

全体	目次	前回	次回	略解
----	----	----	----	----

更新 Time-stamp: "2004/06/16 Wed 11:13 hig"

## quiz 略解 10

$\boldsymbol{v}(t) = v_1(t)\boldsymbol{i} + v_2(t)\boldsymbol{j} + v_3(t)\boldsymbol{k}$  とすると, 運動方程式は

$$3 \cdot \frac{dv_1}{dt}(t) = -12 \cos(2t) \quad (116)$$

$$3 \cdot \frac{dv_2}{dt}(t) = -6 \sin(2t) \quad (117)$$

$$3 \cdot \frac{dv_3}{dt}(t) = 0 \quad (118)$$

両辺積分して,

$$v_1(t) = -2 \sin 2t + D_1 \quad (119)$$

$$v_2(t) = \cos 2t + D_2 \quad (120)$$

$$v_3(t) = D_3 \quad (121)$$

初期条件より  $D_1 = D_2 = 0, D_3 = 1$ .

$$v_1(t) = -2 \sin 2t \quad (122)$$

$$v_2(t) = +\cos 2t \quad (123)$$

$$v_3(t) = 1 \quad (124)$$

速さの 2 乗が最大になる時刻を考える.

$$|\boldsymbol{v}(t)|^2 = 4 \sin^2 2t + \cos^2 2t + 1 = 4 - 3 \cos^2 2t + 1 \quad (125)$$

最小になるのは,  $t = \frac{n}{2}\pi$  ( $n$  整数) で, 最小値は,

$$|\boldsymbol{v}(\frac{n}{2}\pi)| = \sqrt{4 - 3 + 1} = \sqrt{2}$$

## 8. いろいろな運動

力  $F(t)$  のもとで運動する質量  $m$  の物体が運動するとき, 時刻  $t$  における位置ベクトル  $r(t)$  は, ニュートンの運動方程式 (109) つまり

$$m \frac{d^2 r}{dt^2}(t) = F(t) \quad (126)$$

から決まる. いろいろな  $F(t)$  のときに,  $r(t)$  がどうなるか見てみよう.

### 8.1 等速直線運動

力が働いていない, つまり,  $F(t) = 0$  の場合を考える. 運動方程式から

$$\begin{cases} m \frac{d^2 x}{dt^2}(t) = 0 \\ m \frac{d^2 y}{dt^2}(t) = 0 \\ m \frac{d^2 z}{dt^2}(t) = 0 \end{cases} \xrightarrow{\text{積分}} \begin{cases} \frac{dx}{dt}(t) = C_1 \\ \frac{dy}{dt}(t) = C_2 \\ \frac{dz}{dt}(t) = C_3 \end{cases} \xrightarrow{\text{積分}} \begin{cases} x(t) = C_1 t + D_1 \\ y(t) = C_2 t + D_2 \\ z(t) = C_3 t + D_3 \end{cases} \quad (127)$$

別の書き方では

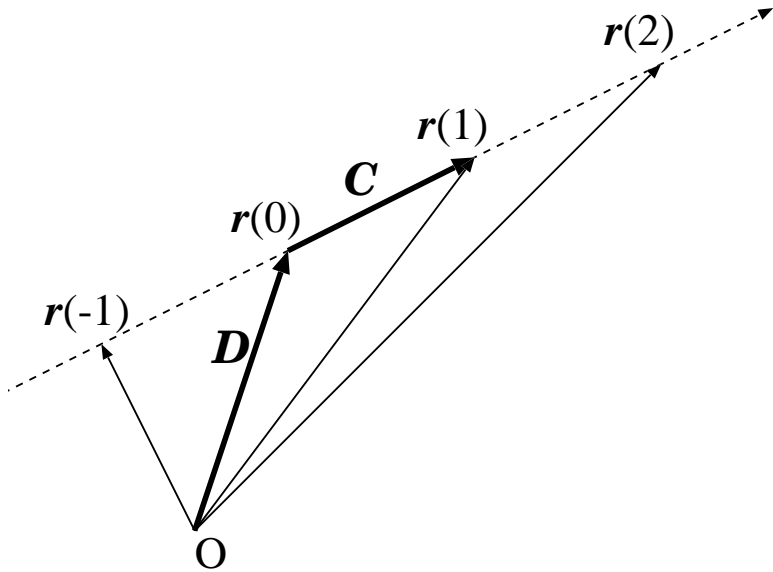
$$\mathbf{a}(t) = \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2}(t) = \mathbf{0}, \rightsquigarrow \mathbf{v}(t) = \frac{d\mathbf{r}}{dt}(t) = \mathbf{C}, \rightsquigarrow$$

68

(128)

ただし,  $\mathbf{C} = \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \\ C_3 \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{D} = \begin{pmatrix} D_1 \\ D_2 \\ D_3 \end{pmatrix}$  は積分定数.

