

I. 答案

选择题 (20×2 分)

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
C	F	A	F	B	E	C	E	C	D	D	A	B	B	A	C	D	E	F	C

21. (8分)

(1) 液体浸到圆锥体高度的 1/3 (4分)						(2) 液体浸到圆锥体高度的 2/3 (4分)					
(a) $\frac{P}{\rho} = \frac{19}{27}$		(b) $M = \frac{19}{3} \rho \pi R^2 H$		(c) $\omega^2 = \frac{12}{19} \frac{g}{H}$		(a) $\frac{P}{\rho} = \frac{26}{27}$		(b) $M = \frac{26}{3} \rho \pi R^2 H$		(c) $\omega^2 = \frac{3}{26} \frac{g}{H}$	

22. (20分)

(1)	(a) 瞬时轴 $x = \frac{2}{3} L$ ; 细杆转动 $\omega = \frac{12}{k+4} \frac{v_0}{L}$ , 细杆质心 $v_C = \frac{2}{k+4} v_0$ 和小球 $v = \frac{4-k}{k+4} v_0$ .	5分
	(b) $M=3m$ 时 $\omega = 12 \text{ rad/s}$ , $v_C = 2 \text{ m/s}$ 和 $v = 1 \text{ m/s}$ ; $v_A = -4 \text{ m/s}$ 和 $v_B = 8 \text{ m/s}$ .	5分
(2)	(a) 瞬时轴 $x = \frac{2}{3} L$ ; 系统关于质心 $I_C = \frac{k(k+4)}{12(k+1)} mL^2$ , 转动 $\omega = \frac{6}{k+4} \frac{v_0}{L}$ 和质心 $v_C = \frac{1}{k+1} v_0$ ;	6分
	撞击后 $E = \frac{4}{k+4} E_0$ . (b) $M=3m$ 时 $E = \frac{4}{7} E_0$ 和 $m=3M$ 时 $E = \frac{12}{13} E_0$ .	4分

23. (8分)

(1)	飞船的运行速度 $v^2 = \frac{GM}{r}$ , 动能 $E_k = \frac{1}{2} mv^2 = \frac{1}{2} \frac{GMm}{r}$ 和总能量 $E = -E_k$ .	3分
(2)	飞船离开地球的最远距离 $r_{\max} = \frac{13}{7} r$ .	5分

24. (24分)

(1)	(a) 小球 $m$ 摆动到 $P$ 点时切线长度 $t(\varphi) = R \left( \frac{L}{R} - \varphi \right)$ ;				7分	
	(b) 下降高度 $h(\varphi) = R \left( 1 - \cos \varphi + \frac{t(\varphi)}{R} \sin \varphi \right) = R \left( \tan \frac{\varphi}{2} + \frac{L}{R} - \varphi \right) \sin \varphi$ ;					
	(c) 垂直于 $PQ$ 方向的速度 $v^2(\varphi) = 2gh(\varphi)$ 和沿着 $PQ$ 方向的加速度 $a(\varphi) = 2g \frac{h(\varphi)}{t(\varphi)}$ .					
	(d) 张力 $T(\varphi) = \left[ \sin \varphi + 2 \frac{h(\varphi)}{t(\varphi)} \right] mg$ 或 $T(\varphi) = \frac{2mgR}{t(\varphi)} (x_1 - x_2) \sin \varphi$ 其中 $x_1 = \tan \frac{\varphi}{2}$ 和 $x_2 = \frac{3}{2} \left( \varphi - \frac{L}{R} \right)$ .					
	位置 $\varphi$	切线长度 $t$	下降高度 $h$	小球速度 $v$		细绳张力 $T$
(2)	$\varphi = \frac{1}{2} \pi$	$h_i = 5.3151 R$ ,	$h_i = 6.3151 R$ ,	$v_i = 3.5540 \sqrt{gR}$ ,	$T_i = 3.3763 mg$ ;	6分
(3)	$\varphi = \frac{9}{8} \pi$	$t_{ii} = 3.3516 R$ ,	$h_{ii} = 0.6413 R$ ,	$v_{ii} = 1.1325 \sqrt{gR}$ ,	$T_{ii} = 0$ .	6分
(4)	(a) 抛体运动;				5分	
	(b) $h_{iii} = 0.0939 R$ 和 $v_{iii} = 0.4334 \sqrt{gR}$ .					

II. 题目和解答

1. 自行车加速前进时, 设地面作用在后轮上的摩擦力(a)方向向前; (b)方向向后, 和地面作用在前轮上的摩擦力(1)方向向前; (2)为零; (3)方向向后, 则正确的组合是

- A. (a)和(1) B. (a)和(2) C. (a)和(3) D. (b)和(1) E. (b)和(2) F. (b)和(3)

答案: C 解答:

自行车加速前进时, 后轮受链条转动力矩的作用, 该力矩使后轮与地面相接触的那一点有向后运动的趋势, 所以要使后轮不滑动, 地面作用在它上面的静摩擦力的方向是向前的。当后轮的转动加速而使

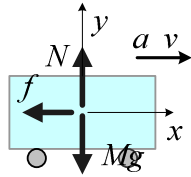
自行车加速前进时，车身推动前轮的力作用在前轮的轴上，该力使前轮与地面相接触的那一点有向前运动的趋势，所以要使前轮不滑动，地面作用在它上面的静摩擦力的方向是向后的。

2. 一辆汽车质量为 4,000kg，在水平路面上匀速行驶。从某个时刻关闭发动机，经过 10s 滑行 50m 而停止。车轮与地面间的动摩擦系数  $\mu =$

- A. 0.6      B. 0.5      C. 0.4      D. 0.3      E. 0.2      F. 0.1

**答案：F**      **解答：** 已知  $M=4,000\text{kg}$ ,  $t=10\text{s}$ ,  $s=50\text{m}$ .

汽车的受力和运动图，如图所示：

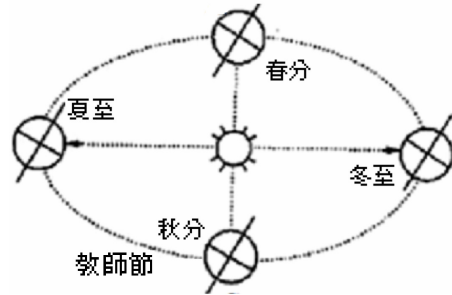
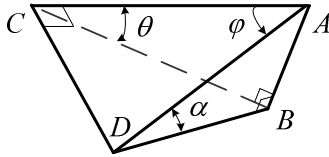


汽车关闭发动机后滑行的加速度  $a=2s/t^2=1\text{m/s}^2$ ;

$$\Sigma F_y = N - Mg = 0 \Rightarrow N = Mg; \Sigma F_x = ma, f = Ma \Rightarrow \mu N = \mu Mg = Ma \Rightarrow \text{动摩擦系数 } \mu = a/g = 0.1.$$

3.  $\angle ABC$ 、 $\angle ACD$  和  $\angle ABD$  均为直角，并且角  $\theta$ ,  $\varphi$  和  $\alpha$  分别是它们所在三角形直角边和斜边的夹角，则  $\sin \alpha =$

