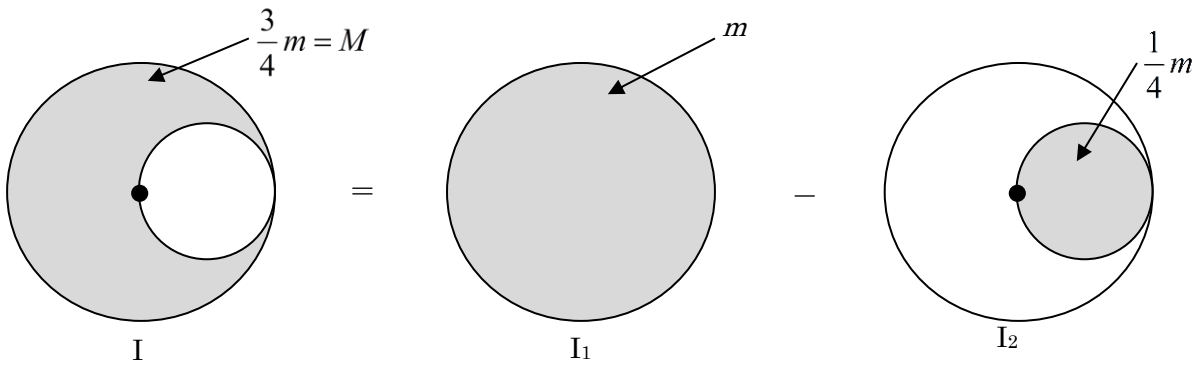


9.1



大きな円盤の慣性モーメントは、 $I_z = \frac{1}{2}Ma^2$ より、

$$I_1 = \frac{m}{2}a^2$$

小さな円盤の慣性モーメントは、平行軸の定理($I_z = I_G + Mh^2$)を用いて、

$$I_2 = \frac{1}{2} \frac{m}{4} \left(\frac{a}{2} \right)^2 + \frac{m}{4} \left(\frac{a}{2} \right)^2 = \frac{3}{32}ma^2$$

$$I = I_1 - I_2$$

$$= \frac{m}{2}a^2 - \frac{3}{32}ma^2$$

$$= \frac{13}{32}ma^2 = \frac{13}{24}Ma^2$$

9.2 剛体のつりあいの条件

①外力の合計が 0

②任意の軸まわりの力のモーメントが 0

①力のつりあい

水平方向： $-N \sin 30^\circ + T \sin \theta = 0 \cdots \textcircled{1}$

垂直方向： $N \cos 30^\circ + T \cos \theta - W = 0 \cdots \textcircled{2}$

②力のモーメントのつりあい

$lW \cos 60^\circ - 2lN \cos 30^\circ = 0 \cdots \textcircled{3}$

③より,

$$N = \frac{\cos 60^\circ}{2 \cos 30^\circ} W = \frac{1}{2\sqrt{3}} W$$

①は

$$T \sin \theta = N \sin 30^\circ - \frac{1}{2\sqrt{3}} W \frac{1}{2} = \frac{1}{4\sqrt{3}} W$$

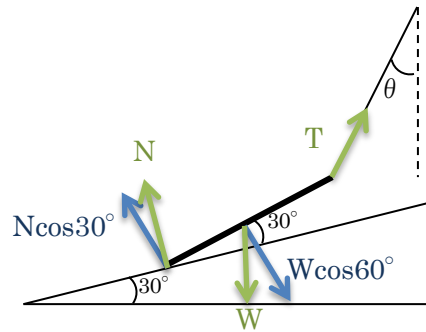
②より,

$$T \cos \theta = W - N \cos 30^\circ = \frac{3}{4} W$$

よって,

$$\tan \theta = \frac{1}{3\sqrt{3}} \quad \therefore \theta = 10.9^\circ$$

$$T = \sqrt{\left(\frac{W}{4\sqrt{3}}\right)^2 + \left(\frac{3}{4}W\right)^2} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{7}{3}} W$$



9.3

運動方程式は

$$I\ddot{\theta} = -Mgx \sin \theta$$

微小振動より近似すると

$$I\ddot{\theta} = -Mgx\theta$$

単振動だから, $\ddot{\theta} = -\omega^2 \theta$ $\omega = \frac{2\pi}{T}$

$$-I\omega^2 \theta = -Mgx\theta$$

$$\omega^2 = \frac{Mgx}{I}$$

周期は, $T = \frac{2\pi}{\omega} \rightarrow \frac{1}{\omega^2}$ を最小にする.

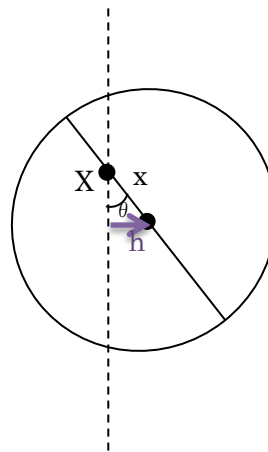
$$I = I_G + Mx^2 = \frac{2}{5}Ma^2 + Mx^2$$

$$\frac{1}{\omega^2} = \frac{I}{Mgx} = \frac{1}{g} \left(\frac{2}{5} \frac{a^2}{x} + x \right)$$

$$\frac{d}{dx} \left(\frac{1}{\omega^2} \right) = \frac{1}{g} \left(-\frac{2}{5} \frac{a^2}{x^2} + 1 \right)$$

$$\frac{d}{dx} \left(\frac{1}{\omega^2} \right) = 0 \text{ となるのは, } \frac{2}{5} \frac{a^2}{x^2} = 1$$

$$x = \sqrt{\frac{2}{5}}a$$



x	0	...	$\sqrt{\frac{2}{5}}a$...	$+\infty$
$\frac{d}{dx} \left(\frac{1}{\omega^2} \right)$		-	0	+	
$\frac{1}{\omega^2}$	∞	$\downarrow \rightarrow$	最小	$\uparrow \rightarrow$	∞