

力学

H19

鈴木真二

問題 1

$$x = b \sin \theta, \quad y = b \cos \theta \quad (1), (2)$$

$$T = \frac{1}{2} m \left(\left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + \left(\frac{dy}{dt} \right)^2 \right)$$

$$= \frac{1}{2} m (b\theta')^2 \quad (3)$$

$$V = -mgy = -mg b \cos \theta \quad (4)$$

・力学的エネルギー保存則

$$\frac{1}{2} m (b\theta')^2 = mg b \cos \theta = -mg b \cos \theta_0 \quad (5)$$

両辺 t で微分して

$$mb^2 \theta' \frac{d^2 \theta}{dt^2} + mg b \theta' \sin \theta = 0$$

$$\text{よって } \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{g}{b} \sin \theta \quad (6)$$

$$L = T - V = \frac{1}{2} m (b\theta')^2 + mg b \cos \theta$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \theta'} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta} = mb^2 \frac{d^2 \theta}{dt^2} + mg b \sin \theta = 0 \quad (7)$$

$$H = mb^2 \theta' \quad (8)$$

$$\frac{dH}{dt} = mb^2 \theta'' = -b \times mg \sin \theta = -b \sin \theta mg \quad (9)$$

$$m \cdot x'' = -F \sin \theta, \quad m \cdot y'' = -F \cos \theta + mg \quad (10), (11)$$

$$F = m b \theta'^2 + mg \cos \theta \quad (12)$$

質点の重力と遠心力によってその大きさが決まる

問題 2

- 1) 垂直抗力 $N = mg$ より、運動方程式は

$$m \frac{d^2x}{dt^2} = -\mu N = -\mu mg \quad \therefore \frac{d^2x}{dt^2} = -\mu g$$

両辺 t で積分して

$$\int \frac{d^2x}{dt^2} dt = \int -\mu g dt$$

$$\frac{dx}{dt} = -\mu g t + C \quad (*)$$

$$t=0 \text{ 時 } \frac{dx}{dt} = 100 \text{ km/h} = \frac{1000}{36} \text{ m/s 以下}$$

$$C = \frac{1000}{36}$$

$$\frac{dx}{dt} = 0 \text{ とき } t = \frac{C}{\mu g} = 7.08 \dots \approx \underline{7.1 \text{ 秒}}$$

- 2) ブレーキをかけ始めた位置を $x=0$ とする

(*) を両辺 t で積分して

$$\int \frac{dx}{dt} dt = \int (-\mu g t + C) dt$$

$$x = -\frac{1}{2} \mu g t^2 + C t + C'$$

$$t=0 \text{ 時 } x=0 \text{ より } C' = 0$$

$$\therefore x = -\frac{1}{2} \mu g t^2 + C t$$

停止距離は、 $t = \frac{C}{\mu g}$ を代入して

$$x = -\frac{1}{2} \mu g \left(\frac{C}{\mu g} \right)^2 + C \cdot \frac{C}{\mu g} = \frac{C^2}{2\mu g} = 98.6 \dots \approx \underline{99 \text{ m}}$$

問題 3

- 1) 重心まわりの平板の慣性モーメントを考える

$$\begin{aligned}
 I_c &= \int_{-\frac{a}{2}}^{\frac{a}{2}} \int_{-\frac{h}{2}}^{\frac{h}{2}} \frac{m}{ah} (\sqrt{x^2+y^2})^2 dx dy \\
 &= 2 \int_{-\frac{a}{2}}^{\frac{a}{2}} \int_0^{\frac{h}{2}} \frac{m}{ah} (x^2+y^2) dx dy \\
 &= \frac{m}{a} \int_{-\frac{a}{2}}^{\frac{a}{2}} \left(\frac{h^2}{12} + y^2 \right) dy \\
 &= \frac{2m}{a} \int_0^{\frac{a}{2}} \left(\frac{h^2}{12} + y^2 \right) dy = \frac{m}{12} (a^2 + h^2)
 \end{aligned}$$

平行軸の定理より、支持点まわりの平板の慣性モーメント I は

$$I = I_c + m \left(\left(\frac{a}{2} \right)^2 + \left(\frac{h}{2} \right)^2 \right) = \frac{m}{3} (a^2 + h^2)$$

- 2) 平板全体の運動エネルギー T は $T = \frac{1}{2} I \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2$ であり、

力学的エネルギー保存則より

$$\frac{1}{2} I \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2 - mg \sqrt{\left(\frac{a}{2} \right)^2 + \left(\frac{h}{2} \right)^2} \cos \theta = \text{一定}$$

両辺 t で微分して

$$I \frac{d\theta}{dt} \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{1}{2} mg \sqrt{a^2 + h^2} \frac{d\theta}{dt} \sin \theta = 0$$

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = - \frac{g}{\frac{2}{3} \sqrt{a^2 + h^2}} \sin \theta$$

$$\text{単振り子} \text{ は } \frac{d^2\theta}{dt^2} = - \frac{g}{l} \sin \theta \text{ より}$$

$$\text{ひもの長さ} \text{ は } \frac{2}{3} \sqrt{a^2 + h^2}$$

問題 4

$$1) \quad x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta$$

$$\frac{dx}{dt} = \frac{dr}{dt} \cos \theta - r \frac{d\theta}{dt} \sin \theta$$

$$= -v \cos \theta - r w \sin \theta$$

$$\frac{dy}{dt} = \frac{dr}{dt} \sin \theta + r \frac{d\theta}{dt} \cos \theta$$

$$= v \sin \theta + r w \cos \theta$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{dv}{dt} \cos \theta + v \frac{d\theta}{dt} \sin \theta - \frac{dr}{dt} w \sin \theta - r \frac{dw}{dt} \sin \theta - r w \frac{d\theta}{dt} \cos \theta$$

$$= v w \sin \theta + v w \sin \theta - r w^2 \cos \theta = \underline{2vw \sin \theta - r w^2 \cos \theta}$$

$$\frac{d^2y}{dt^2} = \frac{dv}{dt} \sin \theta + v \frac{d\theta}{dt} \cos \theta + \frac{dr}{dt} w \cos \theta + r \frac{dw}{dt} \cos \theta - r w \frac{d\theta}{dt} \sin \theta$$

$$= v w \cos \theta + v w \cos \theta - r w^2 \sin \theta = \underline{-2vw \cos \theta - r w^2 \sin \theta}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{d^2x}{dt^2} \\ \frac{d^2y}{dt^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{d^2x}{dt^2} \\ \frac{d^2y}{dt^2} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -r w^2 \\ -2vw \end{pmatrix}$$

2) i, j 軸方向の運動方程式より

$$m \frac{d^2x}{dt^2} = F_i, \quad m \frac{d^2y}{dt^2} = F_j \quad \therefore F_i = -mrw^2, \quad F_j = -2mrvw$$

よって、大きさ mrw^2 , 円盤の中心方向

$2mrvw$, 円盤の回る向きと反対の方向