- A.  $\sin \theta \cos \varphi$     B.  $\sin \theta \sin \varphi$     C.  $\cos \theta \cos \varphi$     D.  $\cos \theta \sin \varphi$     E.  $\sin \theta / \cos \varphi$     F.  $\sin \theta / \sin \varphi$



4. (续前)地球绕太阳公转，由夏至 6 月 21 日至教师节 9 月 10 日在公转轨道平面上转过的角度  $\varphi =$

- A.  $55^\circ$     B.  $60^\circ$     C.  $65^\circ$     D.  $70^\circ$     E.  $75^\circ$     F.  $80^\circ$

5. 地球赤道面与其绕太阳公转轨道平面的交角  $\theta = 23.5^\circ$ ，则在教师节阳光相对于赤道面，照射的角度  $\alpha =$

- A.  $2^\circ$     B.  $4^\circ$     C.  $6^\circ$     D.  $8^\circ$     E.  $10^\circ$     F.  $12^\circ$

6. (续前)北京位于北纬  $\beta = 40^\circ$ ，在夏至那天白昼的时间为

7. (续前)北京在教师节那天白昼时间为 (单位：小时)

- A. 10.05    B. 11.25    C. 12.45    D. 13.65    E. 14.85    F. 16.05

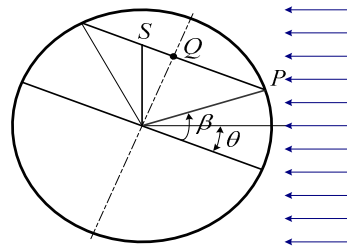
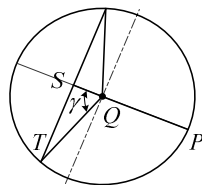
**答案：A F B E C**      **解答：**

(1)  $AB = AC \sin \theta = AD \sin \alpha$  和  $AC = AD \cos \varphi \Rightarrow \sin \alpha = \sin \theta \cos \varphi$ .

(2) 由 6 月 21 日夏至到 9 月 10 日教师节，地球在绕太阳的轨道平面上旋转  $9+31+31+10=81$  天  
转过角度  $\varphi = (81/365) \times 360^\circ \approx 79.89^\circ$ .

(3)  $\sin \alpha = \sin \theta \cos \varphi = \sin 23.5^\circ \cos 79.89^\circ = 0.069242 \Rightarrow \alpha \approx 3.97^\circ$ .

(4) 设地球半径为  $R$ ,  $PQ = R \cos \beta$ ,  $QS = R \sin \beta \tan \alpha$     北纬  $\beta$  横切面上  $\cos \gamma = \frac{QS}{QT} = \frac{R \sin \beta \tan \alpha}{R \cos \beta} = \tan \beta \tan \alpha$ .



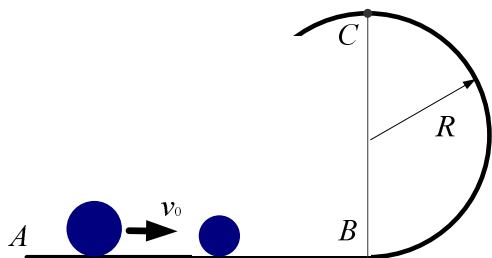
夏至日  $\alpha = \theta = 23.5^\circ$ ,  $\cos \gamma = \tan 40^\circ \tan 23.5^\circ = 0.36485 \Rightarrow \gamma = 68.60^\circ$ . 白昼时间  $\frac{180 - \gamma}{180} \times 24 = 14.853$  小时.

教师节当天  $\alpha = 3.97^\circ$ ,  $\cos \gamma = \tan 40^\circ \tan 3.97^\circ = 0.058234 \Rightarrow \gamma = 86.66^\circ$ . 白昼时间  $\frac{180 - \gamma}{180} \times 24 = 12.445$  小时.

日期	夏至 6 月 21 日	教师节 9 月 10 日	秋分 9 月 21 日	国庆节 10 月 1 日	.....
地球公转天数 $d=$	91	81	92	102	
转过角度 $\varphi=(d/365)\times 360^\circ=$	89.753425	79.890411	90.739726	100.60274	
$\sin\alpha=\sin\theta\cos\varphi=$	0.001716	0.069993	-0.005147	-0.073369	
太阳对于赤道面照射角度 $\alpha=$	$23.5^\circ$	$4.0136^\circ$	$0.2949^\circ$	$-4.2075^\circ$	
$\cos\gamma=\tan\beta\tan\alpha=$	0.36485	0.05888	0.00432	0.03173	
北纬 $\beta$ 横切面上 $\gamma=$	$68.6016^\circ$	$86.6247^\circ$	$89.7525^\circ$	$93.5391^\circ$	
白昼时间 $(1-\gamma/180)\times 24$ 小时 $=$	14.85	12.45	12.033	11.53	

8.  $AB$  为一光滑水平直轨道,  $BC$  是半径  $R=8\text{m}$  的半圆形光滑轨道, 水平直轨道与半圆轨道连接在一起。在水平轨道上有两个球, 大球的质量  $M$  为小球质量  $m$  的 2 倍即  $M=2m$ , 大球以速度  $v_0$  与撞击静止的小球, 碰撞后大球速度减少为  $v_0/3$  并且使小球升到轨道最高点  $C$ , 则  $v_0$  的最小值应为

- A. 11m/s    B. 12m/s    C. 13m/s    D. 14m/s    E. 15m/s    F. 16m/s



答案: E    解答: (圆周运动、动量守恒定律和机械能守恒定律)

设小球  $m$  通过最高点  $C$  时轨道的支持力为  $N$ , 由牛顿定律  $N+mg=m\frac{v_C^2}{R} \Rightarrow N=m\frac{v_C^2}{R}-mg\geq 0 \Rightarrow v_C^2\geq gR$ .

机械能守恒  $\frac{1}{2}mv_B^2=mg(2R)+\frac{1}{2}mv_C^2 \Rightarrow v_B^2=4gR+v_C^2\geq 5gR \Rightarrow v_B\geq\sqrt{5gR}$ .

动量守恒  $Mv_0=\frac{Mv_0}{3}+mv_B \Rightarrow \frac{2Mv_0}{3}=mv_B \Rightarrow \frac{4v_0}{3}=v_B \Rightarrow v_0=\frac{3}{4}v_B\geq\frac{3}{4}\sqrt{5gR}=\frac{3}{4}\sqrt{5\times 10\times 8}=15\text{m/s}$ .

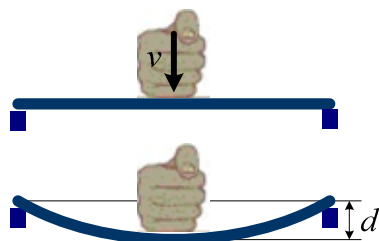
$\therefore$  大球以  $v_0$  碰撞小球的最小值应为 15m/s.

