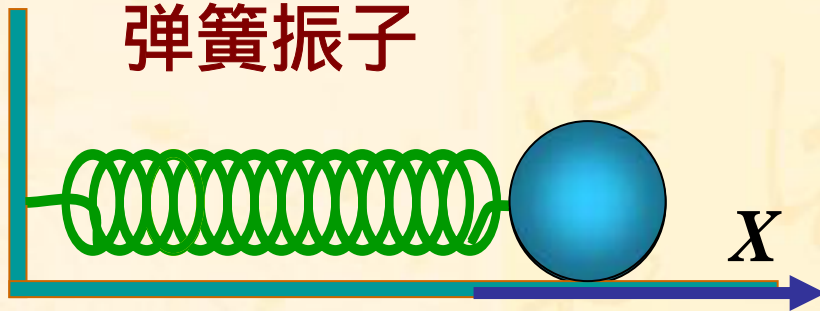


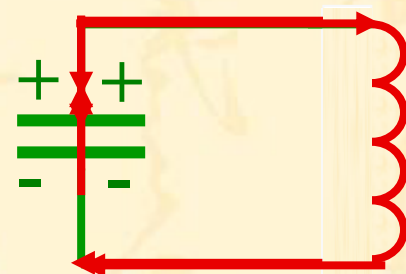
第四章 机械振动(Mechanical Oscillation)

振动是自然界中的一种普遍运动形式。
是一种周期运动→运动具有重复性。

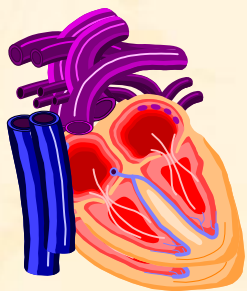
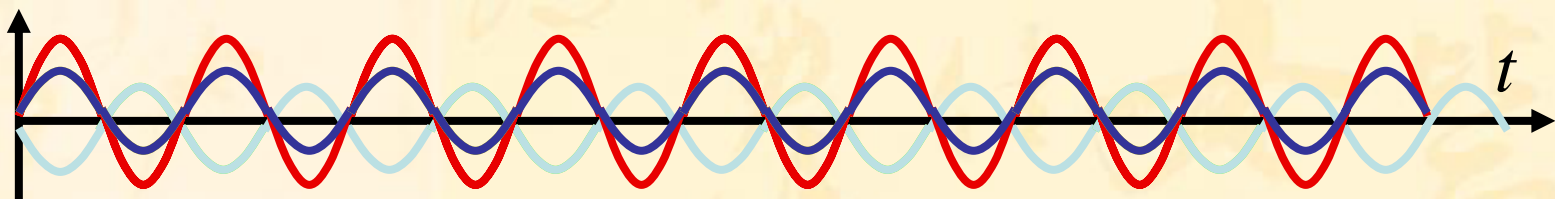
弹簧振子



振荡电路

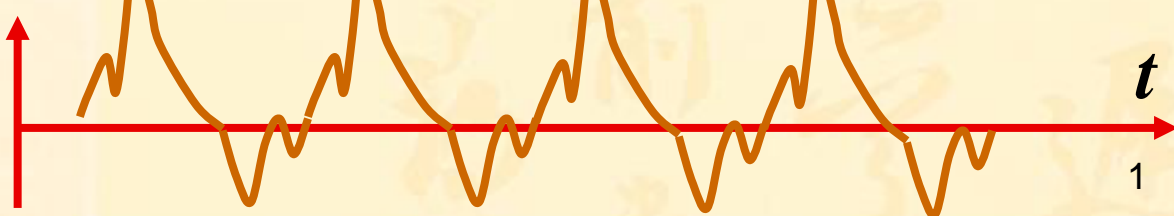


i u q



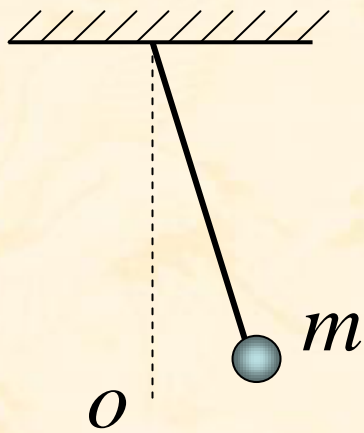
应用程序

P

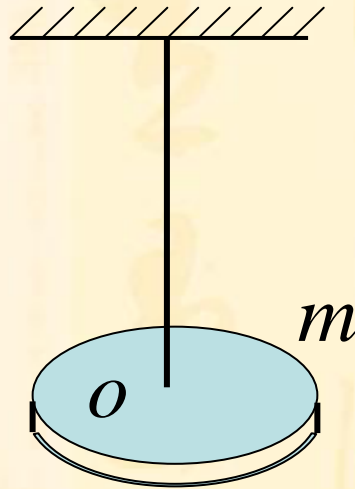


应用程序

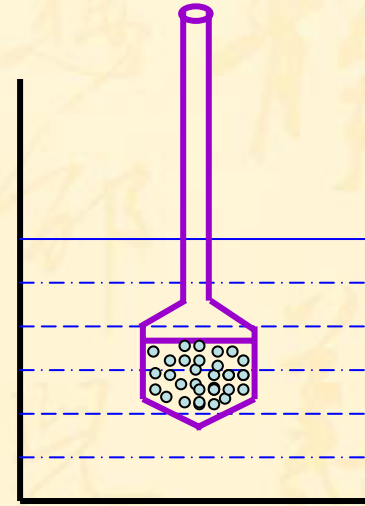
心房室压强



(a) 单摆



(b) 扭摆



(d) 浮体

振动的一般概念---一个物理量在某一定值附近作周期性变化，则相应的运动称为振动。如电磁波、交流电等。

机械振动--物体在平衡位置附近作来回往复地周期运动，简称振动。

§ 4-1 简谐振动 (Simple harmonic motion)

