

等速円運動

半径 r の円周上を速さ v で等速円運動する。角度 θ , 時間 t , 角速度 $\omega = \frac{\theta}{t}$ とすると

円周上の移動距離は弧の長さより $l = r\theta = r\omega t \rightarrow v = \frac{l}{t} = r\omega$ -(1)

位置ベクトルは $\vec{r} = (x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta) = (r \cos \omega t, r \sin \omega t)$ ($|\vec{r}| = r$)

微分を使って向心加速度を計算する

$$\frac{d}{dt}(\cos \omega t) = -\omega \sin \omega t \quad \frac{d}{dt}(\sin \omega t) = \omega \cos \omega t \text{ より}$$

速度ベクトルは $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = (v_x, v_y) = (-r\omega \sin \omega t, r\omega \cos \omega t)$

加速度ベクトルは $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = (a_x, a_y) = (-r\omega^2 \cos \omega t, -r\omega^2 \sin \omega t) = -\omega^2(r \cos \omega t, r \sin \omega t) = -\omega^2 \vec{r}$ (2)

(2)より、加速度の向きは円の中心方向で大きさは $a = |\vec{a}| = \omega^2 |\vec{r}| = r\omega^2$ -(3) これを向心加速度という。

$$\begin{aligned} r &= r \\ v &= r\omega \\ (1)(3) \text{ から } \omega & \text{ を消去して } a = \frac{v^2}{r} \text{ -(4) 以上をまとめると} \\ a &= r\omega^2 = \frac{v^2}{r} \end{aligned}$$

運動方程式 $\vec{F} = m\vec{a}$ に代入すると $\vec{F} = -m\omega^2 \vec{r}$ 大きさは $F = ma = mr\omega^2 = m\frac{v^2}{r}$ これを向心力という。

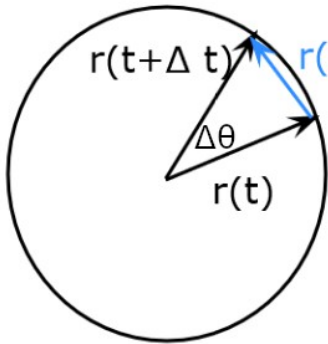
微分を使わないで向心加速度を計算する

$\vec{p} = (\cos \theta, \sin \theta)$ を原点を中心に反時計回りに $90^\circ (= \frac{\pi}{2} \text{ rad})$ 回転させると

$$\vec{p}_1 = (\cos(\theta + \frac{\pi}{2}), \sin(\theta + \frac{\pi}{2})) = (-\sin \theta, \cos \theta) \text{ -(A)}$$

さらに反時計回りに 90° 回転させると

$$\vec{p}_2 = (-\sin(\theta + \frac{\pi}{2}), \cos(\theta + \frac{\pi}{2})) = (-\cos \theta, -\sin \theta) = -\vec{p} \text{ -(B)}$$



円周上を速度 v 、角速度 ω で等速円運動するとき、時間 t から $t + \Delta t$ の間の移動距離は弧の長さ

$$\Delta l = r \Delta \theta = r\omega \Delta t \rightarrow v = \frac{\Delta l}{\Delta t} = \frac{r\omega \Delta t}{\Delta t} = r\omega \text{ -(1)}$$

位置ベクトル $\vec{r}(t) = (r \cos \omega t, r \sin \omega t) = r(\cos \omega t, \sin \omega t)$ (2)

$$\text{速度ベクトル } \vec{v}(t) = \frac{\vec{r}(t + \Delta t) - \vec{r}(t)}{\Delta t},$$

$\Delta t \rightarrow 0$ の時 $\vec{v}(t)$ の方向は $\vec{r}(t)$ を反時計回りに 90° 回転させた方向となる。-(3)

$$(1) \text{ から } |\vec{v}| = v = r\omega \text{ -(4)}$$

$$(A) (2) (3) (4) \text{ より } \vec{v}(t) = r\omega(-\sin \omega t, \cos \omega t) = \omega(r \cos(\omega t + \frac{\pi}{2}), r \sin(\omega t + \frac{\pi}{2})) = \omega \vec{r}(t + \frac{\pi}{2}) \text{ -(5)}$$

$$\text{加速度ベクトルは(5)より } \vec{a}(t) = \frac{\vec{v}(t + \Delta t) - \vec{v}(t)}{\Delta t} = \omega \frac{\vec{r}((t + \frac{\pi}{2}) + \Delta t) - \vec{r}(t + \frac{\pi}{2})}{\Delta t} = \omega \vec{v}(t + \frac{\pi}{2}) \text{ -(6)}$$

$\Delta t \rightarrow 0$ の時 \vec{a} の方向は \vec{v} を反時計回りに 90° 回転させた方向となる。-(7)

$$(6) \text{ から } a = |\vec{a}| = \omega |\vec{v}(t + \frac{\pi}{2})| = \omega v \text{ -(8)}$$

$$B (5)(6)(7)(8) \text{ より } \vec{a} = -\omega v \vec{r}$$

$$(1)(8) \text{ をまとめると } \begin{aligned} v &= r\omega \\ a &= v\omega \end{aligned}$$