9. 空手道运动员挥动质量  $m_1=700\text{g}$  的拳头, 向下以速度  $v$  击断一块弯曲弹性常数  $k=41\text{kN/m}$  和质量  $m_2=140\text{g}$  的木板; 折断偏转距离  $d=16\text{mm}$ 。在折断前木板所储存的能量  $E\approx$

- A. 0.525 J    B. 1.05 J    C. 5.25 J    D. 10.5 J    E. 52.5 J    F. 105 J

10. (续前)假设(i)拳头对木板的撞击可视为完全非弹性碰撞、(ii)木板在弯曲时机械能守恒和(iii)当折断时拳头及木板的速度为零, 则拳头对木板的撞击速度  $v\approx$

- A. 1.11m/s    B. 1.34m/s    C. 1.90m/s    D. 4.24m/s    E. 6.00m/s    F. 13.41m/s



答案: C D    解答: (弹性势能、动量守恒定律和机械能守恒定律)

(1) 在折断前木板所储存的弹性势能  $E_p=\frac{1}{2}kd^2=\frac{1}{2}\times 41\times 10^3\times (16\times 10^{-3})^2=5.248\text{J}$ .

(2) 设  $V$  为拳头以速度  $v$  完全非弹性碰撞地撞击木板后的速度, 则

机械能守恒, 撞击木板后的动能  $E_k=\frac{1}{2}(m_1+m_2)V^2=E_p=E=5.248\text{J} \Rightarrow V=\sqrt{\frac{2E}{m_1+m_2}}$ .

起初拳头向板进行完全非弹性碰撞, 动量守恒  $m_1v=(m_1+m_2)V$

$$\Rightarrow v=\frac{m_1+m_2}{m_1}V=\frac{m_1+m_2}{m_1}\sqrt{\frac{2E}{m_1+m_2}}=\frac{\sqrt{2E(m_1+m_2)}}{m_1}=\frac{\sqrt{2\times 5.248\times (0.7+0.14)}}{0.7}\approx 4.242\text{ m/s}$$

11. 质量  $m=0.2\text{kg}$  的物块  $A$  放置在一个弹簧刚度  $k=50\text{N/m}$  和质量  $M=1\text{kg}$  的振子  $B$  上, 它们一起在光滑水平面上作简谐振动,  $A$ 、 $B$  之间的静摩擦系数  $\mu=0.2$ 。若要使物块  $A$  在振子  $B$  表面上不滑动, 系统简谐振动的最大位移为 (单位: mm)

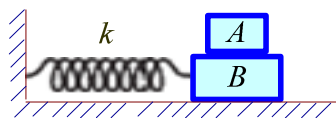
- A. 30      B. 36      C. 42      D. 48      E. 54      F. 60

12. (续前)系统简谐振动的固有频率是 (单位: rad/s)

- A. 6.45      B. 6.95      C. 7.45      D. 7.95      E. 8.45      F. 8.95

13. (续前)如果弹簧被压缩至  $100\text{mm}$  并且系统最初处于静止状态, 物块  $A$  在振子  $B$  上滑动的时间约为

- A. 0.017s      B. 0.167s      C. 0.517s      D. 0.777s      E. 1.00s      F. 1.67s



答案: D A B      解答:

(1) 考虑系统  $A+B$  简谐振动  $(M+m)a+kx=0 \Rightarrow a = \frac{kx}{M+m}$  以及物块  $A$  不在振子  $B$  上滑动

$$\text{则静摩擦力 } \mu mg \geq f = ma = \frac{mkx}{m+M} \Rightarrow \mu g \geq \frac{kx}{m+M} \Rightarrow x \leq \mu \frac{m+M}{k} g = 0.2 \times \frac{1.2}{50} \times 10 = 0.048\text{m}.$$

$\therefore$  物块  $A$  不在振子  $B$  上滑动振动的最大位移  $x_{\max} = 48\text{mm}$ .

(2) 简谐振动位移  $x(t) = x_0 \cos(\omega t)$  其中  $\omega = \sqrt{\frac{k}{m+M}} = 6.455\text{rad/s}$ .

(3) 若  $x_0 = 100\text{mm}$ , 则  $x(t) = 100 \cos(6.455t) \text{ mm}$ .

当静摩擦力  $f = \mu mg = ma = \frac{mkx(t)}{m+M}$  时物块  $A$  在振子  $B$  上滑动  $\Rightarrow$  位移  $x(t) = 48\text{mm} = 100 \cos(6.455t) \text{ mm}$

$\Rightarrow \cos(6.455t) = 0.48 \Rightarrow (6.455\text{rad/s}) t = 61.31^\circ = 1.0701\text{rad} \Rightarrow$  物块  $A$  在振子  $B$  上滑动的时间  $t = 0.167\text{s}$ .

14. 一个质量为  $4M$  及半径为  $R$  的均匀等厚度圆板, 在等边  $\triangle PAB$  的角点  $A$  和  $B$  上各贴有一个质量为  $M$  的质点。设  $C$  为系统的质量中心, 则  $d_{PC} = kR$ , 其中  $k =$

- A. 8/7      B. 7/6      C. 6/5      D. 5/4      E. 4/3      F. 3/2

15. (续前)系统关于  $P$  点的转动惯量  $I_P = k_P MR^2$ , 其中  $k_P =$

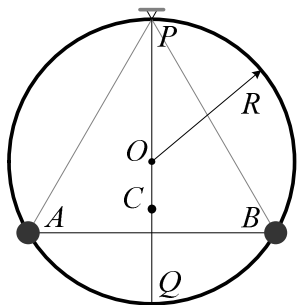
- A. 12      B. 11      C. 10      D. 9      E. 8      F. 7

16. (续前)系统关于质量中心  $C$  的转动惯量  $I_C = k_C MR^2$ , 其中  $k_C =$

- A. 23/10      B. 23/8      C. 23/6      D. 19/8      E. 19/6      F. 19/4

17. (续上题)将  $P$  端悬挂于天花板上, 构成一个复合摆。系统简谐振动的频率  $\omega^2 = k_\omega (g/R)$ , 其中  $k_\omega =$

- A. 2/23      B. 1/4      C. 5/12      D. 7/12      E. 21/23      F. 42/23



答案: B A C D      解答:

	$m$	$y_P$	$d_P$	$I_P = I_O + m d_P^2$
均匀等厚度圆板 $PABCQ$	$4M$	$R$	$R$	$= (4M)R^2/2 + (4M)R^2 = 6MR^2$
质点 $A$	$M$	$3R/2$	$\sqrt{3}R$	$= M(\sqrt{3}R)^2 = 3MR^2$
质点 $B$	$M$	$3R/2$	$\sqrt{3}R$	$= M(\sqrt{3}R)^2 = 3MR^2$
圆板+质点 $A$ 和 $B$	$6M$		$d_{PC}$	(2) $6MR^2 + 3MR^2 + 3MR^2 = 12MR^2$

$$(1) 4M \times R + 2M \times \frac{3}{2}R = 6M \times d_{PC} \Rightarrow d_{PC} = \frac{7}{6}R.$$

$$(3) I_P = I_C + m(d_{PC})^2, 12MR^2 = I_C + 6M\left(\frac{7}{6}R\right)^2 \Rightarrow I_C = \frac{23}{6}MR^2.$$

$$(4) \omega^2 = \frac{mgl}{I} = \frac{(6M)g(7R/6)}{12MR^2} = \frac{7}{12} \frac{g}{R}.$$

18. 质量为 1kg 的木块 A 放在液体中时, 浮在液面上的部份刚好是整个体积的 2/3。  
把体积与 A 相同的重物 B 放在木块上面, A 和 B 全部没入液体中, 则重物 B 的最小质量为  
A. 1kg      B. 2kg      C. 3kg      D. 4kg      E. 5kg      F. 6kg

答案: E      解答: (液体的浮力)

设液体、木块 A 和物体 B 的密度分别为  $\rho, \rho_1$  和  $\rho_2$ .

