

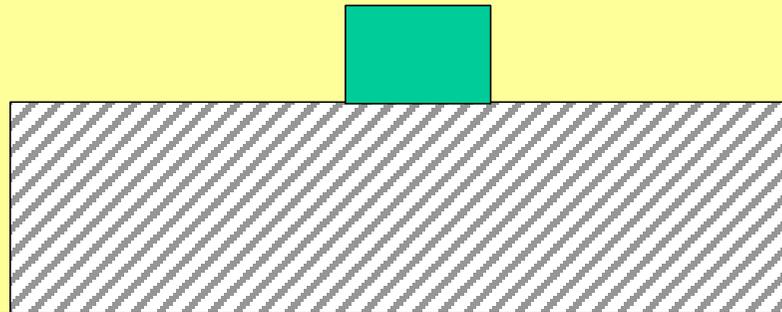
# 剛体の力学 (2)

5.2 抗力, 摩擦力, 張力

5.3 剛体の運動方程式

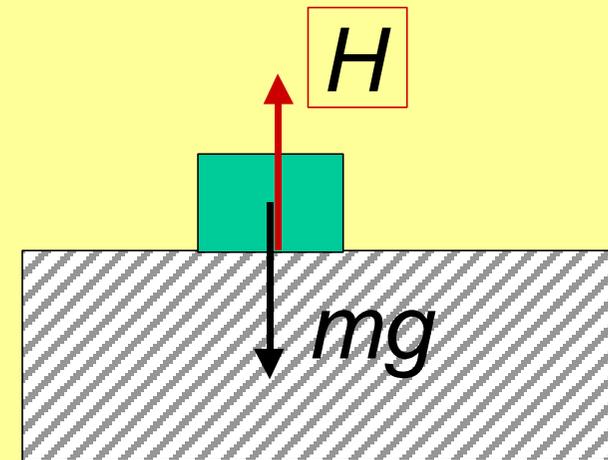
# 抗力

- 「台の上に物体があって静止している」ことを力学的にどう表現するか。



- 「台の上に物体があつて静止している」
- 働く力は0 (第一法則)
- 重力  $mg$  が働いている
- 別の力がそれを打ち消している 抗力  $H$
- 抗力は「他律的」に決まる? ( $m$ で変化)
- 実体 :物質構造に関する複雑な力

