



深圳北理莫斯科大學

УНИВЕРСИТЕТ МГУ-ППИ В ШЭНЬЧЖЭНЕ

SHENZHEN MSU-BIT UNIVERSITY

Математическое моделирование и  
исследование моделей с помощью  
математических программ

数学建模及数学软件的使用

Лекция № 3-в

张晔

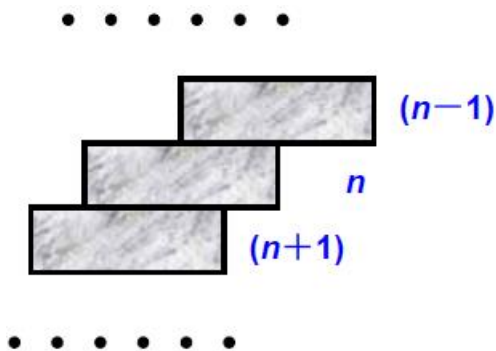
[ye.zhang@smbu.edu.cn](mailto:ye.zhang@smbu.edu.cn)

# Содержание курса

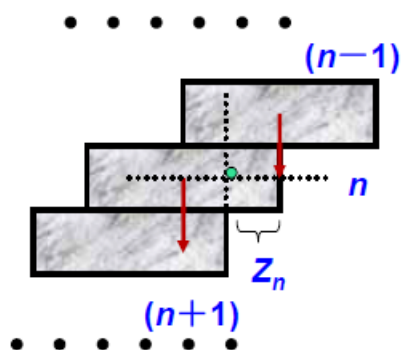
- 3 элементарные модели.

# 问题1: 叠砖头

- 将形状质量相同的砖块一一向右往外叠放，欲尽可能地延伸到远方，问最远可以延伸多大距离。



# 求解:



设砖块是均质的，长度与重量均为1，其重心在中点 $1/2$ 砖长处，现用归纳法推导。

由第  $n$  块砖受到的两个力的力矩相等，有：

$$1/2 - Z_n = (n-1) Z_n$$

故  $Z_n = 1/(2n)$ ，从而上面  $n$  块砖向右推出的总距离为，

$$\sum_{k=1}^n \frac{1}{2k}$$

$$n \rightarrow +\infty \text{ 时, } \sum_{k=1}^n \frac{1}{2k} \rightarrow \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{2n} = +\infty$$

□ 故砖块向右可叠至任意远，这一结果多少有点出人意料。

□ 对吗？ Hint:  $k = 1/(2\varepsilon)$

## 问题2: 桌子平衡问题

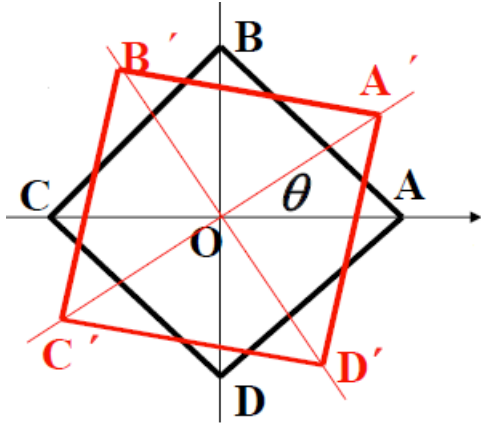
- 将一张四条腿的方桌放在不平的地面上，不允许将桌子移到别处，但允许其绕中心旋转，是否总能设法使其四条腿同时落地？

### 假设

- 地面为连续曲面
- 方桌的四条腿长度相同
- 相对于地面的弯曲程度而言，方桌的腿是足够长的
- 方桌的腿只要有一点接触地面就算着地

# 求解:

- ◆ **椅子位置:** 利用正方形(椅脚连线)的对称性椅子位置
- 用 $\theta$ (对角线与x轴的夹角)表示椅子位置
- ◆ **四只脚着地:** 椅脚与地面距离为零距离是 $\theta$ 的函数



正方形ABCD  
绕O点旋转

四个距离 (四只脚)  $\longrightarrow$  正方形对称性  $\longrightarrow$  两个距离

A,C 两脚与地面距离之和  $\sim f(\theta)$   
B,D 两脚与地面距离之和  $\sim g(\theta)$

地面为连续曲面  
椅子在任意位置至少三只脚着地

$\Rightarrow f(\theta), g(\theta)$ 是连续函数  
 $\Rightarrow$  对任意 $\theta, f(\theta), g(\theta)$ 至少一个为0

## 数学问题

已知： $f(\theta), g(\theta)$ 是连续函数；  
对任意 $\theta$ ,  $f(\theta) \cdot g(\theta) = 0$ ；  
且 $g(0) = 0, f(0) > 0$ .

