

中国科学技术大学物理学院  
2018~2019 学年第一学期考试试卷

■ A 卷      □ B 卷

课程名称：     理论力学          课程代码： \_\_\_\_\_

开课院系：     物理学院          考试形式： 闭卷

姓 名： \_\_\_\_\_ 学 号： \_\_\_\_\_ 专 业： \_\_\_\_\_

题号									总分
得分									

一、(25 分) 质量为  $m$  的粒子在平方反比吸引力作用下运动，势能为  $V = -\alpha/r$ 。

1. 试以极坐标  $(r, \theta)$  为广义坐标写出粒子的哈密顿函数；
2. 试证明  $p_\theta$  以及下面的两个力学量  $F$  和  $G$  均为运动常数：

$$F = p_r p_\theta \cos \theta - (p_\theta^2/r - m\alpha) \sin \theta,$$

$$G = p_r p_\theta \sin \theta + (p_\theta^2/r - m\alpha) \cos \theta$$

3. 设在  $\theta = \pi/2$  处， $r = r_0$ 、 $p_\theta = \sqrt{m\alpha r_0}$  且  $p_r = \epsilon\sqrt{m\alpha/r_0}$ ，试由(2)问中的运动常数求解粒子的轨道方程。这里， $r_0, \epsilon$  为正常数。

二、(10 分) 请问常数  $\alpha, \beta$  满足什么条件使得变换  $Q = \alpha p/q, P = \beta q^2$  是关于一个自由度系统的正则变换，并写出相应的生成函数  $F_1(q, Q)$ 。

三、(25 分) 一个带  $e$  电荷的粒子限制在平面运动，受到中心力  $V = kr^2/2$  以及垂直于平面的均匀磁场  $\vec{B}$  的作用，磁场的矢势为  $\vec{A} = \vec{B} \times \vec{r}/2$

1. 请在极坐标下建立关于哈密顿特征函数的哈密顿-雅可比方程，通过分离变量写出哈密顿特征函数的积分表达式；
2. 若初始  $t = 0$  时  $p_\theta = 0$ ，讨论该系统的运动。

四、(20分)一维谐振子的哈密顿量为： $H = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2}m\omega^2 x^2$ ，引入如下的复变量：

$$a = \sqrt{\frac{m\omega}{2}}\left(x + i\frac{p}{m\omega}\right), \quad a^* = \sqrt{\frac{m\omega}{2}}\left(x - i\frac{p}{m\omega}\right)。$$

1. 用 $a, a^*$ 来表示哈密顿量： $H = H(a, a^*)$ ;
2. 计算下列泊松括号 $[a, a^*]$ ,  $[a, H]$ ,  $[a^*, H]$ 的值;
3. 用泊松括号计算得到 $a(t), a^*(t)$ 随时间的演化方程并求解。

五、(20分)一个圆锥密度均匀为 $\rho$ ，底部的圆半径为 $R$ ，高为 $h$ 。

1. 求相对于圆锥顶点的主转动惯量 $I_1, I_2, I_3$ 。
2. 以圆锥顶点为固定点，求该重对称陀螺的拉氏量及三个守恒量方程。
3. 重对称陀螺也能均匀进动(章动角 $\theta$ 和进动角速度 $\dot{\phi}$ 保持不变)。以圆锥顶点为固定点，求该重对称陀螺可以均匀进动的角速度 $\dot{\phi}$ ，并给出均匀进动的存在性条件。

附录：可能用到的公式

欧拉-拉格朗日方程： $\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\alpha}\right) - \frac{\partial L}{\partial q_\alpha} = 0$ ；哈密顿正则方程： $\dot{q}_\alpha = \frac{\partial H}{\partial p_\alpha}, \dot{p}_\alpha = -\frac{\partial H}{\partial q_\alpha}$

泊松括号的定义： $[f(q_\alpha, p_\alpha; t), g(q_\alpha, p_\alpha; t)] \equiv \sum_\alpha \left(\frac{\partial f}{\partial q_\alpha} \frac{\partial g}{\partial p_\alpha} - \frac{\partial f}{\partial p_\alpha} \frac{\partial g}{\partial q_\alpha}\right)$

总角速度 $\vec{\omega}$ 在刚体坐标系(随动惯性系)中的分量：

$$\omega_x = \dot{\phi} \sin \theta \sin \psi + \dot{\theta} \cos \psi; \quad \omega_y = \dot{\phi} \sin \theta \cos \psi - \dot{\theta} \sin \psi; \quad \omega_z = \dot{\phi} \cos \theta + \dot{\psi}$$

