

傾斜したベルトが一定の速さ V_0 で、左上向きまたは右下向きに動く装置がある。はじめに、図 1-1 のようにベルトを上向きに動かし、質量 m の物体をのせ、物体の高さを変えず静止するよう傾斜角 θ を設定した。ベルトと物体の静止摩擦係数は μ_s （注：staticと思われる）で動摩擦係数は μ_k （注：kineticと思われる）であり、 μ_s は μ_k より大きい。重力の加速度は g である。

I 動摩擦係数 μ_k を角度 θ で表せ。

次に、図 1-2 のように物体をばね定数 k 、自然長 l_0 のばねで支柱とつなぎ、ベルトに沿ってばねが伸び縮みし、物体がベルト上で運動できるようにした。ベルトを下向きに動かし、物体を種々の条件でベルトにのせると、物体はそれらに対応したふるまいをした。ばねの質量は無視出来るとし以下の設問に答えよ。

II ばねの伸びの長さが l_A になる点 O で、物体を静かにベルトにのせると、その点で物体は静止した。

伸びの長さ l_A を求めよ（ k, m, g, θ を用いて表せ）。

III ばねをさらに伸ばし、物体を点 O から距離 A_1 離れた点で静かにベルトにのせると、物体は点 O のまわりに単振動を始めた。振動の周期 T と点 O を通過する速さ V_1 を求めよ。

IV 物体をベルトと同じ速さ V_0 で運動させながら、点 O でベルトにのせた。はじめ物体はベルトに付いて動いたが、ばねの伸びが l_B になる点で物体はベルトに対し滑り始め、点 O から距離 A_2 離れた点に達して向きを変え、点 O を速さ V_2 で通過した。ばねの伸びの差 $l = l_B - l_A$ を求め、 $m, g, \theta, k, \mu_s, \mu_k$ で表現せよ。また距離 A_2 、速さ V_2 を m, k, V_0, l を使って表せ。

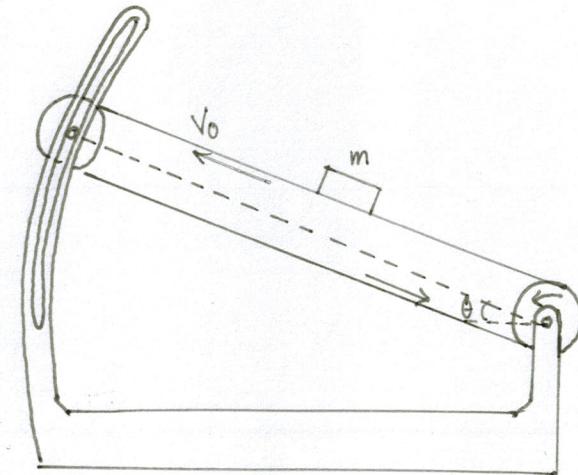


図 1-1

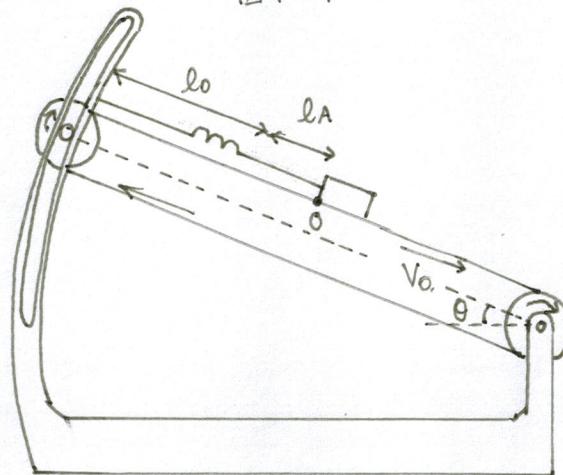
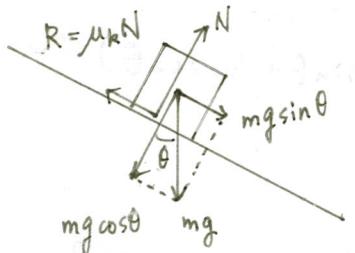


図 1-2

I



力のつり合ひより

$$\begin{cases} \mu_k N - mg \sin \theta = 0 \\ N - mg \cos \theta = 0 \end{cases}$$

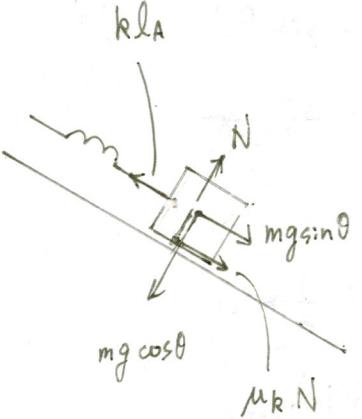
$$\therefore l_A = \frac{2mg \sin \theta}{k}$$

→ H

$$\therefore \mu_k = \frac{m g \sin \theta}{m g \cos \theta} = \tan \theta$$

→ H

II



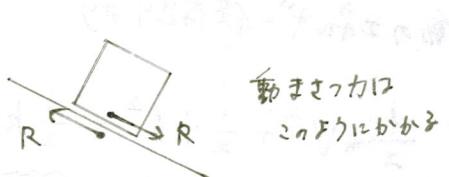
力のつり合ひより

$$\begin{cases} k l_A - \mu_k N - m g \sin \theta = 0 \\ N - m g \cos \theta = 0 \end{cases}$$

$$k l_A = \mu_k N + m g \sin \theta$$

$$= \mu_k m g \cos \theta + m g \sin \theta = 2 m g \sin \theta \quad (\because I の結果)$$

