

$$F = F(t) \quad : \text{時刻 } t \text{ に質点に働く力}$$

$$a = \ddot{x} = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} \quad (x = x(t) : \text{時刻 } t \text{ での質点の位置})$$

$$v = v(t) = \frac{dx(t)}{dt} \quad : \text{時刻 } t \text{ での質点の速度}$$

$$a = a(t) = \frac{dv}{dt} \quad : \text{時刻 } t \text{ での質点の加速度}$$

以上の前提から、何が導かれるか。
運動方程式

$$F(t) = m \ddot{x}(t)$$

より、

(1) 両辺に $\dot{x}(t)$ をかける

$$\therefore F(t) \cdot \dot{x}(t) = m \ddot{x} \cdot \dot{x}$$

$$\therefore \ddot{x} \cdot \dot{x} = \dot{v} \cdot v = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} v^2 \right)$$

$$\text{fのて} \quad F(t) \cdot \dot{x}(t) = m \cdot \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} v^2 \right) \\ = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v^2 \right)$$

$$\text{i.e.} \quad \underline{F(t) \cdot v = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v^2 \right)}$$

となる。

$$\left. \begin{array}{l} K = \frac{1}{2} m v^2 \quad : \text{運動エネルギー} \\ F \cdot v \quad : \text{仕事率} \end{array} \right\}$$

と定義すると

$$\frac{d}{dt} K = F \cdot v \quad \left[\begin{array}{l} \text{運動エネルギーの時間変化は} \\ \text{仕事率に等しい。} \end{array} \right]$$

・上の等式について、 $t_1 \rightarrow t_2$ まで積分する。

$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dK}{dt} = \int_{t_1}^{t_2} dt \cdot (F \cdot v)$$

よって

$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dK}{dt} = K(t_2) - K(t_1) \quad (K(t) : \text{時刻 } t \text{ での運動エネルギー})$$

$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot Fv = \int_{t_1}^{t_2} dt \cdot F(t) \cdot \frac{dx}{dt}$$

$$\left(\begin{array}{l} \text{ここで} \\ F(t) = \tilde{F}(x(t)) \quad \text{とかけると} \\ \left[\text{時刻 } t \text{ における質点の位置 } x \text{ を求めると、その時の質点に} \right. \\ \left. \text{働く力が } \tilde{F}(x) \text{ と求まるような関数} \right] \end{array} \right)$$

$$= \int_{t_1}^{t_2} \tilde{F}(x(t)) \cdot \frac{dx(t)}{dt} \cdot dt$$

$$= \int_{x(t_1)}^{x(t_2)} dx \cdot \tilde{F}(x)$$

$$= \int_{x_1}^{x_2} \tilde{F}(x) dx$$

$$x(t_1) = x_1, x(t_2) = x_2 \text{ とおく}$$

← 質点に受けた仕事

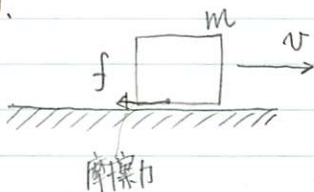
$$\equiv W(x_1 \rightarrow x_2)$$

であるから、

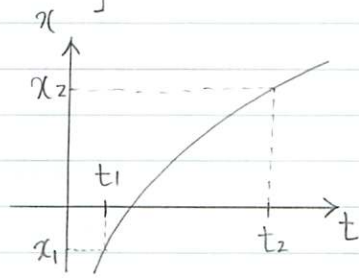
$$K(t_2) - K(t_1) = W(x_1 \rightarrow x_2)$$

[運動エネルギーの変化分は質点に与えられた仕事に等しい。]

例).



f: 静止するまで



上の図より、

$$\begin{cases} m\ddot{x} = -f \\ \dot{x} = v = -\frac{f}{m}t + v_0 \quad (v_0: \text{定数}) \\ x = -\frac{f}{2m}t^2 + v_0t + x_0 \quad (x_0: \text{定数}) \end{cases}$$

よって、

$$v_1 = -\frac{f}{m}t_1 + v_0, \quad v_2 = -\frac{f}{m}t_2 + v_0$$

また

$$x_1 = -\frac{f}{2m}t_1^2 + v_0t_1 + x_0, \quad x_2 = -\frac{f}{2m}t_2^2 + v_0t_2 + x_0$$

