

8.1

(1)a) $P = \rho y v$
 (ρy : 質量)

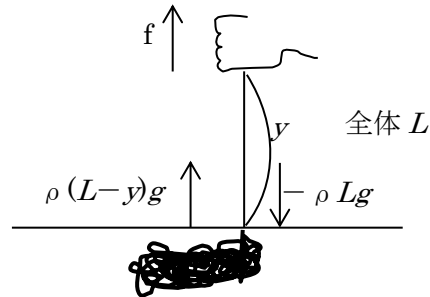
b) 重力: $-\rho L g$
 全体

抗力: $\rho (L-y) g$
 机の上の部分

引っ張る力: f

$$F = -\rho L g + \rho (L-y) g + f$$

$$= -\rho y g + f$$



c) $\frac{dP}{dt} = F$ より, $\frac{d}{dt}(\rho y v) = -\rho y g + f$

(2) (1)c) より,

$$f = \frac{d}{dt}(\rho y v) + \rho y g = \underline{\rho v_0^2 + \rho y g}$$

(3) (1)c) より,

$$\frac{d}{dt}(\rho y v) = f_0 - \rho y g$$

ここで $yv = y \frac{dy}{dt}$ を両辺にかけて,

$$\rho y v \frac{d}{dt}(y v) = f_0 y \frac{dy}{dt} - \rho g y^2 \frac{dy}{dt}$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{X^n}{n} \right) = X^{n-1} \frac{dX}{dt} \text{ より,}$$

$$\rho \frac{1}{2} \frac{d}{dt}(y v)^2 = \frac{f_0}{2} \frac{d}{dt} y^2 - \frac{\rho g}{3} \frac{d}{dt} y^3$$

$$\frac{\rho}{2} (y v)^2 = \frac{f_0}{2} y^2 - \frac{\rho g}{3} y^3 + C$$

$$v^2 = \frac{f_0}{\rho} - \frac{2}{3} g y$$

v は正だから, $v = \underline{\sqrt{\frac{f_0}{\rho} - \frac{2}{3} g y}}$

☆ $m \ddot{y} = F$ は,

質量 m が一定の時のみ使える.

$$\rightarrow \boxed{\frac{dP}{dt} = F}$$

(4) 手のした仕事： $W = \int_0^y f(y') dy'$

運動エネルギー： $\frac{1}{2} \rho y v^2$

位置エネルギー： $\frac{1}{2} \rho g y^2 \left(\frac{y}{2} \times \rho g y \right)$

→ 重心の高さ

(2) のとき

$$W_2 = \int_0^y (\rho v_0^2 + \rho g y') dy' = \rho v_0^2 y + \frac{\rho}{2} g y^2$$

$$E_2 = \frac{1}{2} \rho y v_0^2 + \frac{1}{2} \rho g y^2$$

$$W_2 - E_2 = \frac{1}{2} \rho v_0^2 y > 0$$

(3) のとき

$$W_3 = \int_0^y f_0 dy' = f_0 y$$

$$E_3 = \frac{1}{2} \rho y \left(\frac{f_0}{\rho} - \frac{2}{3} g y \right) + \frac{1}{2} \rho g y^2 = \frac{1}{2} f_0 y + \frac{1}{6} \rho g y^2$$

$$W_3 - E_3 = \frac{1}{2} f_0 y - \frac{1}{6} \rho g y^2$$

ここで v^2 に $\frac{\rho y}{2}$ をかけて変形すると, ($v^2 \geq 0$)

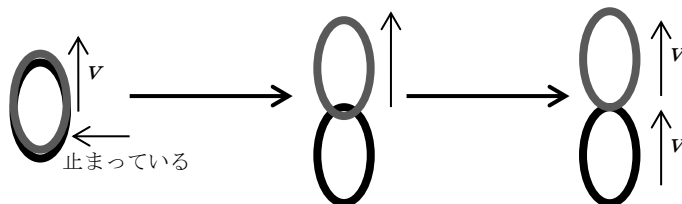
$$\frac{1}{2} f_0 y - \frac{1}{6} \rho g y^2 \geq \frac{1}{6} \rho g y^2$$

$$= W_3 - E_3$$

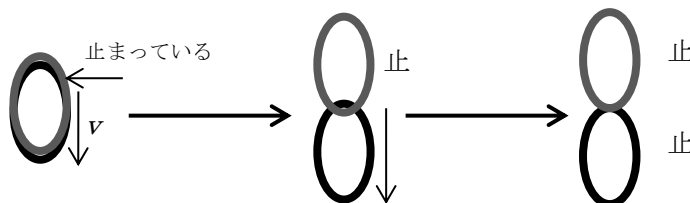
$$W_3 - E_3 \geq \frac{1}{6} \rho g y^2 > 0$$

※(2)(3)より, W の方が E よりも大きい.

← 止まっている状態から v の速さにするエネルギーを考えていないから.



v で動いている人から見ると,



$\int \frac{\rho dy}{2} v^2$ と考えれば合う!