意义：

简谐振动是一切振动中最基本、最简单的振动形式。

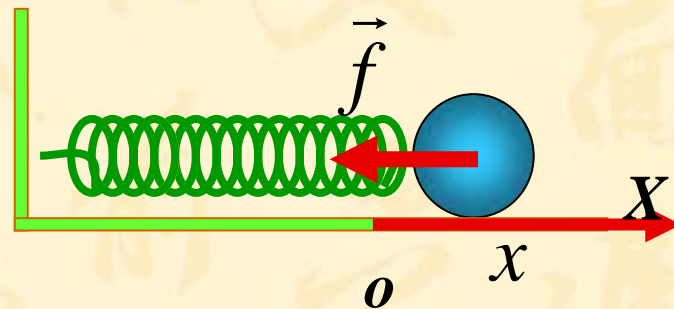
任何复杂的振动都是由简谐振动合成的，简谐振动是其他振动的基础。

一、弹簧振子与简谐振动

弹簧振子的运动是典型的简谐振动。

弹簧振子模型：

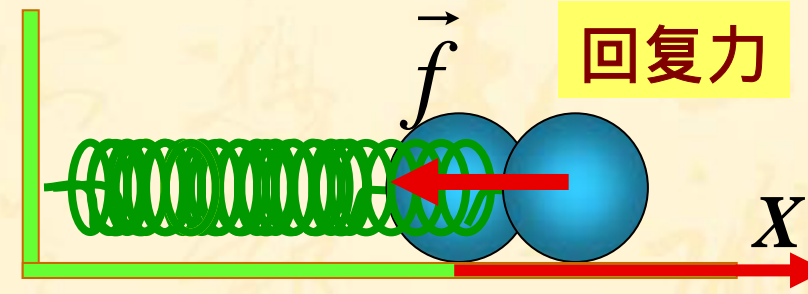
轻弹簧 + 质点 m 。质点只在弹力的作用下运动。



简谐振动的特点

受力： $f = -kx = m \frac{d^2 x}{dt^2}$

$\therefore \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0$ 令 $\frac{k}{m} = \omega^2$ 得



ω 由系统本身性质决定，与外界无关。

谐振动定义式

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$$

简谐振动的微分方程

其解为：

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

简谐振动的位移

$$v = \frac{dx}{dt} = -A \omega \sin(\omega t + \varphi)$$

$$a = \frac{dv}{dt} = -A \omega^2 \cos(\omega t + \varphi)$$

二、简谐振动的周期性

x 、 v 、 a 均为时间的周期函数，其中：

$$T = \frac{2\pi}{\omega}, \quad \nu = \frac{1}{T}, \quad \omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi\nu$$

弹簧振子的周期：

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

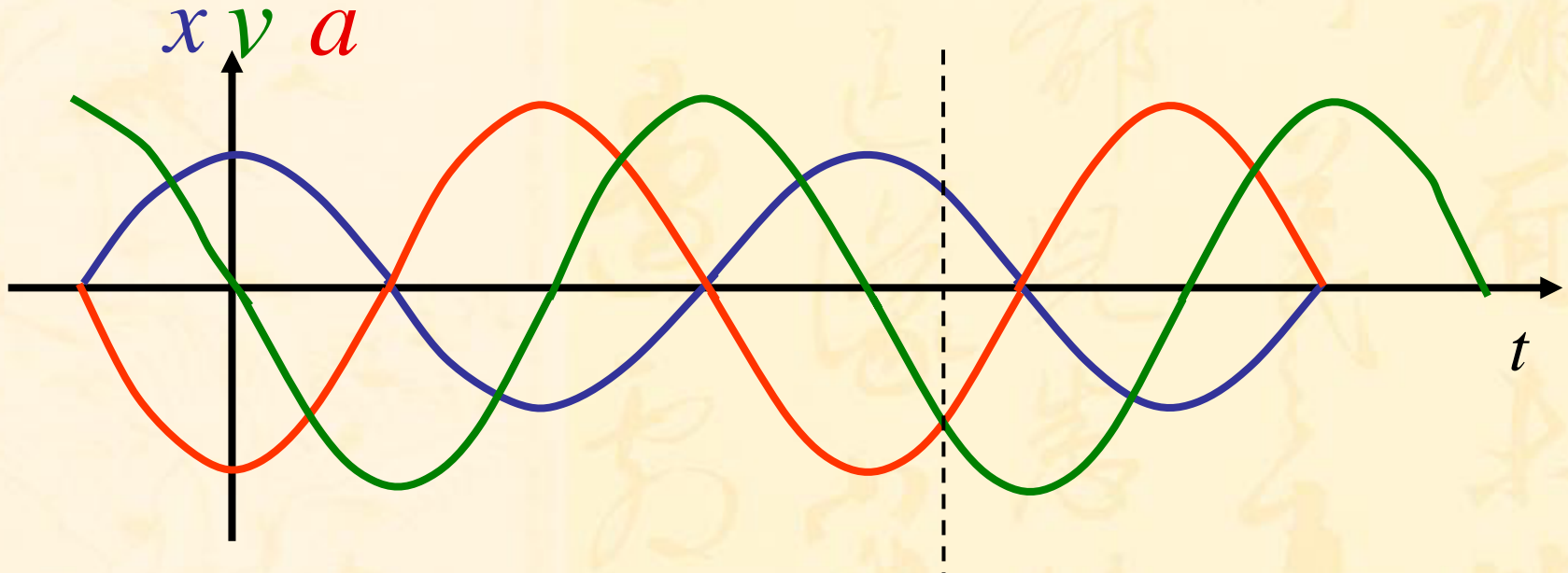
$$\frac{k}{m} = \omega^2$$

仅由振子本身的力学性质决定，称**固有周期**。

ν 和 ω 分别称**固有频率**和**固有圆频率**。

$x-t, v-t, a-t$ 曲线

$$\text{令 } \varphi = 0$$



简谐振动的位移、速度和加速度的周期变化不同步。

三、简谐振动的振幅和位相

振幅 A ——质点离开平衡位置的最大位移。

振动的位相

由简谐振动方程可看出：

当 A 、 ω 一定时，在任一时刻 t ，振动状态完全取决于量 $\omega t + \varphi$ 。

称 $\omega t + \varphi$ 为位相或周相。(相表示状态)