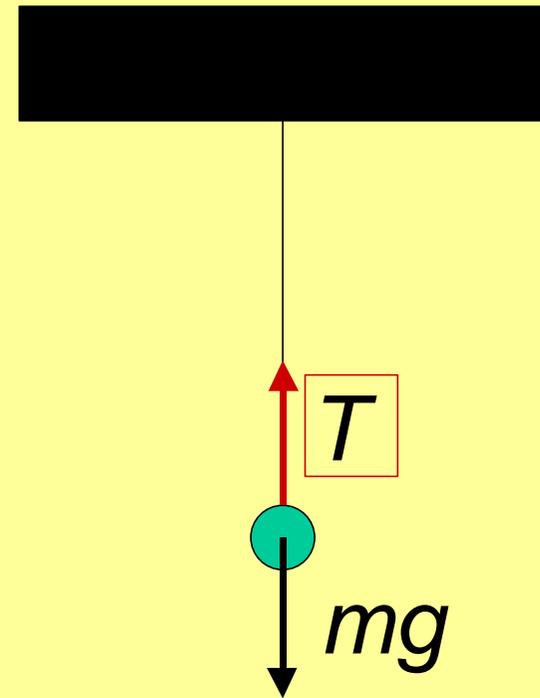
$$H = mg$$



# ひもの張力

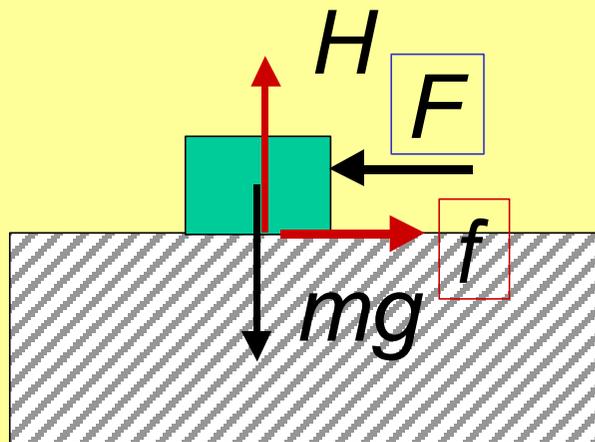
- ひもが伸び縮みしないという条件から決まる。

$$T = mg$$



# 摩擦力

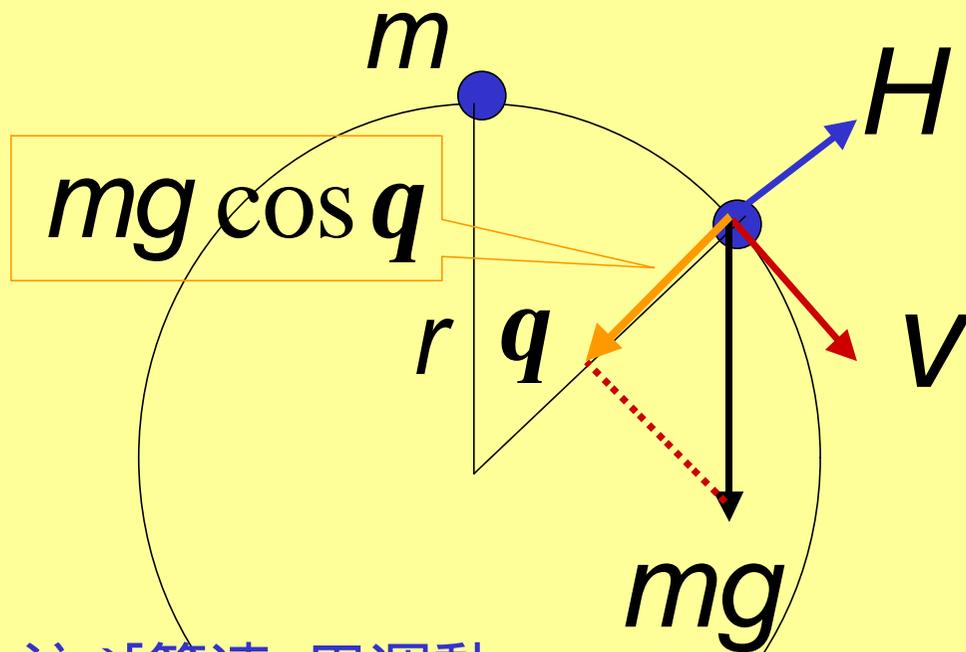
- 固体の面接触  
面に垂直な力 : 抗力  $H$  (前に説明)  
面に平行な力 : 摩擦力  $f$



