



# 零长度弹簧和细线圈

## ——2019 国际物理奥林匹克竞赛

### 理论第一题解答

王立超<sup>1</sup> 宋峰<sup>2</sup>

(1. 浙江省东阳中学 322100; 2. 南开大学物理科学学院 300071)

#### 第一部分 静力学

1.1 在外力  $F$  作用下, 零长度弹簧(ZLS)的长度从原长  $L_0$  伸长到  $L$ 。一根未拉伸的 ZLS 中, 有一小段, 其长度为  $\Delta l$ 。然后给弹簧一个作用力  $F$ , 此时这一小段的长度为  $\Delta y$ 。

弹簧上的每一部分受力相同且性质一致。由此可知弹簧伸长量  $\Delta y$  与原弹簧的  $\Delta l$  的关系为

$$\Delta y = \frac{L}{L_0} \Delta l \quad (1)$$

$F \leq kL_0$  时弹簧保持原长, 故可得:

$$\Delta y = \Delta l, F \leq kL_0 \quad (2)$$

由于弹簧各部分性质相同, 则对于  $\Delta l$  这一部分的弹簧系数可表示为

$$k' = \frac{kL_0}{\Delta l} \quad (3)$$

(同理若取微分  $dl$ , 弹簧系数可表示为  $k' = \frac{kL_0}{dl}$ )

$F > kL_0$  时, 弹簧拉伸,

$$\Delta y = \frac{F}{k'} = \frac{F\Delta l}{kL_0} \quad (4)$$

1.2 从(1.1)中可知,  $\Delta l$  这一段拉伸至  $x$  长度处,  $F(x) = \frac{kL_0}{\Delta l} x$ , 则拉伸到  $\Delta y$  外力所做的功为

$$\Delta W = \int_{\Delta l}^{\Delta y} F(x) dx = \int_{\Delta l}^{\Delta y} \frac{kL_0}{\Delta l} x dx = \frac{kL_0}{2\Delta l} (\Delta y^2 - \Delta l^2) \quad (5)$$

1.3 任取一点, 该点到底部的重力与该点的张力平衡, 则越靠近顶部张力越大。设底部长度  $l_0$  的

部分保持原长, 则有

$$\frac{l_0}{L_0} Mg = kL_0 \Rightarrow l_0 = \frac{kL_0^2}{Mg} = \alpha L_0 \quad (6)$$

当  $l > l_0$  时, 取  $l$  到  $l+dl$  的弹簧微元  $dl$ ,  $l$  处到底部重力为  $\frac{l}{L_0} Mg$ , 微元重力为, 在张力作用下微元

$dl$  被拉伸成  $dy$ , 则  $dy = \frac{F}{k'} = \frac{Mg}{kL_0^2} l dl = \frac{l}{l_0} dl$ , 故弹簧在自重的拉伸下总长度为

$$H = \alpha L_0 + \int_{\alpha L_0}^{L_0} dy = \alpha L_0 + \int_{\alpha L_0}^{L_0} \frac{l}{\alpha L_0} dl = \frac{L_0}{2} \left( \alpha + \frac{1}{\alpha} \right) \quad (7)$$

#### 第一部分评述

这一部分, 主体考察零长度弹簧的静力学问题。中学生通常遇到的弹簧类问题都基于理想化模型, 一般忽略弹簧的本身质量, 且在受力情况下会发生形变, 形变量和受力满足胡克定律。而此类零长度弹簧, 由原题中图像的函数关系可知, 弹簧有固有长度, 且受力较小时保持原长不变, 故原长弹簧的一小段  $\Delta l$  在受力情况下, 根据力的大小情况应分类讨论, 当力较小时长度保持不变; 当力较大时, 可将整体分解为微小的段(长度为  $\Delta l$ ), 总形变量为每一小段形变量的和, 每一小段  $\Delta l$  的受力特征与整体一致, 则对一小段  $dl$  的弹簧系数可以处理为  $k' = \frac{kL_0}{\Delta l}$ 。

对此小段  $\Delta l$  外力做功进行分析, 从有形变开

始,随外力线性变化,做简单积分处理就可得拉伸到  $\Delta y$  后所需做的功,这也为第三部分能量相关问题做了铺垫。

第三小题,在自身重力作用下求弹簧的最终长度。由第一小题对弹簧形变的讨论中可知,弹簧竖直悬挂时下端一部分因受力较小不发生形变,任意选取上端的一小段  $\Delta l$ ,越靠上受力越大,形变量也越大,而整体的形变量为每一小段形变量之和。此题解题时要合理设置物理量,对临界情况分析要仔细,将题中所给条件和求解思路弄清楚即可。

