東大物理工学科 2016

21B00817 鈴木泰雅, [1]
suzuki.t.ec@m.titech.ac.jp

第一問

[1.1]

運動方程式より

$$0 = kv_0t_0 - \mu mg, \quad t_0 = \frac{\mu mg}{kv_0} \tag{1}$$

である.

[1.2]

物体 B が右方向に動くという仮説を立てる. ($\dot{x}_B >$) ここで運動方程式は

$$m\ddot{x}_B = k(v_0(t+t_0) - x_B) - \frac{2}{3}\mu mg - kx_B \tag{2}$$

となる.

[1.3]

$$m\ddot{x}_B = -2k\left(x_B - \frac{v_0(t+t_0)}{2} + \frac{\mu mg}{3k}\right) \tag{3}$$

であり,

$$X_B = x_B - \frac{v_0(t+t_0)}{2} + \frac{\mu mg}{3k} = x_B - \frac{v_0t}{2} - \frac{\mu mg}{6k} \tag{4}$$

とすると

$$m\ddot{X}_B = -2kX_B, \quad X_B = A\cos\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t\right) + B\sin\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t\right) \tag{5}$$

であり,

$$X_B(0) = 0 - \frac{v_0t_0}{2} + \frac{\mu mg}{3k} = -\frac{\mu mg}{6k} \tag{6}$$

$$\dot{X}_B(0) = 0 - \frac{v_0}{2} = -\frac{v_0}{2} \tag{7}$$

であるため,

$$X_B = -\frac{\mu mg}{6k}\cos\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t\right) - \frac{v_0}{2}\sqrt{\frac{m}{2k}}\sin\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t\right) \tag{8}$$

$$\therefore x_B = \frac{v_0}{2}\left(t - \sqrt{\frac{m}{2k}}\sin\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t\right)\right) + \frac{\mu mg}{6k}\left(1 - \cos\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t\right)\right) \tag{9}$$

である.

[1.4]

$$\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0 \ll 1 \tag{10}$$

であるため，

$$\sin\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right) \approx \sqrt{\frac{2k}{m}}t_0 + \mathcal{O}\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right)^3, \quad \cos\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right) \approx 1 - \frac{1}{2}\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right)^2 + \mathcal{O}\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right)^4 \tag{11}$$

よって二次までの近似をすると

$$x_B(t=t_0) = \frac{v_0}{2}\left(t_0 - \sqrt{\frac{m}{2k}}\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right) + \frac{\mu mg}{6k}\left(1 - 1 + \frac{1}{2}\left(\sqrt{\frac{2k}{m}}t_0\right)^2\right) = \frac{t_0^3 k v_0}{6m} \tag{12}$$

となり，これは物体 A が静止するために

$$k\frac{t_0^3 k v_0}{6m} < \mu mg = t_0 k v_0, \quad \therefore \frac{t_0^2}{6m}k < 1 \tag{13}$$

であることを示せばよい．解けない？？

[2.1]

ラグランジュ方程式を解く．ラグランジアンは

$$\begin{aligned}
L =& \frac{1}{2}m\left[\dot{q}_A^2 + \dot{q}_B^2 + \dot{q}_C^2\right] \\
&-k_1 l^2\left[-\frac{1}{2}\left(\frac{l+q_C}{l}\right)^2 - \frac{1}{2}\left(\frac{q_B}{l}\right)^2 - \frac{1}{2}\left(\frac{-l+q_A}{l}\right)^2 + \frac{1}{4}\left(\frac{l+q_C}{l}\right)^4 + \frac{1}{4}\left(\frac{q_B}{l}\right)^4 + \frac{1}{4}\left(\frac{-l+q_A}{l}\right)^4\right] \\
&-\frac{1}{2}k_0\left[(q_C - q_B)^2 + (q_B - q_A)^2\right]
\end{aligned}$$

