

第14回

▶ 前回までのまとめ

$$(1) \text{ 慣性力} \quad \vec{r} = \vec{r}' + \vec{r}_0 \quad m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \vec{F}$$

$$m \frac{d^2 \vec{r}'}{dt^2} = \vec{F} - \underbrace{m \frac{d^2 \vec{r}_0}{dt^2}}_{\text{慣性力}}$$

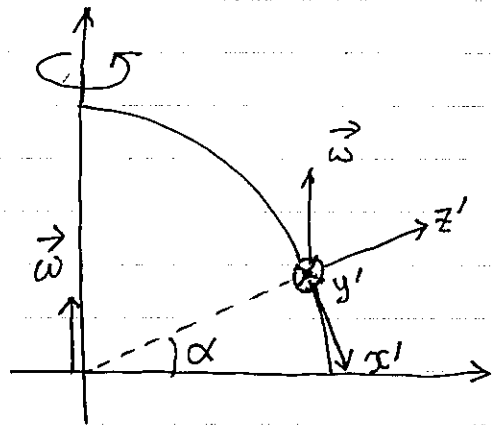
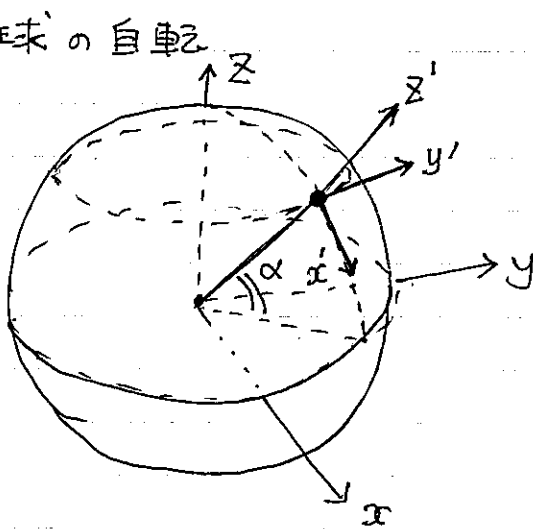
(2) 回転座標系

$$\vec{a}' = a_{x'} \vec{e}_{x'} + a_{y'} \vec{e}_{y'} + a_{z'} \vec{e}_{z'}$$

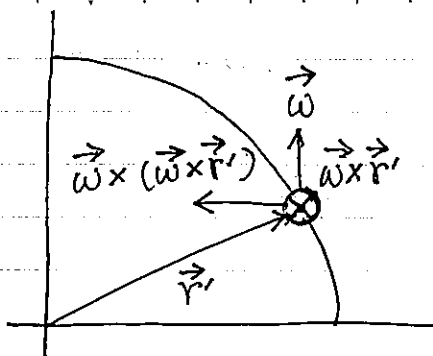
$$\vec{v}' = v_{x'} \vec{e}_{x'} + v_{y'} \vec{e}_{y'} + v_{z'} \vec{e}_{z'}$$

$$m \vec{a}' = \vec{F} - 2m \vec{\omega} \times \vec{v}' - m \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}')$$

▶ 地球の自転

 x' 軸 N → S を正 y' 軸 W → E を正 z' 軸 鉛直上向き $\vec{\omega}$ は 南極 → 北極観測地点は赤道から角度 α (緯度)

$$\vec{\omega} = (-\omega \cos \alpha, 0, \omega \sin \alpha)$$



重力加速度は緯度でちがう

$$\vec{g}_{\text{eff}} = \vec{g} - \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})$$

実行的な重力
加速度

$$\omega = \frac{2\pi}{86400 \text{ s}} \quad r' = R = 6400 \text{ km}$$

$$r'\omega = 460 \text{ m/s} \quad r'\omega^2 = 0.03 \text{ m/s}^2 \quad g \text{ の } 1/100 \text{ 以下}$$