## 第二部分 动力学

2.1 从(1.3)结论中我们可知  $H(l) = \frac{l^2}{2l_0} + \frac{l_0}{2}$ ,当弹簧顶端释放后弹簧系统只受到重力的作用,则弹簧系统质心做自由落体运动。我们只要算出质心下落的距离即可计算运动时间。底部未拉伸部分的质量为  $\alpha M$ ,  $dl$  的质量为  $\frac{dl}{L_0}M$ ,根据质心公式,初始状态整体质心位置到底部的距离为

$$H_{cm} = \frac{1}{M} \left[ \frac{l_0}{2} \alpha M + \int_{l_0}^{L_0} H(l) dm \right] = \frac{\alpha^2 L_0}{2} + \frac{1}{L_0} \left[ \frac{(1-\alpha^3)}{6\alpha} L_0^2 + \frac{\alpha}{2} (1-\alpha) L_0 \right] = \frac{1-\alpha^3+3\alpha^2}{6\alpha} L_0 \quad (8)$$

弹簧收缩到原长后,质心到底部的距离为  $\frac{L_0}{2}$ ,根据  $\frac{1}{2}gt_c^2 = \Delta H_{cm}$ ,得到:

$$\frac{1}{2}gt_c^2 = H_{cm} - \frac{1}{2}L_0 = \frac{L_0}{6\alpha}(1-\alpha)^3 \quad (9)$$

$$\text{可解得: } t_c = \sqrt{\frac{L_0}{3g\alpha}(1-\alpha)^3}$$

代入题中参数,可得  $t_c = 0.245 \text{ s}$ 。

2.2 弹簧自由释放后分为两部分,运动部分和静止部分。其中运动部分质心的速度处理和(2.1)中相似,可等效为整体重力施加在运动部分 I 上,运动部分的质量为  $m_l = \frac{L_0-l}{L_0}M$ ,

$$a_l(l)_{cm} = \frac{Mg}{m_l} = \frac{L_0}{L_0-l}g \quad (10)$$

当  $l > l_0$  时,弹簧一直处于收缩状态直至恢复原长,设  $H(l)$  处为临界点,之上为运动部分,之下为静止部分,取此点为基点,则运动部分此时质心位置为  $\frac{L_0-l}{2}$ ,初始状态时的质心坐标为到底部距离减去基点到底部的距离,表示为,

$$H_{cm}(l \rightarrow L_0) = \frac{L_0}{(L_0-l)M} \left[ \int_l^{L_0} H(l) dm \right] - H(l) \quad (11)$$

而运动部分质心下落的距离为

$$\Delta H_{cm}(l \rightarrow L_0) = H_{cm}(l \rightarrow L_0) - \frac{L_0-l}{2} = \frac{(L_0-l)(L_0+2l-3\alpha L_0)}{6\alpha L_0} \quad (12)$$

结合(10)式,运动部分质心的速度可表示为

$$v_l(l) = \sqrt{2a_l(l)_{cm} \Delta H_{cm}(l \rightarrow L_0)} = \sqrt{\frac{2g}{3\alpha} l + \frac{1-3\alpha}{3\alpha} g L_0} \quad (13)$$

所以,  $A = \frac{2g}{3\alpha}$ ;  $B = \frac{1-3\alpha}{3\alpha} g L_0$ 。

2.3 由(13)式的函数关系可知,随着弹簧收缩,速度减小,直至与底部保持原长部分碰撞后速度再次减小,根据动量守恒可得最小速度为

$$v_{\min} = \frac{m(l_0)v_l(l_0)}{M} = (1-\alpha)\sqrt{A\alpha L_0 + B} \quad (14)$$

(14)式同样也可用  $gt_c$  进行计算,结果是相同的,通过此结果我们可知,在弹簧收缩恢复至原长前,运动部分质心的速度始终减小,而初始一瞬间速度有突变过程,突变的时间远小于  $t_c$ (初始状态的速度切勿视为 0 处理)。

## 第二部分评述

原题中,弹簧上端释放后,已给出弹簧运动的频闪照片,通过照片我们可以定性判断弹簧的运动情况,下端受力状态没有发生变化,则保持静止;而上端做加速运动,弹簧由上至下恢复至原长。若对每一小段做微元分析,则每次运动状态和动力学方程都较为复杂,最简单的处理就是采用整体法,那么,弹簧整体质心只受到重力作用,质心的运动状态即为自由落体。因已知重力加速度,则求出初末