位相的概念和意义

一定的位相对应着一个确定的运动状态。

位相 $\omega t + \varphi$ 在一个周期内经历从 $0—2\pi$ 的变化，所以：

在一个周期内，物体所经历的运动状态各不相同，不可能重复。

举例说明：

$$x = A \cos \omega t$$

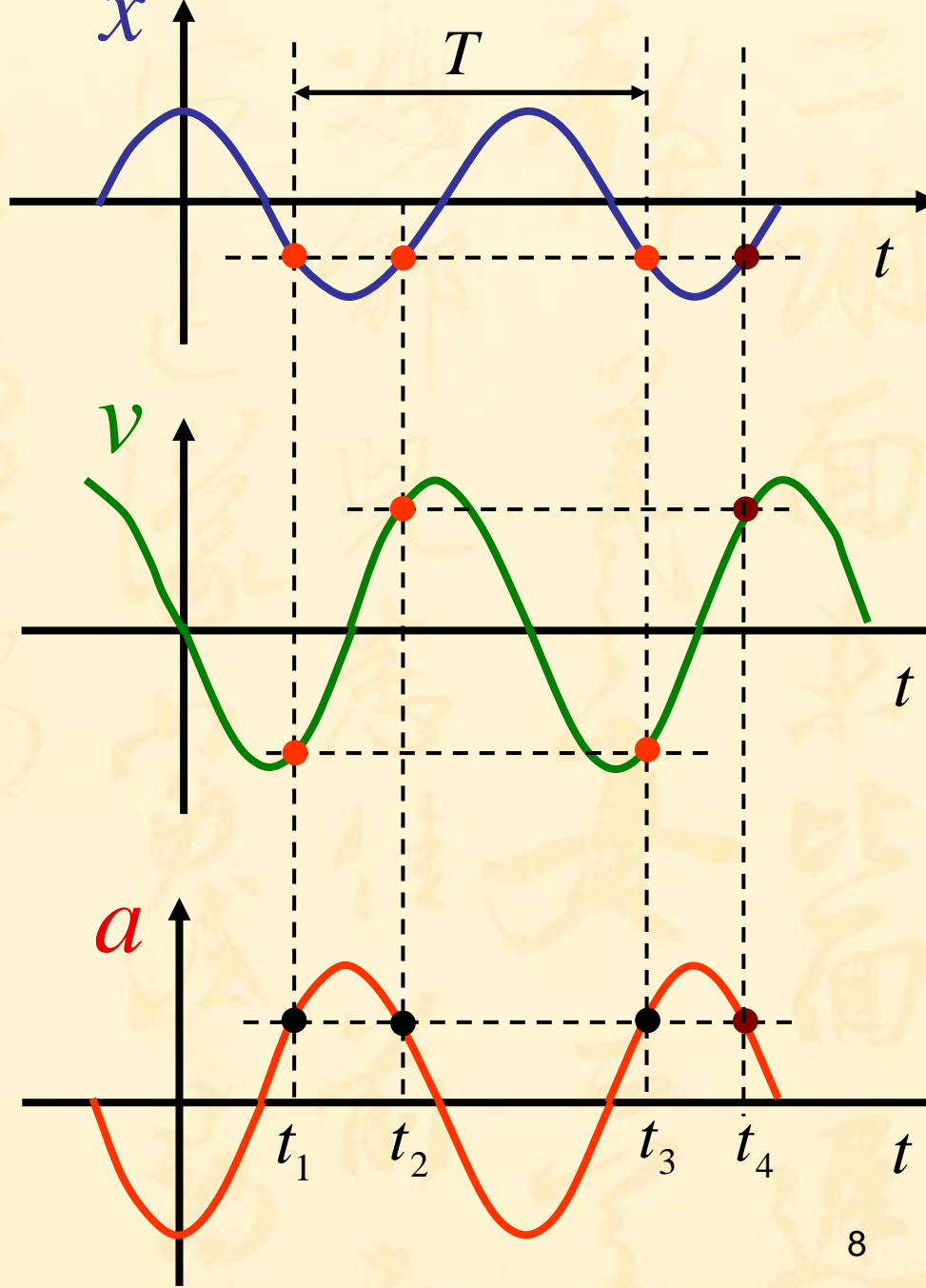
同一周期中找不到
 x, v, a 全同的两点。

$$v = -A\omega \sin \omega t$$

说明同一周期中不存在全同的两个运动状态。

$$a = -A\omega^2 \cos \omega t$$

两个相同的运动状态之间的相位差为 2π 的整数倍。



关于位相的应用举例：

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

1. 确定任一时刻 t 物体的振动状态。

例：已知 t_1 时刻， $\omega t_1 + \varphi = \pi/2$ ，则可得出：

$$x = 0, \quad v = -A\omega, \quad a = 0.$$

t_1 时刻质点恰过平衡位置，并以速率 $A\omega$ 向负方向运动；

2. 由位相差确定同一时刻，不同物体的振动状态的差别。

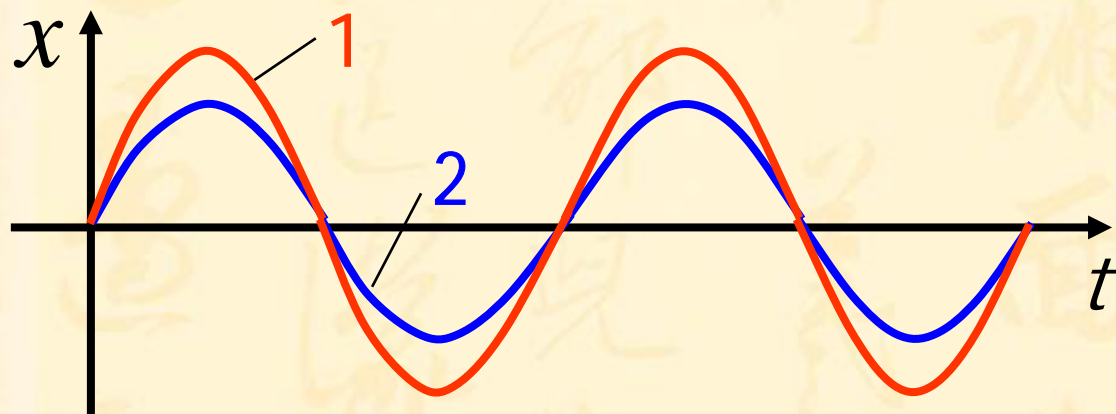
$$\text{设 } m_1 : \omega_1 t + \varphi_1, \quad m_2 : \omega_2 t + \varphi_2$$