- 摩擦力  $f$  には上限がある。  
静止摩擦係数  $\mu$

$$f \leq \mu H = \mu mg$$

# 問 5.7



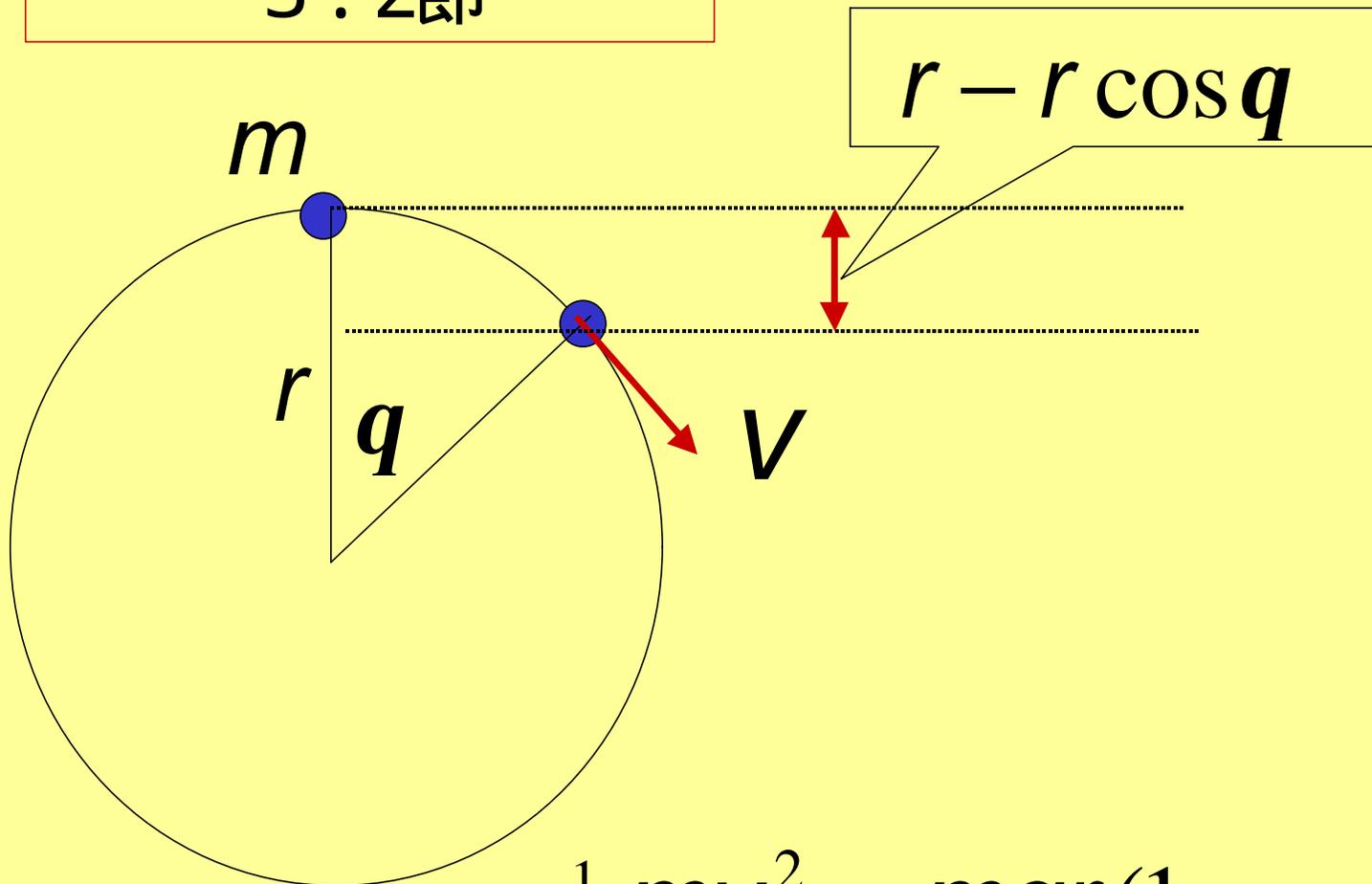
向心力  $m \frac{v^2}{r}$   
2.3.6節

この実体は  
重力と抗力

$$m \frac{v^2}{r} = mg \cos q - H$$

注)「等速」円運動  
ではないので、向  
心力以外の成分  
も残る

エネルギー保存則  
3.2節



$$\frac{1}{2} m v^2 = mgr (1 - \cos q)$$

$$m \frac{v^2}{r} = mg \cos \mathbf{q} - H$$

$$\frac{1}{2} m v^2 = mgr (1 - \cos \mathbf{q})$$

$$H = mg(3 \cos \mathbf{q} - 2)$$

抗力Hは正  
であるべき

H=0で球面  
から離脱

$$\cos \mathbf{q} = \frac{2}{3}$$

# 剛体の運動方程式

並進運動

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \vec{F}$$

