



各向异性的摩擦

——国际物理奥赛 IdPhO2020

理论第二题解答

张圣兵¹ 宋峰²

(1. 江苏省通州高级中学 226300; 2. 南开大学物理科学学院 300071)

A.1

在摩擦力 F 作用下, 速度矢量为 \mathbf{v} 时, 摩擦力作负功, 功率绝对值为

$$|P| = |\mathbf{F} \cdot \mathbf{v}| \propto \mu_x v_x^2 + \mu_y v_y^2 \quad (1)$$

式中, v_x 和 v_y 是速度矢量 \mathbf{v} 的分量, μ_x 、 μ_y 是沿两个主轴 x 和 y 的摩擦系数。

且速度大小为定值:

$$v_x^2 + v_y^2 = v^2 = \text{Constant} \quad (2)$$

由式(1)(2)得

$$P \propto \mu_x v_x^2 + \mu_y (v^2 - v_x^2) = \mu_y v^2 + (\mu_x - \mu_y) v_x^2 \quad (3)$$

题给条件: $\mu_x = 0.75$, $\mu_y = 0.5$, 所以 $\mu_x - \mu_y > 0$,

因此, 由式(3)可知, v_x 取最大值 v 时, 整项有最大值 $\mu_x v^2$ 。

所以, 速度沿 X 轴, $\alpha_1 = 0$ 时, 功率绝对值达到最大。

A.2

依据题意, 摩擦力功率的绝对值小于最大值的 1.2 倍时, 即

$$1.2(\mu_x v_x^2 + \mu_y v_y^2) = \mu_x v^2 \quad (4)$$

将式(2)代入, 简单运算后, 得到

$$1.2 \left(\frac{\mu_x}{\mu_y} + \frac{v_y^2}{v_x^2} \right) = \frac{\mu_x}{\mu_y} \left(1 + \frac{v_y^2}{v_x^2} \right) \quad (5)$$

将 $\mu_x = 0.75$, $\mu_y = 0.5$ 代入, $1.2(1.5 + T^2) = 1.5(1 + T^2)$ (6)

式中, $T = v_y/v_x = \tan \alpha_2$ (7)

解得:

$$\tan \alpha_2 = \pm 1 \quad (8)$$

则速度矢量应与 X 轴成的角度为:

$$\alpha_2 = \pm \frac{\pi}{4}, \pm \frac{3}{4}\pi \quad (9)$$

A.3

$$m \frac{dv_x}{dt} = -\mu_x mg \cos \alpha \quad (10a)$$

$$m \frac{dv_y}{dt} = -\mu_y mg \sin \alpha \quad (10b)$$

$$v_y/v_x = \tan \alpha \quad (11)$$

$$\text{所以, } \frac{dv_x}{dv_y} = \frac{\mu_x v_x}{\mu_y v_y} \quad (12)$$

积分可得

$$\mu_y \ln v_x = \mu_x \ln v_y + C \quad (13)$$

C 为积分常数。

将初始速度分量 $v_x = v_{0x} = 1 \text{ m/s}$, $v_y = v_{0y} = 1 \text{ m/s}$ 代入, 得 $C = 0$ (14)

$$\text{于是 } v_x^{\mu_y} = v_y^{\mu_x} \quad (15)$$

当 $v_y = 0.25 \text{ m/s}$, 可计算得到:

$$v_x = 0.25^{\frac{0.75}{0.5}} = 0.125 \text{ m/s} \quad (16)$$

$$\text{总速度 } v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = 0.28 \text{ m/s} \quad (17)$$

A.4

摩擦力在垂直于速度的方向上的投影为:

$$F_n = \mu_x mg \sin \alpha \cos \alpha - \mu_y mg \sin \alpha \cos \alpha \quad (18)$$

$$\text{由 } F_n = m \frac{v^2}{R} \quad (19)$$

得到:

$$R = \frac{v^2}{(\mu_x - \mu_y)g \sin \alpha \cos \alpha} \frac{2v^2}{(\mu_x - \mu_y)g \sin 2\alpha} \quad (20)$$