であるから、

$$x_2 - x_1 = -\frac{1}{2} \frac{f}{m} (t_2^2 - t_1^2) + v_0(t_2 - t_1)$$

今は

$$\int_{x_1}^{x_2} dx \cdot (-f) = -f(x_2 - x_1) \quad \text{が仕事であるから}$$

$$\begin{aligned} K(t_2) - K(t_1) &= \frac{1}{2} m (v_2^2 - v_1^2) \\ &= \frac{m}{2} \left[\left(-\frac{f}{m} t_2 + v_0\right)^2 - \left(-\frac{f}{m} t_1 + v_0\right)^2 \right] \\ &= \frac{m}{2} \left[\frac{f^2}{m^2} (t_2^2 - t_1^2) - \frac{2f}{m} v_0 (t_2 - t_1) \right] \\ &= f \cdot \frac{f}{2m} (t_2^2 - t_1^2) - f v_0 (t_2 - t_1) \\ &= -f \left[-\frac{1}{2} \cdot \frac{f}{m} (t_2^2 - t_1^2) + v_0 (t_2 - t_1) \right] \\ &\qquad\qquad\qquad \text{"} x_2 - x_1 \end{aligned}$$

以上まとめると

$$K(t_2) - K(t_1) = -f(x_2 - x_1) \quad \text{と得る}$$

一般には

$$\Delta K = W$$

$$\begin{cases} \Delta K = K(t_2) - K(t_1) \\ W = W(x_1 \rightarrow x_2) \end{cases}$$

と書き

$$\frac{dK}{dt} = \frac{dW}{dt} = Fv : \text{仕事率} \quad \text{と表せる}$$

○ Newton eq. $F=ma$

$$m\ddot{x} = F, \quad \dot{x} = v, \quad p \equiv mv \quad (p: \text{運動量})$$

とすると

$$m\ddot{x} = \frac{d}{dt} m \cdot v = \frac{d}{dt} p$$

であるから

$$\frac{dp}{dt} = F \quad (\text{運動量の変化が力に等しい})$$

上記の式を $t_1 \rightarrow t_2$ まで積分すると

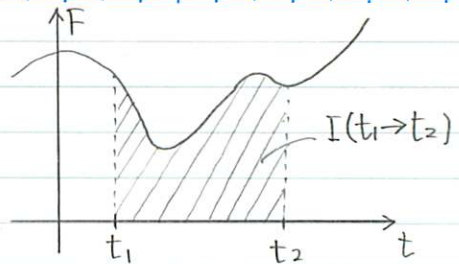
$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dp}{dt} = \int_{t_1}^{t_2} dt F = I(t_2 - t_1) \quad \left(I: t_1 \rightarrow t_2 \text{までに質点に働いた力の"力積"} \right)$$

$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dP}{dt} = P(t_2) - P(t_1) = \Delta P$$

以上まとめる。

$$\Delta P = I$$

(運動量変化が力積に等しい)



以上の事柄は、

完全に一般の状況

→ つまり、特に状況を仮定しなくても成り立つということ。

○ 一方、特殊な状況として

$$F(t) = - \frac{dV(x)}{dx} \quad \text{とある } V(x) \text{ が存在するとき}$$

(ただし、 $x = x(t)$)

F : **保存力 (ポテンシャル力)** という。

○ 保存力の大事な性質

どんなときでも同じ位置では同じ力が働く。

つまり、

$x = x(t_1) = x(t_2)$ において。

t_1, t_2 という異なる時刻でも同じ位置 x であれば

$$F(t_1) = F(t_2) = - \frac{dV(x)}{dx}$$

$$\frac{dK}{dt} = Fv = - \frac{dV}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} \quad \text{において}$$

$t_1 \rightarrow t_2$ まで積分すると。

$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dK}{dt} = - \int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dV}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} \quad \text{となる}$$

$$\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dK}{dt} = \Delta K$$

$$\begin{aligned}
 \text{また、} & -\int_{t_1}^{t_2} dt \cdot \frac{dV}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} \\
 & = -\int_{x_1}^{x_2} \frac{dV}{dx} \cdot dx \\
 & = -\int_{x_1}^{x_2} dV(x) = -(V(x_2) - V(x_1)) \\
 & = -\Delta V
 \end{aligned}$$

$$\therefore \Delta K = -\Delta V$$

おて

$$\Delta(K+V) = 0 \quad \text{となり}$$

⇒

$$E = K+V \quad \text{とおく。}$$

$$\Delta E = 0 \quad \text{であり、} E: \text{力学的エネルギー} \quad \text{という。}$$

・ 力学的エネルギーは運動の前後で不変。

このように、

運動の間、不変な物理量を

(不変量 (invariant)
 保存量 (conserved quantity)
 運動の定数 (constant of motion)

などという。

