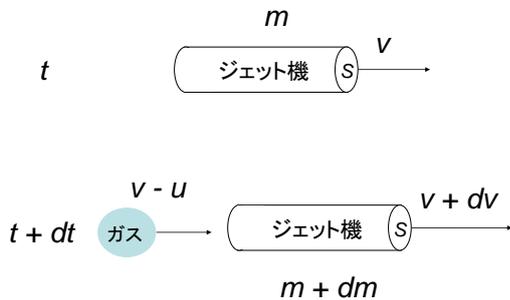


力学統論・試験問題 (科目コード 4333006) (180 点満点)

問題 1 (ジェット) (40点)

ロケットやジェットは、高速のガスを後方に噴出することにより推進力を得て進む。
 以下では、ジェット機の**進行方向を正**にとり、1次元的なジェット機の運動について考察する。
 ジェット機の質量を $m(t)$ 、位置を $x(t)$ 、速度を $v(t)$ とし、ジェット機から見て**相対速度** $-u(t)$ ($u>0$)のガスを噴射して進む場合を考える。($x(t)$ 等の (t) は適宜省略する。)
 このジェット機は、密度 ρ の**空気**を面積 S の吸引口から吸い込み、**燃料と共に**後方に相対速度 u で排出する。 ρ 、 S は時間に依らず一定とし、風は無いものとする。

- 1) 時刻 t から $t + dt$ までの微小時間に吸入された空気、噴射されたガス、及びジェット機に対する運動を考える。時刻 t でのジェット機の質量を m 、速度を v とし、時刻 $t + dt$ でのジェット機の質量を $m + dm$ 、速度を $v + dv$ とする。



- a) 時刻 t から $t + dt$ までに噴射された**ガス (空気+燃料)** の運動量 P_G を求めよ。
 b) 時刻 t でのジェット機の運動量 $P = mv$ と、時刻 $t + dt$ での**ジェット機とガスの全運動量** P' との差 $dP \equiv P' - P$ を**微小量の1次まで**の表式で表せ。簡単な導出過程 (途中の式) も書くこと。
- 2) 単位時間当たりの**燃料の消費量が一定**で $m(t) = \mu(T - t)$ (μ と T は正の定数) と書き表せ、かつ、噴出する**ガスの相対的な速さ** $u(t)$ が、 $u(t) = v(t) + w$ (w は正の定数) と書き表せる場合を考える。尚、この仮想的なジェット機は 燃料が大部分であり $t = T$ まで考えられるものとする。
- a) 空気抵抗などの外力が無視できる理想系の場合、初期条件を $v(0) = 0, x(0) = 0$ とし、速度 $v(t)$ と位置 $x(t)$ を求めよ。尚、 $\gamma \equiv \rho S w / \mu$ を用いると計算は幾分簡単化する。
 γ を用いた簡単化した表式で表せ。導出過程も書くこと。
 また、 $x(t)$ ($0 < t < T$) のグラフの概形を書け。
- b) 空気抵抗がジェット機の速度に比例し $F(t) = -k v(t)$ という場合を考える。
 ここで、 k は正の定数で、 $k > \mu + \rho S w$ とする。
 この場合、初期条件を $v(0) = 0$ とし、速度 $v(t)$ を求めよ。導出過程も書くこと。
 $v(T)$ を ρ, S, w, μ, k を用いて表せ。また、 $v(t)$ ($0 < t < T$) のグラフの概形を書け。

問題2 (ヨーヨーの力学) (30点)

半径 R , 質量 M で、**一様な円板**できているヨーヨーの**1次元的な上下運動**を考える。
 糸は、ヨーヨーの外縁に巻かれ、糸の太さや質量、空気抵抗などは無視できるものとする。
 糸の張力を T , 重力加速度を g として以下の問いに答えよ。
 尚、 x 座標は鉛直上方を正の向き、 ω は反時計まわりを正の向きとする。符号についても注意せよ。

