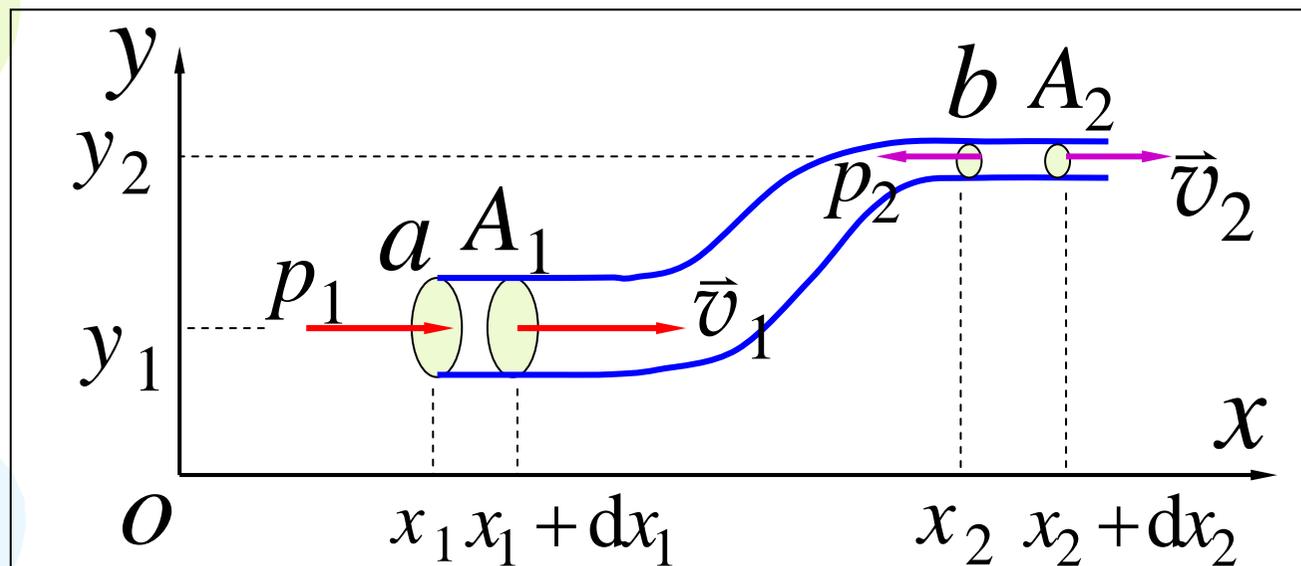
$$(p_1 - p_2)dV - \rho \cdot g(y_2 - y_1)dV = \frac{1}{2} \rho dV v_2^2 - \frac{1}{2} \rho dV v_1^2$$

得

$$p_1 + \rho g y_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 = p_2 + \rho g y_2 + \frac{1}{2} \rho v_2^2$$