则位相差

$$\Delta\varphi = (\omega_2 t + \varphi_2) - (\omega_1 t + \varphi_1) = (\omega_2 - \omega_1)t + (\varphi_2 - \varphi_1)$$

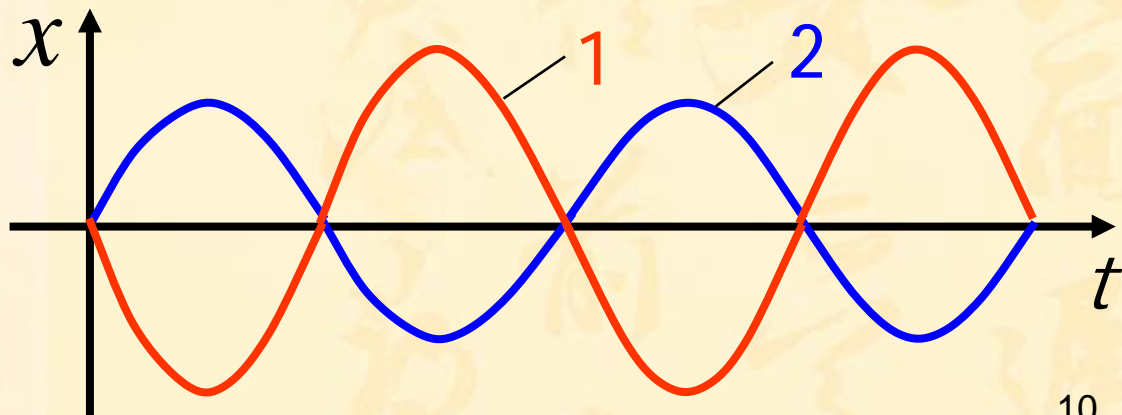
例如：♥ 当 $\Delta\varphi = 2k\pi$ $k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$,

两振动同相。即
两运动完全同步。



♥ 当 $\Delta\varphi = (2k+1)\pi$ $k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$,