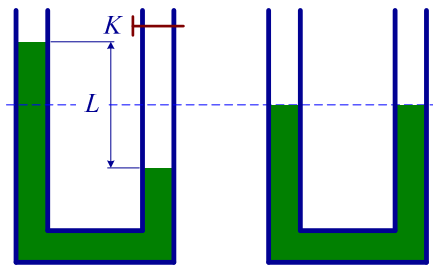
又设木块 A 和物体 B 的体积为  $V$ , 则质量分别为  $m_1 = \rho_1 V$  和  $m_2 = \rho_2 V$ . 液体的浮力等于

木块 A 排开液体的重量  $\rho(1 - \frac{2}{3})Vg = \rho_1 Vg \Rightarrow \rho = 3\rho_1$  和木块 A 和物体 B 排开液体的重量

$$\rho(2V)g = (\rho_1 + \rho_2)Vg \Rightarrow (3\rho_1)(2V) = \rho_1 V + \rho_2 V \Rightarrow 6m_1 = m_1 + m_2 \Rightarrow m_2 = 5m_1 = 5\text{kg}.$$

19. 横截面均匀的 U 形管装有总长为 3L 的液体, 开始时阀门闭合, 左右支管内液面高度差为 L。  
打开阀门后, 若左右液面高度相同时液体的流动速度为  $v$  (管内部摩擦阻力忽略不计) 并且  $v^2 = gL/k$ , 则  $k =$

20. (续前) 左右液面高度相同之后, 液体高度开始振荡。设固有频率为  $\omega$  并且  $\omega^2 = k(g/L)$ , 则  $k =$   
A. 4/3      B. 1      C. 2/3      D. 1/2      E. 1/3      F. 1/6



答案: FC      解答:

(1) 整个液体柱机械能守恒: 左管长度为  $L/2$  及质量为  $m$  液体柱的重力势能转变为整体长度  $3L$  及质量

$$6m \text{ 液体柱的流动动能, 即 } mg \frac{L}{2} = \frac{1}{2} (6m)v^2 \Rightarrow v = \sqrt{\frac{gL}{6}}.$$

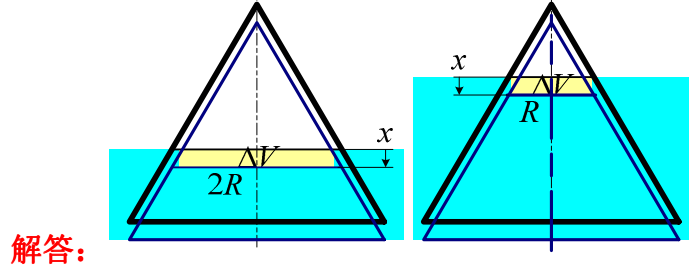
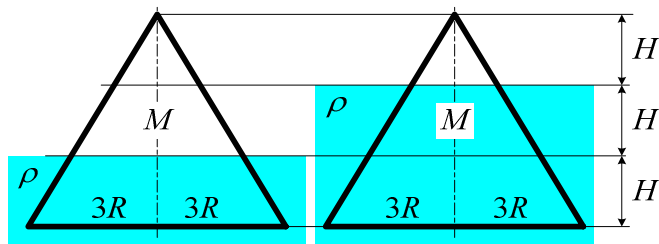
(2) 静止 U 型管内液体受到微小干扰  $x$  后振荡的回复力  $F = -\rho g(2x)A = ma$

$$\Rightarrow -\rho g(2x)A = \rho A(3L)a \Rightarrow 3La + 2gx = 0 \Rightarrow \text{角频率 } \omega^2 = \frac{2g}{3L}.$$

21. (8分)

在密度为  $\rho$  的液体中, 静止地浸有密度为  $P$  及质量为  $M$  的底面半径为  $3R$  和高度为  $3H$  的圆锥体, 液体分别浸到它的 1/3 和 2/3 高度处。试分别求出这二种情况下

圆锥体(a)与液体的密度之比  $P/\rho$ , (b)质量  $M$  和(c)受到微小干扰后的振荡频率  $\omega^2$ 。



解答:

圆锥体积  $V_0 = \frac{\pi}{3}(3R)^2(3H) = 9\pi R^2 H$ , 则圆锥体质量  $M = PV_0 = P(9\pi R^2 H)$  和重量  $G = Mg = PV_0 g$ .

液体对物体的浮力  $f = \rho V g$  其中  $V$  为浸在液体内体积。

由阿基米得定理  $f = G$  即  $\rho g V = PV_0 g \Rightarrow PV_0 = \rho V \Rightarrow$  密度之比  $\frac{P}{\rho} = \frac{V}{V_0}$ .

液体浸到圆锥高度的		1/3	2/3
平衡时	浸在液体内体积 $V =$	$(9 - \frac{8}{3})\pi R^2 H = \frac{19}{3}\pi R^2 H$	$(9 - \frac{1}{3})\pi R^2 H = \frac{26}{3}\pi R^2 H$
	密度比 $\frac{P}{\rho} = \frac{V}{V_0} =$	$\frac{19}{27}$	$\frac{26}{27}$
	质量 $M = PV_0 = \rho V =$	$\frac{19}{3}\rho\pi R^2 H$	$\frac{26}{3}\rho\pi R^2 H$

向下 微小 位移 $x$ 后	浸在液体内体积变化 $\Delta V =$	$\pi(2R)^2 x = 4\pi R^2 x$	$\pi R^2 x$
	合力 $\Sigma F = -(\rho \Delta V)g = Ma$	$-\rho(4\pi R^2 x)g = (\frac{19}{3}\rho\pi R^2 H)a$	$-\rho(\pi R^2 x)g = (\frac{26}{3}\rho\pi R^2 H)a$
	$a + \omega^2 x = 0$ , 其中振荡频率 $\omega^2 =$	$a + \frac{12g}{19H}x = 0$ , 其中 $\omega^2 = \frac{12g}{19H}$	$a + \frac{3g}{26H}x = 0$ , 其中 $\omega^2 = \frac{3g}{26H}$

22. (20分)

质量为  $M$  和长度为  $L$  的均匀细杆  $AB$  静止在光滑水平面上, 质量为  $m$  的小球以初速度  $v_0$  垂直地撞击右端点  $B$ 。设 (i) 参数  $k$  为质量比即  $M = km$ ; (ii) 瞬时转动轴(即静止点)  $P$  到  $B$  端的距离为  $x$ 。