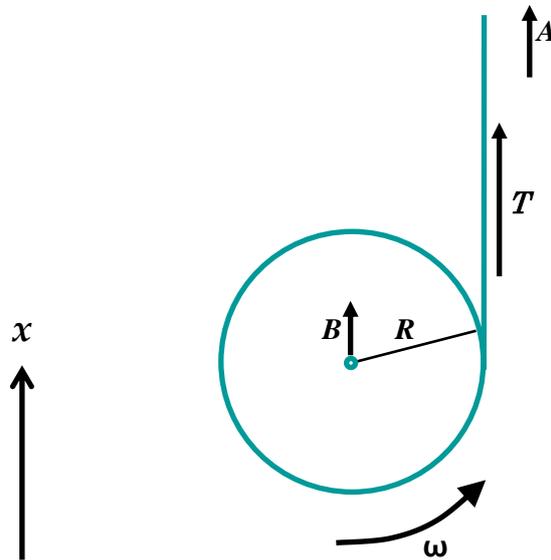
- 1) ヨーヨーの(通常回転の際の) **重心まわりの慣性モーメント I** を計算せよ。簡単な導出過程も書け。
- 2) ヨーヨーの重心の座標を $x(t)$ として、ヨーヨーの質量 M や糸の張力 T などを用いて、落下中(または上昇中)の**ヨーヨーの並進運動に対する運動方程式**を書け。(x 座標は上方が正の向き。)
- 3) ヨーヨーの重心まわりの角速度(反時計まわりを正とする)を $\omega(t)$ として、ヨーヨーの重心まわりの慣性モーメント I や糸の張力 T などを用いて、落下中(または上昇中)の**ヨーヨーに対する回転の運動方程式**を書け。また、この一様な円板の場合について $\dot{\omega}(t)$ を M, R, T で表せ。

I 糸の上端を固定してヨーヨーを静かに落下させた場合について以下の問いに答えよ。

- 4) ヨーヨーの**重心速度** $v(t) \equiv \frac{dx(t)}{dt}$ とヨーヨーの**重心まわりの角速度** $\omega(t)$ との関係を書け。
- 5) ヨーヨーに対する張力 T 消去し、落下中(または上昇中)のヨーヨーの**重心の加速度** $a(t) \equiv \frac{d^2x(t)}{dt^2}$ に対する簡単な表式を求めよ。簡単な導出過程も書け。また、張力 T に対する簡単な表式を求めよ。
- 6) 初期条件を $x(0)=0, v(0)=0$ として、**落下中のヨーヨーの重心座標 $x(t)$** に対する簡単な表式を求めよ。
- 7) 初期条件を $x(0)=0, v(0)=0$ として、**落下中のヨーヨーに対する、時刻 t での並進の運動エネルギー $T(t)$, 回転エネルギー $K(t)$, 位置エネルギー $V(t)$ ($x=0$ で $V=0$ とする)** を計算し、それらを簡単な表式で表せ。また、 $T(t) + K(t) + V(t)$ を計算せよ。

II 図の様に 糸の上端を引き上げる場合 について以下の問いに答えよ。

- 8) 落下中のヨーヨーに対して、糸を上方に引き上げて、ヨーヨーの中心を**一定の位置に止まらせた**い。そのために、糸の上端に加えるべき加速度 A を求めよ。
- 9) 落下中のヨーヨーに対して、糸を上方に引き上げて、ヨーヨーの中心を**加速度 $B (>0)$ で上昇させ**たい。そのために、糸の上端に加えるべき加速度 A を求めよ。



問題3 (Neilの放物線) [30点]

- 1) 原点 O' を中心に一定の角速度 ω で回転する回転系においては、**慣性力**として、(回転系での) 質点の位置のみに依存する**遠心力**と、(回転系での) 質点の速度に依存する**コリオリ力**が現れる。質量 m の質点に 静止系での力 \mathbf{F} が作用している場合、この回転系(原点 O')での質点の位置 \mathbf{r}' について