刚体运动的欧拉方程：

$$I_1 \dot{\omega}_1 - (I_2 - I_3) \omega_2 \omega_3 = N_1, \quad I_2 \dot{\omega}_2 - (I_3 - I_1) \omega_3 \omega_1 = N_2, \quad I_3 \dot{\omega}_3 - (I_1 - I_2) \omega_1 \omega_2 = N_3$$

正则变换(第一类母函数)：

$$dF_1(q, Q, t) = p dq - P dQ + \frac{\partial F_1}{\partial t} dt$$

哈密顿-雅克比方程： $\frac{\partial}{\partial t} S(q_\alpha, t) + H\left(q_\alpha, \frac{\partial S}{\partial q_\alpha}, t\right) = 0$

$$S = -Et + W(q_\alpha) + A, \quad H\left(q_\alpha, \frac{\partial W}{\partial q_\alpha}\right) = E$$

在笛卡尔坐标系 $(x, y, z)$ ，柱坐标系 $(r, \phi, z)$ 以及球坐标系 $(r, \theta, \phi)$ 中两点之间的距离分别为：

$$ds^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2 = dr^2 + r^2 d\phi^2 + dz^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\phi^2$$

## 答案

第一题解答：

(a)  $H = \frac{p_r^2}{2m} + \frac{p_\theta^2}{2mr^2} - \frac{\alpha}{r}$  建议 5 分

(b) 由于为循环坐标，因此为运动常数；由于

$$\begin{aligned} [F, H] &= \left[ F, \frac{p_r^2}{2m} + \frac{p_\theta^2}{2mr^2} - \frac{\alpha}{r} \right] = \frac{p_r}{m} [F, p_r] + \frac{p_\theta}{mr^2} [F, p_\theta] - \frac{p_\theta^2}{mr^3} [F, r] + \frac{\alpha}{r^2} [F, r] \\ &= \frac{p_r}{m} \frac{\partial F}{\partial r} + \frac{p_\theta}{mr^2} \frac{\partial F}{\partial \theta} + \left( \frac{p_\theta^2}{mr^3} - \frac{\alpha}{r^2} \right) \frac{\partial F}{\partial p_r} \end{aligned}$$

因此: 建议 5 分

$$[F, H] = \frac{p_r}{m} \left( \frac{p_\theta^2}{r^2} \sin \theta \right) + \frac{p_\theta}{mr^2} \left[ -p_r p_\theta \sin \theta - \left( \frac{p_\theta^2}{r} - m\alpha \right) \cos \theta \right] + \left( \frac{p_\theta^2}{mr^3} - \frac{\alpha}{r^2} \right) (p_\theta \cos \theta) = 0$$

同理 建议 5 分

$$\begin{aligned} [G, H] &= \frac{p_r}{m} \frac{\partial G}{\partial r} + \frac{p_\theta}{mr^2} \frac{\partial G}{\partial \theta} + \left( \frac{p_\theta^2}{mr^3} - \frac{\alpha}{r^2} \right) \frac{\partial G}{\partial p_r} \\ &= \frac{p_r}{m} \left( -\frac{p_\theta^2}{r^2} \cos \theta \right) + \frac{p_\theta}{mr^2} \left[ p_r p_\theta \cos \theta - \left( \frac{p_\theta^2}{r} - m\alpha \right) \sin \theta \right] + \left( \frac{p_\theta^2}{mr^3} - \frac{\alpha}{r^2} \right) (p_\theta \sin \theta) = 0 \end{aligned}$$

又由于  $F$  与  $G$  不显含时间  $t$ ，因此它们亦为运动常数。

(c) 由于  $\theta = \pi/2$  处， $r = r_0$ 、 $p_\theta = \sqrt{m\alpha r_0}$ 、 $p_r = \varepsilon \sqrt{m\alpha/r_0}$ ，因此

$$F = p_r p_\theta \cos \theta - \left( \frac{p_\theta^2}{r} - m\alpha \right) \sin \theta = 0, \quad G = p_r p_\theta \sin \theta + \left( \frac{p_\theta^2}{r} - m\alpha \right) \cos \theta = m\alpha \varepsilon$$

将  $F$  和  $G$  组合得到  $F \sin \theta - G \cos \theta = \frac{p_\theta^2}{r} - m\alpha \Rightarrow \frac{m\alpha r_0}{r} - m\alpha = -m\alpha \varepsilon \cos \theta$

因此轨道方程为  $r = \frac{r_0}{1 - \varepsilon \cos \theta}$

建议 5 分

第二题解答:

正则变换要求

$$pdq - PdQ = pdq - \beta q^2 d\left(\frac{\alpha p}{q}\right) = pdq - \alpha\beta q^2 \left(\frac{dp}{q} - \frac{pdq}{q^2}\right)$$

$$= (1 + \alpha\beta)pdq - \alpha\beta q dp = dF_1$$

则

$$\frac{\partial[(1 + \alpha\beta)p]}{\partial p} = \frac{\partial(-\alpha\beta q)}{\partial q}$$

即  $1 + \alpha\beta = -\alpha\beta, \quad \alpha\beta = -\frac{1}{2}$  建议 5 分

或者:

$$\frac{\partial(Q, P)}{\partial(q, p)} = 1 = -2\alpha\beta$$

\*\*\*\*\*

$$dF_1 = d\left(\frac{1}{2}pq\right), F_1 = \frac{1}{2}pq$$

由已知变换得

$$p = \frac{qQ}{\alpha}$$

得生成函数

$$F_1(q, Q) = \frac{1}{2}pq = \frac{q^2 Q}{2\alpha}$$

建议 5 分

第三题解答:

$$\vec{A} = \frac{Br}{2}\vec{e}_\theta, \quad \vec{A} \cdot \dot{\vec{r}} = \frac{Br}{2}\vec{e}_\theta \cdot (\dot{r}\vec{e}_r + r\dot{\theta}\vec{e}_\theta) = \frac{1}{2}qBr^2\dot{\theta}$$

$$L = \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2) - \frac{1}{2}kr^2 + \frac{1}{2}qBr^2\dot{\theta}$$

建议 5 分

$$p_r = \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m\dot{r}, \quad p_\theta = \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = mr^2\dot{\theta} + \frac{1}{2}qBr^2$$

由勒让德变换得:

$$H = \dot{r}p_r + \dot{\theta}p_\theta - L = \frac{p_r^2}{2m} + \frac{\left(p_\theta - \frac{1}{2}qBr^2\right)^2}{2mr^2} + \frac{1}{2}kr^2$$

建议 5 分

显然:  $p_\theta = L = \text{const.}$

因此, 母函数可以令为:

$$S = -Et + L\theta + W_r(r) + A$$

代入哈密顿-雅可比方程:

$$E = \frac{1}{2m} \left( \frac{dW_r}{dr} \right)^2 + \frac{\left( L - \frac{1}{2}qBr^2 \right)^2}{2mr^2} + \frac{1}{2}kr^2$$

解得:

$$W_r(r) = \pm \int^r \sqrt{2mE - mkr^2 - (L - qBr^2/2)^2/r^2} dr$$

建议 5 分

如果:  $p_\theta = L = 0$ , 则:

$$\dot{\theta} = -\frac{qB}{2m}$$

$$W_r(r) = \pm \int^r \sqrt{2mE - (mk + q^2B^2/4)r^2} dr$$

从上两式可以看出,  $\theta$  方向的运动形式为匀速转动。 $r$  方向的运动为简谐振动。

建议 5 分

第四题解答:

1. 根据定义, 我们有:

$$a^*a = \frac{m\omega}{2} \left( x^2 + \frac{p^2}{m^2\omega^2} \right)$$

因此哈密顿量为: 建议 6 分

$$H = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2}m\omega^2 x^2 = \omega a^*a$$

2. 相应的 Poisson 括号为: 建议 9 分

$$[a, a^*] = \frac{m\omega}{2} \left[ x + i\frac{p}{m\omega}, x - i\frac{p}{m\omega} \right] = -i$$

$$[a, H] = \omega[a, a^*a] = \omega[a, a^*]a = -i\omega a$$

$$[a^*, H] = \omega[a^*, a^*a] = \omega a^*[a^*, a] = i\omega a^*$$

3.  $a(t), a^*(t)$  随时间的演化方程为: 建议 5 分

$$\frac{da}{dt} = [a, H] = -i\omega a, \quad \frac{da^*}{dt} = [a^*, H] = i\omega a^*$$

积分得到:

$$a = a_0 e^{-i\omega t}, \quad a^* = a_0^* e^{i\omega t}$$

进一步得到: 不作要求

$$x = \sqrt{\frac{2}{m\omega}} (a + a^*) = \sqrt{\frac{2}{m\omega}} (a_0 e^{-i\omega t} + a_0^* e^{i\omega t})$$
$$p = -i\sqrt{2m\omega} (a - a^*) = -i\sqrt{2m\omega} (a_0 e^{-i\omega t} - a_0^* e^{i\omega t})$$

第五题解答:

1. 建议如下的坐标系:  $z$  轴为垂直于底面的对轴轴。则计算得:

$$I_1 = I_2 = \frac{3}{20} M(R^2 + 4h^2), \quad I_3 = \frac{3}{10} MR^2$$

提示: 尽量利用平行轴定理。

$$I_1 = \int_0^h \left[ \frac{1}{4} dm \cdot r^2 + dm \cdot z^2 \right]$$

$$dm = \rho \pi r^2 dz, \quad r = \frac{R}{h} z$$

建议 6 分

2. 刚体的质心为: 建议 3 分

$$l = \frac{\int_0^h z^3 dz}{\int_0^h z^2 dz} = \frac{3}{4} h$$

刚体的拉格朗日量为: 建议 6 分

$$L = \frac{I_1}{2} (\dot{\theta}^2 + \dot{\phi}^2 \sin^2 \theta) + \frac{I_3}{2} (\dot{\psi} + \dot{\phi} \cos \theta)^2 - \frac{3}{4} mgh \cos \theta$$

三个守恒量分别为:

$$E = \frac{I_1}{2} (\dot{\theta}^2 + \dot{\phi}^2 \sin^2 \theta) + \frac{I_3}{2} (\dot{\psi} + \dot{\phi} \cos \theta)^2 + \frac{3}{4} mgh \cos \theta$$

$$P_\phi = \frac{\partial L}{\partial \dot{\phi}} = (I_1 \sin^2 \theta + I_3 \cos^2 \theta) \dot{\phi} + I_3 \cos \theta \dot{\psi} = \text{const.}$$

$$P_\psi = \frac{\partial L}{\partial \dot{\psi}} = I_3 (\dot{\psi} + \dot{\phi} \cos \theta) = I_3 \omega_3 = \text{const.}$$

3. 根据上面三个守恒量, 得到  $\theta$  方向的运动方程为:

$$\frac{I_1}{2} \dot{\theta}^2 = E' - V_{eff}(\theta)$$

$$E' = E - \frac{P_\psi^2}{2I_3}$$

$$V_{eff}(\theta) = \frac{(P_\phi - P_\psi \cos \theta)^2}{2I_1 \sin^2 \theta} + \frac{3}{4} mgh \cos \theta$$

均匀进动的条件为  $V_{eff}(\theta)$  取极小值, 即:

$$\begin{aligned} E' &= V_{eff}(\theta_0) \\ \frac{dV_{eff}(\theta)}{d\theta} \Big|_{\theta = \theta_0} &= 0 \end{aligned}$$

具体分析如下。

令:

$$\begin{aligned} \alpha &= \frac{2E'}{I_1}, & \beta &= \frac{3Mgh}{2I_1}, & a &= \frac{P_\psi}{I_1}, & b &= \frac{P_\phi}{I_1}, & \cos \theta &= u \\ \dot{u}^2 &= (1 - u^2)(\alpha - \beta u) - (b - au)^2 \equiv f(u) \end{aligned}$$

另有:

$$\dot{\phi} = \frac{(b - au)}{1 - u^2}$$

由  $f(u_0) = 0$ , 得到:

$$\alpha - \beta u_0 = \frac{(b - au_0)^2}{(1 - u_0^2)}$$

由  $f'(u_0) = 0$ , 得到:

$$\frac{\beta}{2} = \frac{a(b - au_0)}{(1 - u_0^2)} - \frac{u_0(\alpha - \beta u_0)}{(1 - u_0^2)}$$

利用:

$$\dot{\phi}_0 = \frac{(b - au_0)}{1 - u_0^2}$$

得到:

$$\frac{\beta}{2} = a\dot{\phi}_0 - u_0\dot{\phi}_0^2$$

这是关于  $\dot{\phi}_0$  的二次方程, 方程有解的条件是:

$$\Delta = a^2 - 2\beta u_0 \geq 0$$

即:

$$\omega_3 \geq \frac{\sqrt{3Mgh \cos \theta_0 I_1}}{I_3}$$

建议 5 分

解法二:

根据欧拉-拉格朗日方程, 得到 $\theta$ 方向的运动方程为:

$$I_1 \ddot{\theta} = (I_1 \cos \theta \dot{\phi}^2 - I_3 \omega_3 \dot{\phi} + 3Mgh/4) \sin \theta$$

均匀进动时,  $\ddot{\theta} = 0, \theta = \theta_0$ , 因此,

$$I_1 \cos \theta \dot{\phi}^2 - I_3 \omega_3 \dot{\phi} + 3Mgh/4 = 0$$

这是关于 $\dot{\phi}$ 的二次方程, 方程有解的条件:

$$\Delta = (I_3 \omega_3)^2 - 3Mgh I_1 \cos \theta_0 \geq 0$$

即:

$$\omega_3 \geq \frac{\sqrt{3Mgh I_1 \cos \theta_0}}{I_3}$$