两振动反相。

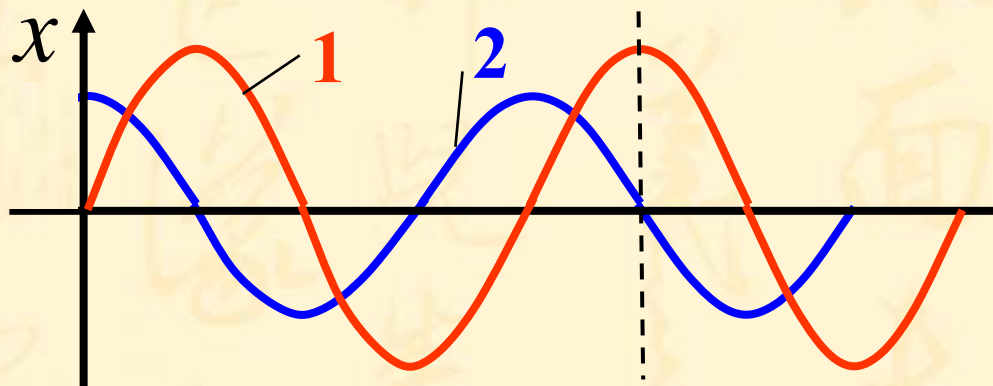


♥ 当 $\Delta\varphi = (\omega t + \varphi_2) - (\omega t + \varphi_1) > 0$

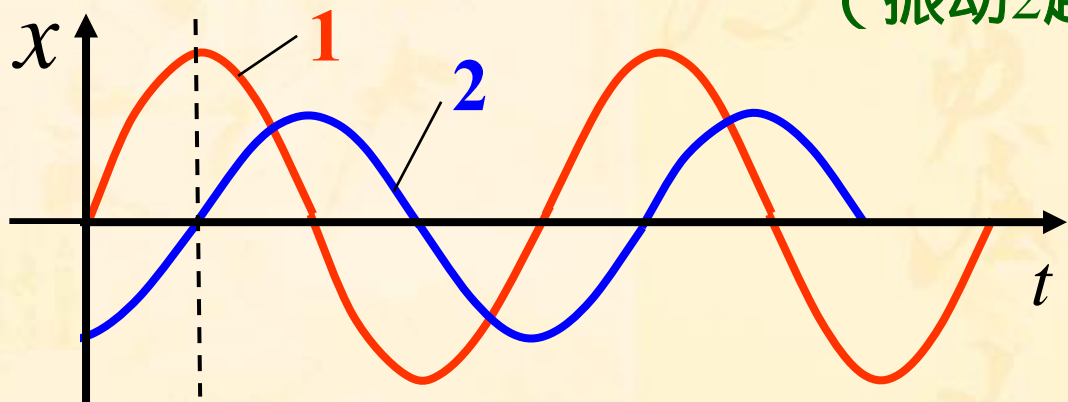
振动“2”超前于振动“1”。

♥ 当 $\Delta\varphi < 0$

振动“2”落后于
振动“1”。

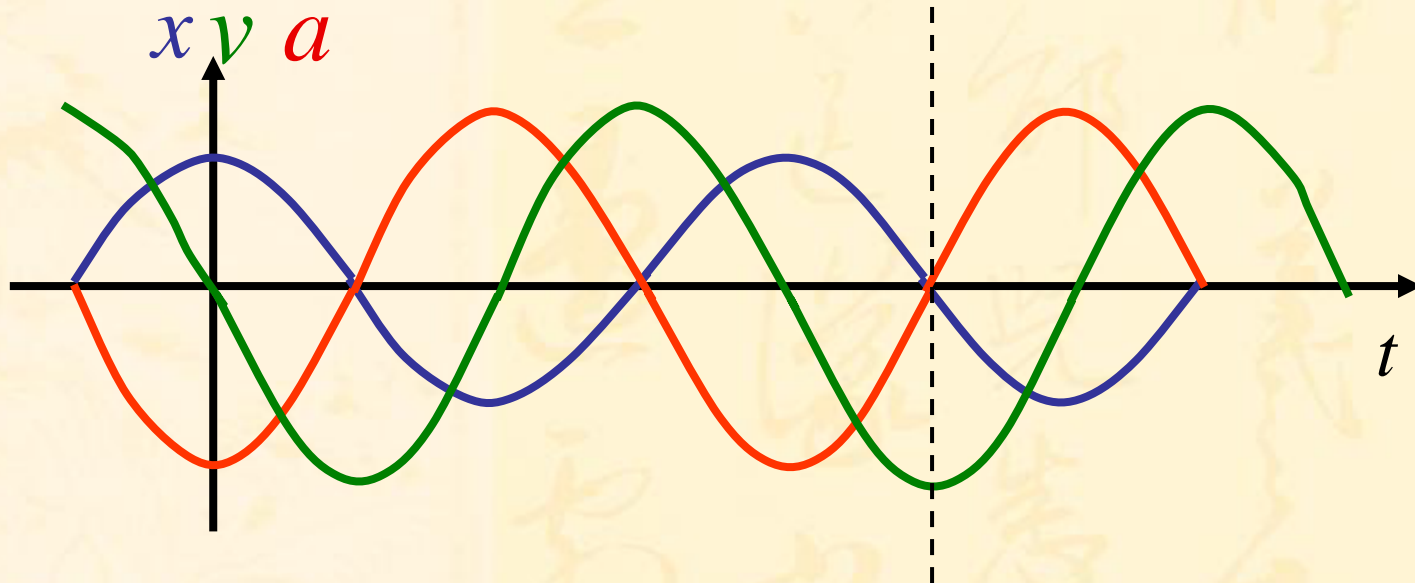


(振动2超前于振动1, $\Delta\varphi = \pi/2$)



(振动2落后于振动1, $\Delta\varphi = -\pi/2$)

x 、 v 、 a 之间的相位的关系



v 比 x 超前 $\pi/2$, a 比 x 超前 π 或 a 与 x 反相。

$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

$$v = -A\omega \sin(\omega t + \varphi) = A\omega \cos(\omega t + \varphi + \frac{\pi}{2})$$

$$a = -A\omega^2 \cos(\omega t + \varphi) = A\omega^2 \cos(\omega t + \varphi + \pi)$$