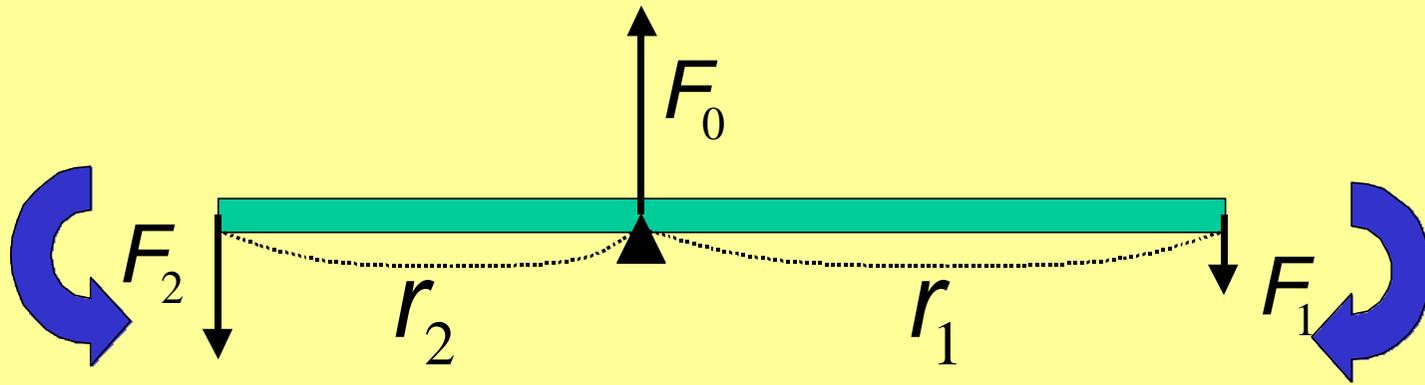
回転運動

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{N}$$

# 静力学

- 剛体の静止条件を調べること
- 条件式

$$\vec{F} = 0 \quad \vec{N} = 0$$



力:  $\vec{F}_0 + \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = 0 \Rightarrow F_0 = F_1 + F_2$

力のモーメント: 右回り  $r_1 F_1$

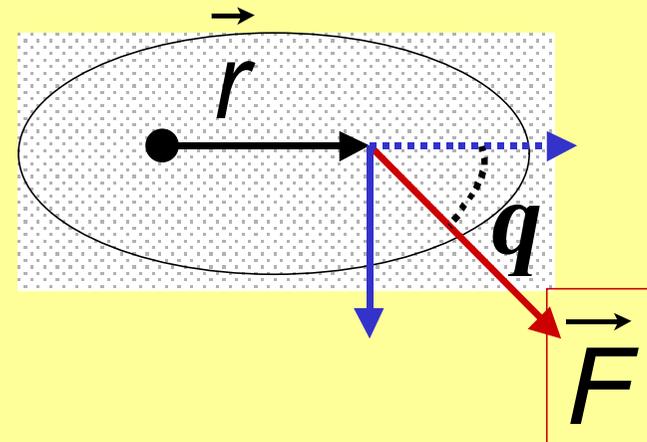
力のモーメント: 左回り  $r_2 F_2$

$$r_1 F_1 = r_2 F_2$$

# 力のモーメント

$$N = rF$$

$$N = rF \sin q$$



$$\vec{N} = \vec{r} \times \vec{F}$$

一般的にはベクトル  
の外積で表示される

# 力のモーメントのつりあい

$$\vec{N} = 0$$

固定軸の回りの回転  
(力は1平面内)