以下では ω^2 の項 (遠心力) を Δ とする

$$m \vec{a}' = \vec{F} - 2m \vec{\omega} \times \vec{v}'$$

$$\vec{\omega} \times \vec{v}' = \begin{pmatrix} -\omega \cos \alpha \\ 0 \\ \omega \sin \alpha \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} v_{x'} \\ v_{y'} \\ v_{z'} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -v_{y'} \omega \sin \alpha \\ v_{x'} \omega \sin \alpha + v_{z'} \omega \cos \alpha \\ -v_{z'} \omega \cos \alpha \end{pmatrix}$$

▶ タイルの放物線

高さ h の塔から質量 m の質点を自由落下

$$x'(0) = y'(0) = 0 \quad z'(0) = h$$

$$v_{x'}(0) = v_{y'}(0) = 0$$

$$v_{z'}(0) = 0$$

$$\begin{cases} m \frac{d^2 x'}{dt^2} = 2m \omega \sin \alpha \frac{dy'}{dt} \\ m \frac{d^2 y'}{dt^2} = -2m \omega \sin \alpha \frac{dx'}{dt} - 2m \omega \cos \alpha \frac{dz'}{dt} \\ m \frac{d^2 z'}{dt^2} = -mg + 2m \omega \cos \alpha \frac{dy'}{dt} \end{cases}$$

厳密には解けない。センスが必要

自由落下なので $\frac{dz'}{dt}$ はほとんど gt で増加

$$\frac{dx'}{dt}, \frac{dy'}{dt} \text{ は } 0$$

コリオリ力が"なげかわ"

$$\text{方程式は} \begin{cases} m \frac{d^2 x'}{dt^2} = 0 & \text{①} \\ m \frac{d^2 y'}{dt^2} = -2m\omega \cos\alpha \frac{dz'}{dt} & \text{②} \\ m \frac{d^2 z'}{dt^2} = -mg & \text{③} \end{cases}$$

$$\text{①, ③はすぐとけて} \quad x' = 0 \quad z' = h - \frac{1}{2}gt^2$$

$$\text{②に} z' \text{を代入して} \quad \frac{d^2 y'}{dt^2} = +2\omega \cos\alpha \cdot (gt)$$

$$t \text{で2回積分} \quad y'(0) = 0 \quad Vy'(0) = 0 \text{で} \quad y' = \frac{2}{3}(\omega g \cos\alpha) t^3$$