(1)  $C$  为杆的中心点, 球对杆的撞击是「完全弹性碰撞」。试求撞击后瞬时

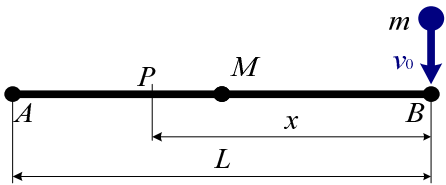
(a) 瞬时轴位置  $x$ ; (b) 细杆的转动角速度  $\omega$ 、质心速度  $v_C$  和小球的速度  $v$ ;

(c) 当杆长  $L = 1\text{m}$ 、球初速度  $v_0 = 7\text{m/s}$  和质量  $M = 3m$  时, 计算杆的角速度  $\omega$ 、质心速度  $v_C$  和小球的速度  $v$ 。

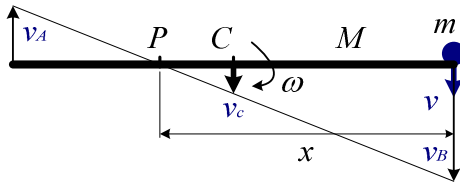
(2)  $O$  为杆的中心点, 球对杆的撞击是「完全非弹性碰撞」。试求撞击后瞬时

(a) 瞬时轴位置  $x$ ; (b) 系统关于质心  $C$  的转动惯量  $I_C$ 、转动角速度  $\omega$ 、质心速度  $v_C$  和动能  $E$ ;

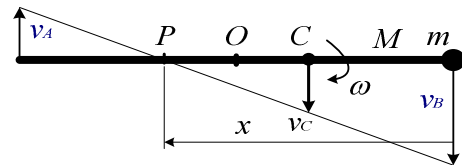
(c) 计算当质量  $m = 3M$  时, 系统在撞击后的能量  $E$  与撞击前的能量  $E_0 = \frac{1}{2}mv_0^2$  的比值。



解答:



图(1)



图(2)

(1)

(a) 以瞬时轴  $P$  为参考点 平行轴定理  $I_P = I_C + M(x - \frac{L}{2})^2 = \frac{ML^2}{12} + M(x - \frac{L}{2})^2$ . (i)

小球撞击细杆前和后动量守恒  $mv_0 = mv + M\omega(x - \frac{L}{2})$

和角动量守恒  $(mv_0)x = (mv)x + I_P\omega \Rightarrow M\omega(x - \frac{L}{2})x = I_P\omega$  (ii)

式(i)代入(ii)有  $M(x - \frac{L}{2})x = I_P = \frac{ML^2}{12} + M(x - \frac{L}{2})^2$ , 解得  $x = \frac{2}{3}L$ .

(b)  $x = \frac{2}{3}L$  代入(i)有  $I_P = \frac{ML^2}{12} + M(\frac{2}{3} - \frac{1}{2})L^2 = \frac{ML^2}{12} + M[\frac{2}{3} - \frac{1}{2}]L^2 = \frac{ML^2}{9}$  和  $v_C = \omega(x - \frac{L}{2}) = \frac{L\omega}{6}$ . (iii)

$x = \frac{2}{3}L$  代入动量守恒式并且  $M = km$  有  $v_0 = v + k\frac{L\omega}{6} = v + kv_C$ .

小球撞击细杆前和后能量守恒  $\frac{1}{2}mv_0^2 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}I_P\omega^2 \Rightarrow v_0^2 = v^2 + k\frac{(L\omega)^2}{9}$  (iv)

式(iii)代入(iv)得到  $\omega = \frac{12}{k+4} \cdot \frac{v_0}{L}$  (v)

式(v)代入(iii)得到  $v_C = \frac{1}{6}L\omega = \frac{2}{k+4}v_0$  和  $v = v_0 - kv_C = \frac{4-k}{k+4}v_0$ .

(c)  $L = 1\text{m}$ ,  $v_0 = 7\text{m/s}$  和  $k = 3$

角速度  $\omega = \frac{12}{3+4} \cdot \frac{7}{1} = 12\text{rad/s}$ , 质心速度  $v_C = \frac{2}{3+4} \times 7 = 2\text{m/s}$  和小球速度  $v = \frac{4-3}{3+4} \times 7 = 1\text{m/s}$ .

$v_B = v_C + \omega \frac{L}{2} = 2 + 12 \times 0.5 = 8\text{m/s}$  和  $v_A = v_C - \omega \frac{L}{2} = 2 - 12 \times 0.5 = -4\text{m/s}$ .

附表1

撞击后 \ 质量 $k = \frac{M}{m} =$	$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{2}$	1	2	3	4	5
杆角速度 $\frac{\omega}{v_0/L} = \frac{12}{k+4} =$	$\frac{36}{13}$	$\frac{24}{9}$	$\frac{12}{5}$	2	$\frac{12}{7}$	$\frac{3}{2}$	$\frac{4}{3}$
杆质心速度 $\frac{v_C}{v_0} = \frac{2}{k+4} =$	$\frac{6}{13}$	$\frac{4}{9}$	$\frac{2}{5}$	$\frac{1}{3}$	$\frac{2}{7}$	$\frac{1}{4}$	$\frac{2}{9}$
小球速度 $\frac{v}{v_0} = \frac{4-k}{k+4} =$	$\frac{7}{13}$	$\frac{5}{9}$	$\frac{3}{5}$	$\frac{2}{3}$	$\frac{5}{7}$	$\frac{3}{4}$	$\frac{7}{9}$

(2)

(a) 以杆中心轴O为参考点: 小球撞击细杆前和后的

动量守恒  $mv_0 = m(\omega x) + M\omega(x - \frac{L}{2})$  和角动量守恒  $(mv_0)\frac{L}{2} = m(\omega x)\frac{L}{2} + I_O\omega$ , 其中  $I_O = \frac{ML^2}{12}$ .

以上二式联立, 解得  $x = \frac{2}{3}L$  和  $\omega = \frac{6}{k+4} \frac{v_0}{L}$ .

设小球撞击细杆后系统的质量中心为C, 则  $l_{OC} = \frac{m}{M+m} \cdot \frac{L}{2} = \frac{1}{k+1} \cdot \frac{L}{2}$  和  $l_{CB} = \frac{M}{M+m} \cdot \frac{L}{2} = \frac{k}{k+1} \cdot \frac{L}{2}$ .

系统关于质心C的转动惯量  $I_C = I_O + M(l_{OC})^2 + m(l_{CB})^2 = \frac{ML^2}{12} + M(\frac{1}{k+1} \cdot \frac{L}{2})^2 + m(\frac{k}{k+1} \cdot \frac{L}{2})^2 = \frac{k(k+4)}{12(k+1)} mL^2$ .

撞击前和撞击后的动量守恒  $mv_0 = (M+m)v_C \Rightarrow v_0 = (k+1)v_C \Rightarrow v_C = \frac{v_0}{k+1}$ .

关于质心C的角动量守恒  $(mv_0)l_{CB} = I_C\omega$  即  $(mv_0)\frac{k}{k+1} \cdot \frac{L}{2} = [\frac{k(k+4)}{12(k+1)} mL^2] \omega \Rightarrow \omega = \frac{6}{k+4} \frac{v_0}{L}$ .