$$N = rF \sin \theta$$

左回りの力のモーメント = 右回りの力のモーメント



# 壁面に立てかけた棒 (問 5.8)

長さ  $l$   
質量  $M$

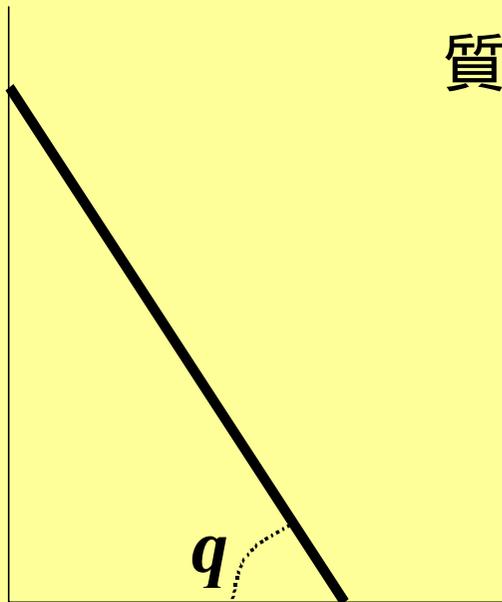
棒が倒れないための  
条件を調べる

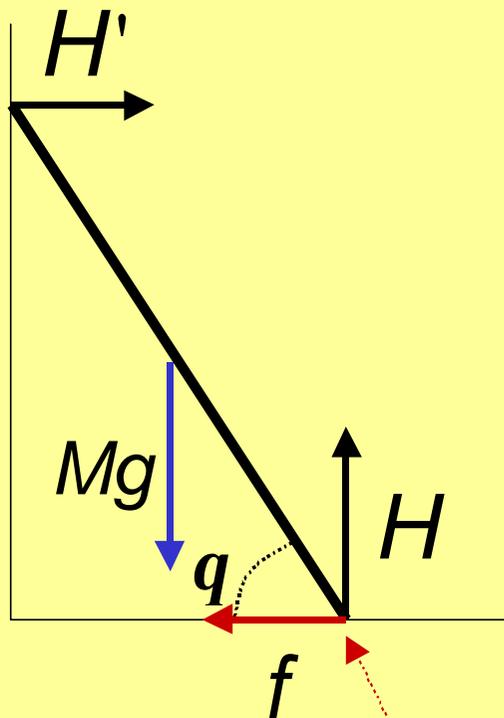
手順

1) 働く力をすべて  
与える。

2)  $F = 0, N = 0$  の  
式を作る。

3) 解く





例 :ここを原点とする。  
Hとは効かない

$$F = 0$$

$$\text{水平成分 : } H' = f$$

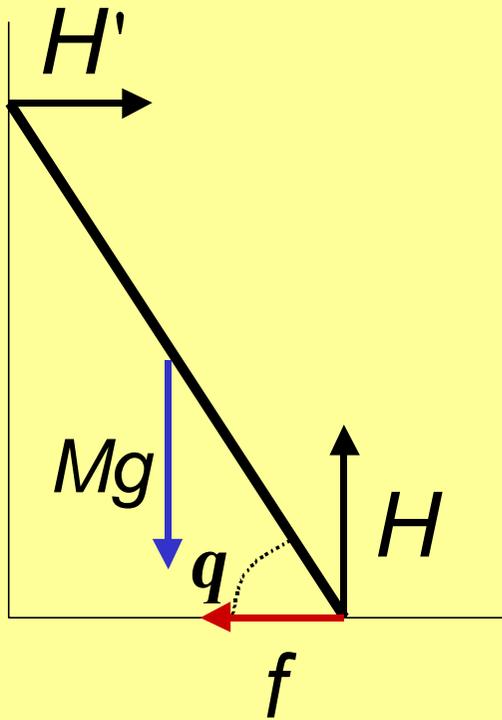
$$\text{鉛直成分 : } Mg = H$$

$$N = 0$$

どこを「原点」にするかを  
まず決める

(どこでもよいが、計算が  
簡単になる方がよい)

