

第2章 質点の力学

7. 質点の運動法則

質量と呼ぶ物理量 m を有する物体の形状や大きさを無視し代表させた点

(i) 慣性の法則 (第1法則)

他の物体から十分離れたとき、質点は等速運動をなす。

(第2法則から導ける内容であるが、慣性系の存在を保証している。)

(ii) 運動の法則 (第2法則)

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F} : \text{運動方程式}$$

力

$$\vec{p} = m\vec{v} : \text{運動量}$$

m が一定なら、

$$m \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \vec{F}$$

板書は多分間違ってたので
勝負になおしました。
 $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ とします。

力の単位: N ニュートン

力の例: 一様な重力, 万有引力, 弾性力,
流体の抵抗力, 摩擦力

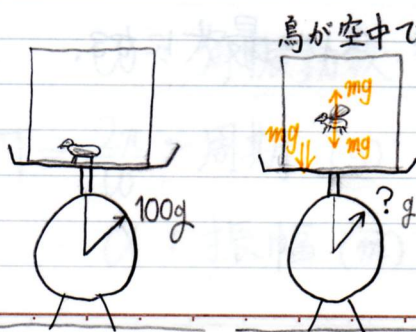
MKS単位系

SI	CGS	CGS	CGS
m	cm	g	dyn
10^{-3}	10^{-6}	10^{-9}	10^{-12}
k	M	G	T
10^3	10^6	10^9	10^{12}

(iii) 作用・反作用の法則 (第3法則)

質点1が質点2に力を及ぼすとき、質点2は質点1に対し、
大きさが同じで逆向きの力を及ぼす。

★



① 100g 以下

★ 100g

③ 100g 以上

8. 運動の決定

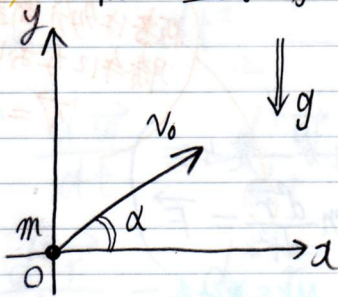
質量 m が一定の場合

$$\vec{r} = (x, y, z) \quad \vec{F} = (X, Y, Z)$$

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = X, \quad m \frac{d^2 y}{dt^2} = Y, \quad m \frac{d^2 z}{dt^2} = Z$$

$t = t_0$ における位置 x_0, y_0, z_0 と速度 $\dot{x}_0, \dot{y}_0, \dot{z}_0$ (初期条件) を与えることにより、運動 $x(t), y(t), z(t)$ が決まる。

例 (i) 一様な重力場における質点の運動



$$\begin{cases} m\ddot{x} = 0 \\ m\ddot{y} = -mg \end{cases}$$

$$\therefore \begin{cases} \dot{x} = v_0 \cos \alpha \\ \dot{y} = v_0 \sin \alpha - gt \end{cases}$$

$$\therefore \begin{cases} x = (v_0 \cos \alpha) t \\ y = (v_0 \sin \alpha) t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

t を消去すると、

$$y = x \tan \alpha - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 \quad (\text{放物線})$$

$y = 0$ とおくと、

$$x_1 = \frac{v_0^2}{g} 2 \sin \alpha \cos \alpha = \frac{v_0^2}{g} \sin(2\alpha)$$

$\Rightarrow \alpha = \frac{\pi}{4} (45^\circ)$ のとき、 x_1 は最大になる。