これは **等速直線運動** → アニメ i/V/EZ アプリ



## 8.2 等加速度運動 (=放物運動)

力の向き, 大きさが時間  $t$  で変化しない (**時間に依存しない** ともいう),

つまり,  $F(t) = \mathbf{f} = \begin{pmatrix} F_1 \\ F_2 \\ F_3 \end{pmatrix}$  が定数の場合を考える. 運動方程式から,

$$\begin{aligned}
 m \frac{d^2 x}{dt^2}(t) &= F_1 & \frac{dx}{dt}(t) &= \frac{F_1}{m} t + C_1 & x(t) &= \frac{F_1}{2m} t^2 + C_1 t + D_1 \\
 m \frac{d^2 y}{dt^2}(t) &= F_2 & \rightsquigarrow \frac{dy}{dt}(t) &= \frac{F_2}{m} t + C_2 & \rightsquigarrow y(t) &= \frac{F_2}{2m} t^2 + C_2 t + D_2 \\
 m \frac{d^2 z}{dt^2}(t) &= F_3 & \frac{dz}{dt}(t) &= \frac{F_3}{m} t + C_3 & z(t) &= \frac{F_3}{2m} t^2 + C_3 t + D_3
 \end{aligned}
 \tag{129}$$

別の書き方では

$$\mathbf{a}(t) = \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2}(t) = \frac{1}{m} \mathbf{f}, \rightsquigarrow \mathbf{v}(t) = \frac{d\mathbf{r}}{dt}(t) = \frac{1}{m} \mathbf{f} t + \mathbf{C},
 \tag{130}$$

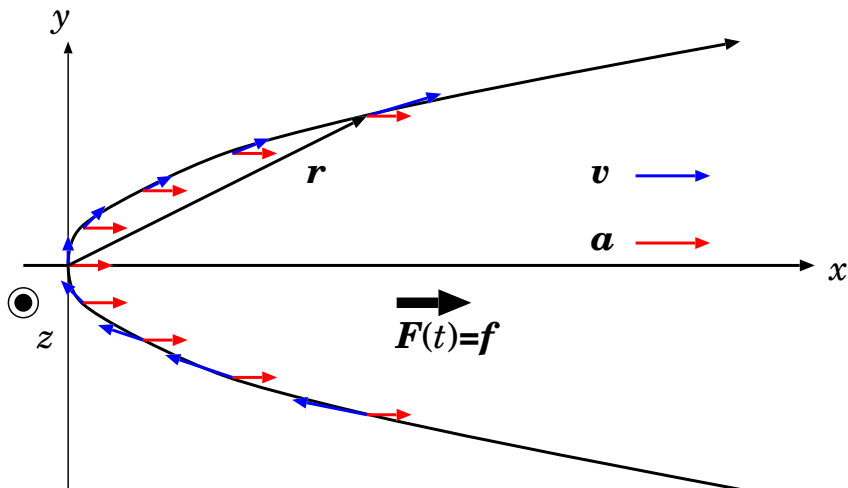
$\rightsquigarrow$  69

これは **等加速度運動** → アニメ i/V/EZ アプリ

簡単のために,  $f, C, D$  の各成分のうち,  $F_1, C_2$  以外が零である場合を考える.

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{F_1}{2m} t^2 \\ y(t) &= \quad \quad \quad + C_2 t \\ z(t) &= 0 \end{aligned} \quad (131)$$

軌跡の式は,  $t$  を消去して,  $z = 0$ ,  $x = \frac{F_1}{2m} \left( \frac{y}{C_2} \right)^2$ . つまり,  $xy$  平面上の放物線.



## 8.3 加速度ベクトルの描き方

70



## 8.4 速さ一定の運動

速度  $v(t)$  が,  $|v(t)| = \text{一定}$  であるとする. (等速運動) つまり, カーブも速さ (=速度の大きさ) 変えずに曲がる危ない運転. 速度の向きは変わってもいい. だから, ふつう 71 ではない.

→ アニメ i/V/EZ アプリ

$$|v(t)| = C \quad (\text{一定}) \Rightarrow v(t) \cdot v(t) = C^2 \quad (132)$$

次のページのやり方にしたがって両辺を  $t$  で微分して

$$0 = \frac{d}{dt}(v(t) \cdot v(t)) \quad (133)$$

72

速度ベクトルと加速度ベクトルは直交 (どっちかが零ベクトルかも)