初位相：

$t = 0$ 时， $\omega t + \varphi = \varphi$ 。 φ 称为初位相。

振幅 A 和初位相 φ 可由初始条件决定。

设 $t = 0$ ： $x = x_0, v = v_0$,

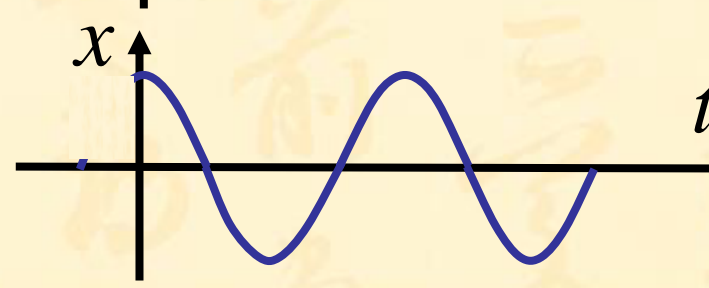
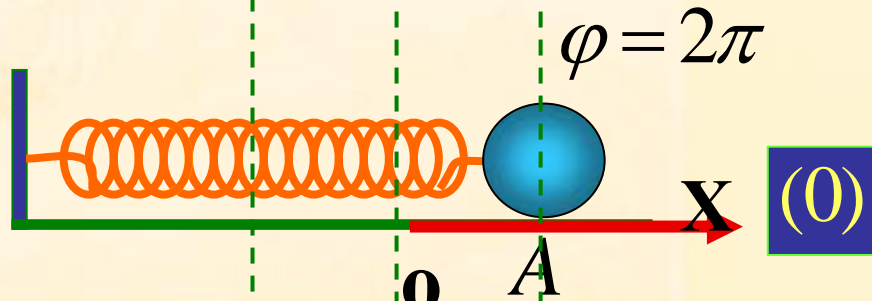
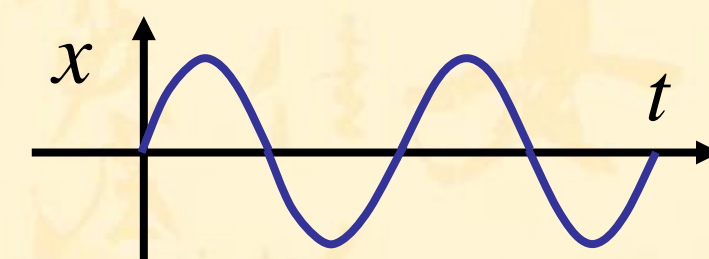
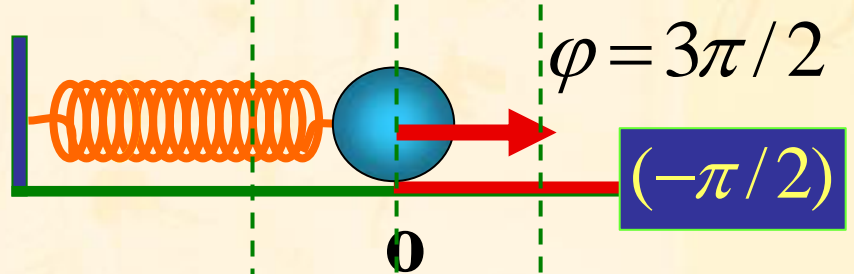
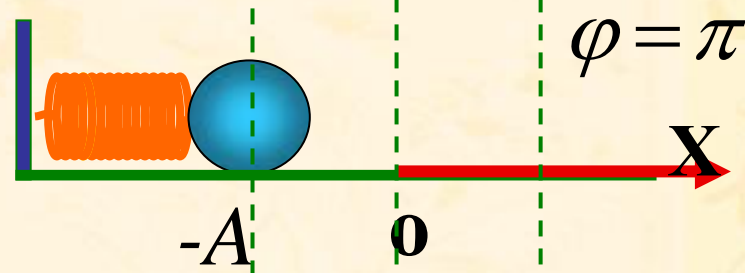
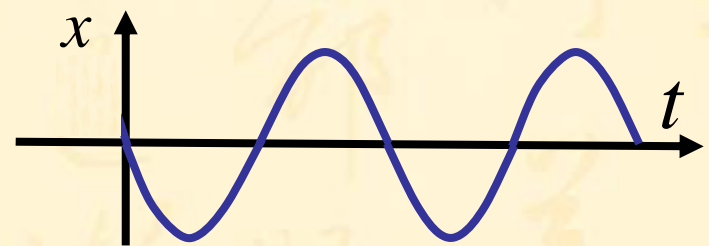
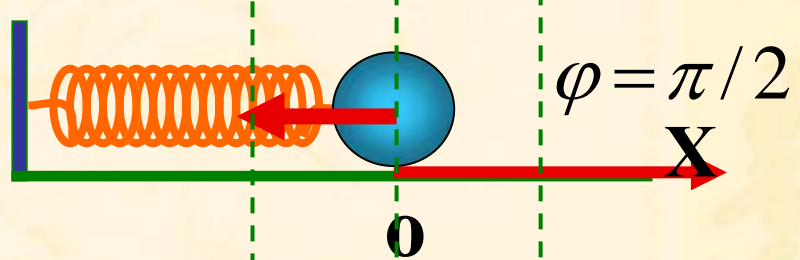
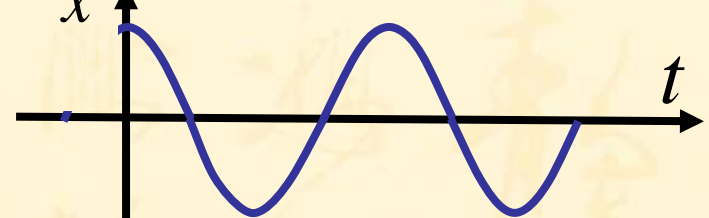
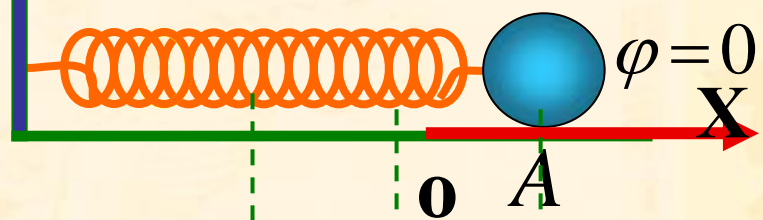
则 $x_0 = A \cos \varphi, v_0 = -\omega A \sin \varphi$

所以

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2}$$

$$\varphi = \arctan\left(-\frac{v_0}{\omega x_0}\right)$$

确定初位相的基本规律：



例：一谐振动 $x_0 = 0.707\text{cm}$, $v_0 = 7.07\text{cm/s}$, $\omega = 10/\text{s}$,
求初相 φ 。

解： $\varphi = \arctan\left(-\frac{v_0}{\omega x_0}\right) = \arctan\left(-\frac{7.07}{10 \times 0.707}\right)$

$$\varphi = \arctan(-1) = -45^\circ \text{ 或 } 135^\circ$$

确定初位相：

$$x_0 = A \cos \varphi \quad v_0 = -A \omega \sin \varphi$$

而 $v_0 > 0$, $\therefore \varphi = -45^\circ (315^\circ)$

例：确定单摆固有角频率 ω 及周期 T 。

解：重力的切向分量 $f_{\tau} = -mg \sin \theta$

切向加速度 $a_{\tau} = l \frac{d^2 \theta}{dt^2}$

所以 $-mg \sin \theta = ml \frac{d^2 \theta}{dt^2}$

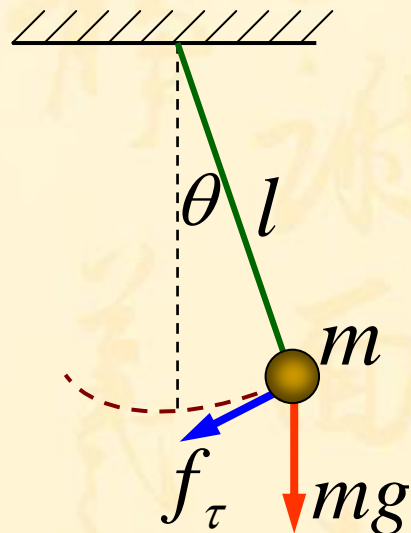
θ 很小， $\sin \theta \approx \theta$ ，所以 $-mg\theta = ml \frac{d^2 \theta}{dt^2}$

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{g}{l} \theta = 0$$

角谐振动

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{l}} \quad T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

