

第 11 次课 (转动问题解题步骤, 单质点、质点系的角动量) 10 月 12 日

上节课介绍了:

$$\text{力矩: } \vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$$

$$\text{转动惯量: } I = mr^2 \quad \text{或} \quad I = \int r^2 dm$$

$$\text{牛顿第二定律转动形式: } \sum \vec{\tau}_{ext} = I\vec{\alpha}$$

$$\text{重力矩: } \vec{\tau} = \vec{r}_{cm} \times M\vec{g} \quad (\text{作用在质心})$$

本节课: 牛顿第二定律转动形式的应用

解题步骤:

	平衡问题	非平衡问题				
1) 画系统与环境的边界(确定研究的系统) 2) 画受力隔离图 (作用在系统上的力) 力方向: 想象在受力点截断 <table style="display: inline-table; vertical-align: middle; margin-left: 10px;"> <tr> <td style="font-size: 2em;">}</td> <td>分离 → 作用在系统上力向外</td> </tr> <tr> <td style="font-size: 2em;">}</td> <td>不分离 → 作用在系统上力向内</td> </tr> </table>	}	分离 → 作用在系统上力向外	}	不分离 → 作用在系统上力向内		
}	分离 → 作用在系统上力向外					
}	不分离 → 作用在系统上力向内					
3) 坐标系的选择, 求合外力	$\sum \vec{F}_{ext} = 0$	$\sum \vec{F}_{ext} = M\vec{a}_{cm}$				
4) 选择转轴(多力的作用点), 求合力矩	$\sum \vec{\tau}_{ext} = 0$	$\sum \vec{\tau}_{ext} = I\alpha$				

例题 9-7 (平衡问题) }
 例题 9-12 (非平衡问题) } 详见教材 + 讲不看说明书故事续集

Chapter 10 Angular Momentum

$$\sum \tau_z = I\alpha_z \quad \text{定轴转动 (一维情况)}$$

↓
更一般形式

单质点的角动量

$$\text{由 } \frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F}$$

$$\boxed{\vec{r} \times \frac{d\vec{p}}{dt}} = \vec{r} \times \vec{F}$$

$$+ \frac{d\vec{r}}{dt} \times \vec{p} (=0)$$

$$\frac{d(\vec{r} \times \vec{p})}{dt} = \vec{r} \times \vec{F} = \vec{\tau} \quad \vec{l}: \text{角动量} \quad \vec{r} \times \vec{p}$$

$$\frac{d\vec{l}}{dt} = \vec{\tau} \quad \text{牛顿第二定律角动量表达形式}$$

问题：匀速直线运动的质点是否有角动量？曲线运动的质点是否有角动量？

质点系的角动量

$$\text{总角动量: } \vec{L} = \sum_{n=1}^N \vec{l}_n \quad \frac{d\vec{L}}{dt} = \sum \vec{\tau}_{ext} \quad (\text{合外力矩})$$

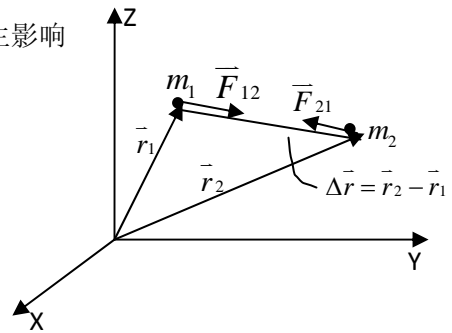
内力所产生合力矩为零，对系统总角动量变化不产生影响

证明：合内力矩=0

$$\vec{r}_1 \times \vec{F}_{12} + \vec{r}_2 \times \vec{F}_{21} \quad \because \vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$$

$$= (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{F}_{21} = 0$$

内力方向在两质点连线方向上



$\vec{p} \sim \vec{F}$	$\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F} = \vec{F}_{\parallel} + \vec{F}_{\perp}$ <p style="text-align: center;"> \downarrow \downarrow $\parallel \vec{p}$ $\perp \vec{p}$ </p>	$\vec{F}_{\parallel} \rightarrow \vec{p} + \Delta \vec{p}_{\parallel}$ 大小变，方向不变 $\vec{F}_{\perp} \rightarrow \vec{p} + \Delta \vec{p}_{\perp}$ 大小不变，方向变
$\vec{L} \sim \vec{\tau}$	$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{\tau} = \vec{\tau}_{\parallel} + \vec{\tau}_{\perp}$ <p style="text-align: center;"> \downarrow \downarrow $\parallel \vec{L}$ $\perp \vec{L}$ </p>	$\vec{\tau}_{\parallel} \rightarrow \vec{L} + \Delta \vec{L}_{\parallel}$ 大小变，方向不变 $\vec{\tau}_{\perp} \rightarrow \vec{L} + \Delta \vec{L}_{\perp}$ 大小不变，方向变

力(或力矩)的平行于动量(或角动量)的分量只改变动量(或角动量)的大小，不改变方向

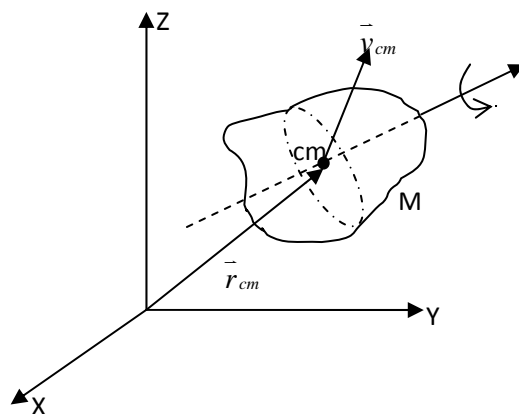
力(或力矩)的垂直于动量(或角动量)的分量只改变动量(或角动量)的方向，不改变大小

质心系或刚体相对原点的总角动量 \vec{L}

$$\vec{L} = \vec{L}_c + \vec{r}_{cm} \times M \vec{v}_{cm}$$

\vec{L}_c : 相对质心角动量 \rightarrow 自旋角动量

$\vec{r}_{cm} \times M \vec{v}_{cm}$: 总质量集中在质心, 相对原点的角动量 \rightarrow 轨道角动量



举例: 太阳系中的行星
原子中的电子