撞击前的能量  $E_0 = \frac{1}{2}mv_0^2$  和撞击后的能量  $E = \frac{1}{2}(M+m)v_C^2 + \frac{1}{2}I_C\omega^2$

$$= \frac{1}{2}(k+1)m(\frac{v_0}{k+1})^2 + \frac{1}{2}(\frac{k(k+4)}{12(k+1)} mL^2)(\frac{6v_0}{(k+4)L})^2 = (\frac{1}{k+1} + \frac{k}{k+1} \frac{3}{k+4}) E_0 = \frac{4}{k+4} E_0.$$

(b)  $M=3m, E=4/7E_0 \approx 0.57E_0$ . 和  $m=3M, E=12/13E_0 \approx 0.92E_0$ .

附表2

质量比 $k = \frac{M}{m} =$	$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{2}$	1	2	3	4	5
系统质心C: $l_{OC} = \frac{1}{k+1} \cdot \frac{L}{2} =$	$\frac{3}{8}L$	$\frac{1}{3}L$	$\frac{1}{4}L$	$\frac{1}{6}L$	$\frac{1}{8}L$	$\frac{1}{10}L$	$\frac{1}{12}L$
至右端 $l_{CB} = \frac{k}{k+1} \cdot \frac{L}{2} =$	$\frac{1}{8}L$	$\frac{1}{6}L$	$\frac{1}{4}L$	$\frac{1}{3}L$	$\frac{3}{8}L$	$\frac{2}{5}L$	$\frac{5}{12}L$
至左端 $l_{AC} = \frac{k+2}{k+1} \cdot \frac{L}{2} =$	$\frac{7}{8}L$	$\frac{5}{6}L$	$\frac{3}{4}L$	$\frac{2}{3}L$	$\frac{5}{8}L$	$\frac{3}{5}L$	$\frac{7}{12}L$
转动惯量 $\frac{I_C}{mL^2} = \frac{k(k+4)}{12(k+1)} =$	$\frac{13}{144} = 0.09$	$\frac{1}{8} = 0.125$	$\frac{5}{24} = 0.21$	$\frac{1}{3} = 0.33$	$\frac{7}{16} = 0.44$	$\frac{8}{15} = 0.53$	$\frac{15}{24} = 0.625$
系统角速度 $\frac{\omega}{v_0/L} = \frac{6}{k+4} =$	$\frac{18}{13} = 1.38$	$\frac{4}{3} = 1.33$	$\frac{6}{5} = 1.20$	1.00	$\frac{6}{7} = 0.86$	$\frac{3}{4} = 0.75$	$\frac{2}{3} = 0.67$
系统质心速度 $\frac{v_C}{v_0} = \frac{1}{k+1} =$	$\frac{3}{4} = 0.75$	$\frac{2}{3} = 0.67$	$\frac{1}{2} = 0.50$	$\frac{1}{3} = 0.33$	$\frac{1}{4} = 0.25$	$\frac{1}{5} = 0.20$	$\frac{1}{6} = 0.17$
撞击后的能量 $\frac{E}{E_0} = \frac{4}{k+4} =$	$\frac{12}{13} = 0.92$	$\frac{8}{9} = 0.89$	$\frac{4}{5} = 0.80$	$\frac{2}{3} = 0.67$	$\frac{4}{7} = 0.57$	$\frac{1}{2} = 0.5$	$\frac{4}{9} = 0.44$

23. (8分)

(1) 飞船围绕地球运行，圆形轨道半径为  $r$ 、地球质量为  $M$  和飞船为  $m$ ，试求飞船圆周运动的动能  $E_k$  和总能量  $E$ 。

(2) 将飞船点火加速，瞬间将其动能增加为  $1.3E_k$ 。试求飞船离开地球的最远距离  $r_{\max}$ 。

解答：

(1) 牛顿定律  $\frac{GMm}{r^2} = \frac{mv^2}{r} \Rightarrow$  飞船的运行  $v^2 = \frac{GM}{r}$  和动能  $E_k = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2} \frac{GMm}{r}$ 。

飞船的总能量  $E = E_k + E_p = \frac{1}{2} \frac{GMm}{r} - \frac{GMm}{r} = -\frac{1}{2} \frac{GMm}{r} = -E_k$ 。

(2) (解法1)

飞船点火后在瞬间其动能增加为  $1.3E_k = \frac{13}{20} \frac{GMm}{r} \Rightarrow$  点火后速度  $\sqrt{1.3}v$ 。

飞船的总能量  $\frac{13}{20} \frac{GMm}{r} - \frac{GMm}{r_0} = -\frac{7}{20} \frac{GMm}{r_0}$ 。

角动量守恒  $(mv)r = (mv_x)r_x \Rightarrow (\sqrt{1.3}v)r = v_x r_x \Rightarrow$  飞船在椭圆轨道上运行时的速度  $v_x = (\sqrt{1.3} \frac{r}{r_x})v$ 。

能量  $E_x = \frac{1}{2}mv_x^2 - \frac{GMm}{r_x} = \frac{1}{2}m[v^2 \cdot 1.3(\frac{r}{r_x})^2] - \frac{GMm}{r_x} = \frac{1}{2} \frac{GMm}{r} [1.3(\frac{r}{r_x})^2] - \frac{GMm}{r_x} = \frac{13}{20} \frac{GMm}{r} (\frac{r}{r_x})^2 - \frac{GMm}{r_x}$ 。

能量守恒  $E = E_x$  即  $-\frac{7}{20} \frac{GMm}{r} = \frac{13}{20} \frac{GMm}{r} (\frac{r}{r_x})^2 - \frac{GMm}{r_x} \Rightarrow \frac{13}{20} \frac{GMm}{r} (\frac{r}{r_x})^2 - \frac{GMm}{r_x} + \frac{7}{20} \frac{GMm}{r} = 0$

$\Rightarrow 7r_x^2 - 20r_x r + 13r^2 = 0$ . 解  $r_x$  关于  $r$  的二次方程  $r_x = \frac{20r \pm \sqrt{(20r)^2 - 4 \times 7 \times 13r^2}}{2 \times 7} = r$  或  $\frac{13}{7}r$ 。

飞船离开地球的最远距离  $r_{\max} = \frac{13}{7}r$ 。

(解法2)