解： $\theta = \theta_0 \cos(\omega t + \varphi)$



例：球体半径 R ，用一轻的细线悬挂，球心至悬挂点距离 l ，求这球作小角摆动时的周期。

解：球对与球心距离为 l 的轴的转动惯量

$$I = I_0 + ml^2 = \frac{2}{5}mR^2 + ml^2$$

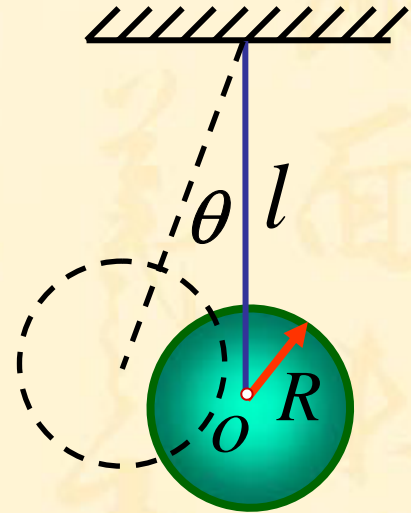
球受重力矩 $M = -mgl \sin \theta$

θ 很小时， $\sin \theta \approx \theta$ 。由转动定理得

$$-mgl\theta = I \frac{d^2\theta}{dt^2} \quad \therefore \frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{mgl}{I} \theta = 0$$

$$\omega = \sqrt{\frac{mgl}{I}} = \sqrt{\frac{g}{l(1 + 2R^2/5l^2)}}$$

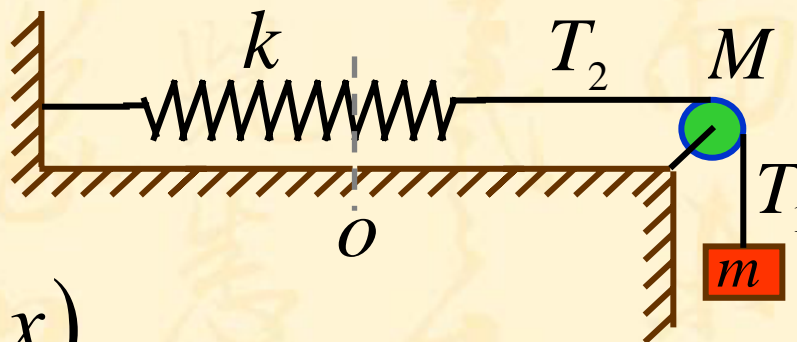
$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l(1 + 2R^2/5l^2)}{g}}$$



例：如图所示装置，轻弹簧 $k=50\text{N/m}$ ，滑轮 $M=1\text{kg}$ ，半径 $R=0.2\text{m}$ ，物体 $m=1.5\text{kg}$ 。若将物体由平衡位置向上托起 0.15m 后突然放手，证明物体作简谐振动，并写出振动方程。

解：在平衡位置 o 处有

$$mg - kx_0 = 0$$



自此离 o 点 x 处时 $T_2 = k(x_0 + x)$

$$m: mg - T_1 = ma \quad M: (T_1 - T_2)R = \frac{1}{2}MR^2\beta$$

$$(a = R\beta)$$

解方程得
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m + (1/2)m}x = 0$$

简谐振动

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m + (1/2)m}} = 5/\text{s} \quad T = \frac{2\pi}{\omega} = 1.26\text{s}$$

初始条件 $t = 0$, $x_0 = -0.15\text{m}$, $v_0 = 0$

$$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2} = |x_0| = 0.15\text{m}$$

$$\because x_0 = A \cos \varphi = -A \therefore \cos \varphi = -1 \quad \varphi = \pi$$

振动方程 $x = A \cos(\omega t + \varphi)$

即

$$x = 0.15 \cos(5t + \pi) \text{ (m)}$$

例：边长 l 的立方体木块浮于静水中，浸入水中部分的高度为 b 。今用手将木块压下去，放手让其开始运动。忽略水的阻力，且水面高度不因木块运动而变化，证明木块作谐振动。

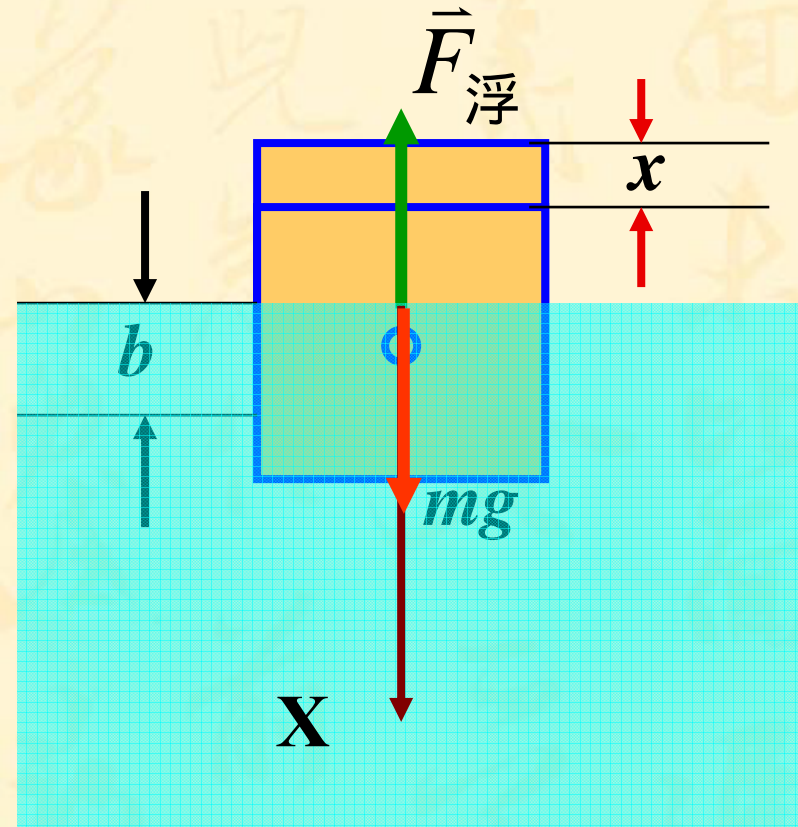
解：以水面为原点建立坐标
 Ox 。

平衡时 $mg = \rho_{\text{水}} b l^2 g$

任意时刻：

$$F_{\text{浮}} = \rho_{\text{水}} (b + x) l^2 g$$

$$mg - F_{\text{浮}} = ma$$

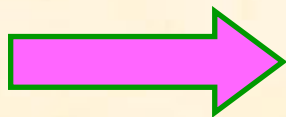


$$\therefore \rho_{\text{水}} b l^2 g - \rho_{\text{水}} l^2 (b + x) g = ma$$

$$mg = \rho_{\text{水}} b l^2 g$$

$$-\rho_{\text{水}} l^2 g x = m \frac{d^2 x}{dt^2} \quad \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{\rho_{\text{水}} l^2 g}{m} x = 0$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{g}{b} x = 0 \quad \text{令 } \omega = \sqrt{\frac{g}{b}}$$