## 8.5 内積, 外積, スカラー倍の微分

上では  $v(t) \cdot v(t)$  を微分したが, 一般に,  $\boxed{\text{ス}}$ カラー値関数  $f(t)$   $\boxed{\text{ベ}}$ クトル値関数  $\mathbf{A}(t), \mathbf{B}(t)$  に対して,

$$\frac{d}{dt} \boxed{\text{ベ}} = \frac{d}{dt} (f(t) \mathbf{A}(t)) = \frac{df}{dt}(t) \mathbf{A}(t) + f(t) \frac{d\mathbf{A}}{dt}(t) = \boxed{\text{ベ}} \quad (134)$$

$$\frac{d}{dt} \boxed{\text{ス}} = \frac{d}{dt} (\mathbf{A}(t) \cdot \mathbf{B}(t)) = \frac{d\mathbf{A}}{dt}(t) \cdot \mathbf{B}(t) + \mathbf{A}(t) \cdot \frac{d\mathbf{B}}{dt}(t) = \boxed{\text{ス}} \quad (135)$$

$$\frac{d}{dt} \boxed{\text{ベ}} = \frac{d}{dt} (\mathbf{A}(t) \times \mathbf{B}(t)) = \frac{d\mathbf{A}}{dt}(t) \times \mathbf{B}(t) + \mathbf{A}(t) \times \frac{d\mathbf{B}}{dt}(t) = \boxed{\text{ベ}} \quad (136)$$

つまり ‘普通のスカラー関数の場合の積の微分法’ (左だけ微分プラス右だけ微分) みたいな式が成立する.

証明

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} [f(t) \mathbf{A}(t)] &= \begin{pmatrix} \frac{d}{dt} [f(t) A_1(t)] \\ \frac{d}{dt} [f(t) A_2(t)] \\ \frac{d}{dt} [f(t) A_3(t)] \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{df}{dt}(t) A_1(t) + f(t) \frac{dA_1}{dt}(t) \\ \frac{df}{dt}(t) A_2(t) + f(t) \frac{dA_2}{dt}(t) \\ \frac{df}{dt}(t) A_3(t) + f(t) \frac{dA_3}{dt}(t) \end{pmatrix} \\ &= \frac{df}{dt}(t) \begin{pmatrix} A_1(t) \\ A_2(t) \\ A_3(t) \end{pmatrix} + f(t) \begin{pmatrix} \frac{dA_1}{dt}(t) \\ \frac{dA_2}{dt}(t) \\ \frac{dA_3}{dt}(t) \end{pmatrix} = \frac{df}{dt}(t) \mathbf{A}(t) + f(t) \frac{d\mathbf{A}}{dt}(t). \end{aligned}$$

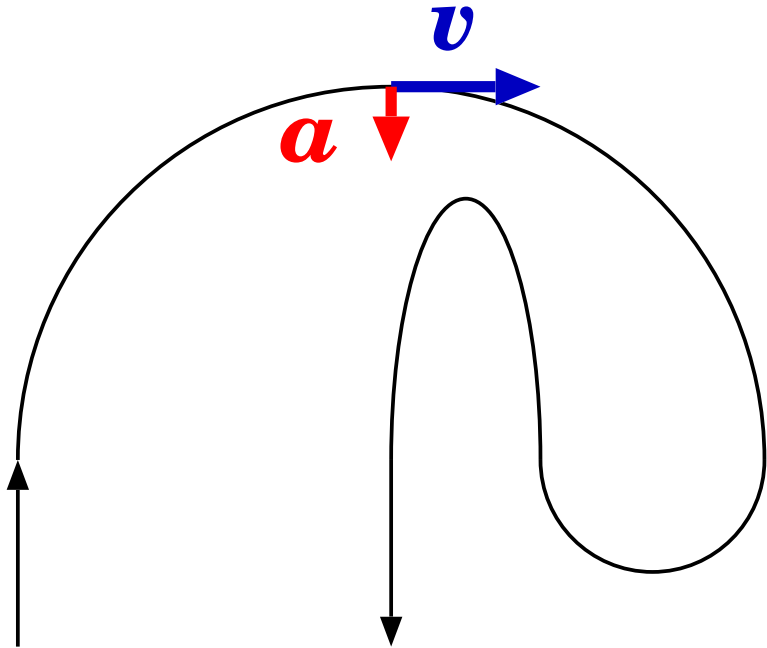
$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} [\mathbf{A}(t) \cdot \mathbf{B}(t)] &= \frac{d}{dt} [A_1(t) B_1(t) + A_2(t) B_2(t) + A_3(t) B_3(t)] \\ &= \frac{dA_1}{dt}(t) B_1(t) + A_1(t) \frac{dB_1}{dt}(t) \\ &\quad + \frac{dA_2}{dt}(t) B_2(t) + A_2(t) \frac{dB_2}{dt}(t) \\ &\quad + \frac{dA_3}{dt}(t) B_3(t) + A_3(t) \frac{dB_3}{dt}(t) \\ &= \frac{d\mathbf{A}}{dt}(t) \cdot \mathbf{B}(t) + \mathbf{A}(t) \cdot \frac{d\mathbf{B}}{dt}(t). \end{aligned}$$

## 例題 16

運動の軌跡が原点を中心とする円周 (の一部) であるとき, 位置ベクトルと速度ベクトルはいつでも直交することを示そう.

