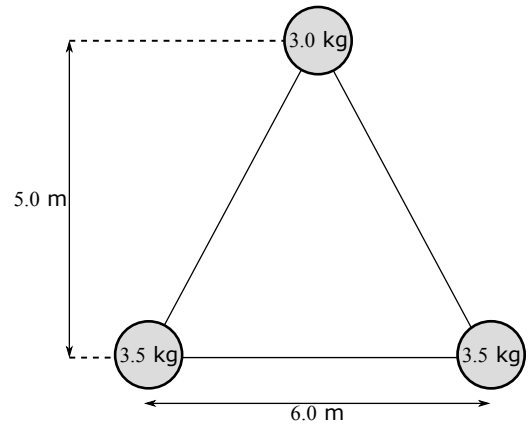
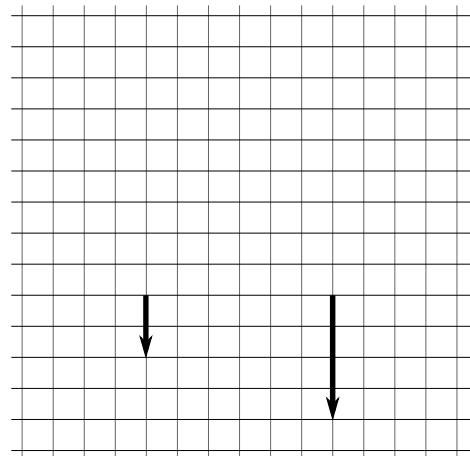


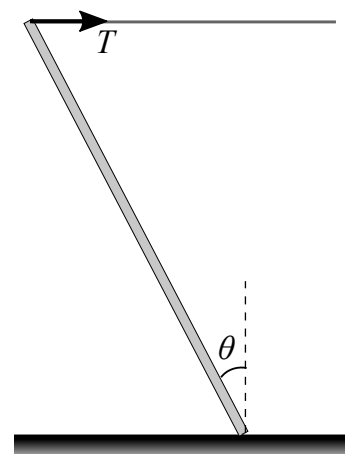
中間試験 1 底辺が 6.0 m、高さが 5.0 m の二等辺三角形の頂点に、図のように質点が配置されている。この質点系の質量中心の位置を求めよ。座標軸は各自で設定し、回答中に明記すること。



中間試験 2 作用線が互いに平行な 2 つの力を 1 つの力に合成する方法を、図を用いて説明せよ。

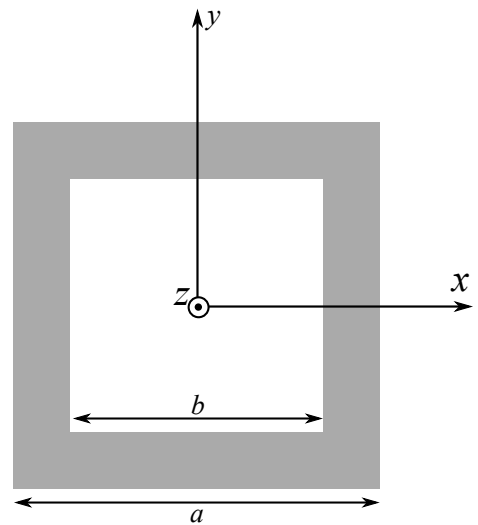


中間試験 3 質量 M の一様な棒が、糸で水平方向に引っ張られることで、鉛直方向から角 θ 傾いて静止している。糸の張力 T を求めよ。ただし、重力加速度は g とせよ。



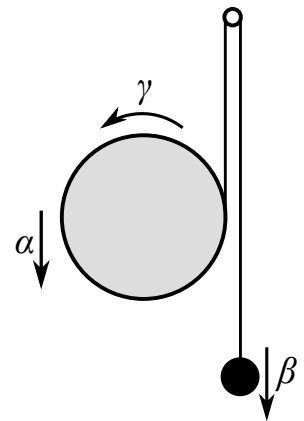
中間試験 4 3.0 kg の剛体について、質量中心を通る軸 A のまわりの慣性モーメントを測定したら $8.0 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$ であった。軸 A と平行で水平方向に 2.0 m 離れた軸 B を回転中心として、 $5.0 \text{ N}\cdot\text{m}$ の力のモーメントが加わる。このとき、時刻 t での軸 B のまわりの角速度を求めよ。ただし、初期角速度を -3 rad/s とする。