即

$$p + \rho g y + \frac{1}{2} \rho v^2 = \text{常量}$$

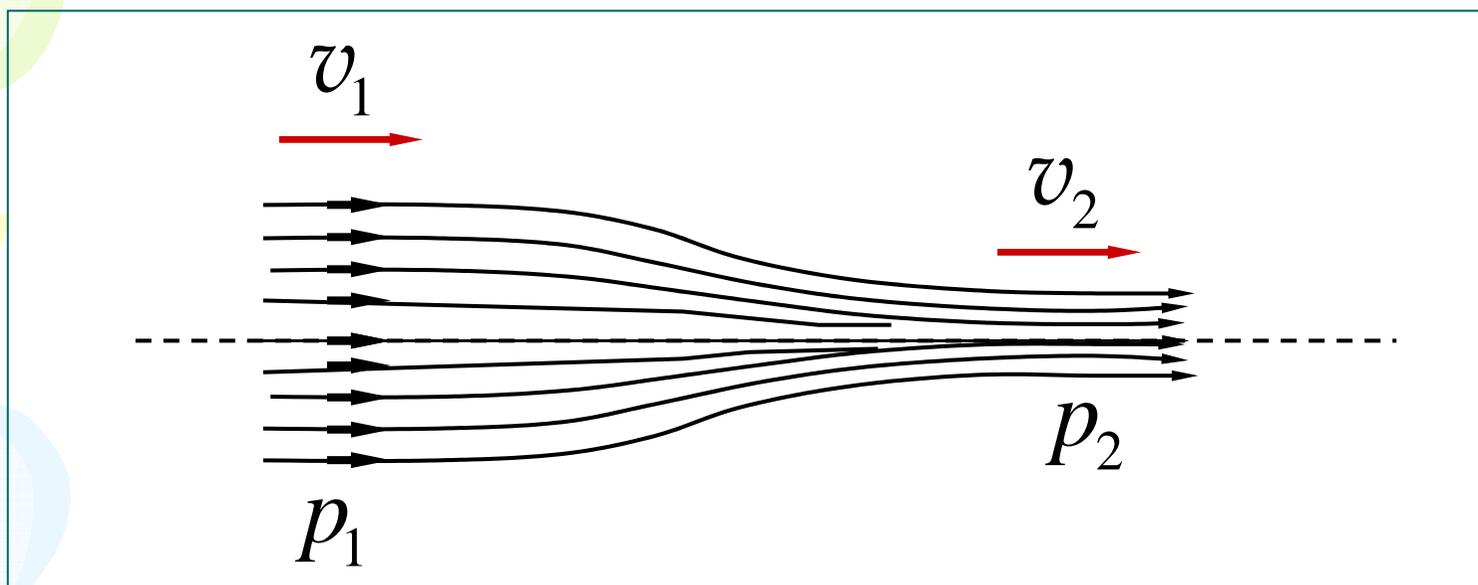


◆ 伯努利方程
$$p + \rho gy + \frac{1}{2} \rho v^2 = \text{常量}$$

若将流管放在水平面上，即 $y_1 = y_2$

则有
$$p + \frac{1}{2} \rho v^2 = \text{常量}$$

3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律

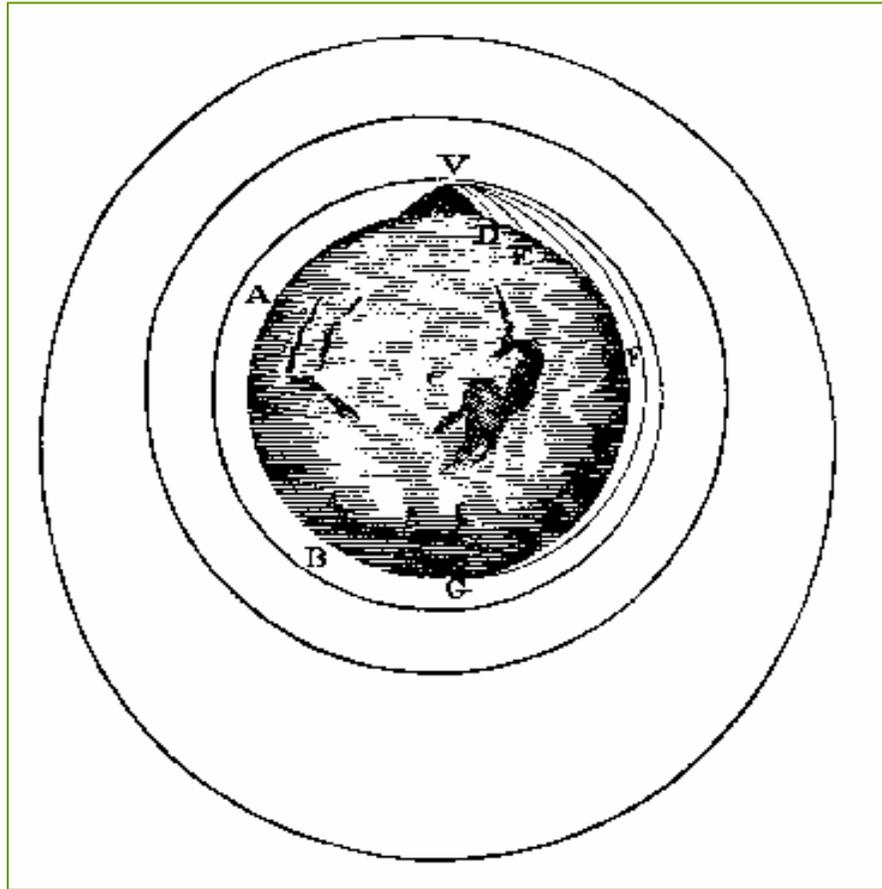


若将流管放在水平面上，即 $y_1 = y_2$

则有 $p + \frac{1}{2} \rho v^2 = \text{常量}$ 即 $p_1 + \frac{1}{2} \rho v_1^2 = p_2 + \frac{1}{2} \rho v_2^2$

