

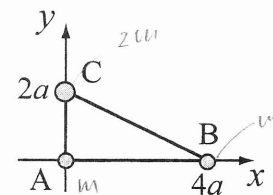
慶應義塾大学試験問題用紙 (日吉)

平成23年 1 月25日(火) 6 時限施行		学部	学科	年	組	試験時間	50 分	分
担当者名	齋藤幸夫, 江藤幹雄, 藪野浩司, 大橋洋士	学籍番号				採点欄	※	
科目名	物理学C	氏 名						

- 解答用紙に学籍番号、氏名を書くこと。特に学籍番号の数字は記入例に従って丁寧に記すこと。
- 結果を導く過程がわかるように解答すること。計算には問題用紙の裏を用いてよい。

問題 1. 右図のように、質量がそれぞれ $m, m, 2m$ の3つの質点 A, B, C が軽い棒でつながれて、 xy 平面上に置かれている。質点の座標は $A(0,0), B(4a,0), C(0,2a)$ である (a は正の定数)。

- (1) この質点系の重心 G の座標 (x_G, y_G) を求めなさい。
- (2) A を通り xy 平面に垂直な軸のまわりの、この質点系の慣性モーメント I_A を求めなさい。
- (3) 重心 G を通り xy 平面に垂直な軸のまわりの、この質点系の慣性モーメント I_G を求めなさい。

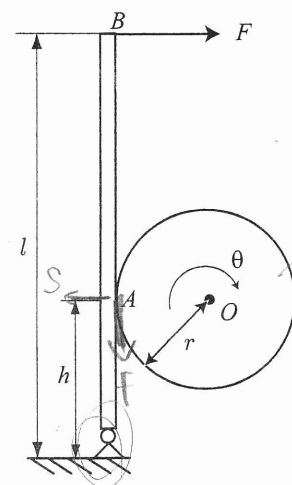


問題 2. 質量 m_1 と m_2 を持つ2つの質点が、ポテンシャル・エネルギー $U(x_1 - x_2)$ のもとで x 軸上を一次元的に運動している。ここで、 x_1 と x_2 はそれぞれの質点の位置座標である。

- (1) 2つの質点に対する運動方程式を書きなさい。
- (2) 重心の座標 X および相対座標 $x = x_1 - x_2$ に対する運動方程式を導きなさい。また、換算質量 μ を求めなさい。

問題 3. 右図のような、中心 O を通る固定軸の周りで回転する円板と、支点の周りに動く棒状ブレーキがある。ブレーキの全長は l で、ブレーキをかけると支点から長さ h の点 A で円板と接する。円板の半径を r 、質量を M 、固定軸周りの慣性モーメントを I 、接点に働く動摩擦力の動摩擦係数を μ' とし、以下の問いに答えなさい。ただし、重力は考えなくて良い。

- (1) 棒の端点 B に右向きに力 F を加える。棒のつり合いを考えると、接点 A で円板が棒を押す力 u 、棒に垂直な力の大きさ S を求めなさい。
- (2) 接点 A で円板に加わる動摩擦力の大きさ f とその向きを求めなさい。
- (3) 円板の回転軸に関する動摩擦 f のモーメント (トルク) の大きさ N を求めなさい。
- (4) (3) で得られた力のモーメントの向きに注意しながら、円板の回転角 θ に対する運動方程式を書きなさい。
- (5) 角速度 ω_0 で回転していた円板に、時刻 $t = 0$ から一定の力 F でブレーキをかけ続ける。時刻 t での角速度 ω を求めなさい。
- (6) 力 F をかけ始めてから回転が止まるまでの時間 T と、それまでに回転した角度を求めなさい。



問題 4. 質量 m の質点が力 F を受けて運動している。

- (1) 質点の位置が \mathbf{r} 、速度が $\dot{\mathbf{r}}$ のとき、角運動量 \mathbf{L} を記しなさい。
- (2) 力 F が中心力するとき、角運動量 \mathbf{L} が保存することを示しなさい。
- (3) 力が $\mathbf{F} = -\frac{A}{r^3}\mathbf{r}$ と書かれるとき、 $\mathbf{K} = \dot{\mathbf{r}} \times \mathbf{L} - \frac{A}{r}\mathbf{r}$ が保存されることを示しなさい。ただし、ベクトル三重積の公式 $\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{C}) = (\mathbf{A} \cdot \mathbf{C})\mathbf{B} - (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})\mathbf{C}$ を用いて良い。

Handwritten notes and calculations for Problem 4:

$$\dot{\mathbf{L}} = -\frac{A}{r^3}\mathbf{r} \times \mathbf{r} = 0$$

$$\mathbf{K} = \dot{\mathbf{r}} \times \mathbf{L} + \mathbf{L} \times \dot{\mathbf{r}} = \dot{\mathbf{r}} \times (\mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}}) + (\mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}}) \times \dot{\mathbf{r}}$$

$$= (\dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}})\mathbf{r} - (\dot{\mathbf{r}} \cdot \mathbf{r})\dot{\mathbf{r}} + (\dot{\mathbf{r}} \cdot \mathbf{r})\dot{\mathbf{r}} - (\dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}})\mathbf{r} = 0$$