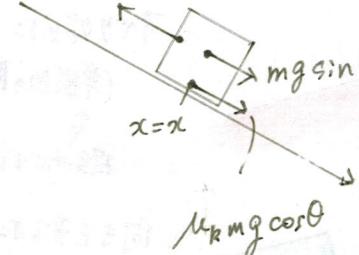
物体とベルトの
相対運動が
このようにならねば
ならない。

動まつ力は
このようにならねば
ならない。

III 物体をベルトに乗せた直後の動まつ力の向きは。

はねの伸びにかからず IIと同じである。なぜなら、「静かに
ベルトに乗せた」とあるので、物体とベルトの相対速度も変わらず
いよいよである。点Oを原点にとり、斜面下向きにx軸を取る。

$$k(l_A + x)$$



物体にかかる力Fは

$$F = m g \sin \theta + \mu_k m g \cos \theta$$

$$- k(l_A + x)$$

$$= m g \sin \theta + m g \sin \theta$$

$$- 2 m g \sin \theta - k x$$

$$= - k x \quad (\because I, II の結果)$$

公式「 $F = -m\omega^2 x$ 」と比較

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \therefore T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

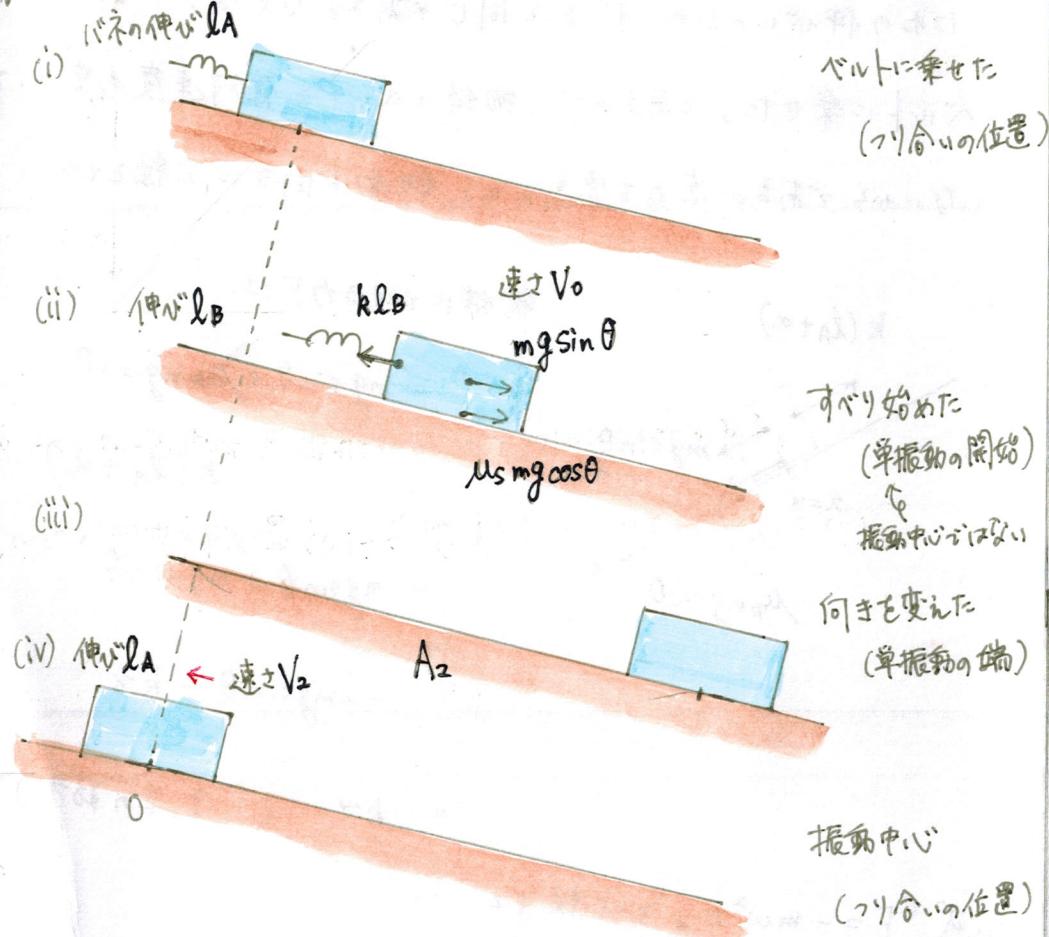
→ H

決算

III つづき

$$\text{「} v = r\omega \text{」より} \quad V_1 = A_1 \omega = A_1 \sqrt{\frac{k}{m}}$$

IV



まとめると上図のようになります。

図 (ii) より $kl_B - mgs \sin \theta - \mu_s mg \cos \theta = 0$

$$l_B = \frac{mg}{k} (\sin \theta + \mu_s \cos \theta)$$

II の結果を合わせて

$$l = l_B - l_A = \frac{mg}{k} (\sin \theta + \mu_s \cos \theta) - \frac{2mg}{k} \sin \theta$$

$$= \frac{mg}{k} (\mu_s \cos \theta - \sin \theta)$$

单振動のエネルギー保存則より

$$\frac{1}{2} m V_0^2 + \frac{1}{2} k l^2 = \frac{1}{2} k A_2^2 = \frac{1}{2} m V_2^2$$

状態 (ii)

(iii)

(iv)

$$\therefore A_2 = \sqrt{l^2 + \frac{m V_0^2}{k}}$$

$$V_2 = \sqrt{V_0^2 + \frac{k l^2}{m}}$$

以上