若 $p_1 > p_2$ 则 $v_1 < v_2$

四 宇宙速度



牛顿的《自然哲学的数学原理》插图，抛体的运动轨迹取决于抛体的初速度

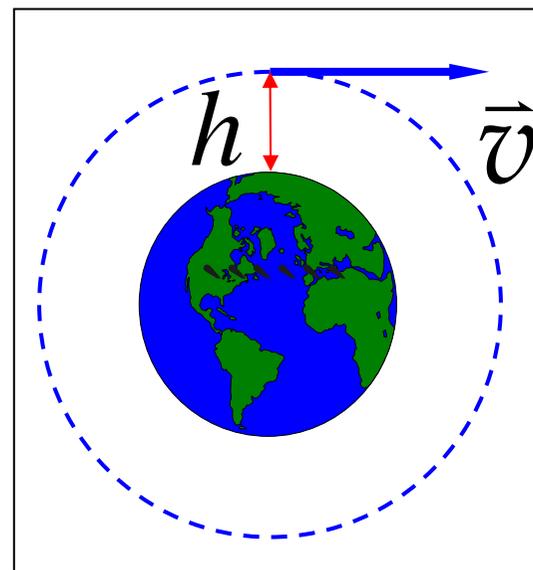
1) 人造地球卫星 第一宇宙速度

第一宇宙速度 v_1 ，是在地面上发射人造地球卫星所需的最小速度。

设 地球质量 m_E ，抛体质量 m ，地球半径 R_E 。

解 取抛体和地球为一系统，系统的机械能 E 守恒。

$$\begin{aligned} E &= \frac{1}{2} m v_1^2 + \left(-G \frac{m m_E}{R_E} \right) \\ &= \frac{1}{2} m v^2 + \left(-G \frac{m m_E}{R_E + h} \right) \end{aligned}$$



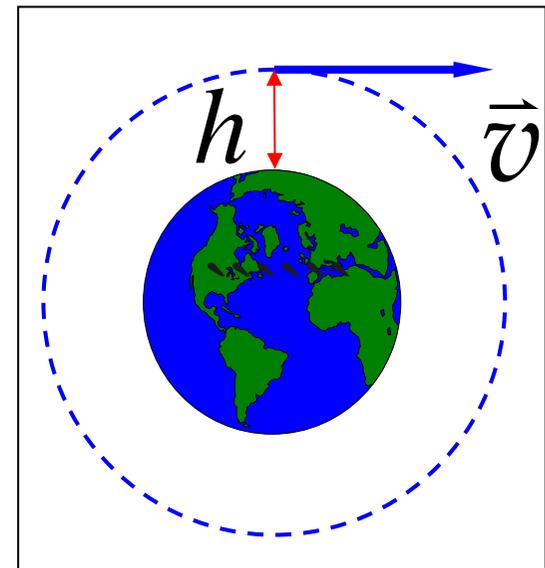
3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律

$$\because E = \frac{1}{2}mv_1^2 + \left(-G\frac{mm_E}{R_E}\right) = \frac{1}{2}mv^2 + \left(-G\frac{mm_E}{R_E + h}\right)$$

由牛顿第二定律和万有引力定律得

$$m\frac{v^2}{R_E + h} = G\frac{mm_E}{(R_E + h)^2}$$

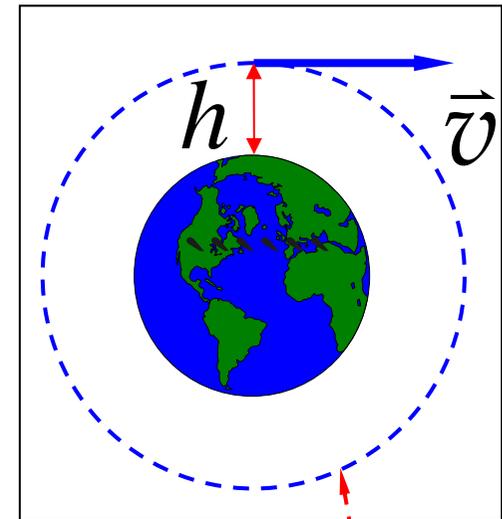
解得 $v_1 = \sqrt{\frac{2Gm_E}{R_E} - \frac{Gm_E}{R_E + h}}$