中間試験 5 辺の長さが a の一様な正方形板がある。この板の中心部分を、辺の長さが b の正方形でくり抜くことで、幅が $(a - b)/2$ の枠型の物体を作製した (図)。この物体の質量が M であるとき、質量中心を通り面に垂直な軸 (z 軸) についての慣性モーメントを求めよ。ただし、質量 m 、辺の長さが h である正方形板について、質量中心を通り板面に垂直な軸のまわりの慣性モーメントは $\frac{mh^2}{6}$ である。



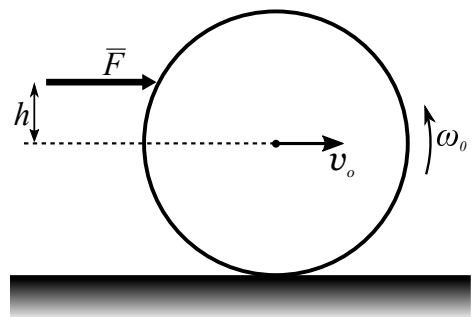
中間試験 6 円板 (質量 M , 半径 a) のまわりに質量の無視できる糸を巻きつけ、糸のほどけた部分を釘にかけ、端に質点 (質量 m) をつるす (図)。この釘は水平に打ち込まれて固定されており、糸との摩擦力は無視できる。円板の質量中心の加速度を α 、円板の角加速度を γ 、質点の加速度を β 、糸の張力を T として、次の問いに答えよ。ただし、円板の質量中心を通り板面に垂直な軸のまわりの慣性モーメントは $I_M = \frac{1}{2}a^2M$ である。また、重力加速度を g とし、角速度と角加速度は図に示されている向きを正の方向とせよ。

- (1) 円板の並進運動と回転運動について、それぞれの運動方程式を記せ。
- (2) α , β , γ , a の間に成り立つ関係式を記せ。
- (3) $\beta = \frac{3m - M}{3m + M}g$ を示せ。
- (4) 円板と質点の加速度が等しくなるための条件を求めよ。また、そのときの加速度を求めよ。



中間試験 7 あらい水平床に球（質量 M ，半径 a ）が静止している。この球を，中心を通る鉛直面内で床からの高さが $a + h$ の場所を力積 \bar{F} の撃力で水平に突く。球の運動に関して次の問いに答えよ。ただし，球の質量中心を通る軸のまわりの慣性モーメントは $I_M = \frac{2}{5}a^2M$ である。また，球と床の間の動摩擦係数を μ' ，重力加速度を g とし，速度と角速度は図に示されている向きを正の方向とせよ。

- (1) 突いた直後の球の質量中心の速度を v_0 とする。 v_0 を， M ， \bar{F} を用いて表せ。
- (2) 突いた直後の球の質量中心まわりの角速度を ω_0 とする。 ω_0 を， a ， h ， M ， \bar{F} を用いて表せ。
- (3) 突いた瞬間から球がすべらずに転がるような高さを H とする。 H を a を用いて表せ。
- (4) $0 < h < H$ の高さを突くと，球はすべりながら転がり，動摩擦力が進行方向と逆向きにはたらく。突いてから時間 t 後の球の速度 $v(t)$ と，質量中心まわりの角速度 $\omega(t)$ を求めよ。それぞれ， μ' ， ω_0 ， a ， g ， t ， v_0 のいずれかを用いて表すこと。
- (5) 前問におけるすべりの速度は $v(t) + a\omega(t)$ で表される。このことを踏まえて，すべりがなくなるまでの時間を， μ' ， a ， \bar{F} ， g ， h ， M を用いて表せ。



中間試験 1 底辺が 6.0 m、高さが 5.0 m の二等辺三角形の頂点に、図のように質点が配置されている。この質点系の質量中心の位置を求めよ。座標軸は各自で設定し、回答中に明記すること。