$$Mg \frac{\ell}{2} \cos q = H' \ell \sin q$$



$$H' = f$$

$$Mg = H$$

$$Mg \frac{\ell}{2} \cos q = H' \ell \sin q$$

$$f = H' = \frac{Mg \cos q}{2 \sin q}$$

$$H = Mg$$

摩擦力が耐えられるための条件

$$f \leq mH$$

$$\frac{\cot q}{2} \leq m$$

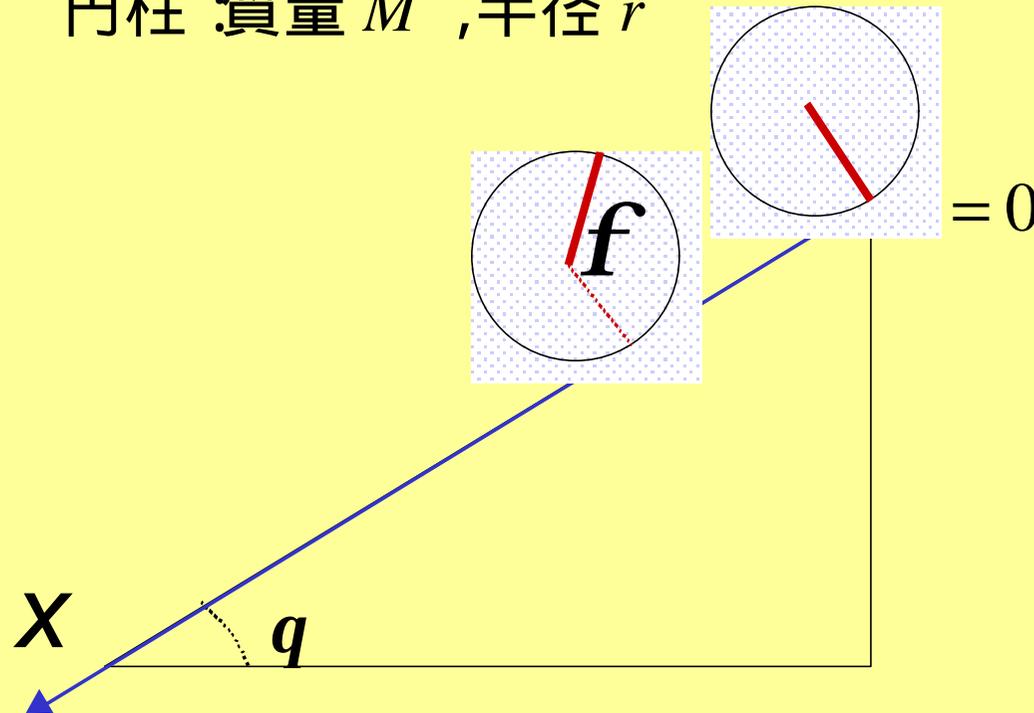
# 剛体の運動

- 回転軸の方向が一定の場合の扱いを調べる。(一般の場合は難。例 :コマの運動)
- 重心の位置 $x$  , 重心のまわりの回転角

$$F = M \frac{d^2 x}{dt^2} \quad N = I \frac{d^2 f}{dt^2}$$

# 斜面を滑らず転がる円柱

円柱 : 質量  $M$  , 半径  $r$

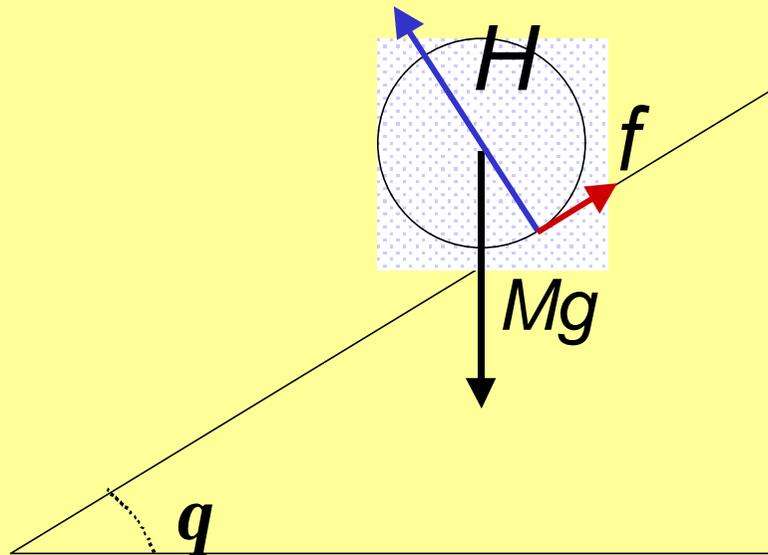


まず , 座標を設定

滑らずに転げ  
落ちる

$$X = rf$$

円柱 : 質量  $M$  , 半径  $r$



働く力を調べる。

重力 , 抗力 ,  
摩擦力

運動方程式

$$F = M \frac{d^2 x}{dt^2} \quad N = I \frac{d^2 f}{dt^2}$$

x 軸方向に働く力  $F = Mg \sin q - f$

重心のまわりの力の  
モーメント

$$N = rf$$

$$Mg \sin \theta - f = M \frac{d^2 x}{dt^2}$$

$$rf = I \frac{d^2 f}{dt^2} \quad \leftarrow \quad x = rf$$

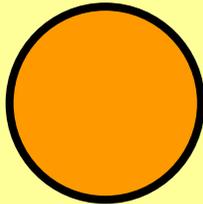
$$f = \frac{I}{r} \frac{d^2 f}{dt^2} = \frac{I}{r^2} \frac{d^2 x}{dt^2}$$

$$Mg \sin \theta = \left( M + \frac{I}{r^2} \right) \frac{d^2 x}{dt^2}$$

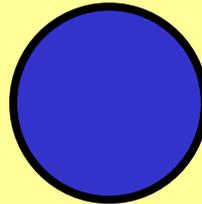
$$\boxed{\text{加速度}} \quad \frac{d^2 x}{dt^2} = \frac{1}{1 + I / Mr^2} g \sin \theta$$

