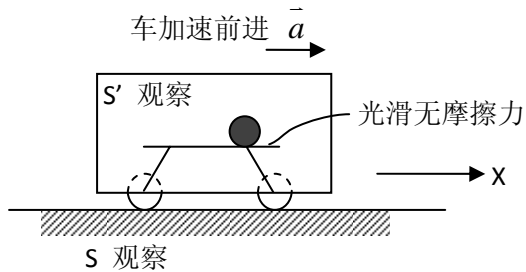


## 第 6 次课 (非惯性系与惯性力, 动量、动量守恒) 9 月 21 日

### 非惯性系与惯性力

#### Non-inertial Frame and Pseudoforces

在一个加速 (即非惯性) 参照系中, 牛顿定律不再成立.



固定参考系 S 中观察: 小球静止不动, 车以  $\vec{a}$  加速度向前加速前进



小球未受到水平方向的力, 故静止不动



可以解释

牛顿定律



无法解释

小球未受到水平方向的力, 却有  $-\vec{a}$  的加速度



固定在车上的参考系 S' 中观察: 小球以  $-\vec{a}$  的加速度向观察者运动

在非惯性系中要使牛顿定律成立, 可以假设物体受到一个惯性力  $\vec{F}' = -m\vec{a}$  作用,  $\vec{a}$  为

参照系的加速度。这样小球运动 (S' 系中) 满足牛顿定律  $\vec{F}' = m\vec{a}' \rightarrow \vec{a}' = -\vec{a}$

### 匀速转动的参照系:

- 1) 质点相对转轴距离不变
- |   |  |
|---|--|
| { | S 系: 质点受到向心力 $F = m\frac{v^2}{r}$<br>Centripetal Force         |
|   | S' 系: 质点还受到惯性离心力 $F' = -m\frac{v^2}{r}$<br>Centrifugal Force ↓ |
- 平衡了向心力 → 质点相对静止

- 2) 质点相对转动参照系 S' 运动: 质点还受到科里奥利力作用

### 1) 质点在转动参考系中位置固定

在质点位置有向心加速度  $a = \frac{v^2}{r} = r\omega^2$   $\omega$  为角速率

$$f_{\text{惯}} = -ma = -\frac{mv^2}{r} = -mr\omega^2 \quad \text{大小与向心力一致，方向相反}$$

在转动参考系中： $f_{\text{惯}} + f = 0$ ，故质点在转动参照系相对静止。

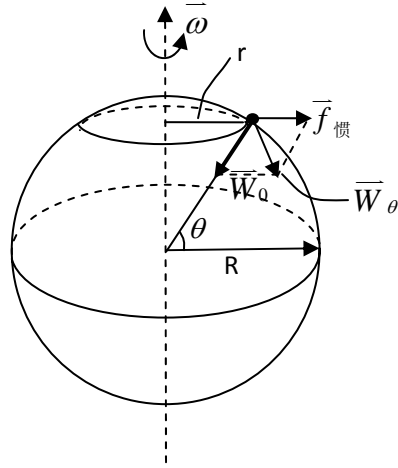
举例：重力与纬度的关系

$$\bar{W}_\theta = \bar{W}_0 + \bar{f}_{\text{惯}}$$

$$\bar{f}_{\text{惯}} = mr\omega^2 = mR\omega^2 \cos\theta$$

$$\frac{f_{\text{惯}}}{W_0} = \frac{mR\omega^2 \cos\theta}{mg} \approx \frac{1}{289} \cos\theta$$

$$W_0 \gg f_{\text{惯}}$$

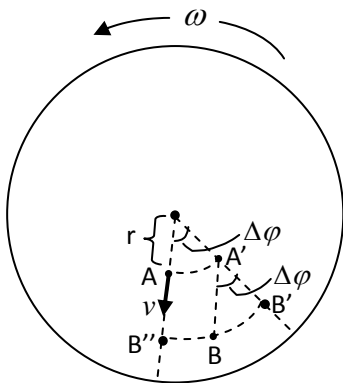


$$W_\theta \approx W_0 - f_{\text{惯}} = W_0 \left( 1 - \frac{1}{289} \cos\theta \right) \begin{cases} \text{两极: } W_\theta = W_0 \\ \text{赤道: } W_\theta = W_0 \left( 1 - \frac{1}{191} \right) \end{cases}$$

↘ 考虑更实际情况

### 2) 质点相对转动参照系运动

假设质点从 A 点沿径向向外以  $v$  速率运动





2) 力学方程不确定性

a) 非线性振子

b) 气象方程

c) 逻辑斯谛映射 —— 生态模型  $x_{i+1} = \lambda x_i (1 - x_i)$

初始条件敏感

蝴蝶效应

$i$	$x_{i+1} = 4x_i(1 - x_i)$	
0	$x_0 = 0.1$	$x_0 = 0.10000001$
1	0.36	0.360000032
2	0.9216	0.9216000358
⋮	⋮	⋮
10	0.1478365599	0.1478244449
⋮	⋮	⋮
52	0.6349559274	0.0663422515

3) 星系中的暗物质：星系的转动所需物质 90%没有找到



暗物质？

力学新发展：混沌理论 Chaotic

无规现象中的规律性！

## Chapter 6 Momentum

许多问题中力形式不清楚，如何解决这类问题，例如碰撞

碰撞特点：一定的相互作用时间  $\Delta t$ ，其相互作用力不清楚  
但  $\Delta t$  以后，物体间无相互作用或相互作用减弱

碰撞前      碰撞后  
  
 运动状态确定

引入新物理量：线动量  $\vec{p} = m\vec{v}$

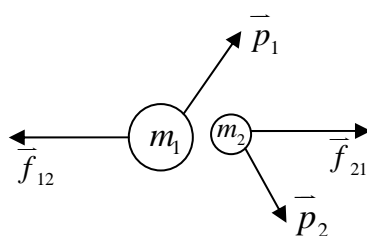
则牛顿方程：
$$\frac{d\vec{p}}{dt} = \sum \vec{F}$$

碰撞发生在  $t_f - t_i$  时间内：
$$\underbrace{\int_{t_i}^{t_f} \sum \vec{F} dt}_{\text{冲量}} = \underbrace{\int_{\vec{p}_i}^{\vec{p}_f} d\vec{p}}_{\text{动量变化}} = \vec{p}_f - \vec{p}_i \quad \text{冲量—动量定理}$$

### 动量守恒

两体碰撞：

无外力！



$$\vec{f}_{12} = \frac{d\vec{p}_1}{dt} \quad \vec{f}_{12} = -\vec{f}_{21}$$

$$\vec{f}_{21} = \frac{d\vec{p}_2}{dt}$$

$$\vec{f}_{12} + \vec{f}_{21} = 0 = \frac{d\vec{p}_1}{dt} + \frac{d\vec{p}_2}{dt} = \frac{d(\vec{p}_1 + \vec{p}_2)}{dt} = \frac{d\vec{p}}{dt} = 0$$

$\vec{p} = \vec{p}_1 + \vec{p}_2$  两体系统的总动量守恒

$$\vec{p}_i = \vec{p}_f \quad \text{或} \quad \vec{p}_{1i} + \vec{p}_{2i} = \vec{p}_{1f} + \vec{p}_{2f} \quad \text{或} \quad \Delta\vec{p}_1 = -\Delta\vec{p}_2$$

$$\underbrace{\vec{p}_{1f} - \vec{p}_{1i} = \vec{p}_{2f} - \vec{p}_{2i}}$$

一个物体动量增加等于另一个物体动量的减少