状态的质心坐标差之后,再通过运动学方程可得到时间,质心坐标表述时利用(1.3)的结论。

第二小题的主体处理思想与第一小题一致,只是把弹簧分为运动部分和静止部分,运动部分可以等效为整体重力施加在运动部分的外力,据此可得运动部分质心加速度,利用运动学方程即可得到运动部分的质心速度大小。

该部分运算量稍大,利用整体法进行分析,在质心坐标处理时需要耐心设置合适的物理量进行表示。

### 第三部分 能量学

3.1 整个过程弹簧质心自由落体,而空气阻力不计,弹簧收缩恢复至原长后为完全非弹性碰撞,则过程中机械能的损失即为弹簧伸长状态下的弹性势能,或等于弹簧弹力使得弹簧恢复至原长所做

的功。同样取  $dl$  微元,则  $dy = \frac{F}{k'} = \frac{Mg}{kL_0^2} l dl = \frac{l}{l_0} dl$  又

可得  $\left(\frac{dy}{dl}\right)^2 = \left(\frac{l}{l_0}\right)^2$ , 从结合(1.2)中结论可知:

$$\begin{aligned} dW &= \frac{1}{2} k' (dy^2 - dl^2) = \frac{1}{2} \frac{kL_0}{dl^2} (dy^2 - dl^2) dl \\ &= \frac{1}{2} kL_0 \left( \frac{l^2}{\alpha L_0} - 1 \right) dl \end{aligned} \quad (15)$$

则整个下落过程产生的热量可积分得:

$$Q = \int_{\alpha L_0}^{L_0} \frac{1}{2} kL_0 \left( \frac{l^2}{\alpha L_0} - 1 \right) dl = \frac{MgL_0}{6\alpha} (1 - \alpha)^2 (1 + 2\alpha) \quad (16)$$

### 第三部分评述

该部分在完成一二部分的基础上处理较为简单,第二部分问题中,运动部分弹簧与原静止部分弹簧的碰撞,为完全非弹性碰撞,会有能量损失。利用(1.2)结论可知,弹簧在自身重力作用下的每一小段弹性势能大,积分得到的弹性势能即为产生的热量。



### 科苑快讯

#### 新种类水熊虫利用荧光“盾牌”抵御致命紫外线辐射

缓步动物是一种被称为水熊虫的小型水生生物,它们能耐受极热、辐射环境,即使是在能够杀死大多数动物的外层空间的真空条件下,也能生存。现在,科学家发现了一种新的缓步动物,可以忍受致命的紫外线,紫外线经常被用于清除难以杀死的病毒和细菌。

这一发现纯属偶然:印度科学院(Indian Institute of Science)的研究人员在校园里搜寻水熊虫,然后将他们暴露在极端环境中。碰巧实验室里有一个杀菌紫外线灯,他们用它们来照射这些样本。每平方米1000焦耳的剂量,可以在5分钟后杀死细菌和蛔虫,15分钟照射对水熊虫也是致命的,然而这个样本中的水熊虫大多数却在24小时后才死亡。当他们以同样剂量照射一种奇怪的红棕色水熊虫时,它们竟都活了下来。更重要的是,当研究人员将剂量增加4倍时,大约60%的红棕色水熊虫存活时间都超过了30天。

研究人员意识到他们发现了一种新的缓步动物,

属于 *Paramacrobiotu* 属,是在印度班加罗尔混凝土墙上的苔藓中发现的。为了弄清它们是如何存活下来的,科学家用倒置的荧光显微镜对其进行观察。令人惊讶的是,在紫外光的照射下,红棕色的水熊虫变成了蓝色。研究小组在《生物学快报》(*Biology Letters*) 期刊上报告,可能是位于水熊虫皮肤下的荧光色素将紫外光转化成无害的蓝光。相比之下,色素较少的 *Paramacrobiotus* 属在接触紫外线约20天后死亡。

接下来,研究人员提取了这些荧光色素,并用它们像盾牌一样包裹 *H. exemplaris* 和秀丽隐杆线虫。使用临时盾牌的动物的存活率,几乎是不使用盾牌的两倍。科学家说,在印度南部炎热的夏季,这些水熊虫很可能进化出了荧光,作为一种耐受高剂量紫外线的手段。

(高凌云编译自2020年10月13日 [www.sciencemag.org](http://www.sciencemag.org))