# 問5.10

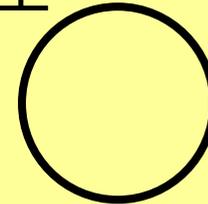
A 液体



B 冷凍



C 空



$M$  = 全体の質量,  $m$  = 缶の質量

常識 :  $M$  が  $m$  よりずっと大きい

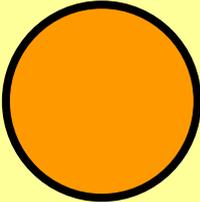
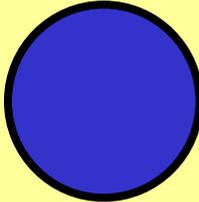
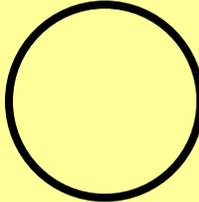
液体は最初のうち回転しない

「順序」を考えるだけなので、細部（フタの部分など）  
を気にしなくてよい。

工学院大学の学生のみ利用可 :印刷不可 :再配布不可 (C)加藤潔 2001

加速度  $\frac{d^2x}{dt^2} = \frac{1}{1 + I / Mr^2} g \sin \theta$

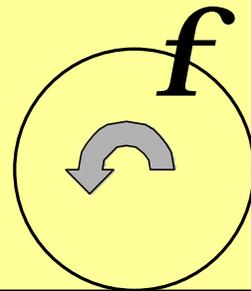
加速度の大小で順序が決まる (以下近似的計算)

			
<b>I</b>	$mr^2$	$\frac{1}{2} Mr^2$	$mr^2$
<b>I / Mr<sup>2</sup></b>	$\frac{m}{M}$	$\frac{1}{2}$	1
<b>加速度</b>	$a_A$	$a_B$	$a_C$

$a_A > a_B > a_C$

# 問 5.12

円柱  
 $M, r$



$\mathbf{V}, \mathbf{W}$  も図の向きが正

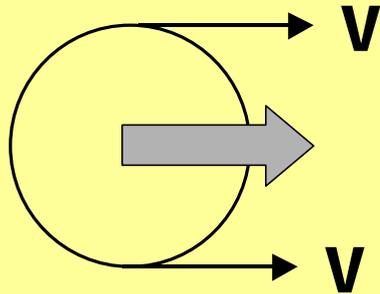
$\mathbf{x}$

座標の定義

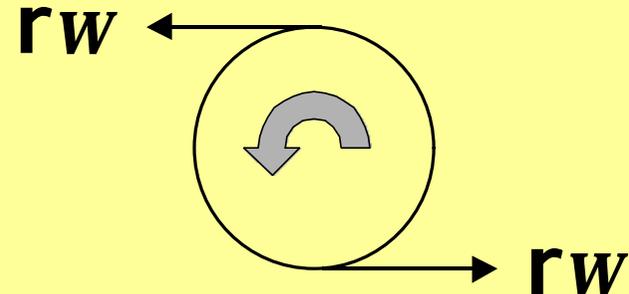
初期条件

$$\mathbf{t} = 0 \quad \Rightarrow \quad \mathbf{v} = \mathbf{V}_0, \mathbf{w} = \mathbf{W}_0$$

並進運動の速度



回転 (自転) 運動の速度



$v + rw$  は何を表すのか？

円柱の床面に接触する部分の床に対する速度を表す

$v + rw = 0$  とは何を意味するのか？

接触部の速度 0 「ころがっている」ことを意味する

(このとき  $v$  と  $w$  の符号は逆。)

