

『力学のサボり方』

(小田将人 著, 学術図書出版社)

章末問題解答

第2章

2.1 いきなり意地悪問題ですみません。こんなことはできません。ので、“数学が必要になりますよ”と確認してもらおうという問題でした。

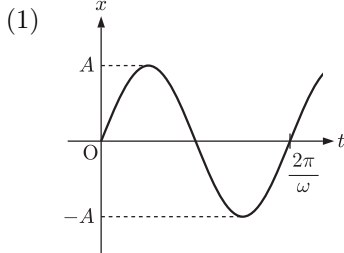
2.2

(1) $\mathbf{r}(0) = (0, -6, 0)$, $\mathbf{r}(5) = (-45, 19, 3)$ なので, $\Delta \mathbf{r} = (-45, 25, 3)$.

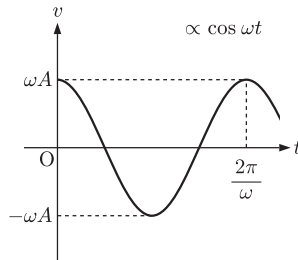
(2) $\mathbf{v}(t) = \left(1 - 4t, 5, \frac{3\pi}{10} \cos\left(\frac{\pi}{10}t\right)\right)$, $\mathbf{v}(5) = (-19, 5, 0)$.

(3) $\mathbf{a}(t) = \left(-4, 0, -\frac{3\pi^2}{100} \sin\left(\frac{\pi}{10}t\right)\right)$.

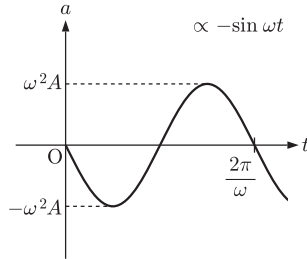
2.3



(2) $v(t) = \omega A \cos(\omega t)$.



(3) $a(t) = -\omega^2 A \sin(\omega t)$.



2.4

(1) $v_z(t) = gt$ なので, $v_z(3) = 30 \text{ m/s}$.

(2) $100 = \frac{1}{2} \cdot 10 \cdot t^2$ なので, $t = 4.4$ 秒後. ※そもそも g をだいたいサボっているのだから, $\sqrt{5}$ もだいたい構わない.

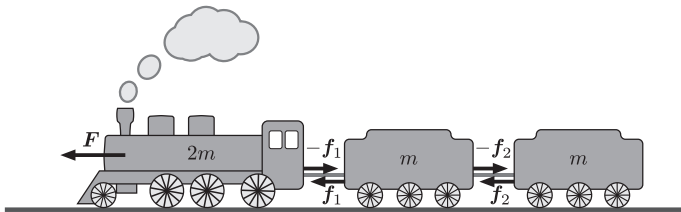
2.5 式 (2.17), (2.20) から,

$$\begin{aligned} \mathbf{v} \cdot \mathbf{a} &= (-v \sin \omega t, v \cos \omega t) \cdot (-a \cos \omega t, -a \sin \omega t) \\ &= av(\sin \omega t \cos \omega t - \cos \omega t \sin \omega t) = 0. \end{aligned}$$

第3章

3.1 $\mathbf{F} = \sum_i \mathbf{F}_i = (2, 0) + (-1, 3) + (0, -2) = (1, 1)$ の方向

3.2 図のように各車両間にかかる力を $\mathbf{f}_1, \mathbf{f}_2$ とする.



各車両の運動方程式は,

$$2m \frac{d^2 \mathbf{x}}{dt^2} = \mathbf{F} - \mathbf{f}_1, \quad m \frac{d^2 \mathbf{x}}{dt^2} = \mathbf{f}_1 - \mathbf{f}_2, \quad m \frac{d^2 \mathbf{x}}{dt^2} = \mathbf{f}_2$$

となる. これらを解いて, 各車両共通の加速度は, $\frac{\mathbf{F}}{4m}$ となる. 機関車にかかる力は, $\frac{\mathbf{F}}{2}$. 2, 3 台目にかかる力は共に $\frac{\mathbf{F}}{4}$.