可得 $\alpha = \frac{\pi}{4}, \frac{5\pi}{4}$ 时, 曲率半径最小, 为:

$$R = \frac{2v^2}{(\mu_x - \mu_y)g} = 0.82 \text{ m} \quad (21)$$

A.5

如果 $\mu_x = \mu_y$, x 和 y 方向的加速度分量将正比于初速度分量比, 物体将做直线运动。如果 $\mu_x > \mu_y$, x 方向的速度, 与前述情况相比减少的更快, 物体的运动偏离直线, 如图 1 所示。偏转方向并不依赖于初速度的方向。如果 $\mu_x < \mu_y$, 物体将向相反方向偏转。图 1 给出了 $\mu_x = 0.75, \mu_y = 0.5$ 时, 以及 $\mu_x = 0.4, \mu_y = 0.7$ 时物体的轨迹。

B.1

考虑刚开始滑动的瞬间, 速度方向与 X 夹角 ϕ , 则摩擦力在 x, y 方向的分量分别为:

$$F_{f,x} = \mu_x mg \cos \phi \quad (22a)$$

$$F_{f,y} = \mu_y mg \sin \phi \quad (22b)$$

外力为

$$F_x = \gamma t \cos \alpha \quad (23a)$$

$$F_y = \gamma t \sin \alpha \quad (23b)$$

摩擦力的分力与外力的分力相等:

$$\mu_x mg \cos \phi = \gamma t \cos \alpha \quad (24a)$$

$$\mu_y mg \sin \phi = \gamma t \sin \alpha \quad (24b)$$

消去 ϕ , 得到:

$$(mg)^2 = (\gamma t)^2 \left[\left(\frac{\cos \alpha}{\mu_x} \right)^2 + \left(\frac{\sin \alpha}{\mu_y} \right)^2 \right] \quad (25)$$

因此, 时间 t 与 α 的关系为:

$$t = \frac{\mu_x \mu_y mg}{\gamma \sqrt{\mu_x^2 \sin^2 \alpha + \mu_y^2 \cos^2 \alpha}} \quad (26)$$

C.1

圆周运动速度方向与 X 夹角等于圆周角 ϕ , 摩擦力在速度方向分量为

$$m \frac{dv}{dt} = -mg(\mu_x \cos^2 \phi + \mu_y \sin^2 \phi) \quad (27)$$

$$v = L\dot{\phi} \quad (28)$$

所以,

$$-mg(\mu_x \cos^2 \phi + \mu_y \sin^2 \phi) = mL \frac{d}{dt}(\dot{\phi}) \quad (29)$$

求导, 并化简:

$$\dot{\phi} d\phi = -\frac{g}{L} \left(\frac{\mu_x + \mu_y}{2} + \frac{\mu_x - \mu_y}{2} \cos 2\phi \right) \dot{\phi} dt \quad (30)$$