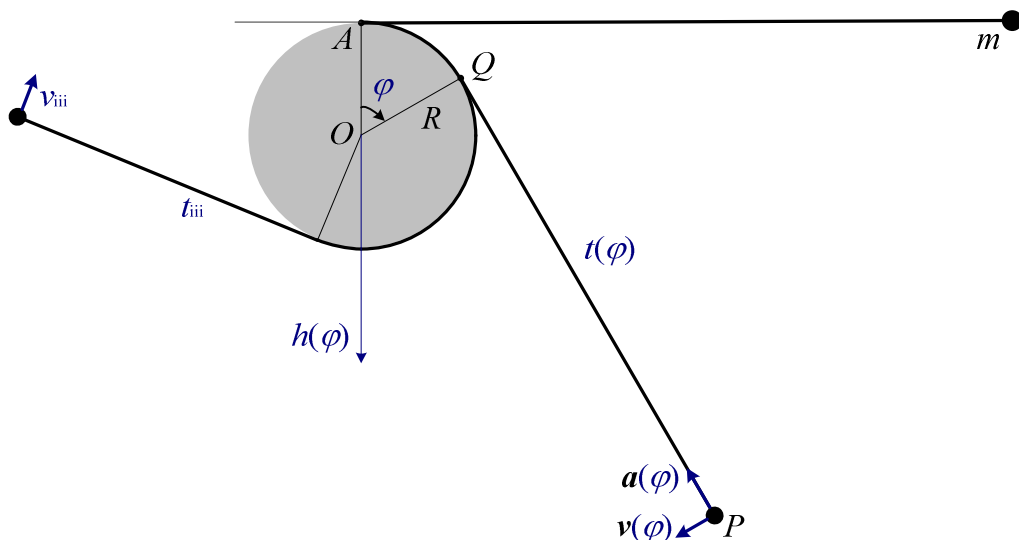
飞船加速前在椭圆轨道的总能量  $E = E_k + E_p = -E_k = -\frac{GMm}{2r}$ ; (i)

点火后瞬时在椭圆轨道的总能量  $E = 1.3E_k + E_p = -\frac{GMm}{2x}$ . (ii)

式(ii)-(i) 有  $\frac{3}{10}E_k = E_k - \frac{GMm}{2x} \Rightarrow \frac{7}{10}E_k = \frac{GMm}{2x} \Rightarrow \frac{7}{10} \frac{GMm}{2r} = \frac{GMm}{2x} \Rightarrow$  半长轴  $x = \frac{10}{7}r$ 。

椭圆长轴  $2x = \frac{20}{7}r = r_{\min} + r_{\max} = r + r_{\max} \Rightarrow r_{\max} = \frac{13}{7}r$ 。

24. (24分)





长度为  $L$  的水平细绳(不计质量和不可伸长), 右端有一个质量为  $m$  的小球, 左端系在半径为  $R$  和圆心为  $O$  的固定在圆柱体顶端的  $A$  点上。

(1) 静止的小球  $m$  被释放后, 绕圆柱体摆动到  $P$  点时摆线与圆柱体在  $Q$  点相切, 设切线  $PQ$  长度为  $t$  和圆心角  $AOQ$  为  $\varphi(0 \leq \varphi \leq \varphi_{iii})$ 。试(a) 以变量  $\varphi$ , 表示切线长度  $t(\varphi)$ ; (b) 以变量  $t(\varphi)$ , 表示摆球在竖直方向的位移(下降高度)  $h(\varphi)$ ; (c) 以变量  $h(\varphi)$ , 表示摆球在垂直于  $PQ$  方向的速度  $v(\varphi)$  和沿着  $PQ$  方向的加速度  $a(\varphi)$ 。(d) 以正弦函数  $\sin\varphi$ 、变量  $t(\varphi)$  和  $h(\varphi)$ , 表示小球摆动到  $P$  点时细绳的张力  $T$ 。

以下设  $\frac{L}{R} = \theta - \frac{2}{3} \tan \frac{\theta}{2}$  其中  $\theta = \frac{9\pi}{8} \approx 3.5343$ , 则  $\frac{L}{R} \approx 3.5343 - \frac{2}{3} \times (-5.0273) = 6.8858$ 。

(2) 试计算小球摆动到最低点时的位置  $\varphi_i$ , 及其切线长度  $t_i$ 、下降高度  $h_i$ 、速度  $v_i$  和细绳张力  $T_i$ 。

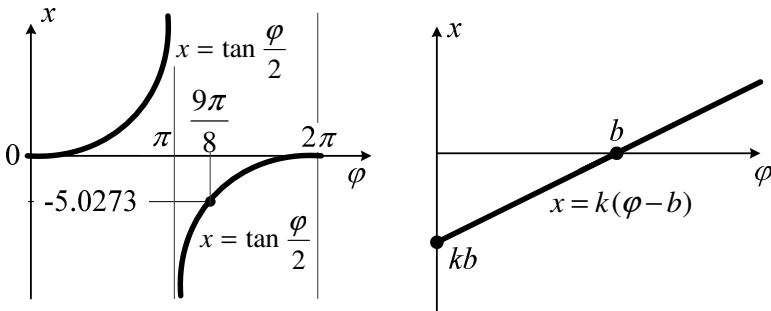
(3) 试求小球摆动到圆柱体左侧当切线长度  $t(\varphi)$  最短时的位置  $\varphi_{ii}$ , 及其下降高度  $h_{ii}$ 、速度  $v_{ii}$  和细绳张力  $T_{ii}$ 。

(3) 试确定小球摆动到圆柱体左侧当直线段  $PQ$  即切线  $t(\varphi)$  长度最短时的位置  $\varphi_{iii}$ , 及其切线长度  $t_{iii}$ 、下降高度  $h_{iii}$ 、速度  $v_{iii}$  和细绳张力  $T_{iii}$ 。

(4) 试确定小球  $m$  在题(3)位置  $\varphi_{ii}$  之后继续运动的

(a) 运动类型(直线运动/圆周运动/抛体运动/简谐振动); (b) 运动到最高点时的下降高度  $h_{iv}$  和瞬时速度  $v_{iv}$ 。

若有需要, 可以(i)使用半角公式  $\tan \frac{x}{2} = \frac{1 - \cos x}{\sin x}$ ; (ii)参考图形:



解答:

(1) 若小球摆动时细绳一直被拉紧, 摆球动到  $P$  点时

(a)  $L=MA=$ 直线  $PQ$ +弧线  $QA=t+R\varphi \Rightarrow t$  和  $\varphi$  的关系  $t(\varphi)=L-R\varphi=R(\frac{L}{R}-\varphi)$ ;

(b) 下降高度

$$h(\varphi)=R(1-\cos\varphi)+t(\varphi)\sin\varphi=R[(1-\cos\varphi)+\frac{t(\varphi)}{R}\sin\varphi]=R[\tan\frac{\varphi}{2}+\frac{t(\varphi)}{R}]\sin\varphi=R(\frac{L}{R}+\tan\frac{\varphi}{2}-\varphi)\sin\varphi,$$

(c) 机械能守恒  $mgh(\varphi) = \frac{1}{2}mv^2(\varphi)$

$\Rightarrow$  垂直于  $PQ$  方向的速度  $v^2(\varphi)=2gh(\varphi)$  和沿着  $PQ$  方向的加速度  $a(\varphi)=2g\frac{h(\varphi)}{t(\varphi)}$ 。

(d) 牛顿定律  $\Sigma F=ma \Rightarrow T-mg\sin\varphi=ma(\varphi) \Rightarrow$  细绳的张力  $T(\varphi)=m[g\sin\varphi+a(\varphi)]=mg[\sin\varphi+\frac{2h(\varphi)}{t(\varphi)}]$ ;

$$\text{或者 } T(\varphi)=mg[1+\frac{2R}{t(\varphi)}(\tan\frac{\varphi}{2}+\frac{t(\varphi)}{R})]\sin\varphi=mg[3+\frac{2R}{t(\varphi)}\tan\frac{\varphi}{2}]\sin\varphi=\frac{2mgR}{t(\varphi)}(x_1-x_2)\sin\varphi,$$

$$\text{其中 } x_1=\tan\frac{\varphi}{2} \text{ 和 } x_2=\frac{3}{2}(\varphi-\frac{L}{R}).$$