3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律

$$v_1 = \sqrt{\frac{2Gm_E}{R_E} - \frac{Gm_E}{R_E + h}}$$

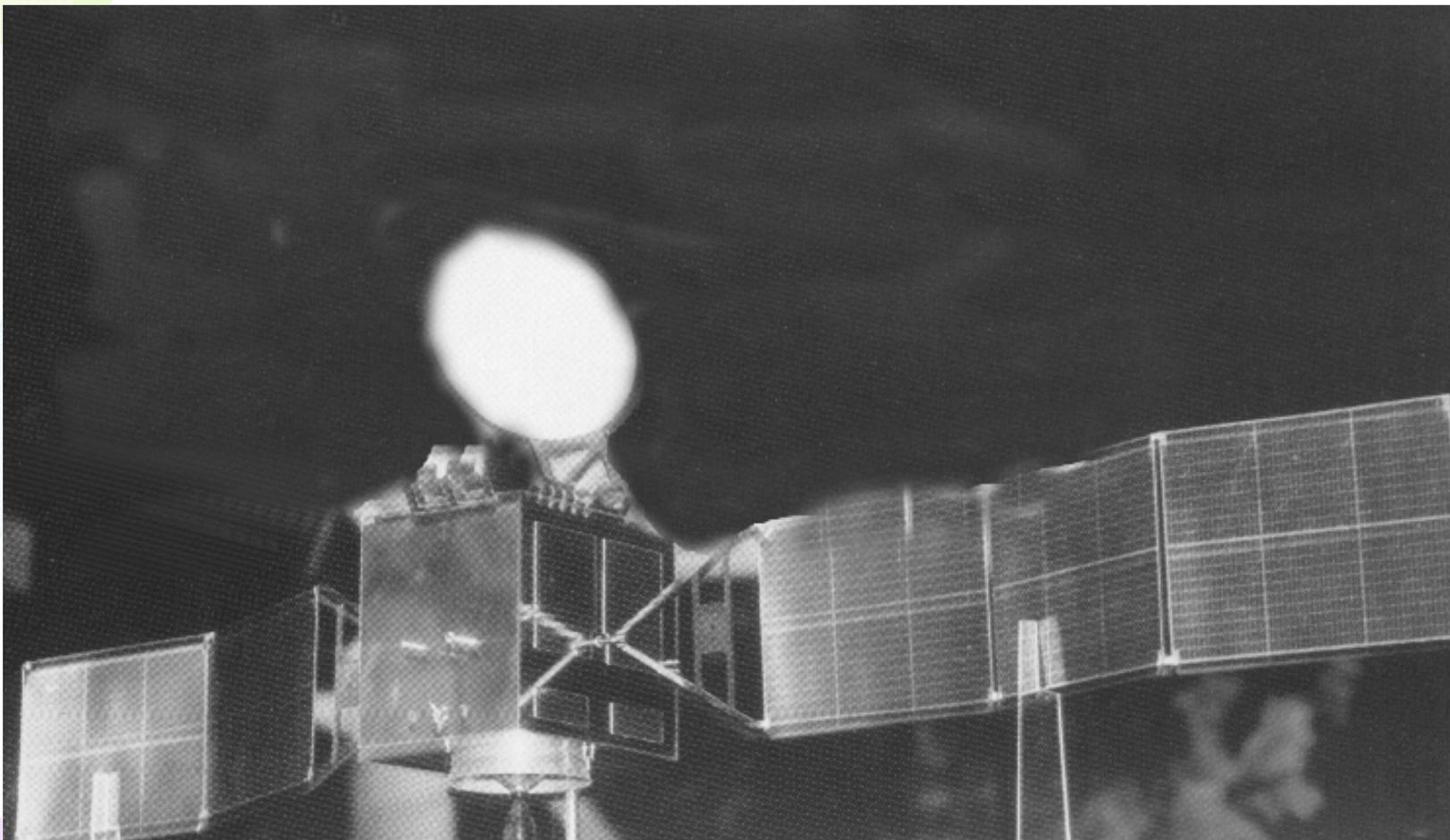
$$\because g = \frac{Gm_E}{R_E^2} \therefore v_1 = \sqrt{gR_E \left(2 - \frac{R_E}{R_E + h}\right)}$$