## 運動方程式

$$\mathbf{F} = M \frac{d^2 \mathbf{x}}{dt^2} = M \frac{d\mathbf{v}}{dt} \quad \mathbf{N} = I \frac{d^2 \mathbf{f}}{dt^2} = I \frac{d\mathbf{w}}{dt} \quad I = \frac{1}{2} M r^2$$

$$\begin{aligned} F &= \pm m' H = \pm m' Mg \\ N &= rF = \pm m' Mgr \end{aligned} \quad \left\{ \begin{array}{l} - \quad \mathbf{v} + \mathbf{r}\mathbf{w} > 0 \\ + \quad \mathbf{v} + \mathbf{r}\mathbf{w} < 0 \end{array} \right.$$

動摩擦力の向きによる

## 運動方程式

$$\pm m' g = \frac{dv}{dt} \quad \pm m' g = \frac{1}{2} \frac{d(rw)}{dt}$$

$$\begin{cases} v = V_0 \mp m' g t \\ r\omega = r\omega_0 \mp 2m' g t \end{cases}$$

$$t = \frac{|V_0 + r\omega_0|}{3m' g} \quad \text{の時刻に } v + r\omega = 0 \quad \text{となる}$$

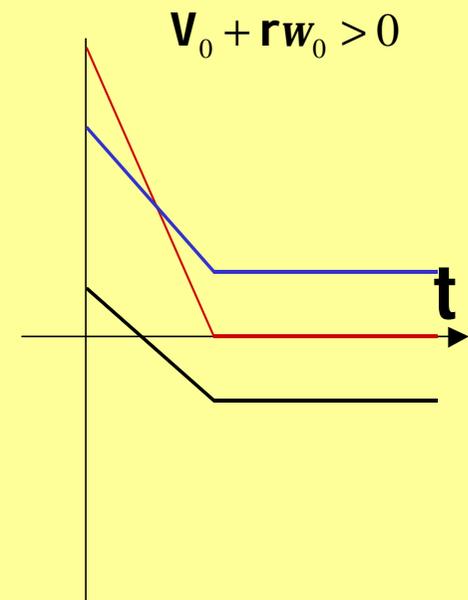
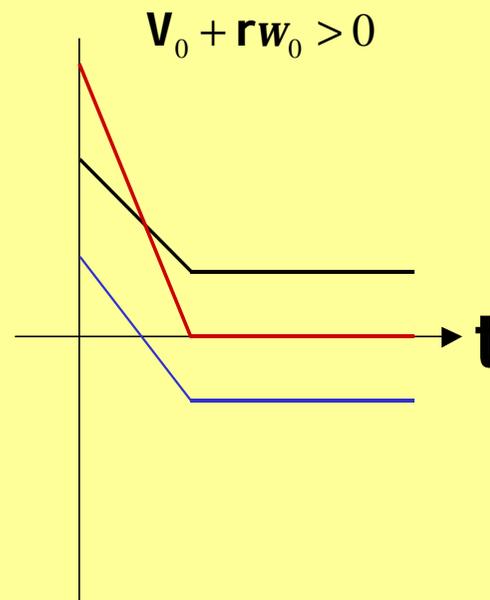
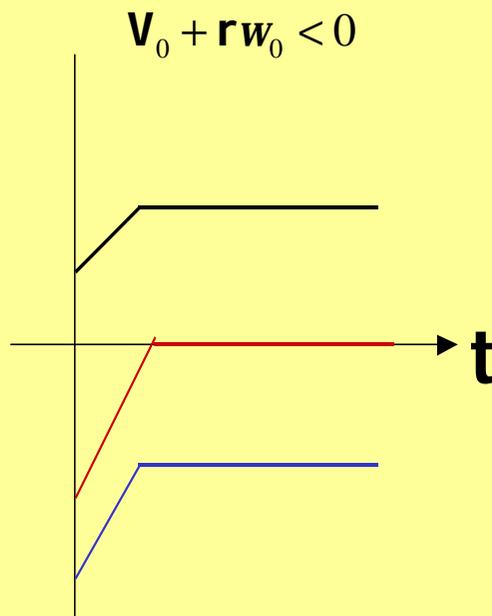
それ以降は一定速度で運動する。(ころがり摩擦は無視。)

そのときの速度

$$\mathbf{v} = \mathbf{V}_0 \mp \frac{1}{3} |\mathbf{V}_0 + \mathbf{r}\boldsymbol{\omega}_0|$$

初期条件により各種のケースがある

$v$     $rw$     $v + rw$



これが戻るピン  
ポン球のケース