3.3 求める重力加速度を g' とすると,

$$g' = G \frac{M_E}{(R_E + r)^2} = \frac{6.67 \times 10^{-11} \cdot 5.97 \times 10^{24}}{(6.37 + 0.4)^2 \times 10^{12}} = \frac{3.98 \times 10^{14}}{4.58 \times 10^{13}} = 8.69 \text{ m/s}^2$$

3.4 $v' = \sqrt{R_E g'} = \sqrt{(6.77 \times 10^6) \times 8.69} = 7.67 \times 10^3 \text{ m/s}$,

$$T' = \frac{2\pi(R_E + r)}{v'} = 5.54 \times 10^3 \text{ s. } g \text{ を用いたときの誤差は,}$$

$$(T' - T)/T' = 0.086.$$

(8.6%. 結構大きいですね.)

第4章

4.1

(1) $y = x^3 - x^2 + 5x + C.$

(2) $y = \frac{1}{6}x^3 + C_1x + C_2.$

(3) $y = \log|x| + C.$

(4) $y = -e^{-x} + C.$

4.2

(1) $m \frac{d^2x}{dt^2} = F.$

(2) $1 \text{ m/s}^2.$

(3) $v(t) = \frac{F}{m}t + v_0, v(5) = 5 \text{ m/s}, x(t) = \frac{F}{2m}t^2 + v_0t + x_0 = \frac{F}{2m}t^2,$
 $x(5) = 12.5 \text{ m}.$

4.3 (1)
$$m \frac{d^2x}{dt^2} = m \frac{dv_x}{dt} = -bv_x,$$

$$m \frac{d^2z}{dt^2} = m \frac{dv_z}{dt} = mg - bv_z.$$

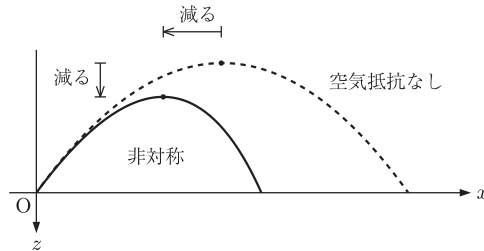
(2) $v_x(t) = v_0 \cos \theta e^{-\frac{b}{m}t},$

$$v_z(t) = \left(v_0 \sin \theta - \frac{mg}{b} \right) e^{-\frac{b}{m}t} + \frac{mg}{b},$$

$$x(t) = \frac{mv_0 \cos \theta}{b} \left(1 - \exp\left(-\frac{b}{m}t\right) \right),$$

$$z(t) = \frac{mg}{b}t + \frac{m}{b} \left(v_0 \cos \theta - \frac{mg}{b} \right) \left(1 - \exp \left(-\frac{b}{m}t \right) \right).$$

(3)



第5章

5.1

(1) 1次まで $e^{0.1} = 1 + 0.1 = 1.1$. $\frac{1.10517 - 1.1}{1.10517} = 0.047$. 4.7%.

2次まで $e^{0.1} = 1 + 0.1 + 0.005 = 1.105$. $\frac{1.10517 - 1.105}{1.10517} = 0.00015$.
0.015%.

(2) 1次まで $e^{0.5} = 1 + 0.5 = 1.5$. 9.0%.

2次まで $e^{0.5} = 1 + 0.5 + 0.125 = 1.625$. 1.4%.

5.2

(1) 略.

$$\begin{aligned} (2) \quad Ce^{i\omega t} + De^{-i\omega t} &= C(\cos \omega t + i \sin \omega t) + D(\cos \omega t - i \sin \omega t) \\ &= (C + D) \cos \omega t + i(C - D) \sin \omega t. \end{aligned}$$

式(5.4)と比べて $i(C - D) = A$, $C + D = B$ とすれば等価.

(3) 略.

5.3

(1) 式(5.24)を用いて $T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{S}} = 1.42 \text{ s} (\approx \sqrt{2})$.

(2) (1)で $g \rightarrow \frac{1}{6}$ だと思える. $\sqrt{2} \times \sqrt{6} = 2\sqrt{3} = 3.46 \text{ s}$

5.4

(1) それぞれのバネが受ける力を考えると,

$$m \frac{d^2 x_1}{dt^2} = -2kx_1 + kx_2, \quad m \frac{d^2 x_2}{dt^2} = kx_1 - 2kx_2$$

