

§ 4.4.2 単振り子

右図のような単振り子の運動について考える。

振り子が描く円軌道の接線方向の運動

方程式は、加速度を a_θ として、

$$ma_\theta \leftarrow F = -mg\sin\theta \quad \dots (*)$$

また、半径方向の運動方程式は、加速度を a_r として、

$$mar = F = mg\cos\theta - T \quad \dots (**)$$

ここで、この運動を極座標で考える。

極座標の公式まとめ

$$\begin{aligned} \cdot \dot{r} &= r\dot{\theta} & \cdot \dot{\theta} &= \dot{\theta}\dot{r} & \cdot v &= v\dot{r} + r\dot{\theta} & \cdot \ddot{r} &= -\dot{\theta}\dot{\theta} \\ \cdot \ddot{r} &= (a - r\dot{\theta}^2)\dot{r} + (v\dot{\theta} + r\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) & & & & & \end{aligned}$$

上のカッコ内最後の式を変形すると

$$\begin{aligned} a &= (r'' - r\dot{\theta}^2)\dot{r} + (r\dot{\theta} + r\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \\ &= (r'' - r\dot{\theta}^2)\dot{r} + (2r\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \end{aligned}$$

この式において、 \dot{r} は半径方向成分、 $\dot{\theta}$ は接線方向成分なので、

\dot{r} と $\dot{\theta}$ それぞれの係数が半径方向の加速度 a_r 、 a_θ に
対応する。つまり $a_r = r'' - r\dot{\theta}^2$ 、 $a_\theta = 2r\dot{\theta} + r\ddot{\theta}$ である。

さて、まず (*) すなはち $a_\theta = 2r\dot{\theta} + r\ddot{\theta}$ を代入すると