地球表面附近 $R_E \gg h$ 故 $v_1 = \sqrt{gR_E}$ $E < 0$

计算得 $v_1 = 7.9 \times 10^3 \text{ m/s}$ — 第一宇宙速度

$$E = -\frac{Gmm_E}{2(R_E + h)} < 0$$



我国1977年发射升空的东方红三号通信卫星

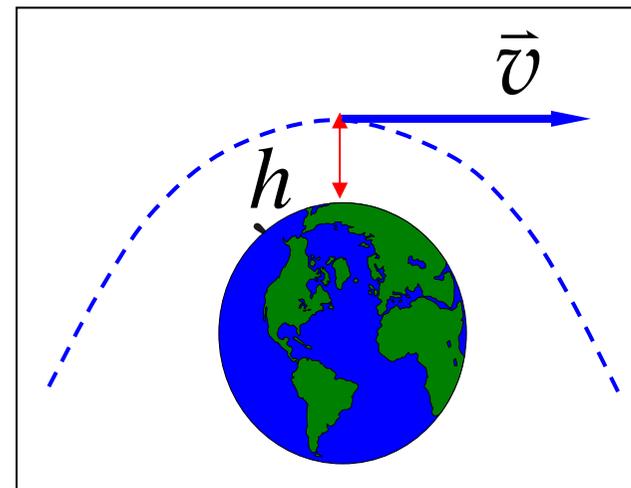
2) 人造行星 第二宇宙速度

第二宇宙速度 v_2 ，是抛体脱离地球引力所需的最小发射速度。

设 地球质量 m_E ，抛体质量 m ，地球半径 R_E 。
取抛体和地球为一系统 系统机械能 E 守恒。

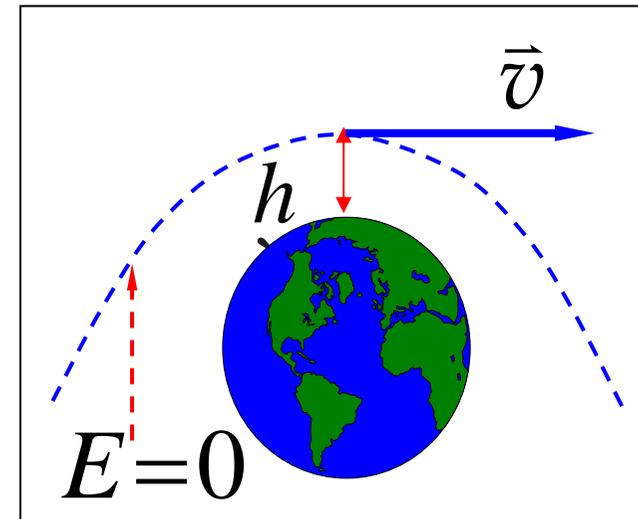
当 $r \rightarrow \infty$ ， $F \rightarrow 0$ ；若此时 $v \rightarrow 0$ 则

$$\begin{aligned} E &= \frac{1}{2} m v_2^2 + \left(-G \frac{m_E m}{R_E} \right) \\ &= E_{k\infty} + E_{p\infty} = 0 \end{aligned}$$