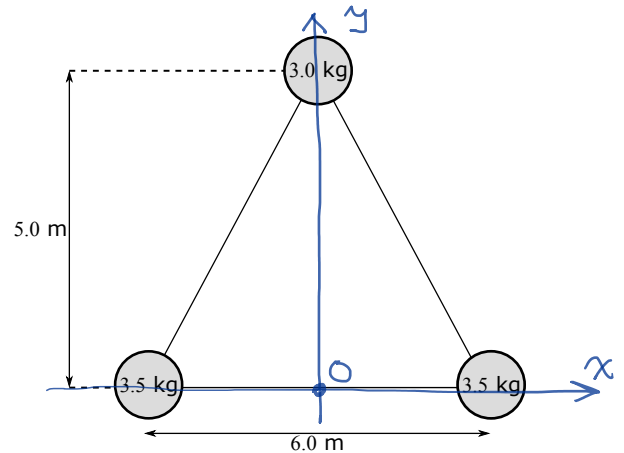
右図のように座標軸を定める。

$$x_M = \frac{-3.0 \times 3.5 + 0 \times 3.0 + 3.0 \times 3.5}{3.5 + 3.0 + 3.5} = 0$$

$$y_M = \frac{0 \times 3.5 + 0 \times 3.5 + 5.0 \times 3.0}{3.5 + 3.5 + 3.0} = 1.5$$

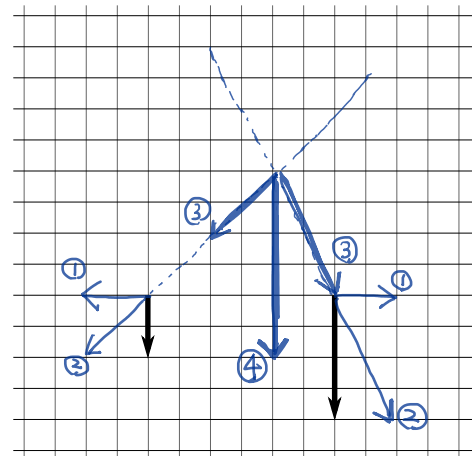
⊙ (0 m, 1.5 m) //

* 座標軸の取り方で答は変わる。



中間試験 2 作用線が互いに平行な 2 つの力を 1 つの力に合成する方法を、図を用いて説明せよ。

- ① 仮想的な力の組(合カ0)を考える。
- ② 元の力と仮想的な力との合カを考える。
- ③ ②で得られた合カのそれぞれの作用線の交点に力を移動する
(作用線の定理により動かせる)
- ④ ③の力の合カが元の平行な2つの力の合カとなる



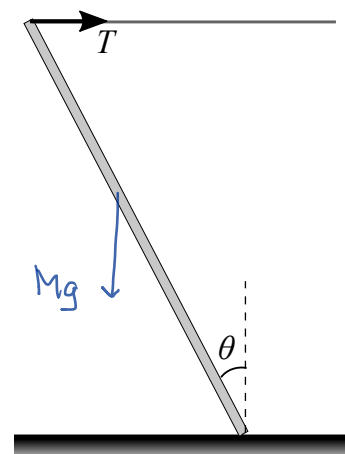
中間試験 3 質量 M の一様な棒が、糸で水平方向に引っ張られることで、鉛直方向から角 θ 傾いて静止している。糸の張力 T を求めよ。ただし、重力加速度は g とせよ。

棒は回転していないので、力のモーメントのつりあひより

$$\frac{1}{2} L Mg \sin\theta - LT \cos\theta = 0$$

(L は棒の長さ)

⊙ $T = \frac{1}{2} Mg \cos\theta$ //



中間試験 4 3.0 kg の剛体について、質量中心を通る軸 A のまわりの慣性モーメントを測定したら $8.0 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$ であった。軸 A と平行で水平方向に 2.0 m 離れた軸 B を回転中心として、 $5.0 \text{ N}\cdot\text{m}$ の力のモーメントが加わる。このとき、時刻 t での軸 B のまわりの角速度を求めよ。ただし、初期角速度を -3 rad/s とする。

平行軸の定理より $I_B = I_A + Mh^2 = 8.0 + 3.0 \times 2.0^2 = 20.0 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$.

よって $\frac{d\omega}{dt} = \frac{5.0}{20.0} = 0.25$. $\odot \quad \omega = \underline{\underline{0.25t - 3}} \text{ [rad/s]}$

中間試験 5 辺の長さが a の一様な正方形板がある。この板の中心部分を、辺の長さが b の正方形でくり抜くことで、幅が $(a-b)/2$ の枠型の物体を作製した (図)。この物体の質量が M であるとき、質量中心を通り面に垂直な軸 (z 軸) についての慣性モーメントを求めよ。ただし、質量 m 、辺の長さが h である正方形板について、質量中心を通り板面に垂直な軸のまわりの慣性モーメントは $\frac{mh^2}{6}$ である。

面密度 $\sigma = \frac{M}{a^2 - b^2}$.