## quiz 11

曲線上を、物体が、矢印の向きで等速運動 (速さ一定の運動) している. 1点について、速度ベクトル  $v$ , 加速度ベクトル  $a$  が記してある. 他の点について、速度ベクトル, 加速度ベクトルを書き加えよう. (零ベクトルになっている点では,  $\bullet$  をうってね)



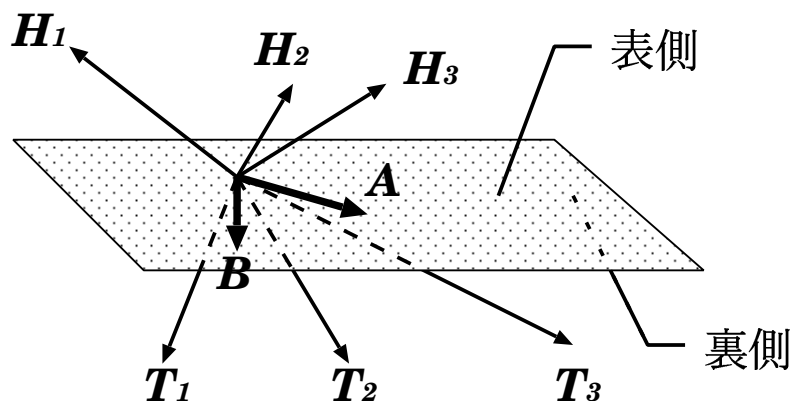
## quiz 12

$x, y, z$  軸の正の向きの基本ベクトルを  $i, j, k$  とする. ベクトル

$$A = i - j = \begin{pmatrix} +1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, B = i + 2j + k = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ とする.}$$

ベクトル  $A, B$  の両方がのっている平面は 1 つだけある (図では薄く塗られている. それは  $xy$  平面とは異なる). 下の図は, その平面を斜めから見たものである.

物体が平面の表裏どちら側にあるかについて, 位置ベクトルが  $H_1, H_2, H_3$  のようなものを表側, 位置ベクトルが  $T_1, T_2, T_3$  のようなものを裏側にあるということにする.



質量  $m = 1$  の物体が, 力  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$  のもとで運動している. また, この物体の運動は  $\frac{dr}{dt}(1) = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}, r(-1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  を満たす.

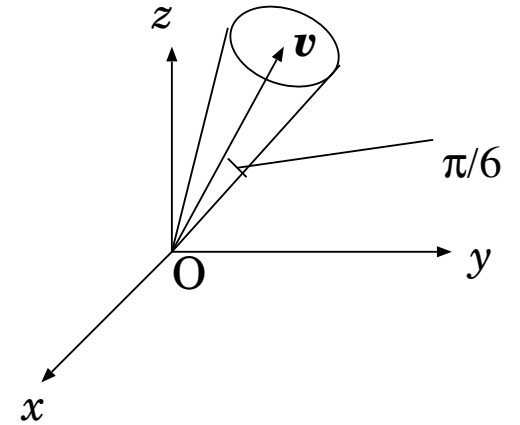
1. 物体の位置ベクトル  $r(t)$  を求めよう.

2. 物体が平面上にある時刻を求めよう.
3. 物体の位置ベクトルが裏側にある時間の長さを求めよう.

## quiz 13

原点にスポットライトがあり, ベクトル  $w = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$  方向に, 広がりの角  $\frac{\pi}{6}$  で円錐状に広がる光を発している.

つまり, 光の当たっている領域は, 原点を頂点とする, 無限に高い, 傾いた円錐であり, ベクトル  $w = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$  は円錐の中心軸に平行で, 頂点から底面に向かう向きである. (図の描き方は不正確です.) また, 円錐の軸と母線のなす角は  $\pi/6$  である.



質量  $m = 1$  の物体が  $r(t) = \begin{pmatrix} t \\ t \\ 6 \end{pmatrix}$  にしたがって運動している.

1. 物体の速度ベクトルと, 物体にはたらいている力を求めよう.
2. 物体の速度ベクトルと, 位置ベクトルとのなす角が  $\frac{1}{4}\pi$  である時刻を求めよう.
3. 物体に光が当たっている時間帯を求めよう.



すみませんスペース足りないでしょう.

75

アニメに対応する  $i/V/EZ$  アプリです.



[hig3.net](http://hig3.net)



$i$  アプリ



$V$  アプリ



$EZ$  アプリ

[全体](#)

[目次](#)

[前回](#)

[次回](#)

[略解](#)