$$E = \frac{1}{2}mv_2^2 + \left(-G\frac{m_E m}{R_E}\right) = 0$$

$$v_2 = \sqrt{\frac{2Gm_E}{R_E}} = \sqrt{2gR_E}$$

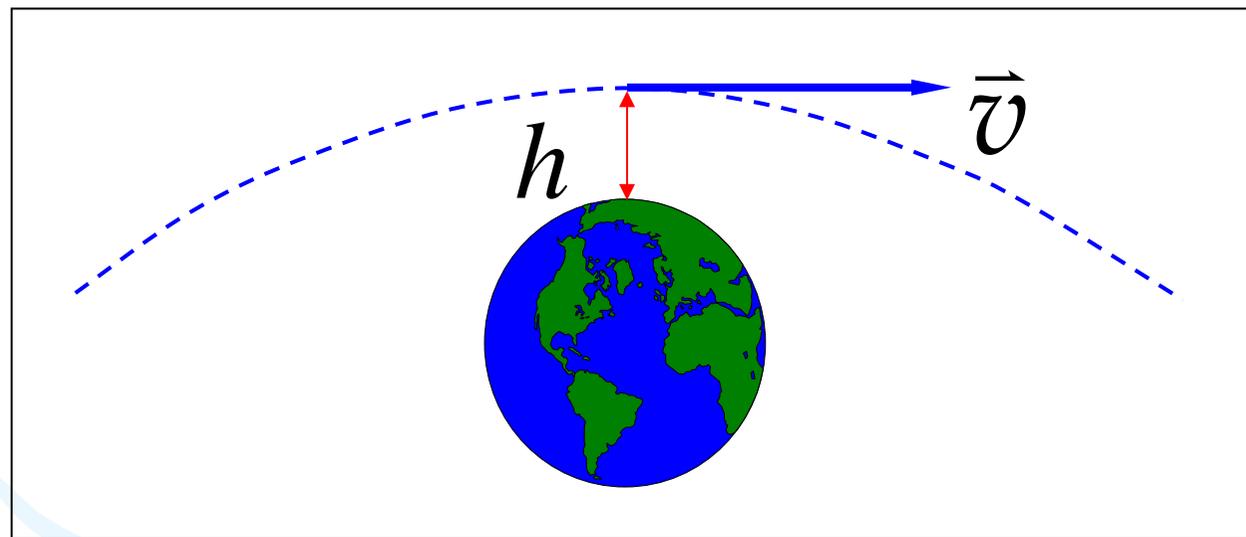


计算得 $v_2 = 11.2\text{km/s}$

第二宇宙速度

3) 飞出太阳系 第三宇宙速度

第三宇宙速度 v_3 ，是抛体脱离太阳引力所需的最小发射速度。



设 地球质量 m_E ，抛体质量 m ，地球半径 R_E ，
太阳质量 m_S ，抛体与太阳相距 R_S 。

取抛体和地球为一系统，抛体首先要脱离地球引力的束缚，其相对于地球的速率为 v' 。

取地球为参考系，由机械能守恒得

$$\frac{1}{2}mv_3^2 + \left(-G\frac{m_E m}{R_E}\right) = \frac{1}{2}mv'^2$$

取太阳为参考系，抛体相对于太阳的速度为 v'_3 ，

则 $\vec{v}'_3 = \vec{v}' + \vec{v}_E$

地球相对于太阳的速度

如 \vec{v}' 与 \vec{v}_E 同向，有 $v'_3 = v' + v_E$

3-6 功能原理 机械能守恒定律 第三章 动量守恒定律和能量守恒定律

要脱离太阳引力，机械能至少为零

$$E = \frac{1}{2} m v_3'^2 + \left(-G \frac{m_S m}{R_S} \right) = E_{k\infty} + E_{p\infty} = 0$$

则

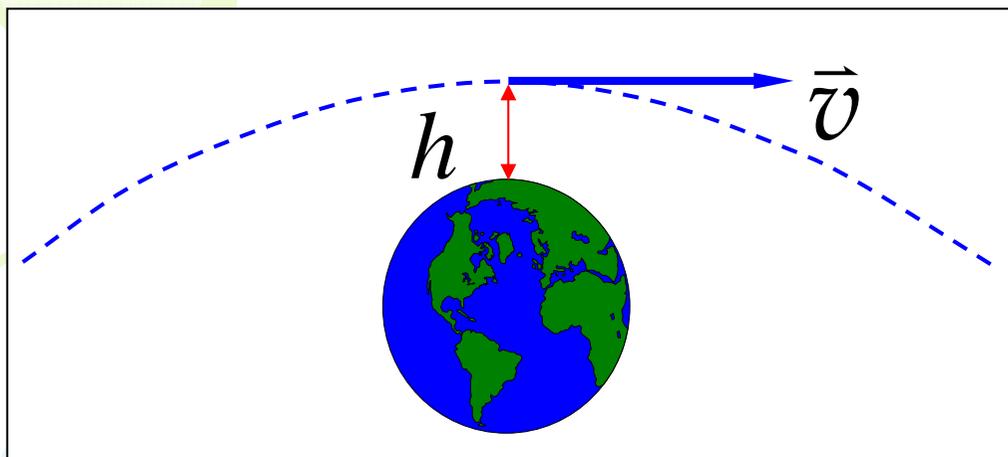
$$v_3' = \left(\frac{2Gm_S}{R_S} \right)^{1/2}$$

设地球绕太阳轨道近似为一圆，由于 \vec{v}_3' 与 \vec{v}_E 同向，
则抛体与太阳的距离 R_S 即为地球轨道半径

$$\text{则 } m_E \frac{v_E^2}{R_S} = G \frac{m_E m_S}{R_S^2} \quad \longrightarrow \quad v_E = \left(G \frac{m_S}{R_S} \right)^{1/2}$$