$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \omega^2 x = 0$$

(谐振动)

五、简谐振动的能量

振动动能 $E_K = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \sin^2(\omega t + \varphi)$

振动势能 $E_P = \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}kA^2 \cos^2(\omega t + \varphi)$
 $= \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \cos^2(\omega t + \varphi)$

振动总能

$$E = E_K + E_P = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 = \frac{1}{2}kA^2$$

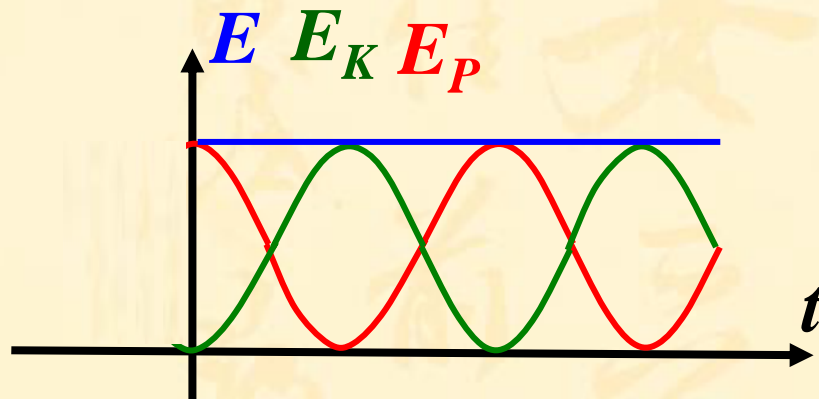
讨论：

振动动能和势能均随时间作周期性变化，周期均为 $T/2$ ，取值范围：

$$0 \sim \frac{1}{2}kA^2 \left(\frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \right)$$

动能与势能的位相相反，动能最大时，势能为零；势能最大时，动能为零。

振动总能量不随时间变化。



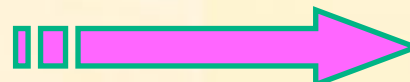
若某振动系统的机械能守恒，则该运动必为简谐振动：

$$\frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 = E$$

$$E = \text{const}$$

等式两边对 t 求导： $mv \frac{dv}{dt} + kx \frac{dx}{dt} = 0$

即 $mv \frac{d^2x}{dt^2} + kxv = 0$


$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = 0$$

课堂练习

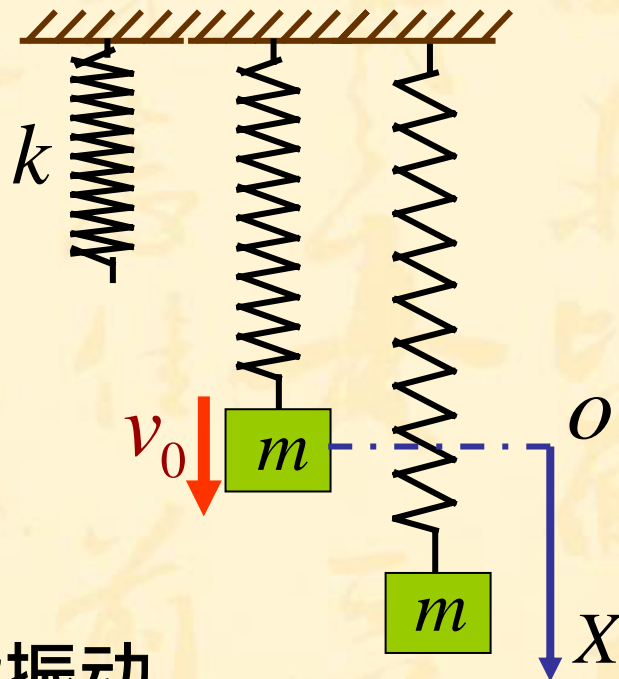
例：轻弹簧下端挂一重物时伸长 $l=9.8\text{cm}$ 。若给物体一向下的瞬时冲力，使它具有 1m/s 的向下速度，它就上下振动起来。试证明物体作简谐振动，并写出振动方程式。

解：取物体的平衡位置为原点 o ，则 $mg - kl = 0$

当物体运动至某点 x 时，有

$$mg - k(x + l) = m \frac{d^2 x}{dt^2}$$

即 $\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0$ 物体作简谐振动。



$$x = A \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\omega = \sqrt{k/m} = \sqrt{g/l} = 10(\text{rad} \cdot \text{s}^{-1})$$

初始条件： $t = 0$ ： $x_0 = 0$ ， $v_0 = 1\text{m} \cdot \text{s}^{-1}$

$$A = \sqrt{x_0^2 + (v_0/\omega)^2} = \sqrt{0 + (1/10)^2} = 0.1\text{m}$$

$$\tan \varphi = -\frac{v_0}{\omega x_0} = -\frac{1}{10 \times 0} = \pm\infty \Rightarrow \varphi = \pm \frac{\pi}{2}$$

$$v_0 = -\omega A \sin \varphi > 0 \Rightarrow \sin \varphi < 0 \Rightarrow \varphi = -\frac{\pi}{2}$$

振动方程为 $x = 0.1 \cos\left(10t - \frac{\pi}{2}\right) \text{m}$