辺が a の正方形の、中心まわりの慣性モーメントは

$$I_a = \frac{1}{6} M_a a^2 = \frac{1}{6} \frac{a^2}{a^2 - b^2} M a^2.$$

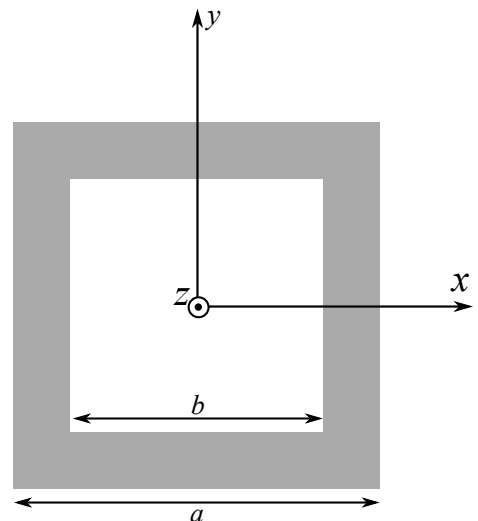
(ここで $\sigma = \frac{M_a}{a^2} = \frac{M}{a^2 - b^2}$ を用いた)

同様に、辺が b の正方形については

$$I_b = \frac{1}{6} \frac{b^2}{a^2 - b^2} M b^2.$$

よって求める慣性モーメントは

$$I = I_a - I_b = \frac{1}{6} \frac{a^4 - b^4}{a^2 - b^2} M = \underline{\underline{\frac{1}{6} (a^2 + b^2) M}}$$



中間試験 6 円板 (質量 M , 半径 a) のまわりに質量の無視できる糸を巻きつけ、糸のほどけた部分を釘にかけ、端に質点 (質量 m) をつるす (図)。この釘は水平に打ち込まれて固定されており、糸との摩擦力は無視できる。円板の質量中心の加速度を α 、円板の角加速度を γ 、質点の加速度を β 、糸の張力を T とし、次の問いに答えよ。ただし、円板の質量中心を通り板面に垂直な軸のまわりの慣性モーメントは $I_M = \frac{1}{2}a^2M$ である。また、重力加速度を g とし、角速度と角加速度は図に示されている向きを正の方向とせよ。

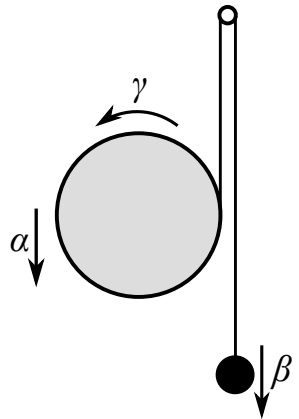
- (1) 円板の並進運動と回転運動について、それぞれの運動方程式を記せ。
- (2) α , β , γ , a の間に成り立つ関係式を記せ。
- (3) $\beta = \frac{3m - M}{3m + M}g$ を示せ。
- (4) 円板と質点の加速度が等しくなるための条件を求めよ。また、そのときの加速度を求めよ。

(1)
$$\underline{M\alpha = Mg - T} \dots \textcircled{1}, \quad \underline{\frac{1}{2}a^2M\gamma = aT} \dots \textcircled{2}$$

(2) 動く質点 から見た円板の速度は $v_{円} - v_{質}$ 。

回転との関係から、 $v_{円} - v_{質} = a\omega$

両辺を微分することで $\alpha - (-\beta) = a\gamma \Rightarrow \underline{\alpha + \beta = a\gamma} \dots \textcircled{3}$



(3) 質点の運動方程式は $m\beta = mg - T \dots \textcircled{4}$

$\textcircled{2}$ より $\frac{M}{2}(a\gamma) = T \Leftrightarrow \frac{M}{2}(\alpha + \beta) = T \dots \textcircled{5}$

$\textcircled{1}$ と $\textcircled{4}$ より, $Mm(\alpha + \beta) = 2Mmg - (M + m)T \dots \textcircled{6}$

$\textcircled{5}$ と $\textcircled{6}$ より, $\left\{m + \frac{1}{2}(M + m)\right\}T = Mmg \quad \textcircled{7} \quad T = \frac{2mM}{3m + M}g$

よって $\textcircled{4}$ より, $\beta = g - \frac{2mM}{3m + M}g = \frac{3m - M}{3m + M}g \quad \blacksquare$

(4) $\textcircled{1}$ より $\alpha = g - \frac{T}{M} = \frac{m + M}{3m + M}g$.