3-6 功能原理 机械能守恒定律

第三章 动量守恒定律和能量守恒定律



$$v' = v'_3 - v_E$$

计算得

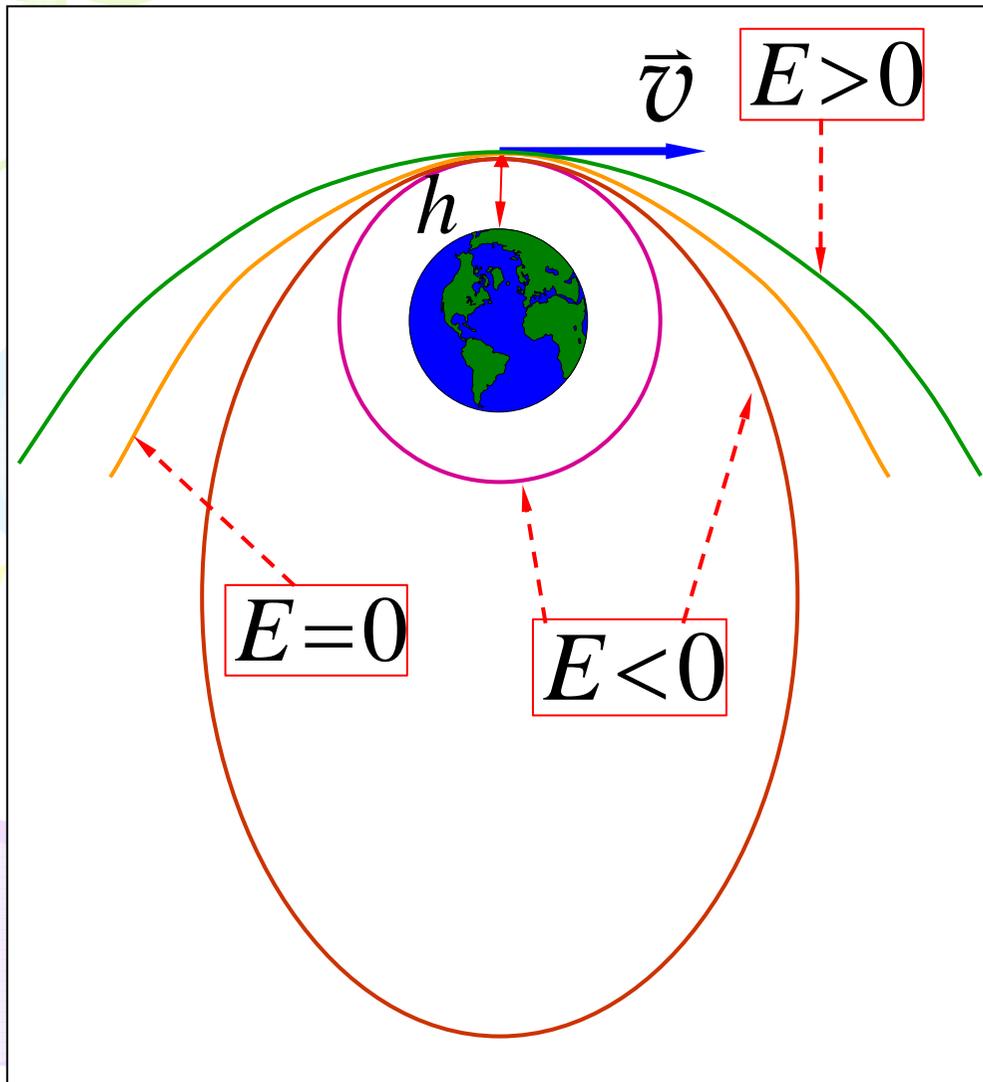
$$v' = (\sqrt{2} - 1) \left(\frac{Gm_S}{R_S} \right)^{1/2}$$

取地球为参照系 $\frac{1}{2} m v_3^2 + \left(-G \frac{m_E m}{R_E} \right) = \frac{1}{2} m v'^2$

计算得 $v_3 = \left(v'^2 + 2G \frac{m_E}{R_E} \right)^{1/2} = 16.4 \text{ km} \cdot \text{s}^{-1}$

第三宇宙速度

抛体的轨迹与能量的关系



◆ $E < 0$ 椭圆(包括圆)

$$v_1 = 7.9 \text{ km/s}$$

◆ $E = 0$ 抛物线

$$v_2 = 11.2 \text{ km/s}$$

◆ $E > 0$ 双曲线

$$v_3 = 16.4 \text{ km/s}$$