であるためそれぞれの方程式は一次の形まで書くと

$$\begin{aligned}
m\ddot{q}_A =& -k_1 l^2\left[-\left(\frac{-l+q_A}{l}\right)\frac{1}{l} + \left(\frac{-l+q_A}{l}\right)^3\frac{1}{l}\right] + k_0(q_B - q_A) \\
\approx& -k_1 l^2\left[\frac{1}{l} + \frac{2q_A}{l^2}\right] + k_0\left(q_B - q_A\right) \\
m\ddot{q}_B =& -k_1 l^2\left[-\left(\frac{q_B}{l}\right)\frac{1}{l} + \left(\frac{q_B}{l}\right)^3\frac{1}{l}\right] - k_0\left\{-(q_C - q_B) + (q_B - q_A)\right\} \\
\approx& k_1 q_B - 2k_0 q_B + k_0 q_C + k_0 q_A \\
m\ddot{q}_C \approx& -k_1 l^2\left[\frac{1}{l} + \frac{2q_C}{l}\right] - k_0(q_C - q_B)
\end{aligned}$$

である．よってこられを行列で表現すると

$$m\begin{bmatrix}\ddot{q}_A \\ \ddot{q}_B \\ \ddot{q}_C\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}-2k_1 - k_0 & k_0 & 0 \\ k_0 & k_1 - 2k_0 & k_0 \\ 0 & k_0 & -2k_1 - k_0\end{bmatrix}\begin{bmatrix}q_A \\ q_B \\ q_C\end{bmatrix} + \begin{bmatrix}-k_1 l \\ 0 \\ k_1 l\end{bmatrix} \tag{14}$$

となる．ここで，一般的に

$$m\ddot{\boldsymbol{q}} = A\boldsymbol{q} + B \tag{15}$$

があり対角化して

$$\boldsymbol{q}' = U\boldsymbol{q} \tag{16}$$

とすると

$$m\ddot{\boldsymbol{q}}' = U^{-1}AU\boldsymbol{q}' + U^{-1}BU \tag{17}$$

であり，例えば一つの成分を取り出して

$$m\ddot{q}_i' = aq_i' + b = a\left(q_i' + \frac{b}{a}\right) \tag{18}$$

であり，この基準振動 ω が満たす方程式は

$$-\omega^2 = \frac{a}{m} \tag{19}$$

となるためこれは b に依存しない．よって，行列 A のみの対角化をすればよい．よって，この行列の固有方程式は

$$\begin{aligned}\det\begin{bmatrix}-2k_1-k_0-\lambda & k_0 & 0\\ k_0 & k_1-2k_0-\lambda & k_0\\ 0 & k_0 & -2k_1-k_0-\lambda\end{bmatrix} &= (-2k_1-k_0-\lambda)\left(\lambda^2+(k_1+3k_0)\lambda+3k_0k_1-2k_1^2\right)\\ &= 0\end{aligned}$$

であるため固有値は

$$\lambda = -2k_1-k_0, \frac{1}{2}\left[-(k_1+3k_0)\pm\sqrt{9k_1^2-6k_1k_2+9k_0^2}\right] \tag{20}$$

である．よって固有振動数はこれに $1/m$ 倍して -1 をかけて平方したものであるため

$$\omega = \sqrt{\frac{2k_1+k_0}{m}}, \sqrt{\frac{1}{2m}\left(k_1+3k_0\mp\sqrt{9k_1^2-6k_1k_2+9k_0^2}\right)} \tag{21}$$

である．

[2.2]

不安定な解はこの固有振動が虚数数の時であり，時刻に対して指数関数的に増大する．

$$9k_1^2-6k_1k_2+9k_0^2 = 9k_0^2\left[\left(\frac{k_1}{k_0}\right)^2-\frac{2}{3}\left(\frac{k_1}{k_0}\right)+1\right] \tag{22}$$

は任意の k_1/k_0 で正の値であるが，

$$k_1+3k_0-\sqrt{9k_1^2-6k_1k_2+9k_0^2} < 0 \tag{23}$$

の時この固有振動は不安定になる．よって，

$$9k_1^2-6k_1k_2+9k_0^2 > (k_1+3k_0)^2, \quad \therefore 4\left(\frac{k_1}{k_0}\right)^2-6\left(\frac{k_1}{k_0}\right)+1>0 \tag{24}$$

である．これは

$$0<\frac{k_1}{k_0}<3-\sqrt{5}, \text{または} \quad \frac{k_1}{k_0}>3+\sqrt{5} \tag{25}$$

よって，k_C の値は

$$k_C = (3+\sqrt{5})k_0 \tag{26}$$