y' 軸は $W \rightarrow E$ を正にとったので 質点は東にズレて落ちる

スカイツリーから落とすと 15cmくらいズレる... はず

フーコーの振り子

θ は十分に小さくする

運動は $x'y'$ 面でおきていると考える

$$F_{x'} = -mg \sin\theta' \cos\varphi'$$

$$F_{y'} = -mg \sin\theta' \sin\varphi'$$

$$x' = l \sin\theta' \cos\varphi'$$

$$y' = l \sin\theta' \sin\varphi'$$

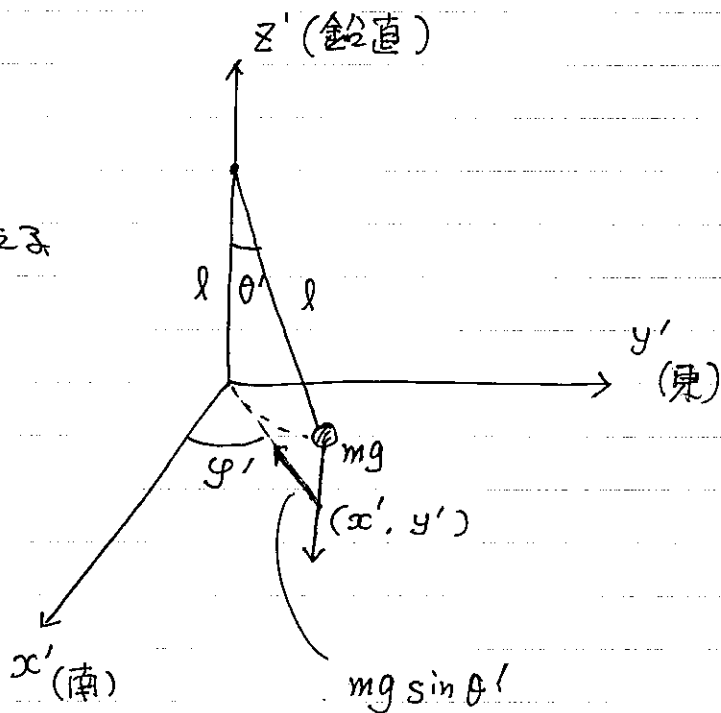
$$F_{x'} = -mg \frac{x'}{l}$$

$$F_{y'} = -mg \frac{y'}{l} \text{ とおける }$$

運動方程式は

$$m \frac{d^2 x'}{dt^2} = -mg \frac{x'}{l} + 2m\omega \sin\alpha \frac{dy'}{dt}$$

$$m \frac{d^2 y'}{dt^2} = -mg \frac{y'}{l} - 2m\omega \sin\alpha \frac{dx'}{dt}$$



$$\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}} \quad \omega_{z'} = \omega \sin \alpha \quad \text{とあくと}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d^2 x'}{dt^2} = -\omega_0^2 x' + 2\omega_{z'} \frac{dy'}{dt} \quad (A) \\ \frac{d^2 y'}{dt^2} = -\omega_0^2 y' - 2\omega_{z'} \frac{dx'}{dt} \quad (B) \end{array} \right.$$

振子は回る

(A)(B) から ω_0^2 の項を消去 $-y' \times (A) + x' \times (B)$

$$\begin{aligned} \text{左辺} &= -y' \frac{d^2 x'}{dt^2} + x' \frac{d^2 y'}{dt^2} & (fg)' &= fg' + f'g \\ &= \frac{dy'}{dt} \frac{dx'}{dt} + \frac{d}{dt} \left(-y' \frac{dx'}{dt} \right) - \frac{dx'}{dt} \frac{dy'}{dt} + \frac{d}{dt} \left(x' \frac{dy'}{dt} \right) & f'g &= (fg)' - fg' \\ &= \frac{d}{dt} \left(x' \frac{dy'}{dt} - y' \frac{dx'}{dt} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{右辺} &= -2\omega_{z'} y' \frac{dy'}{dt} - 2\omega_{z'} x' \frac{dx'}{dt} \\ &= -\omega_{z'} \frac{d}{dt} \left((y')^2 + (x')^2 \right) \end{aligned}$$

$$\therefore \frac{d}{dt} \left[x' \frac{dy'}{dt} - y' \frac{dx'}{dt} - \omega_{z'} \left((x')^2 + (y')^2 \right) \right] = 0$$

$t=0$ 時 $x'(0) = y'(0) = 0$ とおくと (ただし $v_{x'} \neq 0$ $v_{y'} \neq 0$)

$$x' \frac{dy'}{dt} - y' \frac{dx'}{dt} - \omega_{z'} \left((x')^2 + (y')^2 \right) = 0$$

$$x' = r' \cos \varphi' \quad y' = r' \sin \varphi' \quad (r' = l \sin \theta')$$

とあくと

$$r' \cos \varphi' \left(\frac{dr'}{dt} \sin \varphi' + r' \cos \varphi' \frac{d\varphi'}{dt} \right)$$

$$- r' \sin \varphi' \left(\frac{dr'}{dt} \cos \varphi' - r' \sin \varphi' \frac{d\varphi'}{dt} \right) + \omega_{z'} (r')^2 = 0$$

$$(r')^2 \frac{d\varphi'}{dt} = -\omega_{z'} (r')^2 \quad \therefore \frac{d\varphi'}{dt} = -\omega_{z'}$$

$$\varphi' = -\omega_{z'} t = -(\omega \sin \alpha) t$$

振り子は角速度 $\omega \sin \alpha$ で時計回りに回る