证明：存在 $\theta_0$ , 使 $f(\theta_0) = g(\theta_0) = 0$ .

### 给出一种简单、粗糙的证明方法

将椅子旋转 $90^\circ$ , 对角线AC和BD互换。

由 $g(0) = 0, f(0) > 0$ , 知 $f(\pi/2) = 0, g(\pi/2) > 0$ .

令 $h(\theta) = f(\theta) - g(\theta)$ , 则 $h(0) > 0$ 和 $h(\pi/2) < 0$ .

由 $f, g$ 的连续性知 $h$ 为连续函数, 据连续函数的基本性质, 必存在 $\theta_0$ , 使 $h(\theta_0) = 0$ , 即 $f(\theta_0) = g(\theta_0)$ .

因为 $f(\theta) \cdot g(\theta) = 0$ , 所以 $f(\theta_0) = g(\theta_0) = 0$ .

### 评注和思考

建模的关键 ~  $\theta$ 和 $f(\theta), g(\theta)$ 的确定

# 量纲分析法(Dimensional Analysis)建模

- 物理量大都带有量纲，其中基本量纲通常是质量（用**M**表示）、长度（用**L**表示）、时间（用**T**表示），有时还有温度（用**Θ**表示）
- 其他物理量的量纲可以用这些基本量纲来表示
- 如速度的量纲为 $LT^{-1}$ ，加速度的量纲为 $LT^{-2}$ ，力的量纲为 $MLT^{-2}$ ，功的量纲为 $ML^2T^{-2}$ 等



# 量纲分析法(Dimensional Analysis)建模

- **量纲分析的原理**：当度量量纲的基本单位改变时，公式本身并不改变，例如，无论长度取什么单位，矩形的面积总等于长乘宽，即公式 $S=ab$ 并不改变。此外，在公式中只有量纲相同的量才能进行加减运算，例如面积与长度是不允许作加减运算的，这些限止在一定程度上限定了公式的可取范围，即一切公式都要求其所有的项具有相同的量纲，具有这种性质的公式被称为是“**量纲齐次**”(Dimensional Homogeneity)的。

# 问题3: 单摆的周期

质量 $m$ 的小球系在长度为 $l$ 的线的一段，偏离平衡位置后小球在重力 $mg$ 的作用下做摆动，求小球的摆动周期 $t$ 。

这个问题中出现的物理量有 $t, m, l, g$ ，不计空气阻力时可以假设它们之间有关系式

$$t \sim m^\alpha l^\beta g^\gamma \quad (4)$$

其中 $\alpha$ 、 $\beta$ 和 $\gamma$ 是待定的常数， $k$ 是无量纲的比例系数。(4)式的量纲表达式为

$$[t] = [m]^\alpha [l]^\beta [g]^\gamma \quad (5)$$

将 $[t] = T$ ， $[m] = M$ ， $[g] = LT^{-2}$ ， $[l] = L$ 代入上式后，我们得到

$$T = M^\alpha L^{\beta+\gamma} T^{-2\gamma} \quad (6)$$

根据量纲一致原则，我们可以导出一个关于待定常数的线性方程组

$$\begin{cases} \alpha = 0 \\ \beta + \gamma = 0 \\ -2\gamma = 1 \end{cases} \quad (7)$$

方程组(7)的解为 $\alpha = 0$ ， $\beta = \frac{1}{2}$ ， $\gamma = -\frac{1}{2}$ 。将此结果代入到(7)式后，我们得到

$$t \sim \sqrt{l/g} \quad (8)$$

(8)式与实验得到的结果是一致的。