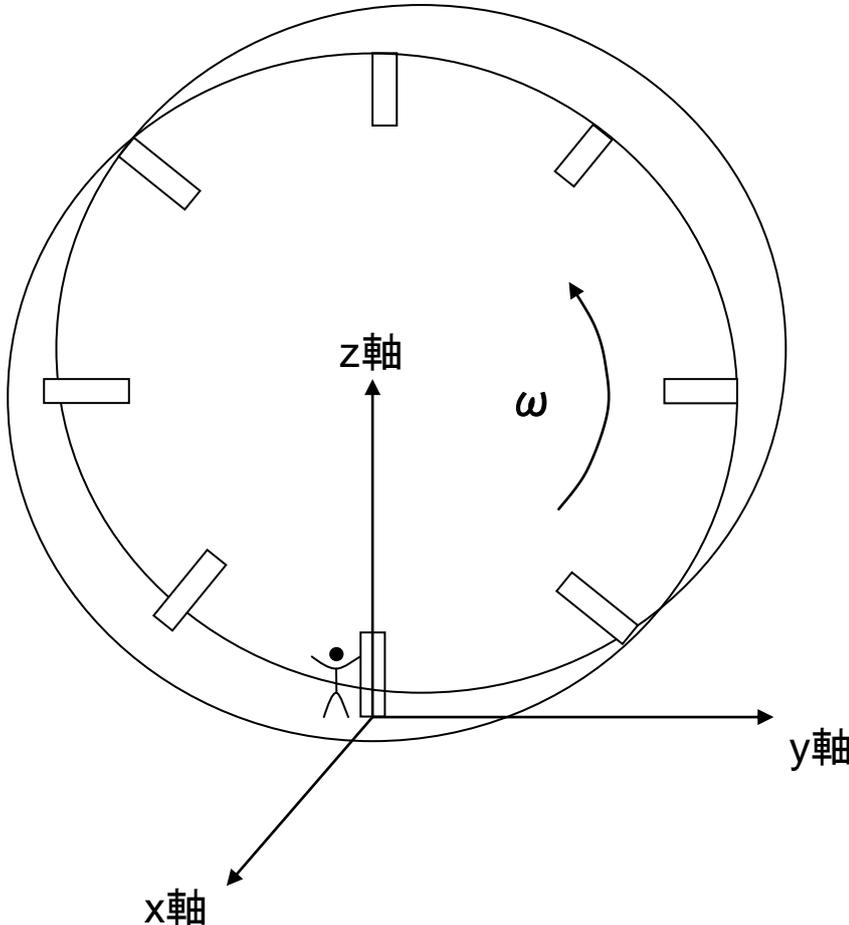
$$m \frac{d'^2 \mathbf{r}'}{dt^2} = \dots \quad \left(\frac{d'}{dt} : \text{回転系での時間微分} \right) \text{ という形での } \text{回転系における運動方程式} \text{ を書け。}$$

図の様に半径 $R=100 \text{ km}$ の円柱面状のスペース・コロニーが**一定の角速度** ω (ω は正の定数) で回転している場合を考える。図の様に 円柱面上に 回転系の座標の原点 O をとり、角速度ベクトル $\boldsymbol{\omega}$ の方向を x 軸、円柱面の回転方向を y 軸、円柱の中心への方向を z 軸とする。空気抵抗は無視して 以下の問いに答えよ。

- 2) 図の座標系では $\mathbf{R} = (0, 0, R)$ が回転の中心である。この回転座標系(原点 O)での質点の位置 $\mathbf{r} = \mathbf{R} + \mathbf{r}'$ に対する**運動方程式** (質量 m , 静止系での力 \mathbf{F} が作用している場合) を 1) の様に書け。
 3) 円柱面付近の人にとっては、遠心力の効果が 重力加速度と等価になる。この等価な加速度 g を、 ω, R を用いて表せ。
 4) 円柱面付近での遠心力の効果が $g = 10 \text{ m/sec}^2$ の重力加速度と等価になる様な角速度 ω と周期 T を計算せよ。

この回転座標系において、原点 O の上方、高さ h のビルの上 $(0, 0, h)$ から回転系での初速度 0 でおもりを落下させる。 $h \ll R$ とし、おもりが感じる**円柱面付近の遠心力による加速度は一定**と見なし g で表す。尚、おもりにかかる静止系での力は $\mathbf{F} = \mathbf{0}$ とする。

- 5) おもりの座標 $\mathbf{r} = (x, y, z)$ の各成分に対する回転系での運動方程式を書け。
 6) 落下速度が小さいときは、コリオリ力は近似的に無視できる。コリオリ力を無視した場合のおもりの軌道を $(x_0(t), y_0(t), z_0(t))$ で表す。 $x_0(t), y_0(t), z_0(t)$ を求めよ。
 7) $x(t) \doteq x_0(t), z(t) \doteq z_0(t)$ と近似して、6)の結果を5)の運動方程式に代入することにより $y(t)$ を求めよ。また、 $(y(t), z(t))$ で表される放物軌道を $y = f(z)$ の形で表せ。
 8) 4)の場合について、 $h = 500 \text{ m}$ として、落下地点での y 座標、即ち、7) での $f(z=0)$ を計算せよ。