(2) (1) の運動方程式に $x_1 = Ae^{i\omega t}$, $x_2 = Be^{i\omega t}$ を代入すると,

$$(2k - m\omega^2)A - kB = 0$$

$$-kA + (2k - m\omega^2)B = 0$$

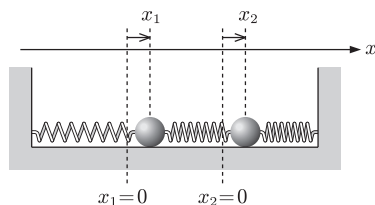
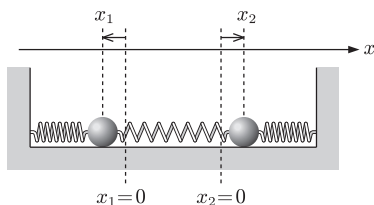
行列で書くと

$$\begin{pmatrix} 2k - m\omega^2 & -k \\ -k & 2k - m\omega^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = 0$$

(3) $(A, 0) \neq \mathbf{0}$ のためには, 行列が逆行列をもたなければよい. そのためには, 行列式の値が 0 ならばよいので,

$$\begin{vmatrix} 2k - m\omega^2 & -k \\ -k & 2k - m\omega^2 \end{vmatrix} = 0 \quad \text{より} \quad \omega = \sqrt{\frac{3k}{m}}, \quad \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$\omega = \sqrt{\frac{3k}{m}}$ のときは $A = -B$ の逆位相, $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$ のときは $A = B$ の同位相



第 6 章

6.1 $k = \frac{1}{2}mv^2$ より $\frac{1}{2} \times 70 \times 10^2 = 3.5 \times 10^3 \text{ kg} \cdot \text{m}^2/\text{s}^2$

6.2 $U = mgh$ より $5.0 \times 9.8 \times 10 = 4.9 \times 10^4 \text{ kg} \cdot \text{m}^2/\text{s}^2$

6.3 $350 \text{ kcal} = 1470 \times 10^3 \text{ J}$. 6.2 より, 1 階分のぼるために必要なエネルギーは,

$$1.23 \times 10^4 \text{ J}.$$

350 kcal を消費するには, 120 階分のぼる.

6.4

(1) $U = mgh$ より $4 \times 10 \times 32 = 1.28 \times 10^3 \text{ kg} \cdot \text{m}^2/\text{s}^2$.

(2) エネルギー保存則を使って

$$mgh = \frac{1}{2}mv^2. \quad v = \sqrt{2gh} = 2.56 \text{ m/s}$$

6.5 式 (3.9), (6.38) より, 質量 M_E , 半径 r の星からの脱出速度は,

$$v = \sqrt{\frac{2GM_E}{r}}. \quad \text{これが光速よりも大きくなるには,}$$

$$r < \frac{2GM_E}{c^2} = \frac{2 \times 6.67 \times 10^{-11} \times 5.97 \times 10^{24}}{9.0 \times 10^{16}} = 8.85 \times 10^{-3} \text{ m}$$

第7章

7.1

(1) 運動エネルギー : $\frac{1}{2}mv^2$

角速度 : $\frac{v}{R}$

角運動量 : mRv

中心力 : $m\frac{v^2}{R}$

(2) 角運動量保存則が保存される. 新しい速度を v' とすると,

$$mRv = m(2R)v'$$

$$\therefore v' = \frac{v}{2}$$

運動エネルギー : $\frac{1}{8}mv^2$

角速度 : $\frac{v}{4R}$

角運動量 : mRv

中心力 : $m\frac{v'^2}{2R} = m\frac{v^2}{8R}$

7.2 ケプラーの第三法則を用いる.

地球の公転周期は1年であるから太陽系では,

$$\frac{r^3}{T^2} = \frac{(1.50 \times 10^{11})^3}{1^2} = 3.375 \times 10^{33} \text{ m}^3/\text{年}^2$$

がすべての惑星で同じとなる.

金星 : 0.61 年 \simeq 223 日

海王星 : 158 年 (164 年)

7.3

$$(1) \quad mLv = mL^2 \frac{d\theta}{dt}$$

$$(2) \quad -Lmg \sin \theta$$

$$(3) \quad \frac{d}{dt} \left(mL^2 \frac{d\theta}{dt} \right) = -Lmg \sin \theta$$

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{g}{L} \sin \theta$$

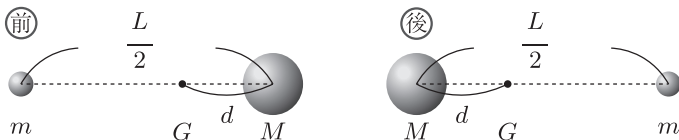
当然ながら式 (5.20) と同じものが得られる.