(2) 设  $\frac{L}{R} = \theta - \frac{2}{3} \tan \frac{\theta}{2}$  其中  $\theta = \frac{9\pi}{8}$  即  $\frac{L}{R} \approx \frac{9\pi}{8} - \frac{2}{3} \times (-5.02734) = 6.88585$ , 则

切线长度  $t(\varphi)=R(6.88585-\varphi)$  和下降高度  $h(\varphi)=R(1-\cos\varphi)+t(\varphi)\sin\varphi=R(6.88585+\tan\frac{\varphi}{2}-\varphi)\sin\varphi$ 。

$\varphi = \frac{\pi}{2}$ : 摆线长度  $t_i=t(\frac{\pi}{2}) \approx 5.315R$ , 下降高度  $h_i=h(\frac{\pi}{2})=R(6.88585+\tan\frac{\pi}{4}-\frac{\pi}{2})\sin\frac{\pi}{2} \approx 6.315R$ ,

$v_i^2 = v^2(\frac{\pi}{2}) = 2gh_i = 12.630gR \Rightarrow$  最大速度  $= 3.554\sqrt{gR}$  和

$$\text{细绳张力 } T_i = T\left(\frac{\pi}{2}\right) = mg\left[\sin\frac{\pi}{2} + \frac{2h_i}{t_i}\right] = mg\left(1 + \frac{2 \times 6.315}{5.315}\right) = 3.3763mg.$$

$\varphi_i = \pi$ . 摆线长度  $t_i = t(\pi) \approx 3.744R$ , 下降高度  $h_i = h(\pi) = R(1 - \cos\pi) + t_i \sin\pi = 2R$ ,

$$v_{ii}^2 = v^2(\pi) = 2gh_{ii} = 4gR \Rightarrow \text{小球速度 } v_{ii} = 2\sqrt{gR} \text{ 和细绳张力 } T_i = T(\pi) = mg\left[\sin\pi + \frac{2h_i}{t_i}\right] = mg\left(\frac{2 \times 2}{3.744}\right) = 1.0684mg.$$

(3) 小球摆动到圆柱体左侧当直线段  $PQ$  长度最短瞬时细绳张力  $T_{iii} = 0$

$$\text{即 } x_1 = x_2 \Rightarrow \tan\frac{\varphi_{iii}}{2} = \frac{3}{2}\left(\varphi_{iii} - \frac{L}{R}\right) \Rightarrow \varphi_{iii} = \theta = \frac{9\pi}{8}.$$

$$\text{此时 } t_{iii} = R\left(\frac{L}{R} - \theta\right) = R\left(\theta - \frac{2}{3}\tan\frac{\theta}{2} - \theta\right) = \left(-\frac{2}{3}\tan\frac{\theta}{2}\right)R = -\frac{2}{3} \times (-5.02734)R = 3.3516R,$$

$$\begin{aligned} \text{下降高度 } h_{iii} = h(\theta) &= R\left(\frac{L}{R} + \tan\frac{\theta}{2} - \theta\right)\sin\theta = R\left(\theta - \frac{2}{3}\tan\frac{\theta}{2} + \tan\frac{\theta}{2} - \theta\right)\left(2\sin\frac{\theta}{2}\cos\frac{\theta}{2}\right) = R\left(\frac{2}{3}\sin^2\frac{\theta}{2}\right) \\ &= R\left(\frac{2}{3}\sin^2\frac{9\pi}{16}\right) = 0.6413R \text{ 和 } v_{iii}^2 = 2gh_{iii} = 1.2826gR. \end{aligned}$$

小球摆动到圆柱体右侧当直线段  $QP$  长度最短时刻的瞬时速度  $v_{iii} \approx 1.1325\sqrt{gR}$ .

(4) 小球在  $P$  点以速度  $v_c = 1.1325\sqrt{gR}$  和倾角  $\phi = \frac{3\pi}{2} - \theta = \frac{3\pi}{8} = 67.5^\circ$  的斜抛运动.

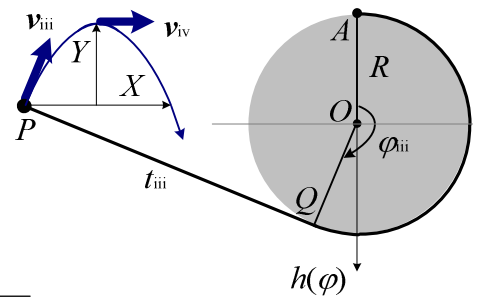
小球在圆柱体左侧最高点时刻的瞬时速度  $v_{iv} = v_{iii}\cos\phi = 0.4334\sqrt{gR}$ .

$$\text{水平射程 } X = \frac{v_{iii}^2}{g}\sin 2\phi = \frac{(1.1325\sqrt{gR})^2}{g}\sin 2(67.5^\circ) = 0.9069R;$$

$$\text{竖直射高 } Y = \frac{(v_{iii}\sin\phi)^2}{2g} = \frac{(1.1325\sqrt{gR}\sin 67.5^\circ)^2}{2g} = 0.5474R.$$

$$\text{下降高度 } h_{iv} = h_{iii} - Y = (0.6413 - 0.5474)R = 0.0939R.$$

$$\text{或 } mgh_{iv} = \frac{1}{2}mv_{iv}^2 \Rightarrow h_{iv} = \frac{v_{iv}^2}{2g} = \frac{(0.4334\sqrt{gR})^2}{2g} = 0.0939R.$$



附录：水平位移  $x(\varphi)$  和下降高度  $h(\varphi)$ 、小球速度  $v$  和细绳的张力  $T$ .

$\varphi =$	切线长度 $\frac{t(\varphi)}{R} =$	水平位移 $\frac{x(\varphi)}{R} =$	下降高度 $\frac{h(\varphi)}{R} =$	$v^2(\varphi) = 2gh(\varphi)$ 小球速度 $\frac{v^2(\varphi)}{gR} =$	细绳的张力 $\frac{T(\varphi)}{mg} =$
	$\frac{L}{R} - \varphi = 6.8859 - \varphi$	$= \sin\varphi + \frac{t}{R}\cos\varphi$	$1 - \cos\varphi + \frac{t}{R}\sin\varphi$		$3\sin\varphi + 4\frac{R}{t}\sin^2\frac{\varphi}{2}$
0	=6.8859	=6.8859	=0	=0	=0
$\frac{\pi}{2} = 1.5708$	=5.3151	=1	$=1 + \frac{t}{R} = 6.3151$	=12.6302	=3.3763
$\pi = 3.1416$	=3.7443	$-\frac{t}{R} = -3.7443$	$=1 - (-1) = 2$	=4	=1.0683
$\theta = \frac{9\pi}{8} = 202.5^\circ$ =3.5343	=3.3516	=-3.4819	=0.6413	=1.2826	=0