問題 4 (固定軸まわりの回転) [40 点]

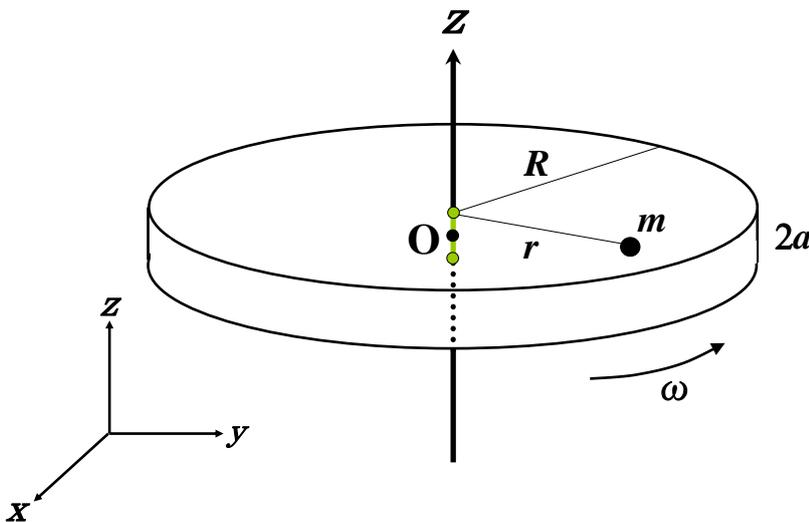
- 1) 剛体の角運動量ベクトル L と、剛体にかかる外力からのトルク N との間の一般的な関係式である剛体の回転に関する運動方程式を書け。
- 2) 剛体等に対する、角運動量 L_α ($\alpha=1,2,3$) と角速度ベクトル ω_β ($\beta=1,2,3$) と慣性モーメント・テンソル $I_{\alpha\beta}$ との間の一般的な関係式を書け。
- 3) 位置 \mathbf{r}_i , 質量 m_i ($i=1,2,\dots,N$) の質点系からなる剛体の慣性モーメント・テンソル $I_{\alpha\beta}$ ($\alpha, \beta=1,2,3$) に対する一般的な表式を書け。

半径 R , 高さ $2a$, 質量 M の一様な円柱が、その中心軸を固定軸として回転している。円柱の重心を原点 O として、固定軸を z 軸とする静止座標系のもとで、以下の問いに答えよ。

- 4) この円柱の慣性モーメント・テンソル $I_{\alpha\beta}$ ($\alpha, \beta=1,2,3$) を求めよ。簡単な導出過程も書くこと。

この円柱の上面の回転軸から距離 r の位置に、質量 m の質点を付着させ、一定の角速度 ω で回転させる。時刻の原点を適当に選び、質点の位置座標を $\mathbf{r} = (r \cos(\omega t), r \sin(\omega t), a)$ と表すことにする。

- 5) この座標系での、円柱面上の質点の慣性モーメント・テンソル $\Delta I_{\alpha\beta}(t)$ ($\alpha, \beta=1,2,3$) を求めよ。
- 6) この場合、角運動量ベクトル $L = (L_x, L_y, L_z)$ の方向は、角速度ベクトル $\omega = (0, 0, \omega)$ の方向と一致しない。角運動量ベクトル $L = (L_x, L_y, L_z)$ を計算し、 R, a, M, r, m, ω, t を用いて表せ。
- 7) 軸からの抗力モーメント $N = (N_x, N_y, N_z)$ を計算し、 R, a, M, r, m, ω, t を用いて表せ。
- 8) 軸の固定が甘い場合についての運動の安定性 (工学的には安全性) について簡潔に論じよ。特に、運動の安定性に影響を与えるのはどのパラメータで、どのような場合に危険かも論じよ。
- 9) L^2 および内積 $\omega \cdot L$ を計算せよ。また、この場合の $L, N, L^2, \omega \cdot L$ の時間依存性を簡潔に述べよ。



問題5 (地球の歳差運動) [40点] 以下の に適切な式、記号 または 語句 を書き込め。

地球をわずかに**扁平な回転楕円体の剛体**とみなし、その回転運動を **剛体系**を用いて考える。
 対称軸 (北極星の方) を 3 軸にとると、この場合の各直交軸は **慣性主軸**になる。

