

10.1

長さ L 、質量 M の棒の重心についての慣性モーメントは $I_G = \frac{M}{12} L^2$

回転の中心となる端点を通る軸についての慣性モーメントは、平行軸の定理より、

$$I = I_G + M \left(\frac{L}{2} \right)^2 = \frac{M}{3} L^2$$

$\theta = \frac{\pi}{2}$ のとき、 $\dot{\theta} = 0$ であるので、エネルギー保存則より

$$\frac{L}{2} Mg = \frac{I}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{L}{2} \sin \theta Mg$$

$$\rightarrow \text{U} \quad \rightarrow \text{K} \quad \rightarrow \text{U}$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{LMg}{I} (1 - \sin \theta) = \frac{3g}{L} (1 - \sin \theta)$$

$$\therefore \dot{\theta} = \sqrt{\frac{3g}{L} (1 - \sin \theta)}$$

10.2

この間は重心の運動と重心周りの回転とに分けて考える.

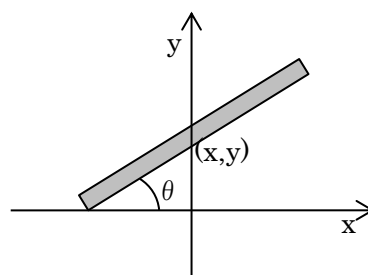
- ・ 水平方向に力は働かないので、

$$x = 0, \dot{x} = 0$$

重心の y 座標と角度 θ は

$$y = \frac{L}{2} \sin \theta$$

$$\text{従って,} \quad \dot{y} = \frac{L}{2} \cos \theta \cdot \dot{\theta}$$



$$\frac{L}{2} Mg = \frac{M}{2} \dot{y} + \frac{I_G}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{L}{2} \sin \theta \cdot Mg$$

$$\text{U} \quad \quad \text{K} \quad \quad \text{U}$$

$$\frac{M}{2} \cdot \frac{L^2}{4} \cos^2 \theta \cdot \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} \cdot \frac{M}{12} L^2 \dot{\theta}^2 + \frac{L}{2} \sin \theta \cdot Mg = \frac{L}{2} Mg$$

$$\dot{\theta}^2 = \frac{12g}{L} \cdot \frac{1 - \sin \theta}{3 \cos^2 \theta + 1}$$

$$\dot{\theta} = \sqrt{\frac{12g}{L} \cdot \frac{1 - \sin \theta}{3 \cos^2 \theta + 1}}$$

10.3

棒の重心が原点となるように軸を取る.

t 秒の時の原点は (X,Y) , 回転角を θ とする.

力が加わった後,

並進運動では, $M\dot{X} = 0$, $M\dot{Y} = \bar{F}$

y 軸方向に運動量が \bar{F} 増加

$t=0$ で, $(X,Y)=(0,0)$ だから,

$t>0$ での重心は, $X = 0$, $Y = \frac{\bar{F}}{M}t$

回転運動では, $I_G \dot{\theta} = \frac{L}{2} \bar{F}$

撃力により, 力積モーメントが $\frac{L}{2} \bar{F}$ 増加

$I_G = \frac{M}{12} L^2$ より代入して, $\dot{\theta} = \frac{6\bar{F}}{ML}$

よって, $\theta = \frac{6\bar{F}}{ML}t$

並進運動について,

$X = x$ では速度 $\frac{\bar{F}}{M} (= \dot{Y})$

回転運動について,

$$\frac{6\bar{F}}{ML} x \text{ (} v = \omega r \text{ から)} \leftarrow \begin{cases} \omega = \dot{\theta} = \frac{6\bar{F}}{ML} \\ r = x \end{cases}$$

以上より,

$$v(x) = \frac{\bar{F}}{M} + \frac{6\bar{F}}{ML} x$$

$v=0$ となるのは

$$x = -\frac{L}{6}$$

