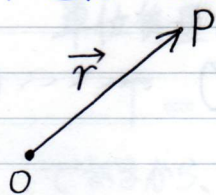


13. 中心力による運動



中心力... 固定点Oと質点Pとを結ぶ直線に沿って働く力 (Oを力の中心と呼ぶ)

$$\vec{F} = K(r) \vec{r}, \quad |\vec{F}| = |K| r \quad \begin{cases} K < 0 \Rightarrow \text{斥力} \\ K > 0 \Rightarrow \text{引力} \end{cases}$$

$$m \ddot{\vec{r}} = K \vec{r}$$

$$\vec{r} \times m \ddot{\vec{r}} = K (\vec{r} \times \vec{r}) = 0$$

ここで、 $\frac{d}{dt} (\vec{r} \times \dot{\vec{r}}) = \vec{r} \times \ddot{\vec{r}} + \dot{\vec{r}} \times \dot{\vec{r}} = \vec{r} \times \ddot{\vec{r}}$

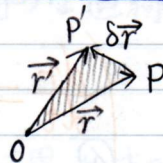
より、

$$\dot{\vec{L}} = \vec{r} \times m \ddot{\vec{r}} \quad \text{運動の中心に関する運動量のモーメント (角運動量)}$$

に対して、 $\dot{\vec{L}} = 0$

よって、

中心力による質点の運動においては、その中心に関する角運動量は一定である。



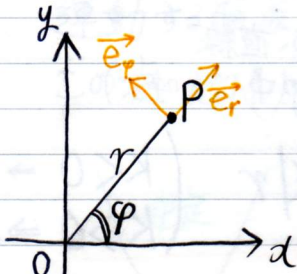
$$|\vec{r} \times \delta \vec{r}| \doteq 2 (\Delta OPP' \text{の面積})$$

\vec{r} は \vec{L} に垂直であるから、質点Pは中心Oを含む

\vec{L} に垂直な \vec{r}_0 及び \vec{v}_0 を含む平面内で運動する。

中心力が働く場合には、質点は一平面で運動し、単位時間に動径の掃過する面積は一定である。

5 の二次元極座標によれば、



$$\ddot{r} - r\dot{\varphi}^2 = f, \quad \frac{d}{dt}(r^2\dot{\varphi}) = 0 \quad \text{----- ①}$$

$$(f = \frac{k}{m}r)$$

第2の方程式より、

$$r^2\dot{\varphi} = \text{一定} = h \quad \text{----- ②}$$

こゝ $\vec{r} = (r, 0), \quad \dot{\vec{r}} = (\dot{r}, r\dot{\varphi})$ より、

$$|\vec{r} \times \dot{\vec{r}}| = r^2\dot{\varphi} \quad \text{よって、②は面積速度一定を示している。}$$

以後は、 $\dot{\varphi} > 0$ かつ $h > 0$ とおけるような座標系をとる。

①, ② から $\dot{\varphi}$ を消去すれば、

$$\frac{d^2r}{dt^2} - \frac{h^2}{r^3} = f \quad \text{----- ③}$$

f が r の関数である場合 ($f = f(r)$)

$r = r(t)$ が ③ より求められる。

また、軌道については、

$$\frac{d}{dt} = \dot{\varphi} \frac{d}{d\varphi} = \frac{h}{r^2} \frac{d}{d\varphi} \quad \text{----- ④}$$

により、 t に関する微分係数を消去すれば、

$$\frac{h^2}{r^2} \frac{d}{d\varphi} \left(\frac{1}{r^2} \frac{dr}{d\varphi} \right) - \frac{h^2}{r^3} = f$$

より、 $r = r(\varphi)$ が求まる。

この方程式は、 $\frac{1}{r} = u$ とおけば、

$$\frac{d^2u}{d\varphi^2} + u = -\frac{f(\frac{1}{u})}{h^2u^2} \quad \text{----- ⑤}$$

$$\left. \begin{aligned} \frac{dr}{dt} &= \frac{h}{r^2} \frac{dr}{d\varphi} \\ \Downarrow \\ \frac{d^2r}{dt^2} &= h \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{r^2} \frac{dr}{d\varphi} \right) \\ &= \frac{h^2}{r^2} \frac{d}{dr} \left(\frac{1}{r^2} \frac{dr}{d\varphi} \right) \end{aligned} \right\}$$