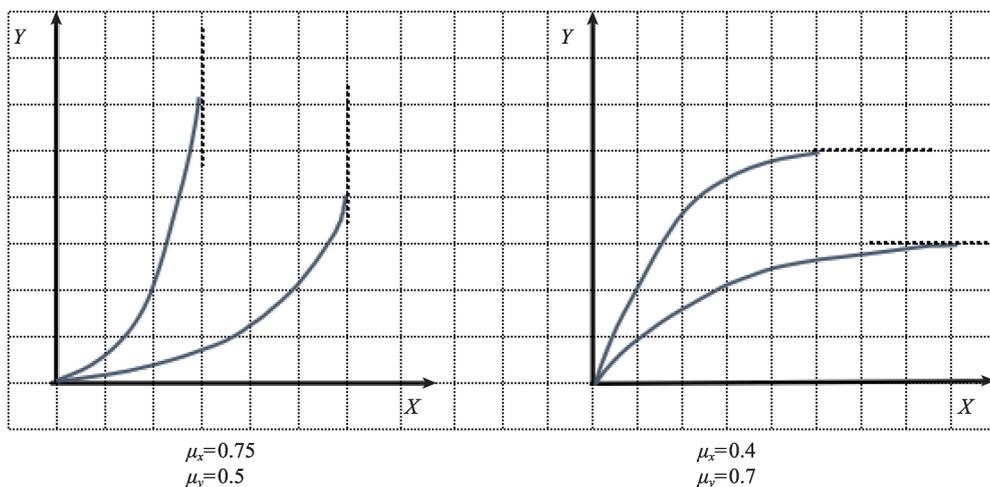


图 1

得

$$\phi^2 = \frac{v_0^2}{L^2} - \frac{g}{L} \left[(\mu_x + \mu_y)\phi + \frac{\mu_x - \mu_y}{2} \sin 2\phi \right] \quad (31)$$

积分后得到:

$$v^2 = v_0^2 - gL \left[(\mu_x + \mu_y)\phi + \frac{\mu_x - \mu_y}{2} \sin 2\phi \right] \quad (32)$$

C.2

运动物体的受力在杆上的投影满足:

$$T + F_{f,x} \sin \beta = m(\dot{\phi})^2 L \quad (33)$$

β 为摩擦力与速度的夹角, T 为杆的张力。

由C.1,有:

$$T = \frac{mv_0^2}{L} - g \left[(\mu_x + \mu_y)\phi + (\mu_x - \mu_y) \sin 2\phi \right] \quad (34)$$

由B.1可知物体能够移动所需的力与角度有关:

$$F_{\text{need}} = \frac{\mu_x \mu_y mg}{\sqrt{\mu_y^2 \sin^2 \phi + \mu_x^2 \cos^2 \phi}} \quad (35)$$

$$T \leq F_{\text{need}} \quad (36)$$

$$\text{在 } \phi = 0 \text{ 取最大值 } T = \frac{mv_0^2}{L} \quad (37)$$

所以

$$\frac{mv_{0\text{max}}^2}{L} = \mu_y mg \quad (38)$$

计算得到:

$$v_{0\text{max}} = \pm \sqrt{\mu_y g L} = \pm 2.21 \text{ m/s} \quad (39)$$

C.3

令

$$v_{\text{final}}^2 = v_{0\text{max}}^2 - gL \left[(\mu_x + \mu_y)\phi + \frac{\mu_x - \mu_y}{2} \sin 2\phi \right] = 0 \quad (40)$$

计算得到 $\phi \approx 0.338 \text{ rad}$, 乘以半径, 得到

$$L\phi = 0.338 \text{ m} \quad (41)$$

本题是一道比较基础的题目, 考察了受力分析, 力的分解, 牛顿第二定律, 圆周运动等基本概念和相关知识。数学运算上需要熟练求解方程, 进行简单积分。

科苑快讯

水下机器人可能揭开气候之谜

阳光普照的海面之下 200 米是中深海区, 这是人们很少冒险踏足的一段寒冷、黑暗的水域。这个区域被称为“模糊地带”, 居住着磷虾、鱿鱼和水母等动物。

过渡带动物在碳循环中扮演着重要的角色, 从地表水带来有机碳, 并将它们困在潮汐深处。但是, 这些害羞的生物非常脆弱, 很难被观察到, 因此几乎不可能追踪它们的活动, 更不用说它们对地球气候的影响了。

现在介绍一下 Mesobot, 这款自主水下机器人重约 250 千克, 有着黑黄相间的坦克外观。它能在无人工干预的情况下跟踪单个生物超过 1 天以上, 依靠长

续航电池和先进的跟踪算法去追踪动物的日常活动。通过一系列传感器和高清摄像头, Mesobot 可以帮助科学家了解这片神秘的海洋区域及其中的生物。

Mesobot 是系绳机器人, 在达到其工作水域前, 使用光缆从地面控制和供电, 然后释放并控制切换到机载计算机: SmartClump 为一组传感器和摄像头, Weights 为重物, Lightweight Fiber Optic Cable 为轻量光缆

(高凌云编译自 2021 年 7 月 2 日 www.sciencemag.org)