7.4 $|\theta|$ が小さくなる時, つまり加速しているときに力のモーメントを大きくし, $|\theta|$ が大きくなる時, つまり減速するときに力のモーメントを小さくすることでブランコの振幅が大きくなる.

よって, $\theta \rightarrow 0$ では座るべきである.

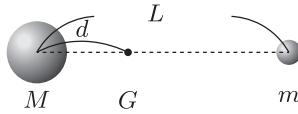
第8章

8.1 板と人の重心をそれぞれ M, m とする. 全系の重心を G とすると, 外力が働かないので G は動かない. 歩く前後の状況を考えると図のようになり, 板は G に対して $2d$ 動く.



重心の式より $d = \frac{M}{M+m} \cdot \frac{L}{2}$ なので, 板は $2d = \frac{M}{M+m} L$ 動く.

8.2 地球、月の質量を M, m とする.



図より

$$Md = m(L - d)$$

$$d = \frac{m}{m + M} L = \frac{0.0735 \times 10^{24}}{5.97 \times 10^{24} + 0.0735 \times 10^{24}} \times 3.84 \times 10^8$$

$$= 4.68 \times 10^6 \text{ m}$$

∴ 地球と月の重心は地中 $1.69 \times 10^6 \text{ m}$ にある. (地球の内側!!)

8.3

$$(1) M_{\text{H}} = \frac{m_{\text{H}}m_{\text{H}}}{m_{\text{H}} + m_{\text{H}}} = \frac{1}{2} m_{\text{H}} = 8.35 \times 10^{-28} \text{ kg}$$

(2) を と考えてよい.

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{M}} \text{ なので}$$

$$k_{\text{H}} = \mu_{\text{H}}\omega_{\text{H}}^2 = 8.35 \times 10^{-28} \times (1.32)^2 \times 10^{28}$$

$$= 14.5 \text{ kg s}^{-2}$$

(3) H_2 と同様に

$$\mu_{\text{O}} = 1.33 \times 10^{-26} \text{ kg}, \quad k_{\text{O}} = \mu_{\text{O}}\omega_{\text{O}}^2 = 28.9 \text{ kg s}^{-2}$$

$k_{\text{O}} \sim 2k_{\text{H}}$ なので、酸素分子の結合のほうが強い.

※ こんな簡単なモデルでちゃんと 2重結合と単結合の違いがわかります!!

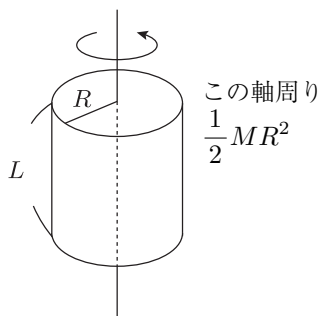
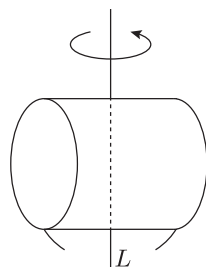
第9章

9.1 全質量を M とすると,

$$(1) \frac{2}{5} MR^2$$

$$(2) \frac{2}{3} MR^2$$

(3)

この軸周り
 $\frac{1}{2}MR^2$ この軸周り
 $\frac{1}{12}ML^2 + \frac{1}{4}MR^2$ (4) (3) の左と同じ軸： $\frac{1}{2}MR^2$ ，右と同じ軸： $\frac{1}{12}ML^2 + \frac{1}{2}MR^2$

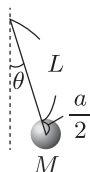
9.2 ポテンシャルエネルギーが並進エネルギーと回転エネルギーに変換される。中身が凍っているほうは、中身ごと回転するため慣性モーメントが大きい。つまり回転エネルギーにより多くのエネルギーがふり分けられる。
 \therefore 中身が液体のままのほうが速い。

9.3

(1) 球の重心回りの慣性モーメントは $\frac{2}{5}Ma^2$ ，平行軸の定理を使うとこの振り子の慣性モーメントは

$$I = \frac{2}{5}Ma^2 + ML'^2 \quad \left(L' = L + \frac{a}{2}\right)$$

$$\left(= M\left(\frac{13}{20}a^2 + La + L^2\right)\right)$$



(2)

$$I \frac{d^2\theta}{dt^2} = -MgL' \sin \theta$$

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} \simeq -\frac{MgL'}{I} \theta$$

…以下略…