よって $\alpha = \beta \Leftrightarrow m + M = 3m - M \Leftrightarrow \underline{m = M}$ のとき

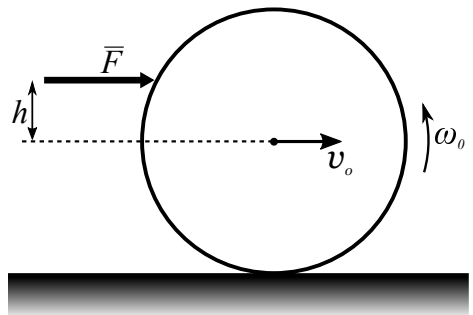
このとき $\alpha = \beta = \underline{\underline{\frac{1}{2}g}}$

中間試験 7 あるいは水平床に球 (質量 M , 半径 a) が静止している. この球を, 中心を通る鉛直面内で床からの高さが $a + h$ の場所を力積 \bar{F} の撃力で水平に突く. 球の運動に関して次の問いに答えよ. ただし, 球の質量中心を通る軸のまわりの慣性モーメントは $I_M = \frac{2}{5}a^2M$ である. また, 球と床の間の動摩擦係数を μ' , 重力加速度を g とし, 速度と角速度は図に示されている向きを正の方向とせよ.

- (1) 突いた直後の球の質量中心の速度を v_0 とする. v_0 を, M, \bar{F} を用いて表せ.
- (2) 突いた直後の球の質量中心まわりの角速度を ω_0 とする. ω_0 を, a, h, M, \bar{F} を用いて表せ.
- (3) 突いた瞬間から球がすべらずに転がるような高さを H とする. H を a を用いて表せ.
- (4) $0 < h < H$ の高さを突くと, 球はすべりながら転がり, 動摩擦力が進行方向と逆向きにはたらく. 突いてから時間 t 後の球の速度 $v(t)$ と, 質量中心まわりの角速度 $\omega(t)$ を求めよ. それぞれ, $\mu', \omega_0, a, g, t, v_0$ のいずれかを用いて表すこと.
- (5) 前問におけるすべりの速度は $v(t) + a\omega(t)$ で表される. このことを踏まえて, すべりがなくなるまでの時間を, $\mu', a, \bar{F}, g, h, M$ を用いて表せ.

(1) $Mv_0 = \bar{F} \quad \ominus \quad v_0 = \frac{\bar{F}}{M}$

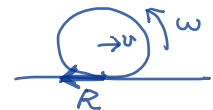
(2) $\frac{2}{5}a^2M\omega_0 = -h\bar{F} \quad \ominus \quad \omega_0 = -\frac{5h\bar{F}}{2a^2M}$



(3) $h = H$ のとき $v_0 + a\omega_0 = 0$
 つまり $\frac{\bar{F}}{M} - a \frac{5H\bar{F}}{2a^2M} = 0 \quad \ominus \quad H = \frac{2}{5}a$

(4) $R = -\mu'Mg$ より, 右図を踏まえると運動方程式は

$$\begin{cases} M \frac{dv}{dt} = -\mu'Mg \\ \frac{2}{5}a^2M \frac{d\omega}{dt} = -a\mu'Mg \end{cases} \quad \ominus \quad \begin{cases} v = -\mu'gt + v_0 \\ \omega = -\frac{5\mu'g}{2a}t + \omega_0 \end{cases}$$



$$\begin{aligned} (5) \quad v + a\omega &= -\mu'gt + \frac{\bar{F}}{M} - \frac{5}{2}\mu'gt + \left(-\frac{5h\bar{F}}{2aM}\right) \\ &= -\frac{7}{2}\mu'gt + \frac{(2a-5h)\bar{F}}{2aM} \end{aligned}$$

$v + a\omega = 0$ となる時間を T とおくと

$$T = \frac{2}{7\mu'g} \times \frac{(2a-5h)\bar{F}}{2aM} = \frac{(2a-5h)\bar{F}}{7a\mu'gM}$$