剛体慣性主軸系においては、慣性モーメント・テンソル $I_{\alpha\beta}$ の**非対角成分は 0**, **対角成分は 時間に依らない定数**であり、この場合、 $I_{11} = I_{22}$ I_{33} (大小関係) を満たす。地軸は 近似的に 3 軸に平行なので 角速度ベクトル $\omega = (\omega_1, \omega_2, \omega_3)$ は、 $|\omega_1|, |\omega_2|$ ω_3 (程度までわかる大小関係) を満たす。
 本設問では、剛体系での時間微分を、 $\dot{\omega}_\alpha$ などとドットで表すことにする。

1) まず、外力を無視した場合の、自由回転による地軸の歳差運動について考察する。

この場合、地球に対する**オイラーの運動方程式**は、

ω の成分 ω_α ($\alpha = 1, 2, 3$) と その時間微分 $\dot{\omega}_\alpha$, および、 $I_{11} (= I_{22}), I_{33}$ を用いて表すと、

ω_1 , ω_2 , ω_3

従って ω の成分のうち、 は時間に依らない定数であることがわかる。

$\Omega =$ (> 0) とおくと、 $\dot{\omega}_1 + \Omega \omega_2 = 0$, $\dot{\omega}_2 - \Omega \omega_1 = 0$

$\therefore \dot{\omega}_1 =$ ω_1 であり、初期条件として、 $\omega_1(t=0) = A$ (A は小さな量), $\dot{\omega}_1(t=0) = 0$ とすると、

$\omega_1 =$ また、 $\dot{\omega}_1 + \Omega \omega_2 = 0$ より、 $\omega_2 = -\dot{\omega}_1 / \Omega =$

即ち、 $\omega = (\omega_1, \omega_2, \omega_3) = ($, , $\omega_3)$ であり、**剛体系では、回転軸 (地軸) の方向**である

ω が、**3 軸 (対称軸) のまわりを、小さな角度だけ傾きつつ、角速度 Ω で回転**して見える。

この場合の、**自由回転による地軸の歳差運動の角速度**は、 $\Omega =$ であり、

周期 T は、 ω_3, I_{11}, I_{33} を用いて $T =$ と表せる。

例えば、 $I_{33} = 1.0025 I_{11}$ の場合、この自由回転による歳差運動の周期は 日となる。

2) これとは別に、**外力に起因**して、約 26000 年の周期で、**地軸の向きが大きく変化**し、

これも**歳差運動**と呼ばれる。これは、主として からの引力が、(扁平な回転楕円体である) 地球上の各地点で わずかに異なり、地球に**小さなトルク**が与えられることに起因している。

このトルクは、地軸を立てようとするが、地球の のために、外力とは な方向に、回転軸である地軸が移動し、その結果、地軸の向きはゆっくりと回転する。

これは、 現象の一種であり、1)とは異なり、地軸の向きは大きく変化する。

3) 次に 1) と 2) とともに異なる、 ω に比例する外力トルク $N = -k\omega$ の **減衰力が作用する場合**を考える。

この場合の**オイラーの運動方程式**を、 ω の成分 ω_α と その時間微分 $\dot{\omega}_\alpha$, $I_{11} (= I_{22}), I_{33}$ を用いて表すと、

ω_1 , ω_2 , ω_3

ω_3 については単独で解けて、初期条件を $\omega_3(t=0) = B$ すると $\omega_3(t) =$

ω_1 と ω_2 については、オイラー方程式を巧く処理すると、 $\omega_1 \dot{\omega}_1 + \omega_2 \dot{\omega}_2 =$ となり、

$\omega_1^2 + \omega_2^2$ に対する時間発展の方程式は となる。

初期条件として $t=0$ で $\omega_1^2 + \omega_2^2 = C$ とすると $\omega_1^2 + \omega_2^2 =$ と解ける。

それ故、 $(\omega_1^2 + \omega_2^2) / \omega_3^2 =$ となり、 $t \rightarrow \infty$ のとき $(\omega_1^2 + \omega_2^2) / \omega_3^2 \rightarrow$

従って、この外力トルクの減衰力の効果で、自転軸と対称軸とのなす角は 次第に 。